

Pinza radiale DHRC

FESTO



Caratteristiche

In sintesi

[Link](#) [dhrc](#)

- Supporto laterale per griffe per carichi con coppie elevate
- Opzioni di centraggio griffa di presa
- Precisione di ripetibilità massima
- Sensore di finecorsa per rilevare la posizione del pistone nelle posizioni terminali e trasduttore di posizione per rilevare la posizione del pistone in qualsiasi punto
- Ampia gamma di opzioni di adattamento sugli attuatori
- Opzioni di applicazione flessibili: può essere utilizzata come pinza a doppio e a singolo effetto

Queste pinze non sono progettate per i seguenti esempi di applicazione:

- Lavorazione meccanica
- Fluidi aggressivi
- Polvere di molatura
- Spruzzi di saldatura

Engineering Tools

[Link](#) [engineering tools](#)


Risparmiate tempo con gli strumenti di progettazione: Smart Engineering per la soluzione ottimale. Il nostro obiettivo è quello di aumentare la vostra produttività. I nostri strumenti di ingegneria rappresentano un importante contributo in tal senso. Lungo tutta la catena del valore, vi aiutano a progettare l'impianto, a sfruttare riserve di produttività insospettite e a ottenere maggiore produttività. A partire dal primo contatto fino ad arrivare alla modernizzazione della vostra macchina, in ciascuna fase del vostro progetto vi imparerete in un numero svariato di strumenti utili.

Selezione della pinza:

- Questo strumento vi aiuta a trovare le pinze giuste, basterà immettere i parametri esatti per l'applicazione

Diagrammi

[Link](#) [dhrc](#)


Gli schemi illustrati in questo documento sono disponibili anche online. È possibile visualizzare valori precisi.

Rilevamento di posizione

[A] Per sensore di finecorsa

Utilizzando i sensori di finecorsa, può essere rilevata qualsiasi posizione.

Funzione pinza

[] A doppio effetto

Apertura o chiusura mediante applicazione di aria compressa

[S] A semplice effetto, aperta

Aperto in stato depressurizzato. Chiuso in caso di pressurizzazione con aria compressa

Sistema di sicurezza della forza di presa

[NO] Apertura

Aperto dalla forza della molla in stato depressurizzato

Codice tipo

001	Serie	
DHRC	Pinza radiale	

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

003	Rilevamento di posizione	
A	Per sensore di finecorsa	

004	Funzione pinza	
	A doppio effetto	
S	A semplice effetto, aperta	

005	Sistema di sicurezza della forza di presa	
	Nessuno	
NO	Apertura	

Foglio dati

Dati tecnici generali						
Dimensione	6	10	16	20	25	32
Design	Direzione attacco laterale Forza sequenza di movimenti ad impulsi					
Funzionamento	A doppio effetto	A doppio effetto A semplice effetto Aperto				
Funzione pinza	Radiale					
Numero dita di presa	2					
Angolo di apertura max.	180 deg					
Attacco pneumatico	M3			M5		
Precisione di ripetizione, pinza ¹⁾	≤0,1 mm					
Rotazione simmetrica	–	≤0,2 mm				
Massima precisione di sostituzione	≤0,2 mm					
Frequenza d'esercizio max. della pinza	≤3 Hz			≤2 Hz		
Rilevamento posizione	Per finecorsa					
Tipo di montaggio	A scelta: Montaggio diretto tramite foro passante Montaggio diretto tramite filetto	A scelta: Montaggio diretto tramite foro passante Montaggio diretto tramite filetto Tramite foro passante e perno di serraggio Tramite filetto femmina e perno di serraggio				
Posizione di montaggio	Qualsiasi					

1) Dispersione della posizione terminale in condizioni operative costanti con 100 corse consecutive nella direzione di movimento delle ganasce delle pinze

Condizioni di esercizio e ambientali						
Dimensione	6	10	16	20	25	32
Fluido di lavoro	Aria compressa a norma ISO 8573-1:2010 [7:4:4]					
Nota sul fluido di esercizio e di controllo	Possibilità di funzionamento lubrificato (in tal caso sarà sempre necessario un funzionamento lubrificato)					
Temperatura ambiente ¹⁾	-10 ... 60°C					
Classe di resistenza alla corrosione CRC ²⁾	0 - Nessuna corrosione o sollecitazione					

1) Osservare il campo di applicazione dei sensori di finecorsa

2) Classe di protezione contro corrosione CRC 0 secondo la norma Festo FN 940070

Nessuno stress da corrosione. Vale per pezzi a norma piccoli e visivamente irrilevanti, come perni filettati, anelli d'arresto, bussole di bloccaggio, ecc., solitamente disponibili sul mercato solo nella versione soggetta a trattamento di fosfatazione o brunitura (eventualmente di oliatura), nonché per cuscinetti a sfere (per componenti < KBK3) e bronzine.

Pressione d'esercizio DHRC...						
Dimensione	6	10	16	20	25	32
Pressione d'esercizio	0,25 ... 0,8 MPa		0,1 ... 0,8 MPa			
Pressione d'esercizio	36,25 ... 116 psi		14,5 ... 116 psi			
Pressione di lavoro	2,5 ... 8 bar		1 ... 8 bar			

Pressione d'esercizio DHRC...-NO						
Dimensione	10	16	20	25	32	
Pressione d'esercizio	0,2 ... 0,8 MPa		0,15 ... 0,8 MPa			
Pressione d'esercizio	29 ... 116 psi		21,75 ... 116 psi			
Pressione di lavoro	2 ... 8 bar		1,5 ... 8 bar			

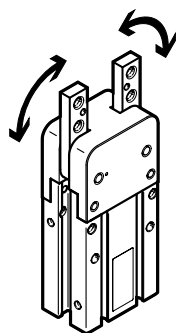
Pesi DHRC...						
Dimensione	6	10	16	20	25	32
Peso prodotto	24,5 g	54 g	111 g	218,4 g	438,5 g	716,5 g

Pesi DHRC...-NO						
Dimensione	10	16	20	25	32	
Peso prodotto	59,5 g	112,5 g	220 g	440 g	720,5 g	

Foglio dati

Materiali						
Dimensione	6	10	16	20	25	32
Materiale corpo	Lega di alluminio forgiato anodizzato					
Materiale dita di presa	Acciaio ad alta lega					
Materiale della calotta di copertura	Lega di alluminio anodizzato					
Nota sui materiali	Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)					
Conformità PWIS	VDMA24364-B2-L					
Idoneità per la produzione di batterie agli ioni di litio	Adatto alla produzione di batterie con valori ridotti di Cu/Zn/Ni (F1a)					

Coppia di presa totale



La coppia di presa non è costante all'interno dell'angolo di apertura.

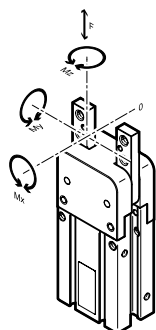
Momento di presa totale DHRC-...

Dimensione	6	10	16	20	25	32
Momento di presa pari a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi), in apertura	6,7 Ncm	25,3 Ncm	81,1 Ncm	166,2 Ncm	343,6 Ncm	725,6 Ncm
Coppia totale della pinza, chiusura, 6 bar	4,8 Ncm	20,4 Ncm	66,8 Ncm	134,3 Ncm	277,5 Ncm	600,1 Ncm

Momento di presa totale DHRC-...-NO

Dimensione	10	16	20	25	32
Coppia totale della pinza, chiusura, 6 bar	15,8 Ncm	50,3 Ncm	112 Ncm	239,5 Ncm	539,1 Ncm

Valori caratteristici di carico sulla griffa di presa

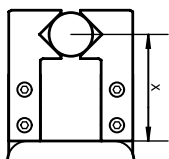


Le forze e i momenti ammessi specificati si riferiscono a una griffa di presa. Comprendono il braccio della leva, le forze peso aggiuntive dovute al pezzo e a dita di presa esterne e le forze di accelerazione che intervengono durante il movimento. Per il calcolo dei momenti occorre tenere conto della posizione 0 del sistema di coordinate (guida delle griffe di presa).

Foglio dati

Valori caratteristici di carico statici sulla griffa di presa

Dimensione	6	10	16	20	25	32
Forza max. su dita di presa F_z statica	12 N	35 N	60 N	100 N	140 N	210 N
Coppia massima alla pinza M_x statica	0,3 Nm	0,5 Nm	2 Nm	4 Nm	7 Nm	12 Nm
Coppia massima alla pinza rispetto M_y statico	0,3 Nm	0,5 Nm	1 Nm	2 Nm	4 Nm	8 Nm
Coppia massima sulla pinza (M_z statico)	0,3 Nm	0,5 Nm	2 Nm	4 Nm	7 Nm	12 Nm

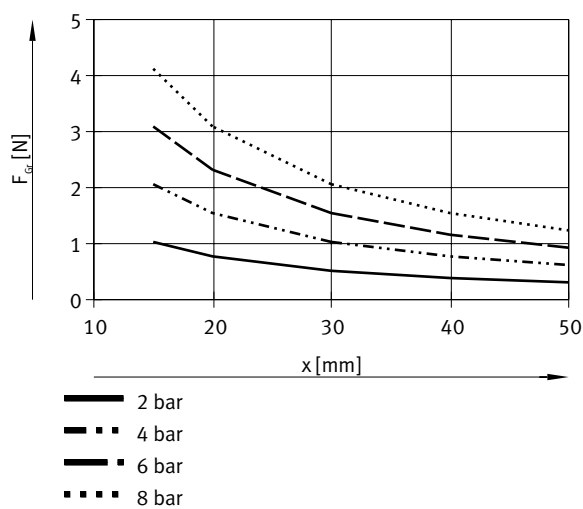
Forza di presa F per griffa di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x 

Sulla base dei diagrammi seguenti, è possibile calcolare le forze di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva.

La coppia di presa non è costante lungo tutto l'angolo di apertura.

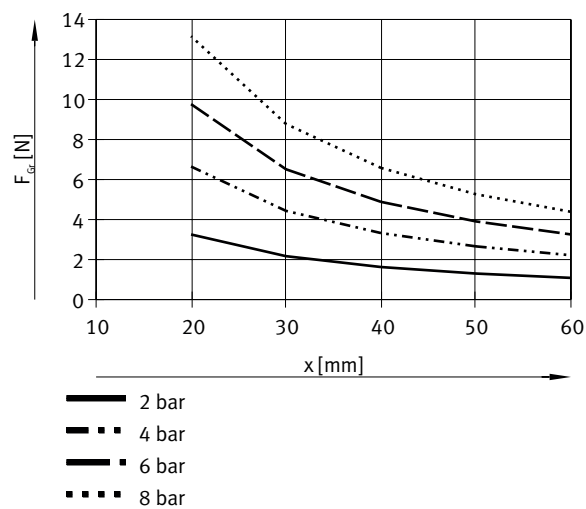
La posizione verticale delle griffe di presa rispetto al corpo non deve essere inferiore a quella specificata, altrimenti si verificherebbe una perdita di forza di presa.

Software di dimensionamento selezione pinze → <https://www.festo.com/x/topic/eng>

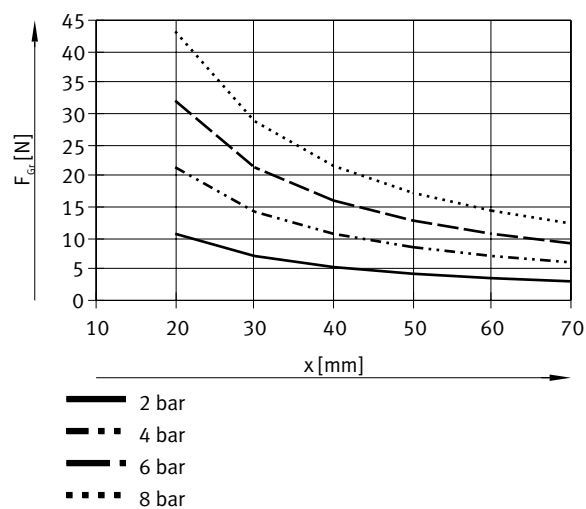
Forza di presa F per dita di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa esterna (chiusura), a doppio effetto – DHRC-6-A

Foglio dati

Forza di presa F per dita di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa esterna (chiusura), a doppio effetto – DHRC-10-A

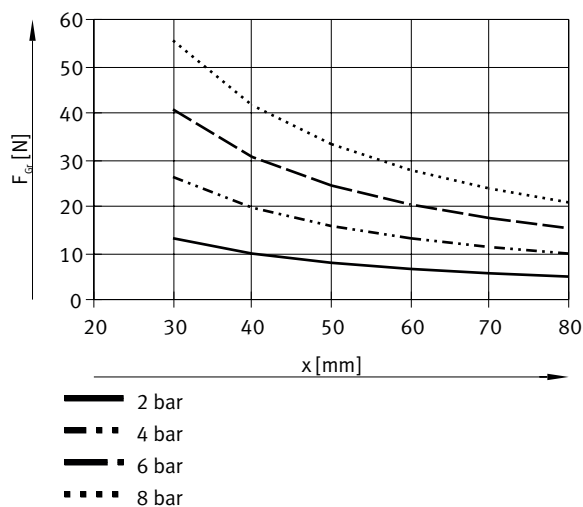


Forza di presa F per dita di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa esterna (chiusura), a doppio effetto – DHRC-16-A

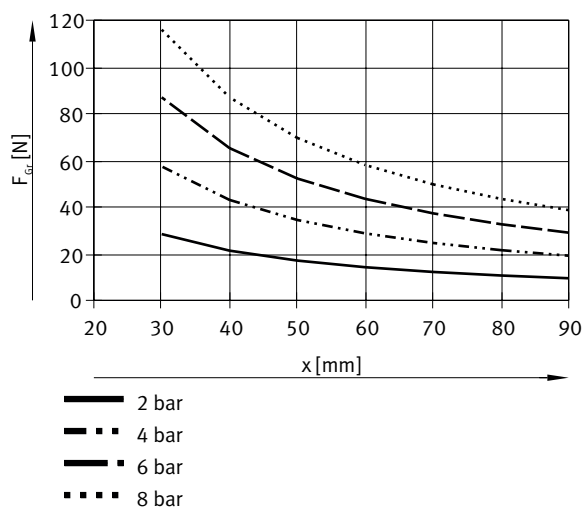


Foglio dati

Forza di presa F per dita di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa esterna (chiusura), a doppio effetto – DHRC-20-A

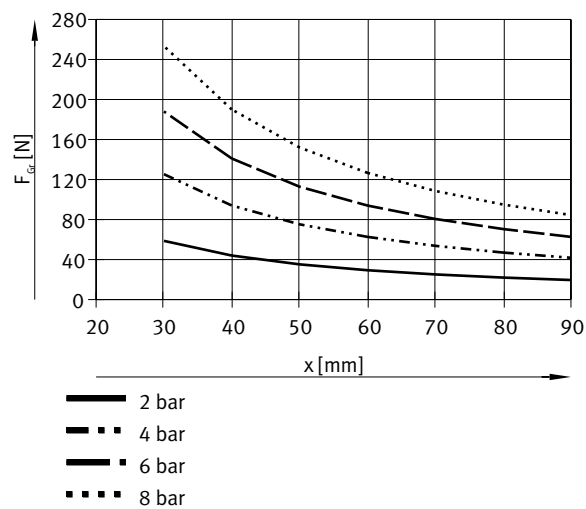


Forza di presa F per dita di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa esterna (chiusura), a doppio effetto – DHRC-25-A

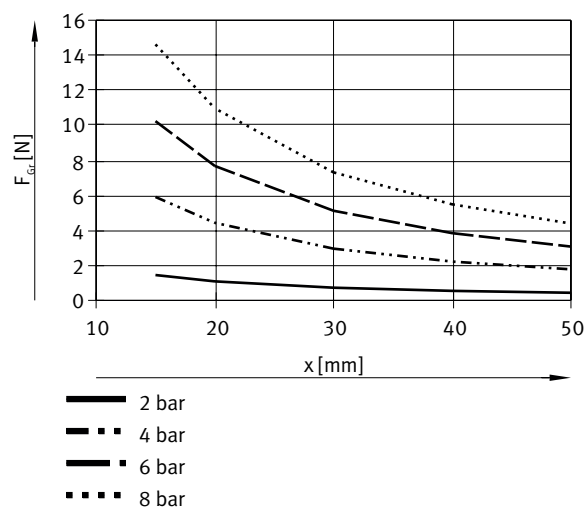


Foglio dati

Forza di presa F per dita di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa esterna (chiusura), a doppio effetto – DHRC-32-A

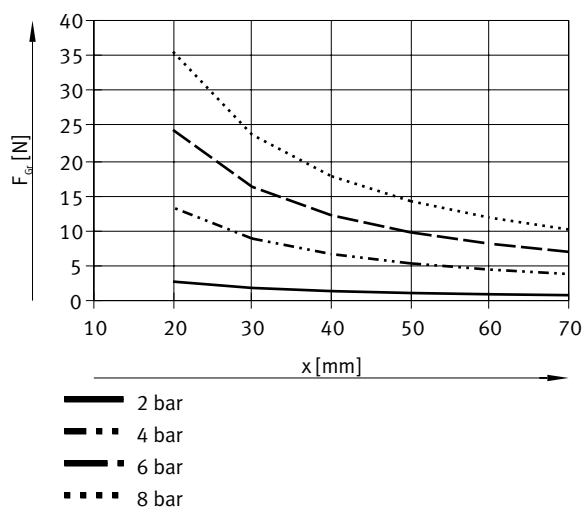


Forza di presa F per dita di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa esterna (chiusura), a semplice effetto – DHRC-10-A-S-NO

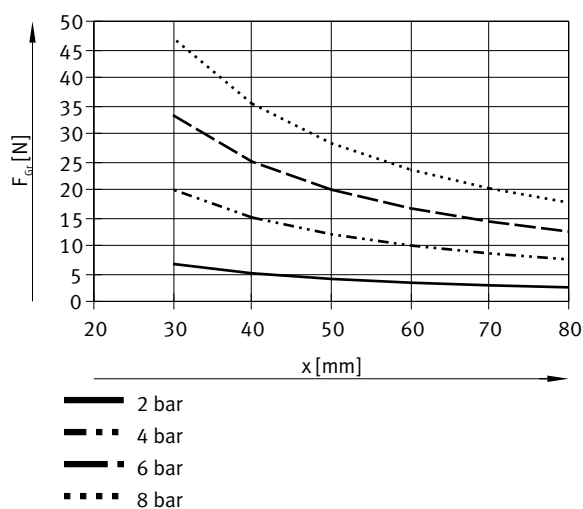


Foglio dati

Forza di presa F per dita di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa esterna (chiusura), a semplice effetto – DHRC-16-A-S-NO

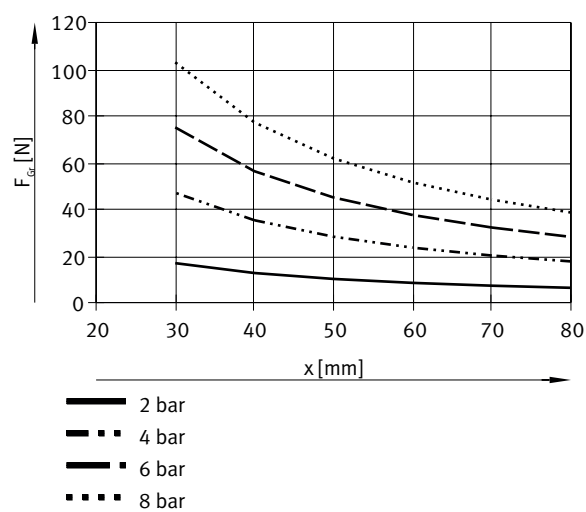


Forza di presa F per dita di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa esterna (chiusura), a semplice effetto – DHRC-20-A-S-NO

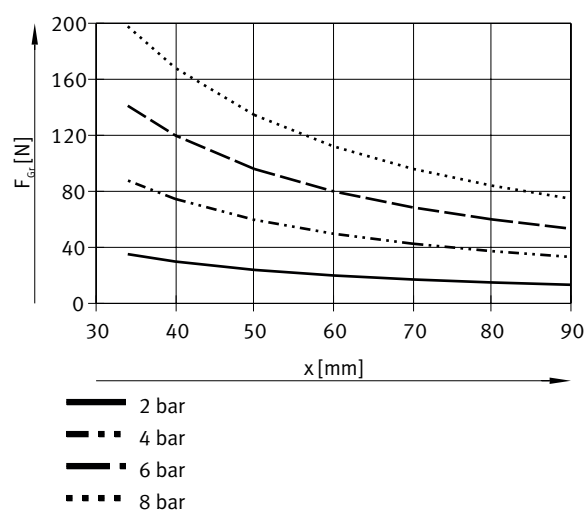


Foglio dati

Forza di presa F per dita di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa esterna (chiusura), a semplice effetto – DHRC-25-A-S-NO

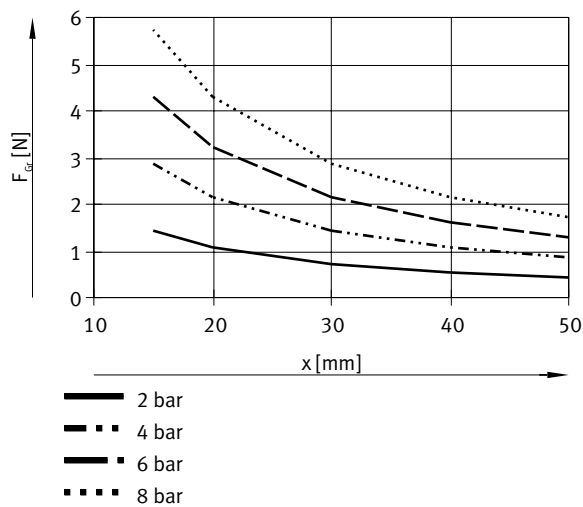


Forza di presa F per dita di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa esterna (chiusura), a semplice effetto – DHRC-32-A-S-NO

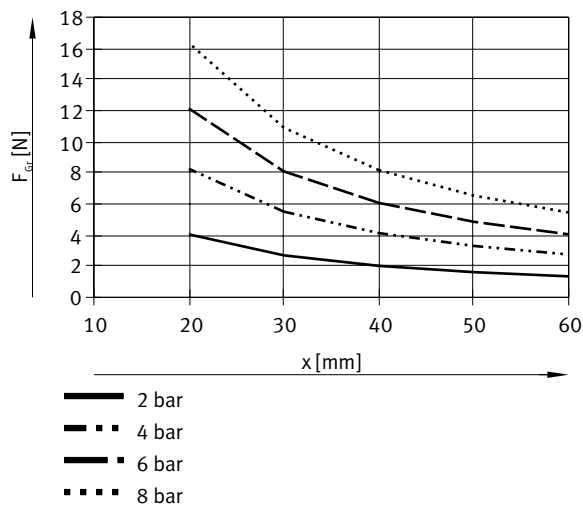


Foglio dati

Forza di presa F per dita di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa interna (apertura), a doppio effetto – DHRC-6-A

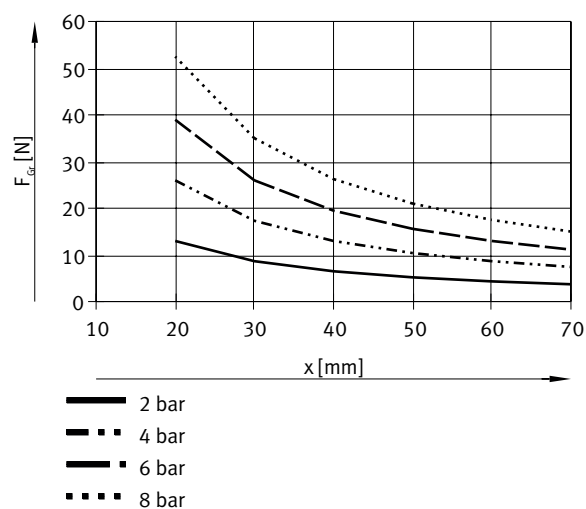


Forza di presa F per dita di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa interna (apertura), a doppio effetto – DHRC-10-A

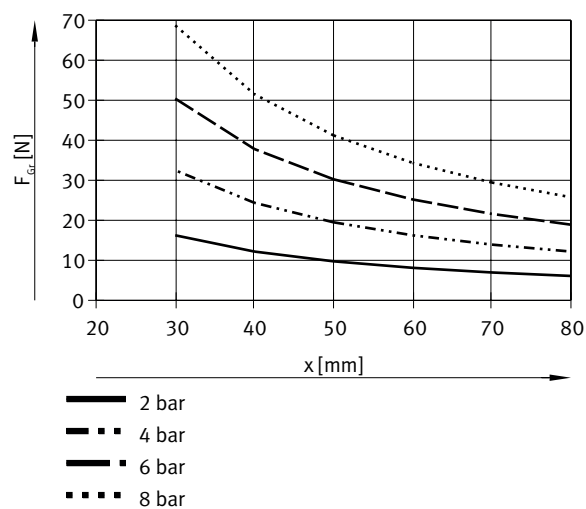


Foglio dati

Forza di presa F per dita di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa interna (apertura), a doppio effetto – DHRC-16-A

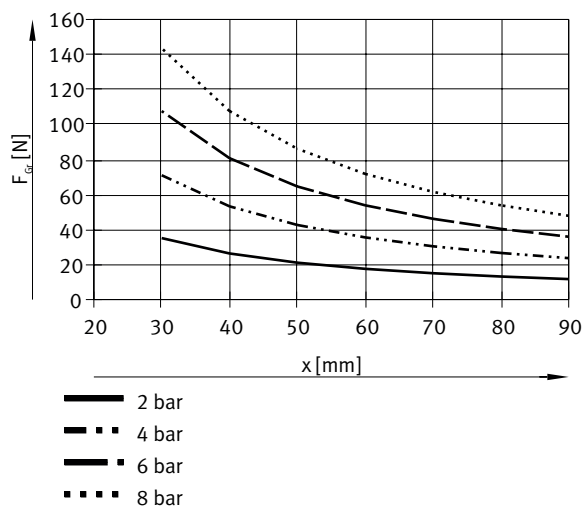


Forza di presa F per dita di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa interna (apertura), a doppio effetto – DHRC-20-A

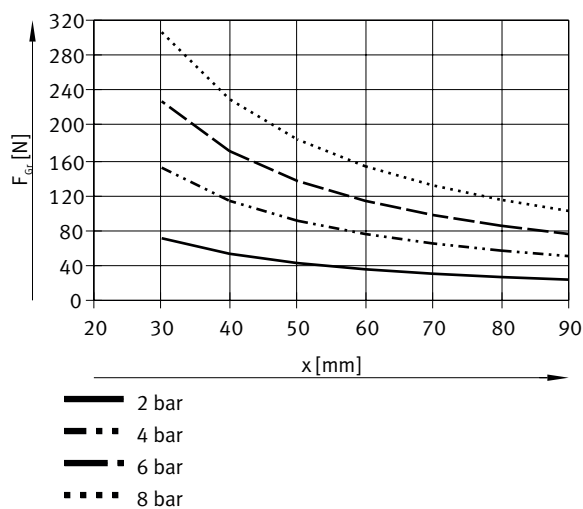


Foglio dati

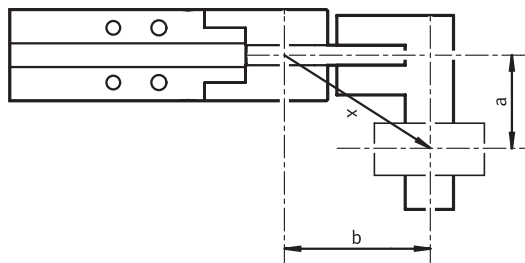
Forza di presa F per dita di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa interna (apertura), a doppio effetto – DHRC-25-A



Forza di presa F per dita di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa interna (apertura), a doppio effetto – DHRC-32-A



Forza di presa F per griffa di presa a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) in funzione del braccio della leva x e dell'eccentricità a e b



Foglio dati

Forza di presa F per griffa di presa a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) in funzione del braccio della leva x e dell'eccentricità a e b

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

La formula (a sinistra) deve essere utilizzata per calcolare il braccio di leva x per la presa eccentrica.

Il valore calcolato x può essere utilizzato per leggere la forza di presa F dai diagrammi.

Esempio di calcolo:

Dati disponibili:

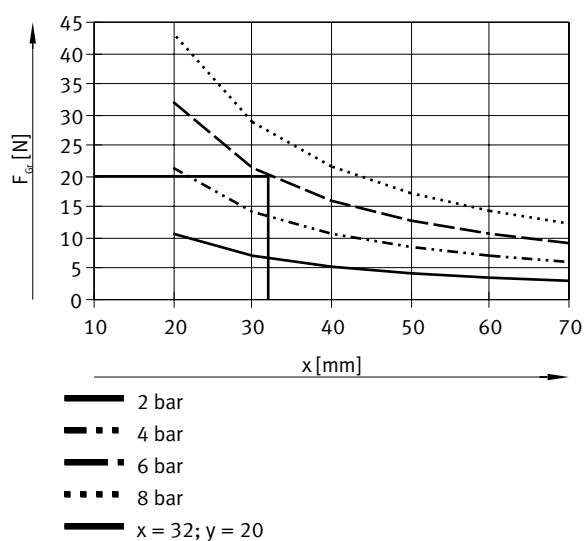
Distanza a = 20 mm

Distanza b = 25 mm

Valore da determinare:

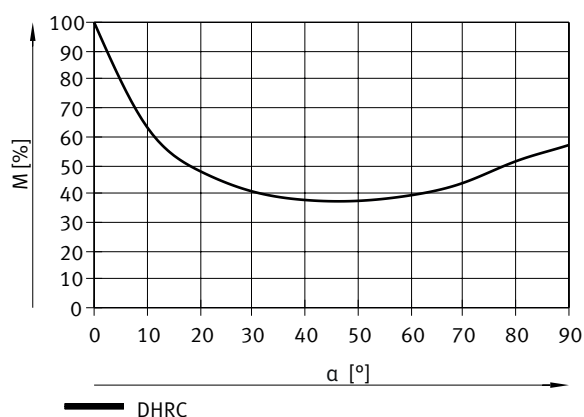
La forza di presa a 6 bar, con un DHRC-16-A, utilizzato con presa esterna.

Forza di presa F per griffa di presa a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) in funzione del braccio della leva x e dell'eccentricità a e b



Il diagramma mostra un valore di $F = 20$ N per la forza di presa.

Diagramma dei momenti M in funzione dell'angolo di apertura

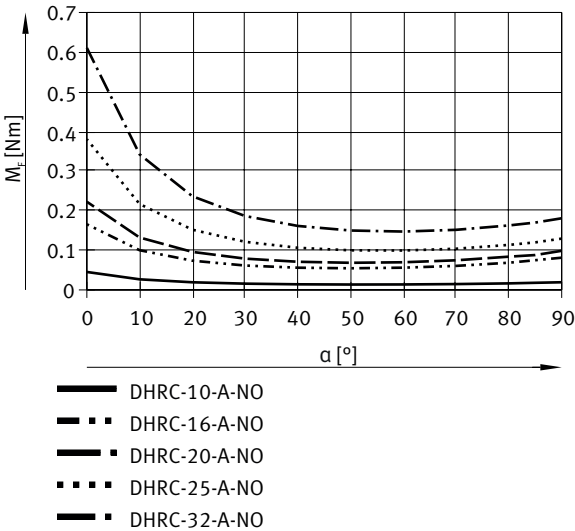


In funzione del principio di azionamento delle griffe, la coppia non è costante all'interno dell'angolo di apertura. La percentuale disponibile ad ogni angolo può essere determinata nel diagramma.

Angolo di apertura di 0° significa: posizione parallela delle griffe di presa.

Foglio dati

Coppia della molla M in funzione dell'angolo di apertura



Determinazione delle coppie di serraggio effettive M per DHRC...-S-NO a seconda dell'applicazione:

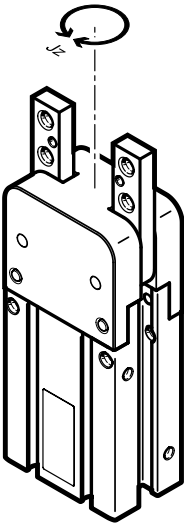
La pinza con molla incorporata, DHRC...-S-NO (apertura), può essere utilizzata come segue, a seconda delle esigenze: Pinza a semplice effetto.

Per calcolare la coppia di presa disponibile MGr_{ges} (per ogni griffa della pinza), i dati dei diagrammi della forza di presa FGr, della curva di coppia M e della coppia elastica MF devono essere opportunamente combinati.

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

MGr = coppia di presa
FGr = forza di presa
x = braccio della leva
M = curva di coppia

Momenti di inerzia di massa



Momento d'inerzia di massa della pinza rispetto all'asse centrale, senza dita di presa esterne, senza carico.

Momenti di inerzia di massa DHRC...

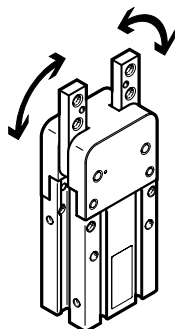
Dimensione	6	10	16	20	25	32
Momento di inerzia di massa	0,01 kgcm ²	0,04 kgcm ²	0,132 kgcm ²	0,292 kgcm ²	1,311 kgcm ²	3,105 kgcm ²

Momenti di inerzia di massa DHRC...-NO

Dimensione	10	16	20	25	32
Momento di inerzia di massa	0,044 kgcm ²	0,134 kgcm ²	0,294 kgcm ²	1,316 kgcm ²	3,122 kgcm ²

Foglio dati

Tempi di apertura e chiusura



I tempi (valori medi) di apertura e chiusura specificati [ms] sono stati misurati a temperatura ambiente, a una pressione d'esercizio di 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) e con pinza montata orizzontalmente senza dita di presa supplementari. Nel caso di carichi superiori l'alimentazione della pinza deve essere strozzata. I tempi di apertura e chiusura devono essere impostati adeguatamente.

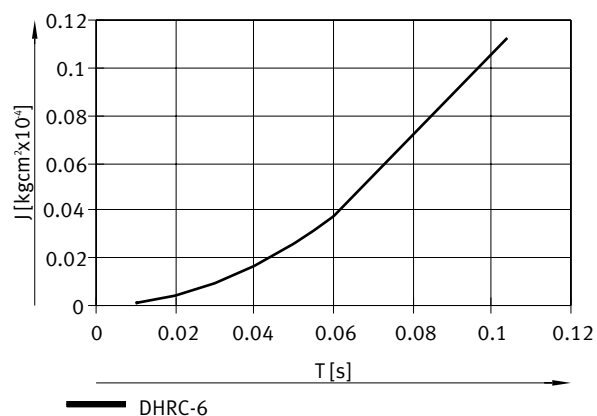
Tempi di apertura e chiusura DHRC-...

Dimensione	6	10	16	20	25	32
Tempo di apertura minimo a 6 bar	10 ms	28 ms	37 ms	44 ms	90 ms	117 ms
Tempo di chiusura min. a 6 bar	19 ms	43 ms	53 ms	57 ms	117 ms	129 ms

Tempi di apertura e chiusura DHRC-...-NO

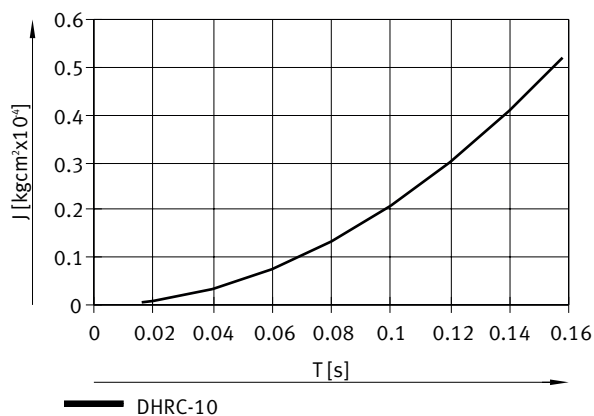
Dimensione	10	16	20	25	32
Tempo di apertura minimo a 6 bar	53 ms	42 ms	73 ms	147 ms	229 ms
Tempo di chiusura min. a 6 bar	26 ms	21 ms	32 ms	45 ms	65 ms

Tempi di apertura e chiusura T da impostare, a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) in funzione del momento di inerzia di massa delle dita di presa – DHRC-6

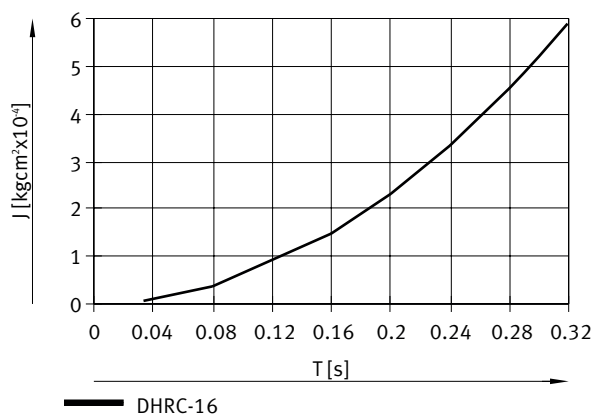


Foglio dati

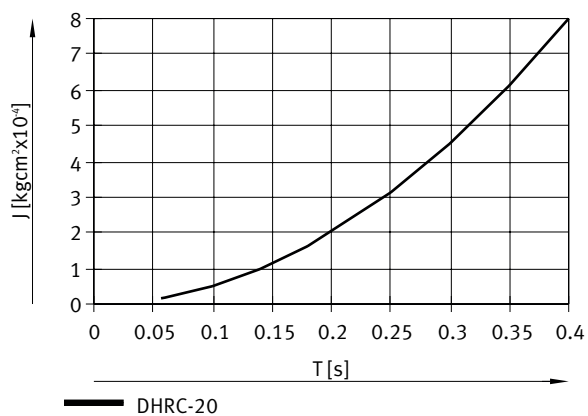
Tempi di apertura e chiusura T da impostare, a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) in funzione del momento di inerzia di massa delle dita di presa – DHRC-10



Tempi di apertura e chiusura T da impostare, a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) in funzione del momento di inerzia di massa delle dita di presa – DHRC-16

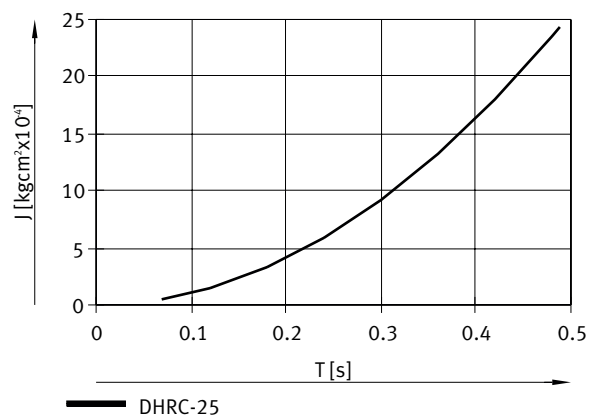


Tempi di apertura e chiusura T da impostare, a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) in funzione del momento di inerzia di massa delle dita di presa – DHRC-20

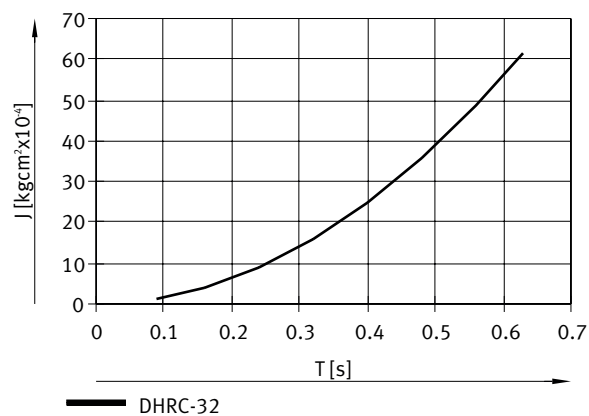


Foglio dati

Tempi di apertura e chiusura T da impostare, a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) in funzione del momento di inerzia di massa delle dita di presa – DHRC-25

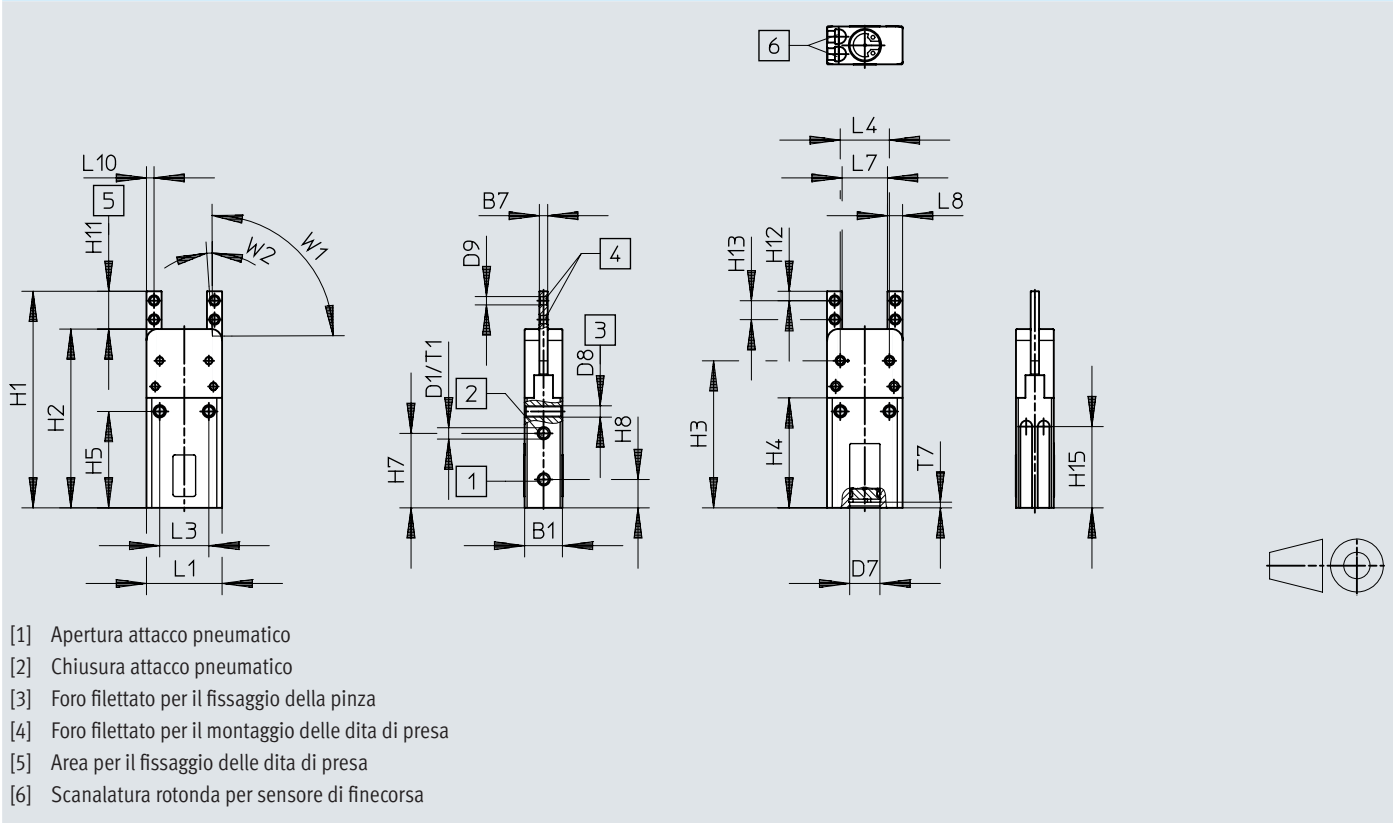


Tempi di apertura e chiusura T da impostare, a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) in funzione del momento di inerzia di massa delle dita di presa – DHRC-32



Dimensioni

Dimensioni – DHRC-6 Download dati CAD www.festo.com

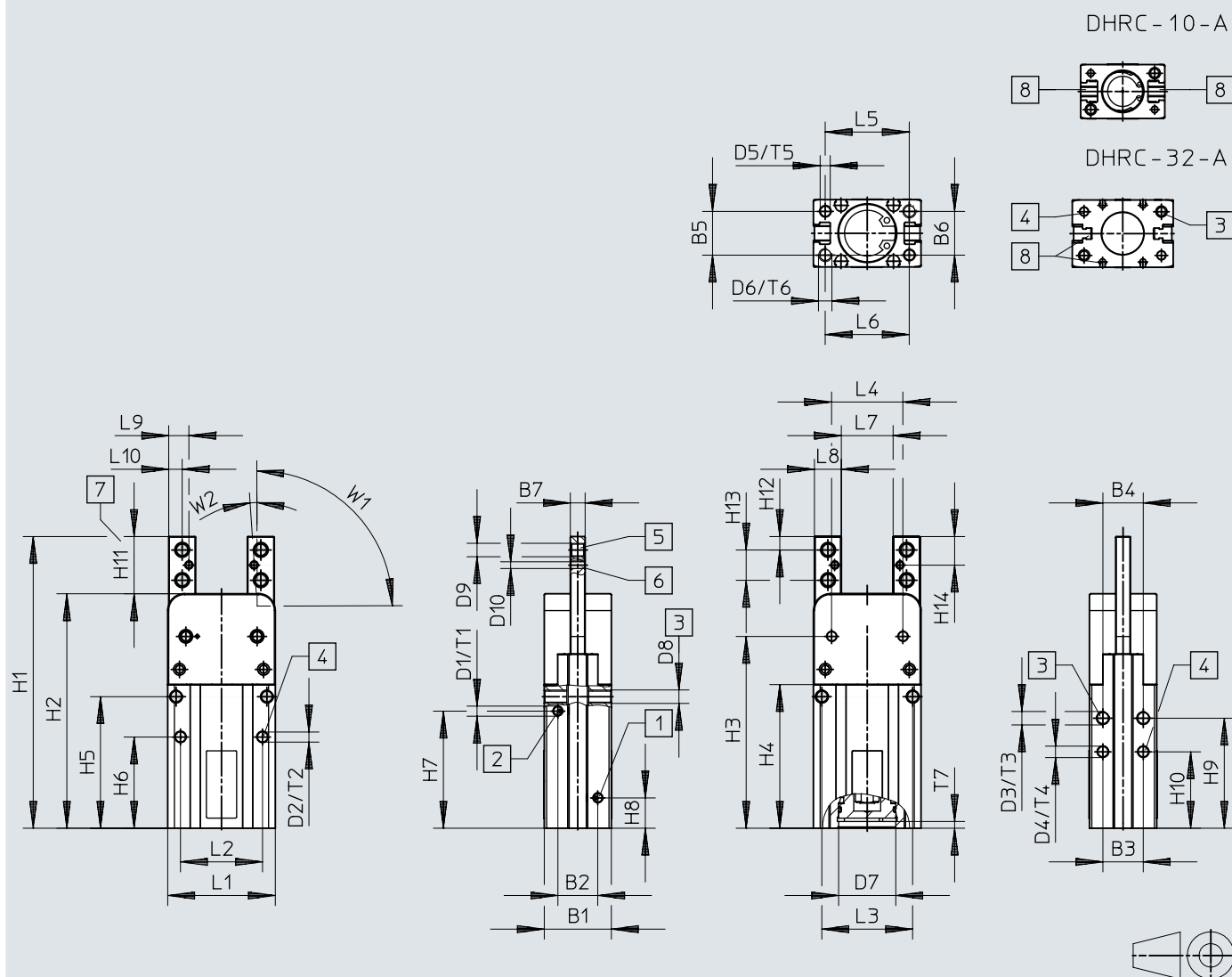


	B1	B7	D1	D7	D8	D9	H1	H2	H3	H4	H5	H7	H8	H11
	+0,3	-0,01 -0,05		∅ H8										-0,2
DHRC-6-A	10	2,2	M3	8	M3	2,2 ^{+0,1}	57,3	47,3	38,9	29,1	25,5	19,7	7,5	10

	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°

Dimensioni

Dimensioni – DHRC-10 ... 32

Download dati CAD www.festo.com

- [1] Apertura attacco pneumatico
- [2] Chiusura attacco pneumatico
- [3] Foro filettato per il fissaggio della pinza
- [4] Fori di centraggio
- [5] Foro filettato per il montaggio delle dita di presa
- [6] Area per il fissaggio delle dita di presa
- [7] DHRC-10: scanalatura a T per sensore di finecorsa, DHRC-16 ... 32: scanalatura circolare e scanalatura a T per sensori di finecorsa

Dimensioni

	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	6	4	4,5	4	4,5	3	4	6	2		
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	5	5	5	13				
DHRC-32-A-S-NO																

Data ordine

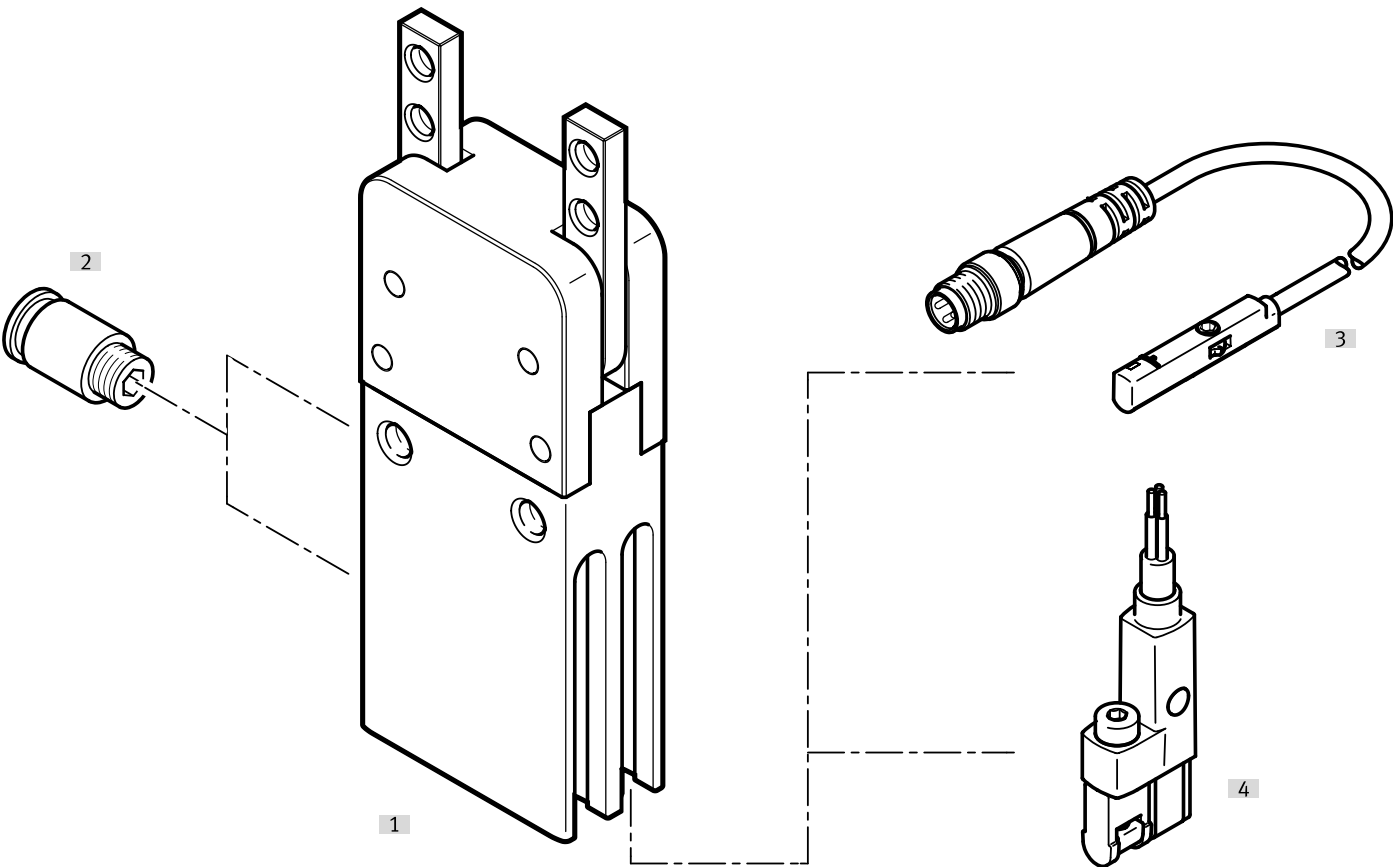
DHRC-6-...					
	Dimensione	Funzionamento	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	6	A doppio effetto	24,5 g	8125285	DHRC-6-A

DHRC-10-...					
	Dimensione	Funzionamento	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	10	A doppio effetto	54 g	8125472	DHRC-10-A
		A semplice effetto	59,5 g	8133559	DHRC-10-A-S-NO
		Aperto			

Informazioni per l'ordinazione					
	Dimensione	Funzionamento	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	16	A doppio effetto	111 g	8128723	DHRC-16-A
		A semplice effetto	112,5 g	8128721	DHRC-16-A-S-NO
		Aperto			
	20	A doppio effetto	218,4 g	8128697	DHRC-20-A
		A semplice effetto	220 g	8128698	DHRC-20-A-S-NO
		Aperto			
	25	A doppio effetto	438,5 g	8128142	DHRC-25-A
		A semplice effetto	440 g	8133557	DHRC-25-A-S-NO
		Aperto			
	32	A doppio effetto	716,5 g	8128107	DHRC-32-A
		A semplice effetto	720,5 g	8133558	DHRC-32-A-S-NO
		Aperto			

Periferiche

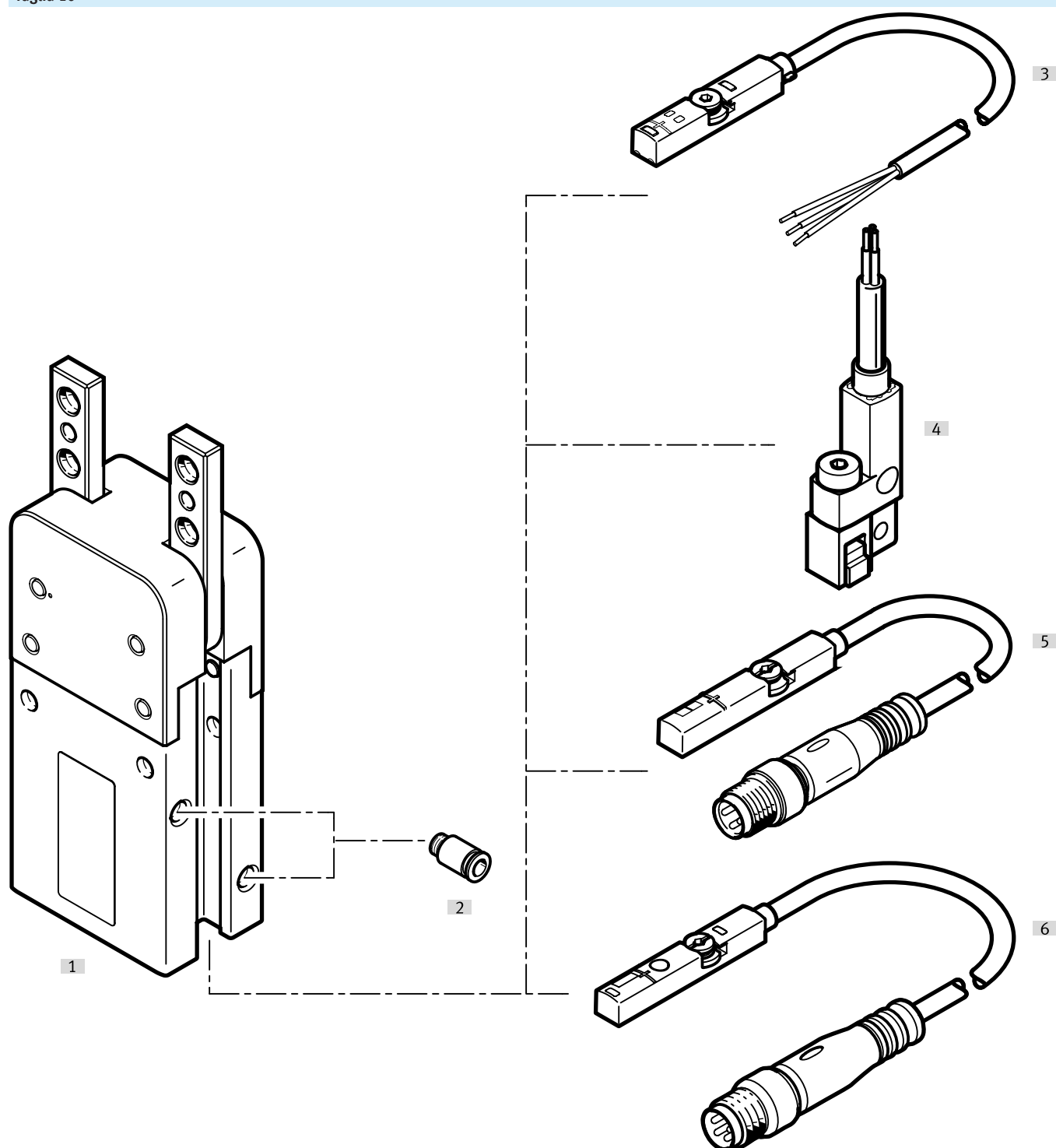
Taglia 6



Accessori		→ Pagina/Internet
Tipo/codice di ordinazione	Descrizione	
[1] Pinze radiali DHRC	A doppio effetto	dhrc
[2] Raccordo a innesto QS	Per l'attacco di tubi per aria compressa calibrati esternamente	qs
[3] Sensore di finecorsa SMT-10M	Per rilevare la posizione del cilindro nelle posizioni terminali	27
[4] Sensore di finecorsa SMT-10G	Per rilevare la posizione del cilindro nelle posizioni terminali	27

Periferiche

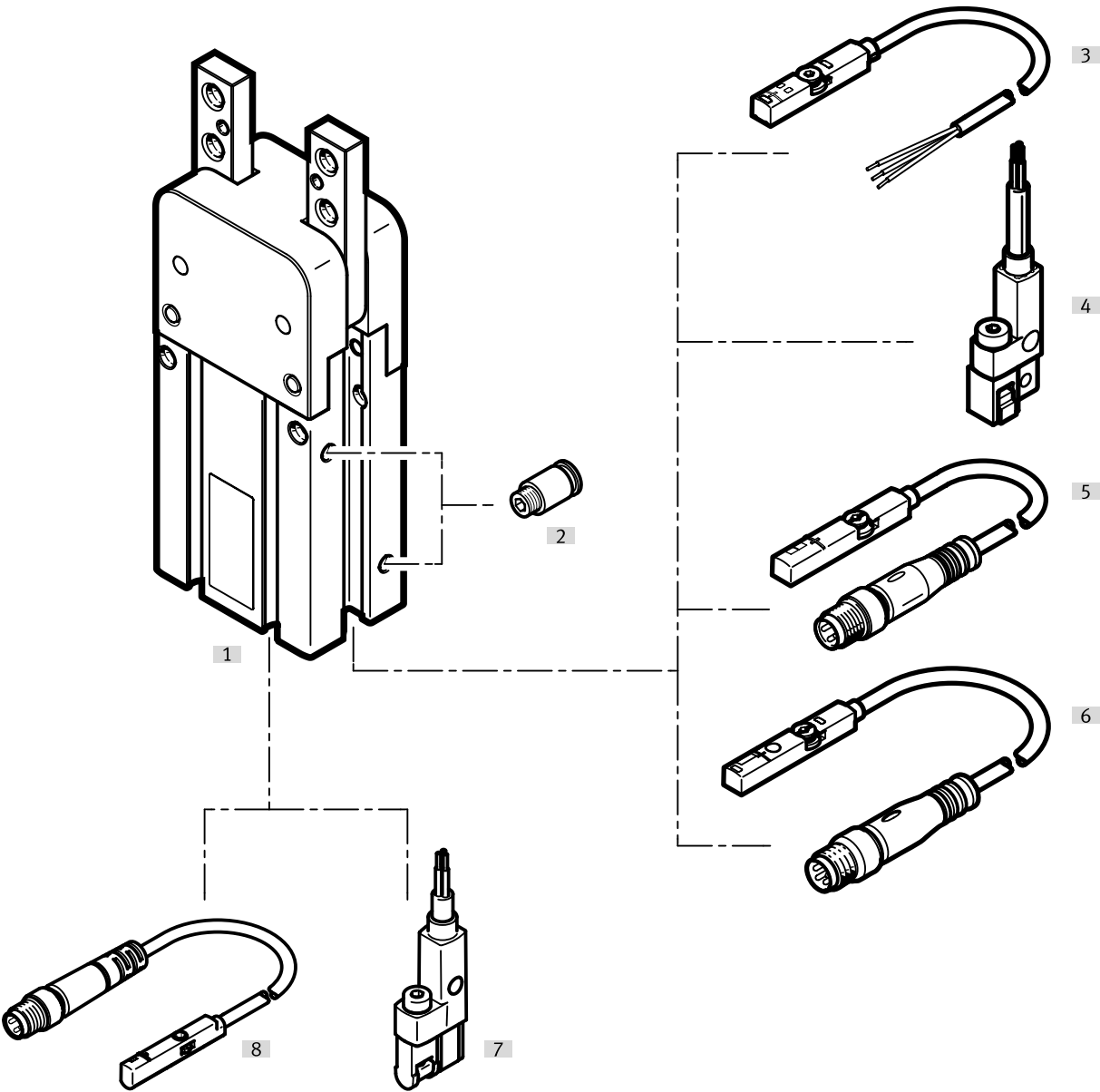
Taglia 10



Accessori		→ Pagina/Internet
Tipo/codice di ordinazione	Descrizione	
[1] Pinze radiali DHRC	A doppio o semplice effetto	dhrc
[2] Raccordo a innesto QS	Per l'attacco di tubi per aria compressa calibrati esternamente	qs
[3] Sensore di finecorsa SMT-8M	Per rilevare la posizione del cilindro nelle posizioni terminali	27
[4] Sensore di finecorsa SMT-8G	Per rilevare la posizione del cilindro nelle posizioni terminali	27
[5] Trasduttore di posizione SMAT-8M	Per rilevare la posizione del cilindro in un qualsiasi punto	28
[6] Trasduttore di posizione SDAS-MHS	Per rilevare la posizione del cilindro in un qualsiasi punto	29

Periferiche

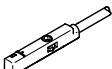
taglia 16 ... 32



Accessori		→ Pagina/Internet
Tipo/codice di ordinazione	Descrizione	
[1] Pinze radiali DHRC	A doppio o semplice effetto	dhrc
[2] Raccordo a innesto QS	Per l'attacco di tubi per aria compressa calibrati esternamente	qs
[3] Sensore di finecorsa SMT-8M	Per rilevare la posizione del cilindro nelle posizioni terminali	27
[4] Sensore di finecorsa SMT-8G	Per rilevare la posizione del cilindro nelle posizioni terminali	27
[5] Trasduttore di posizione SMAT-8M	Per rilevare la posizione del cilindro in un qualsiasi punto	28
[6] Trasduttore di posizione SDAS-MHS	Per rilevare la posizione del cilindro in un qualsiasi punto	29
[7] Sensore di finecorsa SMT-10G	Per rilevare la posizione del cilindro nelle posizioni terminali	27
[8] Sensore di finecorsa SMT-10M	Per rilevare la posizione del cilindro nelle posizioni terminali	27

Accessori

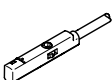
Sensore di finecorsa SMT-10M per scanalatura circolare, magnetoresistivo – per misura 6, 16 ... 32 [Link](#) [smt](#)

	Tipo di montaggio	Uscita di commutazione	Collegamento elettrico	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	Serrato a vite, Inseribile nella scanalatura dall'alto	Contatto a 3 fili PNP N/O	Estremità aperta	2,5 m	551374	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-Q-OE
			Connettore maschio M8, codifica A	0,3 m	551373	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-L-OE
		Contatto a 3 fili PNP N/O	Estremità aperta	2,5 m	551375	SMT-10M-PS-24V-E-0,3-L-M8D
			Connettore maschio M8, codifica A	0,3 m	551376	SMT-10M-PS-24V-E-0,3-Q-M8D

Sensore di finecorsa SMT-10G per scanalatura circolare, magnetoresistivo – per misura 6, 16 ... 32 [Link](#) [smt](#)

	Tipo di montaggio	Uscita di commutazione	Collegamento elettrico	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	Serrato nella scanalatura a C, Inseribile longitudinalmente nella scanalatura	Contatto a 3 fili N/A NPN	Estremità aperta	2,5 m	8065030	SMT-10G-NS-24V-E-2,5Q-OE
			Connettore maschio M8, codifica A	0,3 m	8065029	SMT-10G-NS-24V-E-0,3Q-M8D
		Contatto a 3 fili PNP N/O	Estremità aperta	2,5 m	547862	SMT-10G-PS-24V-E-2,5Q-OE
			Connettore maschio M8, codifica A	0,3 m	547863	SMT-10G-PS-24V-E-0,3Q-M8D

Sensore di finecorsa SMT-8M per scanalatura a T, magnetoresistivo [Link](#) [smt](#)

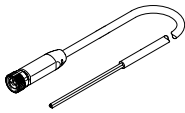
	Tipo di montaggio	Uscita di commutazione	Collegamento elettrico	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	Serrato a vite, Inseribile nella scanalatura dall'alto	Contatto a 3 fili N/A NPN	Estremità aperta	2,5 m	574338	SMT-8M-A-NS-24V-E-2,5-OE
			Connettore maschio M8, codifica A	0,3 m	574339	SMT-8M-A-NS-24V-E-0,3-M8D
		Contatto a 3 fili PNP N/C	Estremità aperta	7,5 m	574340	SMT-8M-A-PO-24V-E-7,5-OE
		Contatto a 3 fili PNP N/O	Estremità aperta	2,5 m	574335	SMT-8M-A-PS-24V-E-2,5-OE
			Connettore maschio M8, codifica A	0,3 m	574334	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M8D
			Connettore maschio M12, codifica A		574337	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M12

Sensore di finecorsa SMT-8G per scanalatura a T, magnetoresistivo [Link](#) [smt](#)

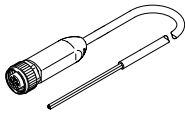
	Tipo di montaggio	Uscita di commutazione	Collegamento elettrico	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	Serrato nella scanalatura a T, Inseribile longitudinalmente nella scanalatura	Contatto a 3 fili N/A NPN	Estremità aperta	2,5 m	8065028	SMT-8G-NS-24V-E-2,5Q-OE
			Connettore maschio M8, codifica A	0,3 m	8065027	SMT-8G-NS-24V-E-0,3Q-M8D
		Contatto a 3 fili PNP N/O	Estremità aperta	2,5 m	547859	SMT-8G-PS-24V-E-2,5Q-OE
			Connettore maschio M8, codifica A	0,3 m	547860	SMT-8G-PS-24V-E-0,3Q-M8D

Accessori

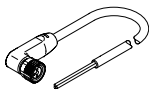
Cavi di collegamento NEBA, diritti, attacco M8

	Collegamento elettrico 1, connettore	Collegamento elettrico 2, del connettore	Collegamento elettrico 2, numero di collegamenti/nuclei	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	M8x1, codifica A, secondo EN 61076-2-104	Estremità aperta	3	2,5 m	8078223	NEBA-M8G3-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078224	NEBA-M8G3-U-5-N-LE3

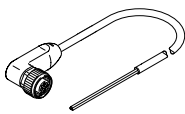
Cavi di collegamento NEBA, diritti, attacco M12

	Collegamento elettrico 1, connettore	Collegamento elettrico 2, del connettore	Collegamento elettrico 2, numero di collegamenti/nuclei	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	M12x1, codifica A secondo EN 61076-2-101	Estremità aperta	3	2,5 m	8078236	NEBA-M12G5-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078237	NEBA-M12G5-U-5-N-LE3

Cavi di collegamento NEBA, angolati, attacco M8

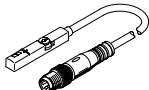
	Collegamento elettrico 1, connettore	Collegamento elettrico 2, del connettore	Collegamento elettrico 2, numero di collegamenti/nuclei	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	M8x1, codifica A, secondo EN 61076-2-104	Estremità aperta	3	2,5 m	8078230	NEBA-M8W3-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078231	NEBA-M8W3-U-5-N-LE3

Cavi di collegamento NEBA, angolati, attacco M12

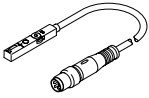
	Collegamento elettrico 1, connettore	Collegamento elettrico 2, del connettore	Collegamento elettrico 2, numero di collegamenti/nuclei	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	M12x1, codifica A secondo EN 61076-2-101	Estremità aperta	3	2,5 m	8078245	NEBA-M12W5-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078246	NEBA-M12W5-U-5-N-LE3

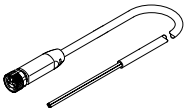
Trasduttore di posizione SMAT-8M per scanalatura a T, connettore maschio M8, con codifica A – per taglia 10 ... 32

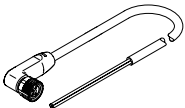
Link [smat](#)

	Intervallo di rilevamento	Uscita analogica	Collegamento elettrico 1, numero di poli	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	52 mm	0 - 10 V	4	0,3 m	553744	SMAT-8M-U-E-0,3-M8D

Accessori

Trasduttore di posizione SDAS per scanalatura a T, connettore maschio M8, con codifica A – per misura 10 ... 32							Link sdas
	Descrizione	Intervallo di rilevamento	Collegamento elettrico 1, numero di poli	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo	
	Modalità operative: due uscite di commutazione impostabili; 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	

Cavi di collegamento NEBA, dritti						
	Collegamento elettrico 1, connettore	Collegamento elettrico 2, del connettore	Collegamento elettrico 2, numero di collegamenti/nuclei	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	M8x1, codifica A, secondo EN 61076-2-104	Estremità aperta	4	2,5 m	8078227	NEBA-M8G4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078228	NEBA-M8G4-U-5-N-LE4

Cavi di collegamento NEBA, angolati						
	Collegamento elettrico 1, connettore	Collegamento elettrico 2, del connettore	Collegamento elettrico 2, numero di collegamenti/nuclei	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	M8x1, codifica A, secondo EN 61076-2-104	Estremità aperta	4	2,5 m	8078233	NEBA-M8W4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078234	NEBA-M8W4-U-5-N-LE4