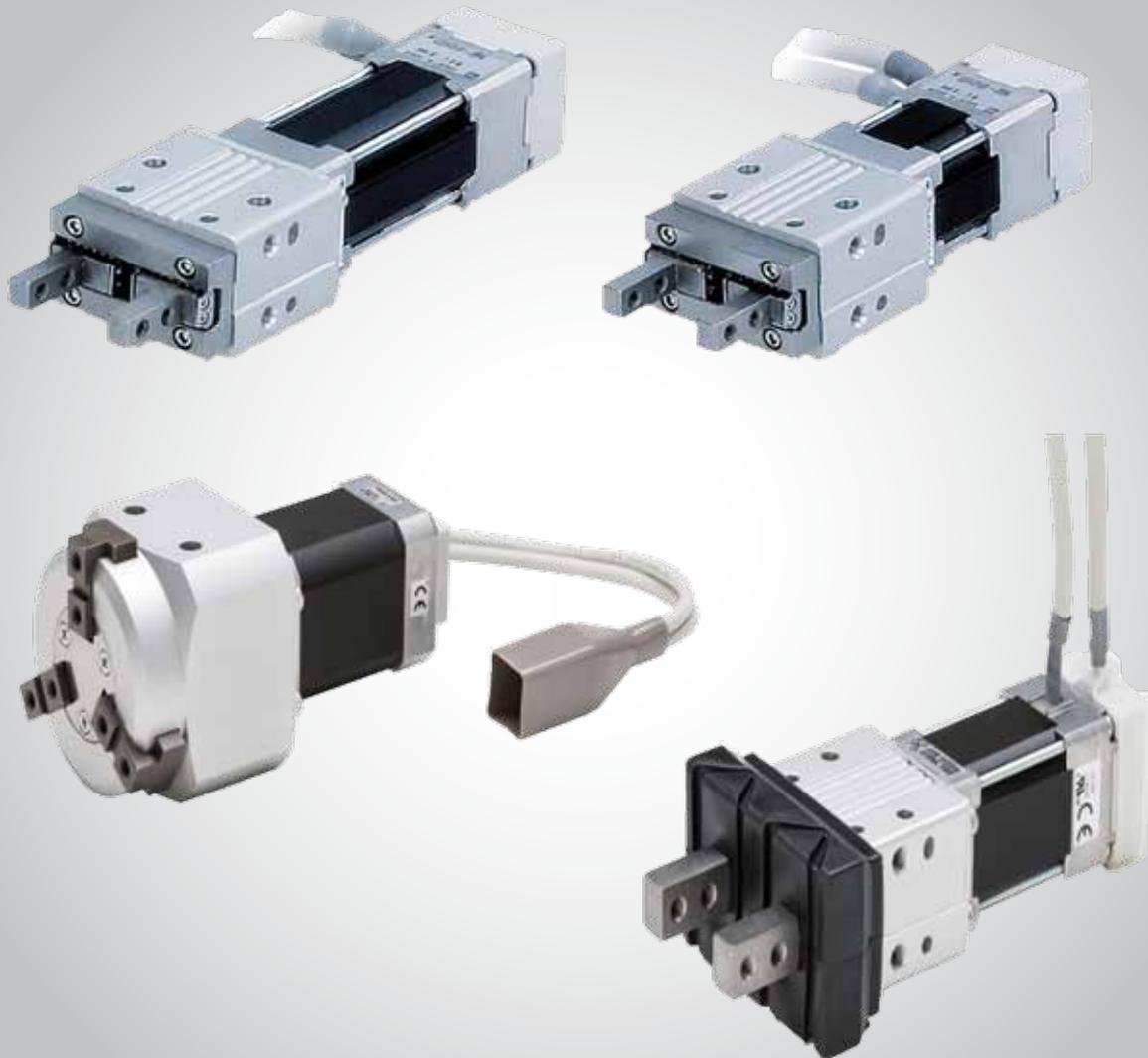


Traffa



TRAFFA
TECHNISCHES BÜRO

GreiferSysteme



Innovative Antriebslösungen

Der optimale Antrieb individuell für Ihre Anforderung

Elektrischer Greifer

- Mit Schutz gegen Herunterfallen der Werkstücke (alle Serien mit Selbst-Verriegelungsmechanismus)
- Energieeinsparung der Selbst-Verriegelungsmechanismus verringert die Leistungsaufnahme
- Mit Greifer-Überprüfungsfunktion

Serie LEHZ - Elektrischer 2-Finger-Greifer

- Hochkompakte Bauform und geringes Gewicht, mit zahlreichen Haltekräften

Serie LEHZJ - Elektrischer 2-Finger-Greifer mit Staubschutz

- Staubschutzabdeckung mit abgedichteter Konstruktion (erfüllt IP50)

Serie LEHF - Elektrischer 2-Finger-Greifer

- Langhubbetrieb, für das Halten verschiedener Werkstückarten

Serie LEHS - Elektrischer 3-Finger-Greifer

- Zum Halten runder Werkstücke, innen und außen greifen möglich

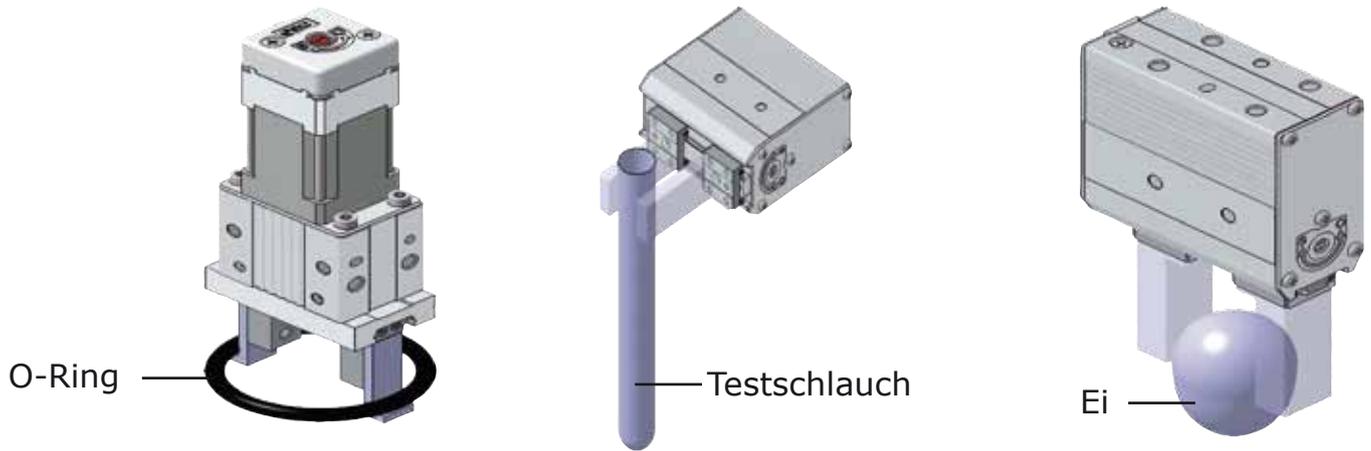
Serie	Motorart	Finger	Haltekraft [N]		Öffnungs-/Schließgeschwindigkeit [mm/s]	Positionierwiederholgenauigkeit [mm]	Max. Weg bzw. Hub (pro System) [mm]
			standard	kompakt			
LEHZ10	Schrittmotor	2	6 bis 14	2 bis 6	5 bis 80	^{**} ±0,02[±0,05]	4
LEHZ16	Schrittmotor	2	6 bis 14	3 bis 8	5 bis 80	^{**} ±0,02[±0,05]	6
LEHZ20	Schrittmotor	2	16 bis 40	11 bis 28	5 bis 100	^{**} ±0,02[±0,05]	10
LEHZ25	Schrittmotor	2	16 bis 40	11 bis 28	5 bis 100	^{**} ±0,02[±0,05]	14
LEHZ32	Schrittmotor	2	52 bis 130	--	5 bis 120	^{**} ±0,02[±0,05]	22
LEHZ40	Schrittmotor	2	84 bis 210	--	5 bis 120	^{**} ±0,02[±0,05]	30
LEHZJ10	Schrittmotor	2	6 bis 14	3 bis 6	5 bis 80	±0,02[±0,05]	4
LEHZJ16	Schrittmotor	2	6 bis 14	4 bis 8	5 bis 80	±0,02[±0,05]	6
LEHZJ20	Schrittmotor	2	16 bis 40	11 bis 28	5 bis 100	±0,02[±0,05]	10
LEHZJ25	Schrittmotor	2	16 bis 40	11 bis 28	5 bis 100	±0,02[±0,05]	14
LEHF10	Schrittmotor	2	3 bis 7	3 bis 7	5 bis 80	^{**} ±0,05[±0,1]	16 (32)*
LEHF20	Schrittmotor	2	11 bis 28	11 bis 28	5 bis 100	^{**} ±0,05[±0,1]	24 (48)*
LEHF32	Schrittmotor	2	48 bis 120	48 bis 120	5 bis 100	^{**} ±0,05[±0,1]	32 (64)*
LEHF40	Schrittmotor	2	72 bis 180	72 bis 180	5 bis 100	^{**} ±0,05[±0,1]	40 (80)*
LEHS10	Schrittmotor	3	2,2 bis 5,5	1,4 bis 3,5	5 bis 70	^{***} ±0,02[±0,05]	4
LEHS20	Schrittmotor	3	9 bis 22	7 bis 17	5 bis 80	^{***} ±0,02[±0,05]	6
LEHS32	Schrittmotor	3	36 bis 90	--	5 bis 100	^{***} ±0,02[±0,05]	8
LEHS40	Schrittmotor	3	52 bis 130	--	5 bis 120	^{***} ±0,02[±0,05]	12

* () gibt den Wert bei Auswahl „Langhub

** [] gibt den Wert für „Positions-Wiederholgenauigkeit/eine Seite“ an

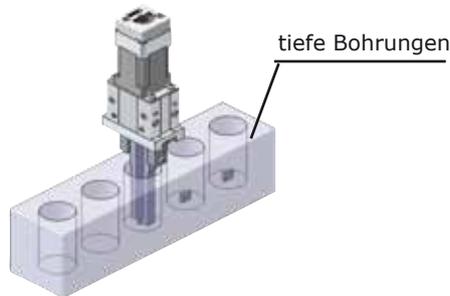
***Positioniergenauigkeit pro Radius

Greifen von leicht verformbaren oder beschädigten Teilen

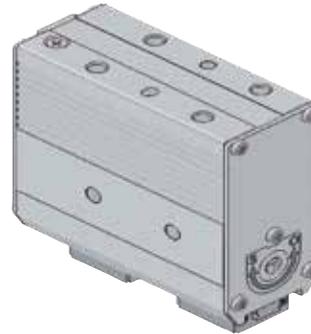


Steuerung der Geschwindigkeit und der Haltekraft, Positionieren

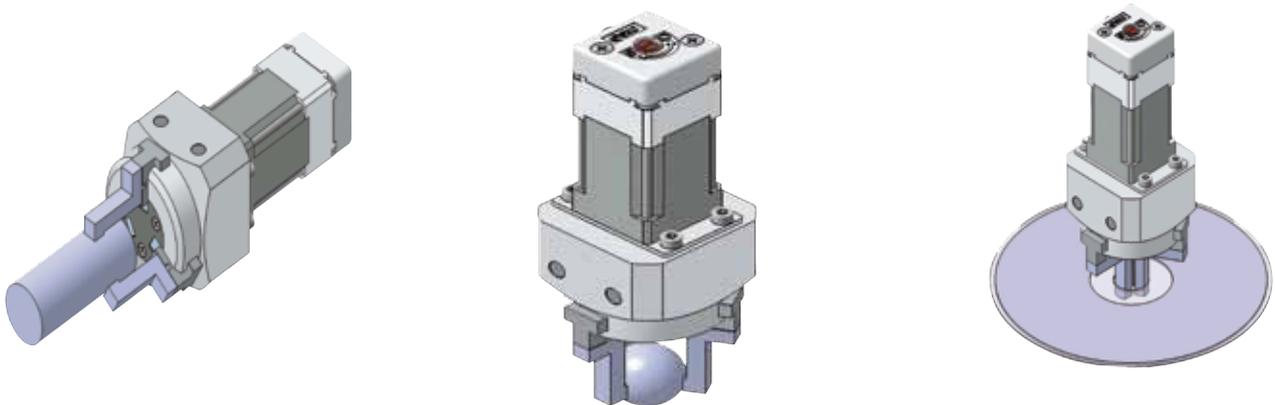
Enge Umgebungen



Weicher Griff



Greifen von zylindrischen und halbrunden Teilen



Steuerung der Geschwindigkeit und der Haltekraft