

กริปเปอร์เรเดียล DHRC

FESTO



คุณสมบัติ

ได้อย่างรวดเร็ว

ลิงก์ [dhrc](#)

- โหลดโมเมนต์สูงเนื่องจากการรองรับด้านข้างของกริปเปอร์
- ตัวเลือกการจัดตั้งกลางของขากรรไกรกริปเปอร์
- ความสามารถในการทำซ้ำสูงสุด
- พรอกซีมิติสวีตซ์สำหรับการสอบตามตำแหน่งลูกสูบในตำแหน่งสิ้นสุด และตัวส่งสัญญาณตำแหน่งสำหรับการสอบตามตำแหน่งลูกสูบ ณ จุดใดก็ได้
- ทางเลือกที่หลากหลายสำหรับการปรับให้เข้ากับการขับเคลื่อน
- ตัวเลือกการใช้งานที่ยืดหยุ่น: สามารถใช้เป็นกริปเปอร์แบบสองจังหวะหรือแบบเดี่ยวได้

กริปเปอร์เหล่านี้ไม่ได้ออกแบบมาสำหรับตัวอย่างการใช้งานต่อไปนี้:

- การแปรสภาพด้วยเครื่องจักรกล
- ส็อกกลางรุนแรง
- ผุนผงขีด
- สะเก็ดการเชื่อม

เครื่องมือทางวิศวกรรม

ลิงก์ [engineering tools](#)



ประหยัดเวลาด้วยเครื่องมือทางวิศวกรรม: วิศวกรรมอัจฉริยะเพื่อโซลูชันที่ดีที่สุด ความปรารถนาอันแรงกล้าของเราคือการเพิ่มผลผลิตของคุณ เครื่องมือทางวิศวกรรมของเรามีส่วนร่วมที่สำคัญในเรื่องนี้ ตลอดห่วงโซ่คุณค่าทั้งหมด สิ่งเหล่านี้ช่วยให้คุณออกแบบระบบของคุณได้อย่างถูกต้อง ใช้ปริมาณการผลิตสำรองที่ไม่คาดคิด หรือเพื่อเพิ่มผลผลิตมากขึ้น ตั้งแต่การสัมผัสครั้งแรกไปจนถึงการปรับปรุงเครื่องจักรของคุณให้ทันสมัย คุณจะพบเครื่องมือมากมายที่จะเป็นประโยชน์กับคุณในทุกขั้นตอนของโครงการ

การเลือกกริปเปอร์:

- เครื่องมือนี้ช่วยให้คุณค้นหากริปเปอร์ที่เหมาะสมโดยเพียงป้อนพารามิเตอร์ที่แน่นอนสำหรับการใช้งานของคุณ

ไดอะแกรม

ลิงก์ [dhrc](#)



ไดอะแกรมที่แสดงในเอกสารนี้มีให้ทางออนไลน์ด้วย สามารถแสดงค่าที่แม่นยำได้

การตรวจจับตำแหน่ง

[A] สำหรับพรอกซีมิติสวีตซ์

ด้วยความช่วยเหลือของสวีตซ์ความใกล้ชิด การตรวจจับตำแหน่งช่วยให้สามารถสอบตามตำแหน่งใดก็ได้

ฟังก์ชันกริปเปอร์

[L] การแสดงคู่

การเปิดหรือปิดโดยใช้ลมอัด

[S] เปิดการแสดงเดี่ยว

เปิดเมื่อรู้สึกหดรูด ปิดเมื่ออัดอากาศด้วยแรงดันลม

ป้องกันแรงจับ

[NO] เปิด

เปิดด้วยแรงสปริงเมื่อกดทับ

พิมพ์คีย์

001	รุ่น ซีรีส์	
DHRC	กริปเปอร์เรเดียล	

002	ขนาด [มม.]	
6	6	
10	10	
16	16	
20	20	
25	25	
32	32	

003	การตรวจจับตำแหน่ง	
A	สำหรับพรีอักษิตีส์วิตช์	

004	ฟังก์ชันกริปเปอร์	
	การแสดงคู่	
S	เปิดการแสดงเดี่ยว	

005	ป้องกันแรงจับ	
	ไม่มี	
NO	เปิด	

แผ่นข้อมูล

ข้อมูลทางเทคนิคทั่วไป						
ขนาด	6	10	16	20	25	32
โครงสร้างเชิงสร้างสรรค์	ทิศทางการเชื่อมต่อที่ด้านข้าง ลำดับการเคลื่อนไหวที่ถูกต้อง					
ฟังก์ชัน	การแสดงคู่	การแสดงคู่ บทบาทเดียว เปิด				
ฟังก์ชันกริปเปอร์	เรเดียล					
จำนวนขากรรไกรกริปเปอร์	2					
มุมเปิดสูงสุด	180 deg					
พอร์ทลม	M3			M5		
กริปเปอร์ความสามารถในการทำซ้ำ ¹⁾	≤0.1 mm					
สมมาตรในการหมุน	—	≤0.2 mm				
ความแม่นยำในการแลกเปลี่ยนสูงสุด	≤0.2 mm					
แมกซ์ กริปเปอร์ความเร็วในการทำงาน	≤3 Hz			≤2 Hz		
การตรวจจับตำแหน่ง	สำหรับสวิตช์ความใกล้ชิด					
ประเภทของรีด	ทางเลือก: การแนบโดยตรงผ่านรูเจาะ การยึดโดยตรงผ่านเกลียว	ทางเลือก: การแนบโดยตรงผ่านรูเจาะ การยึดโดยตรงผ่านเกลียว มีรูทะลุและสลักนำศูนย์ พร้อมเกลียวในและเดือยเดียว				
ตำแหน่งการติดตั้ง	ตามต้องการ					

1) การกระเจิงของตำแหน่งสิ้นสุดภายใต้สภาพการทำงานคงที่โดยมีระยะชักต่อเนื่องกัน 100 ครั้งในทิศทางการเคลื่อนที่ของกริปเปอร์แบบกราม

เงื่อนไขการทำงานและสภาพแวดล้อม						
ขนาด	6	10	16	20	25	32
สื่อปฏิบัติการ	ระบบอัตโนมัติตามมาตรฐาน ISO 8573-1:2010 [7:4:4]					
หมายเหตุเกี่ยวกับสื่อปฏิบัติการ/ควบคุม	สามารถทาน้ำมันได้ (จำเป็นสำหรับการทำงานต่อไป)					
อุณหภูมิโดยรอบ ¹⁾	-10 ... 60°C					
ระดับความต้านทานการกัดกร่อน KBK ²⁾	0 - ไม่มีความเครียดจากการกัดกร่อน					

1) โปรดคำนึงถึงขอบเขตการใช้งานของฟร็อกซิมิตส์สวิตช์

2) ข้อมูลเพิ่มเติม www.festo.com/x/topic/crc

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

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

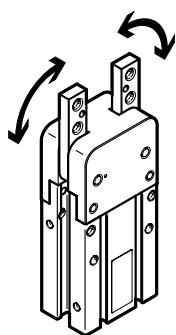
น้ำหนัก - DHRC-...						
ขนาด	6	10	16	20	25	32
น้ำหนักผลิตภัณฑ์	24.5 g	54 g	111 g	218.4 g	438.5 g	716.5 g

น้ำหนัก - DHRC-...-NO						
ขนาด	10	16	20	25	32	
น้ำหนักผลิตภัณฑ์	59.5 g	112.5 g	220 g	440 g	720.5 g	

แผ่นข้อมูล

วัสดุ						
ขนาด	6	10	16	20	25	32
วัสดุที่อยู่อาศัย	โลหะผสมอลูมิเนียมดัด ชุบผิวอลูมิเนียม					
ขากรรไกรกริปเปอร์วัสดุ	เหล็กกล้าอัลลอยด์สูง					
ฝาครอบวัสดุ	อะลูมิเนียมอัลลอย ชุบอินไดซ์					
วัสดุหมายเหตุ	เป็นไปตามข้อกำหนด RoHS					
การปฏิบัติตามข้อกำหนดของห้องปฏิบัติการ	VDMA24364-B2-L					
ความเหมาะสมสำหรับการผลิตแบตเตอรี่ Li-ion	เหมาะสำหรับการผลิตแบตเตอรี่ที่มีค่า Cu/Zn/Ni ลดลง (F1a)					

แรงบิดในการจับทั้งหมด



แรงบิดในการจับไม่คงที่ภายในมุมเปิด

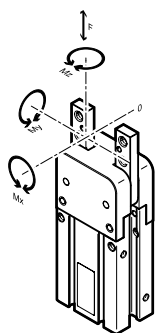
แรงบิดในการจับยึดโดยรวม – DHRC-...

ขนาด	6	10	16	20	25	32
แรงบิดจับรวมเมื่อเปิดที่ 0.6 MPa (6 บาร์, 87 psi)	6.7 Ncm	25.3 Ncm	81.1 Ncm	166.2 Ncm	343.6 Ncm	725.6 Ncm
ปิดแรงบิดจับรวมที่ 0.6 MPa (6 บาร์, 87 psi)	4.8 Ncm	20.4 Ncm	66.8 Ncm	134.3 Ncm	277.5 Ncm	600.1 Ncm

แรงบิดการจับยึดทั้งหมด – DHRC-...-NO

ขนาด	10	16	20	25	32
ปิดแรงบิดจับรวมที่ 0.6 MPa (6 บาร์, 87 psi)	15.8 Ncm	50.3 Ncm	112 Ncm	239.5 Ncm	539.1 Ncm

ลักษณะการรับน้ำหนักบนกริปเปอร์แบบกราม



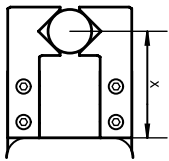
แรงและโมเมนต์อนุญาตที่ระบุอ้างอิงถึงกริปเปอร์แบบกรามหนึ่งอัน ซึ่งรวมถึงแขนคั่นบังคับ แรงน้ำหนักเพิ่มเติมจากชิ้นงานหรือจากนิ้วจับภายนอก และแรงเร่งที่เกิดขึ้นระหว่างการเคลื่อนไหว ต้องคำนึงถึงตำแหน่ง 0 ของระบบพิกัด (ร่อนนำของกริปเปอร์แบบกราม) เมื่อคำนวณโมเมนต์

แผ่นข้อมูล

ลักษณะการรับน้ำหนักบนกริปเปอร์แบบกราม

ขนาด	6	10	16	20	25	32
แรงสูงสุดบนขากรรไกรกริปเปอร์ F_z static	12 N	35 N	60 N	100 N	140 N	210 N
โมเมนต์สูงสุดที่กริปเปอร์แบบกราม M_x static	0.3 Nm	0.5 Nm	2 Nm	4 Nm	7 Nm	12 Nm
แมกซ์ ชณะจับกราม สเตติกของฉันทิก	0.3 Nm	0.5 Nm	1 Nm	2 Nm	4 Nm	8 Nm
แมกซ์ ชณะจับขากรรไกร M_z static	0.3 Nm	0.5 Nm	2 Nm	4 Nm	7 Nm	12 Nm

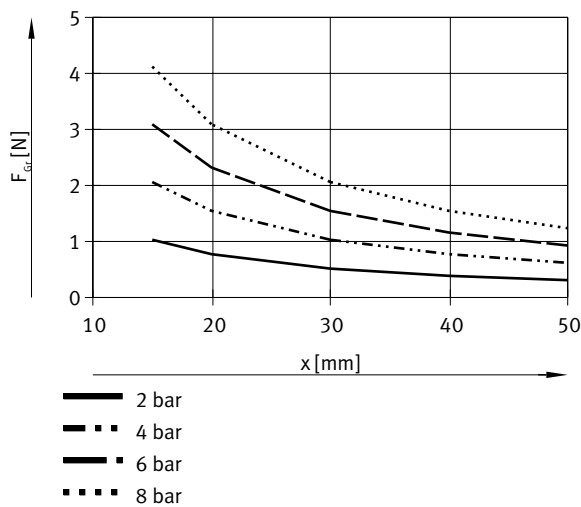
แรงจับยึด F ต่อกริปเปอร์แบบกรามขึ้นอยู่กับความดันขณะทำงานและแขนคั่นบังคับ x



สามารถกำหนดแรงยึดจับได้จากไดอะแกรมต่อไปนี้ ขึ้นอยู่กับความดันขณะทำงานและแขนคั่นบังคับ
โมเมนต์ในการยึดจับไม่ควรที่ภายในมุมเปิด
ต้องไม่ให้ปากจับเอียงต่ำกว่าตำแหน่งตั้งฉากกับตัวเรือน มิฉะนั้นจะทำให้แรงยึดจับลดลง

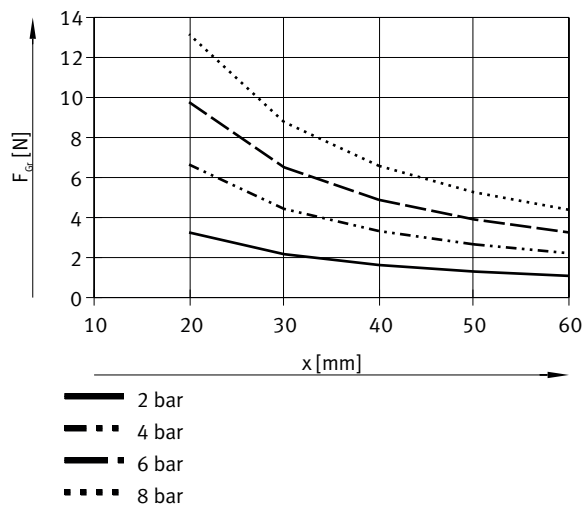
ซอฟต์แวร์ออกแบบการเลือกกริปเปอร์ → <https://www.festo.com/x/topic/eng>

แรงยึดจับ F ต่อกริปเปอร์แบบกรามขึ้นอยู่กับความดันขณะทำงานและแขนคั่นบังคับ x – การจับภายนอก (ปิด), ทำงานสองทาง – DHRC-6-A

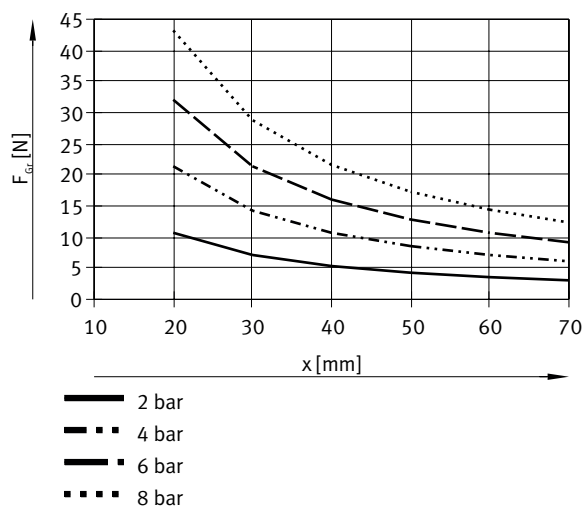


แผ่นข้อมูล

แรงยึดจับ F ต่อกริปเปอร์แบบกรามขึ้นอยู่กับความดันขณะทำงานและแขนคั่นบังคับ x – การจับภายนอก (ปิด), ทำงานสองทาง – DHRC-10-A

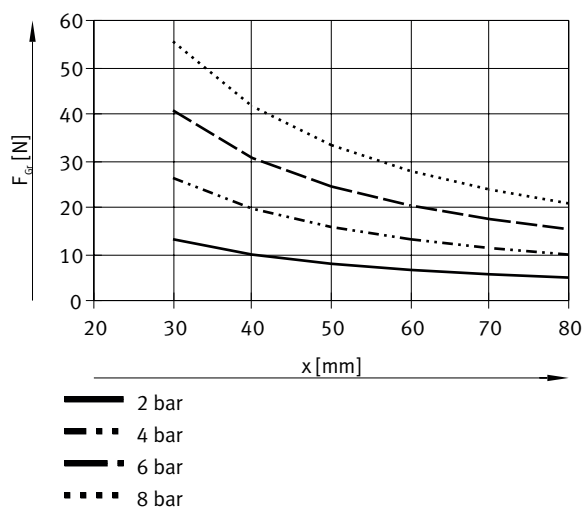


แรงยึดจับ F ต่อกริปเปอร์แบบกรามขึ้นอยู่กับความดันขณะทำงานและแขนคั่นบังคับ x – การจับภายนอก (ปิด), ทำงานสองทาง – DHRC-16-A

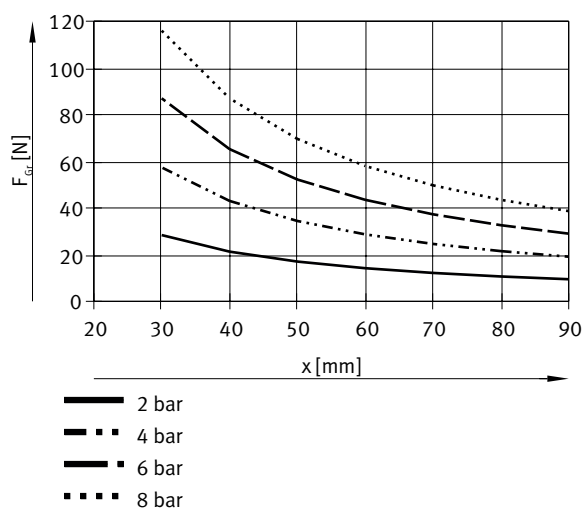


แผ่นข้อมูล

แรงยึดจับ F ต่อกริปเปอร์แบบกรามขึ้นอยู่กับความดันขณะทำงานและแขนคั่นบังคับ x – การจับภายนอก (ปิด), ทำงานสองทาง – DHRC-20-A

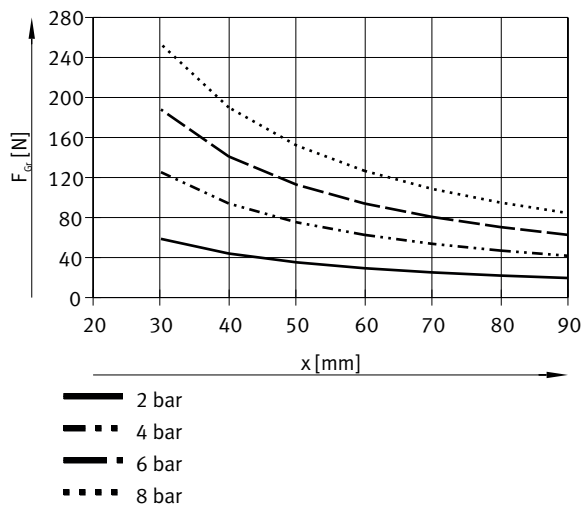


แรงยึดจับ F ต่อกริปเปอร์แบบกรามขึ้นอยู่กับความดันขณะทำงานและแขนคั่นบังคับ x – การจับภายนอก (ปิด), ทำงานสองทาง – DHRC-25-A

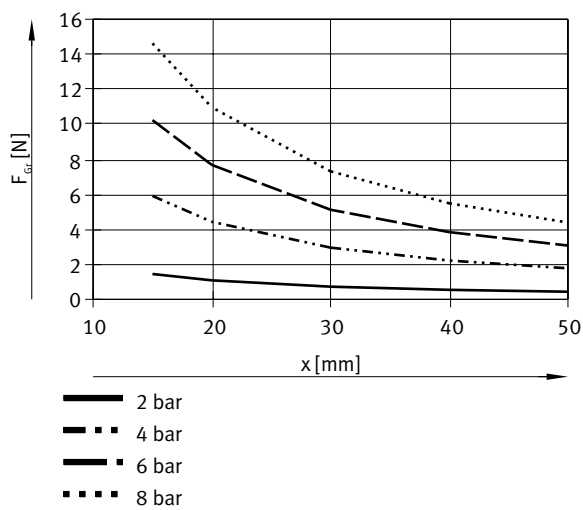


แผ่นข้อมูล

แรงยึดจับ F ต่อกริปเปอร์แบบกรามขึ้นอยู่กับความดันขณะทำงานและแขนคั่นบังคับ x – การจับภายนอก (ปิด), ทำงานสองทาง – DHRC-32-A

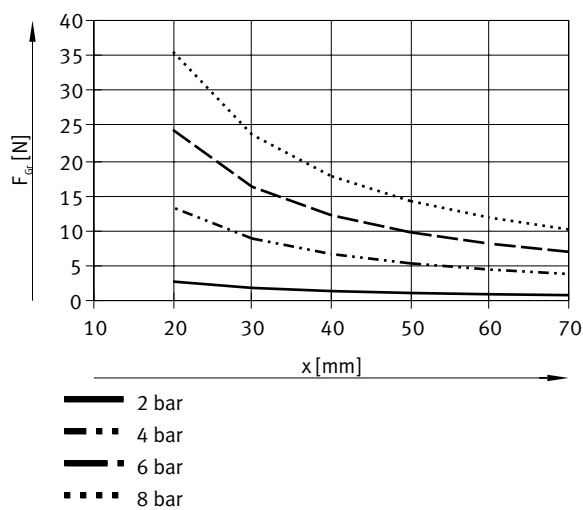


แรงยึดจับ F ต่อกริปเปอร์แบบกรามขึ้นอยู่กับความดันขณะทำงานและแขนคั่นบังคับ x – การจับภายนอก (ปิด), ทำงานทางเดียว – DHRC-10-AS-NO

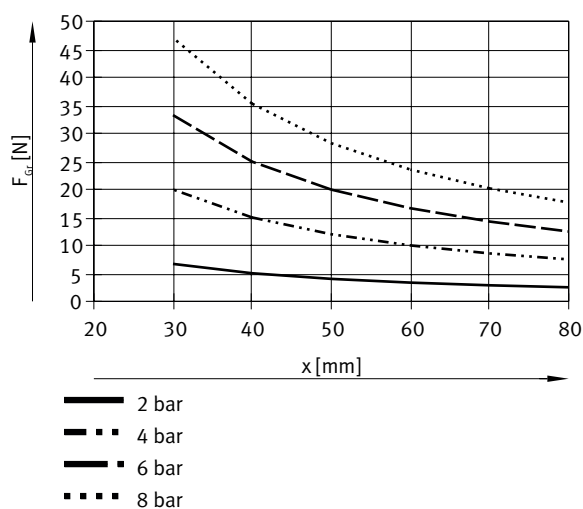


แผ่นข้อมูล

แรงยึดจับ F ต่อกริปเปอร์แบบกรามขึ้นอยู่กับความดันขณะทำงานและแขนคั่นบังคับ x - การจับภายนอก (ปิด), ทำงานทางเดียว - DHRC-16-AS-NO

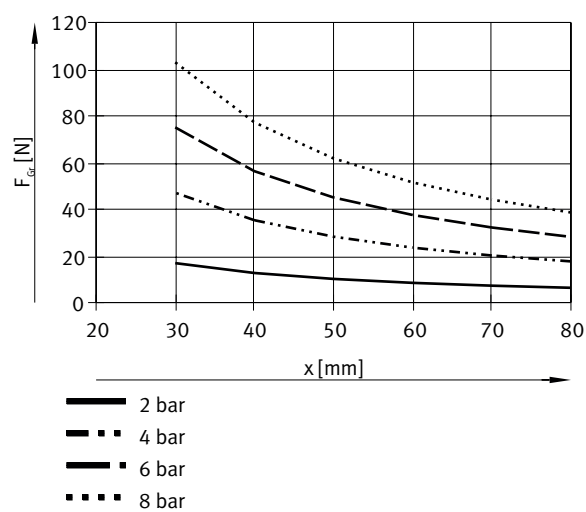


แรงยึดจับ F ต่อกริปเปอร์แบบกรามขึ้นอยู่กับความดันขณะทำงานและแขนคั่นบังคับ x - การจับภายนอก (ปิด), ทำงานทางเดียว - DHRC-20-AS-NO

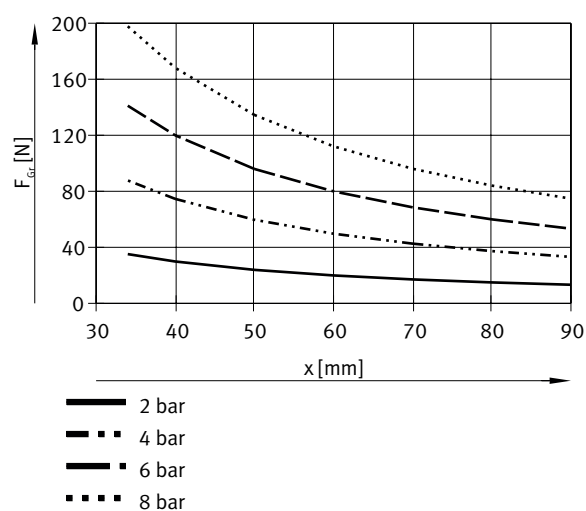


แผ่นข้อมูล

แรงยึดจับ F ต่อกริปเปอร์แบบกรามขึ้นอยู่กับความดันขณะทำงานและแขนคั่นบังคับ x – การจับภายนอก (ปิด), ทำงานทางเดียว – DHRC-25-AS-NO

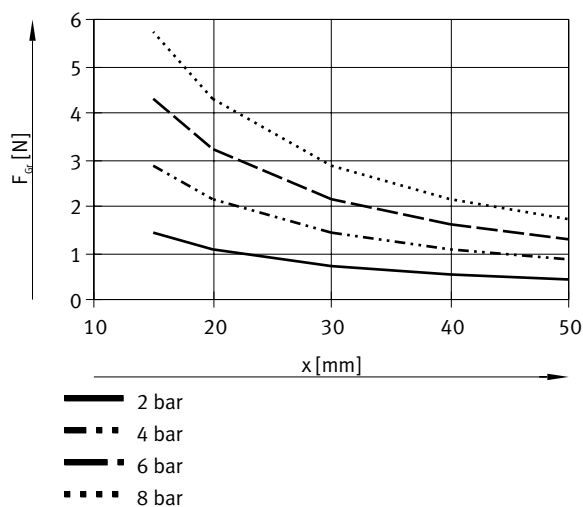


แรงยึดจับ F ต่อกริปเปอร์แบบกรามขึ้นอยู่กับความดันขณะทำงานและแขนคั่นบังคับ x – การจับภายนอก (ปิด), ทำงานทางเดียว – DHRC-32-AS-NO

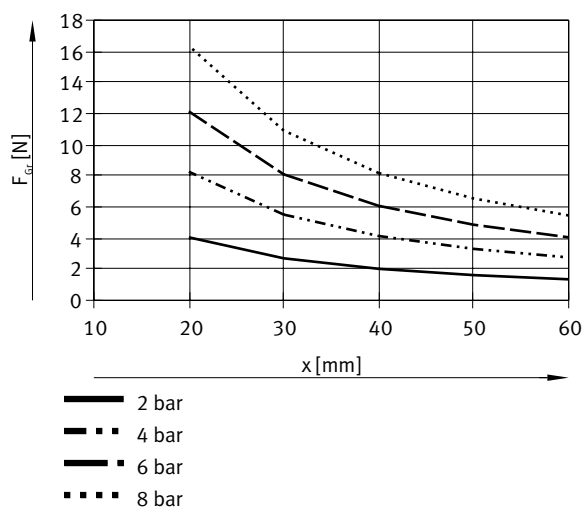


แผ่นข้อมูล

แรงยึดจับ F ต่อกริปเปอร์แบบกรามขึ้นอยู่กับความดันขณะทำงานและแขนคั่นบังคับ x – การจับภายใน (เปิด), ทำงานสองทาง – DHRC-6-A

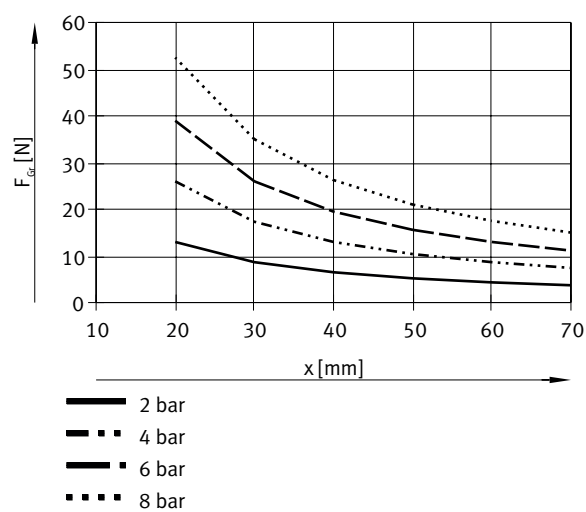


แรงยึดจับ F ต่อกริปเปอร์แบบกรามขึ้นอยู่กับความดันขณะทำงานและแขนคั่นบังคับ x – การจับภายใน (เปิด), ทำงานสองทาง – DHRC-10-A

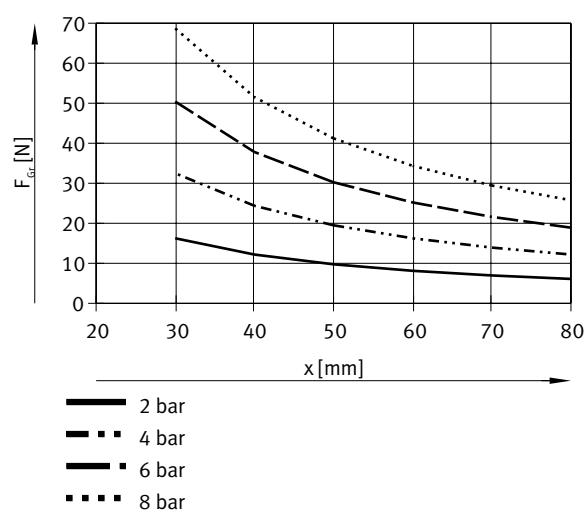


แผ่นข้อมูล

แรงยึดจับ F ต่อกริปเปอร์แบบกรามขึ้นอยู่กับความดันขณะทำงานและแขนคั่นบังคับ x – การจับภายใน (เปิด), ทำงานสองทาง – DHRC-16-A

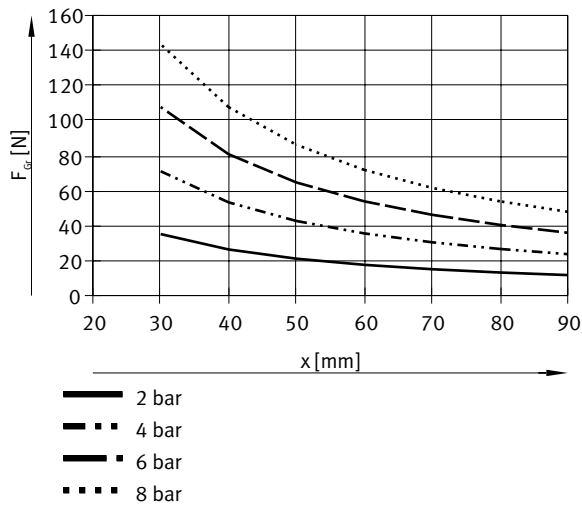


แรงยึดจับ F ต่อกริปเปอร์แบบกรามขึ้นอยู่กับความดันขณะทำงานและแขนคั่นบังคับ x – การจับภายใน (เปิด), ทำงานสองทาง – DHRC-20-A

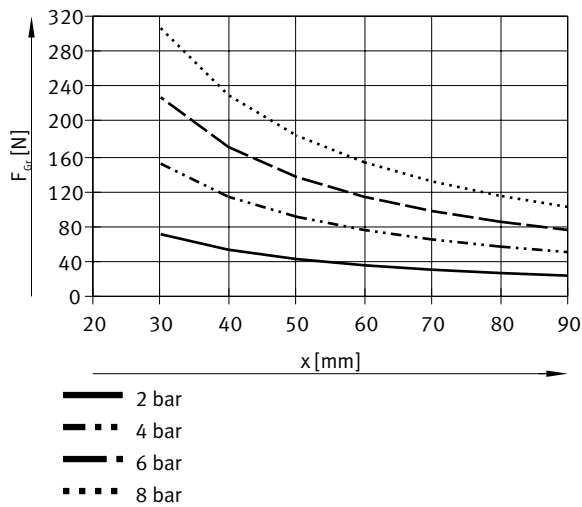


แผ่นข้อมูล

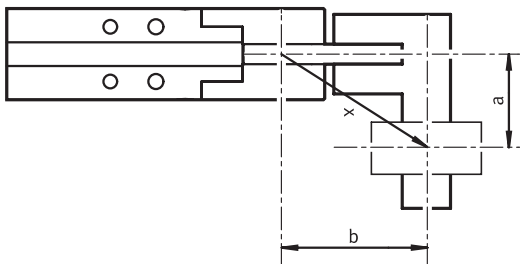
แรงยึดจับ F ต่อกริปเปอร์แบบกรามขึ้นอยู่กับความดันขณะทำงานและแขนคั่นบังคับ x – การจับภายใน (เปิด), ทำงานสองทาง – DHRC-25-A



แรงยึดจับ F ต่อกริปเปอร์แบบกรามขึ้นอยู่กับความดันขณะทำงานและแขนคั่นบังคับ x – การจับภายใน (เปิด), ทำงานสองทาง – DHRC-32-A



แรงยึดจับ F ต่อกริปเปอร์แบบกรามที่ 0.6 MPa (6 บาร์, 87 psi) ขึ้นอยู่กับแขนคั่นบังคับ x และค่าความเยื้องศูนย์กลาง a และ b



แผ่นข้อมูล

แรงยึดจับ F ต่อกกริปเปอร์แบบกรามที่ 0.6 MPa (6 บาร์, 87 psi) ขึ้นอยู่กับแขนคั่นบังคับ x และค่าความเยื้องศูนย์กลาง a และ b

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

ในการคำนวณแขนคั่นบังคับ x สำหรับการจับเยื้องศูนย์กลาง ต้องใช้สูตร (ซ้าย) ด้วยค่าที่คำนวณได้ x จึงสามารถอ่านแรงยึดจับ F ได้จากแผนภาพ

ตัวอย่างการคำนวณ:

ที่ให้ไว้:

ระยะห่าง $a = 20$ มม.

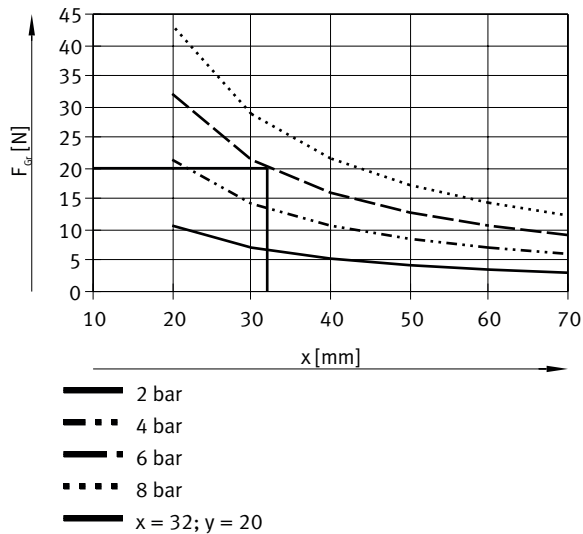
ระยะห่าง $b = 25$ มม.

ที่ต้องการ:

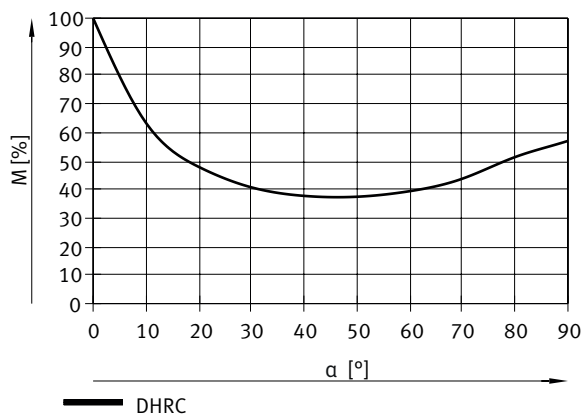
แรงยึดจับที่ 6 บาร์บน DHRC-16-A ซึ่งใช้เป็นกริปเปอร์ภายนอก

แรงยึดจับ F ต่อกกริปเปอร์แบบกรามที่ 0.6 MPa (6 บาร์, 87 psi) ขึ้นอยู่กับแขนคั่นบังคับ x และค่าความเยื้องศูนย์กลาง a และ b

แผนภาพให้ค่า $F = 20$ N สำหรับแรงยึดจับ



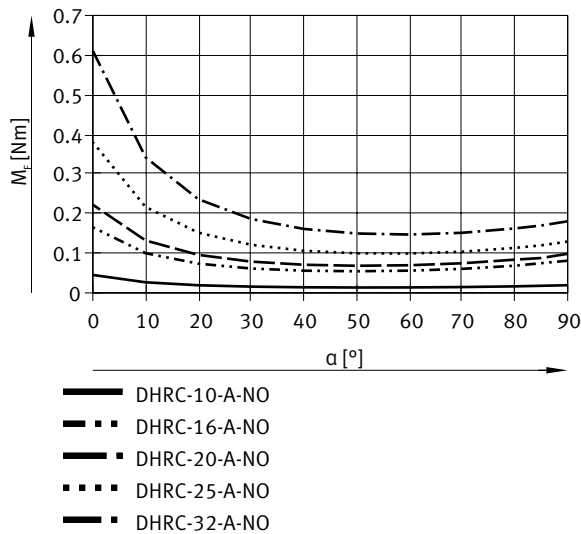
ช่วงเส้นโค้งแรงบิด M ขึ้นอยู่กับมุมเปิด



เนื่องจากหลักการขับเคลื่อนของกริปเปอร์แบบกราม โมเมนต์ภายในมุมเปิดจึงไม่คงที่ สามารถกำหนดเปอร์เซ็นต์ที่มีอยู่ได้ในแผนภาพ มุมเปิด 0° หมายถึง: ตำแหน่งขนานของกริปเปอร์แบบกราม

แผ่นข้อมูล

โมเมนต์สปริง M ขึ้นอยู่กับมุมเปิด



การกำหนดค่าแรงบิดในการจับจริง M สำหรับ DHRC-...-S-NO ขึ้นอยู่กับกรณีการใช้งาน:

สามารถใช้งานกริปเปอร์ที่มีสปริงในตัว DHRC-...-S-NO (เปิด) ได้ดังต่อไปนี้ ขึ้นอยู่กับความต้องการ: กริปเปอร์แบบทำงานทางเดียว

ในการคำนวณแรงบิดในการจับที่มีอยู่ MGr_{ges} (ต่อกริปเปอร์แบบกราม) จะต้องนำข้อมูลจากแผนภาพของแรงยึดจับ FGr, เส้นโค้งแรงบิด M และแรงบิดของสปริง MF มารวมกันตามลำดับ

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

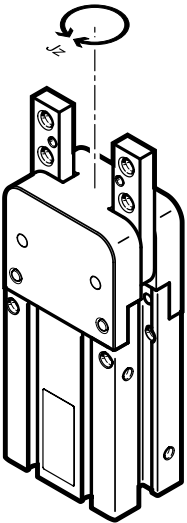
MGr = แรงบิดในการจับ

FGr = แรงยึดจับ

x = แขนคั่นบังคับ

M = เส้นโค้งแรงบิด

โมเมนต์ความเฉื่อยของมวล



โมเมนต์ความเฉื่อยของมวลของกริปเปอร์สัมพันธ์กับแกนกลาง โดยไม่มีนิ้วจับภายนอก ในสถานะการก่อสร้างไม่โหลด

โมเมนต์ความเฉื่อยของมวล – DHRC-...

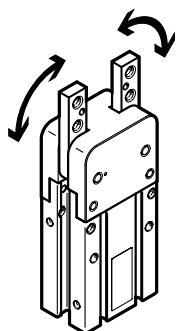
ขนาด	6	10	16	20	25	32
โมเมนต์ความเฉื่อย	0.01 kgcm ²	0.04 kgcm ²	0.132 kgcm ²	0.292 kgcm ²	1.311 kgcm ²	3.105 kgcm ²

โมเมนต์ความเฉื่อยของมวล – DHRC-...-NO

ขนาด	10	16	20	25	32
โมเมนต์ความเฉื่อย	0.044 kgcm ²	0.134 kgcm ²	0.294 kgcm ²	1.316 kgcm ²	3.122 kgcm ²

แผ่นข้อมูล

เวลาเปิดและปิด



เวลาเปิดและปิดที่ระบุ [ms] ถูกวัดที่อุณหภูมิห้อง ความดันขณะทำงาน 0.6 MPa (6 บาร์, 87 psi) และติดตั้งกริปเปอร์ในแนวนอนโดยไม่มีนิวส์จับเพิ่มเติม (การแสดงค่าเฉลี่ย)

กริปเปอร์จะต้องถูกควบคุมปริมาณเพื่อให้รับน้ำหนักที่กระทำได้มากขึ้น ต้องตั้งเวลาเปิดและปิดให้เหมาะสม

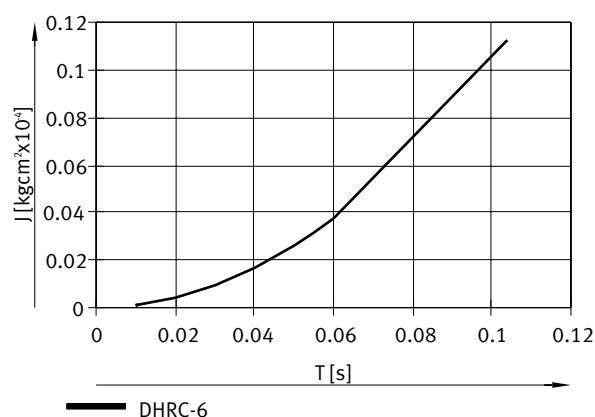
เวลาเปิดและปิด – DHRC-...

ขนาด	6	10	16	20	25	32
เวลาเปิดขั้นต่ำที่ 0.6 MPa (6 บาร์, 87 psi)	10 ms	28 ms	37 ms	44 ms	90 ms	117 ms
เวลาปิดขั้นต่ำที่ 0.6 MPa (6 บาร์, 87 psi)	19 ms	43 ms	53 ms	57 ms	117 ms	129 ms

เวลาเปิดและปิด – DHRC-...-NO

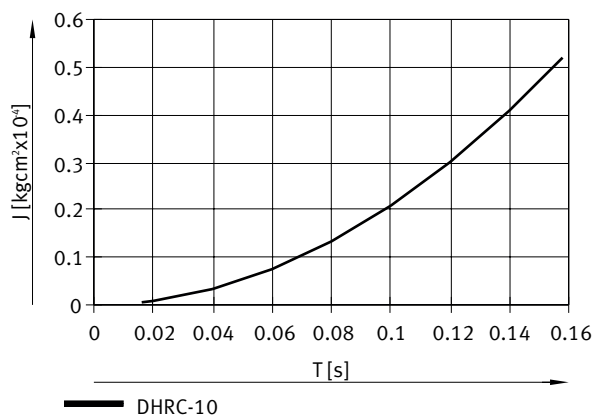
ขนาด	10	16	20	25	32
เวลาเปิดขั้นต่ำที่ 0.6 MPa (6 บาร์, 87 psi)	53 ms	42 ms	73 ms	147 ms	229 ms
เวลาปิดขั้นต่ำที่ 0.6 MPa (6 บาร์, 87 psi)	26 ms	21 ms	32 ms	45 ms	65 ms

เวลาเปิดและปิด T จะตั้งค่าไว้ที่ 0.6 MPa (6 บาร์, 87 psi) ขึ้นอยู่กับโมเมนต์ความเฉื่อยของมวลของนิวส์จับ – DHRC-6

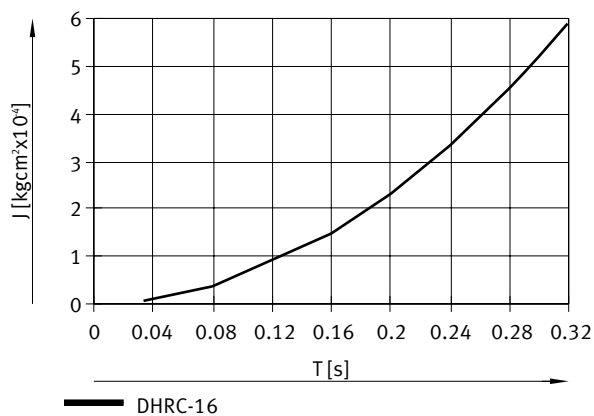


แผ่นข้อมูล

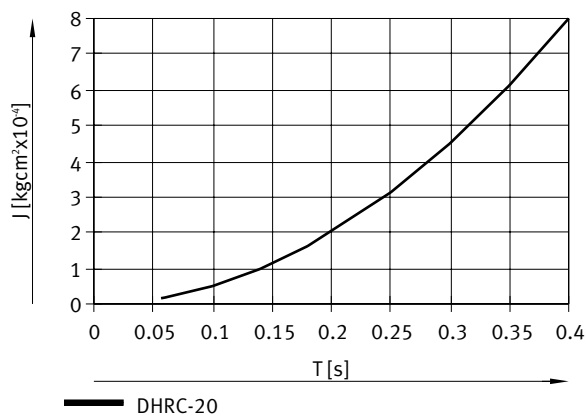
เวลาเปิดและปิด T จะตั้งค่าไว้ที่ 0.6 MPa (6 บาร์, 87 psi) ขึ้นอยู่กับโมเมนต์ความเฉื่อยของมวลของนิวส์จับ – DHRC-10



เวลาเปิดและปิด T จะตั้งค่าไว้ที่ 0.6 MPa (6 บาร์, 87 psi) ขึ้นอยู่กับโมเมนต์ความเฉื่อยของมวลของนิวส์จับ – DHRC-16

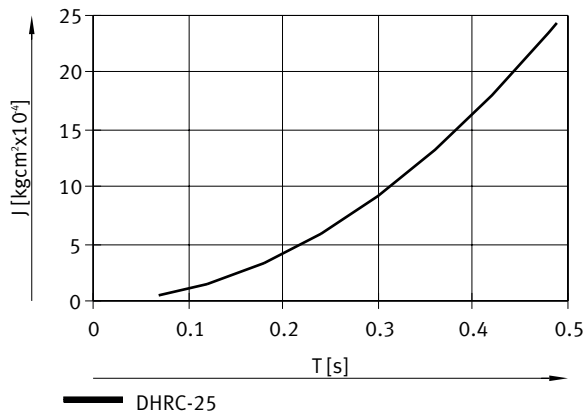


เวลาเปิดและปิด T จะตั้งค่าไว้ที่ 0.6 MPa (6 บาร์, 87 psi) ขึ้นอยู่กับโมเมนต์ความเฉื่อยของมวลของนิวส์จับ – DHRC-20

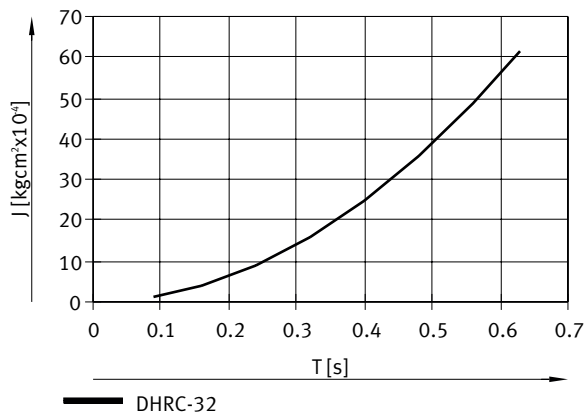


แผ่นข้อมูล

เวลาเปิดและปิด T จะตั้งค่าไว้ที่ 0.6 MPa (6 บาร์, 87 psi) ขึ้นอยู่กับโมเมนต์ความเฉื่อยของมวลของนิวส์ - DHRC-25



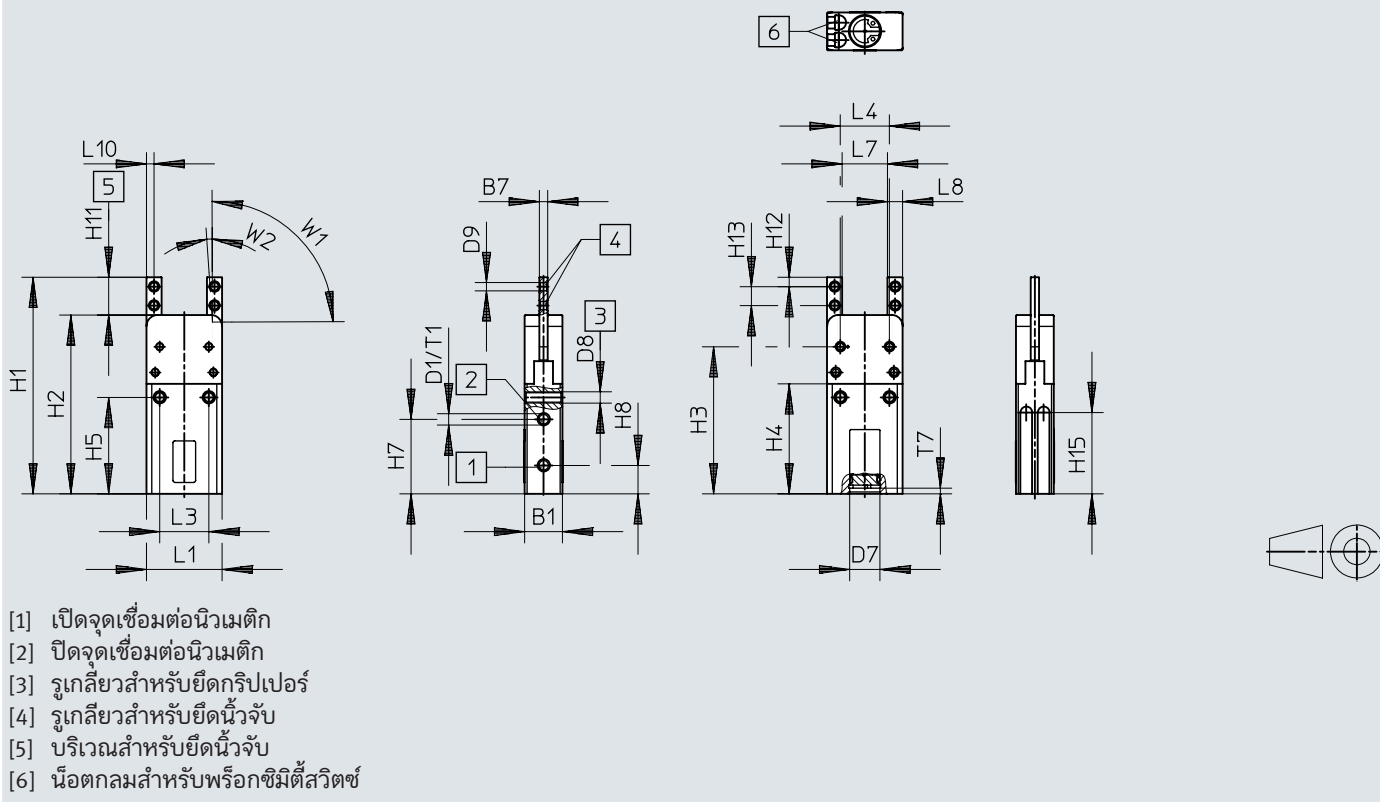
เวลาเปิดและปิด T จะตั้งค่าไว้ที่ 0.6 MPa (6 บาร์, 87 psi) ขึ้นอยู่กับโมเมนต์ความเฉื่อยของมวลของนิวส์ - DHRC-32



ขนาด

ขนาด - DHRC-6

ดาวน์โหลดข้อมูล CAD www.festo.com



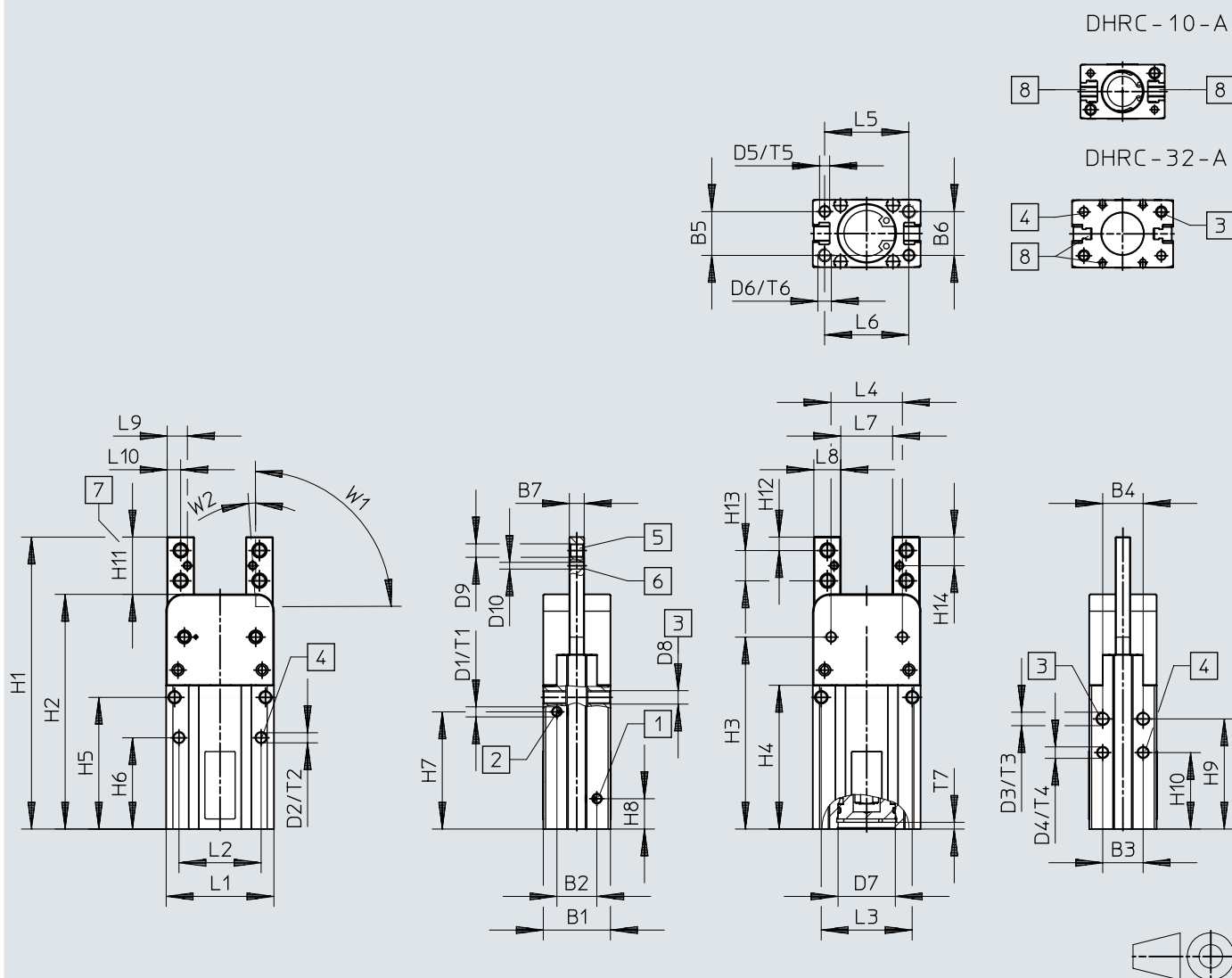
	B1	B7	D1	D7	D8	D9	H1	H2	H3	H4	H5	H7	H8	H11
	+0,3	-0,01 -0,05		∅ H8										-0,2
DHRC-6-A	10	2,2	M3	8	M3	2,2 ^{+0,1}	57,3	47,3	38,9	29,1	25,5	19,7	7,5	10

	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°

ขนาด

ขนาด - DHRC-10...32

ดาวน์โหลดข้อมูล CAD www.festo.com



- [1] เปิดจุดเชื่อมต่อนิวเมติก
- [2] ปิดจุดเชื่อมต่อนิวเมติก
- [3] รูเกลียวสำหรับยึดกริปเปอร์
- [4] รูตรงกลาง
- [5] รูเกลียวสำหรับยึดนิ้วจับ
- [6] บริเวณสำหรับยึดนิ้วจับ
- [7] DHRC-10: สล็อตตัว T สำหรับพริกขมิ้นส์วิตช์ DHRC-16... 32: สล็อตแบบกลมและสล็อตตัว T สำหรับพริกขมิ้นส์วิตช์

ขนาด

	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																

รายละเอียดการสั่งซื้อ

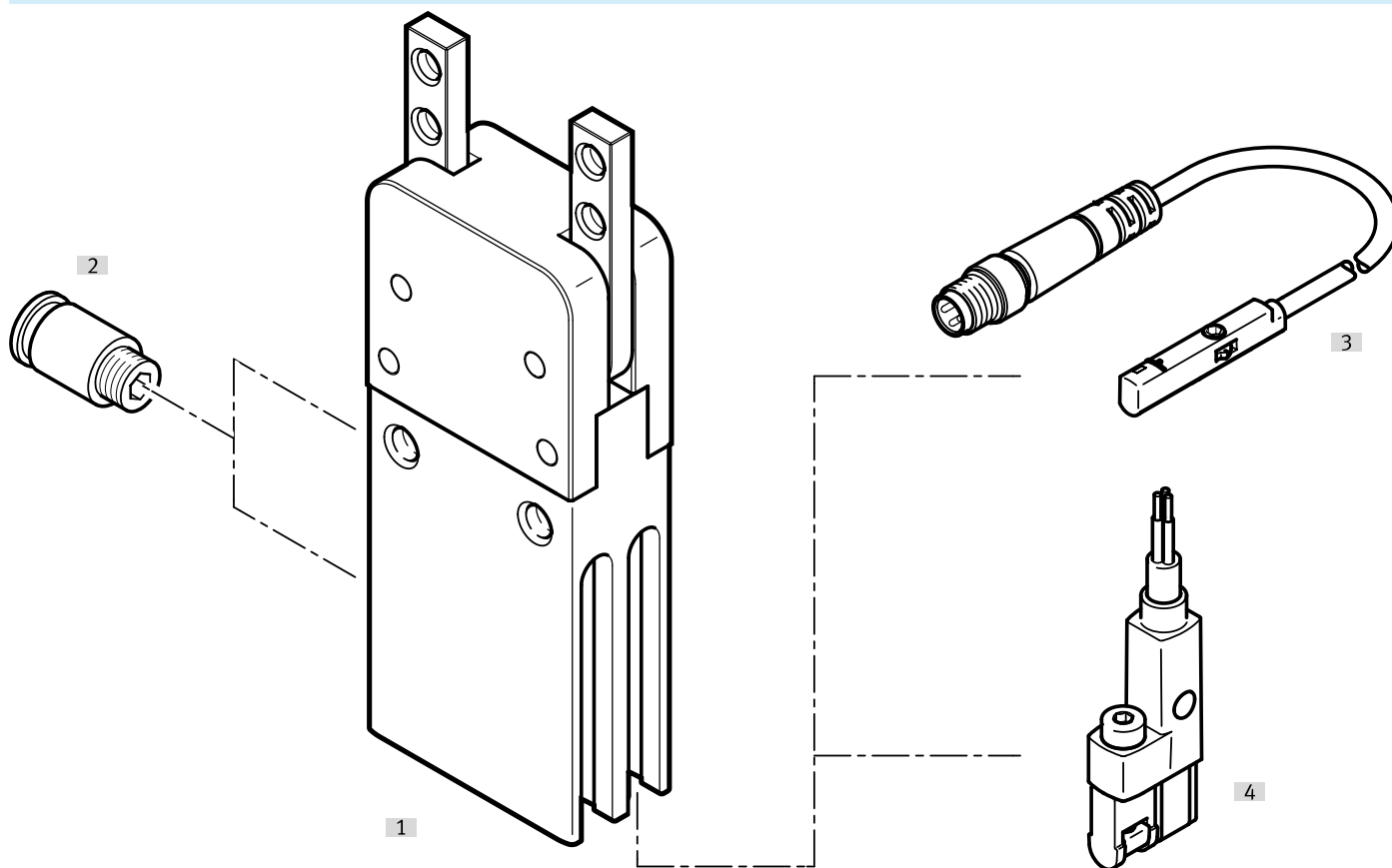
DHRC-6-...					
	ขนาด	ฟังก์ชัน	น้ำหนักผลิตภัณฑ์	หมายเลข ชิ้นส่วน	พิมพ์
	6	การแสดงคู่	24.5 g	8125285	DHRC-6-A

DHRC-10-...					
	ขนาด	ฟังก์ชัน	น้ำหนักผลิตภัณฑ์	หมายเลข ชิ้นส่วน	พิมพ์
	10	การแสดงคู่	54 g	8125472	DHRC-10-A
		บทยากเดียว เปิด	59.5 g	8133559	DHRC-10-A-S-NO

รายละเอียดการสั่งซื้อ					
	ขนาด	ฟังก์ชัน	น้ำหนักผลิตภัณฑ์	หมายเลข ชิ้นส่วน	พิมพ์
	16	การแสดงคู่	111 g	8128723	DHRC-16-A
		บทยากเดียว เปิด	112.5 g	8128721	DHRC-16-A-S-NO
	20	การแสดงคู่	218.4 g	8128697	DHRC-20-A
		บทยากเดียว เปิด	220 g	8128698	DHRC-20-A-S-NO
	25	การแสดงคู่	438.5 g	8128142	DHRC-25-A
		บทยากเดียว เปิด	440 g	8133557	DHRC-25-A-S-NO
	32	การแสดงคู่	716.5 g	8128107	DHRC-32-A
		บทยากเดียว เปิด	720.5 g	8133558	DHRC-32-A-S-NO

ภาพรวมของอุปกรณ์ต่อพ่วง

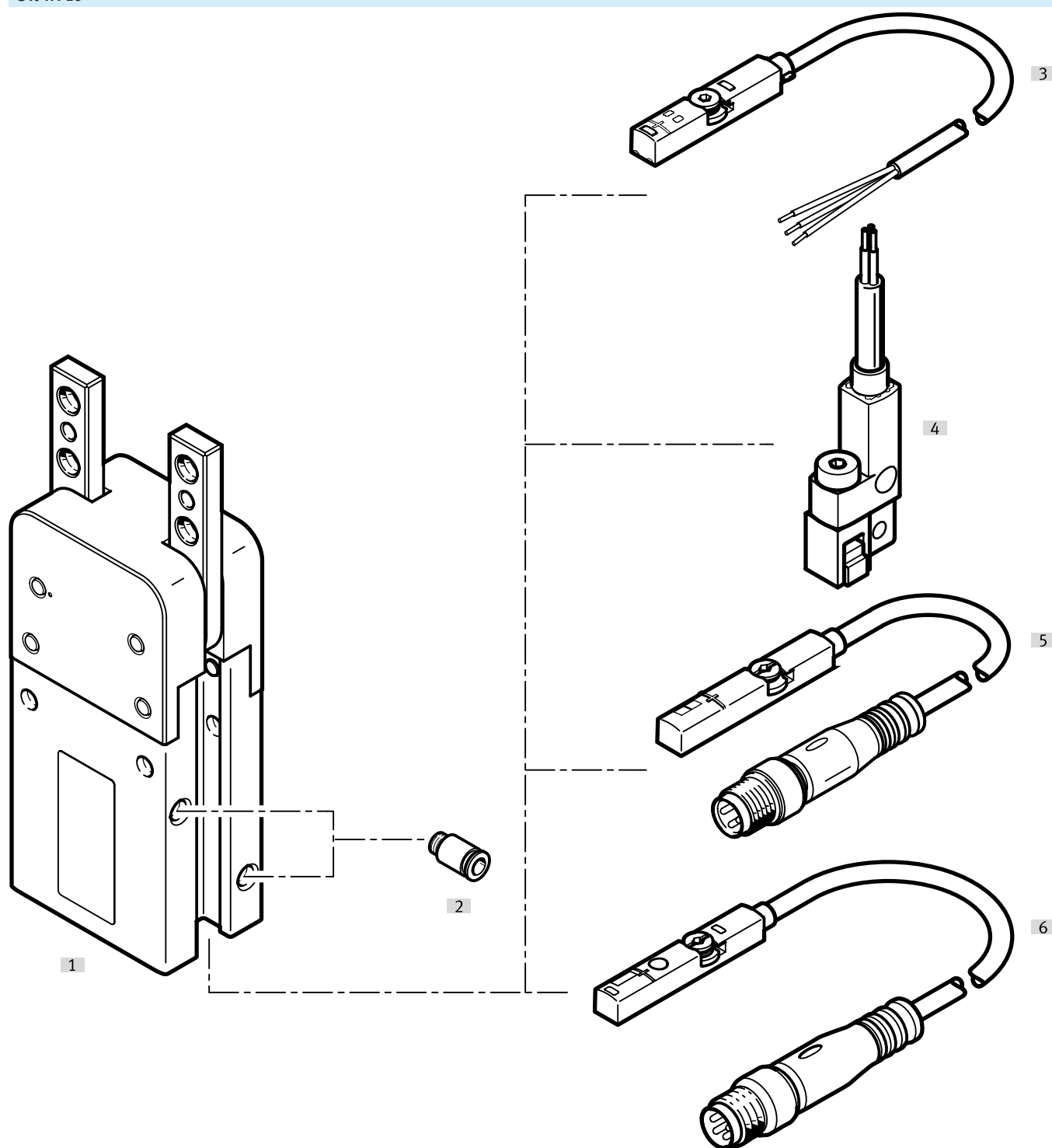
ขนาด 6



อุปกรณ์เสริม		→ เว็บไซต์/เว็บ
พิมพ์/รหัสการสั่งซื้อ	คำอธิบาย	
[1] กริปเปอร์เรเดียล DHRC	ทำงานสองทาง	dhrc
[2] ข้อต่อแบบกดเข้า QS	สำหรับต่อท่ออากาศอัดทนภายนอก	qs
[3] พร็อกซิมิตี้สวิตช์ SMT-10M	เพื่อตรวจสอบตำแหน่งลูกสูบในตำแหน่งสิ้นสุด	27
[4] พร็อกซิมิตี้สวิตช์ SMT-10G	เพื่อตรวจสอบตำแหน่งลูกสูบในตำแหน่งสิ้นสุด	27

ภาพรวมของอุปกรณ์ต่อพ่วง

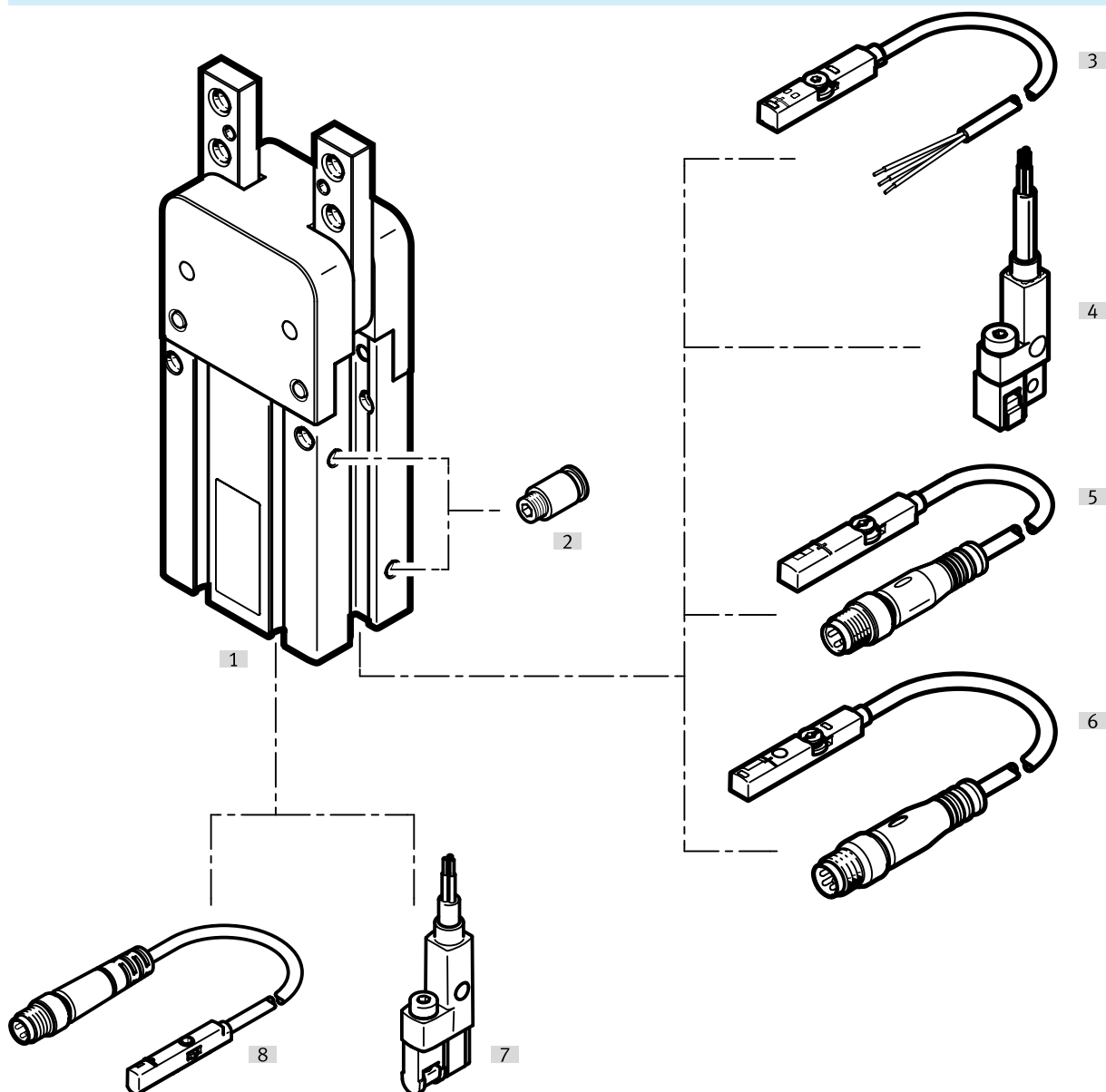
ขนาด 10



อุปกรณ์เสริม		→ เว็บไซต์/เว็บ
พิมพ์/รหัสการสั่งซื้อ	คำอธิบาย	
[1]	กริปเปอร์เรเดียล DHRC	ทำงานสองทางหรือทางเดียว dhrc
[2]	ข้อต่อแบบกดเข้า QS	สำหรับต่อท่ออากาศอัดทนภายนอก qs
[3]	พรีอักษมีตีสวิตช์ SMT-8M	เพื่อตรวจสอบตำแหน่งลูกสูบในตำแหน่งสิ้นสุด 27
[4]	พรีอักษมีตีสวิตช์ SMT-8G	เพื่อตรวจสอบตำแหน่งลูกสูบในตำแหน่งสิ้นสุด 27
[5]	เครื่องส่งสัญญาณระบุตำแหน่ง SMAT-8M	เพื่อตรวจสอบตำแหน่งลูกสูบได้ทุกจุดที่ต้องการ 28
[6]	เครื่องส่งสัญญาณระบุตำแหน่ง SDAS-MHS	เพื่อตรวจสอบตำแหน่งลูกสูบได้ทุกจุดที่ต้องการ 28

ภาพรวมของอุปกรณ์ต่อพ่วง

ขนาด 16 ... 32

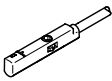


อุปกรณ์เสริม		→ เว็บไซต์/เว็บ
พิมพ์/รหัสการสั่งซื้อ	คำอธิบาย	
[1] กริปเปอร์เรเดียล DHRC	ทำงานสองทางหรือทางเดียว	dhrc
[2] ข้อต่อแบบกดเข้า QS	สำหรับต่อท่ออากาศอัตโนมัติภายนอก	qs
[3] พร็อกซิมิตี้สวิตช์ SMT-8M	เพื่อตรวจสอบตำแหน่งลูกสูบในตำแหน่งสิ้นสุด	27
[4] พร็อกซิมิตี้สวิตช์ SMT-8G	เพื่อตรวจสอบตำแหน่งลูกสูบในตำแหน่งสิ้นสุด	27
[5] เครื่องส่งสัญญาณระบุตำแหน่ง SMAT-8M	เพื่อตรวจสอบตำแหน่งลูกสูบได้ทุกจุดที่ต้องการ	28
[6] เครื่องส่งสัญญาณระบุตำแหน่ง SDAS-MHS	เพื่อตรวจสอบตำแหน่งลูกสูบได้ทุกจุดที่ต้องการ	28
[7] พร็อกซิมิตี้สวิตช์ SMT-10G	เพื่อตรวจสอบตำแหน่งลูกสูบในตำแหน่งสิ้นสุด	27
[8] พร็อกซิมิตี้สวิตช์ SMT-10M	เพื่อตรวจสอบตำแหน่งลูกสูบในตำแหน่งสิ้นสุด	27

อุปกรณ์เสริม

พรีอกซิมีตี้สวิตช์ SMT-10M สำหรับน็อตกลม แมกนีโตรีซิสทีฟ

ลิงก์ [smt](#)

	ประเภทของรัด	สวิตช์เชิงเอ้าท์พุท	การเชื่อมต่อไฟฟ้า	ความยาวสายเคเบิล	หมายเลขชิ้นส่วน	พิมพ์
	ชั้นแน่น, สามารถสอดเข้าไปในร่องจากด้านบนได้	PNP 3 สายเปิดตามปกติ	ปลายเปิด	2.5 m	551374	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-Q-OE
			ขั้วต่อ M8 รหัส A	0.3 m	551373	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-L-OE
			ขั้วต่อ M8 รหัส A	0.3 m	551375	SMT-10M-PS-24V-E-0,3-L-M8D
			ขั้วต่อ M8 รหัส A	0.3 m	551376	SMT-10M-PS-24V-E-0,3-Q-M8D

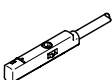
พรีอกซิมีตี้สวิตช์ SMT-10G สำหรับน็อตกลม แมกนีโตรีซิสทีฟ

ลิงก์ [smt](#)

	ประเภทของรัด	สวิตช์เชิงเอ้าท์พุท	การเชื่อมต่อไฟฟ้า	ความยาวสายเคเบิล	หมายเลขชิ้นส่วน	พิมพ์
	หนีบเป็นร่องกลม, สามารถดันเข้าในร่องตามยาวได้	3-wire NPN N/O contact	ปลายเปิด	2.5 m	8065030	SMT-10G-NS-24V-E-2,5Q-OE
			ขั้วต่อ M8 รหัส A	0.3 m	8065029	SMT-10G-NS-24V-E-0,3Q-M8D
		PNP 3 สายเปิดตามปกติ	ปลายเปิด	2.5 m	547862	SMT-10G-PS-24V-E-2,5Q-OE
			ขั้วต่อ M8 รหัส A	0.3 m	547863	SMT-10G-PS-24V-E-0,3Q-M8D

พรีอกซิมีตี้สวิตช์ SMT-8M สำหรับร่องตัว T มีความต้านทานแม่เหล็ก – สำหรับขนาด 10 ... 32

ลิงก์ [smt](#)

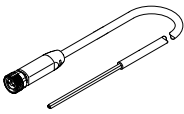
	ประเภทของรัด	สวิตช์เชิงเอ้าท์พุท	การเชื่อมต่อไฟฟ้า	ความยาวสายเคเบิล	หมายเลขชิ้นส่วน	พิมพ์
	ชั้นแน่น, สามารถสอดเข้าไปในร่องจากด้านบนได้	3-wire NPN N/O contact	ปลายเปิด	2.5 m	574338	SMT-8M-A-NS-24V-E-2,5-OE
			ขั้วต่อ M8 รหัส A	0.3 m	574339	SMT-8M-A-NS-24V-E-0,3-M8D
		PNP 3 สายปกติปิด	ปลายเปิด	7.5 m	574340	SMT-8M-A-PO-24V-E-7,5-OE
			ปลายเปิด	2.5 m	574335	SMT-8M-A-PS-24V-E-2,5-OE
			ขั้วต่อ M8 รหัส A	0.3 m	574334	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M8D
			ปลั๊ก M12 รหัส A		574337	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M12

พรีอกซิมีตี้สวิตช์ SMT-8G สำหรับร่องตัว T มีความต้านทานแม่เหล็ก – สำหรับขนาด 10 ... 32

ลิงก์ [smt](#)

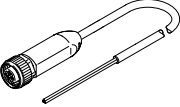
	ประเภทของรัด	สวิตช์เชิงเอ้าท์พุท	การเชื่อมต่อไฟฟ้า	ความยาวสายเคเบิล	หมายเลขชิ้นส่วน	พิมพ์
	ยึดใน T-slot, สามารถดันเข้าร่องตามยาวได้	3-wire NPN N/O contact	ปลายเปิด	2.5 m	8065028	SMT-8G-NS-24V-E-2,5Q-OE
			ขั้วต่อ M8 รหัส A	0.3 m	8065027	SMT-8G-NS-24V-E-0,3Q-M8D
		PNP 3 สายเปิดตามปกติ	ปลายเปิด	2.5 m	547859	SMT-8G-PS-24V-E-2,5Q-OE
			ขั้วต่อ M8 รหัส A	0.3 m	547860	SMT-8G-PS-24V-E-0,3Q-M8D

สายต่อ NEBA แบบตรง จุดการเชื่อมต่อ M8

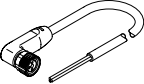
	การเชื่อมต่อไฟฟ้า 1 เทคโนโลยีการเชื่อมต่อ	การเชื่อมต่อไฟฟ้า 2 เทคโนโลยีการเชื่อมต่อ	การเชื่อมต่อไฟฟ้า 2 จำนวนเสาสายไฟ	ความยาวสายเคเบิล	หมายเลขชิ้นส่วน	พิมพ์
	M8x1 A-coded ตามมาตรฐาน EN 61076-2-104	ปลายเปิด	3	2.5 m	8078223	NEBA-M8G3-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078224	NEBA-M8G3-U-5-N-LE3

อุปกรณ์เสริม

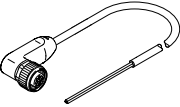
สายต่อ NEBA แบบตรง จุดการเชื่อมต่อ M12

	การเชื่อมต่อ ไฟฟ้า 1 เทคโนโลยีการ เชื่อมต่อ	การเชื่อมต่อ ไฟฟ้า 2 เทคโนโลยีการ เชื่อมต่อ	การเชื่อมต่อ ไฟฟ้า 2 จำนวน เสา/สายไฟ	ความยาวสาย เคเบิล	หมายเลข ชิ้นส่วน	พิมพ์
	M12x1 A-coded ตามมาตรฐาน EN 61076-2- 101	ปลายเปิด	3	2.5 m	8078236	NEBA-M12G5-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078237	NEBA-M12G5-U-5-N-LE3

สายต่อ NEBA แบบเข้ามุม จุดการเชื่อมต่อ M8

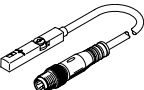
	การเชื่อมต่อ ไฟฟ้า 1 เทคโนโลยีการ เชื่อมต่อ	การเชื่อมต่อ ไฟฟ้า 2 เทคโนโลยีการ เชื่อมต่อ	การเชื่อมต่อ ไฟฟ้า 2 จำนวน เสา/สายไฟ	ความยาวสาย เคเบิล	หมายเลข ชิ้นส่วน	พิมพ์
	M8x1 A-coded ตามมาตรฐาน EN 61076-2- 104	ปลายเปิด	3	2.5 m	8078230	NEBA-M8W3-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078231	NEBA-M8W3-U-5-N-LE3

สายต่อ NEBA แบบเข้ามุม จุดการเชื่อมต่อ M12

	การเชื่อมต่อ ไฟฟ้า 1 เทคโนโลยีการ เชื่อมต่อ	การเชื่อมต่อ ไฟฟ้า 2 เทคโนโลยีการ เชื่อมต่อ	การเชื่อมต่อ ไฟฟ้า 2 จำนวน เสา/สายไฟ	ความยาวสาย เคเบิล	หมายเลข ชิ้นส่วน	พิมพ์
	M12x1 A-coded ตามมาตรฐาน EN 61076-2- 101	ปลายเปิด	3	2.5 m	8078245	NEBA-M12W5-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078246	NEBA-M12W5-U-5-N-LE3

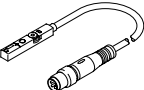
เครื่องส่งสัญญาณระบุตำแหน่ง SMAT-8M สำหรับ T-slot ปลั๊ก M8 รหัส A – สำหรับขนาด 10 ... 32

ลิงก์ [smat](#)

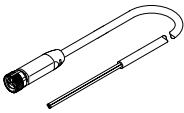
	ช่วงการตรวจ จับ	เอาต์พุตแบบ บอณาโลก	การเชื่อมต่อ ไฟฟ้า 1 จำนวน พิน/สายไฟ	ความยาวสาย เคเบิล	หมายเลข ชิ้นส่วน	พิมพ์
	52 mm	0-10 V	4	0.3 m	553744	SMAT-8M-U-E-0,3-M8D

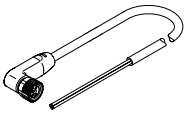
เครื่องส่งสัญญาณระบุตำแหน่ง SDAS สำหรับ T-slot, ปลั๊ก M8 รหัส A – สำหรับขนาด 10... 32

ลิงก์ [sdas](#)

	คำอธิบาย	ช่วงการตรวจ จับ	การเชื่อมต่อ ไฟฟ้า 1 จำนวน พิน/สายไฟ	ความยาวสาย เคเบิล	หมายเลข ชิ้นส่วน	พิมพ์
	โหมดการ ทำงาน: เอาต์พุต สามารถเลือก ได้สองแบบ; 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

อุปกรณ์เสริม

สายต่อ NEBA แบบตรง						
	การเชื่อมต่อ ไฟฟ้า 1 เทคโนโลยีการ เชื่อมต่อ	การเชื่อมต่อ ไฟฟ้า 2 เทคโนโลยีการ เชื่อมต่อ	การเชื่อมต่อ ไฟฟ้า 2 จำนวน เสา/สายไฟ	ความยาวสาย เคเบิล	หมายเลข ชิ้นส่วน	พิมพ์
	M8x1 A-coded ตามมาตรฐาน EN 61076-2- 104	ปลายเปิด	4	2.5 m	8078227	NEBA-M8G4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078228	NEBA-M8G4-U-5-N-LE4

สายต่อ NEBA แบบเข้ามุม						
	การเชื่อมต่อ ไฟฟ้า 1 เทคโนโลยีการ เชื่อมต่อ	การเชื่อมต่อ ไฟฟ้า 2 เทคโนโลยีการ เชื่อมต่อ	การเชื่อมต่อ ไฟฟ้า 2 จำนวน เสา/สายไฟ	ความยาวสาย เคเบิล	หมายเลข ชิ้นส่วน	พิมพ์
	M8x1 A-coded ตามมาตรฐาน EN 61076-2- 104	ปลายเปิด	4	2.5 m	8078233	NEBA-M8W4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078234	NEBA-M8W4-U-5-N-LE4