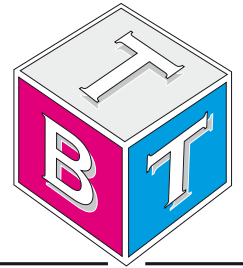
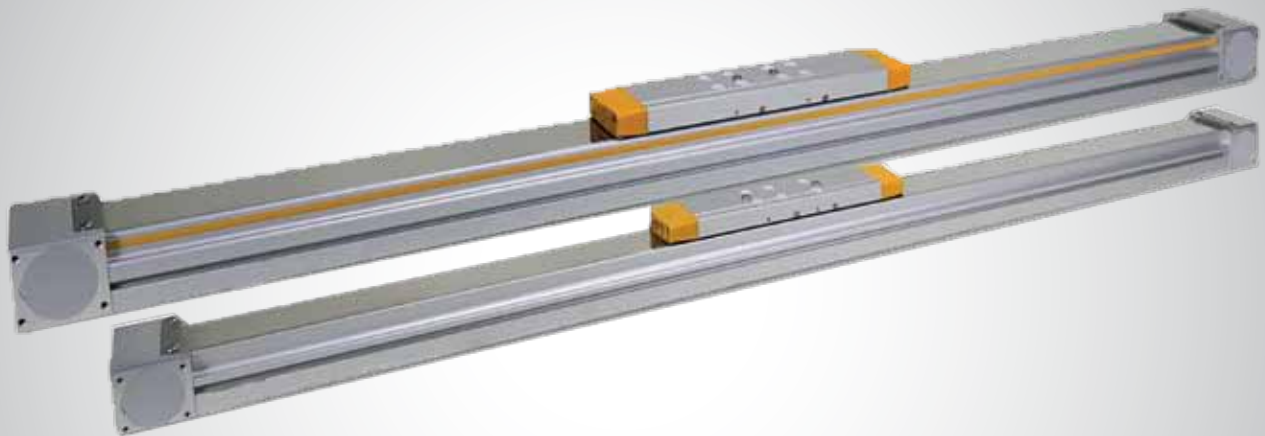


Traffa



Technisches **B**üro **T**raffa

Linear Actuator HLR



Innovative Antriebslösungen

Der optimale Antrieb individuell für Ihre Anforderung

Übersicht	5
Produktaufbau	6
Technische Daten	8
Abmessungen	9
Hauptabmessungen	9
HLR070 Läufer A (kurz)	10
HLR070 Läufer B (lang)	10
HLR080 Läufer A (kurz)	11
HLR080 Läufer B (lang)	11
Auslegung Linearaktuator	12
Zubehör	16
Flanschkits	16
Klemmpratzen	17
Nutensteine	17
Externe Endanschläge	18
Endschalter	19
Schmierpresse	19
Systemzubehör	20
Verbindungswelle	20
Auslegerplatte	21
Quertraverse	22
OSP-E20BV	23
Auslegung von Antriebssträngen	24
Bestellschlüssel	26

Parker Hannifin

Der Weltweit führende Hersteller für Antriebs- und Steuerungstechnik

Ein Weltklassemann auf einer lokalen Bühne

Globale Produktentwicklung

Parker hat mehr als 40 Jahre Erfahrung in der Entwicklung und Fertigung von Antrieben, Steuerungen, Motoren und Mechanik. Mit engagierten, global arbeitenden Produktentwicklungsteams nutzt Parker das Technologie Know-How und die Erfahrung der Entwicklerteams in Europa, Nordamerika und Asien.

Anwendungskompetenz vor Ort

Parker verfügt über lokale Entwicklungskapazitäten zur optimalen Anpassung unserer Produkte und Technologien an die Bedürfnisse der Kunden.

Fertigung nach Kundenbedarf

Um in den globalen Märkten auch zukünftig bestehen zu können, hat sich Parker verpflichtet, den steigenden Anforderungen stets gerecht zu werden. Optimierte Fertigungsmethoden und das Streben nach ständiger Verbesserung kennzeichnen die Fertigung von Parker. Wir messen uns daran, inwieweit wir den Erwartungen unserer Kunden in den Bereichen Qualität und Liefertreue entsprechen. Um diesen Erwartungen immer gerecht werden zu können, investieren wir kontinuierlich in unsere Fertigungsstandorte in Europa, Nordamerika und Asien.

Elektromechanische Fertigungsstandorte weltweit

Europa

Littlehampton, Großbritannien
Dijon, Frankreich
Offenburg, Deutschland
Filderstadt, Deutschland
Mailand, Italien

Asien

Wuxi, China
Jangan, Korea
Chennai, Indien

Nordamerika

Rohnert Park, Kalifornien
Irwin, Pennsylvania
Charlotte, North Carolina
New Ulm, Minnesota



Offenburg, Deutschland

Lokale Fertigung und Support in Europa

Ein Netzwerk engagierter Verkaufsteams und autorisierter Fachhändler bietet Beratung und garantiert lokalen technischen Support.

Die Kontaktdaten der Verkaufsbüros finden Sie auf der Rückseite dieses Dokuments oder Sie besuchen unsere Website: www.parker.com



Mailand, Italien



Littlehampton, Großbritannien



Filderstadt, Deutschland



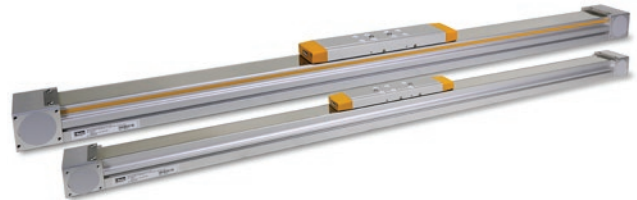
Dijon, Frankreich

High Load Rodless Linearaktuator - HLR

Übersicht

Beschreibung


Die HLR ist ein Linearantrieb, die speziell für den Einsatz in OEM-Anwendungen entwickelt wurde. Die HLR ist ein riemengetriebenes / linear geführtes Antriebssystem, das eine sehr hohe Tragfähigkeit bei extrem kleinem Formfaktor bietet. Seine kompakten Außenabmaße und die Vielzahl an Hubabstufungen machen die HLR ideal für ein großes Spektrum an Automatisierungsanwendungen. Mit ihren technischen Daten entspricht die HLR-Familie den Anforderungen in industriellen Anwendungen. In Kombination mit einer großen Auswahl an Zubehör bietet der Linearantrieb eine sehr schnelle und einfache Möglichkeit, Mehrachs Lösungen zu realisieren. Die vordefinierten Antriebsstränge vereinfachen den Dimensionierungs- und Auswahlprozess und reduzieren die Entwicklungszeit.



Funktionsmerkmale

- Kompakte Außenabmessungen von 69 x 64 mm und 82 x 76,5 mm
- Steifes Aluminium Strangpressprofil für selbsttragende Lösungen
- Hohe Belastbarkeit bis 3847 Nm (basierend auf einer theoretischen Lebensdauer von 8000 km)
- Hohe Vorschubkraft bis 900 N
- Für höchste Flexibilität kann der Motor an vier Seiten angebaut werden
- Beschleunigung bis 50 m/s²
- Geschwindigkeit bis zu 5 m/s
- Linearführung und Zahnriemen der neuesten Generation für minimierte Geräuschemission
- Serienmäßige Edelstahlabdeckung für den Einsatz in rauer Umgebung
- Leicht zugängliche Schmierbohrung für reduzierten Wartungsaufwand
- Extrem geradlinige Bewegung über den gesamten Hub zum Aufbau zuverlässiger Mehrachs Lösungen
- Hohe Wiederholpräzision für höchste Kundenanforderungen.

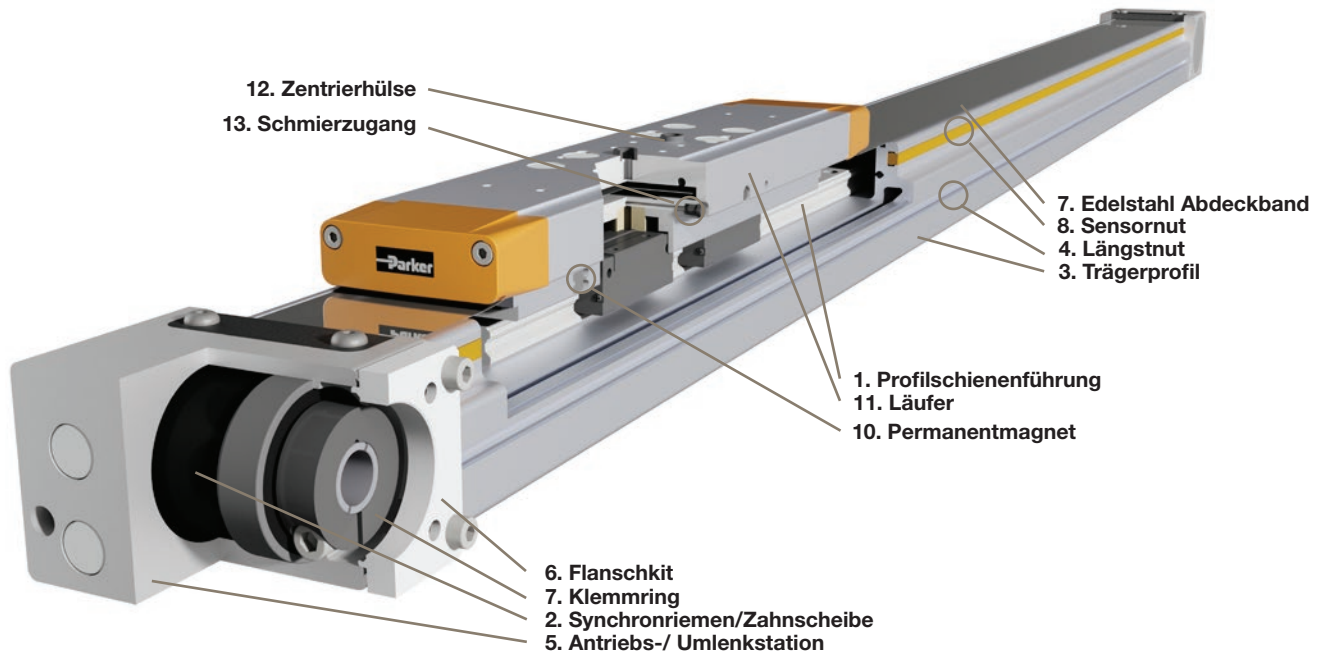
Technische Daten - Übersicht

Größe des Aktuators	HLR070	HLR080
Antrieb	Riemenantrieb	
Führungssystem	Linearführung	
Breite x Höhe [mm]	69x64	82x76.5
Max. Normallast Fz [N]	3847	
Max. Vorschubkraft Kraft Fx [N]	500	900
Wiederholpräzision [mm]	±0.05	
Max. Geschwindigkeit [m/s]	5	
Max. Beschleunigung [m/s ²]	50	
Max. Verfahrweg [mm]	2500	3500
Entfernung [mm/rev]	105	125
Konformität	2011/65/EG:ROHS konform	
	 RoHS	
Schutzklasse	IP40	

Anwendung

- Material-Handling und Zuführungssysteme
- Verpackungsmaschinen
- Allgemeine Anwendungen

Produktaufbau



Profilschienenführung (1)

Die integrierte Kugelumlaufführung sorgt für eine präzise und spielfreie Linearbewegung mit konstanten Laufeigenschaften und gleichzeitig hoher Lastkapazität und Verfahrensgeschwindigkeit. In Verbindung mit dem Synchronriemen (2) und den darauf abgestimmten Zahnscheiben, werden damit hohe Vorschubkräfte, eine hohe Wiederholpräzision und Laufruhe erzielt.

Trägerprofil (3)

Ein leichtes, kompaktes und selbsttragendes Aluminium Profil, das seitlich über je eine und unten über zwei Längsnuten (4) verfügt, die für die Befestigung des Linearaktuators oder weiterer mechanischer Komponenten verwendet werden können.

Antriebs-/Umlenkstationen (5)

Die symmetrisch aufgebauten Antriebs- und Umlenkstationen erlauben einen flexiblen Anbau des Antriebes an jeder Seite des Linearaktuators. Mit den optional erhältlichen Flanschkits (6) ist ein Versetzen des Antriebes, auf die jeweils andere Station bzw. Seite, kundenseitig jeder Zeit möglich.

Durch die direkt in der Antriebsstation integrierten Klemmstelle (7) wird eine direkte und sehr kompakte Anbindung des Antriebes an den Linearaktuator erreicht.

Edelstahlabdeckband (8)

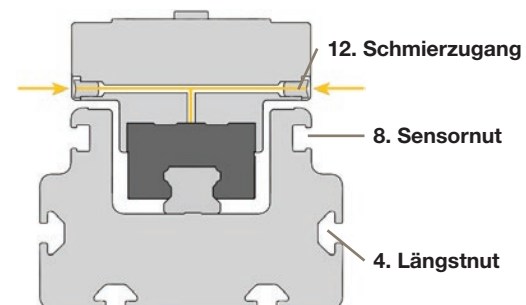
Die im Trägerprofil eingelassene Edelstahlabdeckung wird zuverlässig durch die im Trägerprofil integrierten Magenstreifen gehalten und schützt die innen liegende Führung vor grober Verschmutzung von außen.

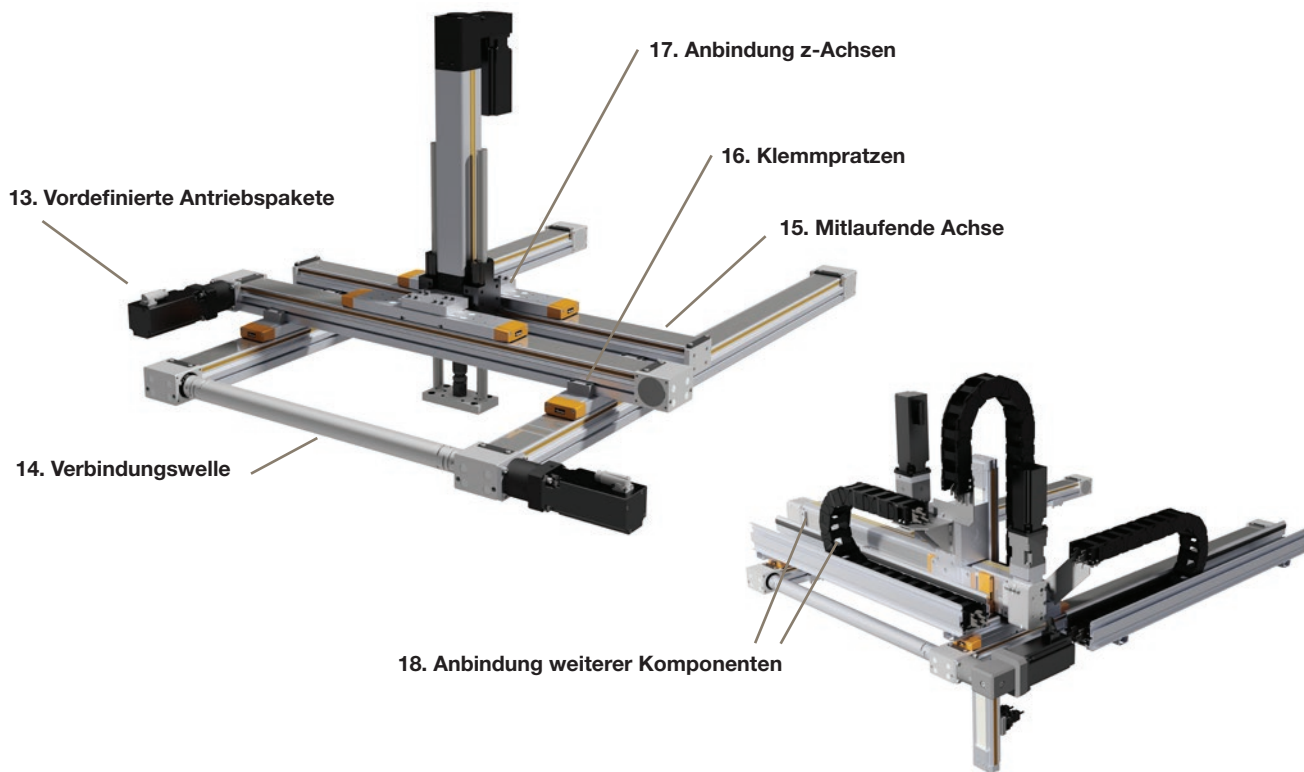
Sensornut (9)

Die beidseitig im Profil integrierten Sensornuten ermöglichen die Integration mehrerer Näherungssensoren. Diese können an einer beliebigen Position und ohne überstehende Kanten direkt im Trägerprofil befestigt werden. Betätigt werden die Sensoren durch die beidseitig im Läufer integrierten Permanentmagneten (10). Mithilfe der gelben Abdeckbänder lassen sich die Kabel der Sensoren entlang des Linearaktuators wegführen.

Läufer (11)

Je Baugröße ist der Läufer in zwei unterschiedlichen Längen erhältlich und verfügt über mehrere Montagegewinde für die Befestigung von Lasten. In Verbindung mit den optional erhältlichen Klemmpratzen ermöglichen die Montagegewinde eine kostengünstige Realisierung von Mehrachssystemen. Die im Läufer standardmäßig integrierten Zentrierhülsen (12) erlauben eine schnelle und genaue Ausrichtung der Last auf dem Läufer. Für die Nachschmierung der internen Führung verfügt der Läufer über mehrere Schmierzugänge (13). Diese sind von beiden Seiten des Läufers zugänglich, wodurch die Wartung erleichtert wird.





Neben den zwei Baugrößen der HLR Linearaktuatoren bietet Parker ein Zubehörpaket nicht nur für Einzelachsenanwendungen, sondern auch für komplette Doppel- oder Mehrachssysteme.

Vordefinierte Antriebspakete (13)

Passend zu den HLR Linearaktuatoren bietet Parker Hannifin auch das komplette Antriebs- und Steuerungspaket für zahlreiche Anwendungsgebiete. Mithilfe der vordefinierten Antriebspakete, bestehend aus Linearaktuator, Motor, Getriebe und Servoregler, lässt sich so schnell ein kompletter Antriebsstrang für die gewünschte Applikation auswählen.

Doppelachsenanwendungen

Die Verbindungswelle (14) sorgt für eine synchrone und sehr steife Übertragung des Antriebsmomentes auf einen zweiten, parallel angeordneten HLR Linearaktuator. Damit lassen sich Doppelachsenanwendungen sehr einfach und kostengünstig realisieren. Die Verbindungswelle ist in unterschiedlichen Längen optional erhältlich, wodurch unterschiedliche Achsabstände realisiert werden können.

Für sehr kurze Achsabstände oder reine Stützachsen gibt es die Option einer mitlaufenden, nicht angetriebenen Achse (15). Hier kann auf die Verbindungswelle verzichtet werden und die Last direkt auf die Läufer der angetriebenen und der mitlaufenden Achse montiert werden

Klemmpratzen (16)

Für die Befestigung der HLR Linearaktuatoren stehen Klemmpratzen in unterschiedlichen Längen zur Verfügung. Diese greifen in die Längsnuten im Profil und bieten eine schnelle und einfache Befestigungsart. Alternativ können auch die Längsnuten im Trägerprofil und Nutensteine verwendet werden. Mit den Klemmpratzen können ein- oder zwei Quertraversen direkt auf dem Läufer der HLR Linearaktuatoren befestigt werden. Dadurch sind keine zusätzlichen Verbindungsplatten notwendig und die Gesamthöhe des Mehrachssystems wird minimiert.

Anbindung z-Achsen (17)

Mit den optional erhältlichen Montageplatten lassen sich ETH und ETT als z-Achse in den Baugrößen 032 und 050 sowie die OSP-E20BV direkt auf dem Läufer der HLR

Linearaktuatoren befestigen. Bei den ETH Elektrohubzylinder ist auch die Anbindung mit Parallelführung möglich.

Anbindung weiterer Komponenten (18)

Die Anbindung weiterer Aktuatoren, sowie Energieketten, Greifer, etc. ist, mittels der Längsnuten im Trägerprofil oder über die Montagegewinde im Läufer kundenseitig problemlos möglich.

Technische Daten

Achsbaugröße		HLR070	HLR080
Antriebsart		Zahnriemenantrieb	
Führungssystem		Kugelumlaufführung	

Hauptabmessungen

Achsquerschnitt inkl. Läufer (Breite x Höhe)	[mm ²]	69 x 64	82 x 76,5
Max. Hub ¹⁾	[mm]	2500	3500
Läufer A (Standard)	[mm]	372	458
Läufer B (Verlängert)	[mm]	412	510
Nullhublänge mit Läufer A	[mm]	262	330
Nullhublänge mit Läufer B	[mm]	302	382

Geschwindigkeit & Beschleunigung

Max. Verfahrgeschwindigkeit	[m/s]	5	
Max. Beschleunigung	[m/s ²]	50	

Belastungen & Lebensdauer ²⁾

Max. Antriebsmoment	[Nm]	8.3	18
Leerlaufmoment M_0 ³⁾	[Nm]	0.35	0.55
Max. Vorschubkraft $F_{x,max}$ ⁴⁾	[N]	500	900
Max. Seitenkraft (Läufer A / Läufer B) $F_{y,max}$	[N]	2 628 / 3 847	3847
Max. Beladekraft (Läufer A / Läufer B) $F_{z,max}$	[N]	2 628 / 3 847	
Max. Kippmoment (Läufer A / Läufer B) $M_{x,max}$	[Nm]	21 / 30	30
Max. Nickmoment (Läufer A / Läufer B) $M_{y,max}$	[Nm]	80 / 164	164 / 262
Max. Giermoment (Läufer A / Läufer B) $M_{z,max}$	[Nm]	80 / 164	164 / 262

Zahnscheibendaten

Wirkkreisdurchmesser	[mm]	33.4	39.8
Vorschubkonstante pro Umdrehung	[mm]	105	125

Gewichte

Gewicht Nullhub mit Läufer A	[kg]	3.3	5.6
Gewicht Nullhub mit Läufer B	[kg]	3.6	5.9
Gewicht Zusatzlänge/Hub (ohne Läufer)	[kg/m]	4.8	6.6
Gewicht Nullhub mitlaufende Achse mit Läufer A	[kg]	2.3	3.8
Gewicht Nullhub mitlaufende Achse mit Läufer B	[kg]	2.7	4.3
Gewicht Zusatzlänge/Hub mitlaufende Achse	[kg/m]	4.6	6.3

Genauigkeit

Wiederholpräzision (gemäß ISO 230-2)	[mm]	±0.05	±0.05
--------------------------------------	------	-------	-------

Flächenträgheitsmoment

Flächenträgheitsmoment	[10 ⁴ mm ⁴]	15.7	35.1
------------------------	------------------------------------	------	------

Umgebungsbedingungen

Umgebungstemperatur	[°C]	-10...+40	
Lagerungstemperatur	[°C]	-20...+40	
Luftfeuchtigkeit (keine Betauung)		0...95%	
Schutzklasse		IP40	

Massenträgheitsmoment bezogen auf Antriebswelle

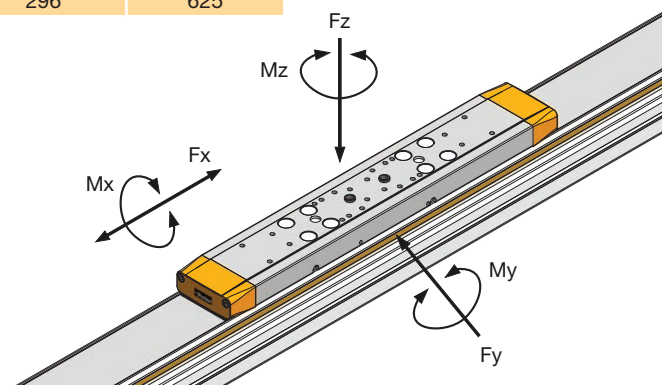
Nullhub mit Läufer A	[kgmm ²]	314	752
Nullhub mit Läufer B	[kgmm ²]	372	829
Zusatzlänge/Hub (ohne Läufer)	[kgmm ² /m]	53	113
Mitlaufende Achse mit Läufer A (hubunabhängig)	[kgmm ²]	240	554
Mitlaufende Achse mit Läufer B (hubunabhängig)	[kgmm ²]	296	625

¹⁾ Mindesthub = 100 mm. Verfügbare Standardhübe siehe Bestellschlüssel

²⁾ Basierend auf 8.000 km theoretischer Lebensdauer unter idealen Bedingungen

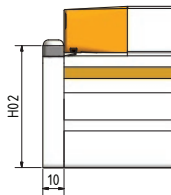
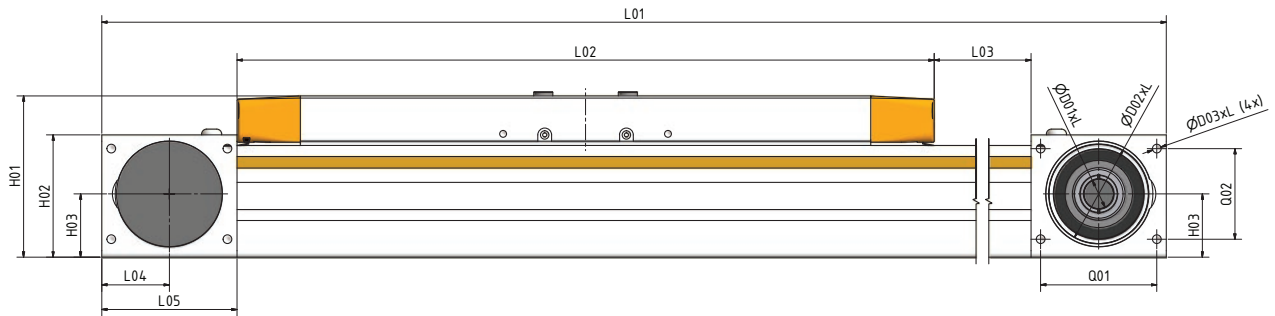
³⁾ Bezogen auf Geschwindigkeit von 100mm/s mit Toleranz +/-10%

⁴⁾ Vorschubkraft abhängig von Verfahrgeschwindigkeit, siehe Diagramm2



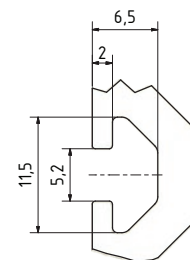
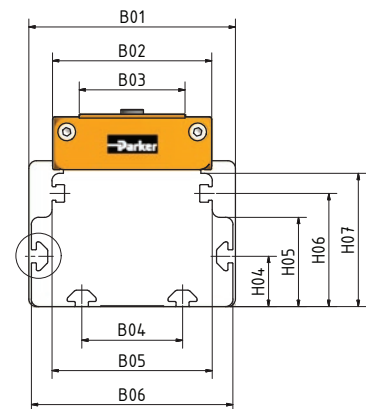
Abmessungen

Hauptabmessungen



Mitlaufende Achse ¹⁾

Baugröße		HLR070	HLR080
L01	[mm]	L02 + 2 x L05 + Hub	
L02 (Läufer A / B)	[mm]	262 / 302	330 / 382
L03	[mm]	Hub	
L04	[mm]	28	32
L05	[mm]	55	64
H01	[mm]	64	76,5
H02	[mm]	49,3	58
H03	[mm]	22	30
H04	[mm]	20	
H05	[mm]	28.3	35.5
H06	[mm]	²⁾	45
H07	[mm]	44.3	53
B01	[mm]	69	82
B02	[mm]	48.2	63.2
B03	[mm]	30.4	42
B04	[mm]	40	
B05	[mm]	49.8	63.6
B06	[mm]	67	80
Q01	[mm]	42	55
Q02	[mm]	35	43
D01xL	[mm]	10H7 x 10..28	14H7 x 13..34
D02xL	[mm]	40 x 3	47 x 3
D03xL	[mm]	M4 x 12	M5 x 8

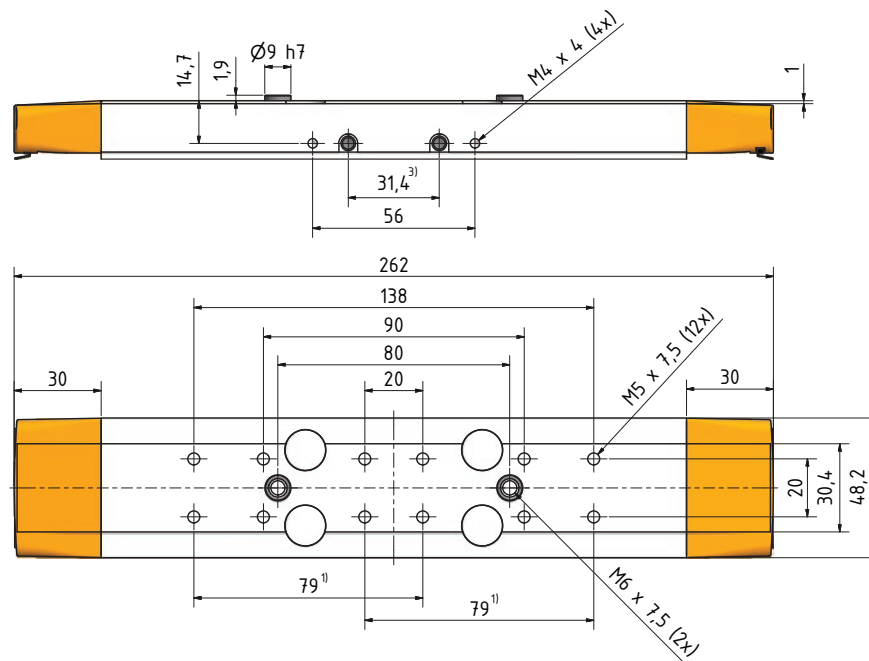


Abmessungen in [mm]

¹⁾ Mitlaufende Achse mit beidseitiger Endplatte (ohne Antriebs/Umlenkstation) für Doppelachsungen mit Achsabständen unter 200 mm. Beispiel Bestellcode für mitlaufende Achse: **HLR080A1000INNA** (fettgedruckt: muss ausgewählt werden)

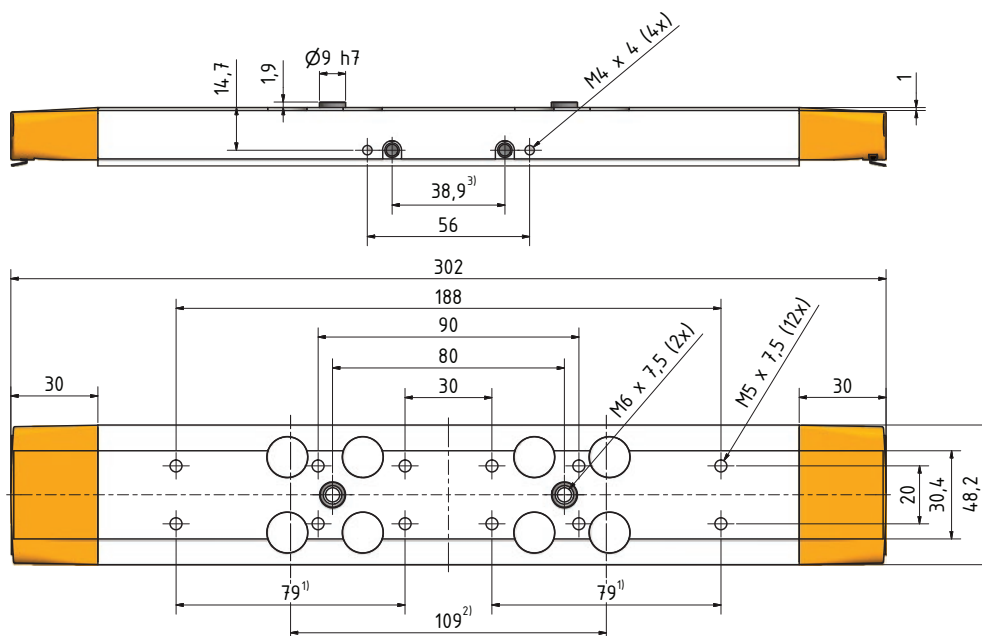
²⁾ HLR070 hat keine gesonderte Endschalernut. Montage der Endschalter in der T-Nut möglich.

HLR070 Läufer A (kurz)



Abmessungen in [mm]

HLR070 Läufer B (lang)



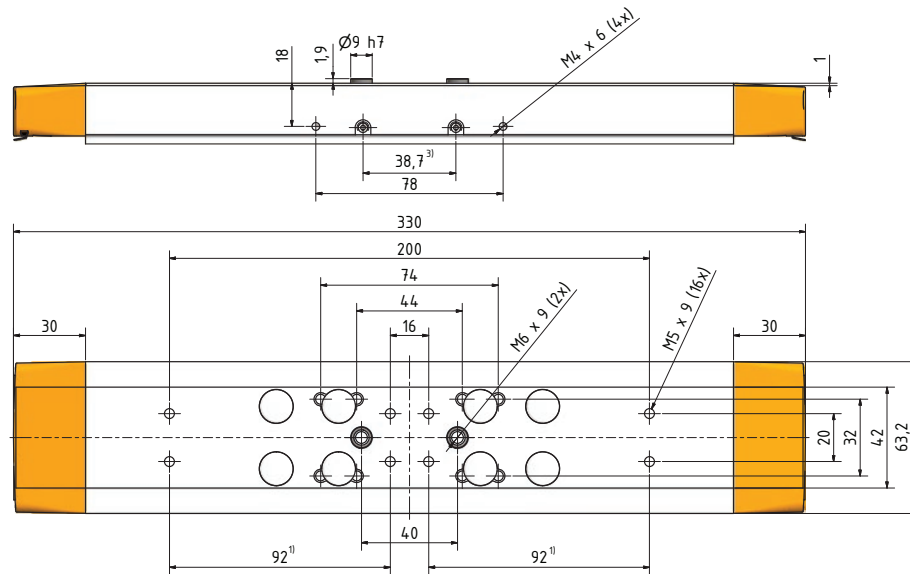
Abmessungen in [mm]

¹⁾ Abstand für die Befestigung einer Querachse (HLR070) direkt auf dem Läufer mittels Klemmpratzen

²⁾ Achsabstand Doppelachse, passend für die Quertraverse für die Anbindung einer z-Achse.

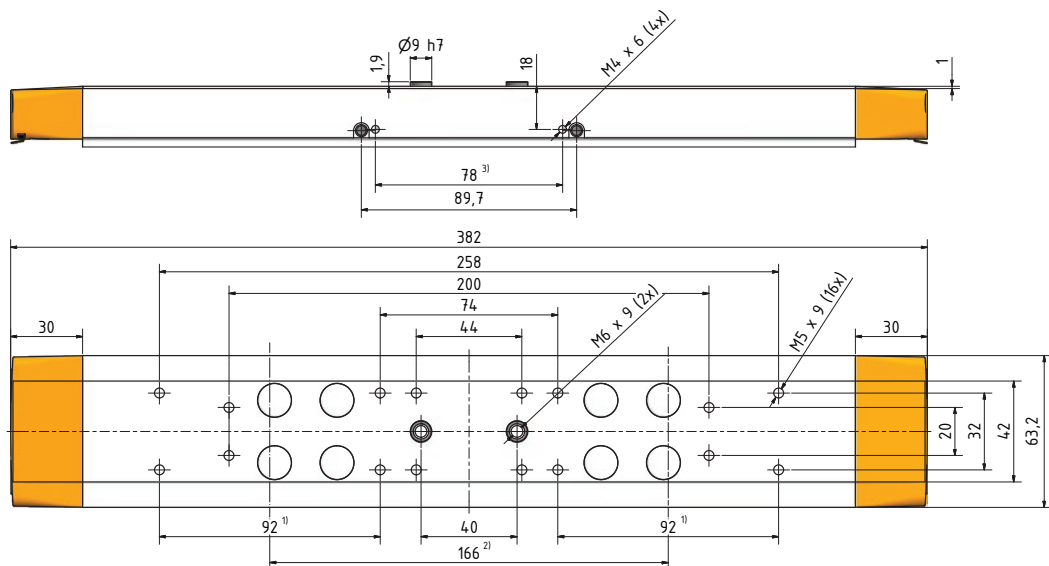
³⁾ Schmiernippel auf beiden Seiten der Läuferplatte

HLR080 Läufer A (kurz)



Abmessungen in [mm]

HLR080 Läufer B (lang)



Abmessungen in [mm]

¹⁾ Abstand für die Befestigung einer Querachse (HLR080) direkt auf dem Läufer mittels Klempratzen

²⁾ Achsabstand Doppelachse, passend für die Quertraverse für die Anbindung einer z-Achse.

³⁾ Schmiernippel auf beiden Seiten der Läuferplatte

Auslegung Linearaktuator

Schritt 1

Rahmenbedingungen für den Einsatz der HLR Achsen in der gewünschten Applikation prüfen

Bevor Sie die detaillierte Auslegung der HLR Achse durchführen, prüfen Sie bitte zuerst die Rahmenbedingungen für den Einsatz der Achse in der gewünschten Applikation anhand der technischen Daten und wählen Sie eine der HLR Baugrößen:

- Genauigkeit und Umgebungsbedingungen (Temperatur, Luftfeuchte, Schutzklasse)
- Achsquerschnitt und maximaler Verfahrbereich (Hub)
- Maximale Geschwindigkeit und Beschleunigung
- Die einzelnen Belastungen auf den Läufer (Fx, Fy, Fz, Mx, My, Mz)

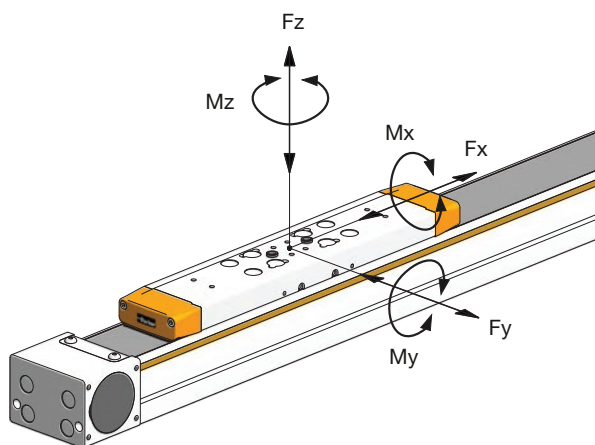
Schritt 2

Berechnung externer Belastung und der resultierenden Lebensdauer

Belastungs-Vergleichsfaktor f_v

Aufgrund von extern auf den Läufer angreifenden Kräften bzw. Trägheitskräften, wirken auf die interne Führung des Linearaktuators Drehmomente um unterschiedliche Achsen. Treten verschiedene Kräfte und Momente gleichzeitig auf, werden diese, zur Bestimmung der Lebensdauer, in einem Belastungs-Vergleichsfaktor zusammengefasst (Formel 1).

$$f_v = \frac{|F_y|}{F_{y_max}} + \frac{|F_z|}{F_{z_max}} + \frac{|M_x|}{M_{x_max}} + \frac{|M_y|}{M_{y_max}} + \frac{|M_z|}{M_{z_max}} \quad \text{Formel 1}$$



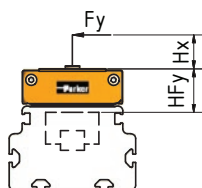
- f_v Belastungs-Vergleichsfaktor
- F_y Applikationsbedingte Kraft in y-Richtung [N]
- F_z Applikationsbedingte Kraft in z-Richtung [N]
- M_x Applikationsbedingtes Moment um die x-Achse [Nm]
- M_y Applikationsbedingtes Moment um die y-Achse [Nm]
- M_z Applikationsbedingtes Moment um die z-Achse [Nm]
- F_{y_max} Maximal zulässige Kraft in y-Richtung [N]
- F_{z_max} Maximal zulässige Kraft in z-Richtung [N]
- M_{x_max} Maximal zulässiges Moment um die x-Achse [Nm]
- M_{y_max} Maximal zulässiges Moment um die y-Achse [Nm]
- M_{z_max} Maximal zulässiges Moment um die z-Achse [Nm]

Hinweis: Als maximal zulässige Belastungskenngrößen gelten die in den technischen Daten spezifizierten Angaben für Fx/y/z und Mx/y/z. Diese dürfen nicht überschritten werden.

Beachten Sie bei der Berechnung der Momente um die x- und y-Achse die Kraftangriffshöhe HF der internen Führung. Beispiel für die Berechnung des Momentes um die x-Achse (Formel 2).

$$M_x = F_y * (HF + H_x) \quad \text{Formel 2}$$

- HF Kraftangriffshöhe Führung [mm]
- H_x Kraftangriffshöhe Schlitten [mm]

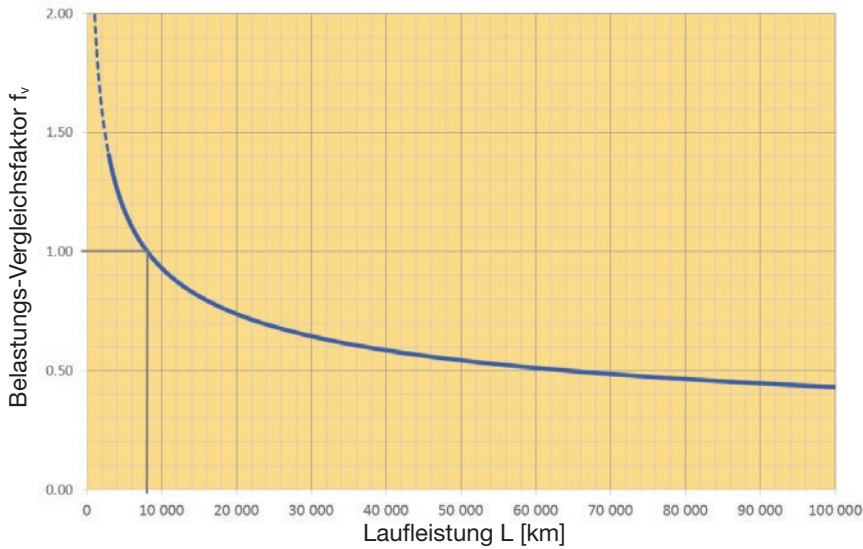


Achsbaugröße		HLR070	HLR080
Kraftangriffshöhe HF	[mm]	20,8	27,5

Hinweis: Je näher der Schwerpunkt der Last zur Mitte der Läuferplatte positioniert ist, umso geringer sind die Momentenbelastungen um die Achsen x, y und z, und umso höher ist die Lebensdauer der Achse. Bei stark auskragenden Lastanbindungen kann eine Doppelachse eingesetzt werden um die Momentenbelastung zu kompensieren.

Nominelle Lebensdauer L

Ermitteln Sie nun mit dem zuvor berechneten Belastungs-Vergleichsfaktor f_v die nominelle Lebensdauer ¹⁾ (Diagramm 1).



Der Belastungs-Vergleichsfaktor f_v verweist auf den nominellen Lebensdauer-Bezugspunkt von 8000km. Bei Belastung mit einem $f_v < 1$ können höhere Laufleistungen erreicht werden.

Beispiel: Bei Belastungs-Vergleichsfaktor $f_v = 0,5$ beträgt die nominelle Lebensdauer 60.000 km

Diagramm 1: Nominelle Lebensdauer Abhängigkeit vom Belastungs-Vergleichsfaktor

Tatsächliche Lebensdauer L_{fw}

Die nominellen Lebensdauer L berücksichtigt u.a. keine erhöhten Geschwindigkeiten, Mangelschmierung, Stöße oder Vibrationen. Diese Einflüsse können mittels Betriebsbeiwert f_w näherungsweise berücksichtigt und somit die tatsächliche Lebensdauer näherungsweise berechnet werden (Formel 3).

$$L_{fw} = \frac{L}{f_w^3}$$

Formel 3

L nominelle Lebensdauer [km] (Diagramm 1)
 L_{fw} Lebensdauer mit Berücksichtigung des Betriebsbeiwertes [km]
 f_w Betriebsbeiwert

Art der Belastung	Geschwindigkeit [m/s]	Betriebsbeiwert f_w
keine Stöße/Vibrationen	< 0,25	1,0 - 1,2
übliche Lasten	< 1	1,2 - 1,5
kleinere Stöße	< 2	1,5 - 2,0
erhöhte Stöße/Vibrationen	> 2	2,0 - 3,5
zzgl. bei Doppelachsen	-	1,2

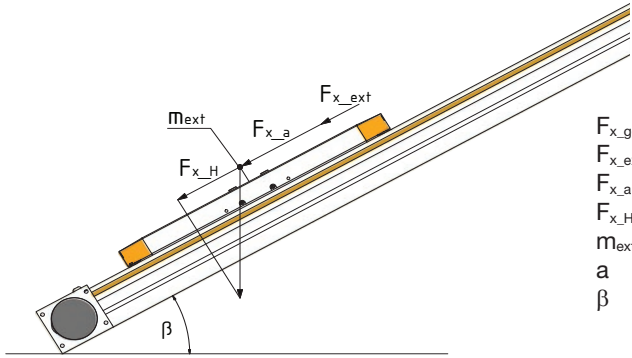
¹⁾ Theoretische Lebensdauer unter idealen Einsatzbedingungen: keine Stöße und Vibrationen, keine unzulässige Durchbiegung und Verspannung der Achse, Einhaltung der Schmierintervalle.

Berechnung der maximalen Vorschubkraft

Die auf den Läufer einwirkende Kraft in x-Richtung, darf die von der Verfahrgeschwindigkeit abhängige zulässige Vorschubkraft nicht überschreiten ¹⁾. Ermitteln Sie die maximal vorkommende Vorschubkraft F_{x_ges} . Diese darf die Vorschubkraft $F_{x_max}(v)$ nicht überschreiten (Diagramm 2). Sollte in Ihrer Applikation unterschiedliche Vorschubkräfte bei unterschiedlichen Verfahrgeschwindigkeiten vorhanden sein, muss jeder Fall getrennt voneinander betrachtet werden.

$$F_{x_ges} = F_{x_ext} + F_{x_a} + F_{x_H} = F_{x_ext} + (m_{ext} * a) + (m_{ext} * 9,81m/s^2 * \sin\beta)$$

Formel 4



- F_{x_ges} Gesamte Vorschubkraft in x-Richtung [N]
- F_{x_ext} Applikationsbedingte Vorschubkraft in x-Richtung [N]
- F_{x_a} Applikationsbedingte Beschleunigungskraft in x-Richtung [N]
- F_{x_H} Hangabtriebskraft in x-Richtung [N]
- m_{ext} Externe Gesamtlast auf dem Läufer [kg]
- a Beschleunigung [m/s²]
- β Neigungswinkel der Achse gegenüber der Horizontalen [rad]

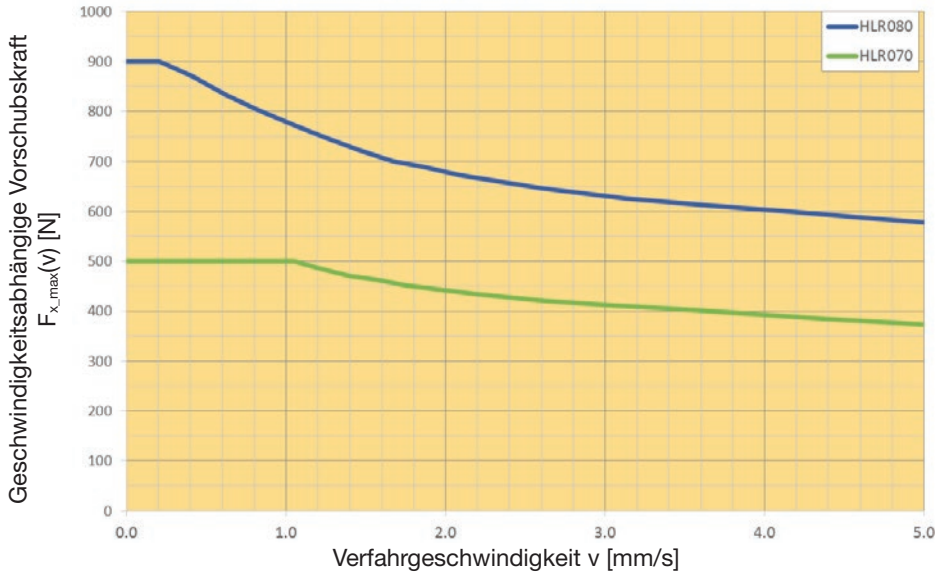


Diagramm 2: Geschwindigkeitsabhängige Vorschubkraft $F_{x_max}(v)$

Berechnung des erforderlichen Antriebsmomentes und der Antriebsdrehzahl

Für die Wahl des richtigen Antriebsstranges berechnen Sie das erforderliche Motor-Antriebsmoment (Formel 5 und 6) und Antriebsdrehzahl (Formel 7) für Ihre Applikation. Die Berechnung der Antriebsmomente muss für alle Segmente des Applikationszyklus (dargestellt durch den Index "j") durchgeführt werden. Das Spitzenmoment des Motors muss größer sein als das maximal Antriebsmoment (Formel 5) sein. Das Nennmoment des Motors muss größer als das berechnete Effektivmoment (Formel 6) sein. Sehen Sie entsprechende Sicherheiten für die Antriebsdimensionierung vor.

$$M_{Aj} = M_{Bj} + M_{Lj} \quad \text{Formel 5}$$

$$M_{Bj} = \left(\left((J_0 + J_{Hub} * Hub) \right) + \left(m_{ext} * \frac{\varnothing Dz^2}{4} \right) \right) * \frac{1}{i_G^2 * \eta_G} + J_G + J_M \Big) * \frac{2 * a}{\varnothing Dz} * 10^{-3} \quad \text{Formel 5.1}$$

$$M_{Lj} = M_0 + M_{ext} + M_H = M_0 + \left(\left(F_{x_ext} + \left(m_{ext} * 9,81 \frac{m}{s^2} * \sin\beta \right) \right) * \frac{\varnothing Dz}{2} * 10^{-3} \right) * \frac{1}{i_G * \eta_G} \quad \text{Formel 5.2}$$

¹⁾ Die maximal zulässige Vorschubkraft darf auch in den Beschleunigungsphasen nicht überschritten werden.

$$M_{eff} = \sqrt{\frac{1}{t_{total}} * (M_{A1} * t_{B1} + M_{L1} * t_{L1} + \dots)}$$

Formel 6

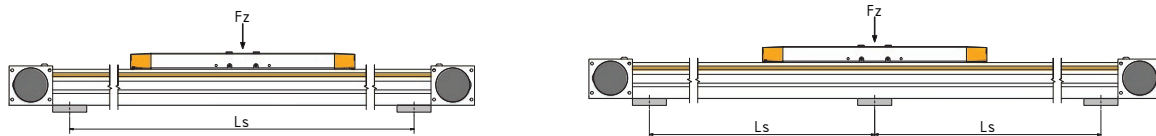
$$n_A = \frac{v}{k_{s/U}} * i_G * 6 * 10^4$$

Formel 5

M_{Aj}	Maximales Antriebsmoment des Motors [Nm]
M_{Bj}	Applikationsbedingtes Beschleunigungsmoment (ohne M_{Lj}) [Nm]
M_{Lj}	Applikationsbedingtes Motormoment bei linearer Bewegung [Nm]
M_0	Leerlaufmoment der HLR Achse [Nm] (siehe technische Daten)
M_{ext}	Applikationsbedingtes Lastmoment durch F_{x_ext} [Nm]
M_H	Applikationsbedingtes Lastmoment durch Hangabtriebskraft [Nm]
M_{eff}	Motor Effektivmoment [Nm]
J_0	Massenträgheitsmoment bei Nullhub [kgmm ²] (siehe technische Daten)
J_{Hub}	Massenträgheitsmoment pro mm Hub [kgmm ²] (siehe technische Daten)
Hub	Hub der Linearachse [m]
i_G	Getriebeübersetzung
η_G	Wirkungsgrad des Getriebes (siehe Angaben Getriebehersteller)
J_G	Massenträgheitsmoment des Getriebes [kgmm ²] (siehe Angaben Getriebehersteller)
J_M	Massenträgheitsmoment des Motors [kgmm ²] (siehe Angaben Motorhersteller)
m_{ext}	Externe Gesamtlast auf den Läufer [kg]
\varnothing_{DZ}	Wirkkreisdurchmesser der Zahnscheibe [mm] (siehe technische Daten)
a	Beschleunigung [m/s ²]
F_{x_ext}	Applikationsbedingte Vorschubkraft in x-Richtung [N]
t_{total}	Gesamtzykluszeit [s]
$t_{B/L}$	Zeitanteile im Zyklus (Beschleunigung/Verzögerung oder Konstantfahrt) [s]
n_A	Erforderliche Antriebsdrehzahl des Motors [1/min]
v	Verfahrgeschwindigkeit [m/s]
$k_{s/U}$	Vorschubkonstante pro Umdrehung [mm] (siehe technische Daten)

Maximal zulässige Stützabstände bestimmen

Bei freitragenden Anwendungen ist die maximal zulässige Kraft F_z vom Stützabstand L_s ¹⁾ abhängig. Um eine unzulässige Durchbiegung der Achse zu verhindern ist die Achse je nach Länge und Belastung auf mehreren Stützpunkten zu befestigen.



F_{z_max} Applikationsbedingte Kraft in z-Richtung [N]
 L_s Stützabstand [mm]

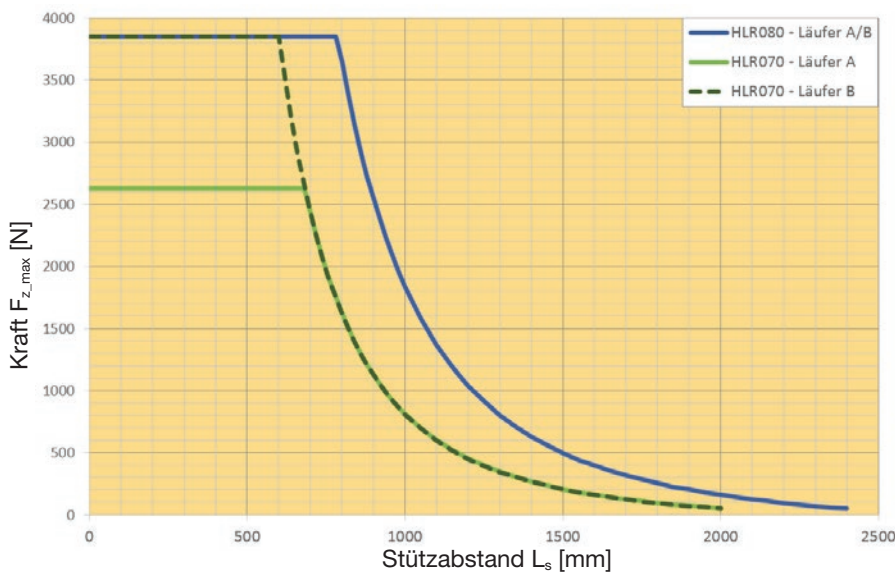


Diagramm 3: Zulässige Stützabstände

¹⁾ Das Trägerprofil muss beidseitig, an allen Stützpunkten fest eingespannt sein, zum Beispiel durch Klemmpratten (siehe Zubehör/ Klemmpratten). Bei Einhaltung der zulässigen Stützabstände ist die Durchbiegung der Linearachse zwischen den Stützpunkten <0,5mm.

Zubehör

Flanschkits

Für die Anbindung von Parker Standard Getriebe PE2/PE3. Flanschkits bestehend aus Getriebeflansch, Klemmring und Befestigungsschrauben. Montage an allen vier Seiten der getriebenen HLR Linearachse möglich.

HLR Größe		HLR070	HLR080
Getriebe Größe		PE2	PE3
Artikelnummer		0232.037	0242.037
L01	[mm]	56	64
L02	[mm]	28	32
H01 ¹⁾	[mm]	44	58
H02 ²⁾	[mm]	49,3	58
H03	[mm]	22	30
ØD01 x L ³⁾	[mm]	10H7 x 17...34	14H7 x 21...40
ØD02 x L ⁴⁾	[mm]	26 x 5	40 x 7
ØD03	[mm]	34	52
ØD04	[mm]	47	61
ØD05 ⁵⁾	[mm]	4,5	5,5

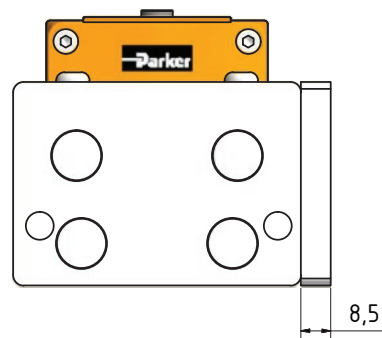
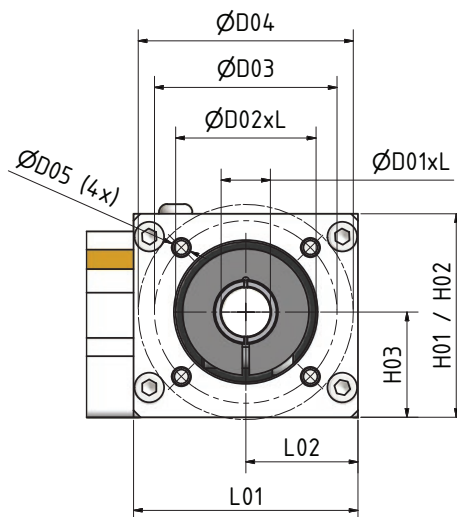
¹⁾ Höhe Flansch

²⁾ Höhe Antriebsstation

³⁾ Wellendurchmesser x Wellenlänge

⁴⁾ Passranddurchmesser x Passrandtiefe

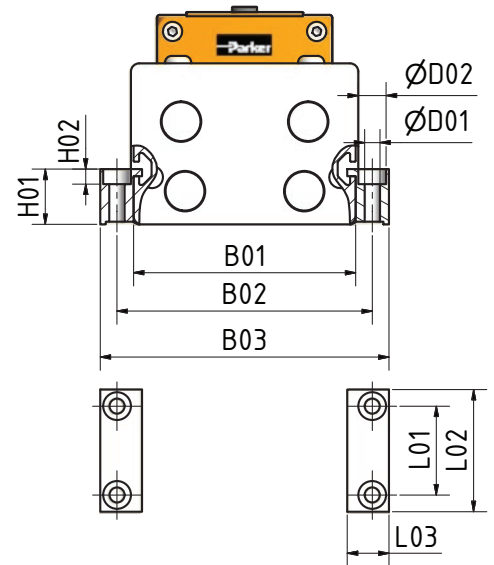
⁵⁾ Durchgangsbohrung für die Verbindung Flansch mit Getriebe



Abmessungen in [mm]

Klemmpratzen

Baugröße	HLR070 / HLR080			
Artikel-Nr.:		0232.901-01 ¹⁾	0232.901-02 ²⁾	0232.901-03
Menge	[Stk.]	4	4	4
B01	[mm]	67 / 80		
B02	[mm]	79 / 92		
B03	[mm]	91 / 104		
L01	[mm]	20	32	40
L02	[mm]	30	44	52
L03	[mm]	15		
H01	[mm]	19,9		
H02	[mm]	5,4		
ØD01	[mm]	5,5		
ØD02	[mm]	10		

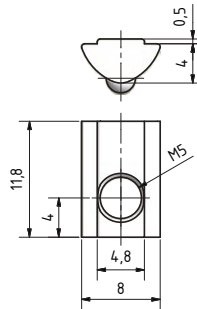


- ¹⁾ Klemmpratzen für die Befestigung einer Querachse direkt auf dem Läufer der HLR070 (Läufer A und B) oder auf dem Läufer der HLR080 (Läufer A)
²⁾ Klemmpratzen für die Befestigung einer Querachse direkt auf dem Läufer der HLR080 (Läufer B)

Hinweis: Positionierung der Klemmpratzen und der Endschalter an derselben Stelle am Trägerprofil ist bei der HLR070 Achse nicht möglich. Die Positionierung der Klemmpratzen entlang der Endschalterleitung ist möglich.

Nutensteine

Art-Nr		0232.902
Menge	[Stk.]	10



Abmessungen in [mm]

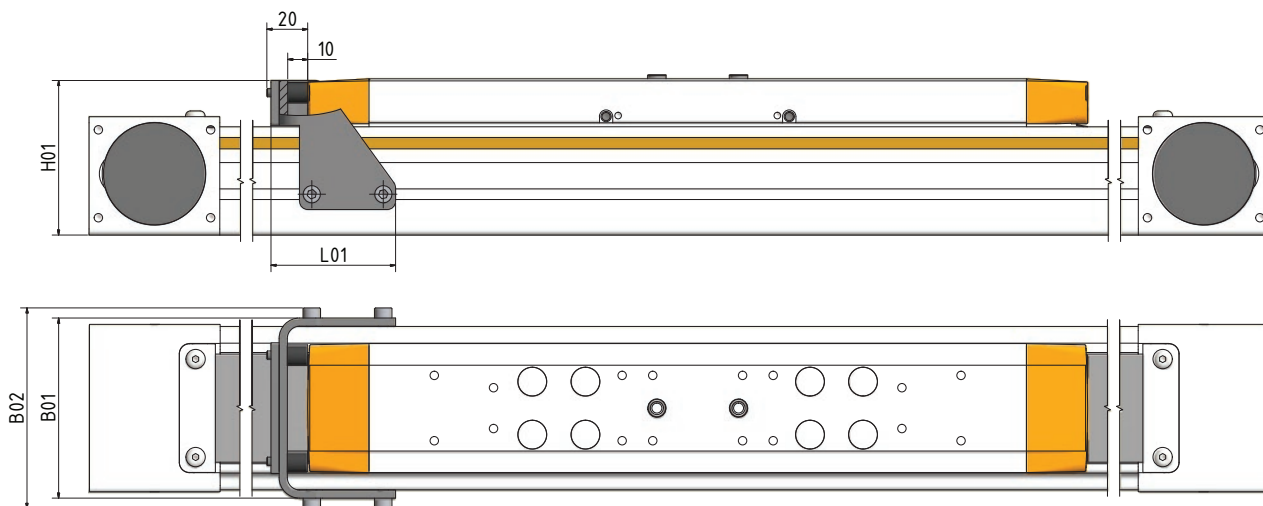
Externe Endanschläge

Funktion und Vorteile

Die externen Endanschläge lassen sich variabel entlang des Trägerprofils positionieren und eignen sich zum Begrenzen des Hubes der HLR Achse um angrenzende Maschinenteile zu schützen.

Hinweis:

Die externen Endanschläge sind keine Sicherheitseinrichtungen, sie sind nicht darauf ausgelegt, die maximal mögliche Aufprallenergie der HLR Achse sicher abzubremsen. Beim ungebremsten Aufprall auf die externen oder die internen Endanschläge der HLR Achse können Teile der Achse irreparabel beschädigt werden.



Baugröße		HLR070	HLR 080
Artikel-Nr.:		0232.036	0242.036
Menge	[Stk.]	1	1
L01	[mm]	56	63
H01 ¹⁾	[mm]	64	76,7
B01	[mm]	75,2	88,2
B02	[mm]	85,2	98,2

Inklusive Befestigungsmaterial in der Ausführung Edelstahl

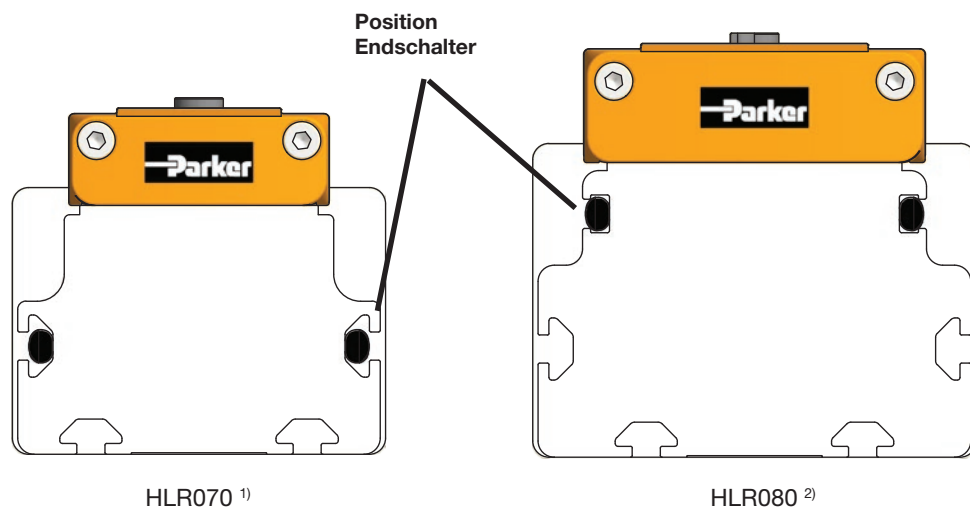
¹⁾Bündig mit der Läuferplatte

Endschalter

Die Endschalter zur Positionsbestimmung können in den Längsnuten des Trägerprofils montiert werden und sind direkt im Profil versenkbar, daher treten keine Störkanten auf. Die in dem Läufer, auf beiden Seiten integrierten Dauermagnete betätigen die Initiatoren. Passende Initiatoren sind als Zubehör erhältlich.,

Magnetische Zylindersensoren

Typ	Funktion	LED	Logik	Kabel	Dauerstrom	Stromaufnahme	Versorgungsspannung	Schaltfrequenz	kompatibel mit PSD
P8S-GPFLX	Schließer	ja	PNP	3 m	max. 100 mA	max. 10 mA	10-30 VDC	1 kHz	ja
P8S-GNFLX			NPN						nein
P8S-GPSHX			PNP	0,3 m Leitung mit M8 Stecker					ja
P8S-GNSHX			NPN						nein
P8S-GQFLX	Öffner		PNP	3 m					ja
P8S-GMFLX			NPN						nein
P8S-GQSHX			PNP	0,3 m Leitung mit M8 Stecker					ja
P8S-GMSHX			NPN						nein



¹⁾ HLR070: Positionierung der Endschalter und Klemmpräzeden an derselben Stelle am Trägerprofil nicht möglich. Die Positionierung der Klemmpräzeden entlang der Endschalterleitung ist möglich.

²⁾ HLR080: Die Endschalterleitung lässt sich direkt unter der gelben Abdeckung versenken/fixieren.

Schmierpresse

Für das Nachschmieren ¹⁾ der HLR Achsen empfehlen wir:

- den Schmierstofftyp Fett: Klueberplex BEM 34-132
- und die Einhandhebel-Schmierpresse mit Düsenaufsatz Typ D1a4 (DIN3405)
- Die Einhandhebel-Schmierpresse mit ca. 100 ml Fassungsvermögen, ungefüllt, inklusive Düsenaufsatz ist als Zubehörteil erhältlich
- Artikel-Nr.: 180-006072



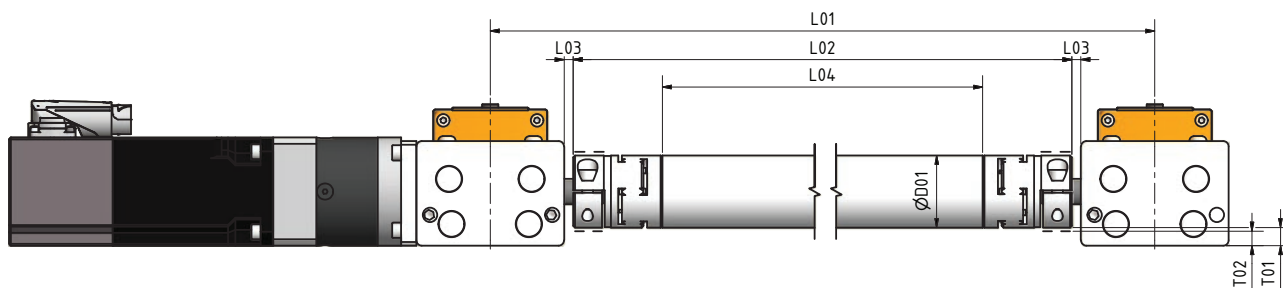
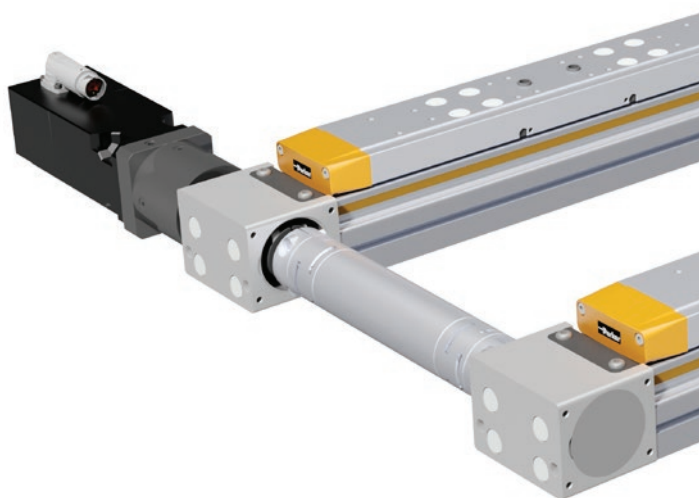
¹⁾ Um die errechnete Lebensdauer zu erreichen ist die HLR Achse regelmäßig zu schmieren (Schmierintervalle siehe HLR Handbuch). Unabhängig von der Laufleistung ist jede Achse spätestens nach 12 Monaten, gemäß den Anweisungen im Handbuch, zu schmieren.

Systemzubehör

Verbindungswelle

Die Verbindungswelle wird dazu verwendet das Drehmoment eines Antriebes auf einen zweiten, parallel angeordneten Aktuator zu übertragen. Durch die Steifigkeit der Welle lässt sich das Antriebsdrehmoment, selbst bei dynamischen Anwendungen, nahezu synchron auf beide Linearaktuatoren übertragen. Dies ermöglicht einen einfachen Aufbau eines sehr steifen Doppelachssystems.

Hinweis: Um eine unzulässige Belastung der Führung zu verhindern ist bei Doppelachssystemen mit Achsabständen über 200 mm der Einsatz einer Verbindungswelle erforderlich.



Baugröße		HLR070	HLR 080
L01	[mm]	Achsabstand von 250 bis 700 mm in 50 mm Schritten bevorzugte Längen: 300/400/500/600 mm	
L02	[mm]	L01 - 92	
L03	[mm]	11,5	5
L04	[mm]	L01 - 190	
ØD01	[mm]	40	
T01 ¹⁾	[mm]	2	10
T02 ³⁾	[mm]	-1	7
Trägheitsmoment Nulllänge	[kgmm ²]	114	207
Trägheitsmoment längenabhängig (für Länge L04)	[kgmm ² /m]	263	372

Artikelnummer	HLR070	HLR 080
Verbindungswelle L01 = 250 mm	0232.910-0250	0242.910-0250
Verbindungswelle L01 = 300 mm	0232.910-0300	0242.910-0300
Verbindungswelle L01 = 350 mm	0232.910-0350	0242.910-0350
Verbindungswelle L01 = 400 mm	0232.910-0400	0242.910-0400
Verbindungswelle L01 = 450 mm	0232.910-0450	0242.910-0450
Verbindungswelle L01 = 500 mm	0232.910-0400	0242.910-0500
Verbindungswelle L01 = 550 mm	0232.910-0550	0242.910-0550
Verbindungswelle L01 = 600 mm	0232.910-0600	0242.910-0600
Verbindungswelle L01 = 650 mm	0232.910-0650	0242.910-0650
Verbindungswelle L01 = 700 mm	0232.910-0700	0242.910-0700

¹⁾ Distanz zwischen Außendurchmesser Verbindungswelle und Unterkante HLR Achse

²⁾ Distanz zwischen Rotationsdurchmesser der Klemmschrauben der Verbindungswelle und Unterkante HLR Achse. HLR070: Bedingt durch die kompakte Bauweise der HLR Achse liegt der Rotationsdurchmesser der Klemmschrauben unter der Unterkante der Achse

Auslegerplatte

Funktion und Vorteile

- Anbindung einer z-Achse ETH032 oder ETT032 mittig an den Läufer der HLR Achse
- Passend für die Standardläufer A und B
- Mit einem stufenlosen Verstellbereich von 50 mm
- Geeignet für die Anbindung der z-Achse mit und ohne Parallelführung (Parallelführung siehe ETH Katalog)

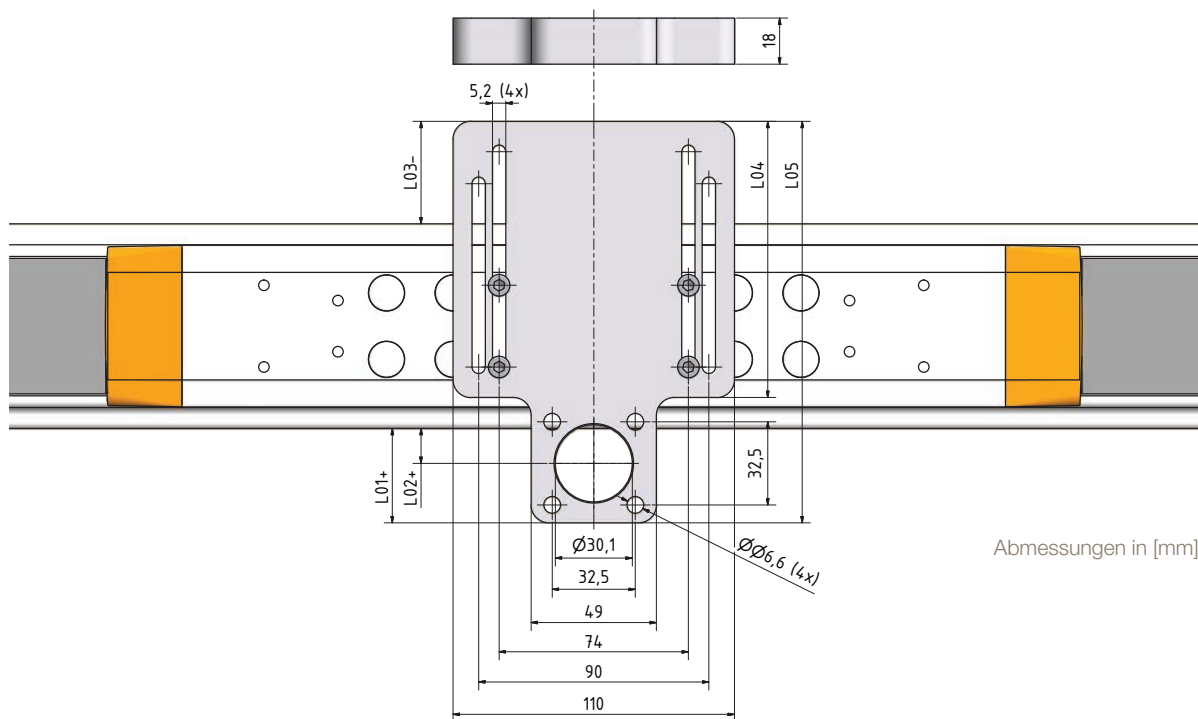
Ausführungen

- 0232.034-01 - für ETH032/ETT032 ohne Parallelführung
- 0232.034-02 - für ETH032/ETT032 mit Parallelführung

Hinweis:

Abhängig von der Gesamtlast, die auf die Auslegerplatte wirkt und der Position der Auslegerplatte, resultiert ein applikationsspezifisches Rollmoment auf die Führung der HLR Achse. Das maximal zulässige Rollmoment der Achse (siehe technische Daten) darf hierbei nicht überschritten werden.

Je nach Position der Auslegerplatte und der Lastanbindung ist es unter Umständen nicht möglich den gesamten Hub der z-Achse zu nutzen. Berücksichtigen Sie hierbei die Höhe der HLR Achse.



Abmessungen in [mm]

Baugröße		HLR070		HLR080	
Artikel-Nr.:		0232.034-01	0232.034-02	0232.034-01	0232.034-02
L01+ ¹⁾	[mm]	37...87	47...87	37...87	47...87
L02+ ¹⁾	[mm]	14...64	24...64	14...64	24...64
L03- ¹⁾	[mm]	53...3	43...3	40...-10	30...-10

Auslegerplatte inklusive Befestigungsmaterial

¹⁾ Verstellbereich der Auslegerplatte ohne Parallelführung = 50 mm / mit Parallelführung = 40 mm

Quertraverse

Funktion und Vorteile

- Anbindung einer z-Achse ETH/ETT in den Baugrößen 032/050 an eine HLR Doppelachse für hohe Lasten
- Passend für die Standardläufer A und B
- Geeignet für die Anbindung der z-Achse mit und ohne Parallelführung (Parallelführung siehe ETH Katalog)

Ausführungen HLR070

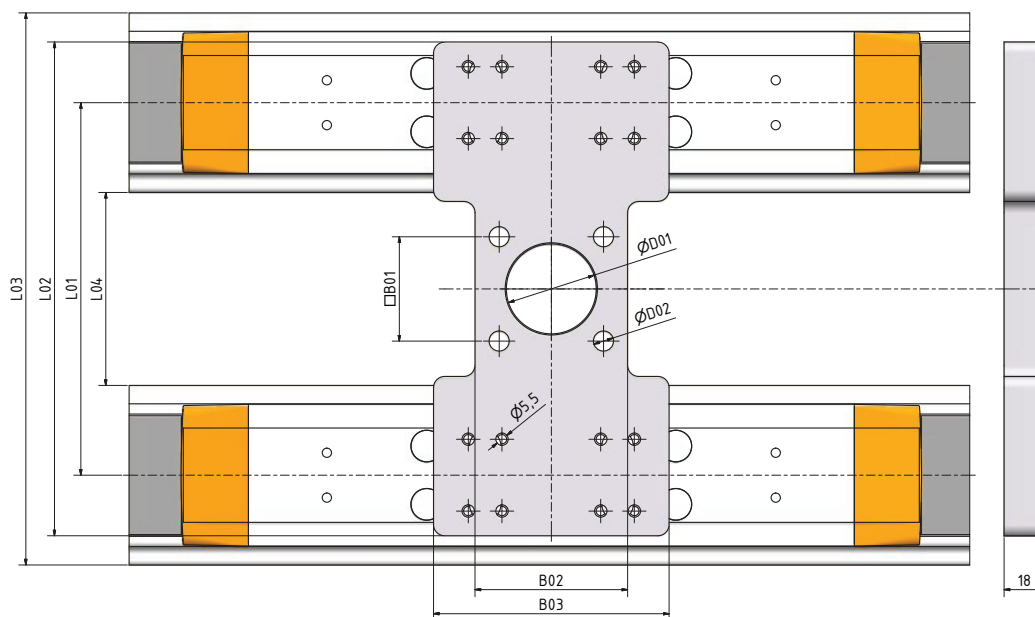
- 0232.035-01 - für ETH032/ETT032 ohne Parallelführung
0232.035-02 - für ETH050/ETT050 ohne Parallelführung

Ausführungen HLR080

- 0242.035-01 - für ETH032/ETT032 ohne Parallelführung
0242.035-02 - für ETH050/ETT050 ohne Parallelführung
0242.035-03 - für ETH032/ETT032 mit Parallelführung
0242.035-04 - für ETH050/ETT050 mit Parallelführung



Hinweis: Die maximal zulässige Beladefkraft der Achsen (siehe technische Daten) darf nicht überschritten werden. Je nach Lastanbindung an der z-Achse ist es unter Umständen nicht möglich die z-Achse komplett einzufahren.



Baugröße		HLR070		HLR080			
		0232.035-01	0232.035-02	0242.035-01	0242.035-02	0242.035-03	0242.035-04
ØD01	[mm]	30,1	40,1	30,1		40,1	
ØD02	[mm]	6,6	9	6,6		9	
B01	[mm]	32,5	46,5	32,5		46,5	
B02	[mm]	50	105	49		64	
B03	[mm]	50	105	65		105	
L01 ¹⁾	[mm]	109		166			
L02	[mm]	150		220			
L03	[mm]	176		246			

Auslegerplatte inklusive Befestigungsmaterial

¹⁾ Abstand der Doppelachse resultiert aus der Montage der Doppelachse als Querachse auf dem Läufer Typ B

OSP-E20BV

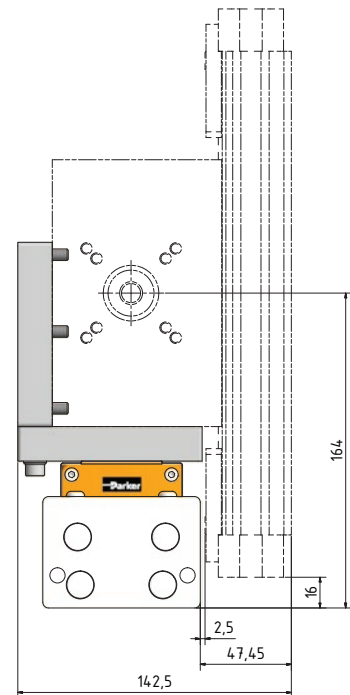
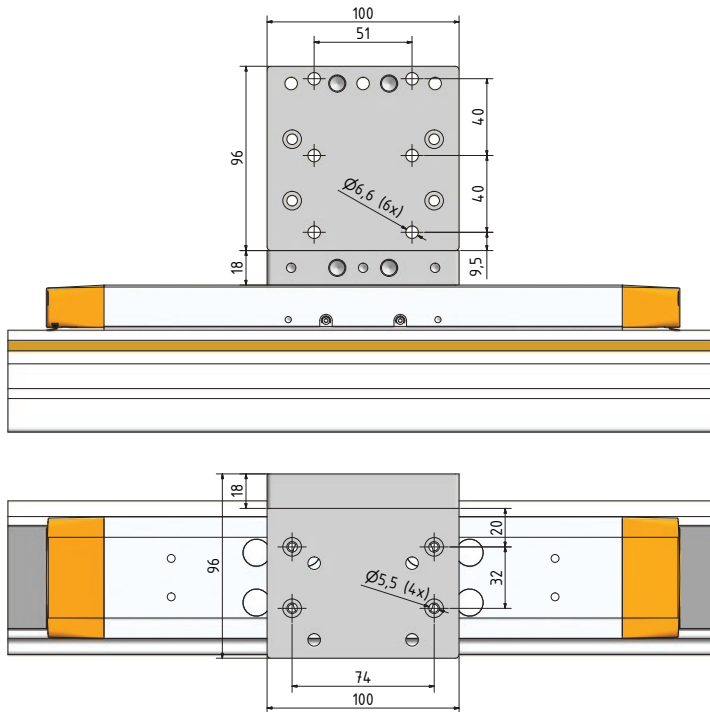
Funktion und Vorteile

- Anbindung der z-Achse OSP-E20BV, auskragend auf der HLR080 Linearachse
- Passend für die Standardläufer A und B

Hinweis: Das maximal zulässige Rollmoment der HLR Linearachse (siehe technische Daten) darf nicht überschritten werden.

Baugröße	HLR080
z-Achse	OSP-E20BV
Artikel-Nr.:	0242.034

Auslegerplatte inklusive Befestigungsmaterial



Auslegung von Antriebssträngen

Vordefinierte Antriebsstränge - Einzelachse

Baugröße	<div style="border: 1px solid blue; padding: 2px;">Max. Last [kg]</div> <div style="border: 1px solid red; padding: 2px;">Max. Geschwindigkeit [m/s]</div> <div style="border: 1px solid green; padding: 2px;">Max. Beschleunigung [m/s²]</div>		Max. Last	Max. Geschwindigkeit	Max. Beschleunigung	Versorgungsspannung	Lebensdauer (Läufer A / Läufer B)	Betriebsbeiwert	Linearachse
			[kg]	[m/s]	[m/s ²]	[V]	[km]		
080		01	10	3.8	25	230	> 43.000 ¹⁾ / >100.000	3.0	HLR080A1200DNN
		02	20	2.4	5	230	> 100.000 / >100.000	2.5	HLR080A1200DNN
		03	50	2.3	10	230	> 5.000 ²⁾ / >13.000 ³⁾	2.5	HLR080A1200DNN
070		04	5	3.3	25	230	> 24.000 ⁴⁾ / >100.000	2.0	HLR070A1200DNN
		05	10	3.3	10	230	> 100.000 / >100.000	2.6	HLR070A1200DNN
		06	25	2	10	230	> 100.000 / >100.000	2.6	HLR070A1200DNN

¹⁾ Reduzierung der Beschleunigung auf 15 m/s² erhöht die Laufleistung der Linearachse auf > 100.000 km

²⁾ Reduzierung der Beschleunigung auf 2 m/s² erhöht die Laufleistung der Linearachse auf > 71.000 km

³⁾ Reduzierung der Beschleunigung auf 2 m/s² erhöht die Laufleistung der Linearachse auf > 100.000 km

⁴⁾ Reduzierung der Beschleunigung auf 4 m/s² erhöht die Laufleistung der Linearachse auf > 100.000 km

Vordefinierte Antriebsstränge - Doppelachse

Baugröße	<div style="border: 1px solid blue; padding: 2px;">Max. Last [kg]</div> <div style="border: 1px solid red; padding: 2px;">Max. Geschwindigkeit [m/s]</div> <div style="border: 1px solid green; padding: 2px;">Max. Beschleunigung [m/s²]</div>		Max. Last	Max. Geschwindigkeit	Max. Beschleunigung	Versorgungsspannung	Lebensdauer (Läufer A / Läufer B)	Betriebsbeiwert	Linearachse	
			[kg]	[m/s]	[m/s ²]	[V]	[km]			
080		01	20	3.6	20	230	> 100.000	2,8 x 1,2	HLR080A0800DNN	0242.9
		02	100	2.2	6.5	230	> 11.000 ¹⁾	2,1 x 1,2	HLR080A0800DNN	0242.9
070		03	10	3.3	14	230	> 100.000	2,0 x 1,2	HLR070A0800DNN	0232.9
		04	35	2	8	230	> 100.000	1,2 x 1,2	HLR070A0800DNN	0232.9

¹⁾ Reduzierung der Beschleunigung auf 2 m/s² erhöht die Laufleistung der Linearachse auf > 67.000 km

Randbedingungen der Antriebsauslegung

- Horizontale Einbaulage
- Beschleunigung linear
- Verzögerung = Beschleunigung
- Dreiecksbetrieb: Beschleunigung & Verzögerung über 100% des Weges
- Umgebungstemperatur = 20°C
- Aufstellhöhe nicht über 1000m über Meereshöhe
- Stillstandszeit pro Bewegungszyklus 1 Sekunde für Doppelachsen und 0,2 Sekunden für Einzelachsen
- Laufleistungen gelten für den Dreiecksbetrieb. Im Trapezbetrieb bei einem geringeren Streckenanteil der Beschleunigung und Verzögerung wird die Laufleistung deutlich erhöht.
- Technische Daten der Einzelkomponenten dürfen nicht überschritten werden (z.B.: Antriebsmoment, Umgebungsbedingungen, etc.)
- Lastschwerpunkt mittig, 60 mm (bei HLR070) und 80 mm (bei HLR080) über dem Läufer. Bei Doppelachsen Lastschwerpunkt doppelt
- F_y; M_x; M_z = 0
- Lastverteilung auf die Doppelachsen 50/50

	Flanschkit	Getriebe	Motor	Servo Regler	Bremswiderstand
NA	0242.037	PE3-003-16M060/075/14/30	SMH[A]826003714SIZ64S62	PSD1SW1300B1100000	ACB-0005-02
NA	0242.037	PE3-005-16M040/063/11/23	SMH[A]60601,4811SIZ64S62	PSD1SW1200B1100000	--
NA	0242.037	PE3-005-16M060/075/14/30	SMH[A]826003714SIZ64S62	PSD1SW1300B1100000	ACB-0005-02
NA	0232.037	PE2-003-16M040/063/11/23	SMH[A]60601,4811SIZ64S62	PSD1SW1200B1100000	--
NA	0232.037	PE2-003-16M040/063/11/23	SMH[A]60601,4811SIZ64S62	PSD1SW1200B1100000	--
NA	0232.037	PE2-005-16M040/063/11/23	SMH[A]60601,4811SIZ64S62	PSD1SW1200B1100000	--

Verbindungs- welle	Flanschkit	Getriebe	Motor	Servo Regler	Bremswiderstand
010-0400	0242.037	PE3-003-16M060/075/14/30	SMH[A]826003714SIZ64S62	PSD1SW1300B1100000	ACB-0005-02
010-0400	0242.037	PE3-005-16M060/075/14/30	SMH[A]826003714SIZ64S62	PSD1SW1300B1100000	ACB-0005-02
010-0300	0232.037	PE2-003-16M040/063/11/23	SMH[A]60601,4811SIZ64S62	PSD1SW1200B1100000	--
010-0300	0232.037	PE2-005-16M040/063/11/23	SMH[A]60601,4811SIZ64S62	PSD1SW1200B1100000	--

Bestellcodes:

schwarz: muss ausgewählt werden, damit das Paket kombinierbar ist

blau: Ist abhängig von den Anforderung zu wählen

Weiterführende Informationen zu:

PE Getriebe www.parker.com/eme/gear

SMH Motoren www.parker.com/eme/smh

PSD Regler www.parker.com/eme/psd

Bestellschlüssel

	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Bestellschlüssel	HLR	080	A	1000	D	N	N	A	Uxx

1 Baureihe	HLR High Load Rodless
2 Baugröße	070 Profilgröße 67 mm 080 Profilgröße 80 mm
3 Läufertyp	A Standard Läufer B Verlängerter Läufer
4 Hub	In 20 mm Schritten für Hub 100 mm - 500 mm In 50 mm Schritten für Hub 500 mm - 1000 mm xxxx In 100 mm Schritten für Hub >1000 mm HLR070 bis 2500mm HLR080 bis 3500mm
5 Antriebsoption	D Getriebene Achse I Mitlaufende Achse
6 Option	N Standard
7 Option	N Standard
8 Schutzart	A IP40, rostarme Variante mit VA-Schrauben
9 Optional	U x x Kundenspezifische Nummern



Antriebs- und Steuerungstechnologien von Parker

Wir von Parker setzen alles daran, die Produktivität und die Rentabilität unserer Kunden zu steigern, indem wir die für ihre Anforderungen besten Systemlösungen entwickeln. Gemeinsam mit unseren Kunden finden wir stets neue Wege der Wertschöpfung. Auf dem Gebiet der Antriebs- und Steuerungstechnologien hat Parker die Erfahrung, das Know-how und qualitativ hochwertige Komponenten, die weltweit verfügbar sind. Kein anderer Hersteller bietet eine so umfangreiche Produktpalette in der Antriebs- und Steuerungstechnologie wie Parker. Weitere Informationen erhalten Sie unter der kostenlosen Rufnummer 00800 27 27 5374



Luft- und Raumfahrt

Schlüsselmärkte

Aftermarket-Services
Frachtverkehr
Motoren
Geschäftsflugverkehr und allgemeine Luftfahrt
Helikopter
Raketenwerfer-Fahrzeuge
Militärflugzeuge
Raketen
Energieerzeugung
Regionale Transporte
Unbemannte Flugzeuge

Schlüsselprodukte

Flugsteuerungssysteme und Antriebskomponenten
Motorsysteme und -komponenten
Fluidleitungssysteme und -komponenten
Fluid-Durchflussmessungs- und Zerstäubungsgeräte
Kraftstoffsysteme und -komponenten
Inertisierung für Tanksysteme
Hydrauliksysteme und -komponenten
Wärmenagement
Räder und Bremsen



Kälte-Klimatechnik

Schlüsselmärkte

Landwirtschaft
Klimatechnik
Baumaschinen
Lebensmittelindustrie
Industrielle Maschinen und Anlagen
Life Sciences
Öl und Gas
Präzisionskühlung
Prozesstechnik
Kältetechnik
Transportwesen

Schlüsselprodukte

Akkumulatoren
Aktuatoren
CO₂-Regler
Elektronische Steuerungen
Filtertrockner
Handabsperventile
Wärmetauscher
Schläuche und Anschlüsse
Druckregelventile
Kühlmittelverteiler
Sicherheitsventile
Pumpen
Magnetventile
Thermostatische Expansionsventile



Elektromechanik

Schlüsselmärkte

Luft- und Raumfahrt
Industrielle Automation
Life Science und Medizintechnik
Werkzeugmaschinen
Verpackungsmaschinen
Papiermaschinen
Kunststoffmaschinen und Materialumformung
Metallgewinnung
Halbleiter und elektronische Industrie
Textilindustrie
Draht und Kabel

Schlüsselprodukte

AC/DC-Antriebe und -Systeme
Elektromechanische Aktuatoren, Handhabungssysteme und Führungen
Elektrohydraulische Antriebssysteme
Elektromechanische Antriebssysteme
Bediengeräte
Wärmemotoren
Schrittmotoren, Servomotoren, Antriebe und Steuerungen
Profile



Filtration

Schlüsselmärkte

Luft- und Raumfahrt
Lebensmittelindustrie
Anlagen und Ausrüstung für die Industrie
Life Sciences
Schiffahrt
Mobile Ausrüstung
Öl und Gas
Stromerzeugung und erneuerbare Energien
Prozesstechnik
Transportwesen
Wasserreinigung

Schlüsselprodukte

Analytische Gaserzeuger
Druckluftfilter und Trockner
Motorsaugluft-, Kühlmittel-, Kraftstoff- und Ölfiltrationssysteme
Systeme zur Überwachung des Flüssigkeitszustands
Hydraulik- und Schmiermittelfilter
Stickstoff-, Wasserstoff- und Null-Luft-Generatoren
Instrumentenfilter
Membran- und Faserfilter
Mikrofiltration
Sterilfiltration
Wasserentsalzung, Reinigungsfilter und -systeme



Fluidtechnik

Schlüsselmärkte

Hebezeuge
Landwirtschaft
Chemie und Petrochemie
Baumaschinen
Lebensmittelindustrie
Kraftstoff- und Gasleitung
Industrielle Anlagen
Life Sciences
Schiffahrt
Bergbau
Mobile Ausrüstung
Öl und Gas
Erneuerbare Energien
Transportwesen

Schlüsselprodukte

Rückschlagventile
Verbindungstechnik für Niederdruck
Fluid-Leitungssysteme
Versorgungsleitungen für Tiefseebohrungen
Diagnoseausrüstung
Schlauchverbinder
Schläuche für industrielle Anwendungen
Ankersysteme und Stromkabel
PTFE-Schläuche und -Rohre
Schnellverschlusskupplungen
Gummi- und Thermoplastschläuche
Rohrverschraubungen und Adapter
Rohr- und Kunststoffanschlüsse

Hydraulik

Schlüsselmärkte

Hebezeuge
Landwirtschaft
Alternative Energien
Baumaschinen
Forstwirtschaft
Industrielle Anlagen
Werkzeugmaschinen
Schiffahrt
Materialtransport
Bergbau
Öl und Gas
Energieerzeugung
Müllfahrzeuge
Erneuerbare Energien
LKW-Hydraulik
Rasenpflegegeräte

Schlüsselprodukte

Akkumulatoren
Einbauventile
Elektrohydraulische Antriebe
Bediengeräte
Hybridantriebe
Hydraulik-Zylinder
Hydraulik-Motore und -Pumpen
Hydrauliksysteme
Hydraulikventile & -steuerungen
Hydrostatische Steuerung
Integrierte Hydraulikkreisläufe
Nebenantriebe
Antriebsaggregate
Drehantriebe
Sensoren

Pneumatik

Schlüsselmärkte

Luft- und Raumfahrt
Förderanlagen und Materialtransport
Industrielle Automation
Life Science und Medizintechnik
Werkzeugmaschinen
Verpackungsmaschinen
Transportwesen & Automobilindustrie

Schlüsselprodukte

Druckluft-Aufbereitung
Messinganschlüsse und -ventile
Verteilerblöcke
Pneumatik-Zubehör
Pneumatik-Antriebe und -Greifer
Pneumatik-Ventile und -Steuerungen
Schnellverschluss-Kupplungen
Drehantriebe
Gummi, Thermoplastschläuche und Anschlüsse
Profile
Thermoplastrohre und -anschlüsse
Vakuumzeuger, -sauger und -sensoren

Prozesssteuerung

Schlüsselmärkte

Alternative Kraftstoffe
Biopharmazeutika
Chemische Industrie und Raffinerien
Lebensmittelindustrie
Marine und Schiffsbau
Medizin und Zahntechnik
Mikro-Elektronik
Nuklearenergie
Offshore-Ölförderung
Öl und Gas
Pharmazeutika
Energieerzeugung
Zellstoff und Papier
Stahl
Wasser/Abwasser

Schlüsselprodukte

Analysegeräte
Produkte und Systeme zur Bearbeitung analytischer Proben
Anschlüsse und Ventile zur chemischen Injektion
Anschlüsse, Ventile und Pumpen für die Leitung von Fluorpolymeren
Anschlüsse, Ventile, Regler und digitale Durchflussregler für die Leitung hochreiner Gase
Industrielle Mengendurchflussmesser/-regler
Permanente nicht verschweißte Rohrverschraubungen
Industrielle Präzisionsregler und Durchflussregler
Doppelblock- und Ablassventile für die Prozesssteuerung
Anschlüsse, Ventile, Regler und Mehrwegeventile für die Prozesssteuerung

Dichtung & Abschirmung

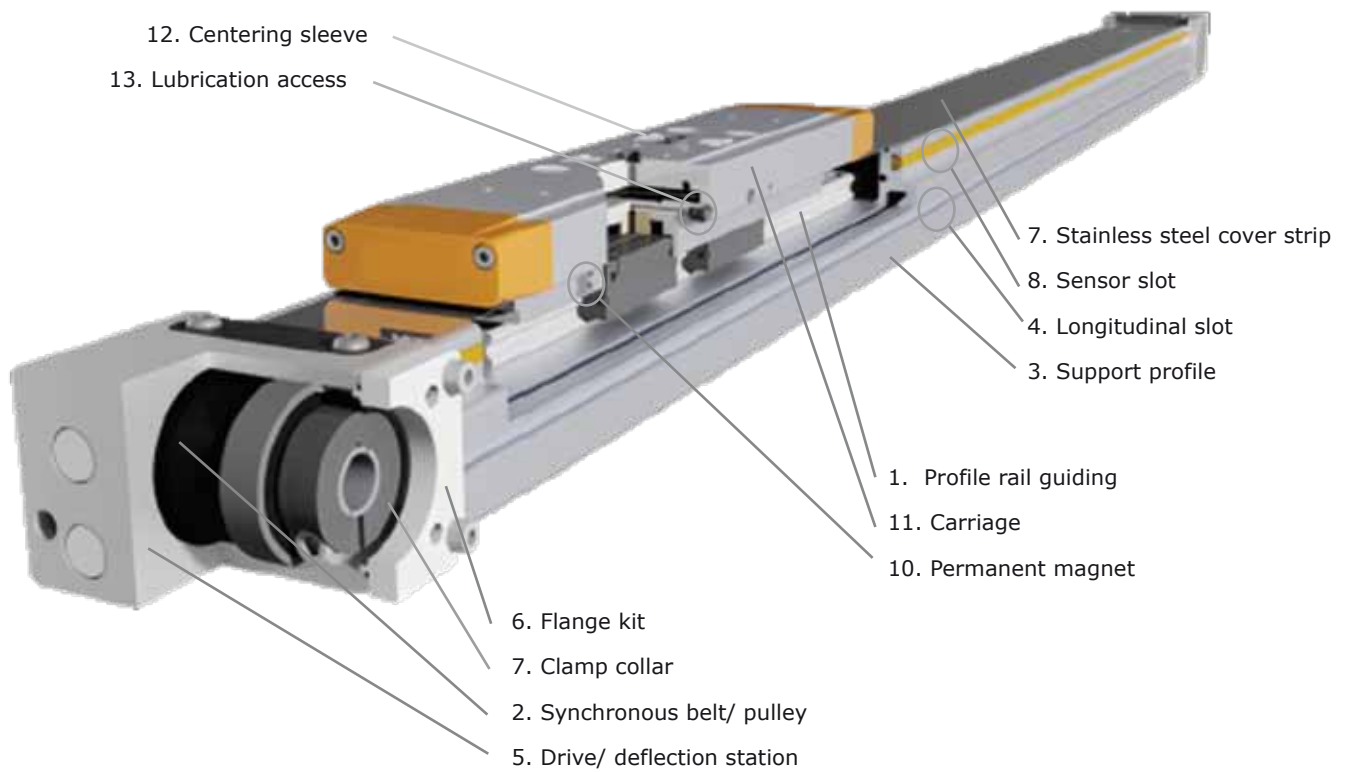
Schlüsselmärkte

Luft- und Raumfahrt
Chemische Verarbeitung
Gebrauchsgüter
Fluidtechnik
Industrie allgemein
Informationstechnologie
Life Sciences
Mikro-Elektronik
Militär
Öl und Gas
Energieerzeugung
Erneuerbare Energien
Telekommunikation
Transportwesen

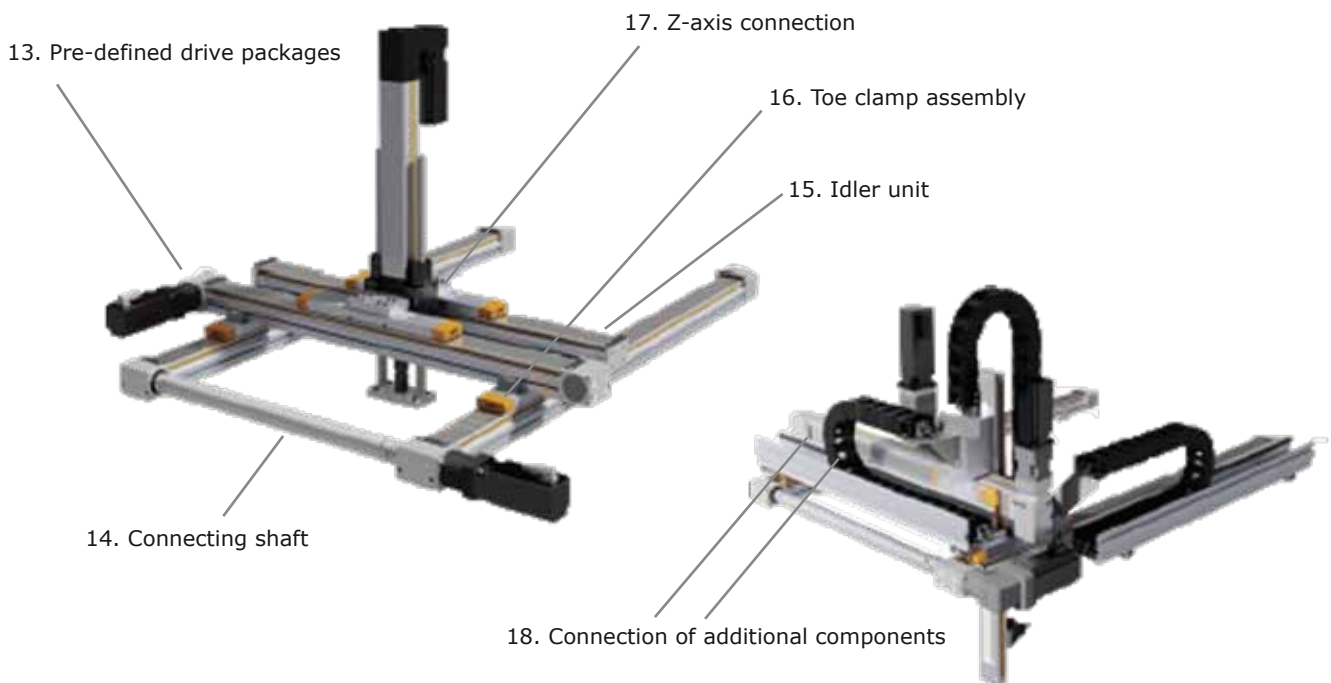
Schlüsselprodukte

Dynamische Dichtungen
Elastomer-O-Ringe
Entwicklung und Montage von elektromedizinischen Instrumenten
EMV-Abschirmung
Extrudierte und präzisionsgeschliffene/gefertigte Elastomerdichtungen
Hochtemperatur-Metalldichtungen
Homogene und eingefügte Elastomerformen
Fertigung und Montage von medizinischen Geräten
Metall- und Kunststoff-Verbundstoff- Dichtungen
Abgeschirmte optische Fenster
Silikonrohre und -profile
Wärmeleitmaterialien
Schwingungsdämpfer

Product design



System



Zentrale:
TBT Technisches Büro Traffa e.K.
 Theodor-Heuss-Str. 8
 71336 Waiblingen
 Tel.: +49 (0)7151/60424-0
 Fax.: +49 (0)7151/60424-40
 E-Mail: info@traffa.de
 Web: www.traffa.de

NL Bayern:
TBT Technisches Büro Traffa e.K.
 Schöneckerstr. 4
 91522 Ansbach
 Tel.: +49 (0)981/487866-50
 Fax.: +49 (0)981/487866-55
 E-Mail: mail@traffa.de
 Web: www.traffa.de