

Pince à serrage radial DHRC

FESTO



Caractéristiques

En bref

Liens [dhrc](#)

- Couple admissible élevé grâce aux supports latéraux des mors de pince
- Possibilités de centrage au niveau des mors
- Répétabilité maximale
- Capteur de proximité pour détecter la position du piston aux positions de fin de course et transmetteur de position pour détecter la position du piston à n'importe quelle position
- Nombreuses possibilités d'adaptation aux actionneurs
- Flexibilité d'utilisation : peut être utilisée comme pince à simple ou à double effet

Ces pinces ne sont pas conçues pour les exemples d'application suivants :

- Usinage par enlèvement
- Fluides agressifs
- Poussière de ponçage
- Projections de soudure

Outils d'ingénierie

Liens [engineering tools](#)



Gagnez du temps avec les outils d'ingénierie : Smart Engineering pour une solution optimale. Nous avons pour but d'augmenter votre productivité. Nos outils d'ingénierie constituent une contribution importante à cet égard. Tout au long de la chaîne de création de valeur, ils vous aident à concevoir correctement votre installation, à exploiter des réserves de productivité insoupçonnées ou à gagner en productivité. Du premier contact à la modernisation de votre machine, vous rencontrerez de nombreux outils qui vous seront utiles à chaque étape de votre projet.

Sélection de la pince :

- Cet outil vous aide à trouver les bonnes pinces en entrant simplement les paramètres exacts de votre application

Diagrammes

Liens [dhrc](#)



Les diagrammes présentés dans ce document sont également disponibles en ligne. Il est possible d'y afficher des valeurs précises.

Détection de position

[A] Pour capteur de proximité

À l'aide de capteurs de proximité, la détection de position permet de détecter n'importe quelle position.

Fonction de la pince

[] A double effet

Ouverture ou fermeture par injection d'air comprimé

[S] Simple effet ouvert

Ouvert en l'absence de pression. Fermé en cas d'injection d'air comprimé

Effet de ressort de sécurité

[NO] A ouverture

Ouvert par la force du ressort en état hors pression

Codes de type

001	Série	
DHRC	Pinces à serrage radial	

002	Taille [mm]	
6	6	
10	10	
16	16	
20	20	
25	25	
32	32	

003	Détection de position	
A	Pour capteur de proximité	

004	Fonction de la pince	
	A double effet	
S	Simple effet ouvert	

005	Effet de ressort de sécurité	
	Sans	
NO	A ouverture	

Fiche technique

Caractéristiques techniques générales

Caractéristiques techniques générales						
Taille	6	10	16	20	25	32
Structure de construction	Sens de raccordement latéral cycle de travail à guidage forcé					
Mode de fonctionnement	À double effet	À double effet À simple effet Ouvert				
Fonction de la pince	Radial					
Nombre de mors de pince	2					
Angle d'ouverture max.	180 deg					
Raccord pneumatique	M3			M5		
Répétabilité de la pince ¹⁾	≤0,1 mm					
Symétrie en rotation	–		≤0,2 mm			
Précision de remplacement max.	≤0,2 mm					
Fréquence de travail max. de la pince	≤3 Hz			≤2 Hz		
Détection de position	Pour capteurs de proximité					
Mode de fixation	Au choix : Fixation directe par trou débouchant Fixation directe via le filetage		Au choix : Fixation directe par trou débouchant Fixation directe via le filetage Avec trou débouchant et goupille cylindrique Par taraudage et goupille cylindrique			
Position de montage	indifférente					

1) Commande de la position de fin de course dans des conditions d'utilisation constantes pour 100 courses consécutives dans le sens de déplacement des mors de préhension

Conditions de service et d'environnement

Taille	6	10	16	20	25	32
Fluide de service	Air comprimé selon ISO 8573-1:2010 [7:4:4]					
Remarque sur le fluide d'exploitation/commande	Fonctionnement lubrifié possible (requis pour la suite du fonctionnement)					
Température ambiante ¹⁾	-10 ... 60°C					
Classe de protection anticorrosion CRC ²⁾	0 - Aucun effet de corrosion					

1) Tenir compte du champ d'utilisation des capteurs de proximité

2) Classe de résistance à la corrosion CRC 0 selon la norme Festo FN 940070

Aucune résistance à la corrosion. S'applique aux petites pièces standard, non visuellement pertinentes, telles que vis sans tête, circlips, douilles de serrage, etc., qui ne sont généralement proposées à la vente qu'avec une finition phosphatée ou brunie (éventuellement huilée) ainsi qu'aux roulements à bille (pour composants < CRC3) et aux paliers lisses.

Pression de service DHRC-...

Taille	6	10	16	20	25	32
Pression de service	0,25 ... 0,8 MPa		0,1 ... 0,8 MPa			
Pression de service	36,25 ... 116 psi		14,5 ... 116 psi			
Pression de service	2,5 ... 8 bar		1 ... 8 bar			

Pression de service DHRC-...-NO

Taille	10	16	20	25	32
Pression de service	0,2 ... 0,8 MPa		0,15 ... 0,8 MPa		
Pression de service	29 ... 116 psi		21,75 ... 116 psi		
Pression de service	2 ... 8 bar		1,5 ... 8 bar		

Poids DHRC-...

Taille	6	10	16	20	25	32
Poids du produit	24,5 g	54 g	111 g	218,4 g	438,5 g	716,5 g

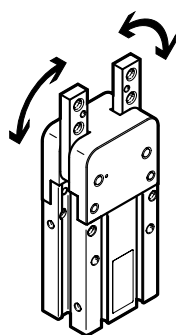
Poids DHRC-...-NO

Taille	10	16	20	25	32
Poids du produit	59,5 g	112,5 g	220 g	440 g	720,5 g

Fiche technique

Matériaux						
Taille	6	10	16	20	25	32
Matériau du boîtier	Alliage d'aluminium corroyé, anodisé					
Matériau mors de pince	acier fortement allié					
Matériau du capuchon d'obturation	Alliage d'aluminium corroyé, anodisé					
Note sur le matériau	Conforme à RoHS					
Conformité PWIS	VDMA24364-B2-L					
Aptitude à la production de batteries Li-ion	Convient à la production de batteries avec des valeurs Cu/Zn/Ni réduites (F1a)					

Couple de préhension total



Le couple de préhension n'est pas constant à l'intérieur de l'angle d'ouverture.

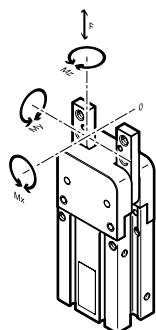
Couple de préhension total DHRC...

Taille	6	10	16	20	25	32
Couple total de préhension à 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) à l'ouverture	6,7 Ncm	25,3 Ncm	81,1 Ncm	166,2 Ncm	343,6 Ncm	725,6 Ncm
Couple total de préhension à 6 bar, à la fermeture	4,8 Ncm	20,4 Ncm	66,8 Ncm	134,3 Ncm	277,5 Ncm	600,1 Ncm

Couple de préhension total DHRC...-NO

Taille	10	16	20	25	32
Couple total de préhension à 6 bar, à la fermeture	15,8 Ncm	50,3 Ncm	112 Ncm	239,5 Ncm	539,1 Ncm

Caractéristiques de charge sur les mors de pince



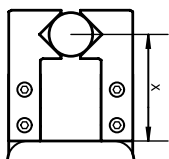
Les forces et moments admissibles indiqués se rapportent à un mors de pince. Ils comprennent le bras de levier, les forces de poids supplémentaires dues à la pièce à usiner ou aux doigts de préhension externes et les forces d'accélération survenant pendant le mouvement. Pour le calcul des moments, il faut tenir compte de la position 0 du système de coordonnées (guidage des mors de pince).

Fiche technique

Caractéristiques de charge statique sur les mors de pince

Taille	6	10	16	20	25	32
Force max. sur le mors de pince Fz statique	12 N	35 N	60 N	100 N	140 N	210 N
Couple max. sur le mors de pince Mx statique	0,3 Nm	0,5 Nm	2 Nm	4 Nm	7 Nm	12 Nm
Couple max. sur le mors de pince My statique	0,3 Nm	0,5 Nm	1 Nm	2 Nm	4 Nm	8 Nm
Couple max. sur le mors de pince Mz statique	0,3 Nm	0,5 Nm	2 Nm	4 Nm	7 Nm	12 Nm

Force de préhension F par mors de pince en fonction de la pression de service et du bras de levier x

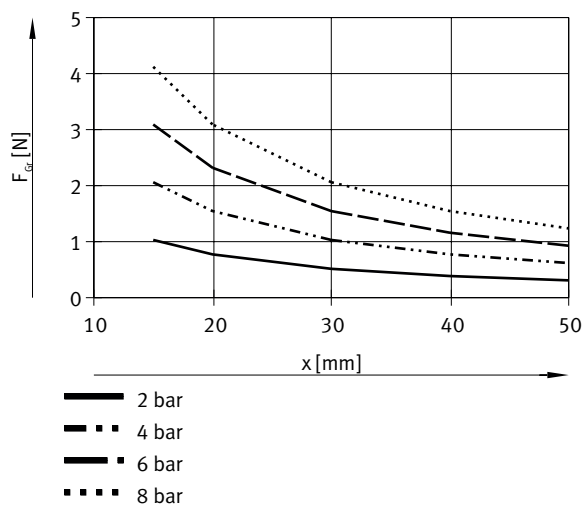


Les diagrammes ci-dessous permettent de déterminer les forces de préhension, en fonction de la pression de service et du bras de levier.

Le couple de préhension n'est pas constant à l'intérieur de l'angle d'ouverture. La position verticale des mors de pince par rapport au boîtier ne doit pas être inférieure à la valeur minimale, sous peine d'entraîner une perte de force de préhension.

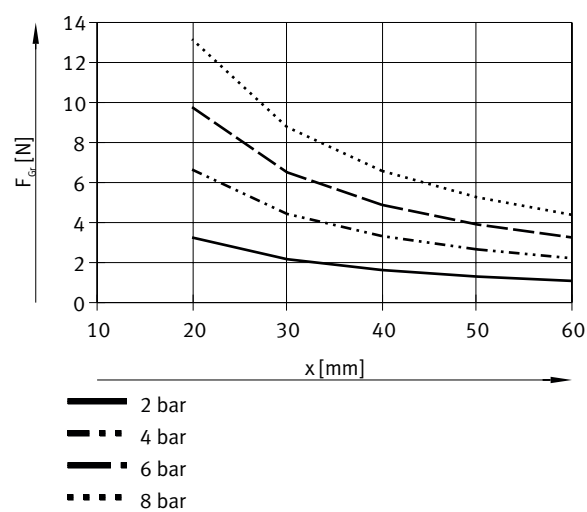
Logiciel de conception, sélection de la pince → <https://www.festo.com/x/topic/eng>

Force de préhension F par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension extérieure (fermeture), à double effet – DHRC-6-A

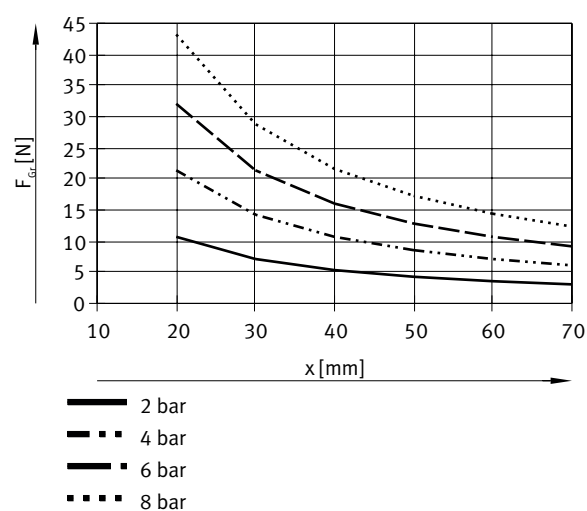


Fiche technique

Force de préhension F par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension extérieure (fermeture), à double effet – DHRC-10-A

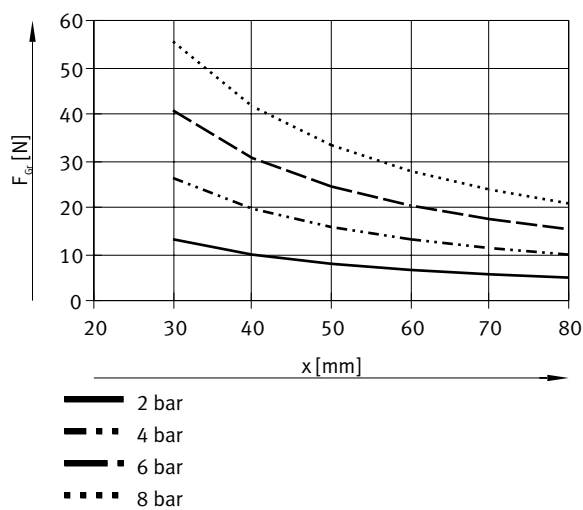


Force de préhension F par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension extérieure (fermeture), à double effet – DHRC-16-A

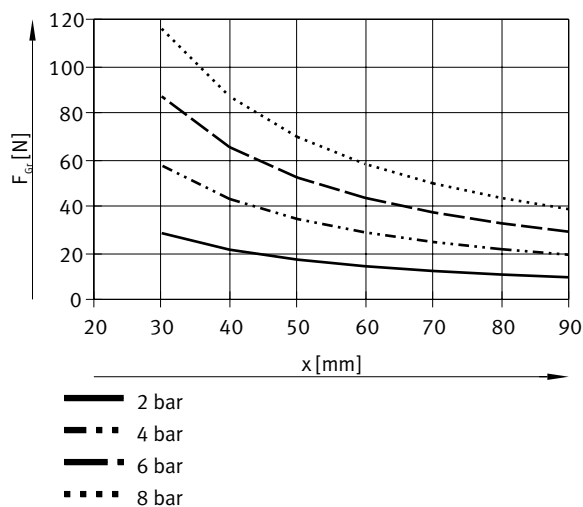


Fiche technique

Force de préhension F par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension extérieure (fermeture), à double effet – DHRC-20-A

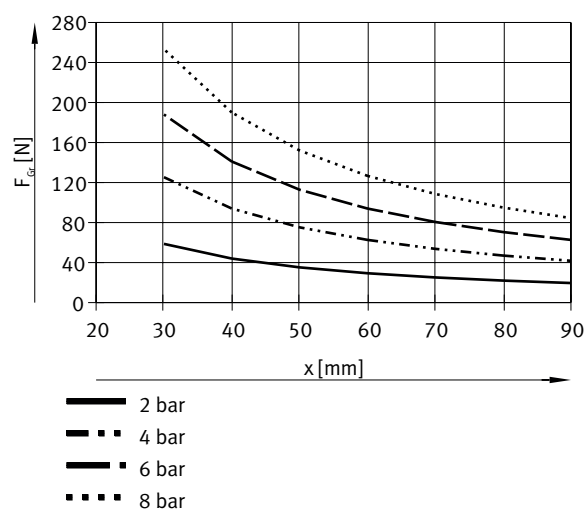


Force de préhension F par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension extérieure (fermeture), à double effet – DHRC-25-A

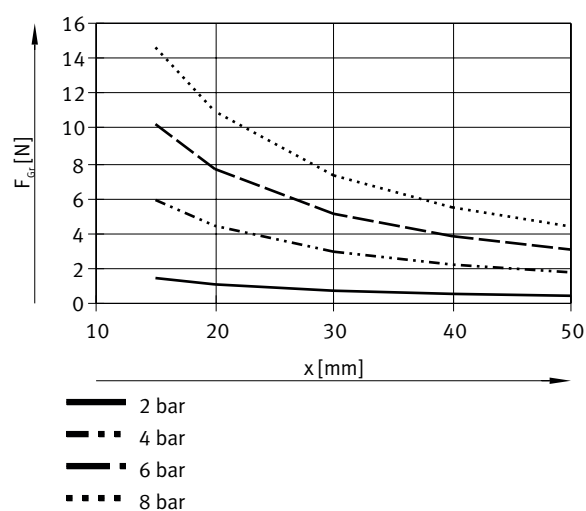


Fiche technique

Force de préhension F par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension extérieure (fermeture), à double effet – DHRC-32-A

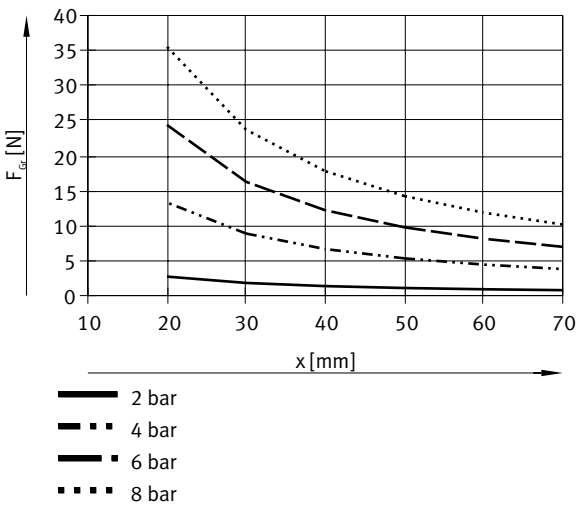


Force de préhension F par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension extérieure (fermeture), à simple effet – DHRC-10-A-S-NO

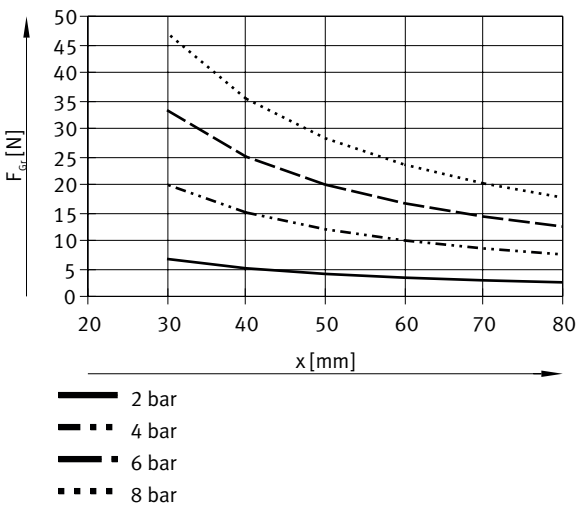


Fiche technique

Force de préhension F par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension extérieure (fermeture), à simple effet – DHRC-16-A-S-NO

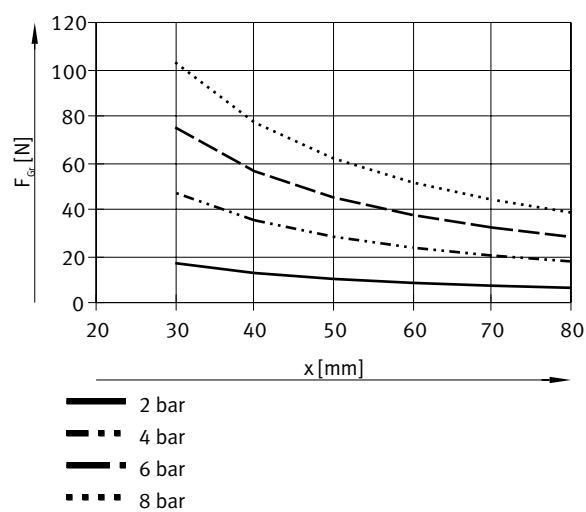


Force de préhension F par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension extérieure (fermeture), à simple effet – DHRC-20-A-S-NO

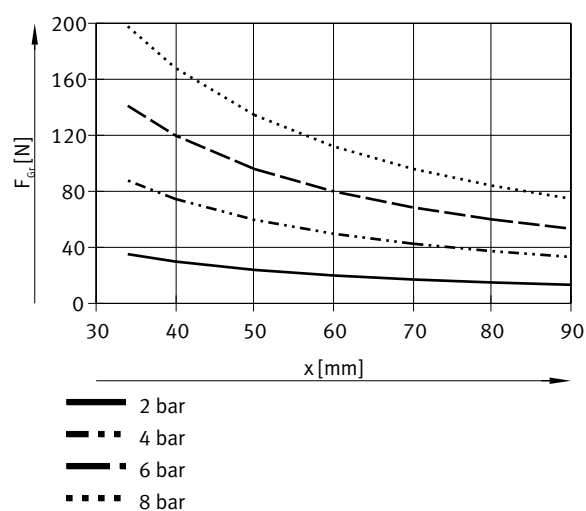


Fiche technique

Force de préhension F par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension extérieure (fermeture), à simple effet – DHRC-25-A-S-NO

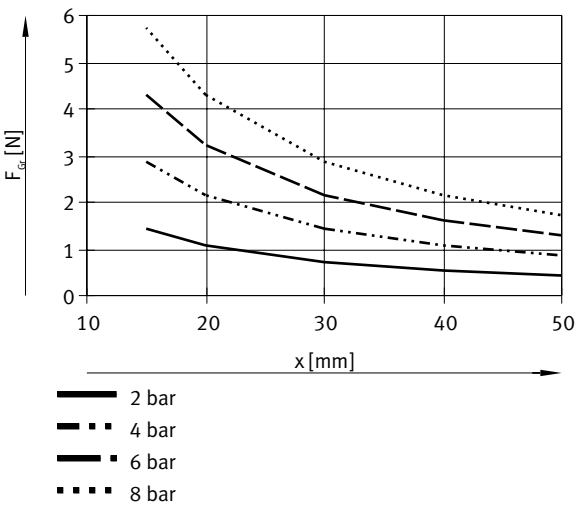


Force de préhension F par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension extérieure (fermeture), à simple effet – DHRC-32-A-S-NO

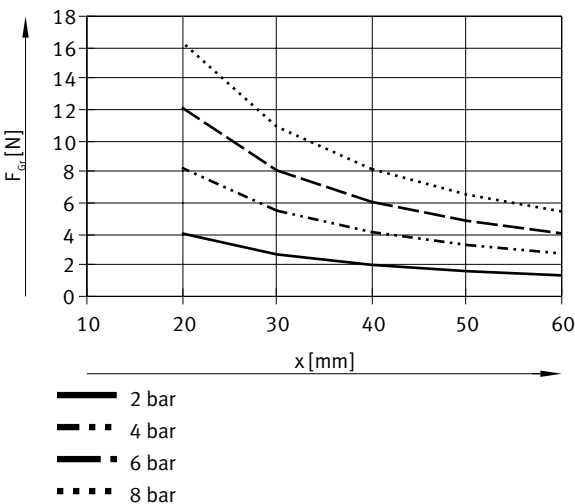


Fiche technique

Force de préhension F par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension intérieure (ouverture), à double effet – DHRC-6-A

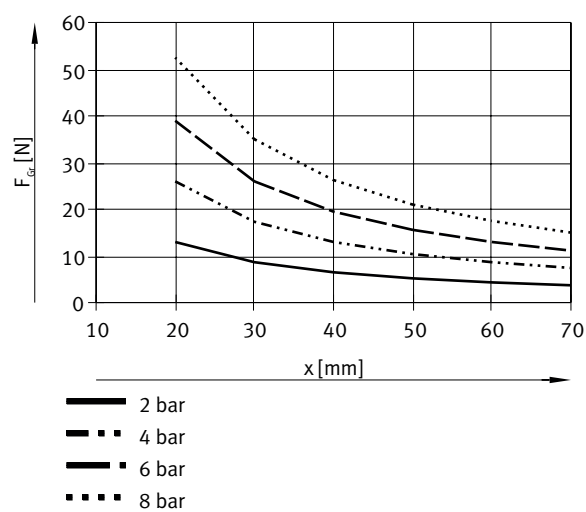


Force de préhension F par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension intérieure (ouverture), à double effet – DHRC-10-A

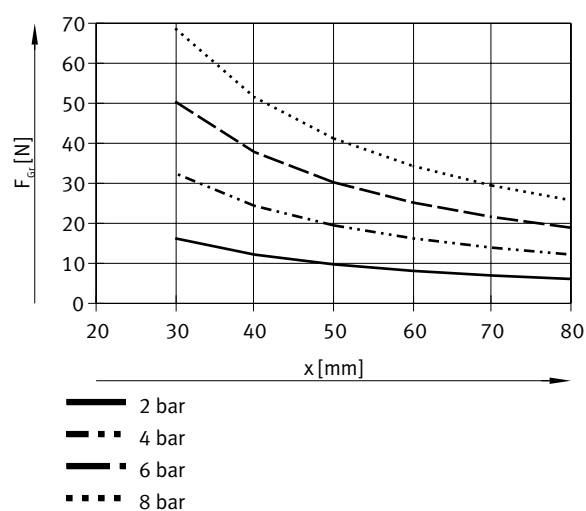


Fiche technique

Force de préhension F par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension intérieure (ouverture), à double effet – DHRC-16-A

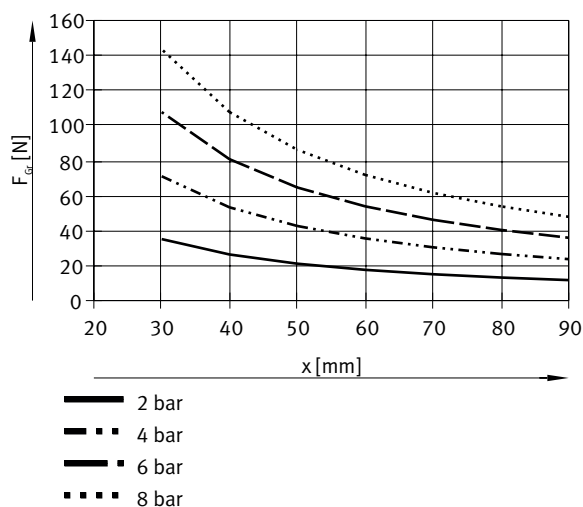


Force de préhension F par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension intérieure (ouverture), à double effet – DHRC-20-A

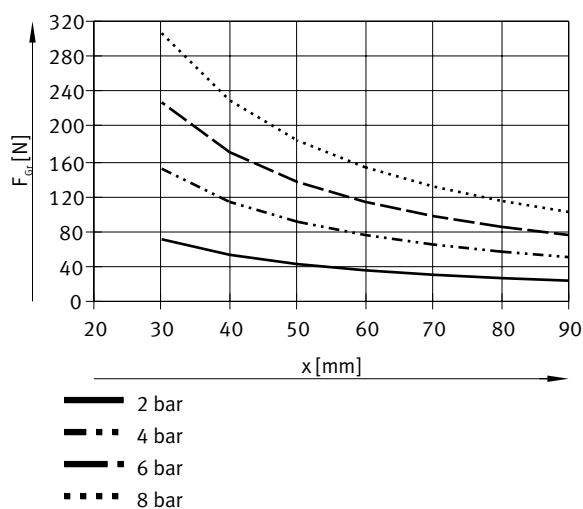


Fiche technique

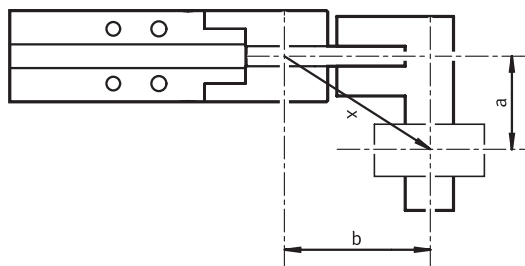
Force de préhension F par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension intérieure (ouverture), à double effet – DHRC-25-A



Force de préhension F par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension intérieure (ouverture), à double effet – DHRC-32-A



Force de préhension F par mors de pince à 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) en fonction du bras de levier x et des excentricités a et b



Fiche technique

Force de préhension F par mors de pince à 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) en fonction du bras de levier x et des excentricités a et b

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

Pour calculer le bras de levier x en cas de préhension excentrée, il faut utiliser la formule (à gauche).

La valeur x calculée permet de déduire la force de préhension F des représentations graphiques.

Exemple de calcul :

Donné :

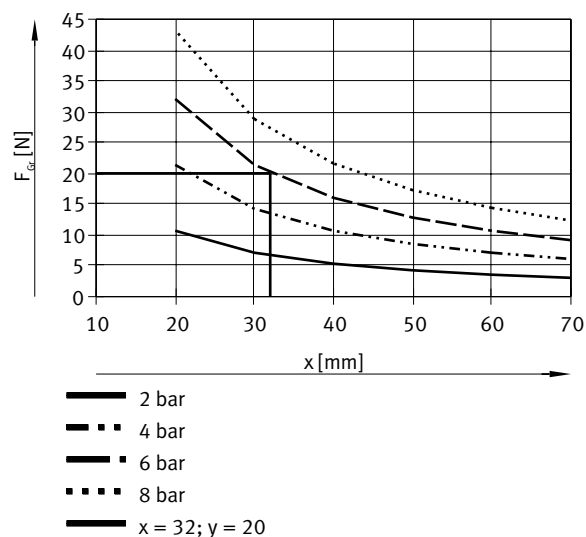
Distance a = 20 mm

Distance b = 25 mm

Il faut trouver :

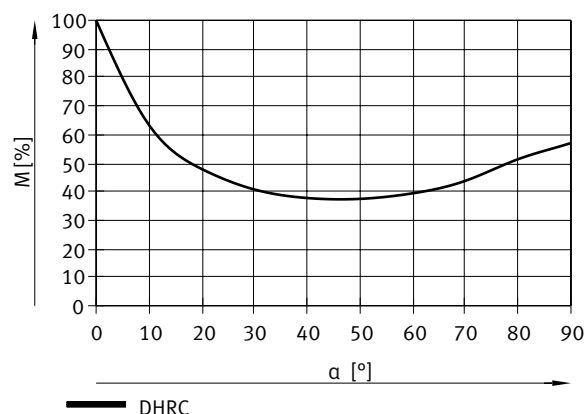
La force de préhension à 6 bar, pour un DHRC-16-A, utilisé comme pince extérieure.

Force de préhension F par mors de pince à 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) en fonction du bras de levier x et des excentricités a et b



La représentation graphique donne une valeur de $F = 20$ N pour la force de préhension.

Courbe des moments M en fonction de l'angle d'ouverture

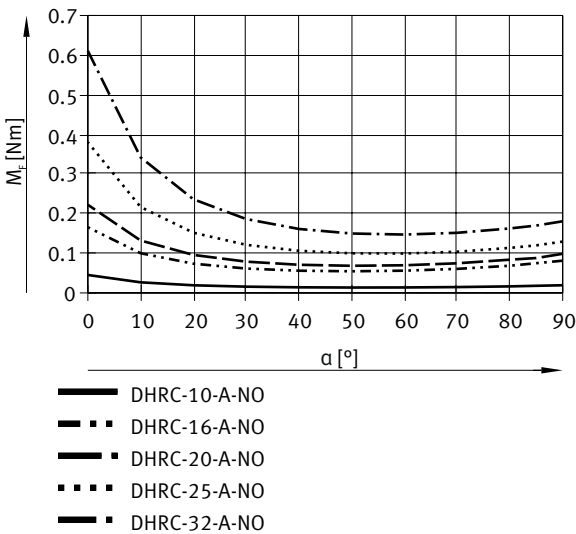


En raison du principe d'entraînement des mors de pince, le moment n'est pas constant dans l'angle d'ouverture. La représentation graphique permet de déterminer le pourcentage disponible.

Un angle d'ouverture de 0° signifie : Position parallèle des mors.

Fiche technique

Couple de ressort M en fonction de l'angle d'ouverture



Détermination des couples de préhension réels M pour DHRC-...-S-NO en fonction du cas d'utilisation :

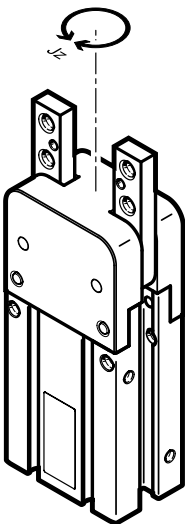
La pince avec ressort intégré, DHRC-...-S-NO (ouvrante), peut être utilisée comme suit, selon les besoins : Pince à simple effet.

Pour calculer le couple de préhension disponible MGr_{ges} (par mors de pince), il faut combiner les données des représentations graphiques Force de préhension FGr, Courbe des couples M et Couple de ressort MF.

$MGr = FGr \cdot x \cdot M \text{ [%]}$

MGr = Couple de préhension
FGr = Force de préhension
x = Bras de levier
M = Courbe des couples

Moments d'inertie



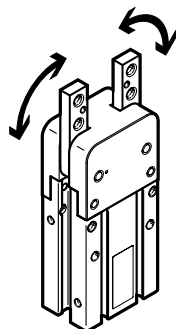
Moment d'inertie de la pince par rapport à l'axe central, sans doigts de préhension externes, à l'état de construction non chargé.

Moments d'inertie DHRC-...						
Taille	6	10	16	20	25	32
Moment d'inertie de masse	0,01 kgcm ²	0,04 kgcm ²	0,132 kgcm ²	0,292 kgcm ²	1,311 kgcm ²	3,105 kgcm ²

Moments d'inertie DHRC-...-NO					
Taille	10	16	20	25	32
Moment d'inertie de masse	0,044 kgcm ²	0,134 kgcm ²	0,294 kgcm ²	1,316 kgcm ²	3,122 kgcm ²

Fiche technique

Temps d'ouverture et de fermeture



Les temps d'ouverture et de fermeture indiqués [ms] ont été mesurés à température ambiante, à une pression de service de 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) et avec la pince montée horizontalement sans doigt de préhension supplémentaire (représentation de la valeur moyenne).

Pour des forces de poids plus élevées, les pinces doivent être étranglées. Les temps d'ouverture et de fermeture doivent alors être réglés en conséquence.

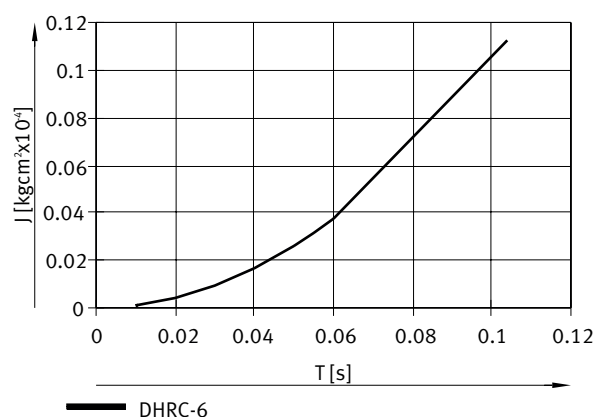
Temps d'ouverture et de fermeture DHRC-...

Taille	6	10	16	20	25	32
Temps d'ouverture min. sous 6 bar	10 ms	28 ms	37 ms	44 ms	90 ms	117 ms
Temps de fermeture min. sous 6 bar	19 ms	43 ms	53 ms	57 ms	117 ms	129 ms

Temps d'ouverture et de fermeture DHRC-...-NO

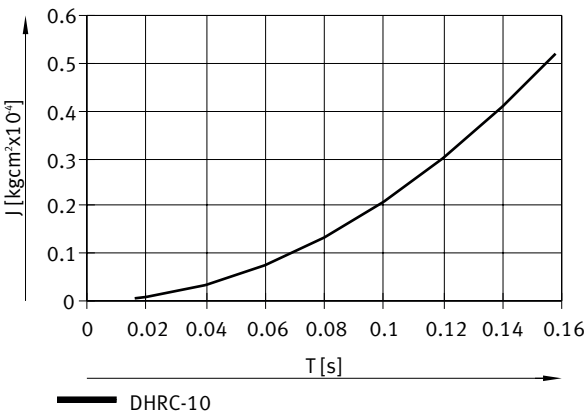
Taille	10	16	20	25	32
Temps d'ouverture min. sous 6 bar	53 ms	42 ms	73 ms	147 ms	229 ms
Temps de fermeture min. sous 6 bar	26 ms	21 ms	32 ms	45 ms	65 ms

Temps d'ouverture et de fermeture T à régler à 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) en fonction du moment d'inertie des doigts de préhension – DHRC-6

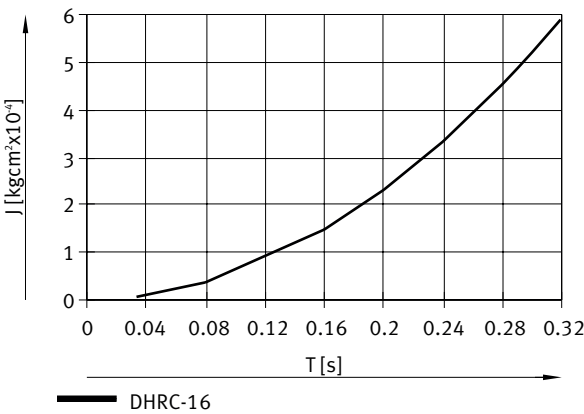


Fiche technique

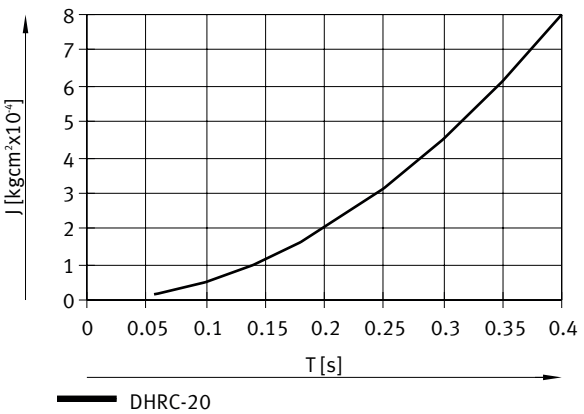
Temps d'ouverture et de fermeture T à régler à 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) en fonction du moment d'inertie des doigts de préhension – DHRC-10



Temps d'ouverture et de fermeture T à régler à 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) en fonction du moment d'inertie des doigts de préhension – DHRC-16

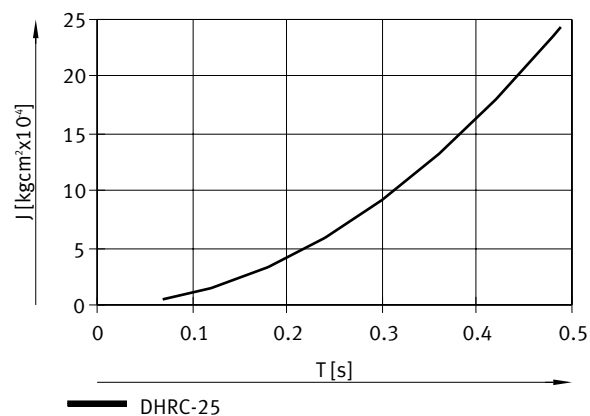


Temps d'ouverture et de fermeture T à régler à 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) en fonction du moment d'inertie des doigts de préhension – DHRC-20

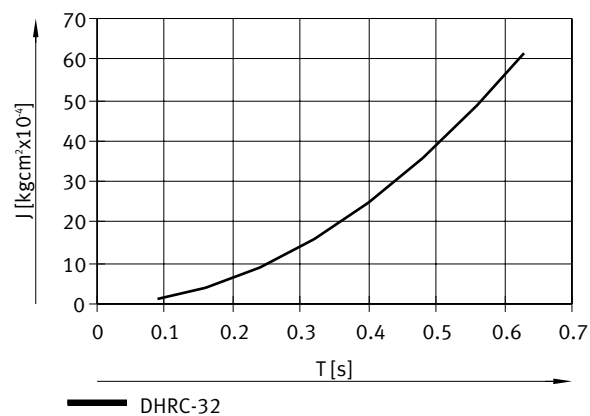


Fiche technique

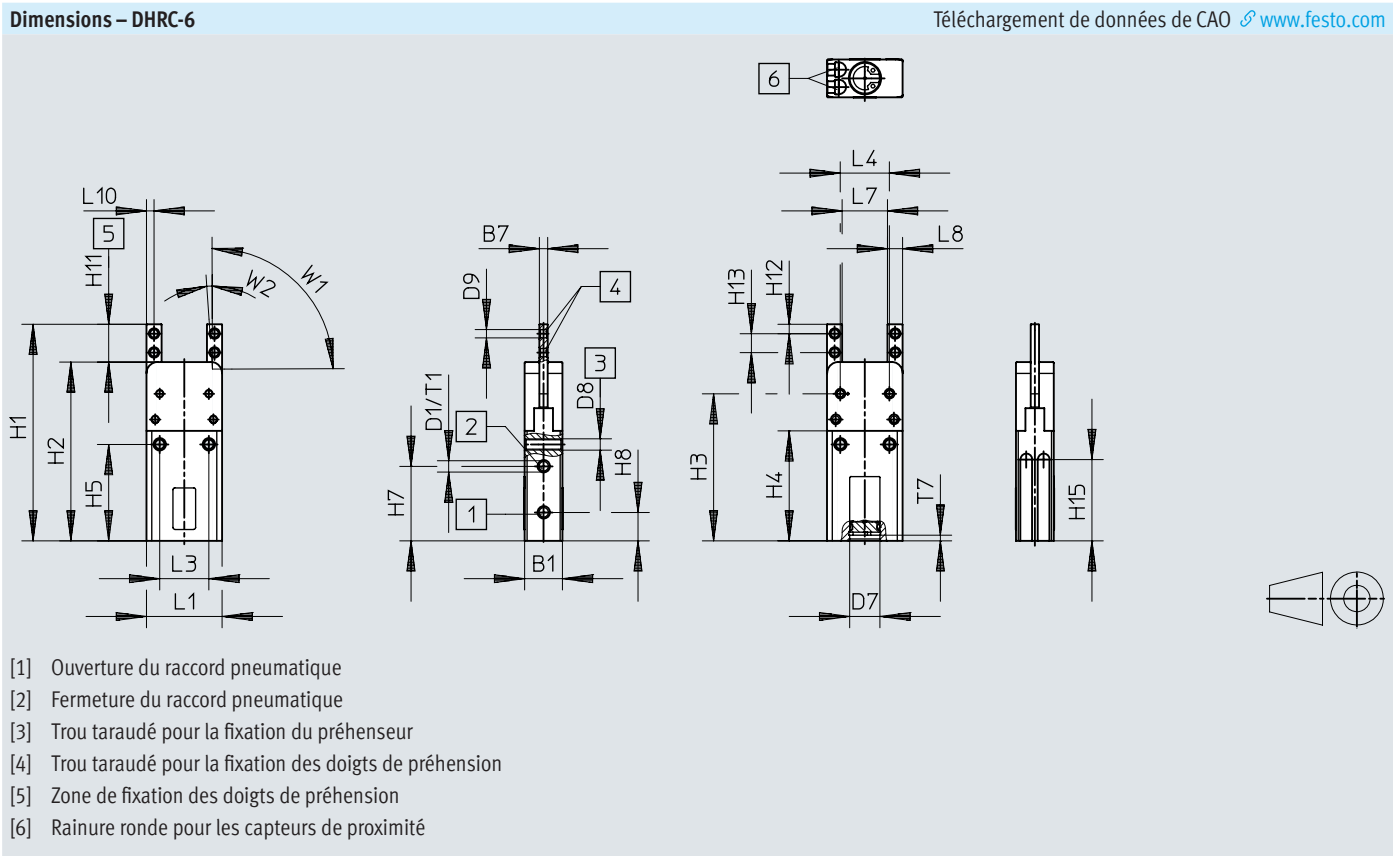
Temps d'ouverture et de fermeture T à régler à 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) en fonction du moment d'inertie des doigts de préhension – DHRC-25



Temps d'ouverture et de fermeture T à régler à 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) en fonction du moment d'inertie des doigts de préhension – DHRC-32



Dimensions

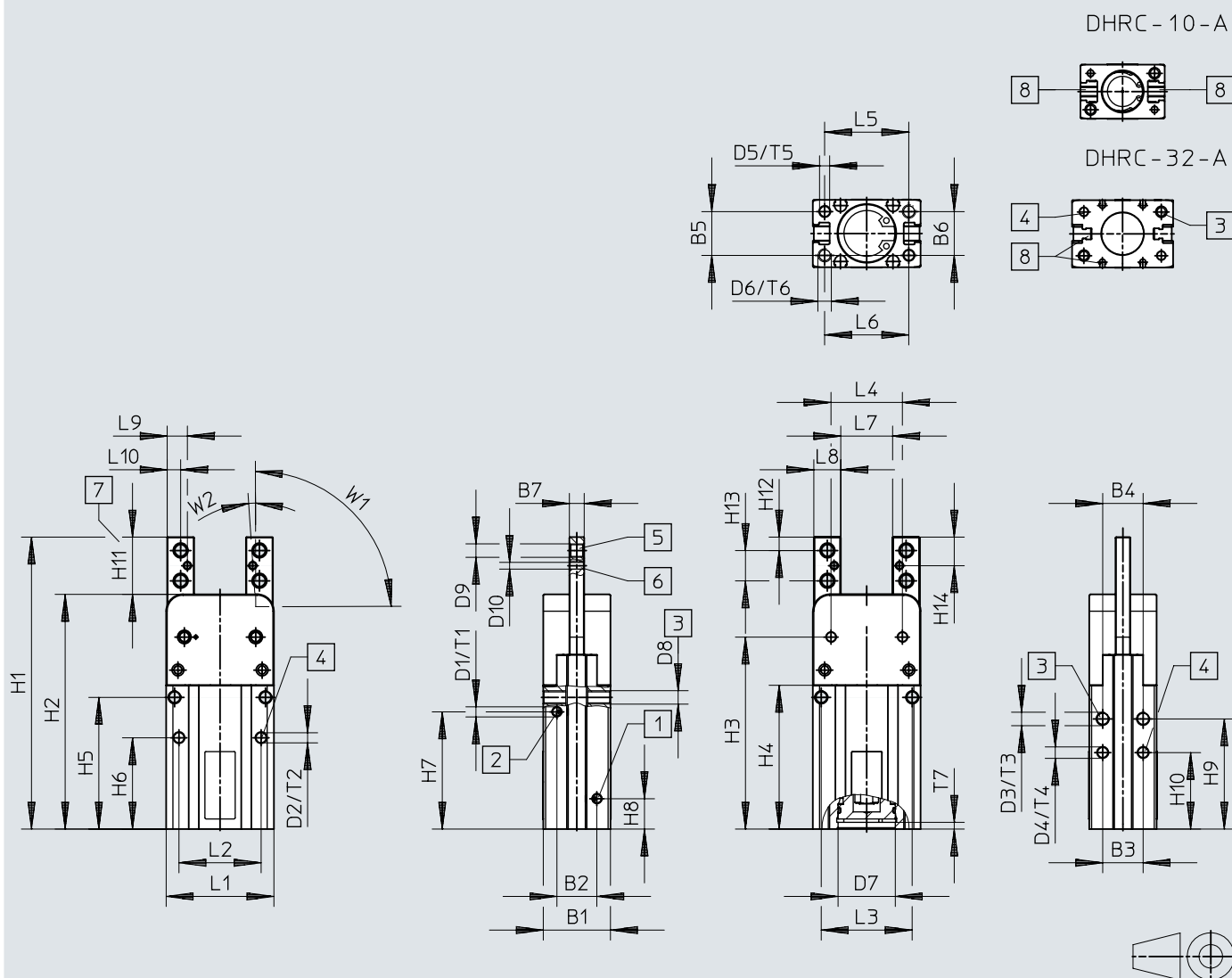


	B1	B7	D1	D7	D8	D9	H1	H2	H3	H4	H5	H7	H8	H11
	+0,3	-0,01 -0,05		∅ H8										-0,2
DHRC-6-A	10	2,2	M3	8	M3	2,2 ^{+0,1}	57,3	47,3	38,9	29,1	25,5	19,7	7,5	10

	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°

Dimensions

Dimensions – DHRC-10 ... 32

Téléchargement de données de CAO www.festo.com


- [1] Ouverture du raccord pneumatique
- [2] Fermeture du raccord pneumatique
- [3] Trou taraudé pour la fixation du préhenseur
- [4] Trous de centrage
- [5] Trou taraudé pour la fixation des doigts de préhension
- [6] Zone de fixation des doigts de préhension
- [7] DHRC-10 : Rainure en T pour capteur de proximité, DHRC-16 ... 32 : Rainure ronde et rainure en T pour capteur de proximité

Dimensions

	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	M3	3	M4	3	3	M4	17	M4	M4	
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	3	
DHRC-20-A-S-NO																	
DHRC-25-A	33	20,4	21	21	20	20	6,6		M5	4	M6	4	M6	26	M6		M5
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	
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	L6	L7	L8	L9 +0,025 -0,225	L10	T1	T2	T3	T4	T5	T6	T7	W1	W2
		±0,02		-0,4	-0,4		-0,2								±2°	+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	4	4,5	4,5			6					
DHRC-16-A-S-NO																
DHRC-20-A	26,8	31	30	22	9	4,5	6	4	8	4	4	10				
DHRC-20-A-S-NO																
DHRC-25-A	33	38	38	29,4	10	5	5	7,5	4	10	4	4	12			
DHRC-25-A-S-NO																
DHRC-32-A	39,8	46	46	34,4	12	6	6		5	10	5	5	13			
DHRC-32-A-S-NO																

Indications de commande

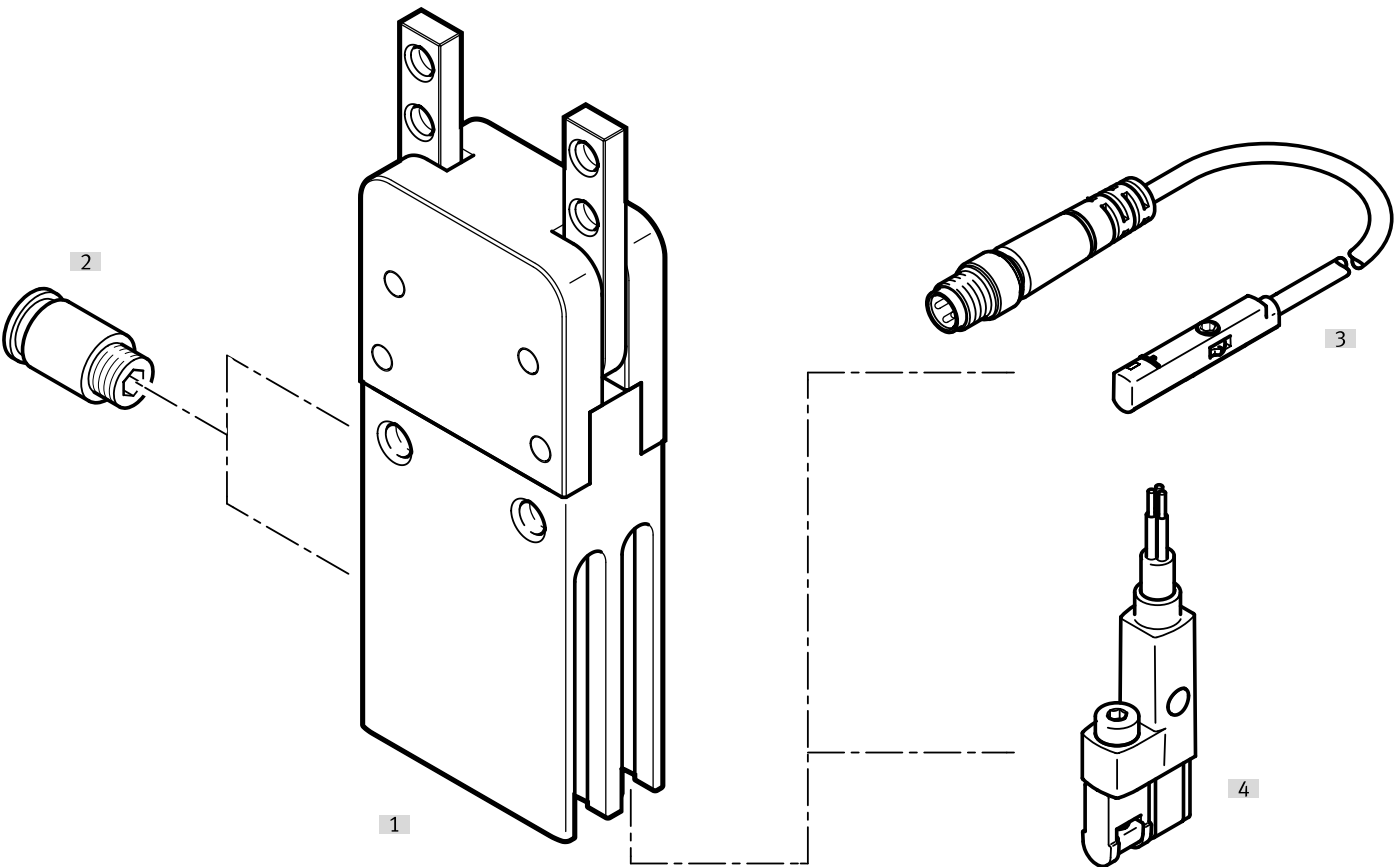
Références					
	Taille	Mode de fonctionnement	Poids du produit	No. de pièce	Type
	6	À double effet	24,5 g	8125285	DHRC-6-A

Références					
	Taille	Mode de fonctionnement	Poids du produit	No. de pièce	Type
	10	À double effet	54 g	8125472	DHRC-10-A
		À simple effet Ouvert	59,5 g	8133559	DHRC-10-A-S-NO

Références					
	Taille	Mode de fonctionnement	Poids du produit	No. de pièce	Type
	16	À double effet	111 g	8128723	DHRC-16-A
		À simple effet Ouvert	112,5 g	8128721	DHRC-16-A-S-NO
	20	À double effet	218,4 g	8128697	DHRC-20-A
		À simple effet Ouvert	220 g	8128698	DHRC-20-A-S-NO
	25	À double effet	438,5 g	8128142	DHRC-25-A
		À simple effet Ouvert	440 g	8133557	DHRC-25-A-S-NO
	32	À double effet	716,5 g	8128107	DHRC-32-A
		À simple effet Ouvert	720,5 g	8133558	DHRC-32-A-S-NO

Périphérie

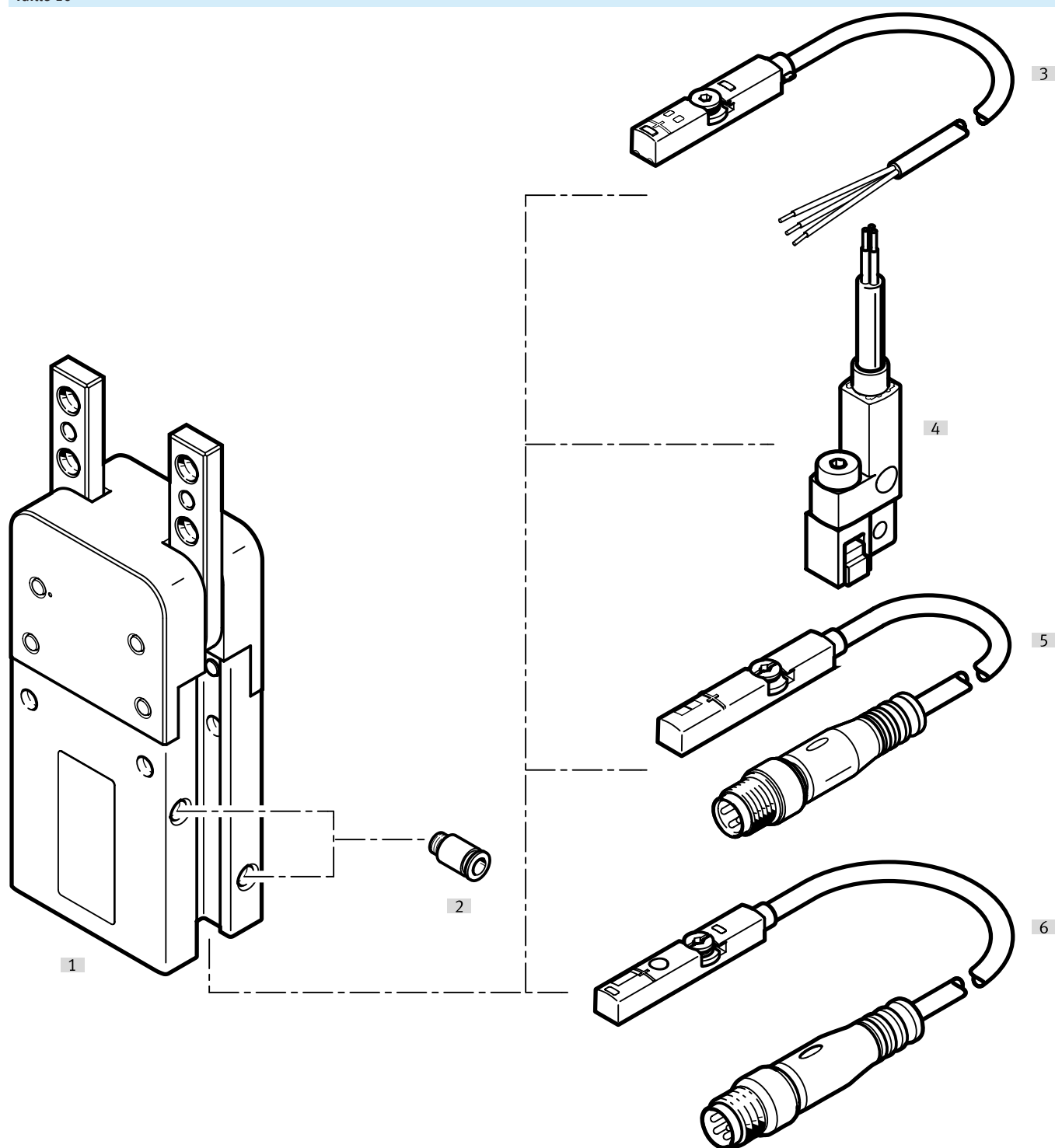
Taille 6



Accessoires		→ Page/Internet
Type/code de commande	Description	
[1] Pince à serrage radial DHRC	A double effet	dhrc
[2] Raccord enfichable QS	Pour le raccordement de tuyaux flexibles à diamètre extérieur calibré	qs
[3] Capteur de proximité SMT-10M	Pour la détection de la position du piston dans les fins de course	27
[4] Capteur de proximité SMT-10G	Pour la détection de la position du piston dans les fins de course	27

Périphérie

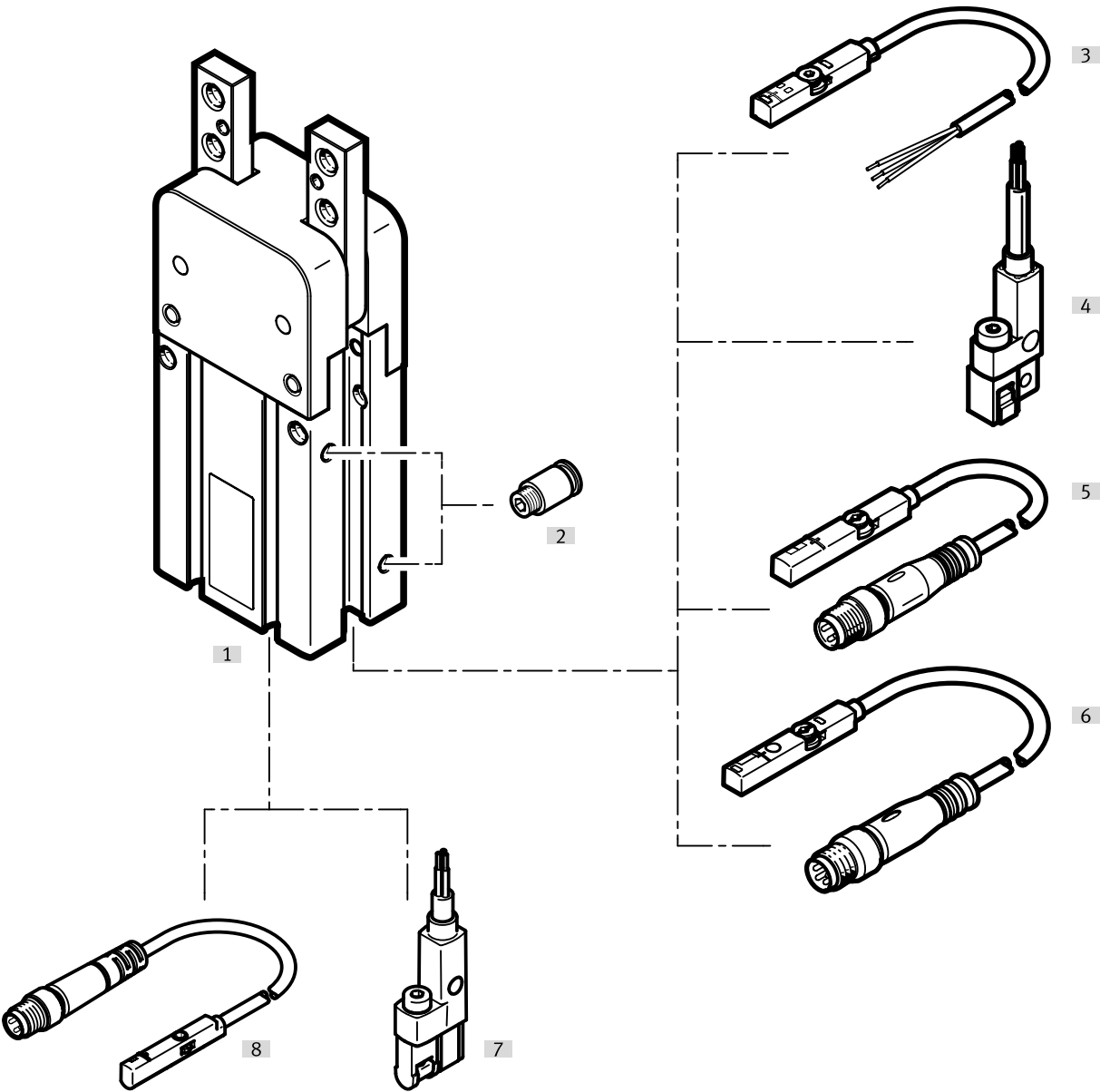
Taille 10



Accessoires		→ Page/Internet
Type/code de commande	Description	
[1] Pince à serrage radial DHRC	Double ou simple effet	dhrc
[2] Raccord enfichable QS	Pour le raccordement de tuyaux flexibles à diamètre extérieur calibré	qs
[3] Capteur de proximité SMT-8M	Pour la détection de la position du piston dans les fins de course	27
[4] Capteur de proximité SMT-8G	Pour la détection de la position du piston dans les fins de course	27
[5] Transmetteur de position SMAT-8M	Pour la détection de la position du piston à n'importe quel endroit	28
[6] Transmetteur de position SDAS-MHS	Pour la détection de la position du piston à n'importe quel endroit	28

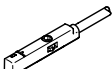
Périphérie

Tailles 16 ... 32

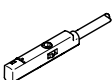


Accessoires		→ Page/Internet
Type/code de commande	Description	
[1] Pince à serrage radial DHRC	Double ou simple effet	dhrc
[2] Raccord enfichable QS	Pour le raccordement de tuyaux flexibles à diamètre extérieur calibré	qs
[3] Capteur de proximité SMT-8M	Pour la détection de la position du piston dans les fins de course	27
[4] Capteur de proximité SMT-8G	Pour la détection de la position du piston dans les fins de course	27
[5] Transmetteur de position SMAT-8M	Pour la détection de la position du piston à n'importe quel endroit	28
[6] Transmetteur de position SDAS-MHS	Pour la détection de la position du piston à n'importe quel endroit	28
[7] Capteur de proximité SMT-10G	Pour la détection de la position du piston dans les fins de course	27
[8] Capteur de proximité SMT-10M	Pour la détection de la position du piston dans les fins de course	27

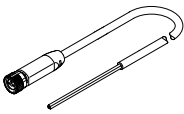
Accessoires

Capteur de proximité SMT-10M pour rainure ronde, magnétorésistif							Liens smt
	Mode de fixation	Sortie de com- mutation	Raccordement électrique	Longueur de câble	No. de pièce	Type	
	vissé, Insérable dans la rainure par le haut	Contact NO 3 fils PNP	Extrémité nue	2,5 m	551374	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-Q-OE	
					551373	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-L-OE	
		Connecteur mâle M8, codage A		0,3 m	551375	SMT-10M-PS-24V-E-0,3-L-M8D	
					551376	SMT-10M-PS-24V-E-0,3-Q-M8D	

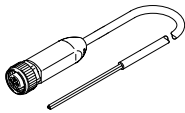
Capteur de proximité SMT-10G pour rainure ronde, magnétorésistif							Liens smt
	Mode de fixation	Sortie de com- mutation	Raccordement électrique	Longueur de câble	No. de pièce	Type	
	bloqué dans la rainure ronde, noyé dans la rai- nure sur la lon- gueur	contact à ferme- ture 3 fils NPN	Extrémité nue	2,5 m	8065030	SMT-10G-NS-24V-E-2,5Q-OE	
			Connecteur mâle M8, codage A	0,3 m	8065029	SMT-10G-NS-24V-E-0,3Q-M8D	
		Contact NO 3 fils PNP	Extrémité nue	2,5 m	547862	SMT-10G-PS-24V-E-2,5Q-OE	
			Connecteur mâle M8, codage A	0,3 m	547863	SMT-10G-PS-24V-E-0,3Q-M8D	

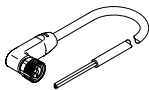
Capteur de proximité SMT-8M pour rainure en T, magnétorésistif							Liens smt
	Mode de fixation	Sortie de com- mutation	Raccordement électrique	Longueur de câble	No. de pièce	Type	
	vissé, Insérable dans la rainure par le haut	contact à ferme- ture 3 fils NPN	Extrémité nue	2,5 m	574338	SMT-8M-A-NS-24V-E-2,5-OE	
			Connecteur mâle M8, codage A	0,3 m	574339	SMT-8M-A-NS-24V-E-0,3-M8D	
		Contact NF 3 fils PNP	Extrémité nue	7,5 m	574340	SMT-8M-A-PO-24V-E-7,5-OE	
					574335	SMT-8M-A-PS-24V-E-2,5-OE	
		Contact NO 3 fils PNP	Connecteur mâle M8, codage A	0,3 m	574334	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M8D	
			Connecteur mâle M12, codage A		574337	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M12	

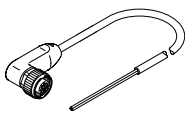
Capteur de proximité SMT-8G pour rainure en T, magnétorésistif							Liens smt
	Mode de fixation	Sortie de com- mutation	Raccordement électrique	Longueur de câble	No. de pièce	Type	
	bloqué dans la rainure en T, noyé dans la rai- nure sur la lon- gueur	contact à ferme- ture 3 fils NPN	Extrémité nue	2,5 m	8065028	SMT-8G-NS-24V-E-2,5Q-OE	
			Connecteur mâle M8, codage A	0,3 m	8065027	SMT-8G-NS-24V-E-0,3Q-M8D	
		Contact NO 3 fils PNP	Extrémité nue	2,5 m	547859	SMT-8G-PS-24V-E-2,5Q-OE	
			Connecteur mâle M8, codage A	0,3 m	547860	SMT-8G-PS-24V-E-0,3Q-M8D	

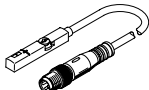
Câbles de liaison NEBA, droits, raccord M8							
	Raccord élec- trique 1, connec- tique	Raccord élec- trique 2, techno- logie de raccor- dement	Raccord élec- trique 2, nombre de pôles/fils	Longueur de câble	No. de pièce	Type	
	M8x1 codage A selon EN 61076- 2-104	Câble nu	3	2,5 m	8078223	NEBA-M8G3-U-2.5-N-LE3	
				5 m	8078224	NEBA-M8G3-U-5-N-LE3	

Accessoires

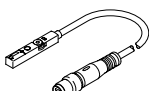
Câbles de liaison NEBA, droits, raccord M12						
	Raccord électrique 1, connectique	Raccord électrique 2, technologie de raccordement	Raccord électrique 2, nombre de pôles/fils	Longueur de câble	No. de pièce	Type
	M12x1 codage A selon EN 61076-2-101	Câble nu	3	2,5 m	8078236	NEBA-M12G5-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078237	NEBA-M12G5-U-5-N-LE3

Câbles de liaison NEBA, coudés, raccord M8						
	Raccord électrique 1, connectique	Raccord électrique 2, technologie de raccordement	Raccord électrique 2, nombre de pôles/fils	Longueur de câble	No. de pièce	Type
	M8x1 codage A selon EN 61076-2-104	Câble nu	3	2,5 m	8078230	NEBA-M8W3-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078231	NEBA-M8W3-U-5-N-LE3

Câbles de liaison NEBA, coudés, raccord M12						
	Raccord électrique 1, connectique	Raccord électrique 2, technologie de raccordement	Raccord électrique 2, nombre de pôles/fils	Longueur de câble	No. de pièce	Type
	M12x1 codage A selon EN 61076-2-101	Câble nu	3	2,5 m	8078245	NEBA-M12W5-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078246	NEBA-M12W5-U-5-N-LE3

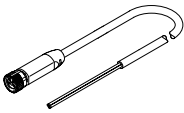
Transmetteur de position SMAT-8M pour rainure en T, connecteur mâle M8, codage A						
	Plage de détection	Sortie analogique	Raccord électrique 1, nombre de pôles/fils	Longueur de câble	No. de pièce	Type
	52 mm	0 - 10 V	4	0,3 m	553744	SMAT-8M-U-E-0,3-M8D

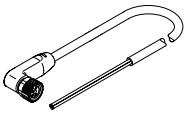
Liens [smat](#)

Transmetteur de position SDAS pour rainure en T, connecteur mâle M8, codage A						
	Description	Plage de détection	Raccord électrique 1, nombre de pôles/fils	Longueur de câble	No. de pièce	Type
	Modes de fonctionnement : deux sorties de commutation réglables ; 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

Liens [sdas](#)

Accessoires

Câbles de liaison NEBA, droits						
	Raccord électrique 1, connectique	Raccord électrique 2, technologie de raccordement	Raccord électrique 2, nombre de pôles/fils	Longueur de câble	No. de pièce	Type
	M8x1 codage A selon EN 61076-2-104	Câble nu	4	2,5 m	8078227	NEBA-M8G4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078228	NEBA-M8G4-U-5-N-LE4

Câbles de liaison NEBA, coudés						
	Raccord électrique 1, connectique	Raccord électrique 2, technologie de raccordement	Raccord électrique 2, nombre de pôles/fils	Longueur de câble	No. de pièce	Type
	M8x1 codage A selon EN 61076-2-104	Câble nu	4	2,5 m	8078233	NEBA-M8W4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078234	NEBA-M8W4-U-5-N-LE4