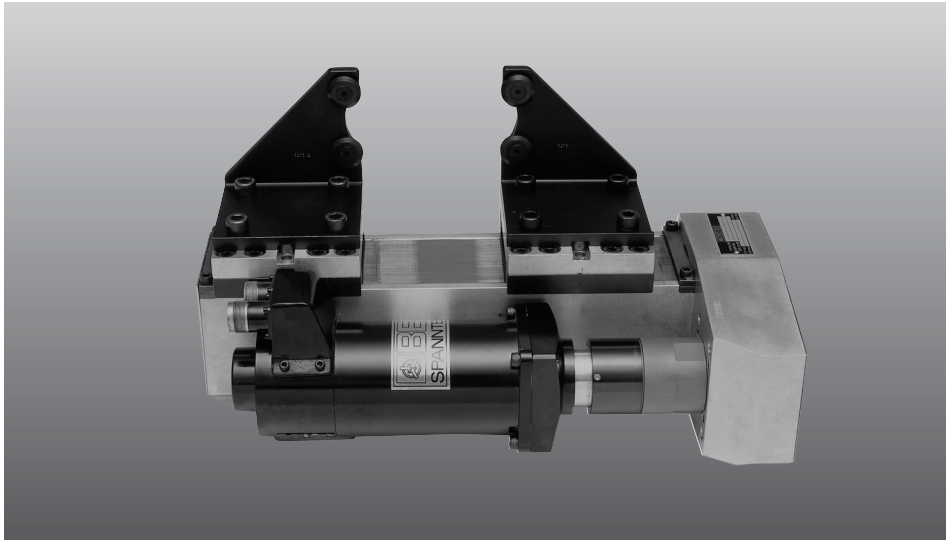




EHHF
HHHF



Handhabungssystem
Handling system

Anwendung

Die modularen Handhabungssysteme EHHF und HHHF werden als Schwerlastgreifer in verschiedenen Bereichen des Werkzeugmaschinen- und Anlagenbaus eingesetzt. Diese Systeme finden überall dort Anwendung, wo große Greifhübe durchfahren werden müssen, raue Betriebsbedingungen vorherrschen und besondere Anforderungen an die Betriebssicherheit gestellt werden.

Konstruktionsmerkmale

Die beiden Grundbacken werden über eine selbsthemmende Trapezgewindespindel angetrieben. Ein besonderes Dichtungssystem schützt die Spindel gegen äußere Einflüsse. Der Antrieb der Trapezgewindespindel erfolgt achsparallel über einen Zahnriemen. Als Antrieb dienen entweder Hydraulikmotore (HHHF) oder das elektromechanische BERG Spannsystem EP&S (EHHF). Der modulare Aufbau des Systems ermöglicht die individuelle Anpassung der Hublängen an die Kundenbedürfnisse.

In Verbindung mit dem elektronisch programmierbaren Spann- und Positioniersystem EP&S bietet der Handhabungsgreifer EHHF eine Vielzahl von Optionen das System individuell an die gestellten Aufgaben anzupassen. (s. Abschnitt EP&S)

Bestellbeispiel

EHHF 2 GR. 100

(elektromechanisch angetrieben, zwei Spannbacken, gesamter Backenhub 100 mm)

Lieferumfang

Greifersystem gemäß Angebotszeichnung

EHHF: Servosteuergerät zur Schaltschränkmontage, Motor und Getriebe einsatzfertig montiert, Steuergerät für die entsprechende Spannaufgabe fertig programmiert und parametrisiert.

HHHF: Hydraulikmotor einsatzfertig montiert.

Zubehör

Resolver- und Motorkabel (Steuergerät-Motor), Aufsatzbacken für verschiedene Anwendungen, Anbaueinheiten zur Montage an Handlingsysteme.

Anmerkung

BERG Spanntechnik erstellt gern die individuelle Angebotszeichnung für die individuelle Anwendung.

Application

The modular handling systems EHHF and HHHF are used as heavy duty grippers in various areas of machine tool and plant engineering. These systems are suitable for use in applications requiring large gripping strokes under rough operating conditions and where high standards of operating safety are required.

Design features

The two base jaws are driven via a self-locking trapezoidal threaded spindle. A special sealing system protects the spindle from external influences. The trapezoidal threaded spindle is driven via a toothed belt parallel to the axis. Hydraulic motors (HHHF) or the electro-mechanical BERG clamping system EP&S (EHHF) serve as the drive. The modular design of the system allows the stroke lengths to be individually adapted to customer requirements.

In conjunction with the electronically programmable clamping and positioning system EP&S the handling gripper EHHF offers a wide range of options to adapt the system individually to the respective tasks. (See section EP&S)

Ordering example

EHHF 2 size 100

(electro-mechanically driven, two jaws, entire jaw stroke 100 mm)

Delivery scope

Gripper system according to offer drawing

EHHF: Servo control device for mounting in the switch cabinet, motor and gear assembled ready for operation, control device ready programmed and parameterized for the respective clamping task.

HHHF: Hydraulic motor assembled ready for operation.

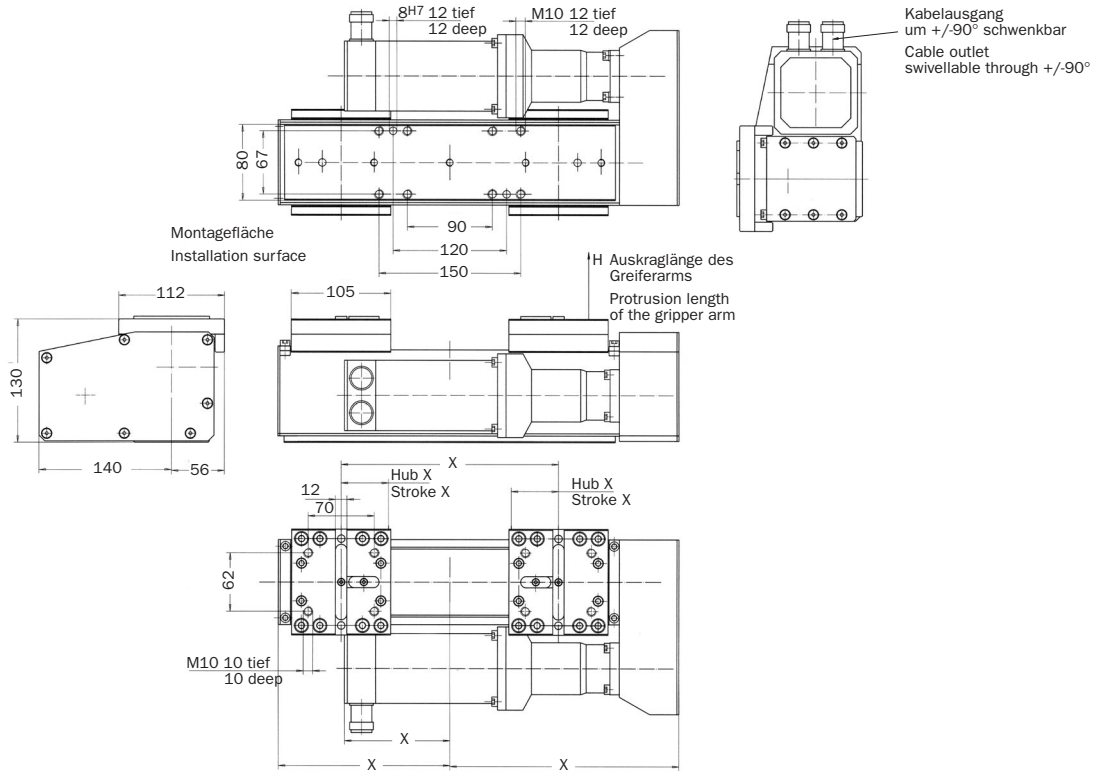
Accessories

Resolver and motor cable (control device motor), interchangeable false jaws for the various applications, mounting units for fitting to the handling systems.

Comment

Please do not hesitate to contact BERG Spanntechnik for individual offer drawings for individual applications.

EHHF



x = Kundenabhängig / x = Customer dependent

EHHF

**Handhabungssystem
Handling system**

Technische Daten

Greifgeschwindigkeit	Max. 33 mm/s (je Backe absolut)
Spannkraft max.	10 kN
Spannkraftwiederholgenauigkeit	$\pm 10\%$ vom eingestellten Wert
Zentrierwiederholgenauigkeit	$\pm 0,08$ mm
Masse	20 kg

Technical Data

Gripping speed	Max. 33 mm/s (per jaw absolute)
Clamping force max.	10 kN
Clamping force repeating accuracy	$\pm 10\%$ from the set value
Centring repeatability	$\pm 0,08$ mm
Mass	20 kg