

반경 그리퍼 DHRC

FESTO



특징

개요 Link [dhrc](#)

- 그리퍼 조를 측면에서 서포트하여 높은 토크 부하
- 그리퍼 조에서 중앙 정렬 가능
- 최대 반복 정확도
- 최종 위치에서 피스톤 위치를 쿼리하기 위한 근접 스위치 및 임의의 지점에서 피스톤 위치를 쿼리하기 위한 위치 전송기
- 드라이브에 대한 다양한 조정 옵션
- 유연한 사용 가능성: 복동 및 단동 그리퍼로 사용 가능

이 그리퍼는 다음과 같은 적용 사례를 위해 설계되지 않았습니다:

- 절삭 가공
- 침식성 매체
- 연삭 분진
- 용접 스파터

엔지니어링 툴 Link [engineering tools](#)



엔지니어링 도구로 시간을 절약하세요: 최적의 솔루션을 위한 스마트 엔지니어링입니다. 저희의 목표는 여러분의 생산성을 높이는 것입니다. 저희의 엔지니어링 도구는 이러한 목표를 달성하는 데 필수적인 역할을 합니다. 이를 통해 시스템 규모를 올바르게 조정하고, 상상하지 못했던 생산성 잠재력을 활용하고, 전체 가치 사슬에서 추가적인 생산성을 창출할 수 있습니다. 초기 문의부터 기계의 현대화에 이르기까지 프로젝트의 모든 단계에서 유용하게 사용할 수 있는 다양한 도구를 만나게 됩니다.

그리퍼 선택:

- 이 도구를 사용하면 애플리케이션에 대한 정확한 파라미터를 입력하기만 하면 올바른 그리퍼를 찾을 수 있습니다

다이아그램 Link [dhrc](#)



본 문서에 표시된 다이어그램은 온라인에서도 사용할 수 있습니다. 여기에는 정확한 값을 표시할 수 있습니다.

위치 인식

[A] 근접 스위치용

근접 스위치를 사용한 위치 감지를 통해 임의의 위치를 쿼리할 수 있습니다.

그리퍼 기능

[] 복동 [S] 단동 열림

압축 공기 임팩트로 개방 감압 시 개방, 압축 공기로 가압 시 폐쇄

파지력 유지

[NO] 열림

감압 시 스프링 장력으로 개방

타입 코드

001	시리즈		003	위치 인식	
DHRC	반경 그리퍼		A	근접 스위치용	
002	사이즈 [mm]		004	그리퍼 기능	
6	6			복동	
10	10		S	단동 열림	
16	16				
20	20		005	파지력 유지	
25	25			제외	
32	32		NO	열림	

데이터 시트

일반 기술 자료						
사이즈	6	10	16	20	25	32
디자인	연결 방향 측면 강제 안내식 동작 시퀀스					
작동 방식	복동	복동 단동 열림				
그리퍼 기능	방사방향					
그리퍼 조 수	2					
최대 개방각	180 deg					
공압 연결부	M3			M5		
그리퍼 반복 정확도 ¹⁾	≤0.1 mm					
회전 대칭	–	≤0.2 mm				
최대 교환 정확도	≤0.2 mm					
그리퍼 최대 작동 주파수	≤3 Hz			≤2 Hz		
위치 인식	근접 센서용					
고정 방식	옵션: 관통 구멍을 통한 직접 고정 나사산을 이용한 직접 고정	옵션: 관통 구멍을 통한 직접 고정 나사산을 이용한 직접 고정 관통 구멍 및 다웰핀 포함 암나사 및 다웰핀 포함				
설치 위치	임의					

1) 그리퍼 조의 이동 방향으로 100회 연속 스트로크로 일정한 작동 조건에서 끝 위치 분산

작동 및 환경 조건						
사이즈	6	10	16	20	25	32
작동 매체	ISO 8573-1:2010[7:4:4]에 따른 압축공기					
작동/제어 매체 관련 참고 사항	윤활 작동 가능(다른 모드에서 필요함)					
주변 온도 ¹⁾	-10 ... 60°C					
내식성 등급 CRC ²⁾	0 - 부식 스트레스 없음					

1) 근접 센서의 사용 영역에 유의하십시오

2) Festo 규격 FN 940070에 따른 내부식성 등급 KBK 0

부식 스트레스 없음 일반적으로 시중에서 인산염 처리 또는 흑색 산화 마감(필요한 경우 오일 처리)으로만 제공되는 나사산 핀, 서클립, 클램핑 슬리브 등과 같이 시각적으로 관련이 없는 소형 표준 부품과 볼 베어링에 적용됩니다. (구성요소 < CRC3의 경우) 및 플레인 베어링.

작동 압력 DHRC-...						
사이즈	6	10	16	20	25	32
작동 압력	0.25 ... 0.8 MPa		0.1 ... 0.8 MPa			
작동 압력	36.25 ... 116 psi		14.5 ... 116 psi			
작동 압력	2.5 ... 8 bar		1 ... 8 bar			

작동 압력 DHRC-...-NO						
사이즈	10	16	20	25	32	
작동 압력	0.2 ... 0.8 MPa		0.15 ... 0.8 MPa			
작동 압력	29 ... 116 psi		21.75 ... 116 psi			
작동 압력	2 ... 8 bar		1.5 ... 8 bar			

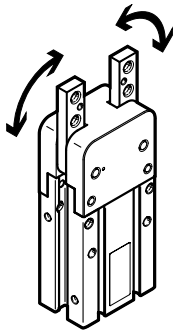
무게 DHRC-...						
사이즈	6	10	16	20	25	32
제품 무게	24.5 g	54 g	111 g	218.4 g	438.5 g	716.5 g

무게 DHRC-...-NO						
사이즈	10	16	20	25	32	
제품 무게	59.5 g	112.5 g	220 g	440 g	720.5 g	

데이터 시트

소재						
사이즈	6	10	16	20	25	32
하우징 소재	단조 알루미늄 합금, 양극 처리					
그리퍼 조 소재	고합금강					
커버캡 소재	단조 알루미늄 합금, 양극 처리					
소재 관련 참고 사항	RoHS 준수					
LABS 적합성	VDMA24364-B2-L					
리튬 이온 배터리 생산에 적합	Cu/Zn/Ni 값이 감소된 배터리 생산에 적합(F1a)					

총 파지 모멘트



파지 모멘트는 개방 각도 내에서 일정하지 않습니다.

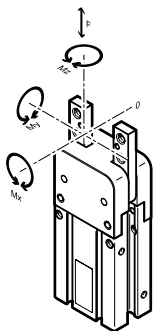
총 그립 토크 DHRC-...

사이즈	6	10	16	20	25	32
0.6MPa(6bar, 87psi)에서의 전체 파지력, 열기	6.7 Ncm	25.3 Ncm	81.1 Ncm	166.2 Ncm	343.6 Ncm	725.6 Ncm
0.6MPa(6bar, 87psi)에서의 전체 파지력, 닫기	4.8 Ncm	20.4 Ncm	66.8 Ncm	134.3 Ncm	277.5 Ncm	600.1 Ncm

총 그립 토크 DHRC-...-NO

사이즈	10	16	20	25	32
0.6MPa(6bar, 87psi)에서의 전체 파지력, 닫기	15.8 Ncm	50.3 Ncm	112 Ncm	239.5 Ncm	539.1 Ncm

그리퍼 조의 하중 특성



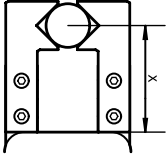
지정된 허용 힘과 토크는 그리퍼 조와 관련 있습니다. 여기에는 레버 암, 작업물 또는 외부 그리퍼 핑거로부터의 추가 중량 힘 및 이동 중에 발생하는 가속력이 포함됩니다. 토크 계산 시, 좌표계의 0 위치(그리퍼 조의 가이드)를 고려해야 합니다.

그리퍼 조의 정적 하중 특성

사이즈	6	10	16	20	25	32
그리퍼 조의 최대 힘 F_z , 정적	12 N	35 N	60 N	100 N	140 N	210 N
그리퍼 조의 최대 토크 M_x , 정적	0.3 Nm	0.5 Nm	2 Nm	4 Nm	7 Nm	12 Nm
그리퍼 조의 최대 토크 M_y , 정적	0.3 Nm	0.5 Nm	1 Nm	2 Nm	4 Nm	8 Nm
그리퍼 조의 최대 토크 M_z , 정적	0.3 Nm	0.5 Nm	2 Nm	4 Nm	7 Nm	12 Nm

데이터 시트

작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 F



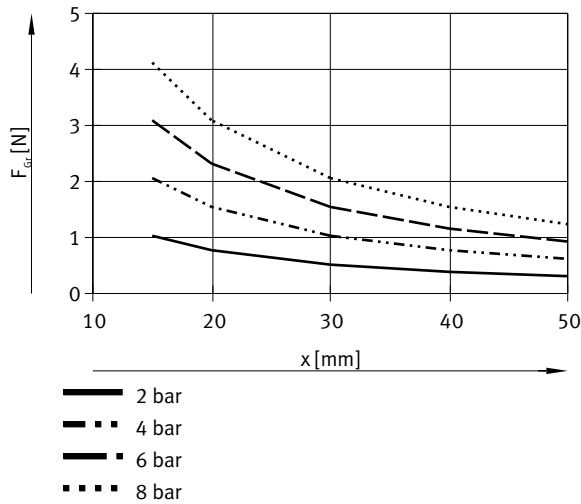
다음 그래프에서 작동 압력 및 레버 암에 따른 파지력을 확인할 수 있습니다.

파지 모멘트는 개방 각도 내에서 일정하지 않습니다.

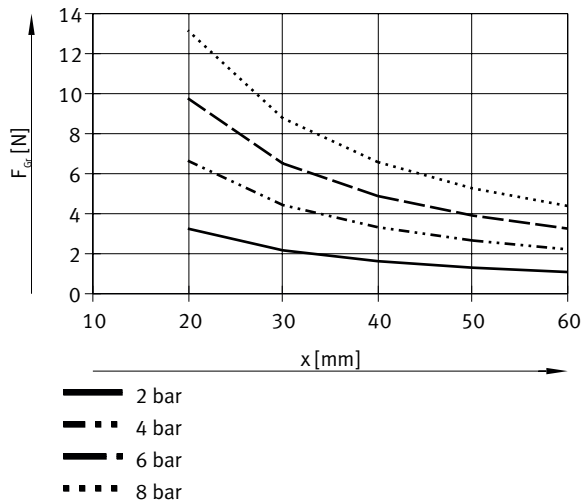
그리퍼 조가 하우징에 대해 수직으로 유지되는 각도보다 작아서는 안 되며, 그렇지 않을 경우 그립력이 저하됩니다.

그리퍼 선택 엔지니어링 소프트웨어 → <https://www.festo.com/x/topic/eng>

작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 F - 외부 파지(달힘), 복동식 - DHRC-6-A

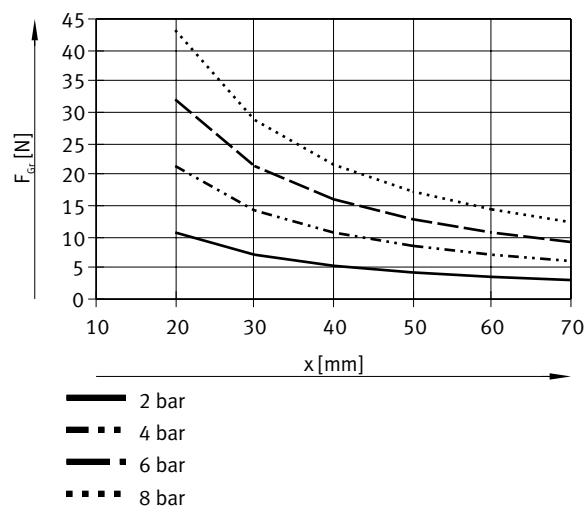


작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 F - 외부 파지(달힘), 복동식 - DHRC-10-A

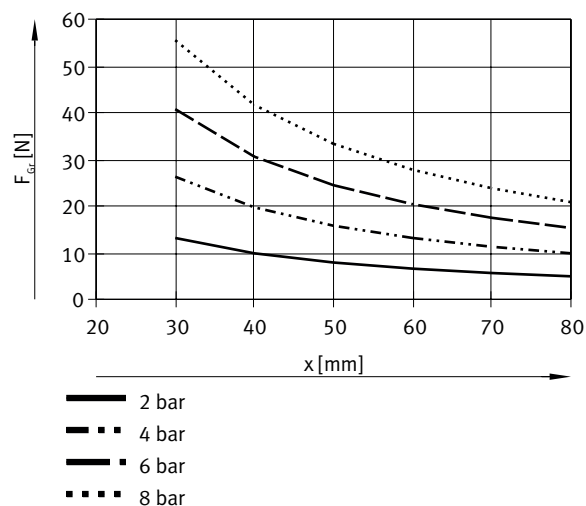


데이터 시트

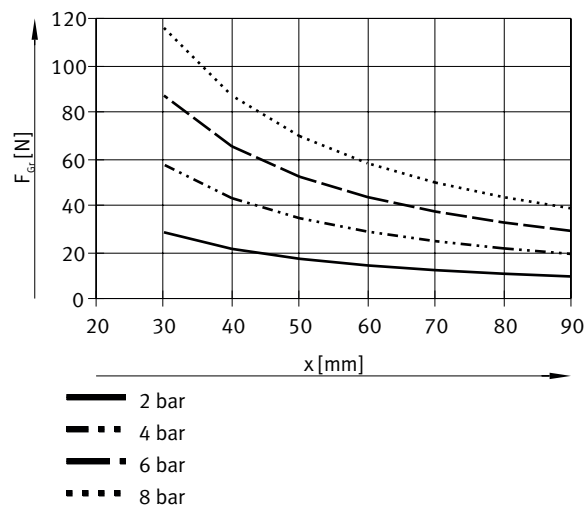
작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 F - 외부 파지(달힘), 복동식 - DHRC-16-A



작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 F - 외부 파지(달힘), 복동식 - DHRC-20-A

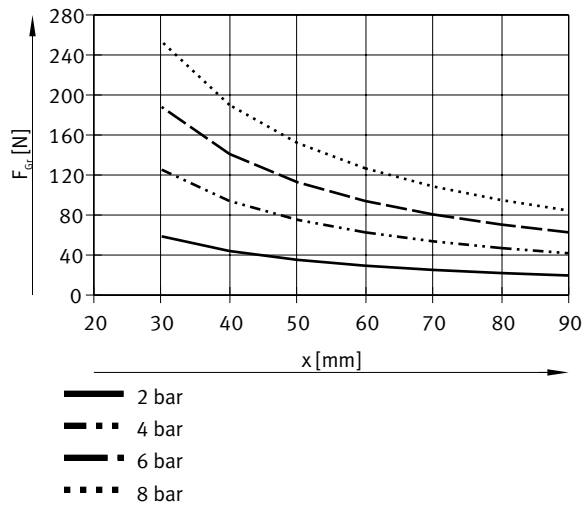


작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 F - 외부 파지(달힘), 복동식 - DHRC-25-A

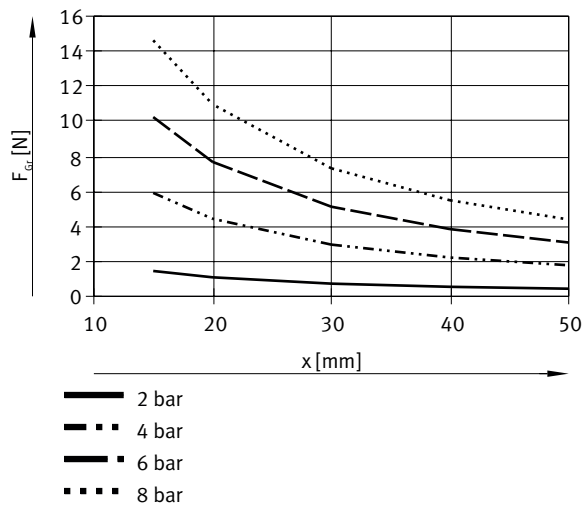


데이터 시트

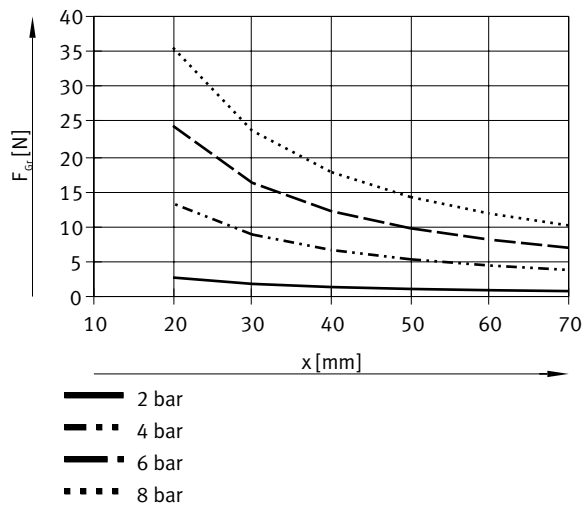
작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 F - 외부 파지(당힘), 복동식 - DHRC-32-A



작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 F - 외부 파지(당힘), 단동식 - DHRC-10-A-S-N0

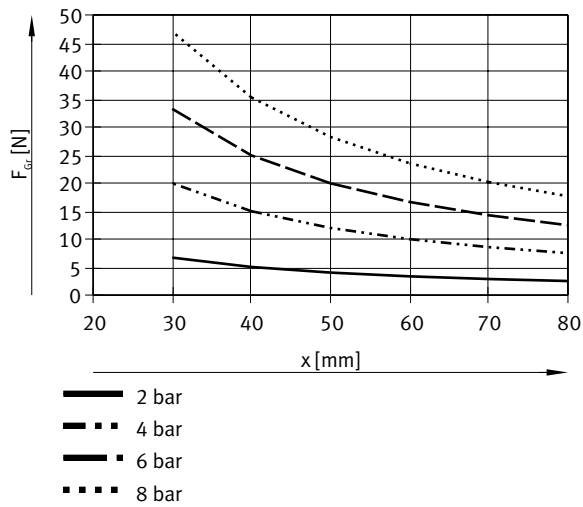


작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 F - 외부 파지(당힘), 단동식 - DHRC-16-A-S-N0

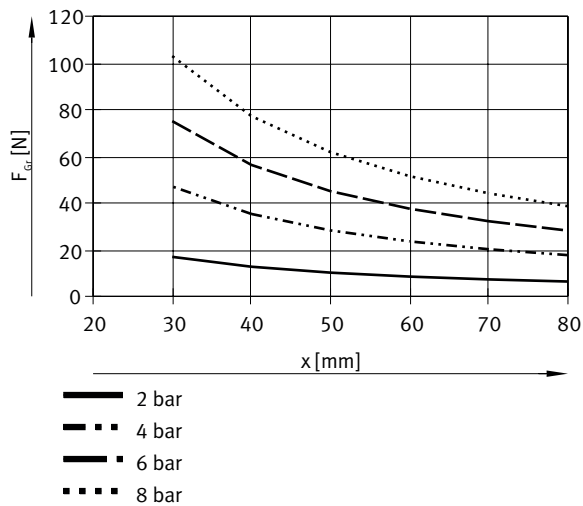


데이터 시트

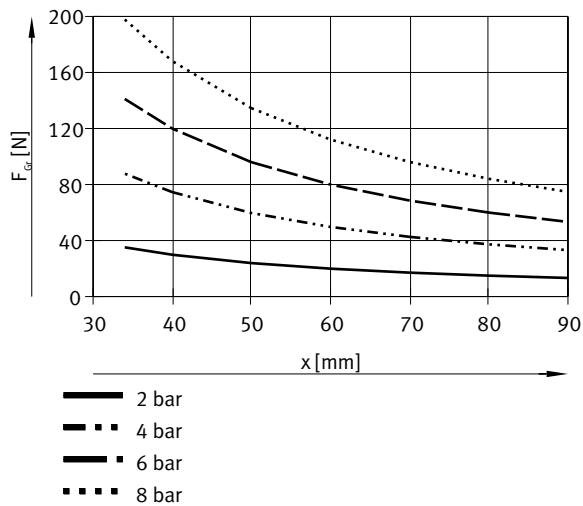
작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 F - 외부 파지(달힘), 단동식 - DHRC-20-A-S-NO



작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 F - 외부 파지(달힘), 단동식 - DHRC-25-A-S-NO

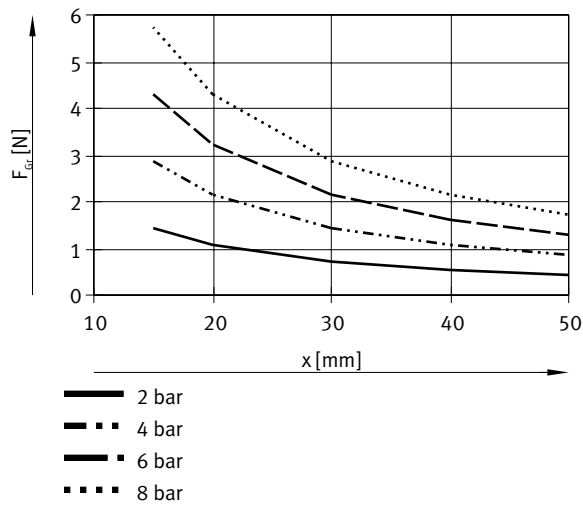


작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 F - 외부 파지(달힘), 단동식 - DHRC-32-A-S-NO

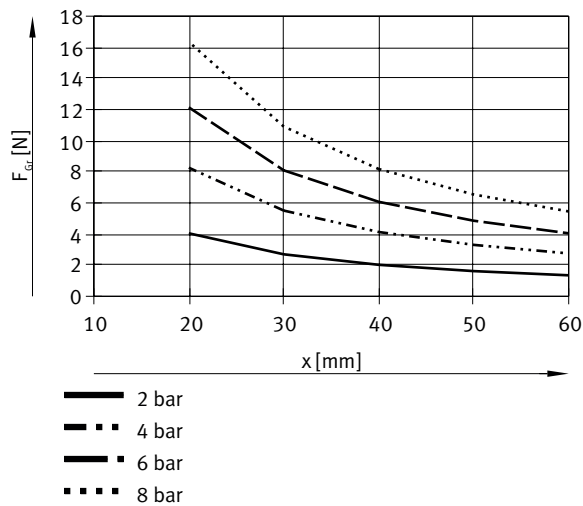


데이터 시트

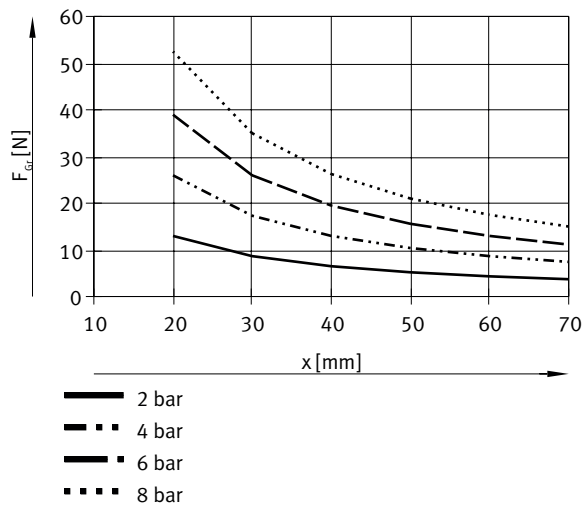
작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 F - 내부 파지(열림), 복동식 - DHRC-6-A



작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 F - 내부 파지(열림), 복동식 - DHRC-10-A

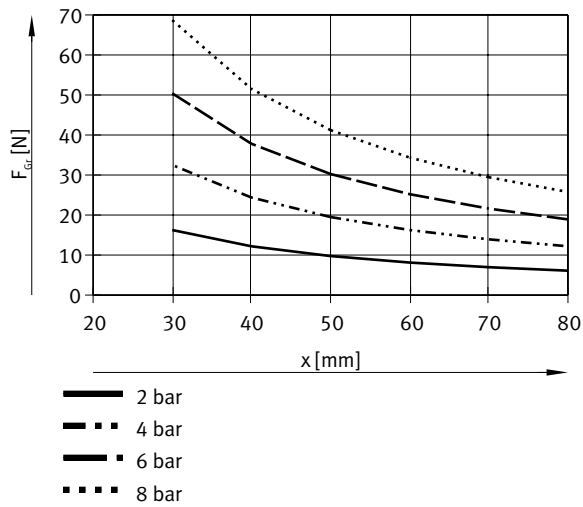


작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 F - 내부 파지(열림), 복동식 - DHRC-16-A

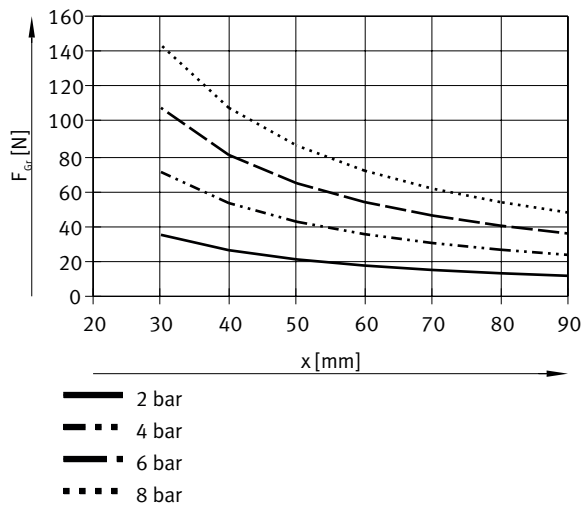


데이터 시트

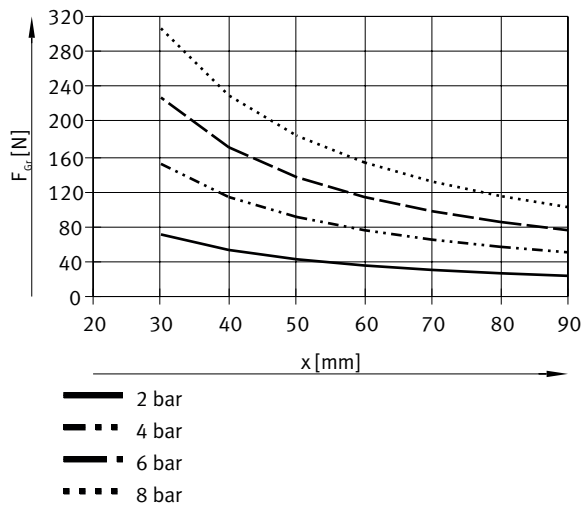
작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 F - 내부 파지(열림), 복동식 - DHRC-20-A



작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 F - 내부 파지(열림), 복동식 - DHRC-25-A

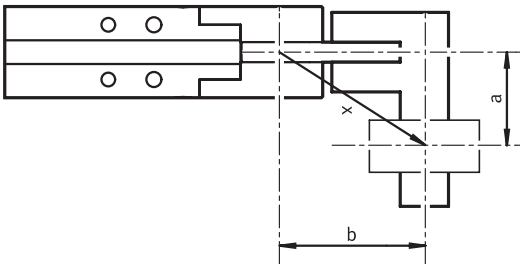


작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 F - 내부 파지(열림), 복동식 - DHRC-32-A



데이터 시트

레버 암 x 및 편심 a 및 b에 따른 0.6 MPa(6 bar, 87 psi)에서의 그리퍼 조당 파지력 F



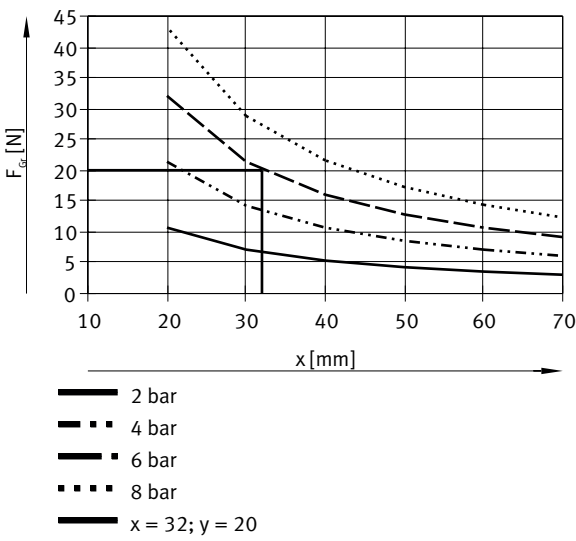
레버 암 x 및 편심 a 및 b에 따른 0.6 MPa(6 bar, 87 psi)에서의 그리퍼 조당 파지력 F

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

편심 파지를 위한 레버 암 x를 계산하려면 공식(좌측)을 사용해야 합니다. 계산된 값 x를 사용하여 파지력 F를 다이어그램에서 확인할 수 있습니다.

계산 예시:
상황:
간격 a = 20mm
간격 b = 25mm
구함:
외부 그리퍼로 사용되는 DHRC-16-A의 경우, 6bar에서의 파지력.

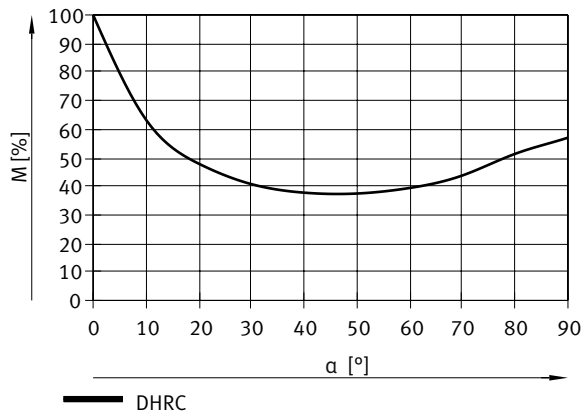
레버 암 x 및 편심 a 및 b에 따른 0.6 MPa(6 bar, 87 psi)에서의 그리퍼 조당 파지력 F



다이어그램에는 파지력에 대해 $F = 20\text{N}$ 의 값을 제공합니다.

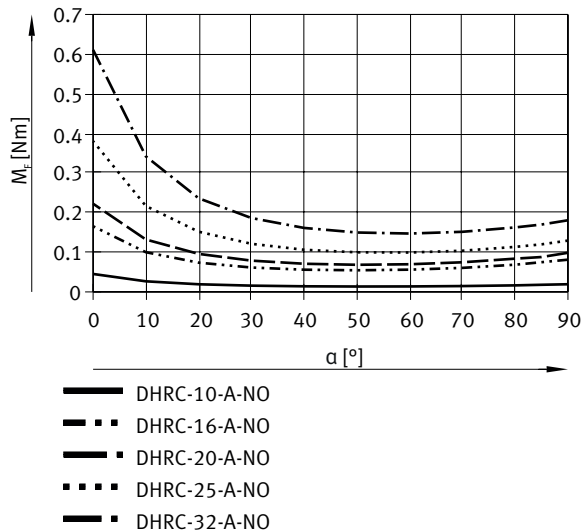
데이터 시트

열리는 각도에 따른 토크 곡선 M



그리퍼 조의 구동 원리로 인해 개방 각도 내의 모멘트는 일정하지 않습니다. 사용 가능한 백분율은 다이어그램에서 확인할 수 있습니다.
개방 각도 0°의 의미: 평행한 그리퍼 조 위치.

개방 각도에 따른 스프링 모멘트 M



사용 사례에 따라 DHRC-...-S-NO에 대한 실제 파지력 M 결정:

내장형 스프링을 포함한 그리퍼, DHRC-...-S-NO(개방)는 필요에 따라 다음과 같이 사용할 수 있습니다: 단독 그리퍼.

사용 가능한 파지 모멘트 M_{Gr} (그리퍼 조당)를 계산하려면 다이어그램에서 파지력 F_{Gr} , 토크 곡선 M 및 스프링 장력 M_F 의 데이터를 적절히 결합해야 합니다.

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

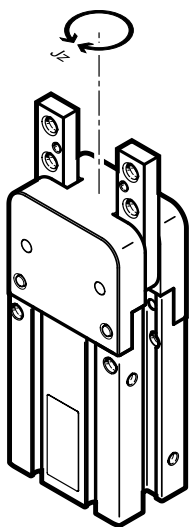
M_{Gr} = 파지 모멘트

F_{Gr} = 파지력

x = 레버 암

M = 토크 곡선

관성 모멘트



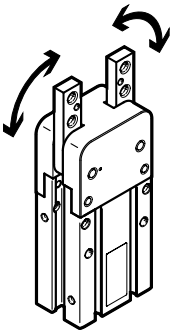
부하가 가해지지 않은 구조 상태에서 외부 그리퍼 핑거 없이 중심축과 관련된 그리퍼의 질량 관성 모멘트.

데이터 시트

관성 토크 DHRC-...						
사이즈	6	10	16	20	25	32
질량 관성 모멘트	0.01 kgcm ²	0.04 kgcm ²	0.132 kgcm ²	0.292 kgcm ²	1.311 kgcm ²	3.105 kgcm ²

관성 토크 DHRC-...-NO					
사이즈	10	16	20	25	32
질량 관성 모멘트	0.044 kgcm ²	0.134 kgcm ²	0.294 kgcm ²	1.316 kgcm ²	3.122 kgcm ²

개방 및 폐쇄 시간

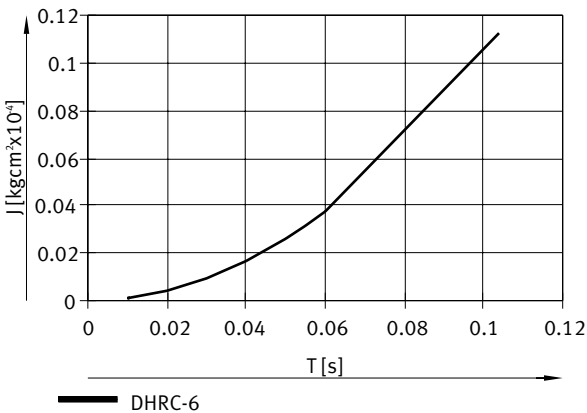


지정된 개폐 시간[ms]은 추가 그리퍼 핑거 없이 수평으로 설치된 그리퍼를 사용하여 실온, 0.6MPa(6bar, 87 psi) 작동 압력에서 측정되었습니다(평균 값 표시).
그리퍼는 더 높은 중량의 힘에 대해 조절되어야 합니다. 이후, 그에 따라 개방 및 폐쇄 시간을 설정해야 합니다.

개방 및 폐쇄 시간 DHRC-...						
사이즈	6	10	16	20	25	32
0.6MPa(6bar, 87psi)에서 최소 개방 시간	10 ms	28 ms	37 ms	44 ms	90 ms	117 ms
0.6MPa(6bar, 87psi)에서 최소 폐쇄 시간	19 ms	43 ms	53 ms	57 ms	117 ms	129 ms

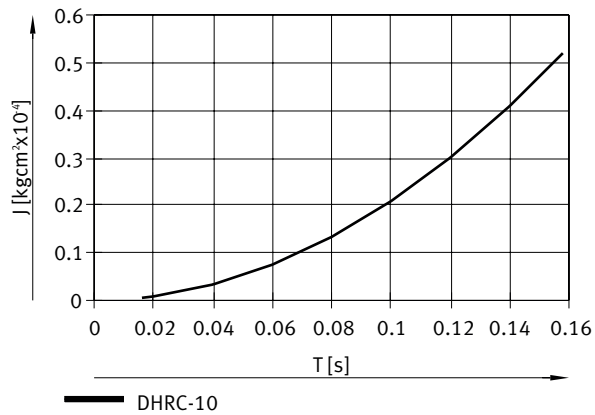
개방 및 폐쇄 시간 DHRC-...-NO					
사이즈	10	16	20	25	32
0.6MPa(6bar, 87psi)에서 최소 개방 시간	53 ms	42 ms	73 ms	147 ms	229 ms
0.6MPa(6bar, 87psi)에서 최소 폐쇄 시간	26 ms	21 ms	32 ms	45 ms	65 ms

그리퍼 핑거의 질량 관성 모멘트에 따라 0.6 MPa(6 bar, 87 psi)로 설정되는 개방 및 폐쇄 시간 T – DHRC-6

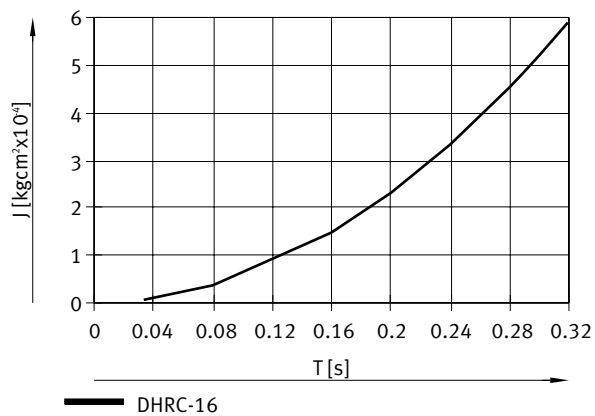


데이터 시트

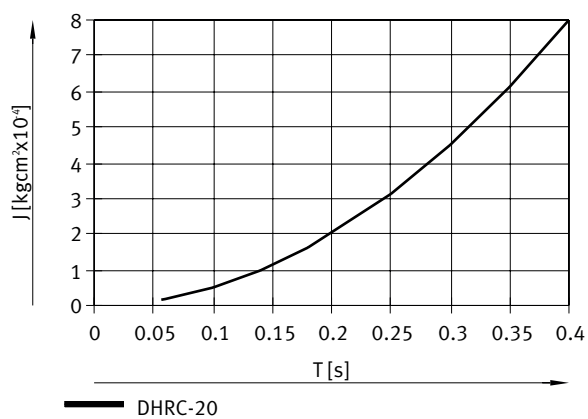
그리퍼 핑거의 질량 관성 모멘트에 따라 0.6 MPa(6 bar, 87 psi)로 설정되는 개방 및 폐쇄 시간 T – DHRC-10



그리퍼 핑거의 질량 관성 모멘트에 따라 0.6 MPa(6 bar, 87 psi)로 설정되는 개방 및 폐쇄 시간 T – DHRC-16

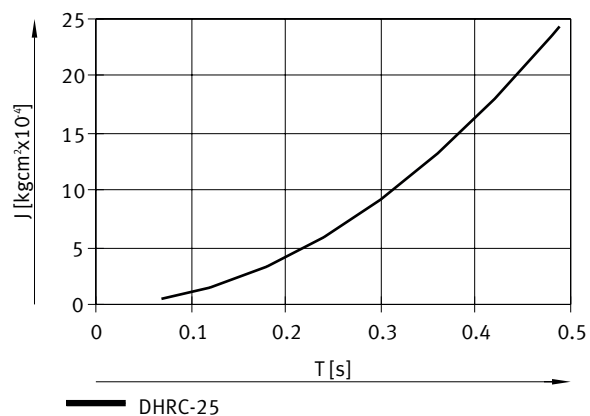


그리퍼 핑거의 질량 관성 모멘트에 따라 0.6 MPa(6 bar, 87 psi)로 설정되는 개방 및 폐쇄 시간 T – DHRC-20

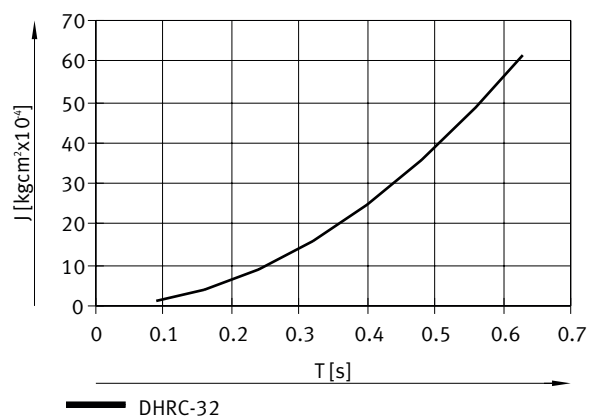


데이터 시트

그리퍼 핑거의 질량 관성 모멘트에 따라 0.6 MPa(6 bar, 87 psi)로 설정되는 개방 및 폐쇄 시간 T – DHRC-25

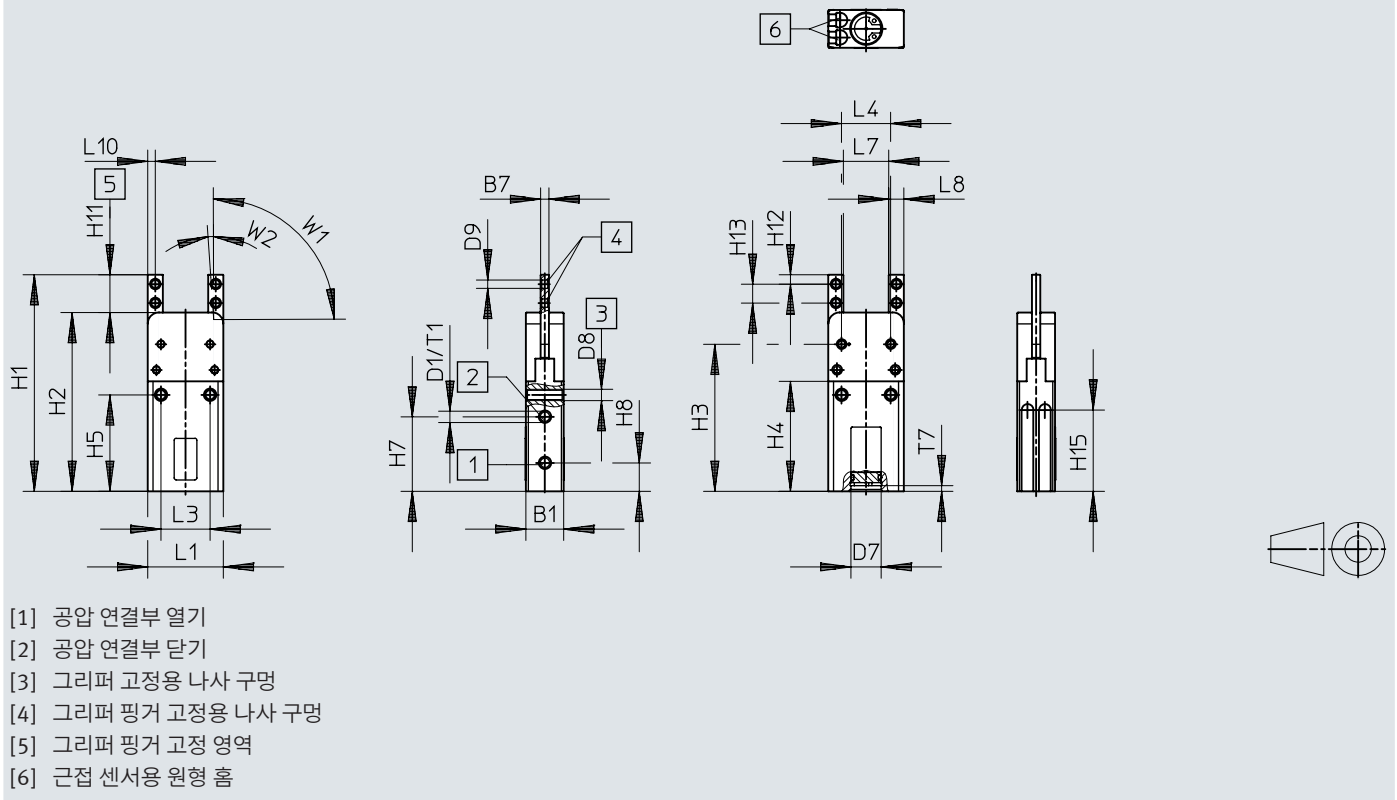


그리퍼 핑거의 질량 관성 모멘트에 따라 0.6 MPa(6 bar, 87 psi)로 설정되는 개방 및 폐쇄 시간 T – DHRC-32



치수

치수 - DHRC-6

CAD 데이터 다운로드 www.festo.com

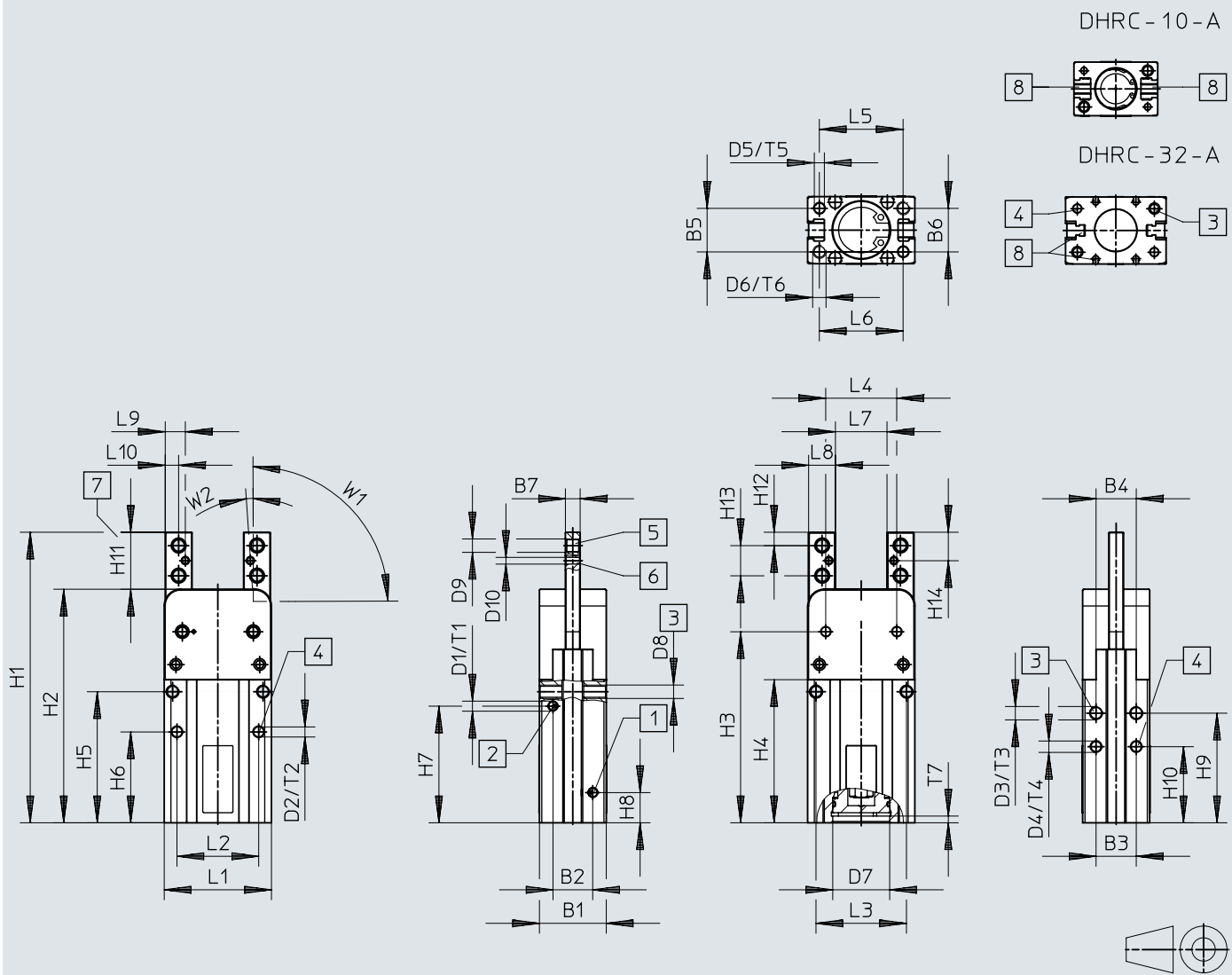
	B1	B7	D1	D7	D8	D9	H1	H2	H3	H4	H5	H7	H8	H11
	+0,3	-0,01 -0,05		∅ H8										-0,2
DHRC-6-A	10	2,2	M3	8	M3	2,2 ^{+0,1}	57,3	47,3	38,9	29,1	25,5	19,7	7,5	10

	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°

치수

치수 - DHRC-10 ... 32

CAD 데이터 다운로드 www.festo.com



- [1] 공압 연결부 열기
- [2] 공압 연결부 닫기
- [3] 그리퍼 고정용 나사 구멍
- [4] 센터링 홀
- [5] 그리퍼 핑거 고정용 나사 구멍
- [6] 그리퍼 핑거 고정 영역
- [7] DHRC-10: 근접 센서용 T 슬롯 DHRC-16 ... 32: 근접 센서용 원형 슬롯 및 T 슬롯

치수

	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																	
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	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																

주문 정보

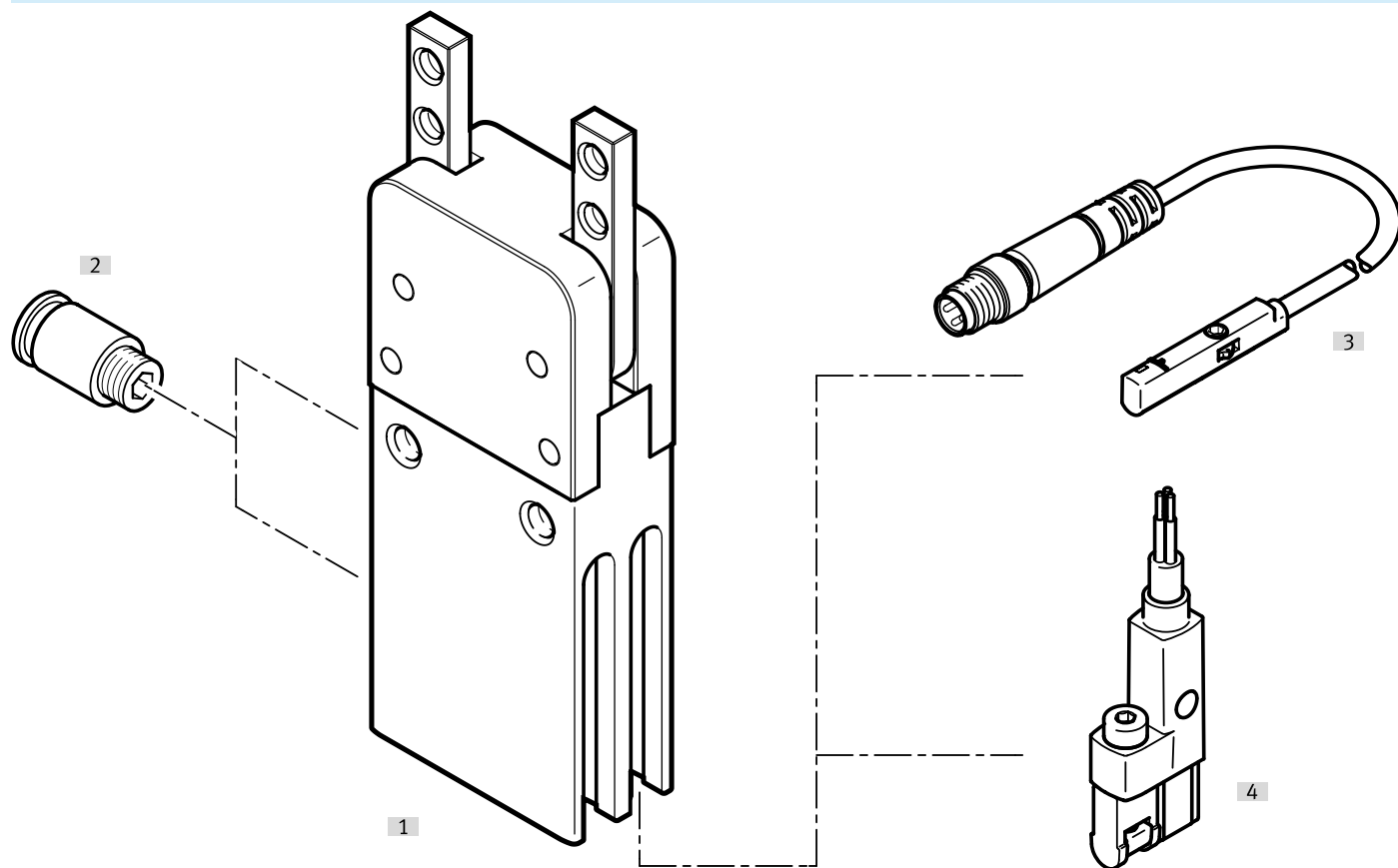
주문 정보					
	사이즈	작동 방식	제품 무게	부품 번호	타입
	6	복동	24.5 g	8125285	DHRC-6-A

주문 정보					
	사이즈	작동 방식	제품 무게	부품 번호	타입
	10	복동	54 g	8125472	DHRC-10-A
		단동 열림	59.5 g	8133559	DHRC-10-A-S-NO

주문 정보					
	사이즈	작동 방식	제품 무게	부품 번호	타입
	16	복동	111 g	8128723	DHRC-16-A
		단동 열림	112.5 g	8128721	DHRC-16-A-S-NO
	20	복동	218.4 g	8128697	DHRC-20-A
		단동 열림	220 g	8128698	DHRC-20-A-S-NO
	25	복동	438.5 g	8128142	DHRC-25-A
		단동 열림	440 g	8133557	DHRC-25-A-S-NO
	32	복동	716.5 g	8128107	DHRC-32-A
		단동 열림	720.5 g	8133558	DHRC-32-A-S-NO

액세서리 개요

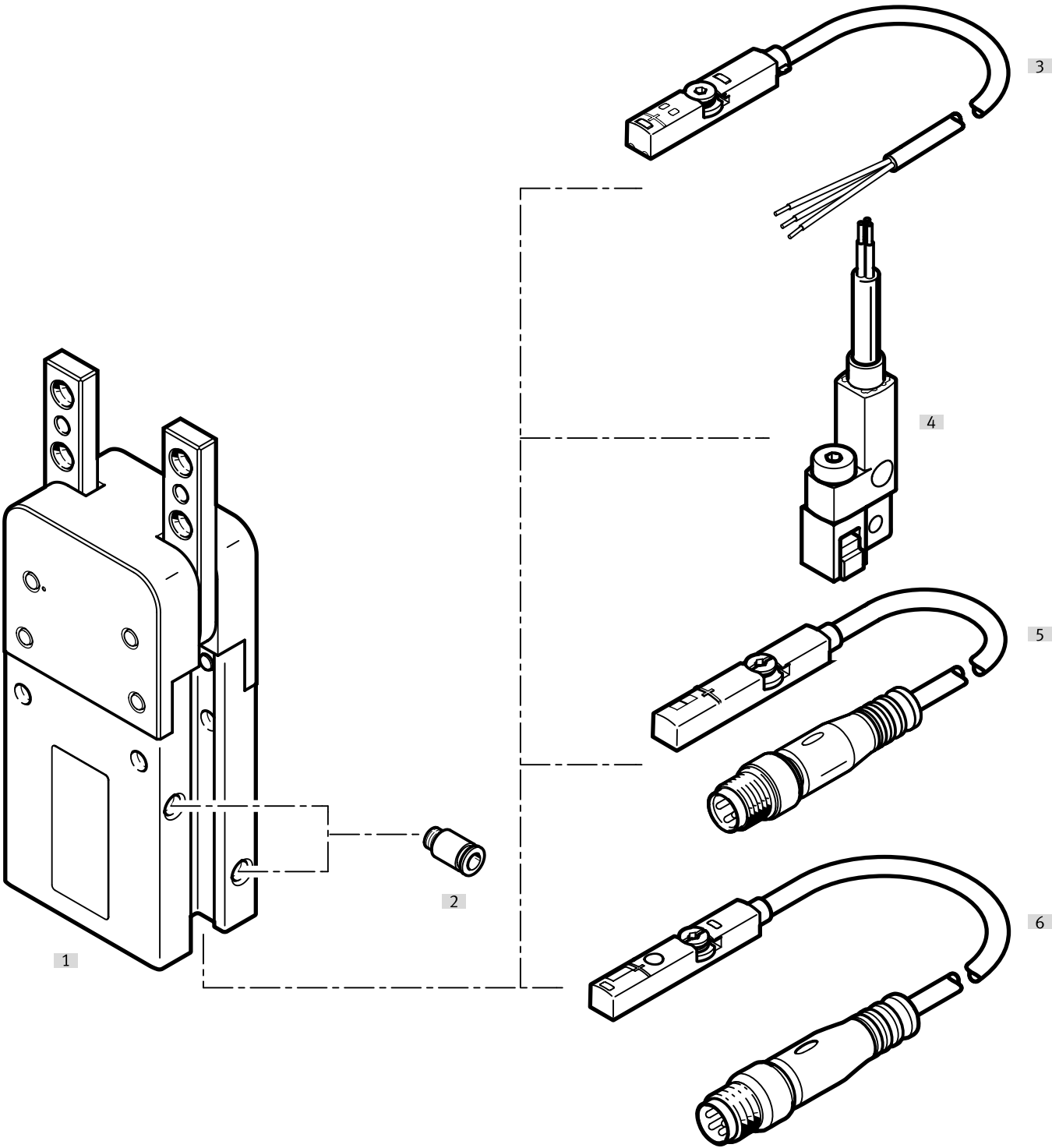
사이즈 6



액세서리		→ 페이지/인터넷
타입/주문 코드	설명	
[1] 반경 그리퍼 DHRC	복동	dhrc
[2] 푸시인 피팅 QS	외부 허용 압축공기 호스 연결용	qs
[3] 근접 센서 SMT-10M	최종 위치에서 피스톤 위치 조회용	24
[4] 근접 센서 SMT-10G	최종 위치에서 피스톤 위치 조회용	24

액세서리 개요

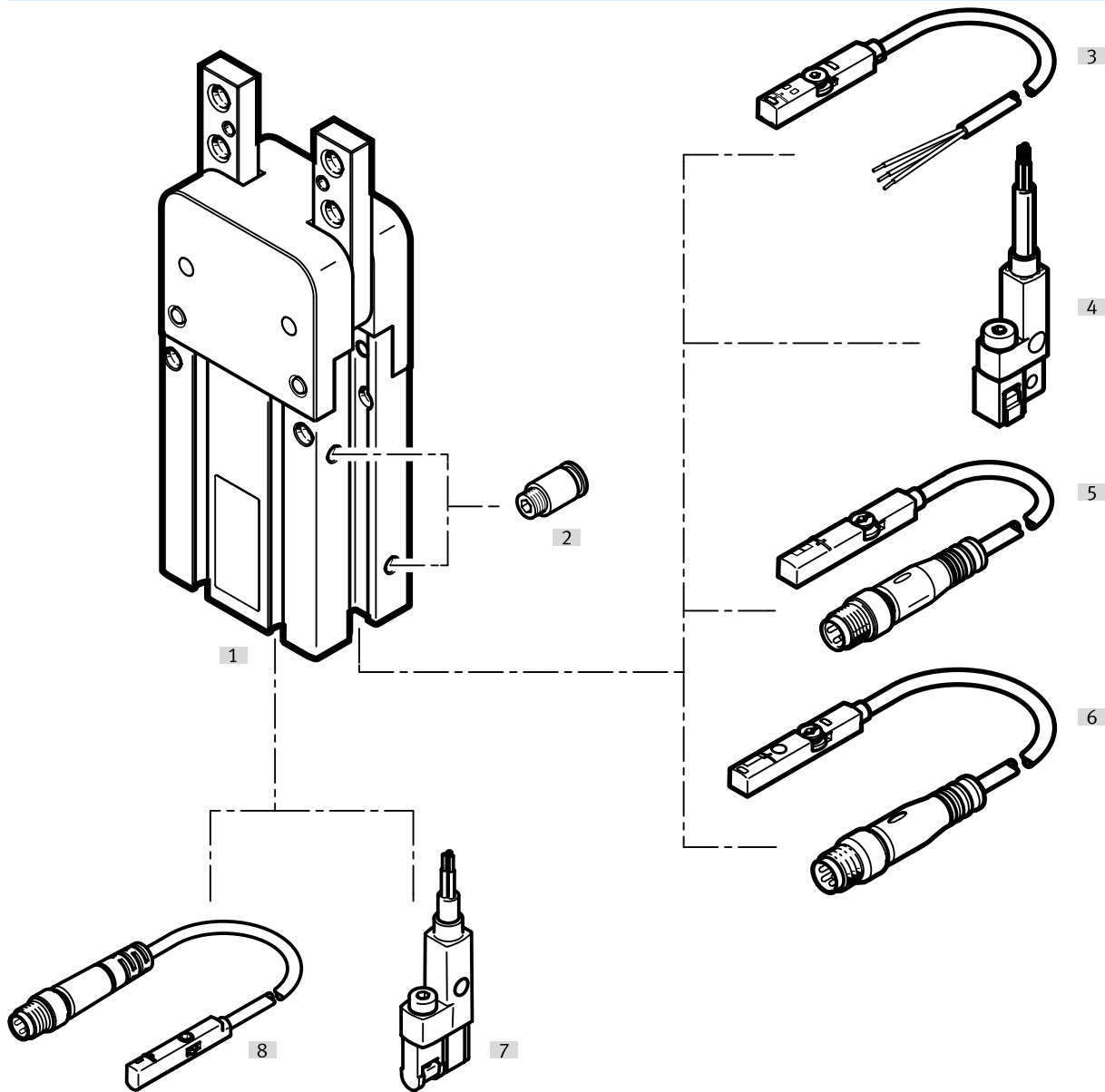
사이즈 10



액세서리		→ 페이지/인터넷
타입/주문 코드	설명	
[1] 반경 그리퍼 DHRC	복동 또는 단동	dhrc
[2] 푸시인 피팅 QS	외부 허용 압축공기 호스 연결용	qs
[3] 근접 센서 SMT-8M	최종 위치에서 피스톤 위치 조회용	24
[4] 근접 센서 SMT-8G	최종 위치에서 피스톤 위치 조회용	24
[5] 위치 전송기 SMAT-8M	임의의 지점에서 피스톤 위치 조회용	25
[6] 위치 전송기 SDAS-MHS	임의의 지점에서 피스톤 위치 조회용	25

액세서리 개요

사이즈 16 ... 32

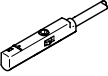


액세서리		→ 페이지/인터넷
타입/주문 코드	설명	
[1] 반경 그리퍼 DHRC	복동 또는 단동	dhrc
[2] 푸시인 피팅 QS	외부 허용 압축공기 호스 연결용	qs
[3] 근접 센서 SMT-8M	최종 위치에서 피스톤 위치 조회용	24
[4] 근접 센서 SMT-8G	최종 위치에서 피스톤 위치 조회용	24
[5] 위치 전송기 SMAT-8M	임의의 지점에서 피스톤 위치 조회용	25
[6] 위치 전송기 SDAS-MHS	임의의 지점에서 피스톤 위치 조회용	25
[7] 근접 센서 SMT-10G	최종 위치에서 피스톤 위치 조회용	24
[8] 근접 센서 SMT-10M	최종 위치에서 피스톤 위치 조회용	24

액세서리

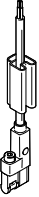
원형 슬롯용 근접 센서 SMT-10M, 자기 저항

Link [smt](#)

	고정 방식	스위칭 출력	전기 연결부	케이블 길이	부품 번호	타입
	나사 고정, 위에서 홈 안에 삽입 가능	3전선 PNP 상개 접점	개방형 종단부	2.5 m	551374	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-Q-OE
			플러그 M8, A 코딩	0.3 m	551373	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-L-OE
		3전선 PNP 상개 접점	개방형 종단부	2.5 m	551375	SMT-10M-PS-24V-E-0,3-L-M8D
			플러그 M8, A 코딩	0.3 m	551376	SMT-10M-PS-24V-E-0,3-Q-M8D

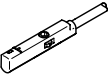
원형 슬롯용 근접 센서 SMT-10G, 자기 저항

Link [smt](#)

	고정 방식	스위칭 출력	전기 연결부	케이블 길이	부품 번호	타입
	C 슬롯에 클램핑됨, 세로 방향으로 홈 안에 삽입 가능	3전선 NPN 상개 접점	개방형 종단부	2.5 m	8065030	SMT-10G-NS-24V-E-2,5Q-OE
			플러그 M8, A 코딩	0.3 m	8065029	SMT-10G-NS-24V-E-0,3Q-M8D
		3전선 PNP 상개 접점	개방형 종단부	2.5 m	547862	SMT-10G-PS-24V-E-2,5Q-OE
			플러그 M8, A 코딩	0.3 m	547863	SMT-10G-PS-24V-E-0,3Q-M8D

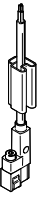
T 슬롯용 근접 센서 SMT-8M, 자기 저항

Link [smt](#)

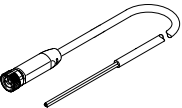
	고정 방식	스위칭 출력	전기 연결부	케이블 길이	부품 번호	타입
	나사 고정, 위에서 홈 안에 삽입 가능	3전선 NPN 상개 접점	개방형 종단부	2.5 m	574338	SMT-8M-A-NS-24V-E-2,5-OE
			플러그 M8, A 코딩	0.3 m	574339	SMT-8M-A-NS-24V-E-0,3-M8D
		3와이어 PNP 상폐 접점	개방형 종단부	7.5 m	574340	SMT-8M-A-PO-24V-E-7,5-OE
			플러그 M8, A 코딩	2.5 m	574335	SMT-8M-A-PS-24V-E-2,5-OE
		3전선 PNP 상개 접점	플러그 M8, A 코딩	0.3 m	574334	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M8D
			플러그 M12, A 코딩	0.3 m	574337	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M12

T 슬롯용 근접 센서 SMT-8G, 자기 저항

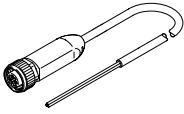
Link [smt](#)

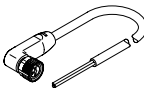
	고정 방식	스위칭 출력	전기 연결부	케이블 길이	부품 번호	타입
	T 홈에 클램핑됨, 세로 방향으로 홈 안에 삽입 가능	3전선 NPN 상개 접점	개방형 종단부	2.5 m	8065028	SMT-8G-NS-24V-E-2,5Q-OE
			플러그 M8, A 코딩	0.3 m	8065027	SMT-8G-NS-24V-E-0,3Q-M8D
		3전선 PNP 상개 접점	개방형 종단부	2.5 m	547859	SMT-8G-PS-24V-E-2,5Q-OE
			플러그 M8, A 코딩	0.3 m	547860	SMT-8G-PS-24V-E-0,3Q-M8D

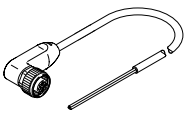
연결 라인 NEBA, 직선형, 연결 M8

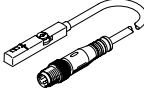
	전기 연결부 1, 연결 기술	전기 연결부 2, 연결 기술	전기 연결부 2, 핀/심 수	케이블 길이	부품 번호	타입
	M8x1, EN 61076-2-104에 따라 A 코딩됨	개방형 단부	3	2.5 m	8078223	NEBA-M8G3-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078224	NEBA-M8G3-U-5-N-LE3

액세서리

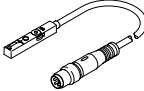
연결 라인 NEBA, 직선형, M12 연결						
	전기 연결부 1, 연결 기술	전기 연결부 2, 연결 기술	전기 연결부 2, 핀/심 수	케이블 길이	부품 번호	타입
	M12x1, EN 61076-2-101 에 따라 A 코딩 됨	개방형 단부	3	2.5 m	8078236	NEBA-M12G5-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078237	NEBA-M12G5-U-5-N-LE3

연결 라인 NEBA, 앵글형, M8 연결						
	전기 연결부 1, 연결 기술	전기 연결부 2, 연결 기술	전기 연결부 2, 핀/심 수	케이블 길이	부품 번호	타입
	M8x1, EN 61076-2-104 에 따라 A 코딩 됨	개방형 단부	3	2.5 m	8078230	NEBA-M8W3-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078231	NEBA-M8W3-U-5-N-LE3

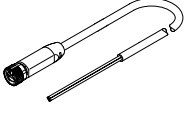
연결 라인 NEBA, 앵글형, M12 연결						
	전기 연결부 1, 연결 기술	전기 연결부 2, 연결 기술	전기 연결부 2, 핀/심 수	케이블 길이	부품 번호	타입
	M12x1, EN 61076-2-101 에 따라 A 코딩 됨	개방형 단부	3	2.5 m	8078245	NEBA-M12W5-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078246	NEBA-M12W5-U-5-N-LE3

T 슬롯용 위치 전송기 SMAT-8M, 커넥터 M8, A 코딩됨						
	감지 범위	아날로그 출력	전기 연결부 1, 핀/선 수	케이블 길이	부품 번호	타입
	52 mm	0 ~ 10 V	4	0.3 m	553744	SMAT-8M-U-E-0,3-M8D

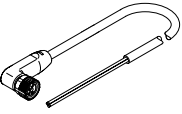
Link [smat](#)

T 슬롯용 위치 전송기 SDAS, 커넥터 M8, A 코딩됨						
	설명	감지 범위	전기 연결부 1, 핀/선 수	케이블 길이	부품 번호	타입
	작동 모드: 2개 의 조정 가능한 스위칭 출력; 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

Link [sdas](#)

연결 라인 NEBA, 직선형						
	전기 연결부 1, 연결 기술	전기 연결부 2, 연결 기술	전기 연결부 2, 핀/심 수	케이블 길이	부품 번호	타입
	M8x1, EN 61076-2-104 에 따라 A 코딩 됨	개방형 단부	4	2.5 m	8078227	NEBA-M8G4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078228	NEBA-M8G4-U-5-N-LE4

액세서리

연결 라인 NEBA, 앵글형						
	전기 연결부 1, 연결 기술	전기 연결부 2, 연결 기술	전기 연결부 2, 핀/심 수	케이블 길이	부품 번호	타입
	M8x1, EN 61076-2-104 에 따라 A 코딩 됨	개방형 단부	4	2.5 m	8078233	NEBA-M8W4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078234	NEBA-M8W4-U-5-N-LE4