

旋转气爪 DHRC

FESTO



特性

特性一览 连接 [dhrc](#)

- 侧向抓手，用于支持更大的扭矩负载
- 抓手对中功能选项
- 最大重复精度
- 接近开关用于在终端位置感测活塞位置，位置变送器用于在任何点感测活塞位置
- 多种驱动器调整方式可供选择
- 灵活的应用选项：可作为双作用和单作用抓手使用

该抓手的设计不适合以下应用场合：

- 切削加工
- 腐蚀性介质
- 碎屑
- 焊渣

工程设计工具 连接 [engineering tools](#)



借助工程组态工具节省时间：智能工程组态技术为您打造合适的解决方案。我们致力于帮助您提高生产率。工程组态工具对此大有裨益——它们的作用贯穿整条价值链，不但帮助您正确设计装置，还能挖掘利用预期外的生产力储备，提高生产率。从首次交流到机器现代化改造——在项目的各个阶段，我们都提供了丰富的可用工具。

选择气爪：

- 此工具可帮助您选择正确的抓手，您只需输入适合您应用的精确参数即可

图表 连接 [dhrc](#)



还可在线获取本文档所示的图表。可使用这些图表显示精确值。

位置感测

[A] 用于接近开关

通过使用接近开关，可以检测任何位置。

抓手功能

[] 双作用

用压缩空气打开或关闭

[S] 单作用，开放式

减压时打开。用压缩空气加压时关闭

抓取力支持

[NO] 打开

在泄压状态下通过弹簧力打开

型号代码

001	系列		003	位置感测	
DHRC	旋转抓手		A	用于接近开关	
002	规格 [mm]		004	抓手功能	
6	6			双作用	
10	10		S	单作用，开放式	
16	16		005	抓取力支持	
20	20			无	
25	25		NO	打开	
32	32				

数据表

主要技术参数						
规格	6	10	16	20	25	32
结构特点	侧面连接方向 强制先导工作运动顺序					
工作模式	双作用	双作用 单作用 开				
爪手功能	径向					
爪手夹爪的数量	2					
最大开角	180 deg					
气动接口	M3			M5		
重复精度，爪手 ¹⁾	≤0.1 mm					
旋转对称	—	≤0.2 mm				
最大替换精度	≤0.2 mm					
爪手的最大工作频率	≤3 Hz			≤2 Hz		
位置检测	通过接近开关					
安装方式	可选： 通过通孔直接安装 通过螺纹直接安装	可选： 通过通孔直接安装 通过螺纹直接安装 通过通孔和定位销 通过内螺纹和定位销				
安装位置	任意					

1) 持续暴露在工作条件下并经过连续 100 次冲程时, 在抓手夹爪的运动方向上发生终端位置偏移量

工作和环境条件						
规格	6	10	16	20	25	32
工作介质	压缩空气, 符合 ISO 8573-1:2010 [7:4:4]					
工作和先导介质说明	可用润滑介质工作 (之后须一直润滑介质工作)					
环境温度 ¹⁾	-10 ... 60°C					
耐腐蚀等级 CRC ²⁾	0 - 无耐腐蚀能力					

1) 请注意接近开关的工作范围

2) 耐腐蚀等级 CRC 0, 符合 Festo FN 940070 标准

无耐腐蚀能力。适用于小而不显眼的标准件, 诸如通常磷酸化或经抛光 (以及涂油) 的螺纹销、卡簧和夹紧套, 也适用于滚珠轴承 (用于元件 < CRC 3) 和滑动轴承。

工作压力 DHRC-...						
规格	6	10	16	20	25	32
工作压力	0.25 ... 0.8 Mpa		0.1 ... 0.8 Mpa			
工作压力	36.25 ... 116 psi		14.5 ... 116 psi			
工作压力	2.5 ... 8 bar		1 ... 8 bar			

工作压力 DHRC-...-NO						
规格	10	16	20	25	32	
工作压力	0.2 ... 0.8 Mpa		0.15 ... 0.8 Mpa			
工作压力	29 ... 116 psi		21.75 ... 116 psi			
工作压力	2 ... 8 bar		1.5 ... 8 bar			

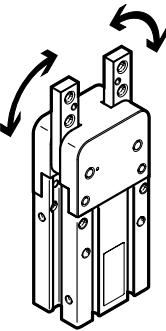
重量 DHRC-...						
规格	6	10	16	20	25	32
产品重量	24.5 g	54 g	111 g	218.4 g	438.5 g	716.5 g

重量 DHRC-...-NO						
规格	10	16	20	25	32	
产品重量	59.5 g	112.5 g	220 g	440 g	720.5 g	

数据表

材料						
规格	6	10	16	20	25	32
外壳材料	阳极氧化精制铝合金					
爪手夹爪材料	高合金钢					
端盖材料	阳极氧化精制铝合金					
材料说明	符合 RoHS 标准					
油漆湿润缺陷物质 (PWIS) 符合性	VDMA24364-B2-L					
适用于锂离子电池生产	适用于铜/锌/镍值降低的电池生产 (F1a)					

总抓取扭矩

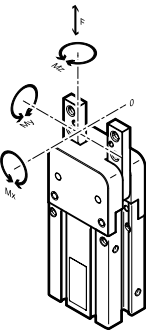


在开口角度内，抓取扭矩并不恒定。

总抓取扭矩 DHRC-...						
规格	6	10	16	20	25	32
0.6 MPa (6 bar, 87 psi) 时，张开总抓取扭矩	6.7 Ncm	25.3 Ncm	81.1 Ncm	166.2 Ncm	343.6 Ncm	725.6 Ncm
总爪手扭矩，关闭，6 bar	4.8 Ncm	20.4 Ncm	66.8 Ncm	134.3 Ncm	277.5 Ncm	600.1 Ncm

总抓取扭矩 DHRC-...-NO						
规格	10	16	20	25	32	
总爪手扭矩，关闭，6 bar	15.8 Ncm	50.3 Ncm	112 Ncm	239.5 Ncm	539.1 Ncm	

抓手夹爪处的静态负载值

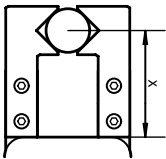


给定的允许力和扭矩基于夹爪。它们包括杠杆臂、工件或外部抓手手指的附加重力以及运动过程中产生的加速力。计算扭矩时必须考虑坐标系的 0 位置（夹爪的导向）。

抓手夹爪处的静态负载特性						
规格	6	10	16	20	25	32
爪手夹爪上的最大力 F_z ，静态	12 N	35 N	60 N	100 N	140 N	210 N
爪手的最大扭矩 M_x ，静态	0.3 Nm	0.5 Nm	2 Nm	4 Nm	7 Nm	12 Nm
抓手最大扭矩 M_y ，静态	0.3 Nm	0.5 Nm	1 Nm	2 Nm	4 Nm	8 Nm
抓手最大扭矩 M_z ，静态	0.3 Nm	0.5 Nm	2 Nm	4 Nm	7 Nm	12 Nm

数据表

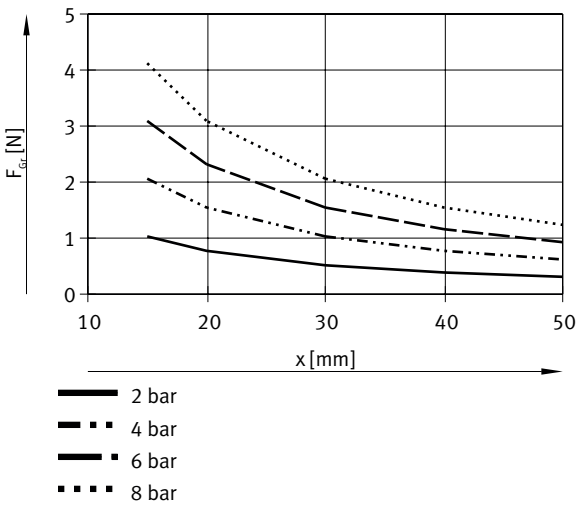
每个夹爪的抓取力 F 与工作压力和杠杆臂 x 的关系



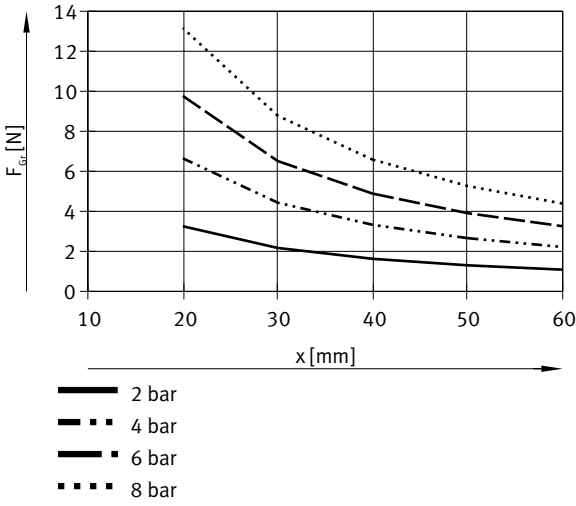
您可根据以下图表以及气源压力 and 杠杆臂确定抓取力。
在打开角度内，抓取扭矩并不恒定。
夹爪必须与外壳保持垂直，否则会导致抓取力降低。

抓手选型软件 → <https://www.festo.com/x/topic/eng>

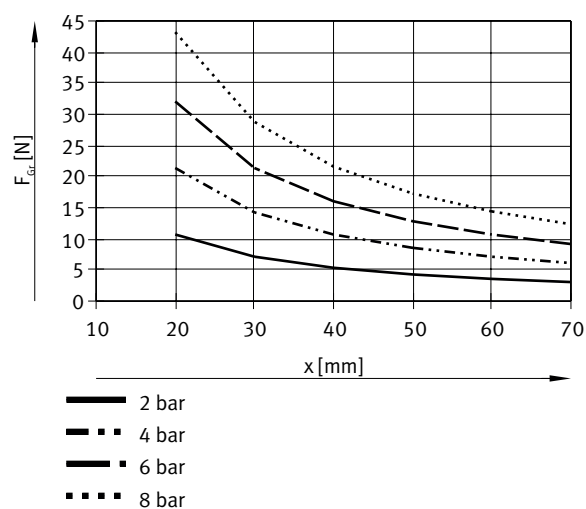
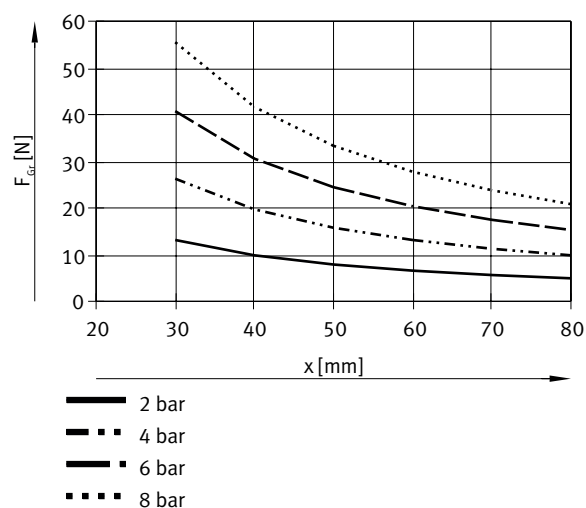
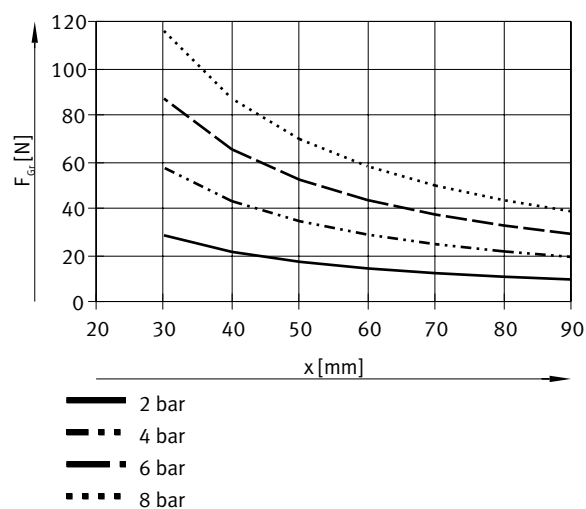
每个夹爪的抓取力 F 与工作压力和杠杆臂 x 的关系，外部抓取（合拢），双作用 – DHRC-6-A



每个夹爪的抓取力 F 与工作压力和杠杆臂 x 的关系，外部抓取（合拢），双作用 – DHRC-10-A

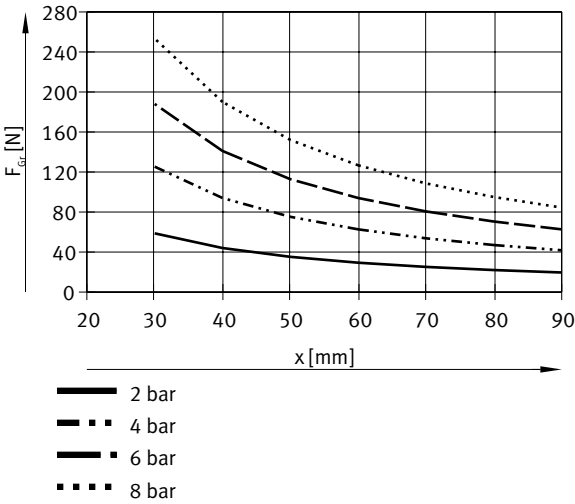


数据表

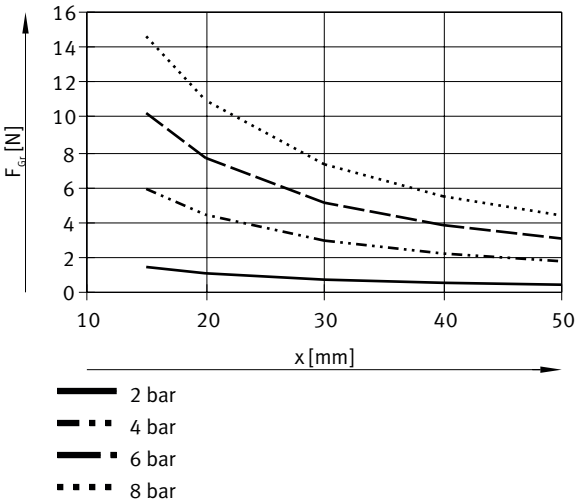
 每个夹爪的抓取力 F 与工作压力和杠杆臂 x 的关系，外部抓取（合拢），双作用 – DHRC-16-A

 每个夹爪的抓取力 F 与工作压力和杠杆臂 x 的关系，外部抓取（合拢），双作用 – DHRC-20-A

 每个夹爪的抓取力 F 与工作压力和杠杆臂 x 的关系，外部抓取（合拢），双作用 – DHRC-25-A


数据表

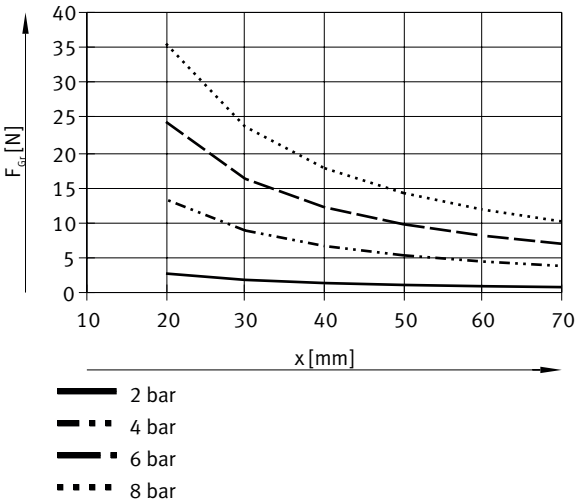
每个夹爪的抓取力 F 与工作压力和杠杆臂 x 的关系，外部抓取（合拢），双作用 – DHRC-32-A



每个夹爪的抓取力 F 与工作压力和杠杆臂 x 的关系 – 外部抓取（合拢），单作用 – DHRC-10-A-S-NO

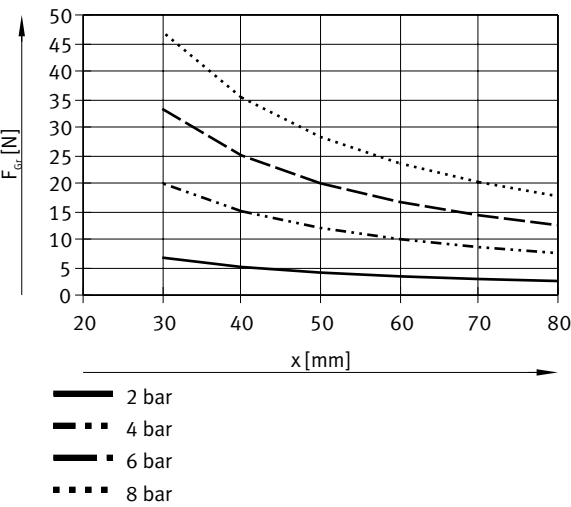


每个夹爪的抓取力 F 与工作压力和杠杆臂 x 的关系 – 外部抓取（合拢），单作用 – DHRC-16-A-S-NO

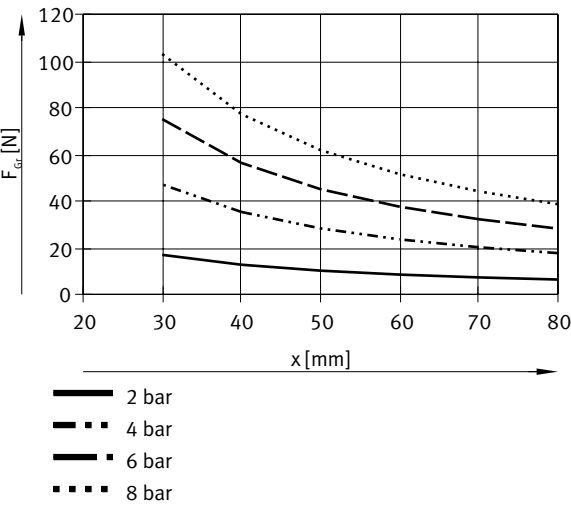


数据表

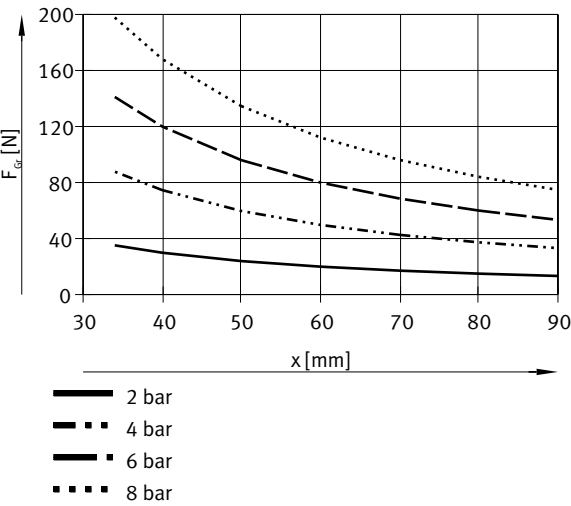
每个夹爪的抓取力 F 与工作压力和杠杆臂 x 的关系 – 外部抓取（合拢），单作用 – DHRC-20-A-S-NO



每个夹爪的抓取力 F 与工作压力和杠杆臂 x 的关系 – 外部抓取（合拢），单作用 – DHRC-25-A-S-NO

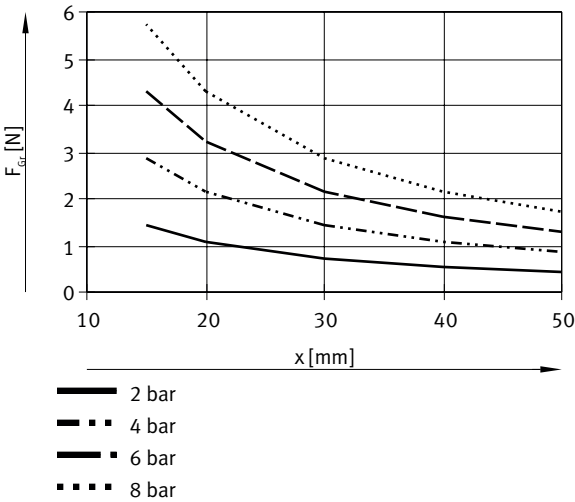


每个夹爪的抓取力 F 与工作压力和杠杆臂 x 的关系 – 外部抓取（合拢），单作用 – DHRC-32-A-S-NO

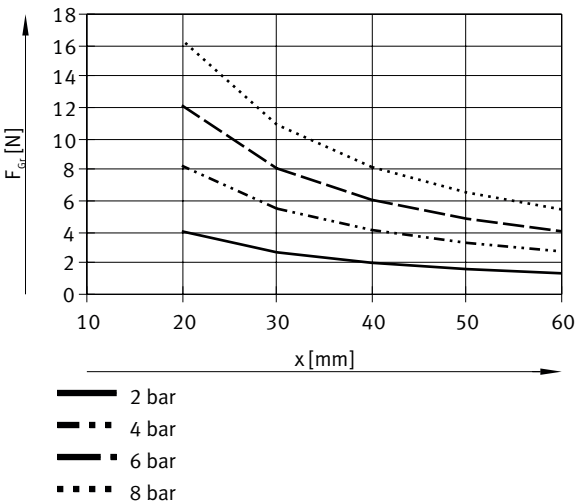


数据表

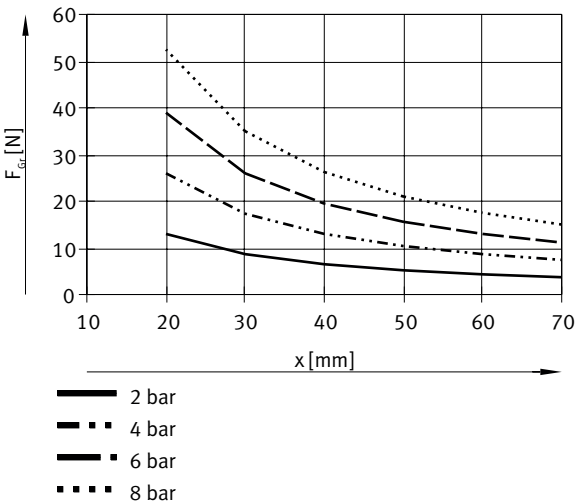
每个夹爪的抓取力 F 与工作压力和杠杆臂 x 的关系 – 内部抓取（打开），双作用 – DHRC-6-A



每个夹爪的抓取力 F 与工作压力和杠杆臂 x 的关系 – 内部抓取（打开），双作用 – DHRC-10-A

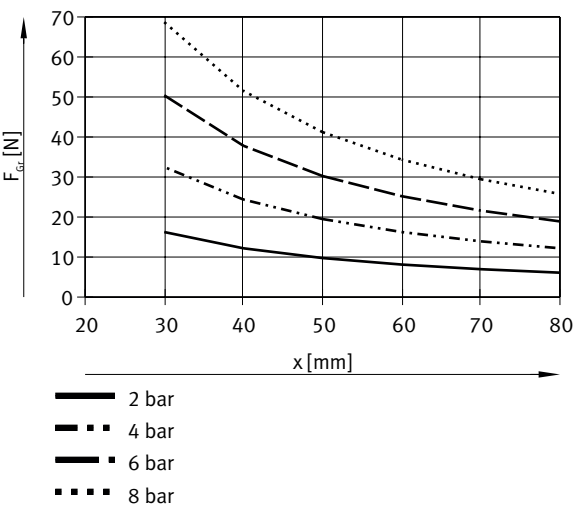


每个夹爪的抓取力 F 与工作压力和杠杆臂 x 的关系 – 内部抓取（打开），双作用 – DHRC-16-A

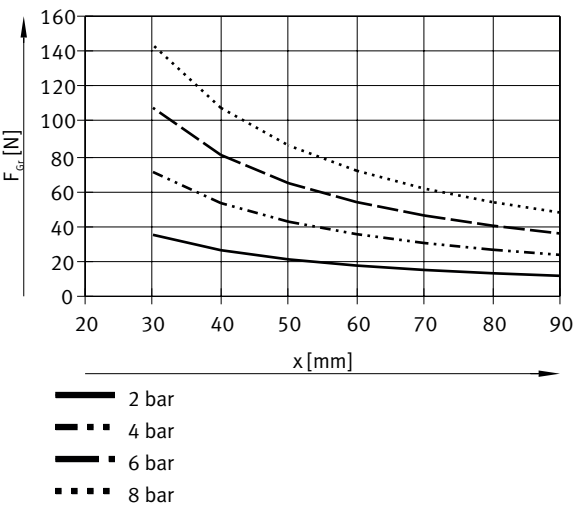


数据表

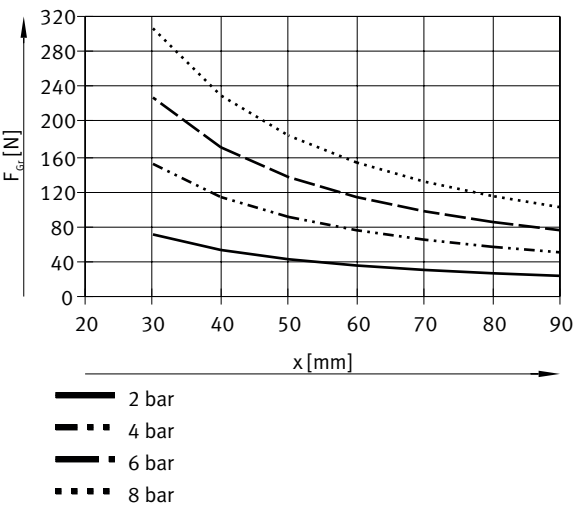
每个夹爪的抓取力 F 与工作压力和杠杆臂 x 的关系 – 内部抓取（打开），双作用 – DHRC-20-A



每个夹爪的抓取力 F 与工作压力和杠杆臂 x 的关系 – 内部抓取（打开），双作用 – DHRC-25-A

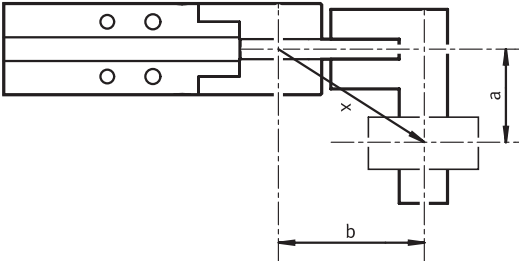


每个夹爪的抓取力 F 与工作压力和杠杆臂 x 的关系 – 内部抓取（打开），双作用 – DHRC-32-A



数据表

在 0.6 MPa（6 bar，87 psi）下每个夹爪的抓取力 F 与杠杆臂 x 及偏心率 a 和 b 的关系



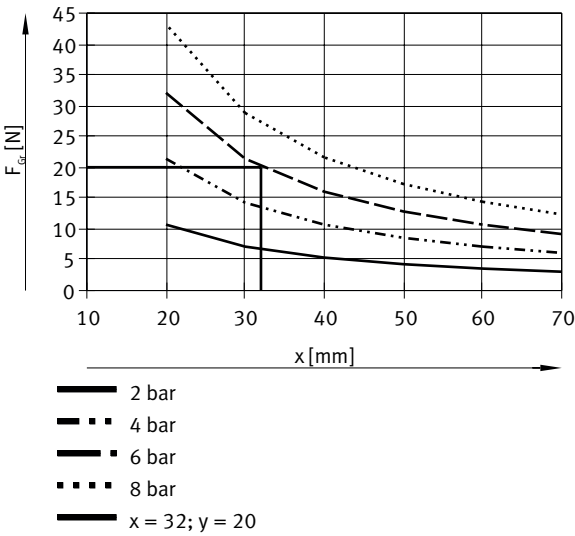
在 0.6 MPa（6 bar，87 psi）下每个夹爪的抓取力 F 与杠杆臂 x 及偏心率 a 和 b 的关系

$x = \sqrt{a^2 + b^2} = \sqrt{20^2 + 25^2} = 32 \text{ mm}$

必须使用公式（左）来计算偏心抓取时的杠杆臂 x。
计算得出的值 x 可用于从图中读取抓取力 F。

计算示例：
假设：
距离 a = 20 mm
距离 b = 25 mm
需确定：
使用 DHRC-16-A 作为外部抓手，在 6 bar 压力下的抓取力。

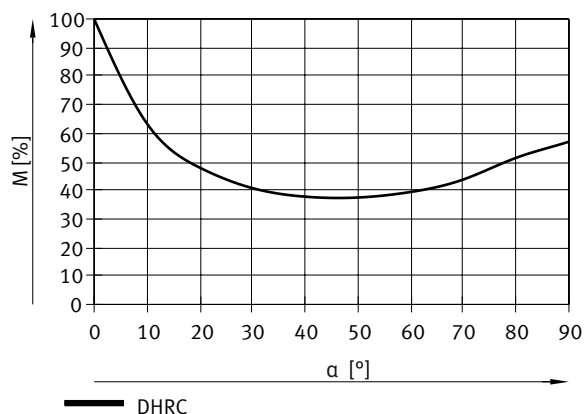
在 .6 MPa（6 bar，87 psi）下每个夹爪的抓取力 F 与杠杆臂 x 及偏心率 a 和 b 的关系



图中显示的抓取力值为 F = 20 N。

数据表

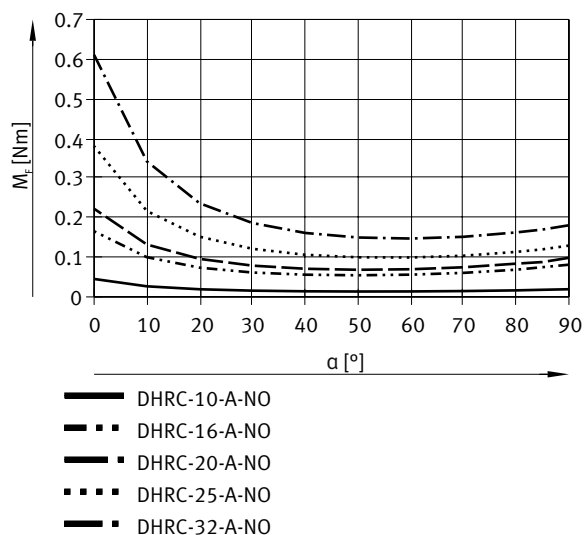
扭矩曲线 M 与打开角度的关系



由于夹爪的驱动原理，打开角度内的扭矩并不恒定。通过该图，可确定每种情况下的可用百分比。

打开角度为 0° 意味着：夹爪处于平行位置。

弹簧力矩 M 与开口角度的关系



根据使用情况确定 DHRC-...-S-NO 的实际夹持力矩 M：

带内置弹簧的抓手 DHRC-...-S-NO（开放式）可根据需要按以下方式使用：单作用抓手。

要计算可用抓取扭矩 M_{Gres}（每个夹爪），必须用图表中的数据：抓取力 F_{Gr}，力矩曲线 M 和弹簧力矩 M_F。

$$M_{Gr} = F_{Gr} \cdot x \cdot M [\%]$$

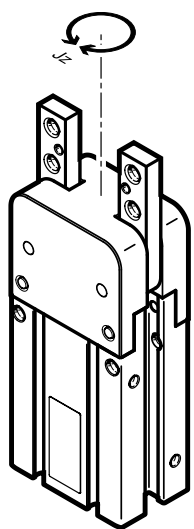
M_{Gr} = 抓取扭矩

F_{Gr} = 抓取力

x = 杠杆臂

M = 力矩曲线

转动惯量



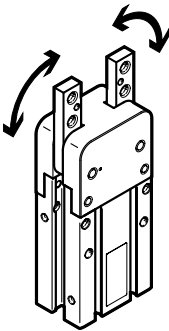
抓手在无负载状态下相对于中心轴的转动惯量，不含外部抓手手指。

数据表

转动惯量 DHRC-...						
规格	6	10	16	20	25	32
转动惯量	0.01 kgcm ²	0.04 kgcm ²	0.132 kgcm ²	0.292 kgcm ²	1.311 kgcm ²	3.105 kgcm ²

转动惯量 DHRC-...-NO					
规格	10	16	20	25	32
转动惯量	0.044 kgcm ²	0.134 kgcm ²	0.294 kgcm ²	1.316 kgcm ²	3.122 kgcm ²

打开和合拢时间



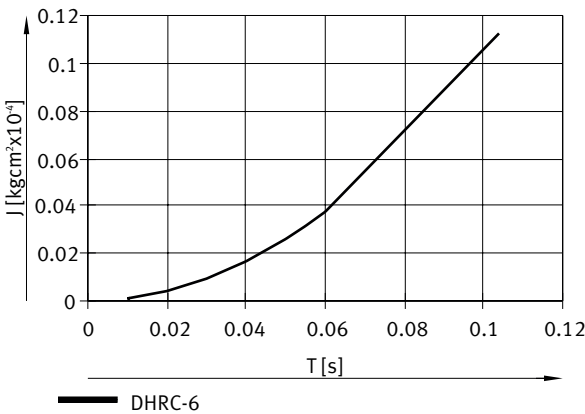
给定的打开和合拢时间 [ms] 是在室温、0.6 MPa (6 bar, 87 psi) 工作压力下测得，并且抓手为水平安装，无额外的抓手手指（显示平均值）。

对于更高的重力，必须对抓手进行节流。然后必须相应地调整打开和合拢时间。

打开和合拢时间 DHRC-...						
规格	6	10	16	20	25	32
6 bar 时的最短打开时间	10 ms	28 ms	37 ms	44 ms	90 ms	117 ms
6 bar 时的最短关闭时间	19 ms	43 ms	53 ms	57 ms	117 ms	129 ms

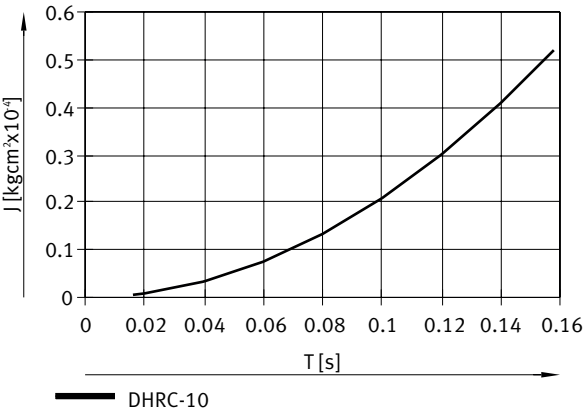
打开和合拢时间 DHRC-...-NO					
规格	10	16	20	25	32
6 bar 时的最短打开时间	53 ms	42 ms	73 ms	147 ms	229 ms
6 bar 时的最短关闭时间	26 ms	21 ms	32 ms	45 ms	65 ms

可设置打开和合拢时间 T，在 0.6 MPa（6 bar，87 psi）下，与抓手手指的转动惯量的关系 – DHRC-6

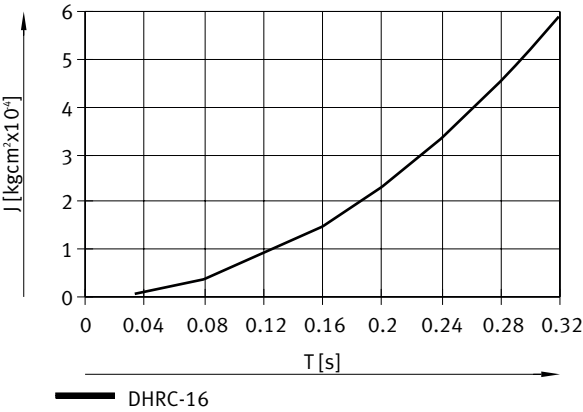


数据表

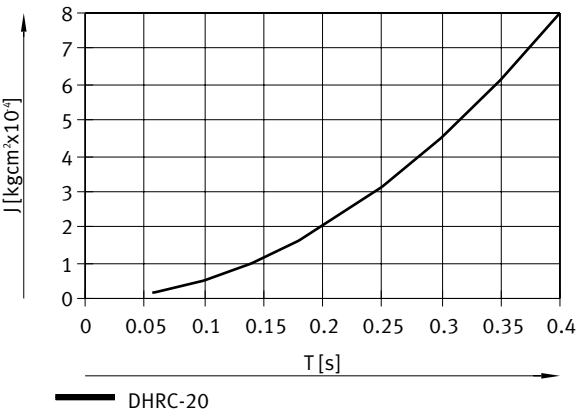
可设置打开和合拢时间 T，在 .6 MPa（6 bar，87 psi）下，与抓手手指的转动惯量的关系 – DHRC-10



可设置打开和合拢时间 T，在 0.6 MPa（6 bar，87 psi）下，与抓手手指的转动惯量的关系 – DHRC-16

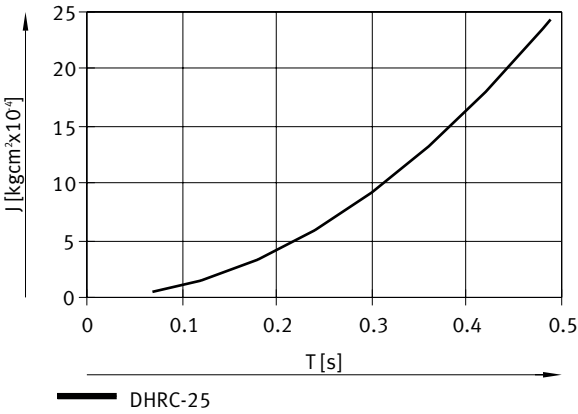


可设置打开和合拢时间 T，在 0.6 MPa（6 bar，87 psi）下，与抓手手指的转动惯量的关系 – DHRC-20

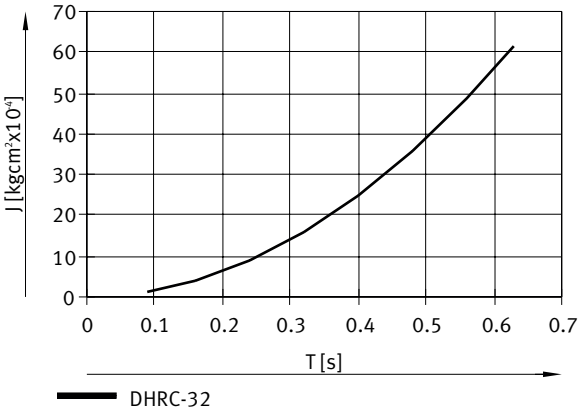


数据表

可设置打开和合拢时间 T，在 0.6 MPa（6 bar，87 psi）下，与抓手手指的转动惯量的关系 – DHRC-25

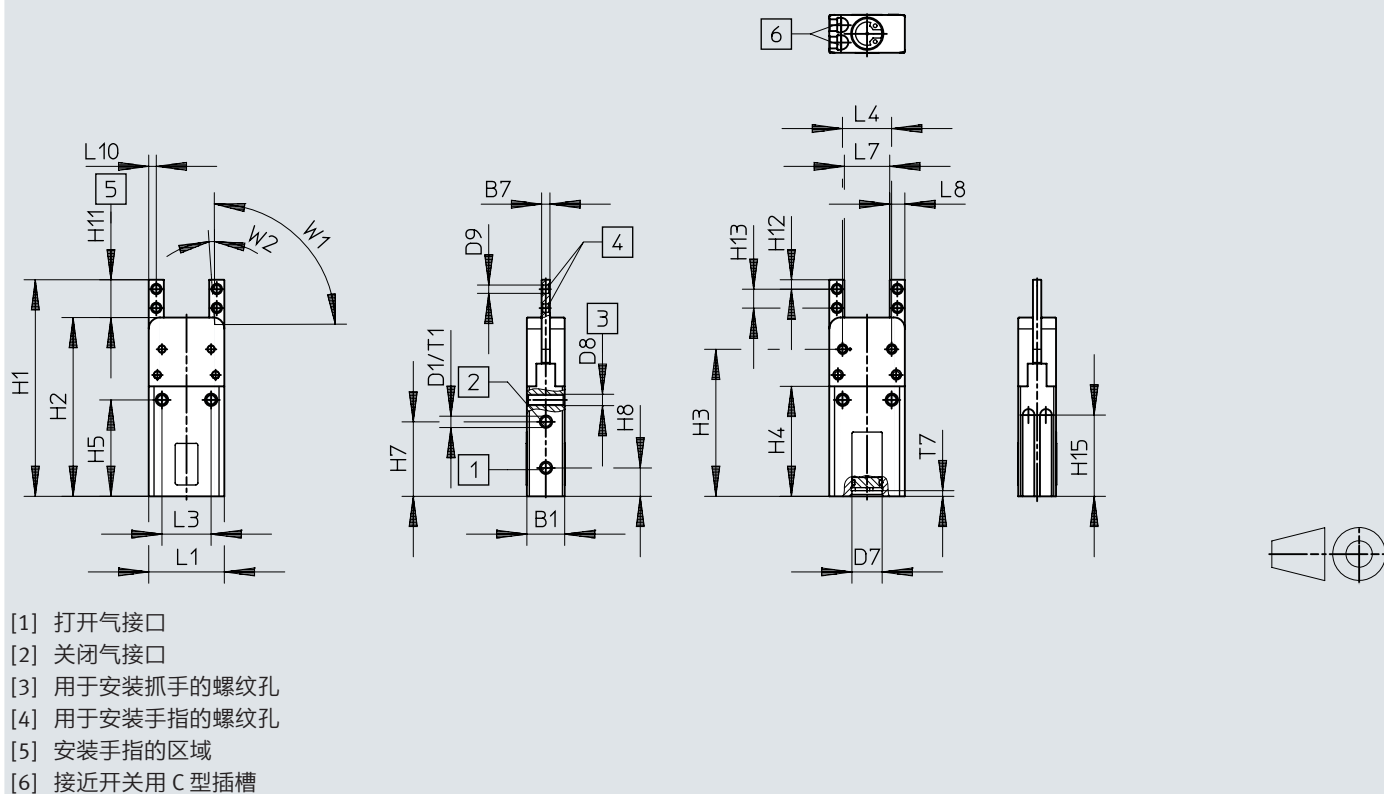


可设置打开和合拢时间 T，在 0.6 MPa（6 bar，87 psi）下，与抓手手指的转动惯量的关系 – DHRC-32



尺寸

尺寸 - DHRC-6

CAD 相关数据下载 www.festo.com

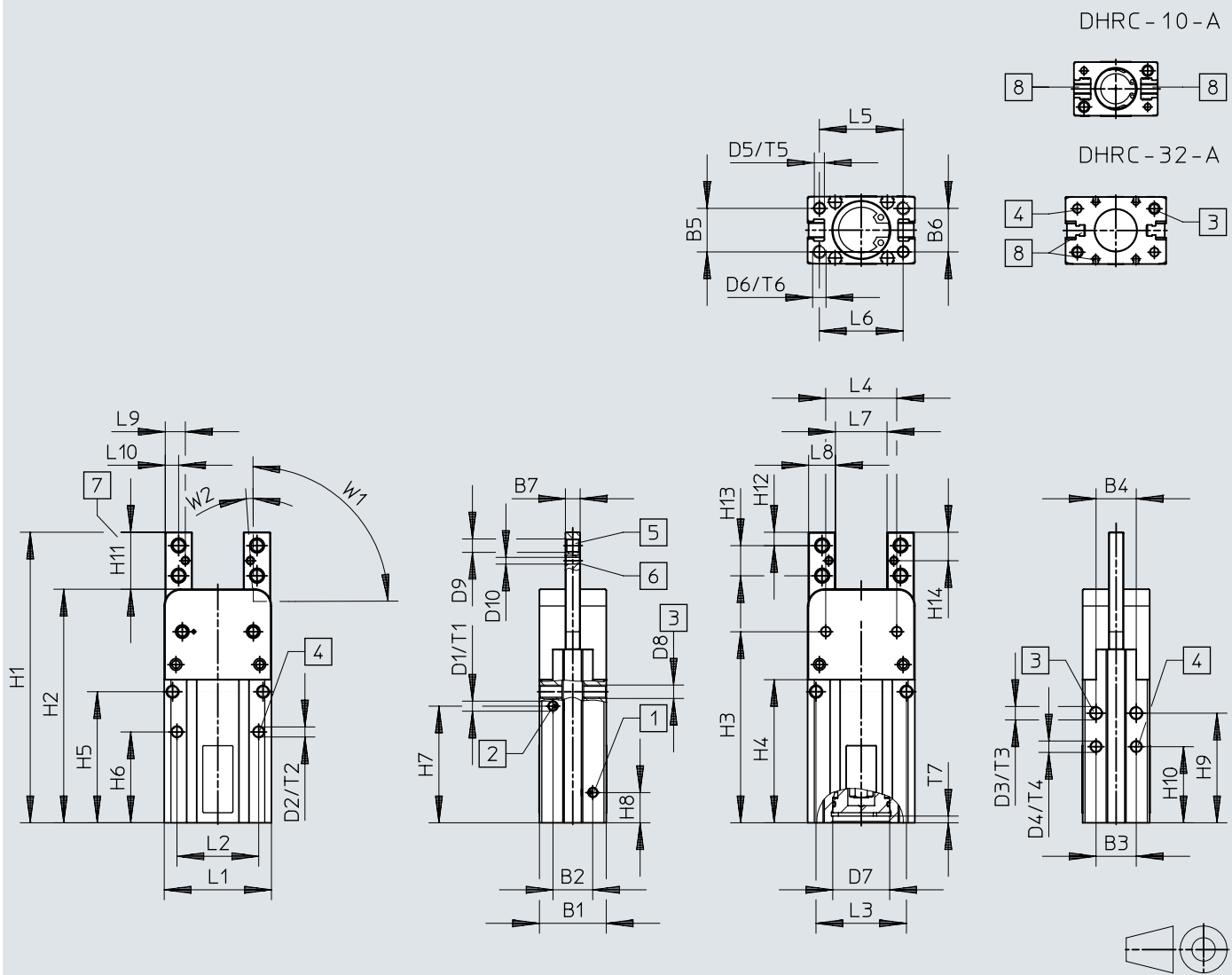
	B1	B7	D1	D7	D8	D9	H1	H2	H3	H4	H5	H7	H8	H11
	+0,3	-0,01 -0,05		∅ H8										-0,2
DHRC-6-A	10	2,2	M3	8	M3	2,2 ^{+0,1}	57,3	47,3	38,9	29,1	25,5	19,7	7,5	10

	H12	H13	H15	L1	L3	L4	L7	L8	L10	T1	T7	W1	W2
	-0,2			+0,3			-0,4	-0,4	+0,025 -0,225			±2°	+3°
DHRC-6-A	2,5	5	21,5	20	13	13	12	4	2	4,5	1,5	90°	2°

尺寸

尺寸 - DHRC-10 ... 32

CAD 相关数据下载 www.festo.com



- [1] 打开气接口
- [2] 关闭气接口
- [3] 用于安装抓手的螺纹孔
- [4] 定位孔
- [5] 用于安装手指的螺纹孔
- [6] 安装手指的区域
- [7] DHRC-10: 用于接近开关的 T 型槽, DHRC-16 ... 32: 用于接近开关的圆形槽和 T 型槽

尺寸

	B1 +0,3	B2	B3 ±0,02	B4	B5	B6 ±0,02	B7 −0,01 −0,05	D1	D2 ∅ H9	D3	D4 ∅ H9	D5 ∅ H9	D6	D7 ∅ H8	D8	D9	D10 ∅ +0,02	
DHRC-10-A	16	10,8	10,8	10,8	10,8	10,8	3	M3	2	M3	2	2	M3	12	M3	3,2 ^{+0,1}	2	
DHRC-10-A-S-NO																		
DHRC-16-A	20	11,9	12	12	13	13	4,4	M5	3	M4	3	3	M4	17	M4	M4		3
DHRC-16-A-S-NO																		
DHRC-20-A	26	15,6	16	14	16,6	17	5,6	M5	4	M5	4	4	M5	21	M5	M5	3	
DHRC-20-A-S-NO																		
DHRC-25-A	33	20,4	21	21	20	20	6,6	M5	5	M6	5	5	M6	26	M6	M5		3
DHRC-25-A-S-NO																		
DHRC-32-A	40	24	26	26	26	26	8,6	M5	5	M6	5	5	M6	25	M6	M6	3	
DHRC-32-A-S-NO																		

	H1	H2	H3	H4	H5	H6 +0,1	H7	H8	H9	H10 +0,1	H11 -0,2	H12 -0,2	H13	H14 -0,2	L1 +0,3	L2 ±0,02	L3
DHRC-10-A	69,2	53,6	43,8	-	27,5	17,5	21,5	7	22	14,4	15,6	3,5	8,6	7,8	25	18	18,6
DHRC-10-A-S-NO	75	59,4	49,6		33,3	23,3	27,3		27,8	20,2							
DHRC-16-A	86,7	69,7	57	42,7	39,1	27,1	34,8	9	32,7	22,7	17	4	9	8,5	32	24,4	27
DHRC-16-A-S-NO																	
DHRC-20-A	101,2	82,2	66,9	48,7	44,6	30,6	38,6	10,2	37,6	25,6	19	5	9	9,5	40	28,4	31,6
DHRC-20-A-S-NO																	
DHRC-25-A	122,6	99,6	79,9	58,1	53,4	38,4	46,4	10,5	45,4	33,4	23	5,5	12	11,5	50	37,2	37,4
DHRC-25-A-S-NO																	
DHRC-32-A	141,8	113,8	89,8	61,8	57,3	39,8	49,3	11	48,3	35,3	28	6	16	14	60	46	46
DHRC-32-A-S-NO																	

	L4	L5 ±0,02	L6	L7 -0,4	L8 -0,4	L9 +0,025 -0,225	L10 -0,2	T1	T2	T3	T4	T5	T6	T7	W1 ±2°	W2 +3°
DHRC-10-A	15,8	19	19	13	6	3	3	4	3	4	3	3	4	1,5	90°	2°
DHRC-10-A-S-NO																
DHRC-16-A	21,2	25	25	15,4	8	6	4	4,5	4	4,5	4	4	6	2	90°	2°
DHRC-16-A-S-NO																
DHRC-20-A	26,8	31	30	22	9	5	4,5	6	7,5	8	4	4	10	2	90°	2°
DHRC-20-A-S-NO																
DHRC-25-A	33	38	38	29,4	10	5	5	5	7,5	10	4	4	12	2	90°	2°
DHRC-25-A-S-NO																
DHRC-32-A	39,8	46	46	34,4	12	6	6	6	7,5	10	5	5	13	2	90°	2°
DHRC-32-A-S-NO																

订货数据

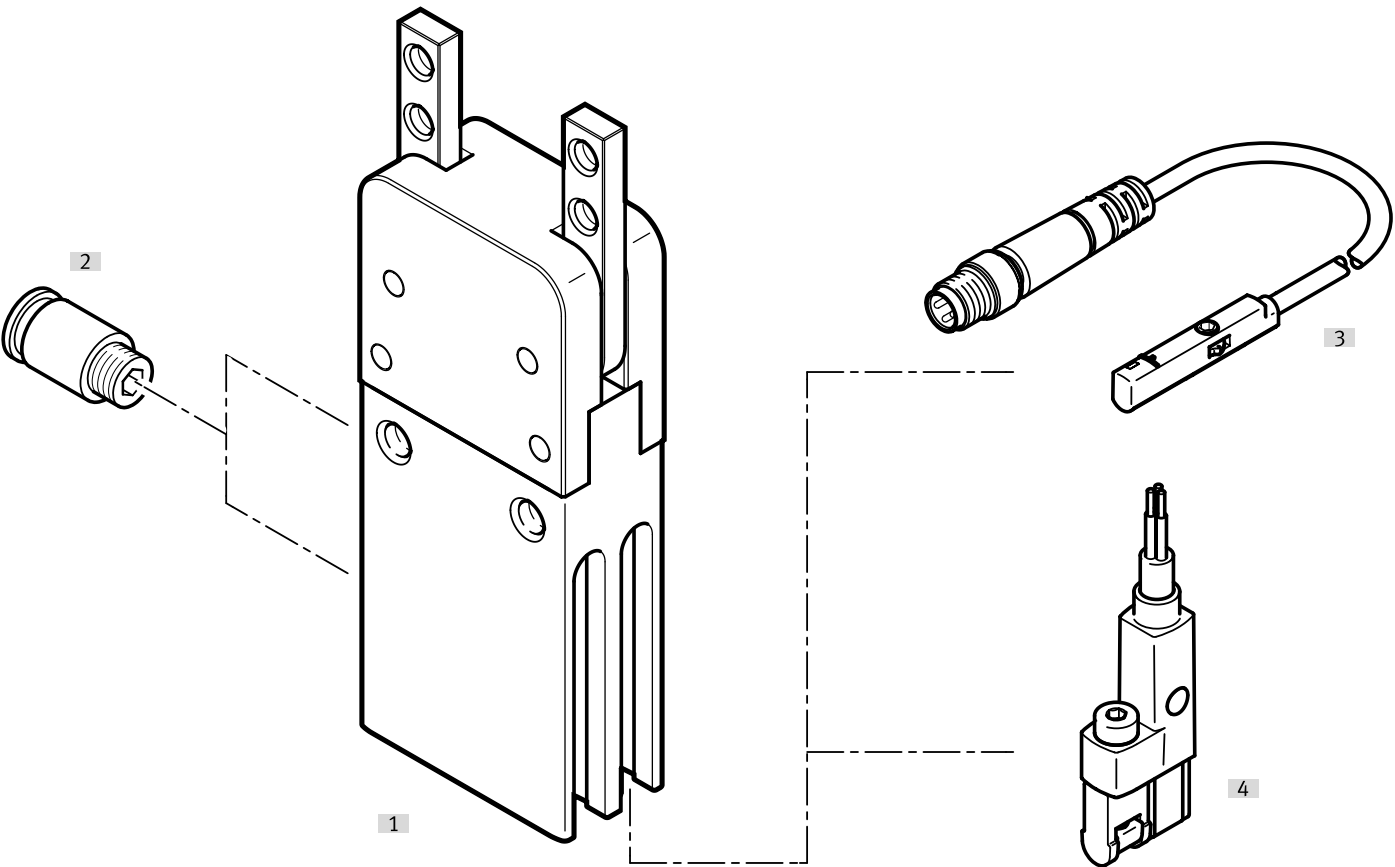
订货数据					
	规格	工作模式	产品重量	订货号	型号
	6	双作用	24.5 g	8125285	DHRC-6-A

订货数据					
	规格	工作模式	产品重量	订货号	型号
	10	双作用	54 g	8125472	DHRC-10-A
		单作用 开	59.5 g	8133559	DHRC-10-A-S-NO

订货数据					
	规格	工作模式	产品重量	订货号	型号
	16	双作用	111 g	8128723	DHRC-16-A
		单作用 开	112.5 g	8128721	DHRC-16-A-S-NO
	20	双作用	218.4 g	8128697	DHRC-20-A
		单作用 开	220 g	8128698	DHRC-20-A-S-NO
	25	双作用	438.5 g	8128142	DHRC-25-A
		单作用 开	440 g	8133557	DHRC-25-A-S-NO
	32	双作用	716.5 g	8128107	DHRC-32-A
		单作用 开	720.5 g	8133558	DHRC-32-A-S-NO

外围元件

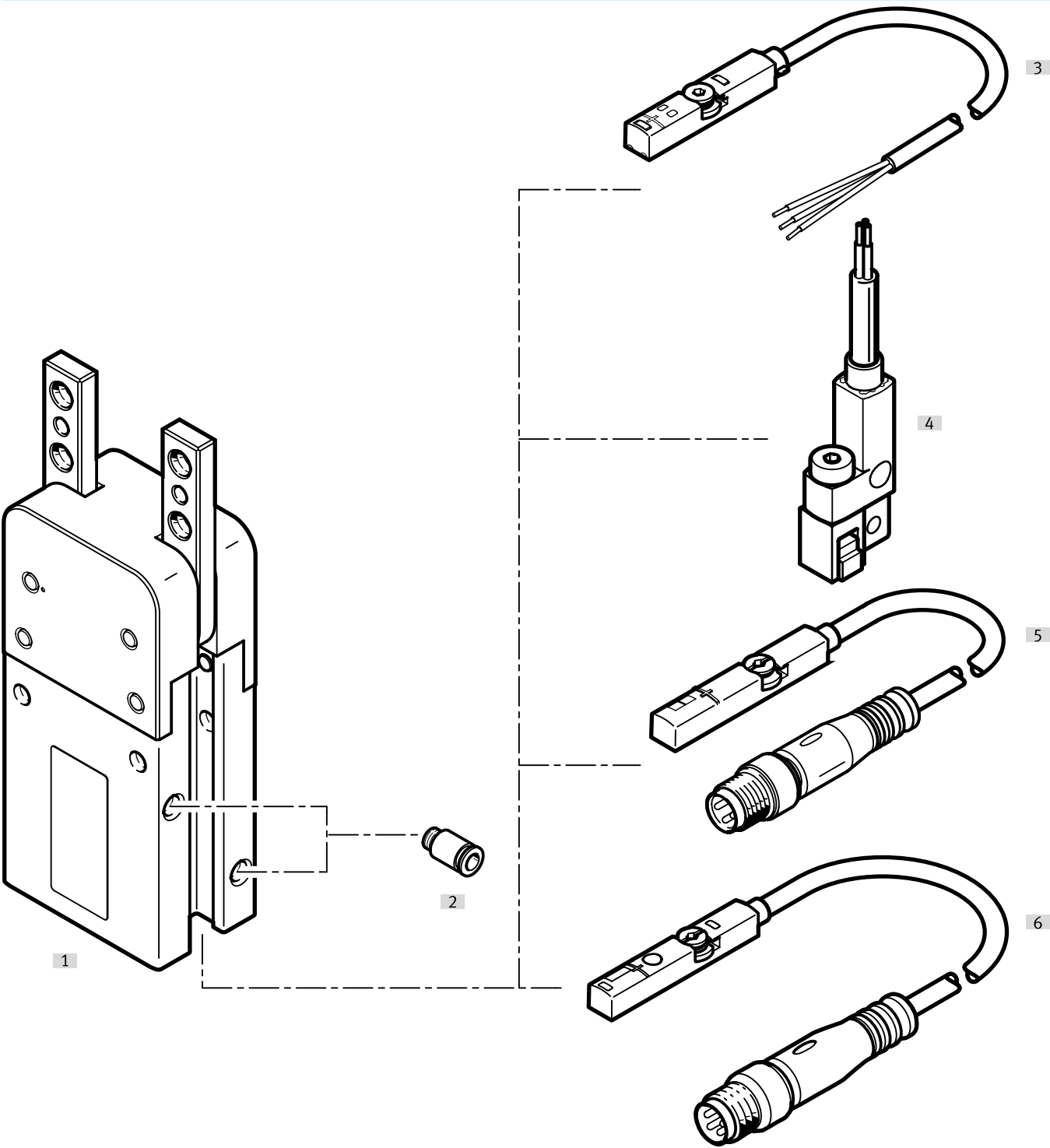
规格 6



附件		→ 页面/Internet
型号/订货代码	简要说明	
[1] 旋转气爪 DHRC	双作用	dhrc
[2] 快插接头 QS	用于连接具有标准外径的气管	qs
[3] 接近开关 SMT-10M	用于在终端位置感测活塞位置	24
[4] 接近开关 SMT-10G	用于在终端位置感测活塞位置	24

外围元件

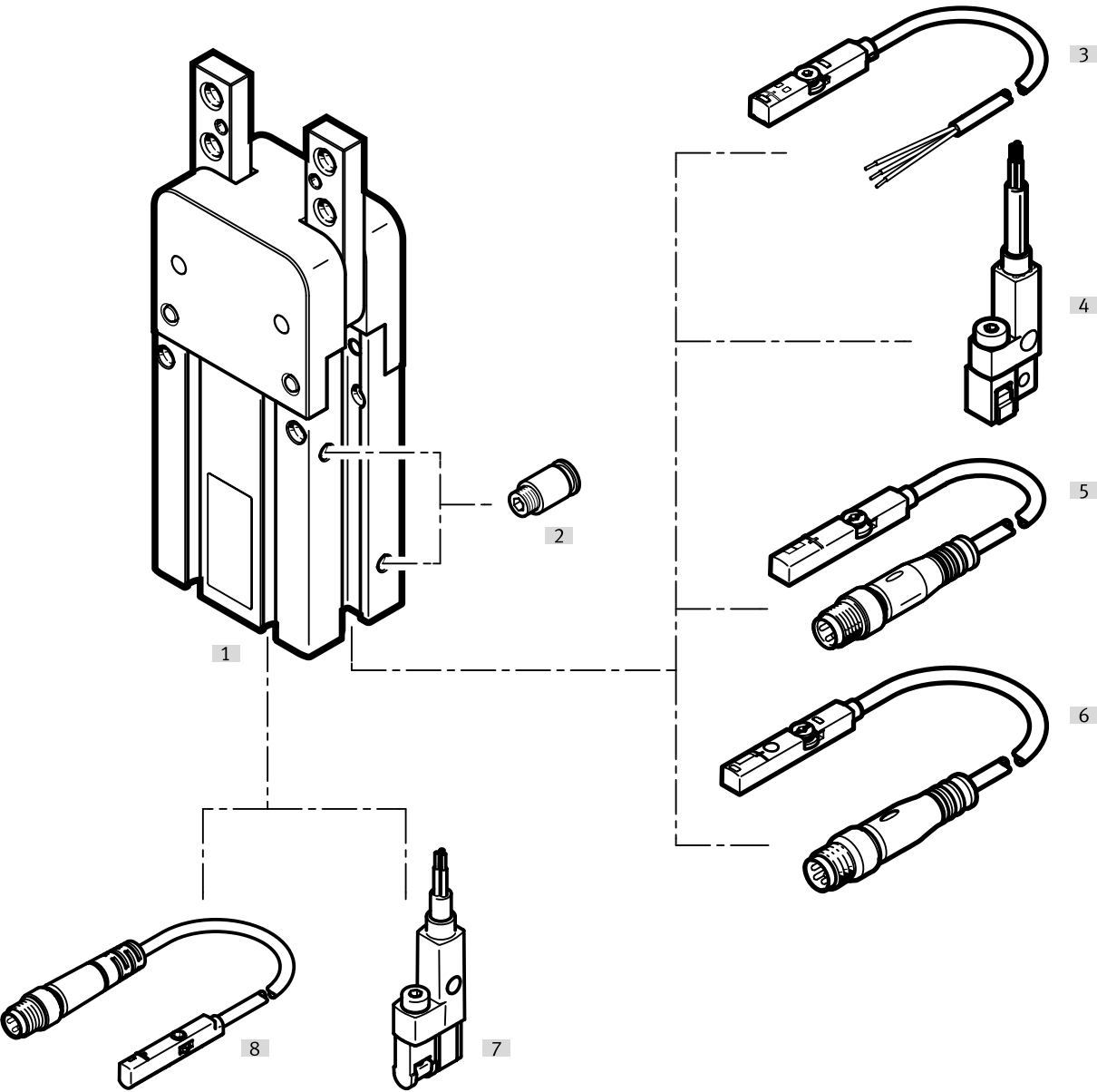
规格: 10



附件		→ 页面/Internet
型号/订货代码	简要说明	
[1] 旋转气爪 DHRC	双作用或单作用	dhrc
[2] 快插接头 QS	用于连接具有标准外径的气管	qs
[3] 接近开关 SMT-8M	用于在终端位置感测活塞位置	24
[4] 接近开关 SMT-8G	用于在终端位置感测活塞位置	24
[5] 位置变送器 SMAT-8M	用于在任何位置感测活塞位置	25
[6] 位置变送器 SDAS-MHS	用于在任何位置感测活塞位置	25

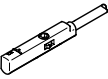
外围元件

规格 16 ... 32

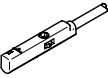


附件		→ 页面/Internet
型号/订货代码	简要说明	
[1] 旋转气爪 DHRC	双作用或单作用	dhrc
[2] 快插接头 QS	用于连接具有标准外径的气管	qs
[3] 接近开关 SMT-8M	用于在终端位置感测活塞位置	24
[4] 接近开关 SMT-8G	用于在终端位置感测活塞位置	24
[5] 位置变送器 SMAT-8M	用于在任何位置感测活塞位置	25
[6] 位置变送器 SDAS-MHS	用于在任何位置感测活塞位置	25
[7] 接近开关 SMT-10G	用于在终端位置感测活塞位置	24
[8] 接近开关 SMT-10M	用于在终端位置感测活塞位置	24

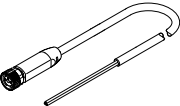
附件

接近开关 SMT-10M，用于圆形槽，磁阻式							连接 smt
	安装方式	开关量输出	电气接口	电缆长度	订货号	型号	
	螺栓固定, 可从槽的上方插入	3 芯 PNP 常开触点	开放端	2.5 m	551374	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-Q-OE	
			插头 M8, A 编码	0.3 m	551373	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-L-OE	
		3 芯 PNP 常开触点	开放端	2.5 m	551375	SMT-10M-PS-24V-E-0,3-L-M8D	
			插头 M8, A 编码	0.3 m	551376	SMT-10M-PS-24V-E-0,3-Q-M8D	

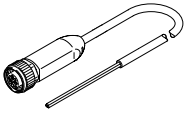
接近开关 SMT-10G，用于圆形槽，磁阻式							连接 smt
	安装方式	开关量输出	电气接口	电缆长度	订货号	型号	
	夹紧在圆形槽中, 可纵向插入槽内	3 芯 NPN 常开触点	开放端	2.5 m	8065030	SMT-10G-NS-24V-E-2,5Q-OE	
			插头 M8, A 编码	0.3 m	8065029	SMT-10G-NS-24V-E-0,3Q-M8D	
		3 芯 PNP 常开触点	开放端	2.5 m	547862	SMT-10G-PS-24V-E-2,5Q-OE	
			插头 M8, A 编码	0.3 m	547863	SMT-10G-PS-24V-E-0,3Q-M8D	

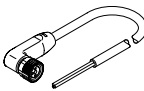
接近开关 SMT-8M，用于 T 型槽，磁阻式							连接 smt
	安装方式	开关量输出	电气接口	电缆长度	订货号	型号	
	螺栓固定, 可从槽的上方插入	3 芯 NPN 常开触点	开放端	2.5 m	574338	SMT-8M-A-NS-24V-E-2,5-OE	
			插头 M8, A 编码	0.3 m	574339	SMT-8M-A-NS-24V-E-0,3-M8D	
		3 芯 PNP 常闭触点	开放端	7.5 m	574340	SMT-8M-A-PO-24V-E-7,5-OE	
			插头 M8, A 编码	0.3 m	574335	SMT-8M-A-PS-24V-E-2,5-OE	
		3 芯 PNP 常开触点	插头 M8, A 编码	0.3 m	574334	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M8D	
			插头 M12, A 编码		574337	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M12	

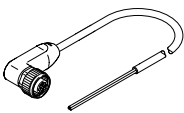
接近开关 SMT-8G，用于 T 型槽，磁阻式							连接 smt
	安装方式	开关量输出	电气接口	电缆长度	订货号	型号	
	夹紧在 T 型槽中, 可纵向插入槽内	3 芯 NPN 常开触点	开放端	2.5 m	8065028	SMT-8G-NS-24V-E-2,5Q-OE	
			插头 M8, A 编码	0.3 m	8065027	SMT-8G-NS-24V-E-0,3Q-M8D	
		3 芯 PNP 常开触点	开放端	2.5 m	547859	SMT-8G-PS-24V-E-2,5Q-OE	
			插头 M8, A 编码	0.3 m	547860	SMT-8G-PS-24V-E-0,3Q-M8D	

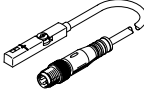
连接电缆 NEBA，直列式，接口 M8							
	电气接口 1, 连接系统	电气接口 2, 连接系统	电气接口 2, 接口/线芯数	电缆长度	订货号	型号	
	M8x1, A 编码, 符合 EN 61076-2-104 标准	开放式	3	2.5 m	8078223	NEBA-M8G3-U-2.5-N-LE3	
				5 m	8078224	NEBA-M8G3-U-5-N-LE3	

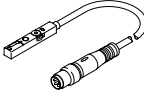
附件

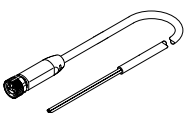
连接电缆 NEBA, 直列式, 接口 M12						
	电气接口 1, 连接系统	电气接口 2, 连接系统	电气接口 2, 接口/线芯数	电缆长度	订货号	型号
	M12x1, A 编码, 符合 EN 61076-2-101 标准	开放式	3	2.5 m	8078236	NEBA-M12G5-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078237	NEBA-M12G5-U-5-N-LE3

连接电缆 NEBA, 直角式, 接口 M8						
	电气接口 1, 连接系统	电气接口 2, 连接系统	电气接口 2, 接口/线芯数	电缆长度	订货号	型号
	M8x1, A 编码, 符合 EN 61076-2-104 标准	开放式	3	2.5 m	8078230	NEBA-M8W3-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078231	NEBA-M8W3-U-5-N-LE3

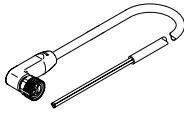
连接电缆 NEBA, 直角式, 接口 M12						
	电气接口 1, 连接系统	电气接口 2, 连接系统	电气接口 2, 接口/线芯数	电缆长度	订货号	型号
	M12x1, A 编码, 符合 EN 61076-2-101 标准	开放式	3	2.5 m	8078245	NEBA-M12W5-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078246	NEBA-M12W5-U-5-N-LE3

位置变送器 SMAT-8M, 用于 T 型槽, M8 插头, A 编码						连接 
	传感范围	模拟量输出	电气接口 1, 接口/线芯数	电缆长度	订货号	型号
	52 mm	0 - 10 V	4	0.3 m	553744	SMAT-8M-U-E-0,3-M8D

位置变送器 SDAS, 用于 T 型槽, 插头 M8, A 编码						连接 
	说明	传感范围	电气接口 1, 接口/线芯数	电缆长度	订货号	型号
	运行方式: 两个可调开关输出; IO-Link®	52 mm	4	0.3 m	8063974	SDAS-MHS-M40-1L-PNLK-PN-E-0.3-M8
				2.5 m	8063975	SDAS-MHS-M40-1L-PNLK-PN-E-2.5-LE

连接电缆 NEBA, 直列式						
	电气接口 1, 连接系统	电气接口 2, 连接系统	电气接口 2, 接口/线芯数	电缆长度	订货号	型号
	M8x1, A 编码, 符合 EN 61076-2-104 标准	开放式	4	2.5 m	8078227	NEBA-M8G4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078228	NEBA-M8G4-U-5-N-LE4

附件

连接电缆 NEBA, 直角式						
	电气接口 1, 连接系统	电气接口 2, 连接系统	电气接口 2, 接口/线芯数	电缆长度	订货号	型号
	M8x1, A 编 码, 符合 EN 61076-2-104 标准	开放式	4	2.5 m	8078233	NEBA-M8W4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078234	NEBA-M8W4-U-5-N-LE4