

LEF20

电动手指
Electric clasper

ROBOT®
威洛博工业机器人

型号表示方式 Guide for Model Selection

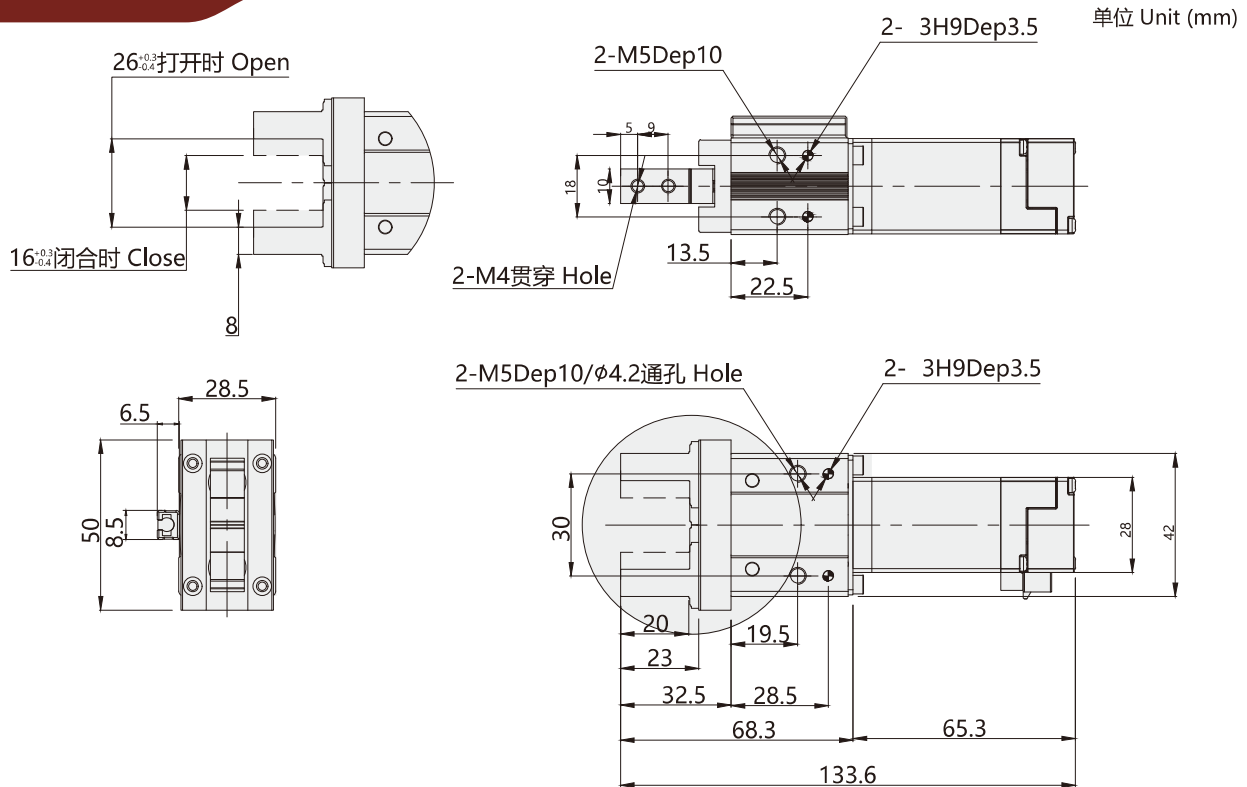
LEF20 — S10 — Q — 03

本体样式 Base style 电动手指 Electric gripper	有效夹持行程 Working clamping stroke S10 10MM	驱动控制器 Controller drive Q 可编程型 Programmable QS 可编程型+Modbus programmable+Modbus	电缆线长度 Cable length 无 无电缆 None Without cable 03 3M(标配) 3M(Standard) 05 5M
------------------------------------------------	-----------------------------------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------



技术参数 Technical specifications

有效夹持行程(mm) Working Clamping stroke(mm)	10
夹持力 (N) Clamping force	15-40
夹持速度 (mm/s) Clamping speed	5-50
重复定位精度 Repeatability(mm)	±0.02
传动方式 Driving mode	螺杆+凸轮 Screw+Cam
导向方式 Guidance mode	直线导轨 Linear guide rail
手指间隙量 (mm) Clampr allowance(mm)	0.5
夹爪重量 (KG) Clamp Holder weight (KG)	0.42
电机种类 The Motor type	28步进(带编码器) 28 Step motor(with encoder)
使用环境 Environment	0-40°C,85%RH Below



丝杆传动/球珠环境
Ball screw drive
General environment

同步带传动/球珠环境
Timing belt drive
General environment

丝杆传动/无尘环境
Ball screw drive
Dust-free environment

同步带传动/无尘环境
Timing belt drive
Dust-free environment

同步带传动/球珠环境
Timing belt drive
General environment

同步带传动/球珠环境
Timing belt drive
General environment

双电机滑台
Dual motors series

夹持机械手
Clamp type robot

电动缸
Electric cylinder

旋转轴
Rotation axis

电动手指
Electric Clasper

小型滑台
Mini Module

直线电机
Linear Motor

组合机械手
Multi-axis actuator

四轴悬臂机器人
Cantilever 4 axis robot

水平关节机器人
Scara Robot

六轴机器人
Six joint Robot

LEF32

电动手指
Electric clasper

ROBOT®
威洛博工业机器人

型号表示方式 Guide for Model Selection

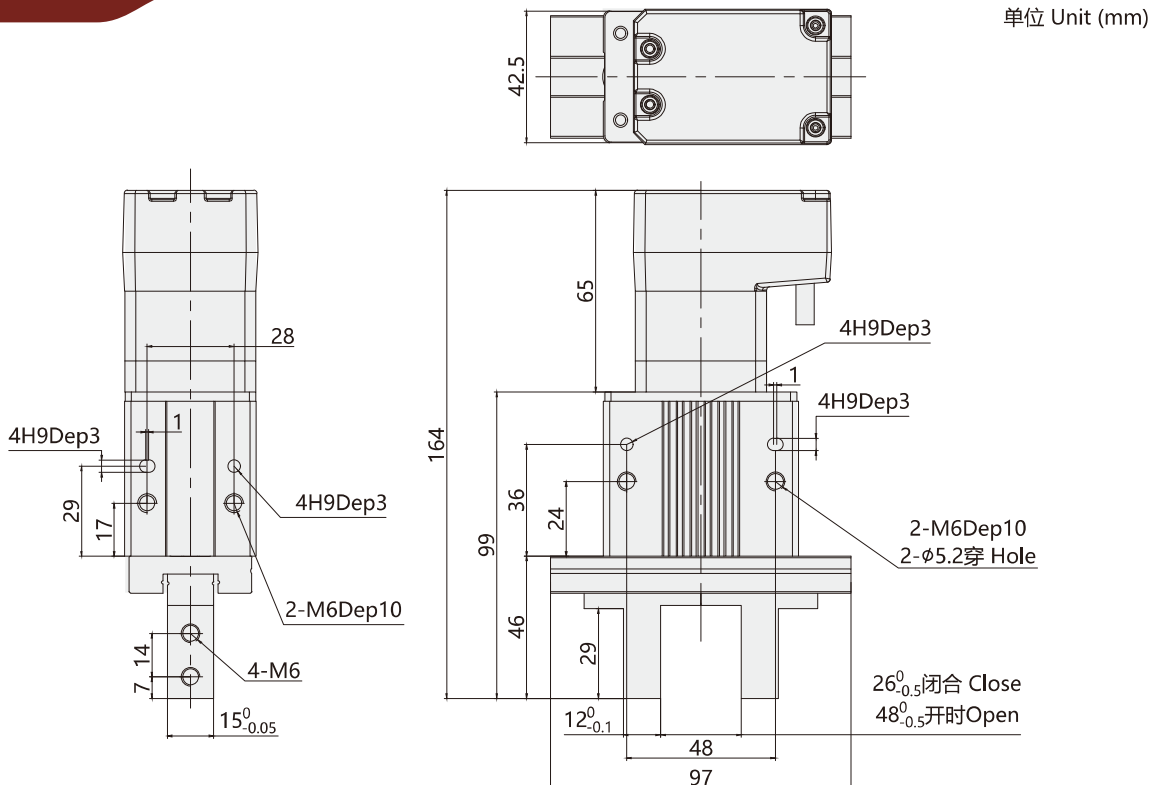
LEF32 — S22 — Q — 03

本体样式 Base style 电动手指 Electric gripper	有效夹持行程 Working clamping stroke S22 22MM	驱动控制器 Controller drive Q 可编程型 Programmable QS 可编程型+Modbus Programmable+Modbus	电缆线长度 Cable length 无 无电缆 None Without cable 03 3M(标配) 3M(Standard) 05 5M
------------------------------------------------	-----------------------------------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------



技术参数 Technical specifications

有效夹持行程(mm) Working Clamping stroke(mm)	22
夹持力 (N) Clamping force	52-130
夹持速度 (mm/s) Clamping speed	5-50
重复定位精度 Repeatability(mm)	±0.02
传动方式 Driving mode	螺杆+凸轮 Screw+Cam
导向方式 Guidance mode	直线导轨 Linear guide rail
手指间隙量 (mm) Clampr allowance(mm)	1
夹爪重量 (KG) Clamp Holder weight (KG)	1.3
电机种类 The Motor type	42步进(带编码器) 42 Step motor(with encoder)
使用环境 Environment	0-40°C,85%RH Below



丝杆传动/球珠环境
Ball screw drive
General environment

同步带传动/球珠环境
Timing belt drive
General environment

丝杆传动/无尘环境
Ball screw drive
Dust-free environment

同步带传动/无尘环境
Timing belt drive
Dust-free environment

同步带传动/球珠环境
Timing belt drive
General environment

双电机滑台
Dual motors series

夹持机械手
Clamp type robot

电动缸
Electric cylinder

旋转轴
Rotation axis

电动手指
Electric Clasper

小型滑台
Mini Module

直线电机
Linear Motor

组合机械手
Multi-axis actuator

四轴悬臂机器人
Cantilever 4 axis robot

水平关节机器人
Scara Robot

六轴机器人
Six joint Robot

