

Chwytek promieniowy DHRC

FESTO



Główne cechy

Krótki przegląd

Link [dhrc](#)

- Wysokie obciążenie momentem ze względu na boczne podparcie szczęk chwytaka
- Możliwości centrowania szczęk chwytaka
- Maks. dokładność powtarzalności
- Wyłącznik zbliżeniowy do odczytu pozycji tłoka w położeniach krańcowych i przetwornik położenia do odczytu pozycji tłoka w dowolnym miejscu
- Wiele opcji montażu na napędach
- Elastyczne możliwości zastosowania: Opcjonalnie może być stosowany jako chwytak dwustronnego i jednostronnego działania

Chwytki te nie są przeznaczone do następujących lub podobnych zastosowań:

- Obróbka skrawaniem
- Agresywne media
- Pył szlifierski
- Odpryski spawalnicze

Engineering Tools

Link [engineering tools](#)



Oszczędność czasu dzięki narzędziom inżynierskim: Inteligentna inżynieria dla optymalnego rozwiązania. Naszym celem jest zwiększenie produktywności. A narzędzia inżynierskie istotnie się do tego przyczyniają. W całym łańcuchu wartości pomagają prawidłowo zaprojektować system, wykorzystać nieoczekiwane rezerwy produktywności lub uzyskać większą wydajność. Od pierwszego kontaktu po modernizację maszyny - na każdym etapie projektu natrafisz się na liczne narzędzia, które Ci się przydadzą.

Wybór chwytaka:

- Narzędzie to pomaga znaleźć odpowiednie chwytaki poprzez proste wprowadzanie dokładnych parametrów dla danego zastosowania

Wykresy

Link [dhrc](#)



Wykresy przedstawione w tym dokumencie są również dostępne online. Tam możliwe jest wyświetlanie precyzyjnych wartości.

Sygnalizacja położenia

[A] Do czujników zbliżeniowych

Dzięki zastosowaniu wyłączników zbliżeniowych można wykryć każde położenie.

Funkcja chwytaka

[] Dwustronnego działania

Otwieranie lub zamykanie pod wpływem sprężonego powietrza

[S] Jednostronnego działania, otwarty

Otwarty w stanie bezciśnieniowym. Zamknięty po doprowadzeniu sprężonego powietrza

Zabezpieczenie siły chwytania

[NO] Otwieranie

W stanie bezciśnieniowym otwarty pod wpływem działania siły sprężyny

Kod zamówieniowy

001	Seria		003	Sygnalizacja położenia	
DHRC	Chwytek promieniowy		A	Do czujników zbliżeniowych	
002	Wielkość [mm]		004	Funkcja chwytaka	
6	6			Dwustronnego działania	
10	10		S	Jednostronnego działania, otwarty	
16	16		005	Zabezpieczenie siły chwytania	
20	20			Bez	
25	25		NO	Otwieranie	
32	32				

Dane techniczne

Ogólne dane techniczne						
Wielkość	6	10	16	20	25	32
Konstrukcja	Kierunek przyłączenia z boku wymuszony przebieg ruchu					
Sposób działania	Dwustronnego działania	Dwustronnego działania Jednostronnego działania otwarty				
Funkcja chwytaka	Promieniowy					
Liczba szczęk chwytaka	2					
Maks. kąt otwarcia	180 stopień					
Przyłącze pneumatyczne	M3			M5		
Dokładność powtarzalności chwytaka ¹⁾	≤0,1 mm					
Symetria obrotowa	–	≤0,2 mm				
Maks. zmiennosc	≤0,2 mm					
Maks. częstotliwość robocza chwytaka	≤3 Hz			≤2 Hz		
Sygnalizacja położenia	do wyłącznika zbliżeniowego					
Typ mocowania	Opcjonalnie: Mocowanie bezpośrednie przez otwór przelotowy Montaż bezpośredni przy pomocy gwintu	Opcjonalnie: Mocowanie bezpośrednie przez otwór przelotowy Montaż bezpośredni przy pomocy gwintu z otworem przelotowym i kołkiem pasowanym przy pomocy gwintu wew. i kołka pasowanego				
Pozycja montażu	dowolny					

1) Rozrzut położenia końcowego w stałych warunkach pracy przy 100 kolejnych skokach w kierunku ruchu szczęk chwytaka

Warunki pracy i otoczenia						
Wielkość	6	10	16	20	25	32
Medium robocze	Sprężone powietrze wg ISO 8573-1:2010 [7:4:4]					
Uwaga dotycząca medium roboczego/sterującego	Możliwa praca z powietrzem olejonym (po rozpoczęciu olejowania trzeba je kontynuować)					
Temperatura otoczenia ¹⁾	-10 ... 60°C					
Klasa odporności korozyjnej wg normy Festo ²⁾	0 - Brak obciążenia korozyjnego					

1) Należy zwrócić uwagę na zakres stosowania wyłączników zbliżeniowych

2) Klasa odporności na korozję KBK 0 wg normy Festo FN 940070

Brak odporności na korozję. Dotyczy małych, wizualnie nieistotnych części znormalizowanych, takich jak trzpienie gwintowane, pierścienie Seegera, tulejki rozprężne itp., które są zwykle dostępne na rynku tylko w wersji fosforanowanej lub oksydowanej na czarno (ew. nasmarowanej), a także łożysk kulkowych (dla elementów < CRC3) i łożysk ślizgowych.

Ciśnienie robocze DHRC-...						
Wielkość	6	10	16	20	25	32
Ciśnienie robocze	0,25 ... 0,8 MPa		0,1 ... 0,8 MPa			
Ciśnienie robocze	36,25 ... 116 psi		14,5 ... 116 psi			
Ciśnienie robocze	2,5 ... 8 bar		1 ... 8 bar			

Ciśnienie robocze DHRC-...-NO						
Wielkość	10	16	20	25	32	
Ciśnienie robocze	0,2 ... 0,8 MPa		0,15 ... 0,8 MPa			
Ciśnienie robocze	29 ... 116 psi		21,75 ... 116 psi			
Ciśnienie robocze	2 ... 8 bar		1,5 ... 8 bar			

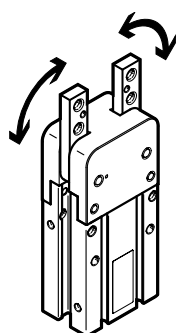
Waga DHRC-...						
Wielkość	6	10	16	20	25	32
Waga produktu	24,5 g	54 g	111 g	218,4 g	438,5 g	716,5 g

Waga DHRC-...-NO						
Wielkość	10	16	20	25	32	
Waga produktu	59,5 g	112,5 g	220 g	440 g	720,5 g	

Dane techniczne

Materiały						
Wielkość	6	10	16	20	25	32
Materiał obudowy	Stop aluminium, anodowany					
Materiał szczęk chwytaka	Stal wysokostopowa					
Materiał zaślepki	Stop aluminium, anodowany					
Informacja o materiałach	Zgodność z dyrektywą RoHS					
Zgodność z LABS	VDMA24364-B2-L					
Przydatność do produkcji akumulatorów litowo-jonowych	Nadaje się do zastosowań przy produkcji akumulatorów, obniżone wartości Cu/Zn/Ni (F1a)					

Całkowity moment chwytania



Moment chwytania nie jest stały w zakresie kąta otwarcia.

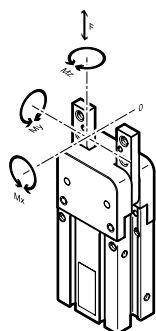
Całkowity moment chwytania DHRC-...

Wielkość	6	10	16	20	25	32
Całkowity moment chwytania przy 0,6 MPa (6 bar, 87 psi), otwarcie	6,7 Ncm	25,3 Ncm	81,1 Ncm	166,2 Ncm	343,6 Ncm	725,6 Ncm
Całkowity moment chwytania przy 0,6 MPa (6 bar, 87 psi), zamykanie	4,8 Ncm	20,4 Ncm	66,8 Ncm	134,3 Ncm	277,5 Ncm	600,1 Ncm

Całkowity moment chwytania DHRC-...-NO

Wielkość	10	16	20	25	32
Całkowity moment chwytania przy 0,6 MPa (6 bar, 87 psi), zamykanie	15,8 Ncm	50,3 Ncm	112 Ncm	239,5 Ncm	539,1 Ncm

Charakterystyka obciążenia na szczękach chwytaka



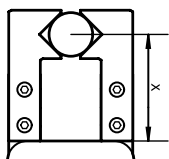
Podane dopuszczalne siły i momenty odnoszą się do jednej szczęki chwytaka. Uwzględniają one ramię dźwigni, dodatkowe siły ciężaru wynikające z przedmiotu obrabianego lub zewnętrznych palców chwytaka oraz siły przyspieszenia występujące podczas ruchu. Przy obliczaniu momentów należy uwzględnić pozycję 0 układu współrzędnych (prowadnica szczęki chwytaka).

Dane techniczne

Charakterystyka obciążenia statycznego na szczękach chwytaka

Wielkość	6	10	16	20	25	32
Maks. siła na szczękach chwytaka F_z , statyczna	12 N	35 N	60 N	100 N	140 N	210 N
Maks. moment na szczęce chwytaka M_x , statyczny	0,3 Nm	0,5 Nm	2 Nm	4 Nm	7 Nm	12 Nm
Maks. moment na szczęce chwytaka M_y statyczny	0,3 Nm	0,5 Nm	1 Nm	2 Nm	4 Nm	8 Nm
Maks. moment na szczęce chwytaka M_z statyczny	0,3 Nm	0,5 Nm	2 Nm	4 Nm	7 Nm	12 Nm

Siła chwytania F na szczękę chwytaka w zależności od ciśnienia roboczego i ramienia dźwigni x



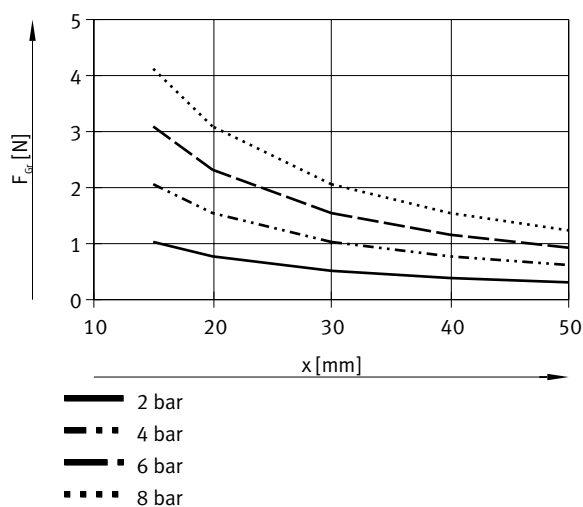
Siły chwytania można określić na podstawie poniższych diagramów w zależności od ciśnienia roboczego i ramienia dźwigni.

Moment chwytania nie jest stały w zakresie kąta otwarcia.

Nie wolno schodzić poniżej pionowego położenia szczęk chwytaka względem obudowy, ponieważ spowoduje to utratę siły chwytania.

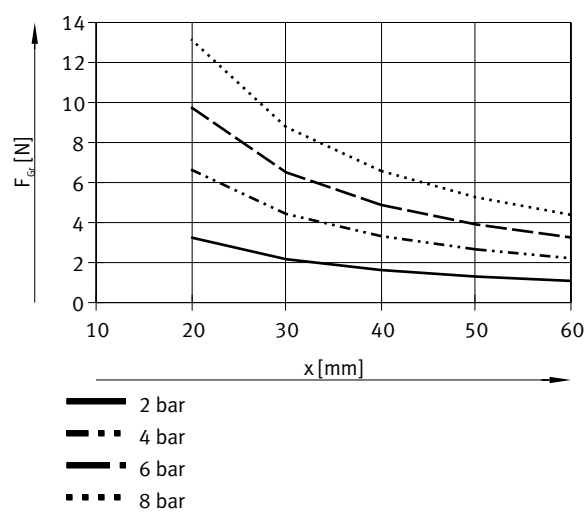
Oprogramowanie inżynierskie do wyboru chwytaka → <https://www.festo.com/x/topic/eng>

Siła chwytania F na szczękę chwytaka w funkcji ciśnienia roboczego i ramienia dźwigni x – chwytanie zewnętrzne (zamykanie), dwustronnego działania – DHRC-6-A

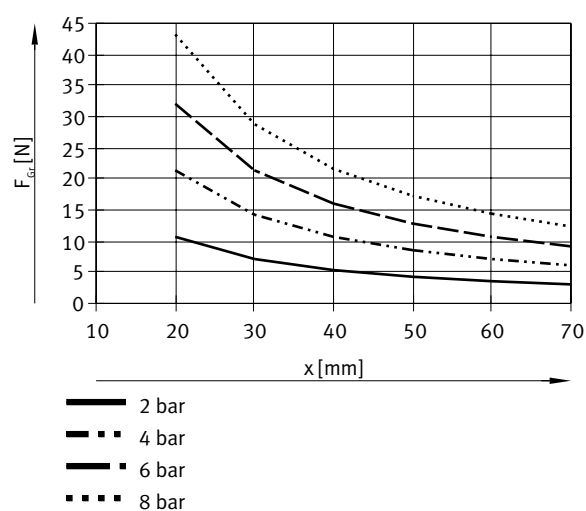


Dane techniczne

Siła chwytania F na szczękę chwytaka w funkcji ciśnienia roboczego i ramienia dźwigni x – chwytanie zewnętrzne (zamykanie), dwustronnego działania – DHRC-10-A

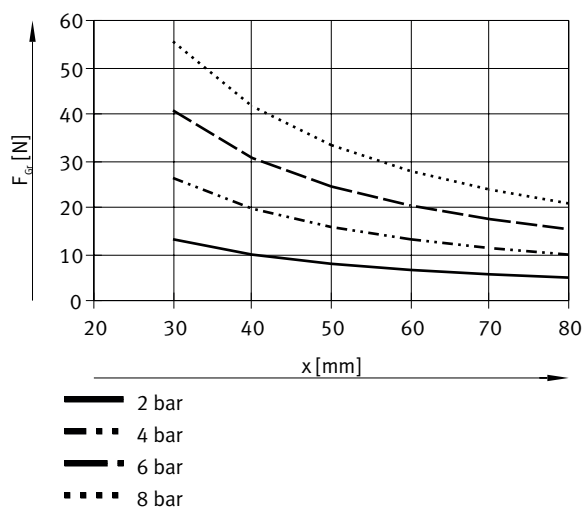


Siła chwytania F na szczękę chwytaka w funkcji ciśnienia roboczego i ramienia dźwigni x – chwytanie zewnętrzne (zamykanie), dwustronnego działania – DHRC-16-A

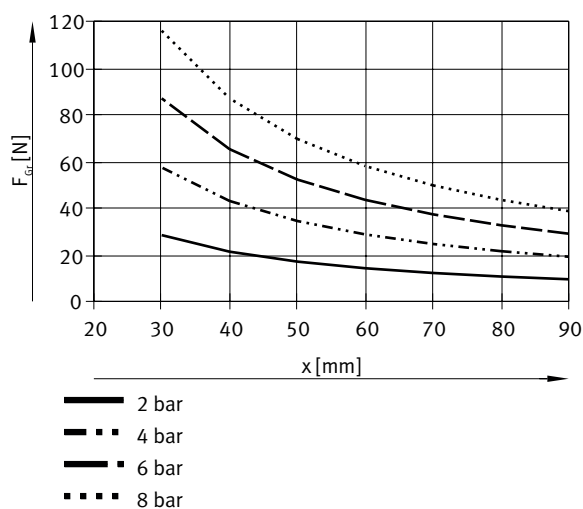


Dane techniczne

Siła chwytania F na szczękę chwytaka w funkcji ciśnienia roboczego i ramienia dźwigni x – chwytanie zewnętrzne (zamykanie), dwustronnego działania – DHRC-20-A

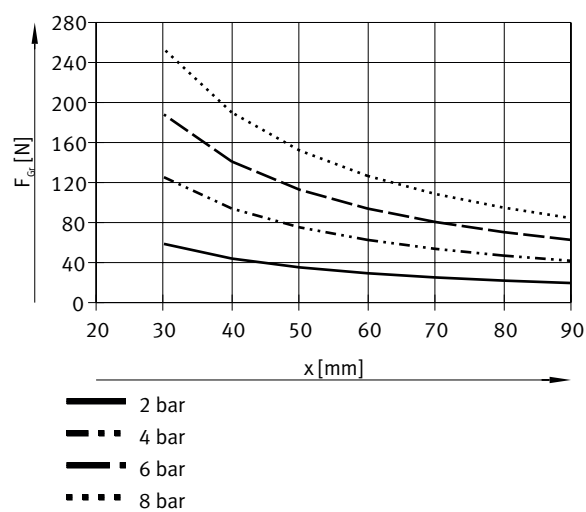


Siła chwytania F na szczękę chwytaka w funkcji ciśnienia roboczego i ramienia dźwigni x – chwytanie zewnętrzne (zamykanie), dwustronnego działania – DHRC-25-A

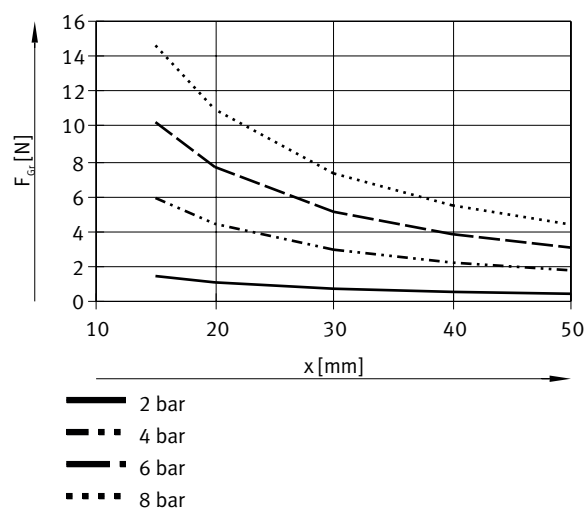


Dane techniczne

Siła chwytania F na szczękę chwytaka w funkcji ciśnienia roboczego i ramienia dźwigni x – chwytanie zewnętrzne (zamykanie), dwustronnego działania – DHRC-32-A

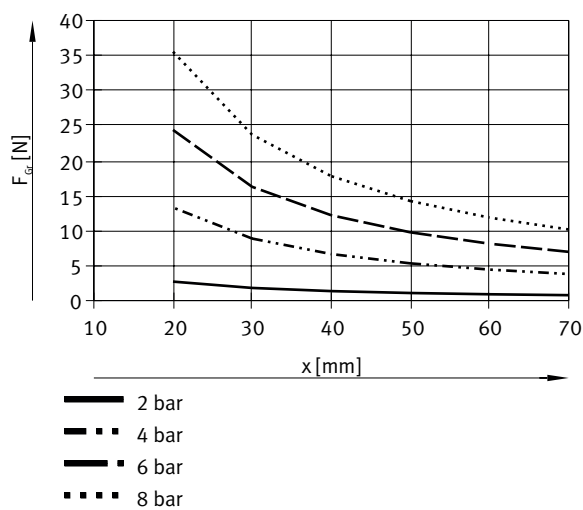


Siła chwytania F na szczękę chwytaka w funkcji ciśnienia roboczego i ramienia dźwigni x – chwytanie zewnętrzne (zamykanie), jednostronnego działania – DHRC-10-A-S-NO

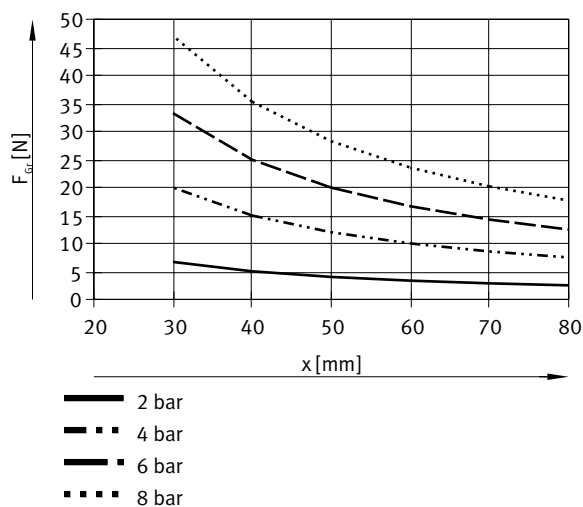


Dane techniczne

Siła chwytania F na szczękę chwytaka w funkcji ciśnienia roboczego i ramienia dźwigni x – chwytanie zewnętrzne (zamykanie), jednostronnego działania – DHRC-16-A-S-NO

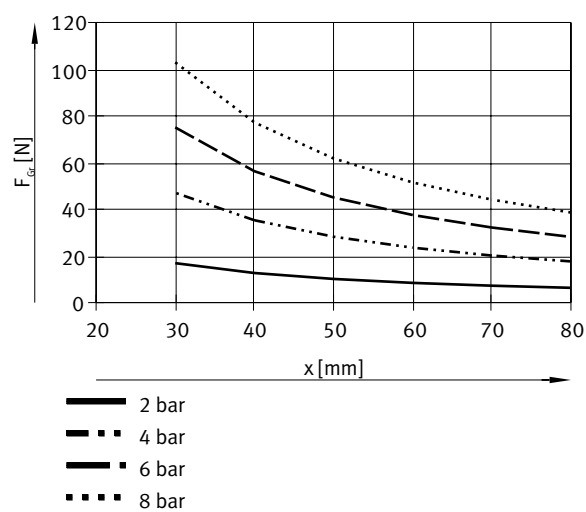


Siła chwytania F na szczękę chwytaka w funkcji ciśnienia roboczego i ramienia dźwigni x – chwytanie zewnętrzne (zamykanie), jednostronnego działania – DHRC-20-A-S-NO

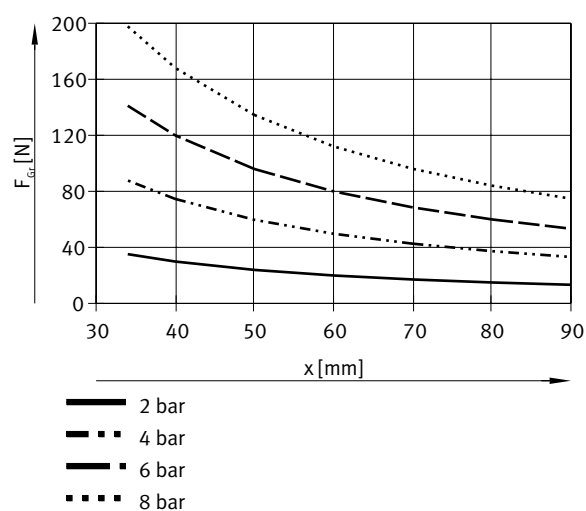


Dane techniczne

Siła chwytania F na szczękę chwybaka w funkcji ciśnienia roboczego i ramienia dźwigni x – chwytanie zewnętrzne (zamykanie), jednostronnego działania – DHRC-25-A-S-NO

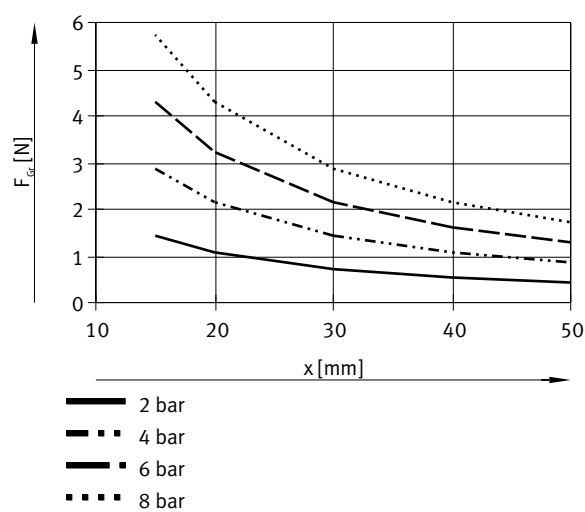


Siła chwytania F na szczękę chwybaka w funkcji ciśnienia roboczego i ramienia dźwigni x – chwytanie zewnętrzne (zamykanie), jednostronnego działania – DHRC-32-A-S-NO

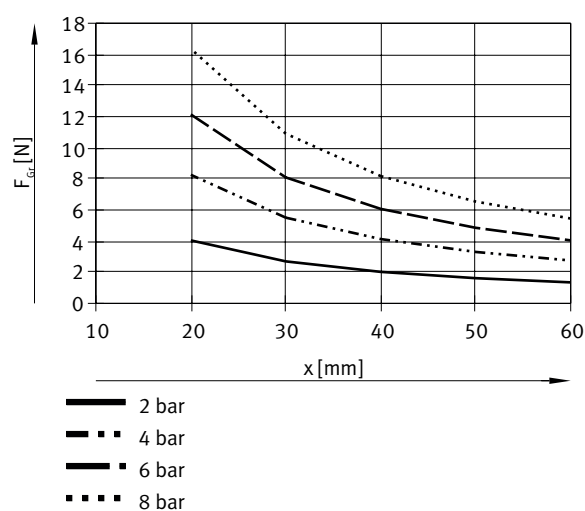


Dane techniczne

Siła chwytania F na szczękę chwytaka w funkcji ciśnienia roboczego i ramienia dźwigni x – chwytanie wewnętrzne (otwieranie), dwustronnego działania – DHRC-6-A

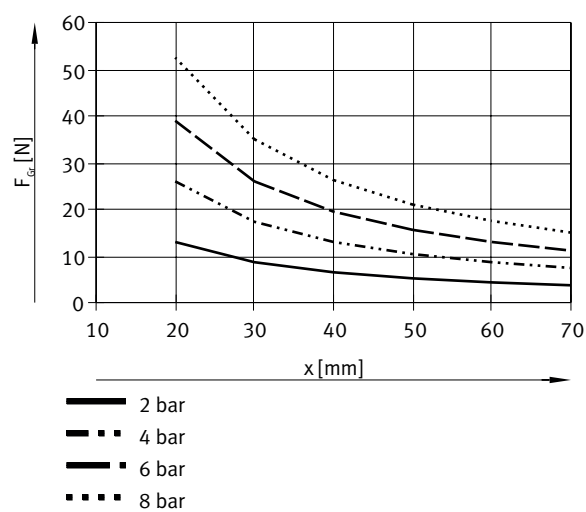


Siła chwytania F na szczękę chwytaka w funkcji ciśnienia roboczego i ramienia dźwigni x – chwytanie wewnętrzne (otwieranie), dwustronnego działania – DHRC-10-A

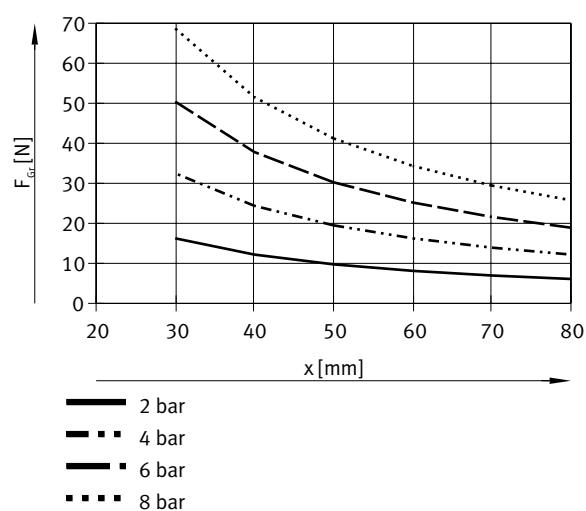


Dane techniczne

Siła chwytania F na szczękę chwytaka w funkcji ciśnienia roboczego i ramienia dźwigni x – chwytanie wewnętrzne (otwieranie), dwustronnego działania – DHRC-16-A

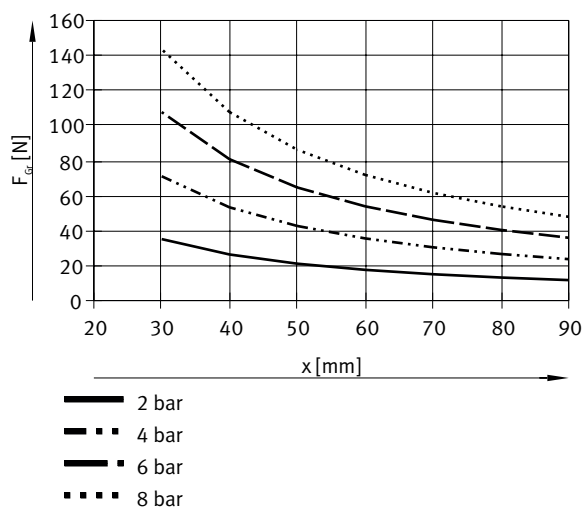


Siła chwytania F na szczękę chwytaka w funkcji ciśnienia roboczego i ramienia dźwigni x – chwytanie wewnętrzne (otwieranie), dwustronnego działania – DHRC-20-A

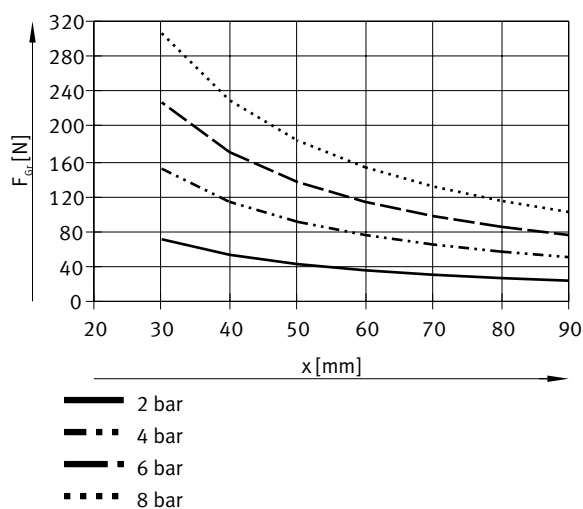


Dane techniczne

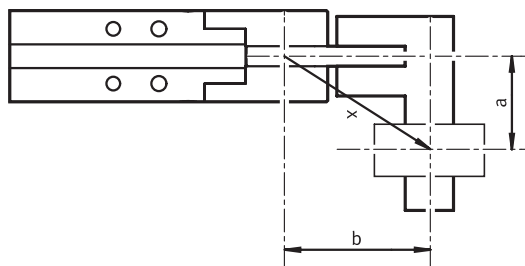
Siła chwytania F na szczękę chwybaka w funkcji ciśnienia roboczego i ramienia dźwigni x – chwytanie wewnętrzne (otwieranie), dwustronnego działania – DHRC-25-A



Siła chwytania F na szczękę chwybaka w funkcji ciśnienia roboczego i ramienia dźwigni x – chwytanie wewnętrzne (otwieranie), dwustronnego działania – DHRC-32-A



Siła chwytania F na szczękę chwybaka przy ciśnieniu 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) w funkcji ramienia dźwigni x i mimośrodowości a oraz b



Dane techniczne

Siła chwytania F na szczękę chwytaka przy ciśnieniu 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) w funkcji ramienia dźwigni x i mimośrodów a oraz b

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

Wzór (po lewej stronie) musi zostać użyty do obliczenia ramienia dźwigni x dla chwytania mimośrodowego.

Obliczoną wartość x można wykorzystać do odczytania siły chwytania F z wykresów.

Przykład obliczeń:

Dane:

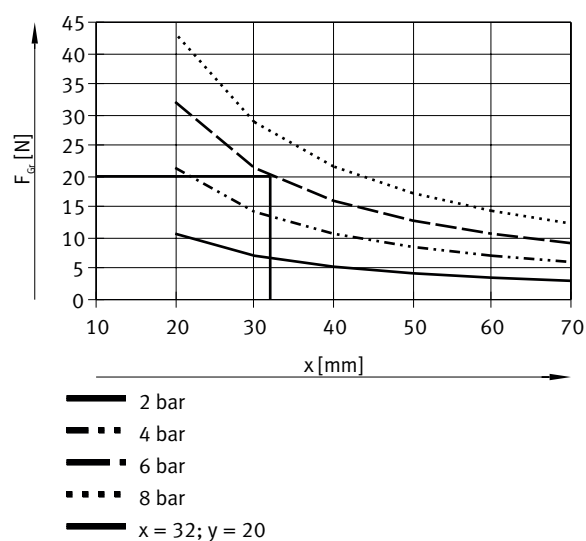
Odległość a = 20 mm

Odległość b = 25 mm

Szukane:

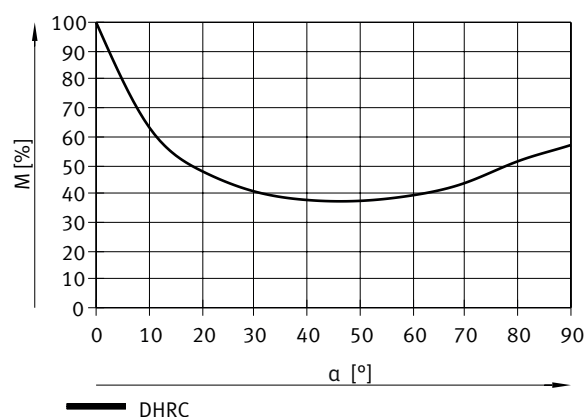
Siła chwytania przy 6 bar, z DHRC-16-A używanym jako chwytak zewnętrzny.

Siła chwytania F na szczękę chwytaka przy ciśnieniu 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) w funkcji ramienia dźwigni x i mimośrodu a oraz b



Wykres pokazuje wartość $F = 20$ N dla siły chwytania.

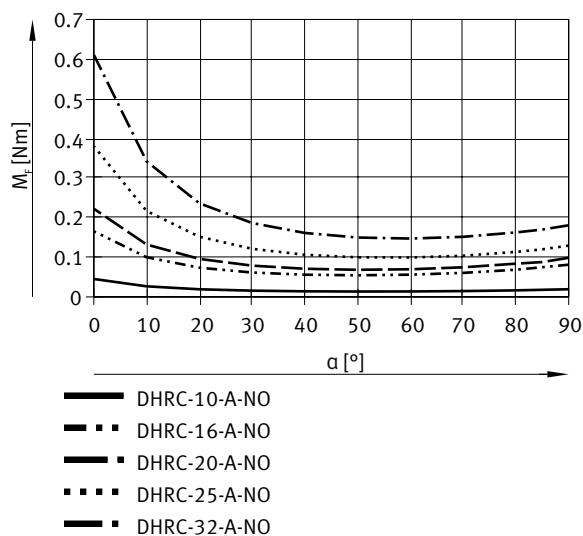
Krzywa momentu M w funkcji kąta otwarcia



Ze względu na zasadę działania napędu szczęk chwytaka moment nie jest stały w zakresie kąta otwarcia. Dostępną wartość procentową można określić na wykresie. Kąt otwarcia 0° oznacza: równoległe położenie szczęk chwytaka.

Dane techniczne

Moment sprężyny M w funkcji kąta otwarcia



Określenie rzeczywistych momentów chwytania M dla DHRC-...-S-NO w funkcji zastosowania:

Chwytek z wbudowaną sprężyną, DHRC-...-S-NO (otwieranie), w funkcji wymagań może być używany jako: chwytak jednostronnego działania.

Aby obliczyć dostępny moment chwytający $M_{Gr\text{total}}$ (na szczękę chwytaka), należy odpowiednio połączyć dane z wykresów siły chwytającej F_{Gr} , krzywej momentu obrotowego M i momentu sprężyny MF.

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

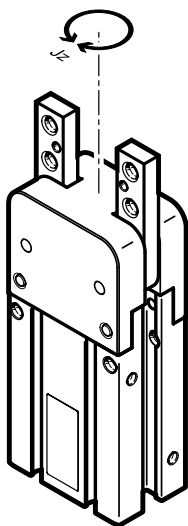
M_{Gr} = Moment chwytania

F_{Gr} = Siła chwytania

x = Ramię dźwigni

M = Krzywa momentu

Masowe momenty bezwładności



Masowy moment bezwładności chwytaka w odniesieniu do osi środkowej, bez zewnętrznych palców chwytaka, w stanie nieobciążonym.

Masowe momenty bezwładności DHRC-...

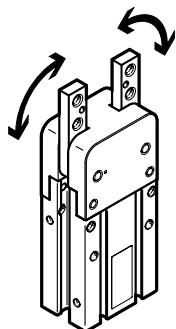
Wielkość	6	10	16	20	25	32
Masowy moment bezwładności	0,01 kgcm ²	0,04 kgcm ²	0,132 kgcm ²	0,292 kgcm ²	1,311 kgcm ²	3,105 kgcm ²

Masowe momenty bezwładności DHRC-...-NO

Wielkość	10	16	20	25	32
Masowy moment bezwładności	0,044 kgcm ²	0,134 kgcm ²	0,294 kgcm ²	1,316 kgcm ²	3,122 kgcm ²

Dane techniczne

Czasy otwierania i zamykania



Określone czasy otwierania i zamykania [ms] zostały zmierzone w temperaturze pokojowej, przy ciśnieniu roboczym 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) i przy chwycaku zainstalowanym poziomo bez dodatkowych palców chwytaka (pokazano wartości średnie).

W przypadku większych sił chwytania chwytaki muszą być dławione. Następnie należy odpowiednio ustawić czasy otwierania i zamykania.

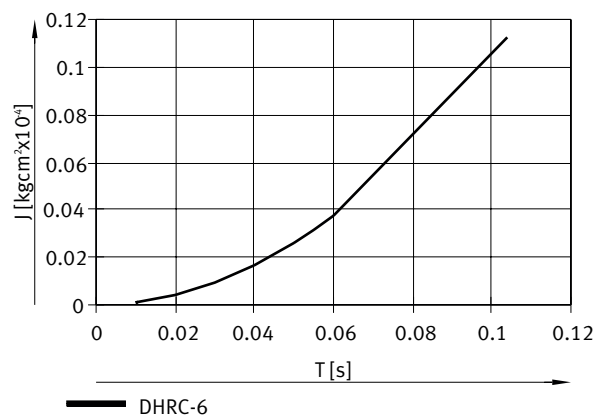
Czasy otwierania i zamykania DHRC-...

Wielkość	6	10	16	20	25	32
Min. czas otwarcia przy 0,6 MPa (6 bar, 87 psi)	10 ms	28 ms	37 ms	44 ms	90 ms	117 ms
Min. czas zamykania przy 0,6 MPa (6 bar, 87 psi)	19 ms	43 ms	53 ms	57 ms	117 ms	129 ms

Czasy otwierania i zamykania DHRC-...-NO

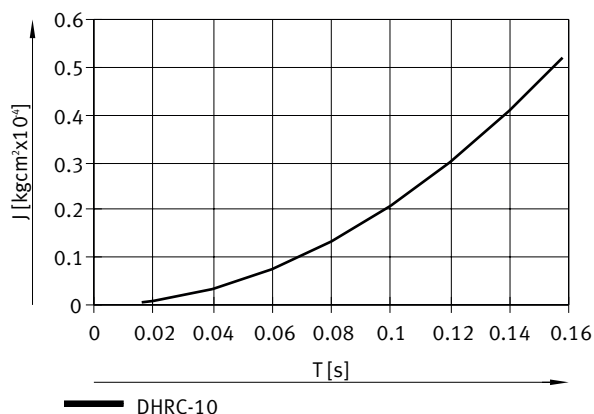
Wielkość	10	16	20	25	32
Min. czas otwarcia przy 0,6 MPa (6 bar, 87 psi)	53 ms	42 ms	73 ms	147 ms	229 ms
Min. czas zamykania przy 0,6 MPa (6 bar, 87 psi)	26 ms	21 ms	32 ms	45 ms	65 ms

Czasy otwarcia i zamknięcia T do ustawienia przy 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) w funkcji masowego momentu bezwładności palców chwytaka – DHRC-6

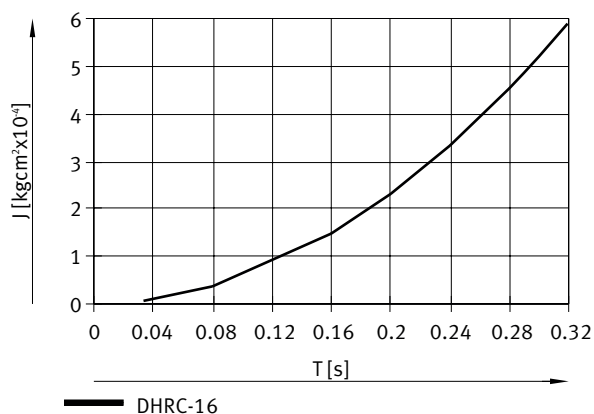


Dane techniczne

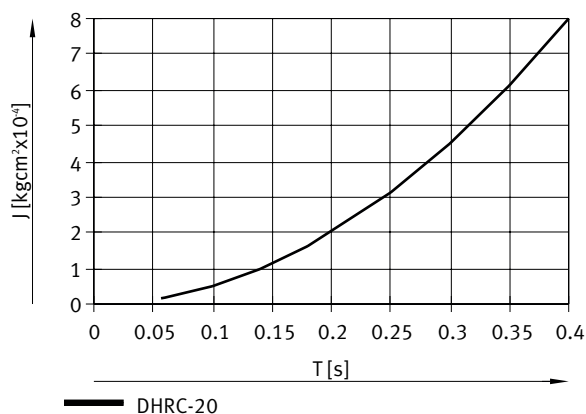
Czasy otwarcia i zamknięcia T do ustawienia przy 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) w funkcji masowego momentu bezwładności palców chwytaka – DHRC-10



Czasy otwarcia i zamknięcia T do ustawienia przy 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) w funkcji masowego momentu bezwładności palców chwytaka – DHRC-16

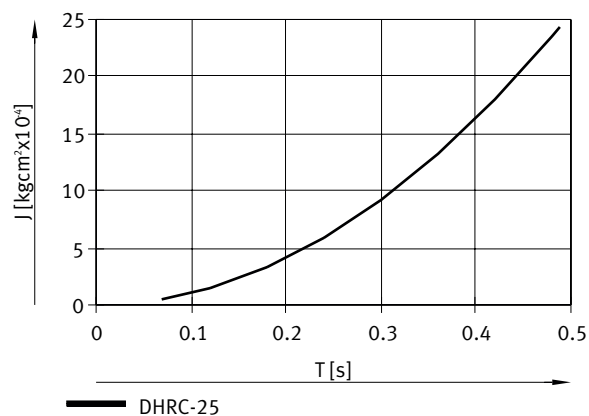


Czasy otwarcia i zamknięcia T do ustawienia przy 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) w funkcji masowego momentu bezwładności palców chwytaka – DHRC-20

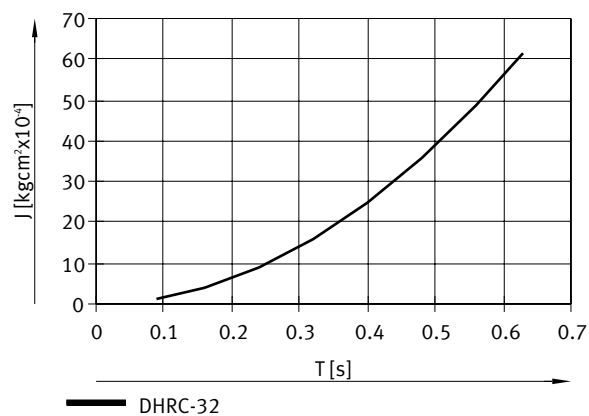


Dane techniczne

Czasy otwarcia i zamknięcia T do ustawienia przy 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) w funkcji masowego momentu bezwładności palców chwytaka – DHRC-25

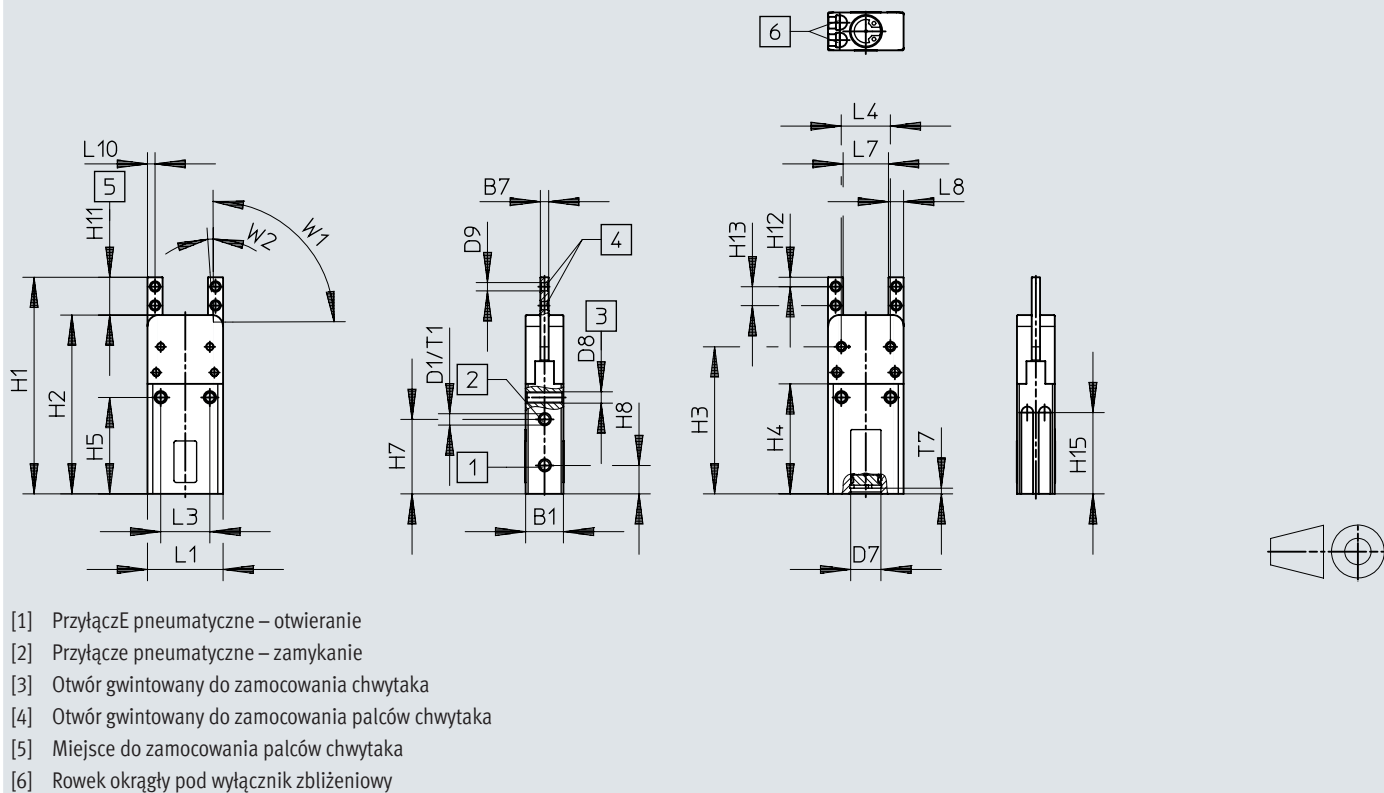


Czasy otwarcia i zamknięcia T do ustawienia przy 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) w funkcji masowego momentu bezwładności palców chwytaka – DHRC-32



Wymiary

Wymiary – DHRC-6

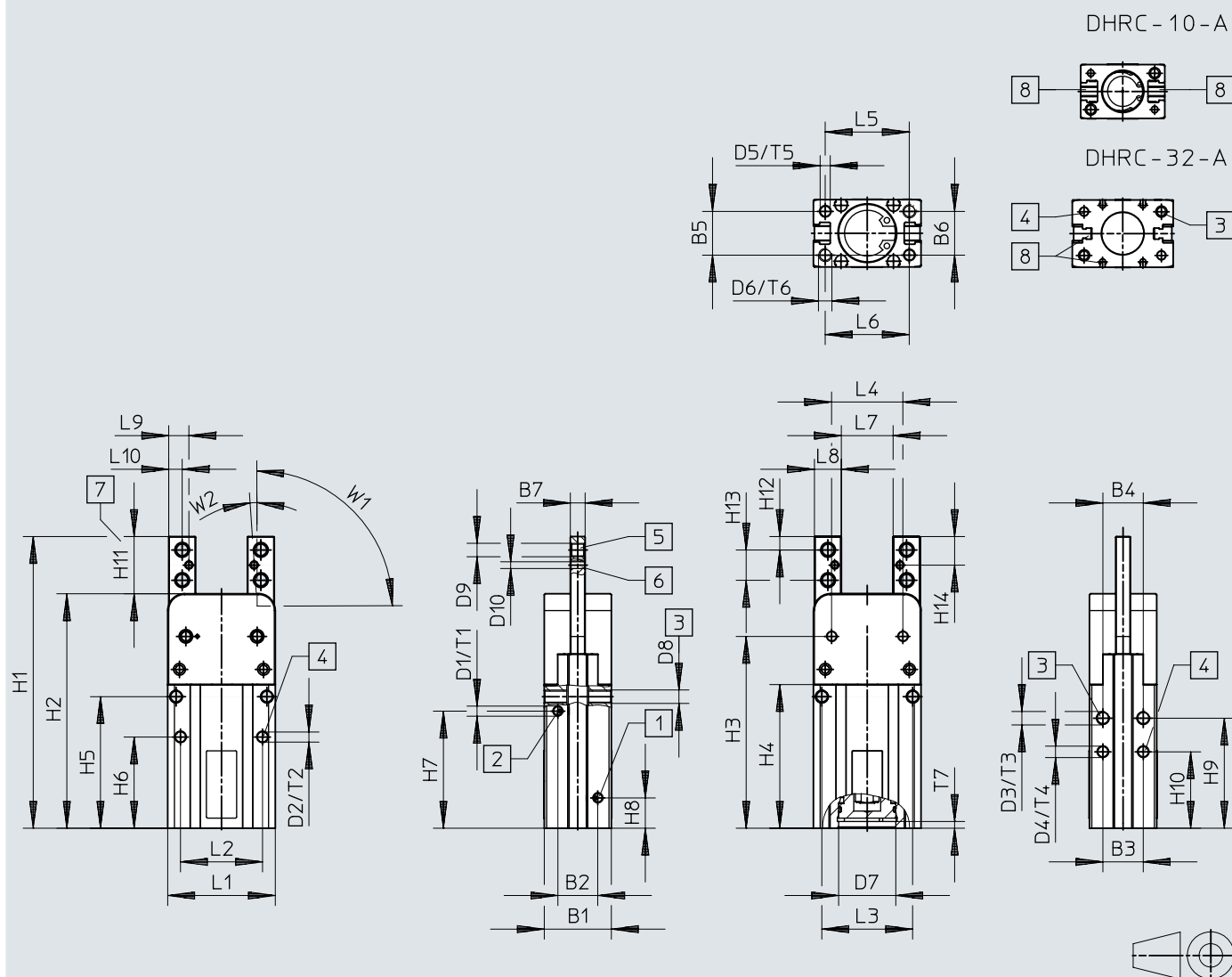
Pobieranie danych CAD www.festo.com


	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°

Wymiary

Wymiary – DHRC-10 ... 32

Pobieranie danych CAD www.festo.com

- [1] Przyłącze pneumatyczne – otwieranie
- [2] Przyłącze pneumatyczne – zamykanie
- [3] Otwór gwintowany do zamocowania chwytaka
- [4] Otwory centrujące
- [5] Otwór gwintowany do zamocowania palców chwytaka
- [6] Miejsce do zamocowania palców chwytaka
- [7] DHRC-10: rowek T dla wyłączników zbliżeniowych, DHRC-16 ... 32: rowek okrągły i rowek T dla wyłączników zbliżeniowych

Wymiary

	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}	
DHRC-10-A-S-NO																	
DHRC-16-A	20	11,9	12	12	13	13	4,4		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		4	M5	4	4	M5	21	M5		
DHRC-20-A-S-NO																	
DHRC-25-A	33	20,4	21	21	20	20	6,6	M5		M6	4	4	M6	26	M6	M5	3
DHRC-25-A-S-NO																	
DHRC-32-A	40	24	26	26	26	26	8,6		5		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 ±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	4	10	4	4	13	2	90°	2°
DHRC-32-A-S-NO																

Dane do zamówienia

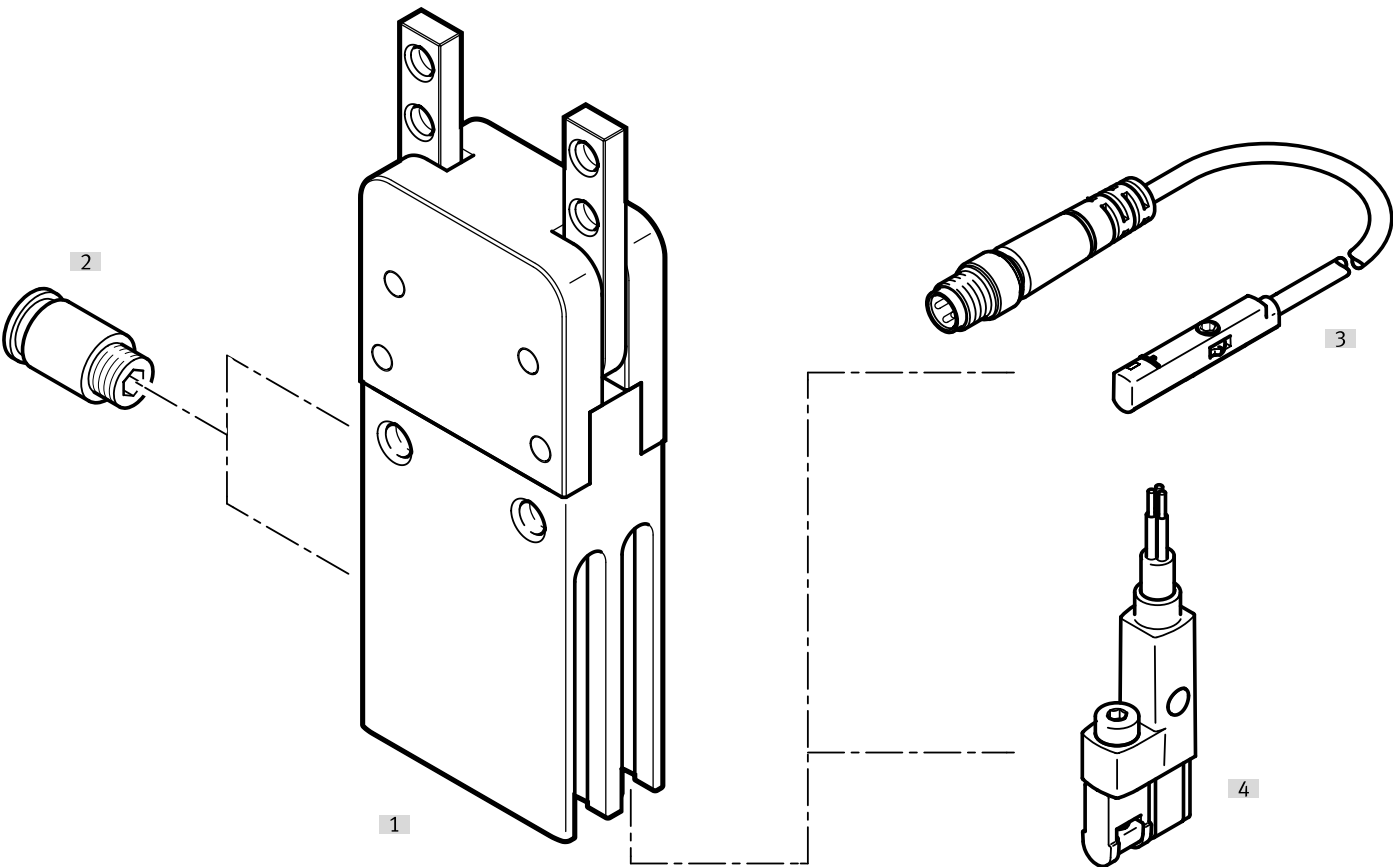
Dane do zamówienia					
	Wielkość	Sposób działania	Waga produktu	Nr części	Typ
	6	Dwustronnego działania	24,5 g	8125285	DHRC-6-A

Dane do zamówienia					
	Wielkość	Sposób działania	Waga produktu	Nr części	Typ
	10	Dwustronnego działania	54 g	8125472	DHRC-10-A
		Jednostronnego działania otwarty	59,5 g	8133559	DHRC-10-A-S-NO

Dane do zamówienia					
	Wielkość	Sposób działania	Waga produktu	Nr części	Typ
	16	Dwustronnego działania	111 g	8128723	DHRC-16-A
		Jednostronnego działania otwarty	112,5 g	8128721	DHRC-16-A-S-NO
	20	Dwustronnego działania	218,4 g	8128697	DHRC-20-A
		Jednostronnego działania otwarty	220 g	8128698	DHRC-20-A-S-NO
	25	Dwustronnego działania	438,5 g	8128142	DHRC-25-A
		Jednostronnego działania otwarty	440 g	8133557	DHRC-25-A-S-NO
	32	Dwustronnego działania	716,5 g	8128107	DHRC-32-A
		Jednostronnego działania otwarty	720,5 g	8133558	DHRC-32-A-S-NO

Przegląd urządzeń peryferyjnych

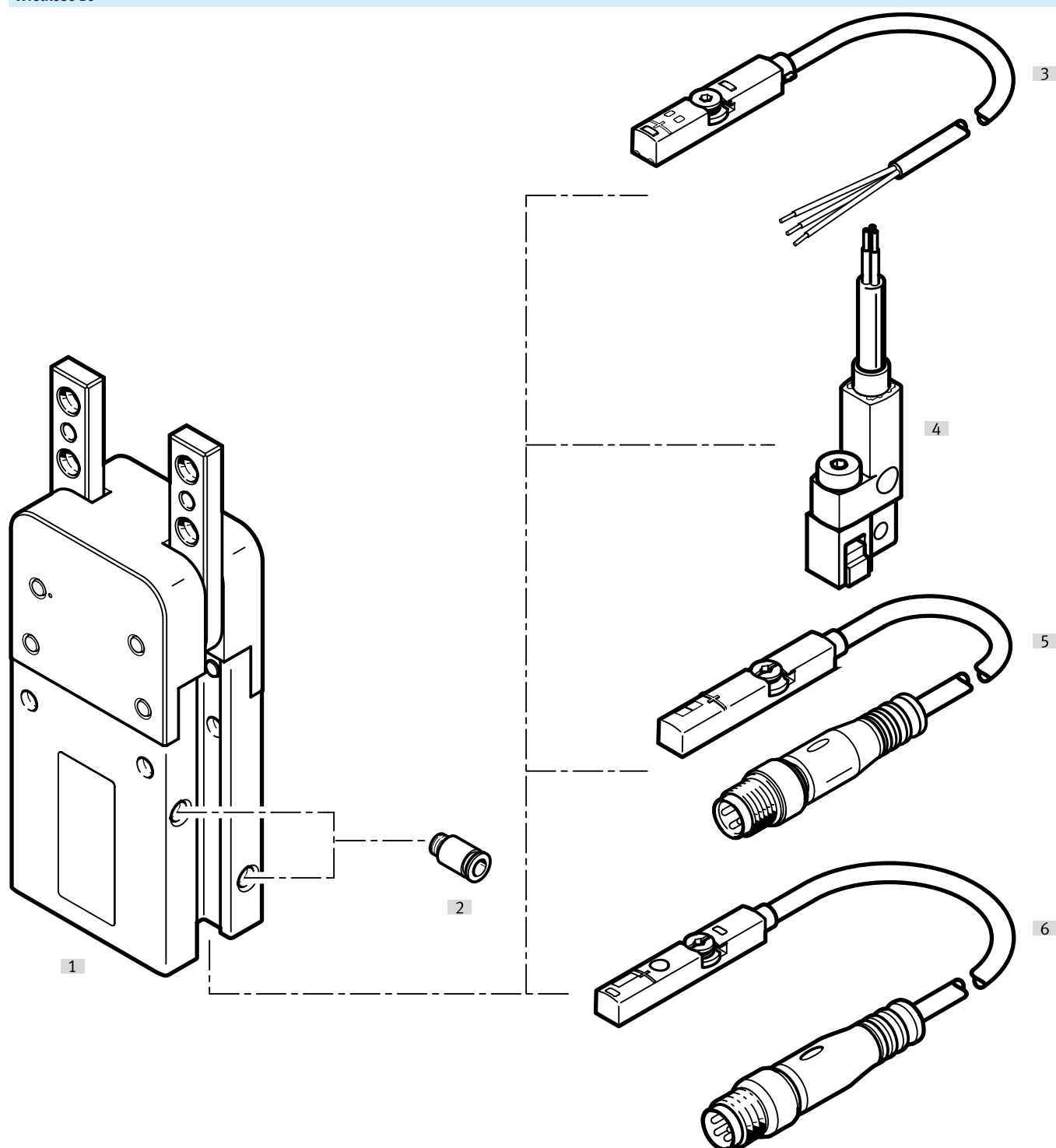
Wielkość 6



Osprzęt		→ Strona/Internet
Typ/kod zamówieniowy	Opis	
[1]	Chwytek promieniowy DHRC	Dwustronnego działania dhrc
[2]	Złącze wtykowe QS	Do podłączenia przewodów do sprężonego powietrza o kalibrowanej średnicy zewnętrznej qs
[3]	Wyłącznik zbliżeniowy SMT-10M	Do sygnalizacji położenia tłoka w położeniach końcowych 27
[4]	Wyłącznik zbliżeniowy SMT-10G	Do sygnalizacji położenia tłoka w położeniach końcowych 27

Przegląd urządzeń peryferyjnych

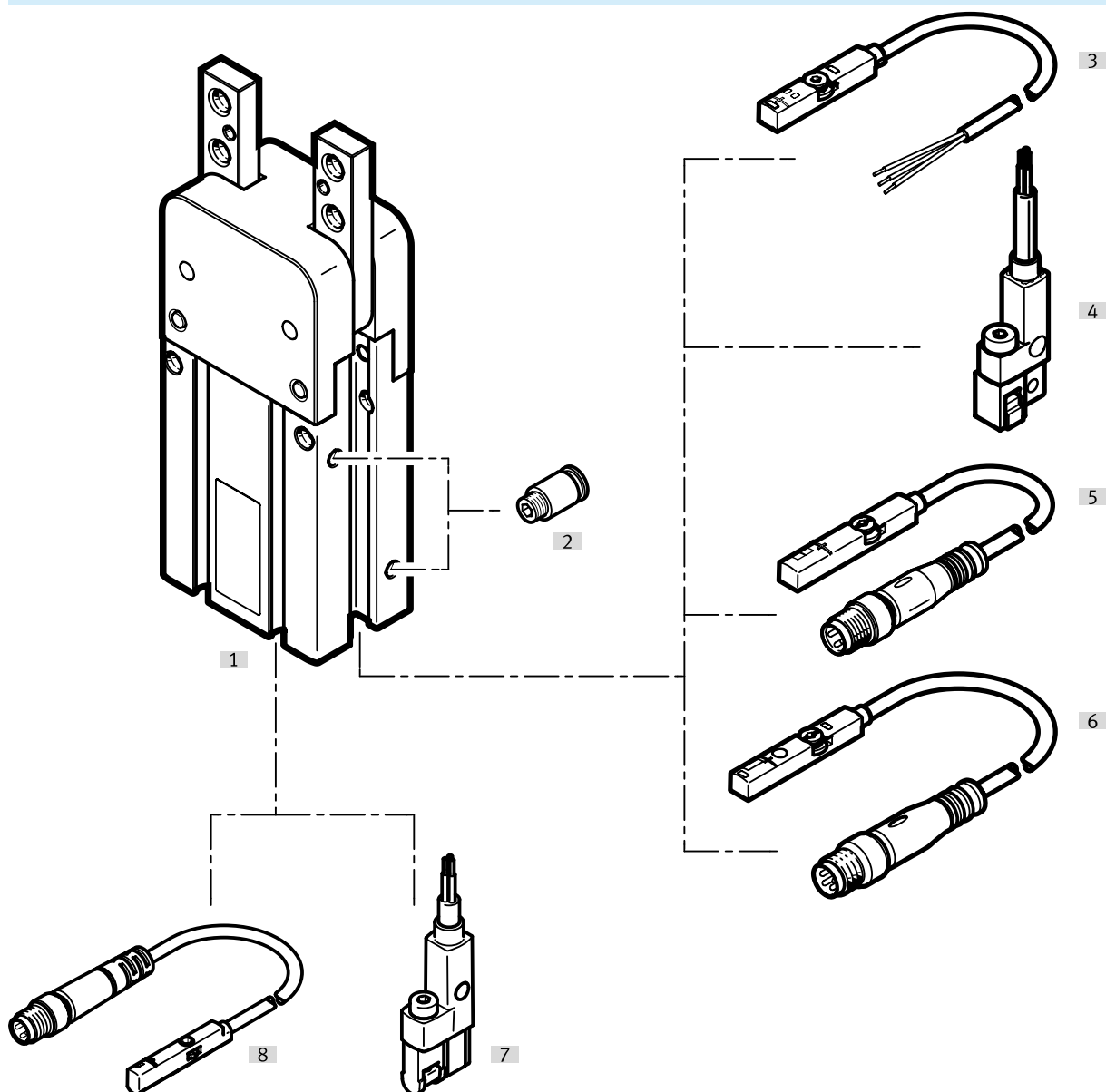
Wielkość 10



Osprzęt		→ Strona/Internet
Typ/kod zamówieniowy	Opis	
[1]	Chwytek promieniowy DHRC	Dwustronnego lub jednostronnego działania dhrc
[2]	Złącze wtykowe QS	Do podłączenia przewodów do sprężonego powietrza o kalibrowanej średnicy zewnętrznej qs
[3]	Wyłącznik zbliżeniowy SMT-8M	Do sygnalizacji położenia tłoka w położeniach końcowych 27
[4]	Wyłącznik zbliżeniowy SMT-8G	Do sygnalizacji położenia tłoka w położeniach końcowych 27
[5]	Przetwornik położenia SMAT-8M	Do sygnalizacji położenia tłoka w dowolnym punkcie 28
[6]	Przetwornik położenia SDAS-MHS	Do sygnalizacji położenia tłoka w dowolnym punkcie 29

Przegląd urządzeń peryferyjnych

Wielkość 16 ... 32

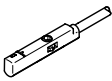


Osprzęt		→ Strona/Internet
Typ/kod zamówieniowy	Opis	
[1] Chwytek promieniowy DHRC	Dwustronnego lub jednostronnego działania	dhrc
[2] Złącze wtykowe QS	Do podłączenia przewodów do sprężonego powietrza o kalibrowanej średnicy zewnętrznej	qs
[3] Wyłącznik zbliżeniowy SMT-8M	Do sygnalizacji położenia tłoka w położeniach końcowych	27
[4] Wyłącznik zbliżeniowy SMT-8G	Do sygnalizacji położenia tłoka w położeniach końcowych	27
[5] Przetwornik położenia SMAT-8M	Do sygnalizacji położenia tłoka w dowolnym punkcie	28
[6] Przetwornik położenia SDAS-MHS	Do sygnalizacji położenia tłoka w dowolnym punkcie	29
[7] Wyłącznik zbliżeniowy SMT-10G	Do sygnalizacji położenia tłoka w położeniach końcowych	27
[8] Wyłącznik zbliżeniowy SMT-10M	Do sygnalizacji położenia tłoka w położeniach końcowych	27

Osprzęt

Wyłącznik zbliżeniowy SMT-10M do rowka okrągłego, magnetorezystancyjny

Link [smt](#)

	Typ mocowania	Wyjście dwustanowe	Przyłącze elektryczne	Długość kabla	Nr części	Typ
	przykręcany, wkładany do rowka od góry	3-żyły, PNP, normalnie otwarty	Otwarty koniec	2,5 m	551374	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-Q-OE
			Wtyczka M8, kodowanie A	0,3 m	551373	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-L-OE
		3-żyły, PNP, normalnie otwarty	Otwarty koniec	2,5 m	551375	SMT-10M-PS-24V-E-0,3-L-M8D
			Wtyczka M8, kodowanie A	0,3 m	551376	SMT-10M-PS-24V-E-0,3-Q-M8D

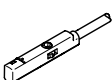
Wyłącznik zbliżeniowy SMT-10G do rowka okrągłego, magnetorezystancyjny

Link [smt](#)

	Typ mocowania	Wyjście dwustanowe	Przyłącze elektryczne	Długość kabla	Nr części	Typ
	zaciskany w rowku okrągłym, możliwość wzdłużnego wsunięcia w rowek	3-żyły, NPN normalnie otwarty	Otwarty koniec	2,5 m	8065030	SMT-10G-NS-24V-E-2,5Q-OE
			Wtyczka M8, kodowanie A	0,3 m	8065029	SMT-10G-NS-24V-E-0,3Q-M8D
		3-żyły, PNP, normalnie otwarty	Otwarty koniec	2,5 m	547862	SMT-10G-PS-24V-E-2,5Q-OE
			Wtyczka M8, kodowanie A	0,3 m	547863	SMT-10G-PS-24V-E-0,3Q-M8D

Wyłącznik zbliżeniowy SMT-8M do rowka T, magnetorezystancyjny

Link [smt](#)

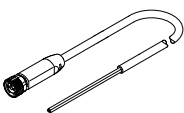
	Typ mocowania	Wyjście dwustanowe	Przyłącze elektryczne	Długość kabla	Nr części	Typ
	przykręcany, wkładany do rowka od góry	3-żyły, NPN normalnie otwarty	Otwarty koniec	2,5 m	574338	SMT-8M-A-NS-24V-E-2,5-OE
			Wtyczka M8, kodowanie A	0,3 m	574339	SMT-8M-A-NS-24V-E-0,3-M8D
		3-żyły, PNP, normalnie zamknięty	Otwarty koniec	7,5 m	574340	SMT-8M-A-PO-24V-E-7,5-OE
			Wtyczka M8, kodowanie A	0,3 m	574335	SMT-8M-A-PS-24V-E-2,5-OE
		3-żyły, PNP, normalnie otwarty	Wtyczka M8, kodowanie A	0,3 m	574334	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M8D
			Wtyczka M12, kodowanie A	0,3 m	574337	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M12

Wyłącznik zbliżeniowy SMT-8G do rowka T, magnetorezystancyjny

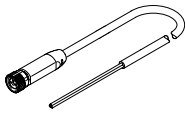
Link [smt](#)

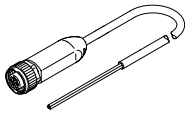
	Typ mocowania	Wyjście dwustanowe	Przyłącze elektryczne	Długość kabla	Nr części	Typ
	Mocowanie w rowku T, możliwość wzdłużnego wsunięcia w rowek	3-żyły, NPN normalnie otwarty	Otwarty koniec	2,5 m	8065028	SMT-8G-NS-24V-E-2,5Q-OE
			Wtyczka M8, kodowanie A	0,3 m	8065027	SMT-8G-NS-24V-E-0,3Q-M8D
		3-żyły, PNP, normalnie otwarty	Otwarty koniec	2,5 m	547859	SMT-8G-PS-24V-E-2,5Q-OE
			Wtyczka M8, kodowanie A	0,3 m	547860	SMT-8G-PS-24V-E-0,3Q-M8D

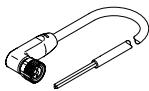
Kable przyłączeniowe NEBA, proste, przyłącze M8

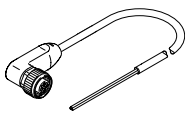
	Przyłącze elektryczne 1, technika przyłączeniowa	Przyłącze elektryczne 2, technika przyłączeniowa	Przyłącze elektryczne 2, liczba pinów/żył	Długość kabla	Nr części	Typ
	M8x1 kodowanie A wg EN 61076-2-104	Otwarty koniec	3	2,5 m	8078223	NEBA-M8G3-U-2.5-N-LE3

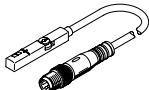
Osprzęt

Kable przyłączeniowe NEBA, proste, przyłącze M8						
	Przyłącze elektryczne 1, technika przyłączeniowa	Przyłącze elektryczne 2, technika przyłączeniowa	Przyłącze elektryczne 2, liczba pinów/żył	Długość kabla	Nr części	Typ
	M8x1 kodowanie A wg EN 61076-2-104	Otwarty koniec	3	5 m	8078224	NEBA-M8G3-U-5-N-LE3

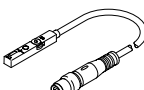
Kable przyłączeniowe NEBA, proste, przyłącze M12						
	Przyłącze elektryczne 1, technika przyłączeniowa	Przyłącze elektryczne 2, technika przyłączeniowa	Przyłącze elektryczne 2, liczba pinów/żył	Długość kabla	Nr części	Typ
	M12x1, kodowanie A wg EN 61076-2-101	Otwarty koniec	3	2,5 m	8078236	NEBA-M12G5-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078237	NEBA-M12G5-U-5-N-LE3

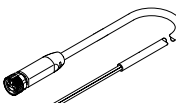
Kable przyłączeniowe NEBA, kątowe, przyłącze M8						
	Przyłącze elektryczne 1, technika przyłączeniowa	Przyłącze elektryczne 2, technika przyłączeniowa	Przyłącze elektryczne 2, liczba pinów/żył	Długość kabla	Nr części	Typ
	M8x1 kodowanie A wg EN 61076-2-104	Otwarty koniec	3	2,5 m	8078230	NEBA-M8W3-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078231	NEBA-M8W3-U-5-N-LE3

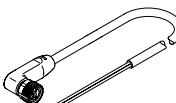
Kable przyłączeniowe NEBA, kątowe, przyłącze M12						
	Przyłącze elektryczne 1, technika przyłączeniowa	Przyłącze elektryczne 2, technika przyłączeniowa	Przyłącze elektryczne 2, liczba pinów/żył	Długość kabla	Nr części	Typ
	M12x1, kodowanie A wg EN 61076-2-101	Otwarty koniec	3	2,5 m	8078245	NEBA-M12W5-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078246	NEBA-M12W5-U-5-N-LE3

Przetwornik położenia SMAT-8M do rowka T, wtyczka M8, kodowanie A						Link 
	Zakres detekcji	Wyjście analogowe	Przyłącze elektryczne 1, liczba pinów/żył	Długość kabla	Nr części	Typ
	52 mm	0 - 10 V	4	0,3 m	553744	SMAT-8M-U-E-0,3-M8D

Osprzęt

Przetwornik położenia SDAS do rowka T, wtyczka M8, kodowanie A							Link 
	Opis	Zakres detekcji	Przyłącze elektryczne 1, liczba pinów/żył	Długość kabla	Nr części	Typ	
	Tryby pracy: dwa regulowane wyjścia przełączające; 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	

Kable przyłączeniowe NEBA, proste						
	Przyłącze elektryczne 1, technika przyłączeniowa	Przyłącze elektryczne 2, technika przyłączeniowa	Przyłącze elektryczne 2, liczba pinów/żył	Długość kabla	Nr części	Typ
	M8x1 kodowanie A wg EN 61076-2-104	Otwarty koniec	4	2,5 m	8078227	NEBA-M8G4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078228	NEBA-M8G4-U-5-N-LE4

Kable przyłączeniowe NEBA, kątowe						
	Przyłącze elektryczne 1, technika przyłączeniowa	Przyłącze elektryczne 2, technika przyłączeniowa	Przyłącze elektryczne 2, liczba pinów/żył	Długość kabla	Nr części	Typ
	M8x1 kodowanie A wg EN 61076-2-104	Otwarty koniec	4	2,5 m	8078233	NEBA-M8W4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078234	NEBA-M8W4-U-5-N-LE4