

ラジアルグリッパ DHRC

FESTO



特性

概要

[リンク](#) [dhrc](#)

- グリッパの側面支持による高いトルク負荷
- グリッパのセンタリングオプション
- 最大繰返し精度
- 終端位置でピストン位置をセンシングする近接センサと、任意の位置でピストン位置をセンシングするポジショントランスミッタ
- アクチュエータの多様な適応可能性
- フレキシブルな使用可能性: 複動および単動のグリッパとして使用可能

これらのグリッパは以下の使用例には対応していません:

- 機械加工
- 腐食性のメディア
- 研削屑
- 溶接スパッタ

Engineering Tools

[リンク](#) [engineering tools](#)


エンジニアリングツールで時間を節約 スマートエンジニアリングによる最適なソリューション 私たちの目標は、お客様の生産性を向上させることです。私たちのエンジニアリング・ツールはこれに重要な貢献をしています。バリュー・チェーン全体にわたって、システムを正しく設計し、予期せぬ生産性を確保し、さらに生産性を向上させるお手伝いをします。最初の接点からマシンの近代化まで、プロジェクトのあらゆる段階で役立つ数多くのツールに出会うことができます。

グリッパ選定:

- このツールはアプリケーションの正確なパラメータを入力するだけで適切なグリッパを見つけるのに役立ちます。

グラフ

[リンク](#) [dhrc](#)


このドキュメントに掲載されている図はオンラインでもご利用いただけます。そこでは正確な数値を表示することができます。

位置検出

[A] 近接センサ用の

近接センサを利用すると任意のポジションのセンシングが可能になります。

グリッパ機能

[] 複動式

圧縮空気の印加による開閉

[S] 単動 開

減圧時に開きます: 圧縮空気の印加時に閉じられます

グリッパ把持力

[NO] 開

無圧状態ではスプリングの力で開かれます

型式コード

001	シリーズ	003	位置検出
DHRC	ラジアルグリップ	A	近接センサ用の
002	サイズ [mm]	004	グリップ機能
6	6		複動式
10	10	S	単動 開
16	16		
20	20	005	グリップ把持力
25	25		なし
32	32	NO	開

データシート

一般テクニカルデータ						
サイズ	6	10	16	20	25	32
構造	接続方向, 側面 強制された動作過程					
機能	複動	複動 単動式 オープン				
グリップ機能	半径方向					
グリップの数	2					
最大開角度	180 deg					
空気圧接続	M3			M5		
繰返し精度: グリップ ¹⁾	≤0.1 mm					
回転対称	－	≤0.2 mm				
最大交換精度	≤0.2 mm					
グリップの許容使用頻度	≤3 Hz			≤2 Hz		
位置検出	近接センサ用					
取付方法	オプション: 中空穴でのダイレクト マウント ねじによる直接取付		オプション: 中空穴でのダイレクトマウント ねじによる直接取付 取付穴および位置決ピン付 雌ネジおよび位置決ピン付			
取付位置	任意					

1) 一定の使用条件下で、グリッパジョーの移動方向に 100 回連続ストロークした場合のエンドポジションの分散

使用条件および周囲条件						
サイズ	6	10	16	20	25	32
作動流体	ISO 8573-1:2010 [7:4:4] 準拠の圧縮空気					
使用流体/制御流体の情報	潤滑運転可 (潤滑運転の場合は常に潤滑が必要)					
周囲温度 ¹⁾	-10 ... 60°C					
耐食性クラス KBK ²⁾	0 - 耐腐食性なし					

1) 近接センサの使用範囲を順守してください

2) Festo 規格 FN 940070 準拠の耐腐食性クラス KBK0

耐腐食性なし セットねじ, サークリップ, クランプスリーブなど、光学的に関連のない小型標準部品に適用される。これらは通常、市場でリン酸化または黒色酸化物仕上げ(場合によっては油脂が塗布された)でのみ提供されており、ボールベアリング(コンポーネント<KBK3用)および滑り軸受に適用される。

作動圧 DHRC- _—						
サイズ	6	10	16	20	25	32
使用圧力	0.25 ... 0.8 MPa		0.1 ... 0.8 MPa			
使用圧力	36.25 ... 116 psi		14.5 ... 116 psi			
作動圧力	2.5 ... 8 bar		1 ... 8 bar			

作動圧 DHRC- _{-NO}						
サイズ	10	16	20	25	32	
使用圧力	0.2 ... 0.8 MPa		0.15 ... 0.8 MPa			
使用圧力	29 ... 116 psi		21.75 ... 116 psi			
作動圧力	2 ... 8 bar		1.5 ... 8 bar			

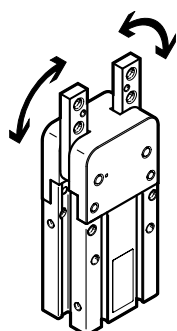
質量 DHRC- _—						
サイズ	6	10	16	20	25	32
製品質量	24.5 g	54 g	111 g	218.4 g	438.5 g	716.5 g

質量 DHRC- _{-NO}						
サイズ	10	16	20	25	32	
製品質量	59.5 g	112.5 g	220 g	440 g	720.5 g	

データシート

材質						
サイズ	6	10	16	20	25	32
材質 ハウジング	鍛造アルミ合金, アルマイト処理					
グリップジョー材質	ステンレス					
カバーキャップ材質	鍛造アルミ合金, アルマイト					
マテリアルに関する注意事項	RoHS対応					
LABS 認証	VDMA24364-B2-L					
リチウムイオン電池製造への適合性	Cu/Zn/Niの値が低い電池の製造に適している (F1a)					

トータル把持トルク



把持トルクは開閉角度の範囲内で一定ではない

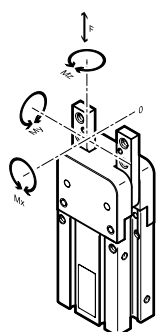
トータル把持トルク DHRC-₋

サイズ	6	10	16	20	25	32
0.6MPa(6bar, 87psi), 開時のトータル把持トルク	6.7 Ncm	25.3 Ncm	81.1 Ncm	166.2 Ncm	343.6 Ncm	725.6 Ncm
0.6MPa(6bar, 87psi)閉時のトータル把持トルク	4.8 Ncm	20.4 Ncm	66.8 Ncm	134.3 Ncm	277.5 Ncm	600.1 Ncm

総把持トルク DHRC-_{-NO}

サイズ	10	16	20	25	32
0.6MPa(6bar, 87psi)閉時のトータル把持トルク	15.8 Ncm	50.3 Ncm	112 Ncm	239.5 Ncm	539.1 Ncm

グリップジョーにかかる負荷特性値



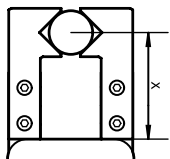
指定された許容力とトルクは1つのグリップについてのもの、レバーアーム、ワークピースや外部のグリップフィンガによる追加の重力、動作中に発生する加速力などが含まれる, トルクの計算には座標系の0位置(グリップのガイド溝)を考慮する必要がある

グリップジョーにかかる静的負荷特性値

サイズ	6	10	16	20	25	32
静的把持 Fzの最大力	12 N	35 N	60 N	100 N	140 N	210 N
静的把持 Mxの最大モーメント	0.3 Nm	0.5 Nm	2 Nm	4 Nm	7 Nm	12 Nm
グリップジョーの最大トルク My, 静的	0.3 Nm	0.5 Nm	1 Nm	2 Nm	4 Nm	8 Nm
グリップジョーの最大トルク Mz, 静的	0.3 Nm	0.5 Nm	2 Nm	4 Nm	7 Nm	12 Nm

データシート

操作圧力とレバーアーム x 時のグリッパジョーごとの把持力 F



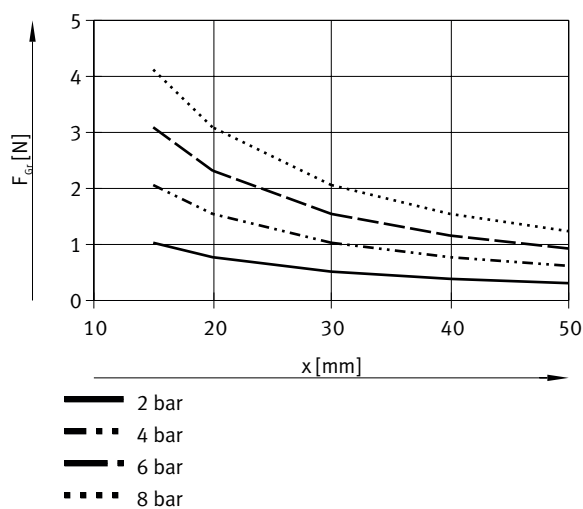
把持力は使用圧力とレバーアームに応じて下図から求めることができます。

把持トルクは開閉角度の範囲内で一定ではありません。

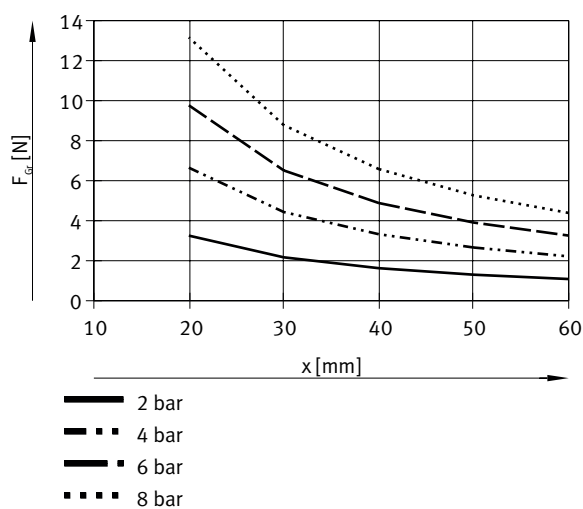
グリッパジョーとハウジングとの垂直角度は、この値を下回ってはなりません。下回ると、把持力が低下します。

グリッパ選定用サイジングソフトウェア → <https://www.festo.com/x/topic/eng>

操作圧力とレバーアーム x 時のグリッパジョーあたりの把持力 F - 外部把持(クローズ), 複動 - DHRC-6-A

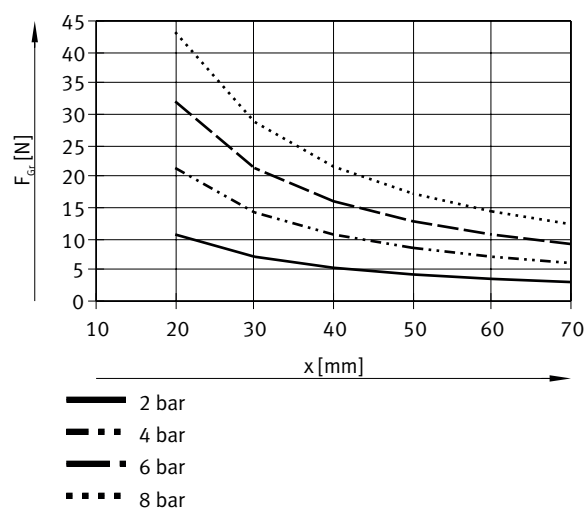


操作圧力とレバーアーム x 時のグリッパジョーあたりの把持力 F - 外部把持(クローズ), 複動 - DHRC-10-A

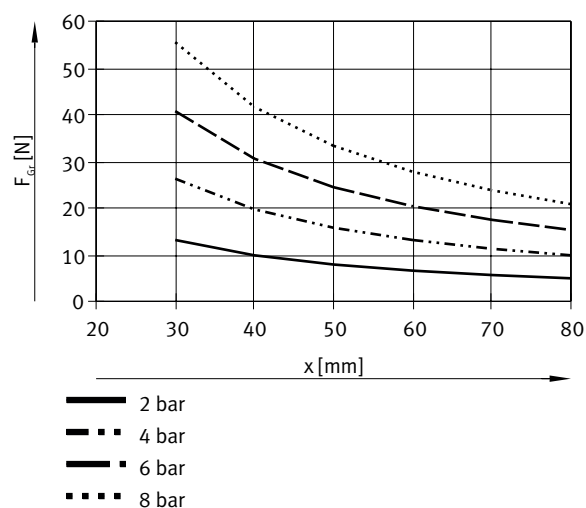


データシート

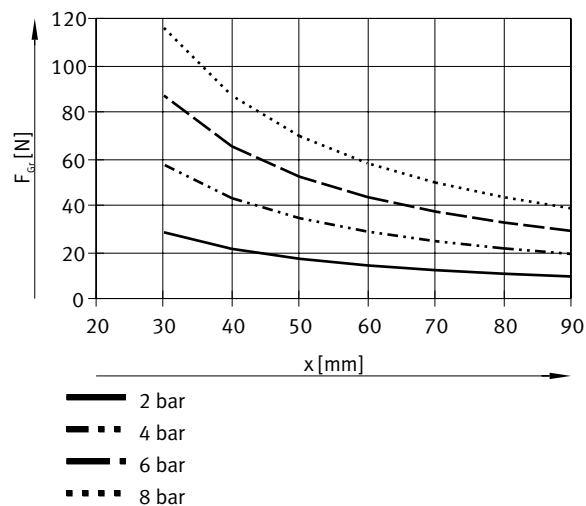
操作圧力とレバーアーム x 時のグリップパジョーあたりの把持力 F - 外部把持(クローズ), 複動 - DHRC-16-A



操作圧力とレバーアーム x 時のグリップパジョーあたりの把持力 F - 外部把持(クローズ), 複動 - DHRC-20-A

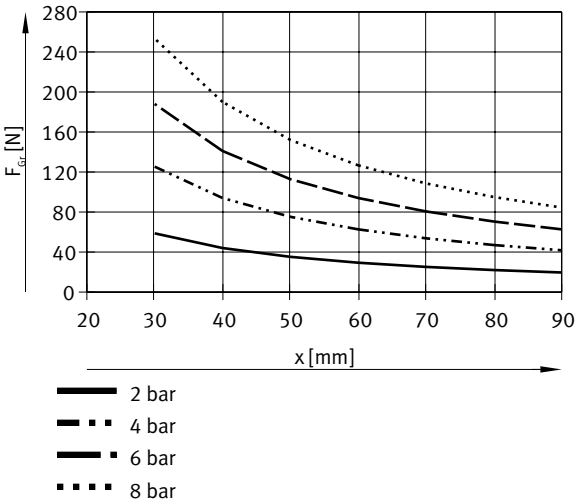


操作圧力とレバーアーム x 時のグリップパジョーあたりの把持力 F - 外部把持(クローズ), 複動 - DHRC-25-A

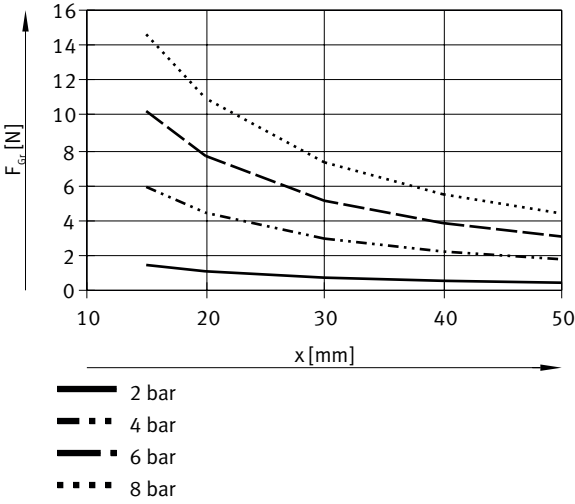


データシート

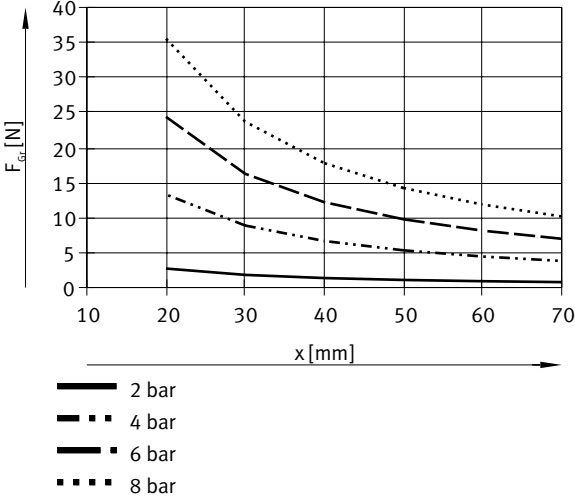
グリッパジョー1本あたりの把持力 F(操作圧力とレバーアーム x の関数)- 外部把持(クローズ), 複動 - DHRC-32-A



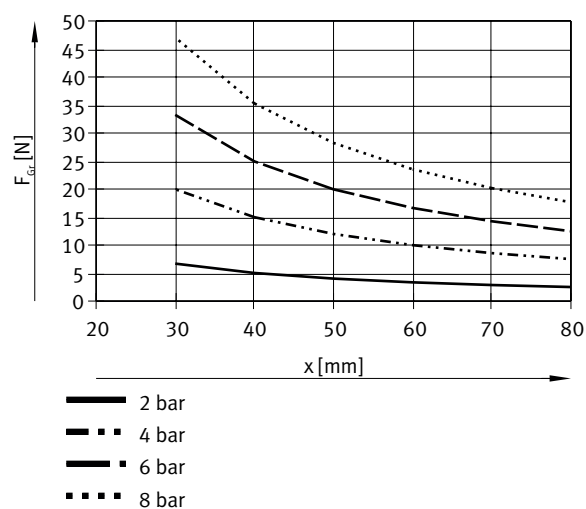
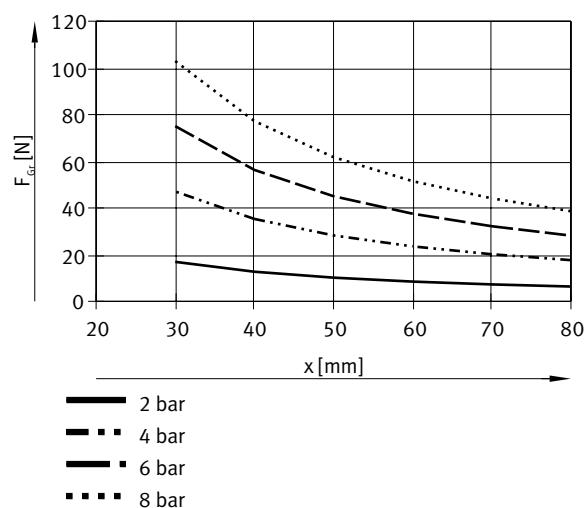
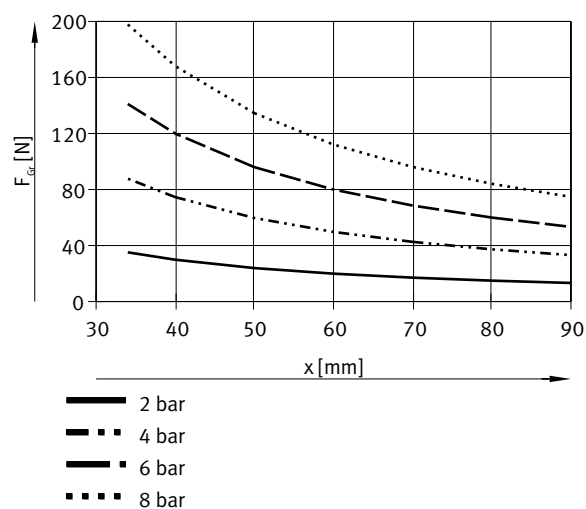
操作圧力とレバーアーム x 時のグリッパジョーあたりの把持力 F - 外部把持(クローズ), 単動 - DHRC-10-A-S-NO



グリッパジョー1本当たりの把持力 F(操作圧力とレバーアーム x の関数)- 外部把持(クローズ), 単動 - DHRC-16-A-S-NO

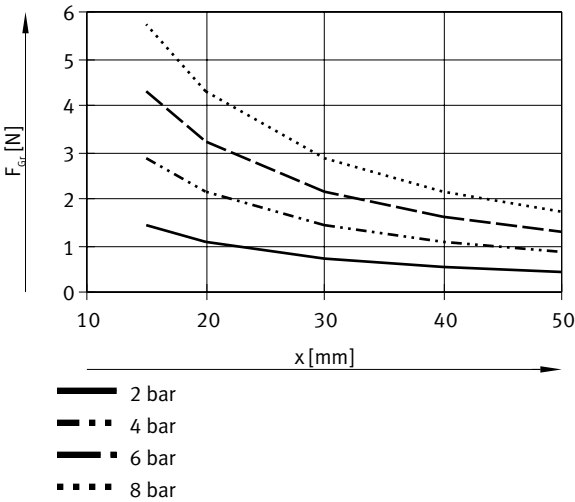


データシート

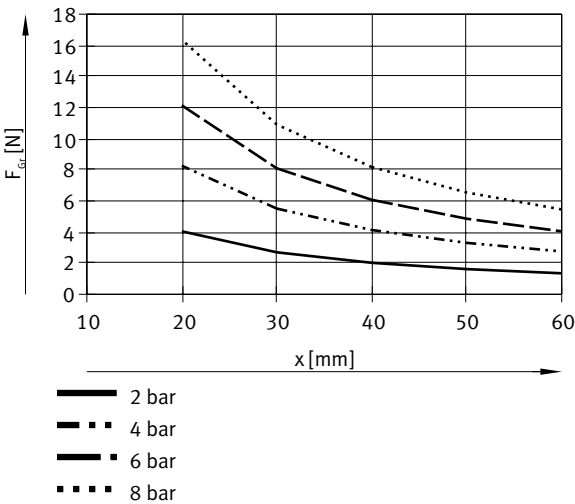
グリップジョー1本当たりの把持力 F (操作圧力とレバーアーム x の関数)- 外部把持(クローズ), 単動 - DHRC-20-A-S-NO操作圧力とレバーアーム x 時のグリップジョーあたりの把持力 F - 外部把持(クローズ), 単動 - DHRC-25-A-S-NOグリップジョー1本当たりの把持力 F (操作圧力とレバーアーム x の関数)- 外部把持(クローズ), 単動 - DHRC-32-A-S-NO

データシート

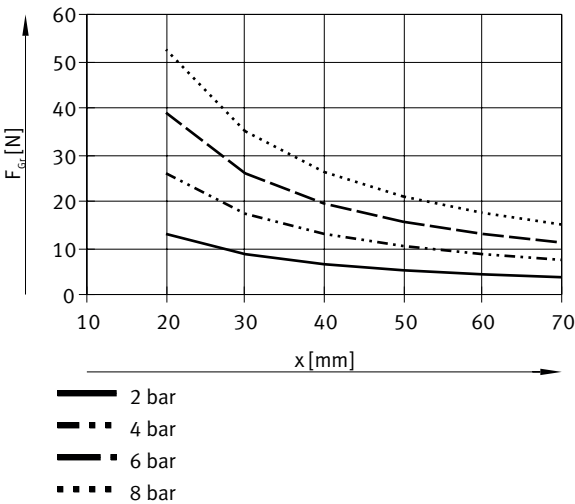
操作圧力とレバーアーム x 時のグリッパジョーあたりの把持力 F - 内部把持(オープン), 複動 - DHRC-6-A



操作圧力とレバーアーム x 時のグリッパジョーあたりの把持力 F - 内部把持(オープン), 複動 - DHRC-10-A

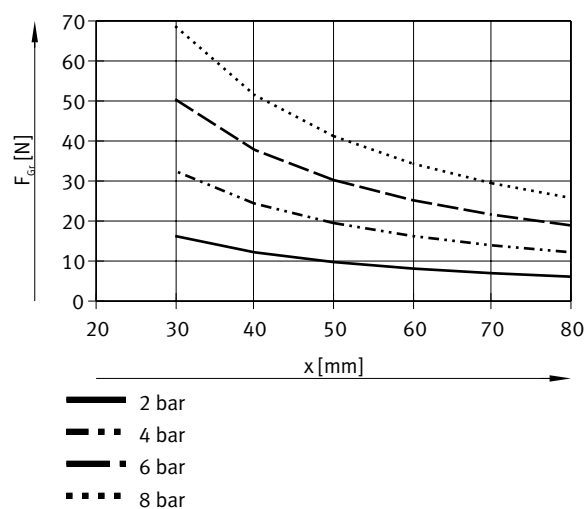


操作圧力とレバーアーム x 時のグリッパジョーあたりの把持力 F - 内部把持(オープン), 複動 - DHRC-16-A

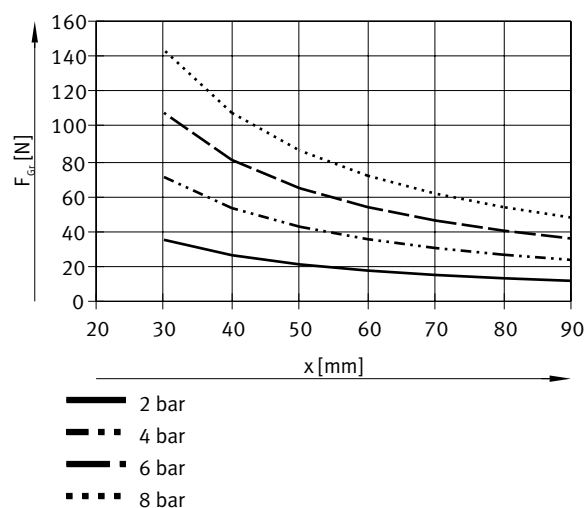


データシート

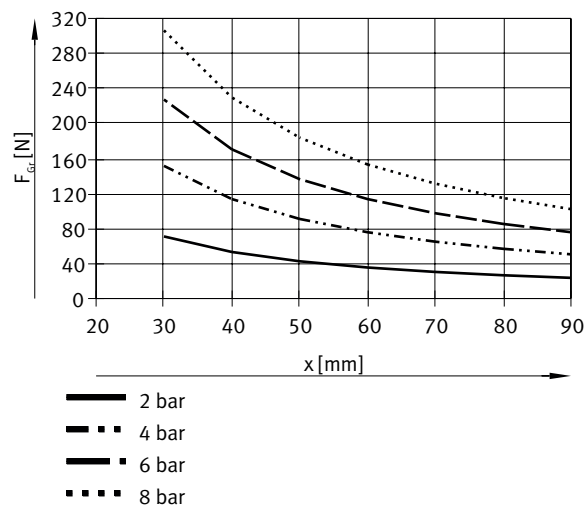
操作圧力とレバーアーム x 時のグリップジョーあたりの把持力 F - 内部把持(オープン), 複動 - DHRC-20-A



操作圧力とレバーアーム x 時のグリップジョーあたりの把持力 F - 内部把持(オープン), 複動 - DHRC-25-A

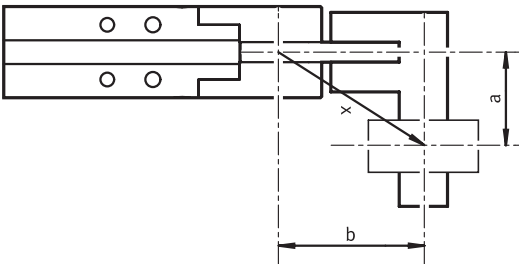


操作圧力とレバーアーム x 時のグリップジョーあたりの把持力 F - 内部把持(オープン), 複動 - DHRC-32-A



データシート

0.6MPa(6bar, 87psi)時のグリッパジョーあたりの把持力F(レバーアームxと偏心量a, b時)



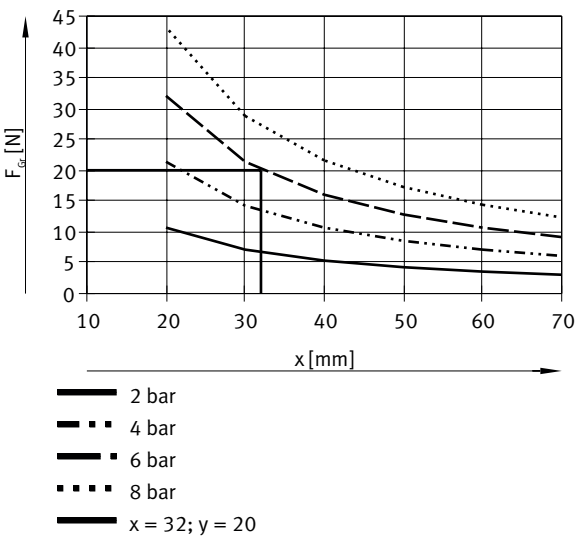
0.6MPa(6bar, 87psi)時のグリッパジョーあたりの把持力F(レバーアームxと偏心量a, b時)

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

偏心グリッパのレバーアームxを計算するには(左)の式を使わなければならない。
算出された値xは図から把持力Fを読み取るために使用できる。

計算例：
所与：
距離a = 20mm
距離b = 25mm
募集：
外部把持, DHRC-16-A, 6bar時の把持力

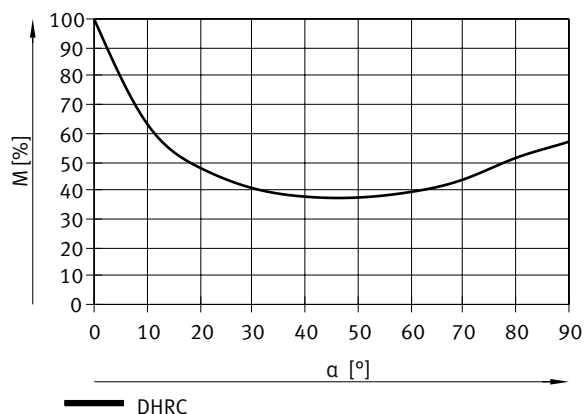
0.6MPa(6bar, 87psi)時のグリッパジョーあたりの把持力F(レバーアームxと偏心量a, b時)



図は把持力の値F = 20 Nを示している

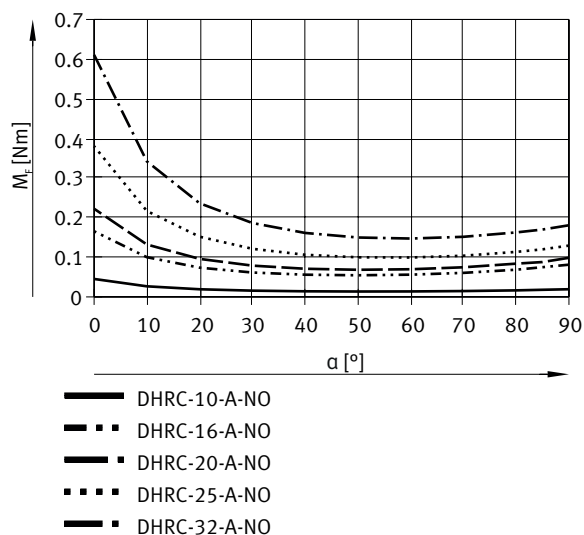
データシート

開角度時のモーメント曲線M



グリッパジョーの駆動原理により、トルクは開閉角度内で一定ではありません。各ケースで利用可能なパーセンテージは図で判断できます。
開閉角度が0°の場合：グリッパの爪の位置が平行

開角度時のバネモーメントM



用途に応じたDHRC_-S-NOの実際の把持トルクMの決定：

スプリング内蔵型グリッパDHRC_-S-NO(オープニング)は要求に応じて以下のように使用できます：単動グリッパ。

利用可能なグリップングトルクMGr_{ges}(グリッパの爪1本あたり)を計算するにはダイアグラムのグリップング力FGr, トルク曲線M, スプリングトルクMFのデータを適宜組み合わせなければなりません。

$$MGr = FGr \cdot x \cdot M [\%]$$

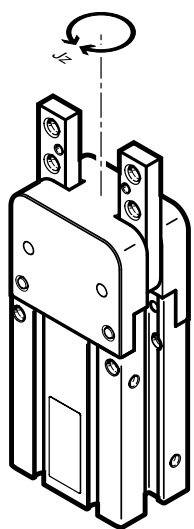
MGr = 把持モーメント

FGr = 把持力

x = レバーアーム

M = トルク曲線

負荷慣性モーメント



グリッパの重心時の負荷慣性モーメント(グリッパフィンガなし, 無負荷)

データシート

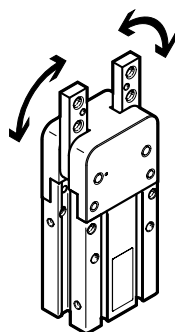
負荷慣性モーメント DHRC-

サイズ	6	10	16	20	25	32
負荷慣性モーメント	0.01 kgcm ²	0.04 kgcm ²	0.132 kgcm ²	0.292 kgcm ²	1.311 kgcm ²	3.105 kgcm ²

負荷慣性モーメント DHRC- -NO

サイズ	10	16	20	25	32
負荷慣性モーメント	0.044 kgcm ²	0.134 kgcm ²	0.294 kgcm ²	1.316 kgcm ²	3.122 kgcm ²

開閉時間



指定の開閉時間[ms]は室温、使用圧力0.6MPa(6 bar, 87psi)、グリッパ水平設置、グリッパなし時のもの(平均値)

高荷重に対応するには、グリッパを絞る必要がある これに応じて開閉時間を設定してください。

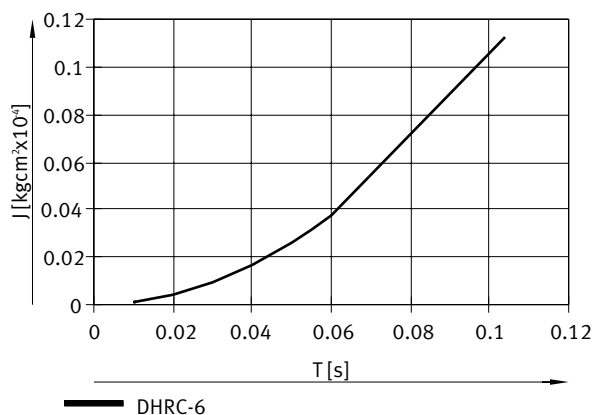
開閉時間 DHRC-

サイズ	6	10	16	20	25	32
0.6MPa(6bar, 87psi)時の最小開放時間	10 ms	28 ms	37 ms	44 ms	90 ms	117 ms
0.6MPa(6bar, 87psi)時の最低閉時間	19 ms	43 ms	53 ms	57 ms	117 ms	129 ms

開閉時間 DHRC- -NO

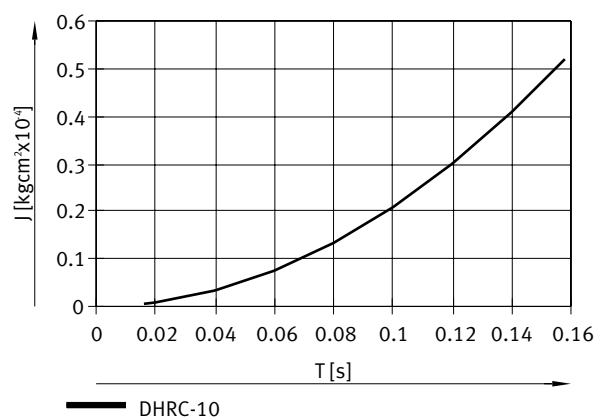
サイズ	10	16	20	25	32
0.6MPa(6bar, 87psi)時の最小開放時間	53 ms	42 ms	73 ms	147 ms	229 ms
0.6MPa(6bar, 87psi)時の最低閉時間	26 ms	21 ms	32 ms	45 ms	65 ms

開閉時間Tはグリッパフィンガの負荷慣性モーメントに応じて0.6MPa(6bar, 87psi)に設定 - DHRC-6

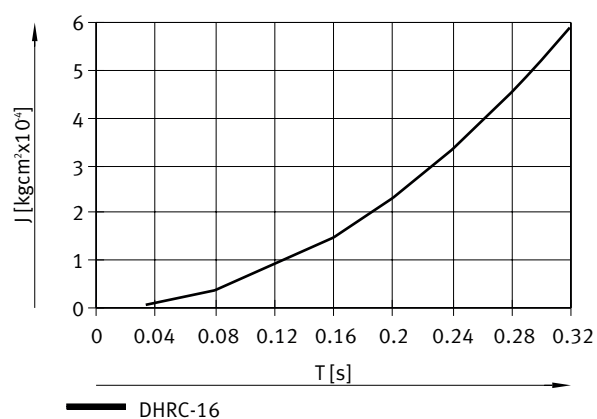


データシート

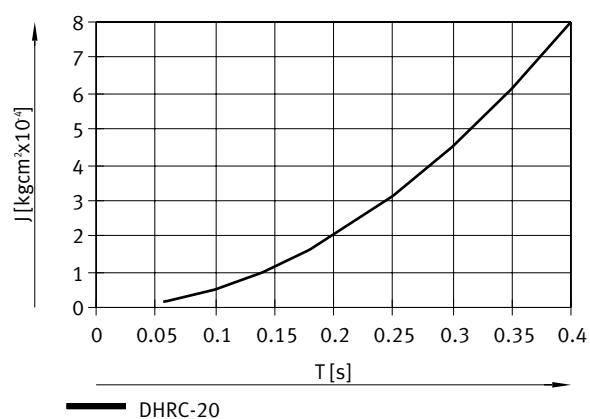
開閉時間Tはグリッパフィングの負荷慣性モーメントに応じて0.6MPa(6bar, 87psi)に設定 - DHRC-10



開閉時間Tはグリッパフィングの負荷慣性モーメントに応じて0.6MPa(6bar, 87psi)に設定 - DHRC-16

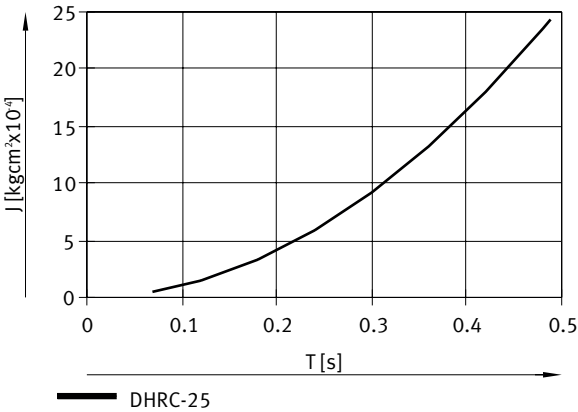


開閉時間Tはグリッパフィングの負荷慣性モーメントに応じて0.6MPa(6bar, 87psi)に設定 - DHRC-20

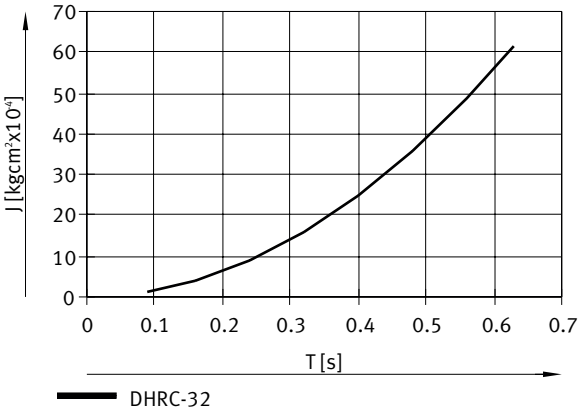


データシート

開閉時間Tはグリッパフィンガの負荷慣性モーメントに応じて0.6MPa(6bar, 87psi)に設定 - DHRC-25

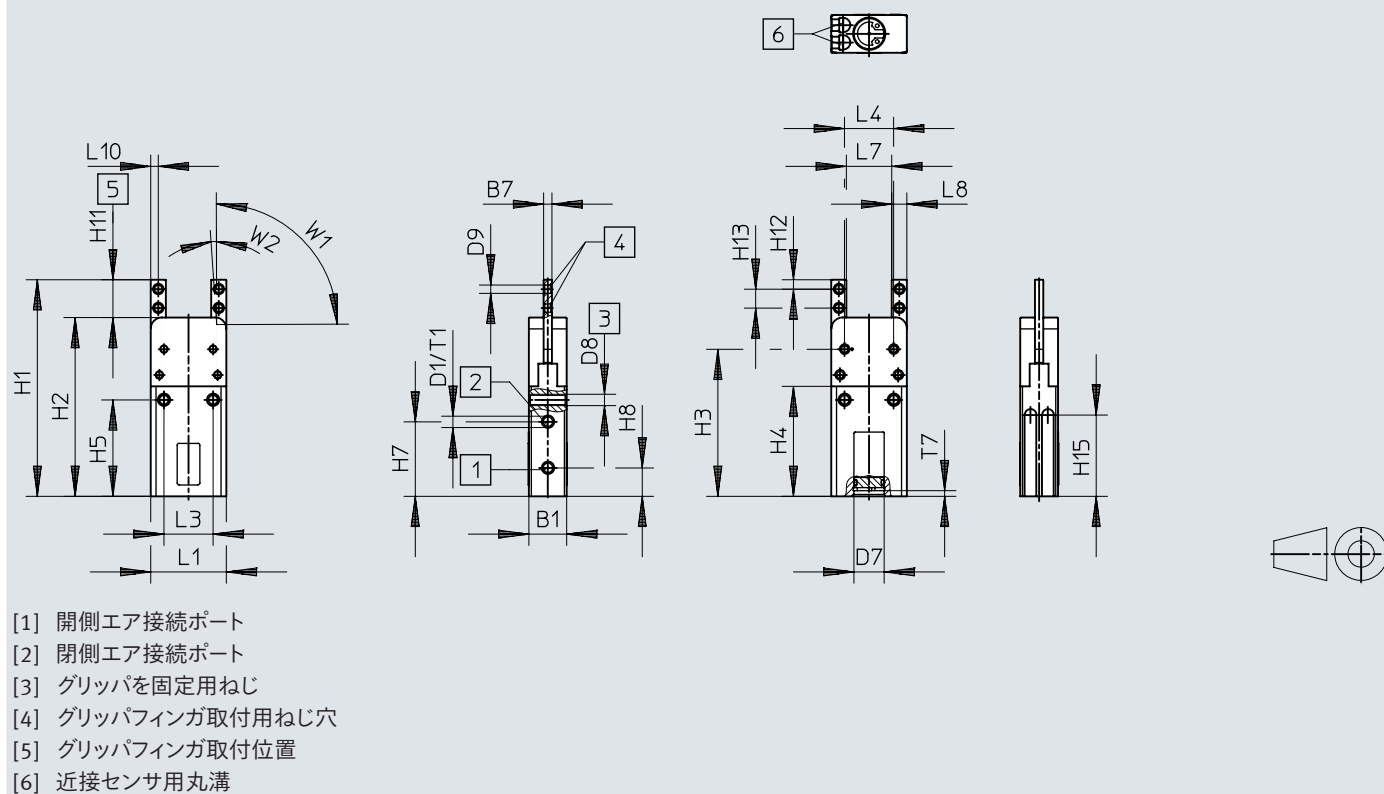


開閉時間Tはグリッパフィンガの負荷慣性モーメントに応じて0.6MPa(6bar, 87psi)に設定 - DHRC-32



寸法

寸法 - DHRC-6

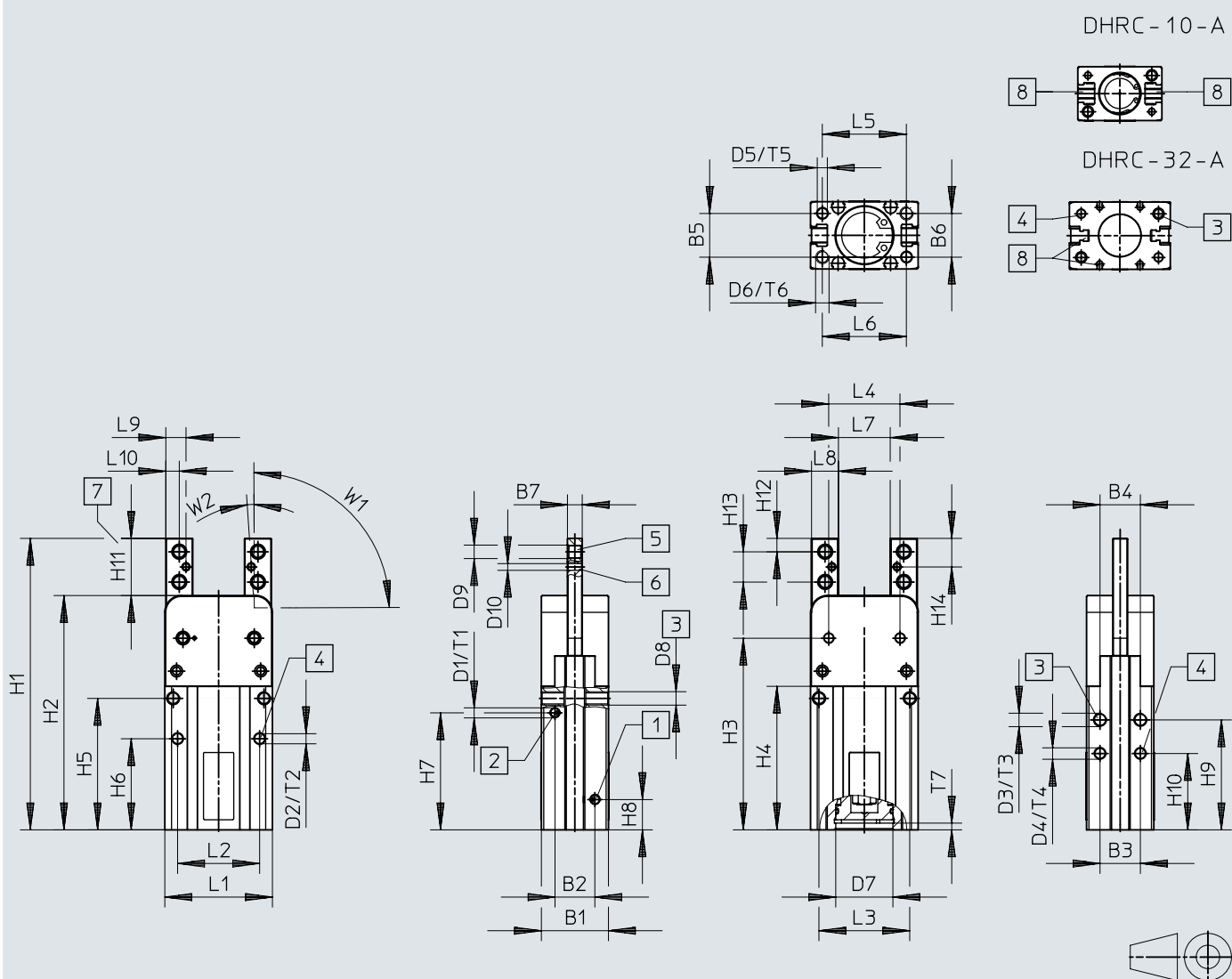
CADデータのダウンロード www.festo.com

	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°

寸法

寸法 - DHRC-10~32

CADデータのダウンロード www.festo.com

- [1] 開側エア接続ポート
- [2] 閉側エア接続ポート
- [3] グリッパを固定用ねじ
- [4] センタリング穴
- [5] グリッパフィンガ取付用ねじ穴
- [6] グリッパフィンガ取付位置
- [7] DHRC-10:T溝, DHRC-16~32:C溝とT溝

寸法

	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	2
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	M4	2
DHRC-20-A-S-NO																	
DHRC-25-A	33	20,4	21	21	20	20	6,6	M5	4	M6	4	4	M6	26	M6	M5	3
DHRC-25-A-S-NO																M5	
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																M6	

	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	6	4,5	6	4	8	4	4	10	2	90°	2°
DHRC-20-A-S-NO																
DHRC-25-A	33	38	38	29,4	10	5	5	7,5	4	10	4	4	12	2	90°	2°
DHRC-25-A-S-NO																
DHRC-32-A	39,8	46	46	34,4	12	6	6	7,5	5	10	5	5	13	2	90°	2°
DHRC-32-A-S-NO																

発注データ

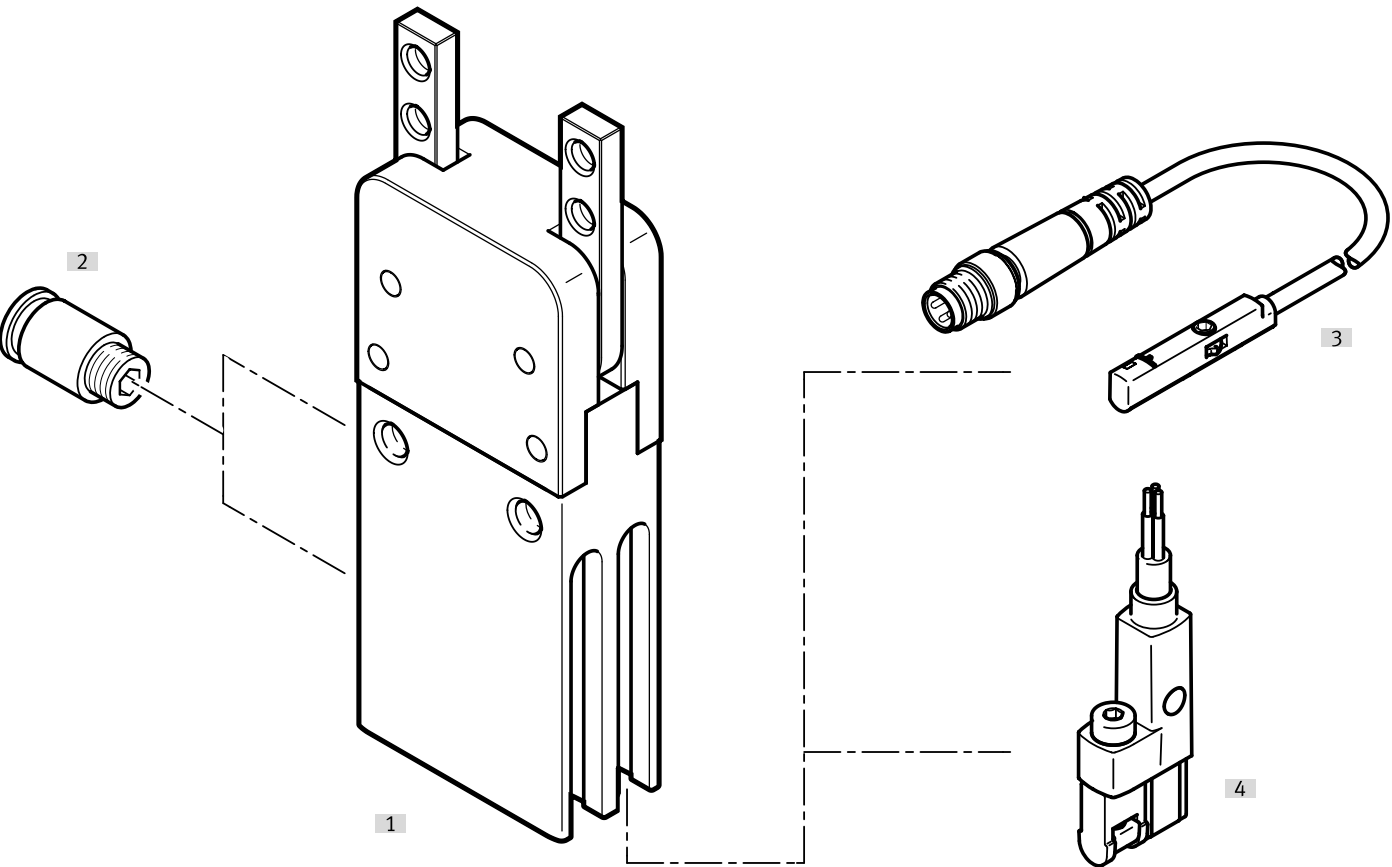
発注データ					
	サイズ	機能	製品質量	製品番号	タイプ
	6	複動	24.5 g	8125285	DHRC-6-A

発注データ					
	サイズ	機能	製品質量	製品番号	タイプ
	10	複動	54 g	8125472	DHRC-10-A
		単動式 オープン	59.5 g	8133559	DHRC-10-A-S-NO

発注データ					
	サイズ	機能	製品質量	製品番号	タイプ
	16	複動	111 g	8128723	DHRC-16-A
		単動式 オープン	112.5 g	8128721	DHRC-16-A-S-NO
	20	複動	218.4 g	8128697	DHRC-20-A
		単動式 オープン	220 g	8128698	DHRC-20-A-S-NO
	25	複動	438.5 g	8128142	DHRC-25-A
		単動式 オープン	440 g	8133557	DHRC-25-A-S-NO
	32	複動	716.5 g	8128107	DHRC-32-A
		単動式 オープン	720.5 g	8133558	DHRC-32-A-S-NO

周辺機器一覧

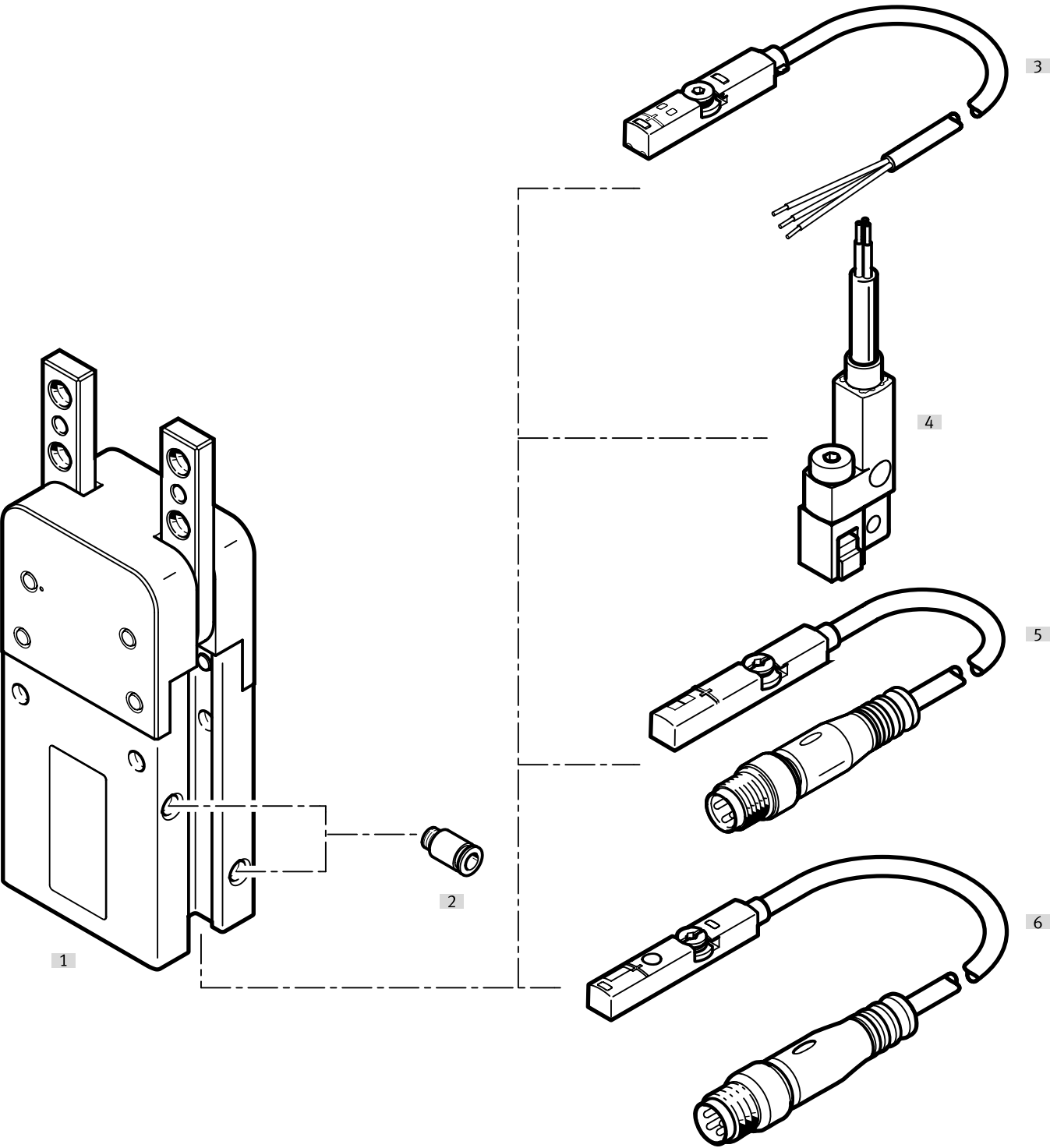
サイズ 6



アクセサリ		→ ページ/インターネット
タイプ/発注コード	説明	
[1] ラジアルグリッパ DHRC	複動	dhrc
[2] ワンタッチコネクタ QS	全体公差のある圧縮空気チューブの接続用	qs
[3] 近接センサ SMT-10M	エンドポジションでのピストン位置のセンシング用	24
[4] 近接センサ SMT-10G	エンドポジションでのピストン位置のセンシング用	24

周辺機器一覧

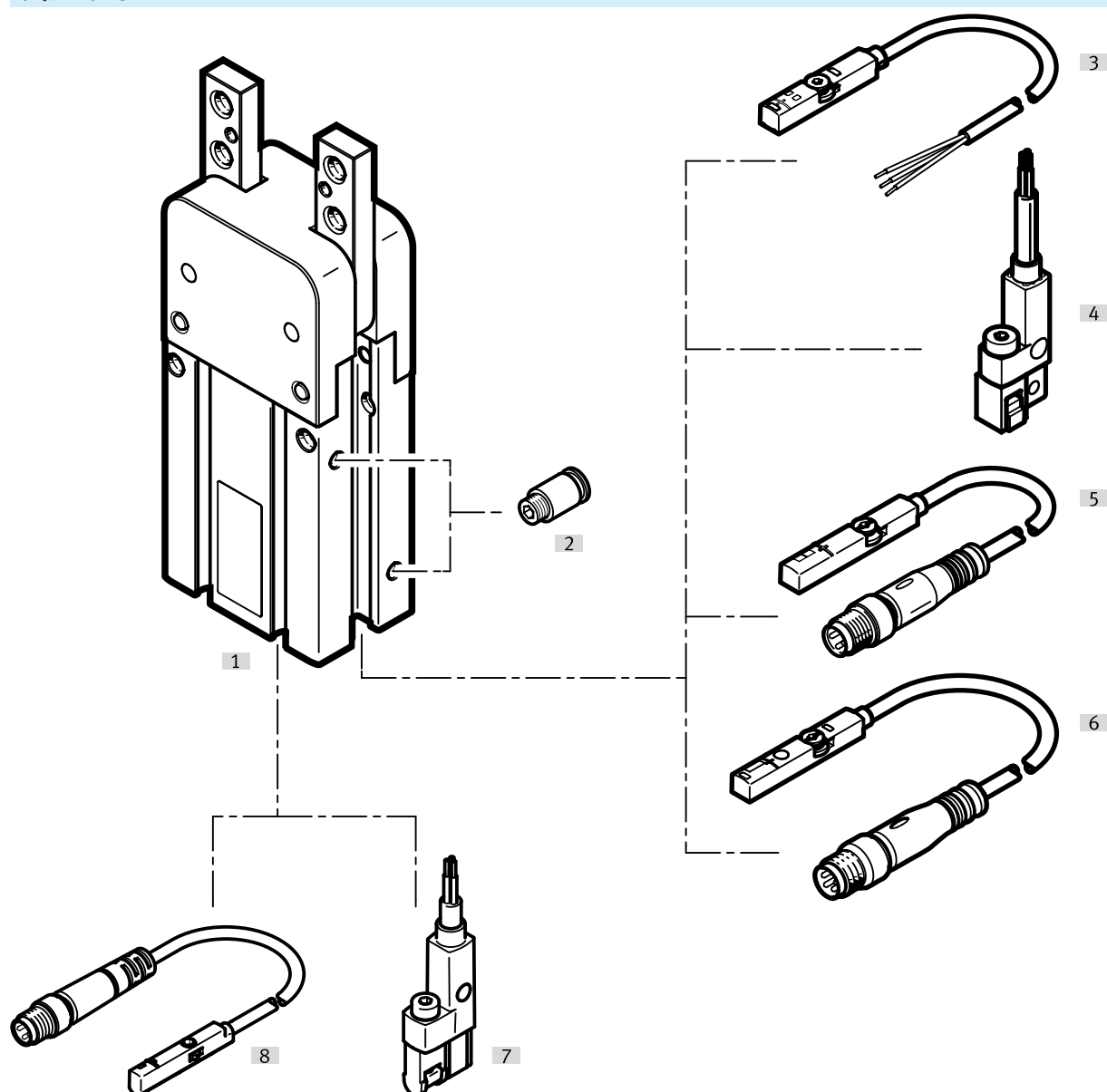
サイズ10



アクセサリ		→ ページ/インターネット
タイプ/発注コード	説明	
[1] ラジアルグリッパ DHRC	複動または単動	dhrc
[2] ワンタッチコネクタ QS	全体公差のある圧縮空気チューブの接続用	qs
[3] 近接センサ SMT-8M	エンドポジションでのピストン位置のセンシング用	24
[4] 近接センサ SMT-8G	エンドポジションでのピストン位置のセンシング用	24
[5] ポジションセンサ SMAT-8M	任意の位置でのピストン位置の照会	25
[6] ポジショントランスミッタ SDAS-MHS	任意の位置でのピストン位置の照会	25

周辺機器一覧

サイズ 16～32

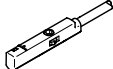


アクセサリ		→ ページ/インターネット
タイプ/発注コード	説明	ット
[1] ラジアルグリッパ DHRC	複動または単動	dhrc
[2] ワンタッチコネクタ QS	全体公差のある圧縮空気チューブの接続用	qs
[3] 近接センサ SMT-8M	エンドポジションでのピストン位置のセンシング用	24
[4] 近接センサ SMT-8G	エンドポジションでのピストン位置のセンシング用	24
[5] ポジションセンサ SMAT-8M	任意の位置でのピストン位置の照会	25
[6] ポジショントランスミッタ SDAS-MHS	任意の位置でのピストン位置の照会	25
[7] 近接センサ SMT-10G	エンドポジションでのピストン位置のセンシング用	24
[8] 近接センサ SMT-10M	エンドポジションでのピストン位置のセンシング用	24

アクセサリ

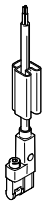
C 溝用近接スイッチ SMT-10M, 無接点 - サイズ 6, 16~32用

リンク [smt](#)

	取付方法	スイッチ出力	電気接続	ケーブル長	製品番号	タイプ
	ねじ込み済み、溝丈夫から挿入	3線, PNP, ノーマルオープン	バラ	2.5 m	551374	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-Q-OE
			M8プラグ, Aコード	0.3 m	551373	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-L-OE
		3線, PNP, ノーマルオープン	バラ	2.5 m	551375	SMT-10M-PS-24V-E-0,3-L-M8D
			M8プラグ, Aコード	0.3 m	551376	SMT-10M-PS-24V-E-0,3-Q-M8D

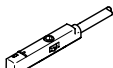
C 溝用近接スイッチ SMT-10G, 無接点 - サイズ 6, 16~32用

リンク [smt](#)

	取付方法	スイッチ出力	電気接続	ケーブル長	製品番号	タイプ
	C溝にクランプ、溝の長手方向に挿入可能	3ワイヤ NPN ノーマルオープン接点	バラ	2.5 m	8065030	SMT-10G-NS-24V-E-2,5Q-OE
			M8プラグ, Aコード	0.3 m	8065029	SMT-10G-NS-24V-E-0,3Q-M8D
		3線, PNP, ノーマルオープン	バラ	2.5 m	547862	SMT-10G-PS-24V-E-2,5Q-OE
			M8プラグ, Aコード	0.3 m	547863	SMT-10G-PS-24V-E-0,3Q-M8D

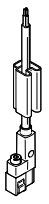
T 溝用近接センサ SMT-8M, 磁気近接

リンク [smt](#)

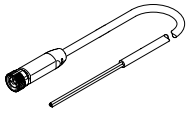
	取付方法	スイッチ出力	電気接続	ケーブル長	製品番号	タイプ
	ねじ込み済み、溝丈夫から挿入	3ワイヤ NPN ノーマルオープン接点	バラ	2.5 m	574338	SMT-8M-A-NS-24V-E-2,5-OE
			M8プラグ, Aコード	0.3 m	574339	SMT-8M-A-NS-24V-E-0,3-M8D
		3線 PNP ノーマルクロース	バラ	7.5 m	574340	SMT-8M-A-PO-24V-E-7,5-OE
			バラ	2.5 m	574335	SMT-8M-A-PS-24V-E-2,5-OE
			M8プラグ, Aコード	0.3 m	574334	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M8D
			M12プラグ, Aコード		574337	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M12

T 溝用近接センサ SMT-8G, 磁気抵抗式

リンク [smt](#)

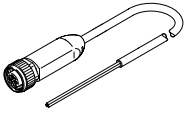
	取付方法	スイッチ出力	電気接続	ケーブル長	製品番号	タイプ
	T溝にクランプ、溝の長手方向に挿入可能	3ワイヤ NPN ノーマルオープン接点	バラ	2.5 m	8065028	SMT-8G-NS-24V-E-2,5Q-OE
			M8プラグ, Aコード	0.3 m	8065027	SMT-8G-NS-24V-E-0,3Q-M8D
		3線, PNP, ノーマルオープン	バラ	2.5 m	547859	SMT-8G-PS-24V-E-2,5Q-OE
			M8プラグ, Aコード	0.3 m	547860	SMT-8G-PS-24V-E-0,3Q-M8D

接続ケーブル NEBA, ストレート, M8

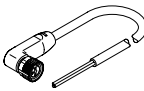
	電気ポート1, 接続方式	電気接続ポート2, 接続方式	電気接続ポート2, 芯数	ケーブル長	製品番号	タイプ
	M8x1, EN 61076-2-104 準拠のAコード	オープンエンド	3	2.5 m	8078223	NEBA-M8G3-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078224	NEBA-M8G3-U-5-N-LE3

アクセサリ

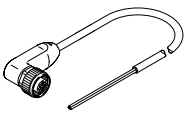
接続ケーブル NEBA, ストレート, M12

	電気ポート1, 接続方式	電気接続ポート2, 接続方式	電気接続ポート2, 芯数	ケーブル長	製品番号	タイプ
	M12x1, EN 61076-2-101 準拠のAコード	オープンエンド	3	2.5 m	8078236	NEBA-M12G5-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078237	NEBA-M12G5-U-5-N-LE3

接続ケーブル NEBA, エルボ, M8

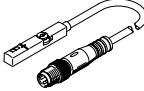
	電気ポート1, 接続方式	電気接続ポート2, 接続方式	電気接続ポート2, 芯数	ケーブル長	製品番号	タイプ
	M8x1, EN 61076-2-104 準拠のAコード	オープンエンド	3	2.5 m	8078230	NEBA-M8W3-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078231	NEBA-M8W3-U-5-N-LE3

接続ケーブル NEBA, エルボ, M12

	電気ポート1, 接続方式	電気接続ポート2, 接続方式	電気接続ポート2, 芯数	ケーブル長	製品番号	タイプ
	M12x1, EN 61076-2-101 準拠のAコード	オープンエンド	3	2.5 m	8078245	NEBA-M12W5-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078246	NEBA-M12W5-U-5-N-LE3

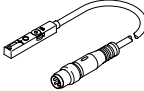
T溝用ポジショントランスミッタ SMAT-8M, M8プラグ, Aコード

リンク [smat](#)

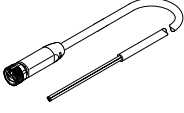
	検出値	アナログアウト プット	電気ポート1, 芯数	ケーブル長	製品番号	タイプ
	52 mm	0~10V	4	0.3 m	553744	SMAT-8M-U-E-0.3-M8D

T溝用ポジショントランスミッタ SDAS, M8プラグ, Aコード

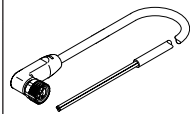
リンク [sdas](#)

	説明	検出値	電気ポート1, 芯数	ケーブル長	製品番号	タイプ
	運転モード: 2つの調整可能なスイッチング出力, 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

接続ケーブル NEBA, ストレート

	電気ポート1, 接続方式	電気接続ポート2, 接続方式	電気接続ポート2, 芯数	ケーブル長	製品番号	タイプ
	M8x1, EN 61076-2-104 準拠のAコード	オープンエンド	4	2.5 m	8078227	NEBA-M8G4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078228	NEBA-M8G4-U-5-N-LE4

アクセサリ

接続ケーブル NEBA, エルボ						
	電気ポート1, 接続方式	電気接続ポ ート2, 接続方式	電気接続ポ ート2, 芯数	ケーブル長	製品番号	タイプ
	M8x1, EN 61076-2-104 準拠のAコード	オープンエンド	4	2.5 m	8078233	NEBA-M8W4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078234	NEBA-M8W4-U-5-N-LE4