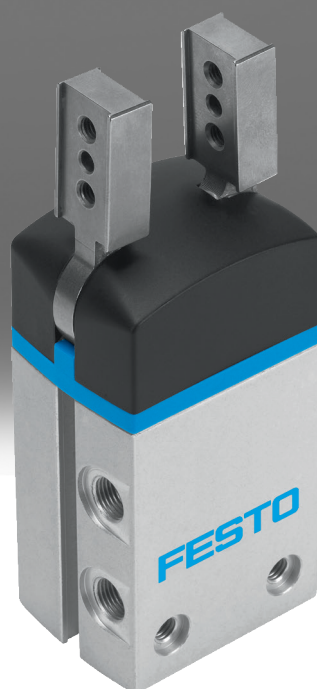


Pinces à serrage radial DHRS

FESTO



Caractéristiques

En bref

Liens [dhhs](#)

Généralités :

- Couple admissible élevé grâce aux supports latéraux des mors de pince
- Auto-centrant
- Possibilités de centrage au niveau des mors
- Répétabilité maximale
- Sécurité de préhension
- limitation de débit fixe interne
- Nombreuses possibilités d'adaptation aux actionneurs

Capteurs :

- Capteur de position adaptable sur la petite pince
- Capteurs de proximité intégrables sur les pinces moyennes et grandes

Options d'application flexibles :

- Peut être utilisée comme pince à simple ou à double effet
- Ressort de pression destiné à renforcer ou sécuriser les forces de préhension
- Prise extérieure ou intérieure

Ces pinces ne sont pas conçues pour les exemples d'application suivants :

- Usinage par enlèvement
- Fluides agressifs
- Poussière de ponçage
- Projections de soudure

Outils d'ingénierie

Liens [engineering tools](#)



Gagnez du temps avec les outils d'ingénierie : Smart Engineering pour une solution optimale. Nous avons pour but d'augmenter votre productivité. Nos outils d'ingénierie constituent une contribution importante à cet égard. Tout au long de la chaîne de création de valeur, ils vous aident à concevoir correctement votre installation, à exploiter des réserves de productivité insoupçonnées ou à gagner en productivité. Du premier contact à la modernisation de votre machine, vous rencontrerez de nombreux outils qui vous seront utiles à chaque étape de votre projet.

Sélection de la pince :

- Cet outil vous aide à trouver les bonnes pinces en entrant simplement les paramètres exacts de votre application

Diagrammes

Liens [dhhs](#)



Les diagrammes présentés dans ce document sont également disponibles en ligne. Il est possible d'y afficher des valeurs précises.

Détection de position

[A] Pour capteur de proximité

À l'aide de capteurs de proximité, la détection de position permet de détecter n'importe quelle position.

Effet de ressort de sécurité

[NC] A fermeture

Fermé par la force du ressort en état hors pression

Codes de type

001	Série	
DHRS	Pinces à serrage radial	

002	Taille [mm]	
10	10	
16	16	
25	25	
32	32	
40	40	

003	Détection de position	
A	Pour capteur de proximité	

004	Effet de ressort de sécurité	
	Sans	
NC	A fermeture	

Fiche technique

Caractéristiques techniques générales

Taille	10	16	25	32	40
Structure de construction	cycle de travail à guidage forcé				
Mode de fonctionnement	À double effet				
Fonction de la pince	Radial				
Effet de ressort de sécurité	Sans	Sans A fermeture			
Nombre de mors de pince	2				
Angle d'ouverture max. ¹⁾	180 deg				
Raccord pneumatique	M3		M5	G1/8	
Répétabilité de la pince ²⁾	≤0,1 mm				
Précision de remplacement max.	≤0,2 mm				
Fréquence de travail max. de la pince	≤4 Hz		≤3 Hz		≤2 Hz
Symétrie en rotation	≤0,2 mm				
Détection de position	Pour capteur Hall	Pour capteurs de proximité			
Mode de fixation	Au choix : avec taraudage et douille de centrage Avec trou débouchant et douille de centrage				
Position de montage	indifférente				

1) Pour une pression de service de 0,8 MPa (8 bar, 116 psi)

2) Commande de la position de fin de course dans des conditions d'utilisation constantes pour 100 courses consécutives dans le sens de déplacement des mors de pince

Conditions de service et ambiantes

Taille	10	16	25	32	40			
Effet de ressort de sécurité	Sans	A fermeture	Sans	A fermeture	Sans	A fermeture	Sans	A fermeture
Pression de service	2 ... 8 bar	4 ... 8 bar	2 ... 8 bar	4 ... 8 bar	2 ... 8 bar	4 ... 8 bar	2 ... 8 bar	4 ... 8 bar
Fluide de service	Air comprimé selon ISO 8573-1:2010 [7:4:4]							
Remarque sur le fluide d'exploitation/commande	Fonctionnement lubrifié possible (requis pour la suite du fonctionnement)							
Température ambiante ¹⁾	5 ... 60°C							
Classe de protection anticorrosion CRC ²⁾	1 - faibles effets de corrosion							

1) Tenir compte du champ d'utilisation des capteurs de proximité

2) Pour de plus amples informations, voir www.festo.com/x/topic/kbk

Poids

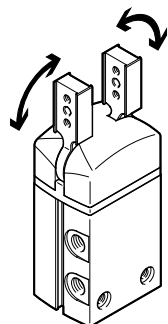
Taille	10	16		25		32		40	
Effet de ressort de sécurité	Sans		A fermeture	Sans		A fermeture		Sans	
Poids du produit	44 g	114 g	118 g	270 g	277 g	480 g	490 g	829 g	844 g

Matériaux

Taille	10	16	25	32	40
Matériau du boîtier	Alliage d'aluminium corroyé, anodisé				
Matériau mors de pince	acier fortement allié				
Matériau du capuchon d'obturation	PA				
Note sur le matériau	Conforme à RoHS				

Fiche technique

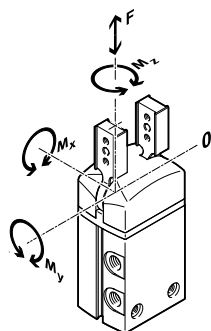
Couple de préhension



Le couple de préhension n'est pas constant à l'intérieur de l'angle d'ouverture.

Taille	10	16	25	32	40
Couple total de préhension à 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) à l'ouverture	21 Ncm	62 Ncm	233 Ncm	423 Ncm	725 Ncm
Couple total de préhension à 6 bar, à la fermeture	15 Ncm	55 Ncm	215 Ncm	390 Ncm	660 Ncm

Caractéristiques de charge sur les mors de pince

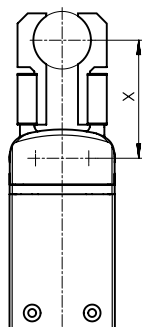


Les forces et couples admissibles indiqués se rapportent à un mors de pince. Ils comprennent le bras de levier, les forces de poids supplémentaires dues à la pièce à traiter ou aux doigts de pince externes et les forces d'accélération survenant pendant le mouvement.

Pour le calcul des couples, il faut tenir compte de la position 0 du système de coordonnées (guidage des mors de pince).

Taille	10	16	25	32	40
Force max. sur le mors de pince Fz statique	30 N	40 N	75 N	120 N	200 N
Couple max. sur le mors de pince Mx statique	0,8 Nm	1,3 Nm	3,2 Nm	6,2 Nm	14 Nm
Couple max. sur le mors de pince My statique	0,8 Nm	1,3 Nm	3,2 Nm	6,2 Nm	14 Nm
Couple max. sur le mors de pince Mz statique	0,8 Nm	1,3 Nm	3,2 Nm	6,2 Nm	14 Nm

Force de préhension FH par mors de pince en fonction de la pression de service et du bras de levier x



Les diagrammes ci-dessous permettent de déterminer les forces de préhension, en fonction de la pression de service et du bras de levier.

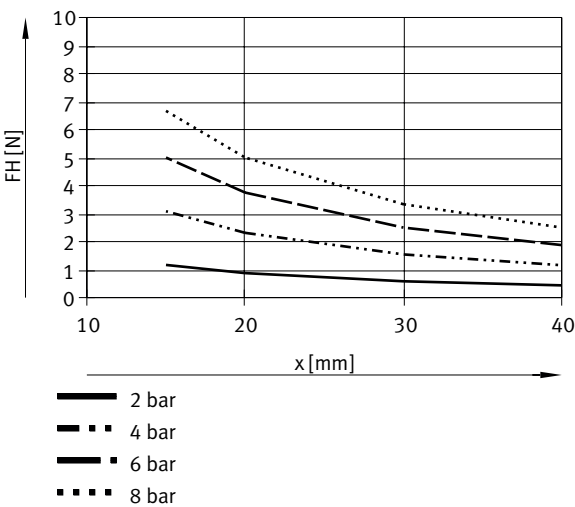
Le couple de préhension n'est pas constant à l'intérieur de l'angle d'ouverture.

La position verticale des mors de pince par rapport au boîtier ne doit pas être inférieure à la valeur minimale, sous peine d'entraîner une perte de force de préhension.

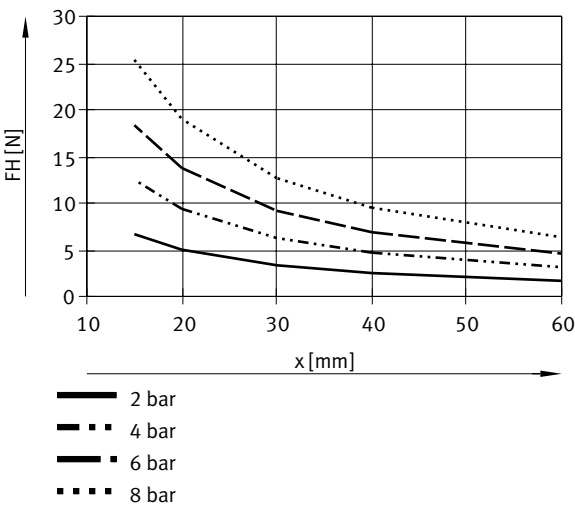
Logiciel de conception, sélection de la pince → <https://www.festo.com/x/topic/eng>

Fiche technique

Force de préhension FH par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension extérieure (fermeture), à double effet – DHRS-10

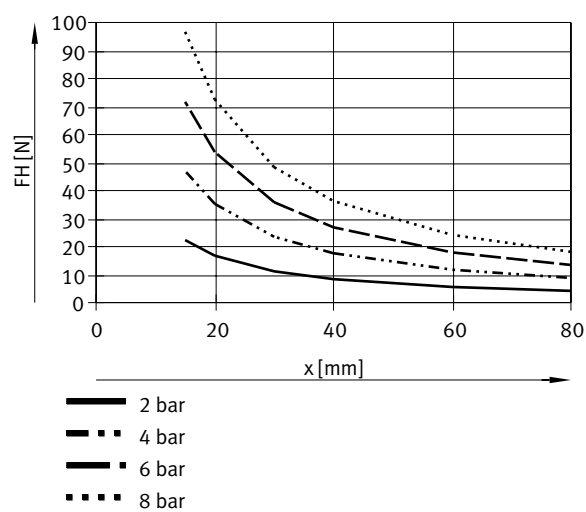


Force de préhension FH par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension extérieure (fermeture), à double effet – DHRS-16

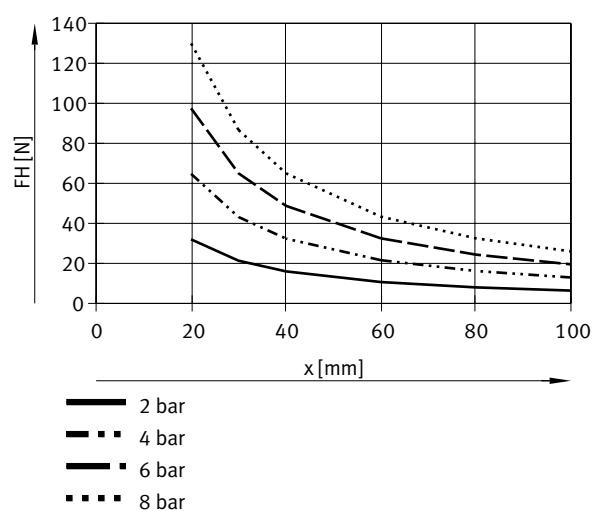


Fiche technique

Force de préhension FH par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension extérieure (fermeture), à double effet – DHRS-25

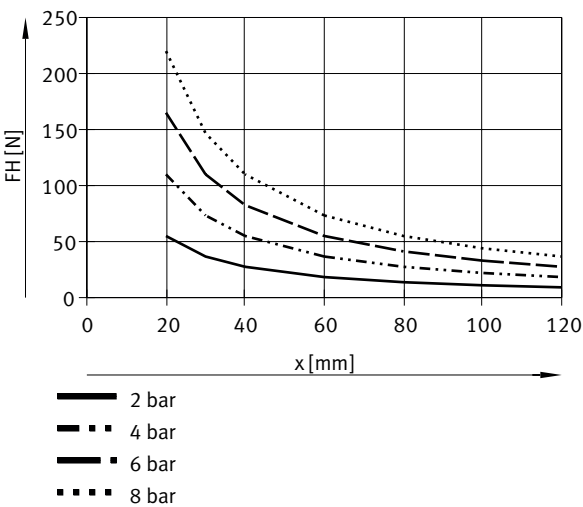


Force de préhension FH par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension extérieure (fermeture), à double effet – DHRS-32

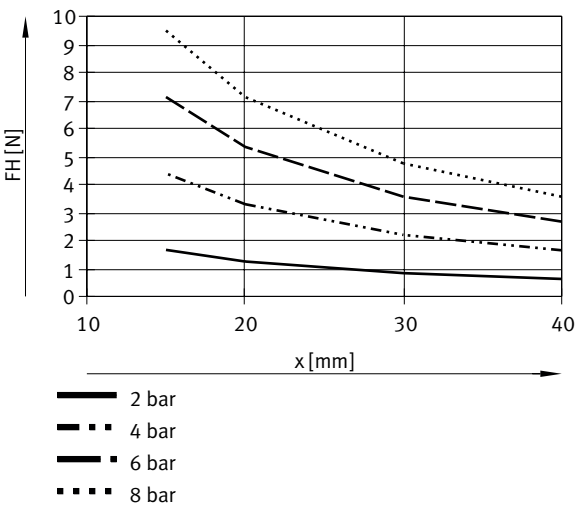


Fiche technique

Force de préhension FH par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension extérieure (fermeture), à double effet – DHRS-40

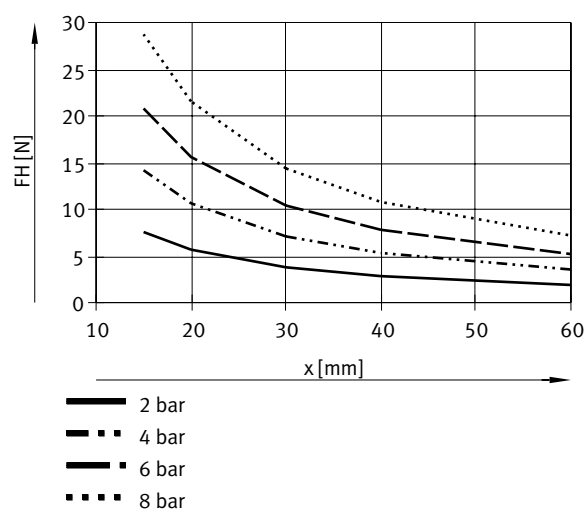


Force de préhension FH par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension intérieure (ouverture), à double effet – DHPS-10

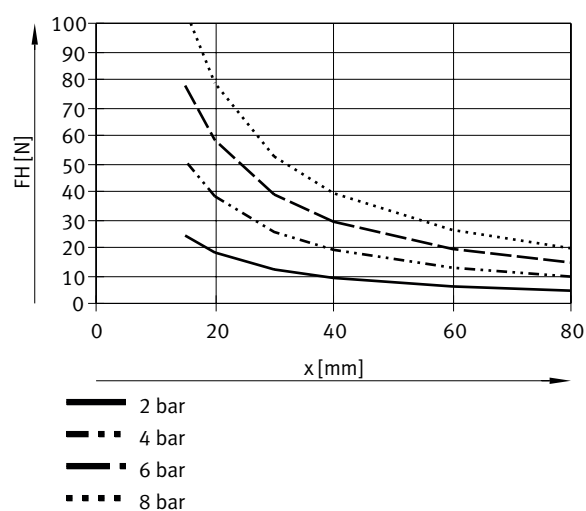


Fiche technique

Force de préhension FH par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension intérieure (ouverture), à double effet – DHPS-16

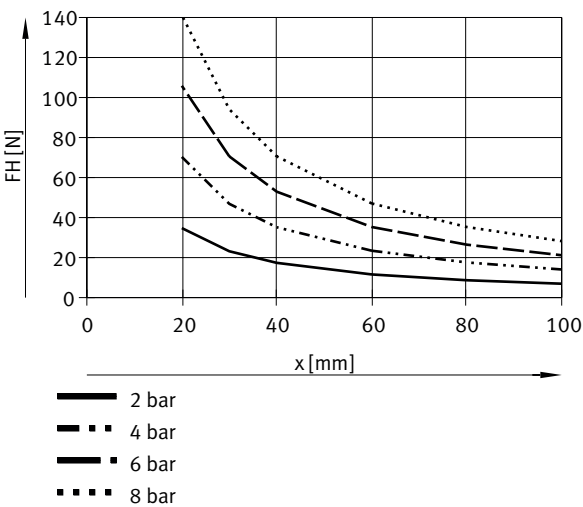


Force de préhension FH par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension intérieure (ouverture), à double effet – DHPS-25

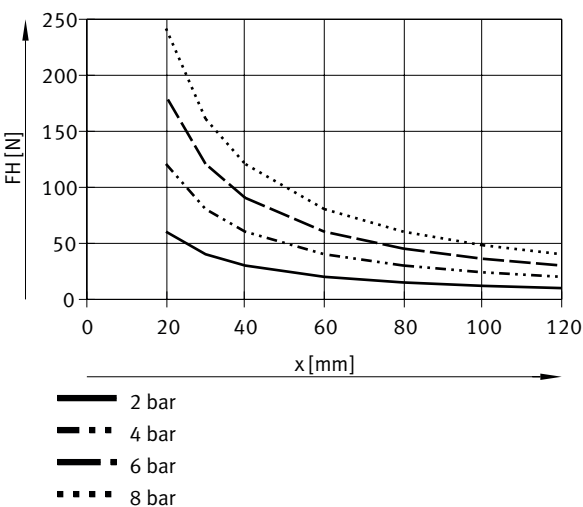


Fiche technique

Force de préhension FH par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension intérieure (ouverture), à double effet – DHPS-32

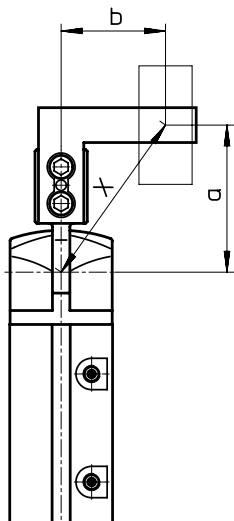


Force de préhension FH par mors de pince en fonction de la pression de fonctionnement et du bras de levier x – Préhension intérieure (ouverture), à double effet – DHPS-40



Fiche technique

Force de préhension FH par mors de pince à 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) en fonction du bras de levier x et des excentricités a et b



Force de préhension FH par mors de pince à 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) en fonction du bras de levier x et des excentricités a et b

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

Pour calculer le bras de levier x en cas de préhension excentrée, il faut utiliser la formule (à gauche).

La valeur x calculée permet de déduire la force de préhension FH des représentations graphiques.

Exemple de calcul :

Données :

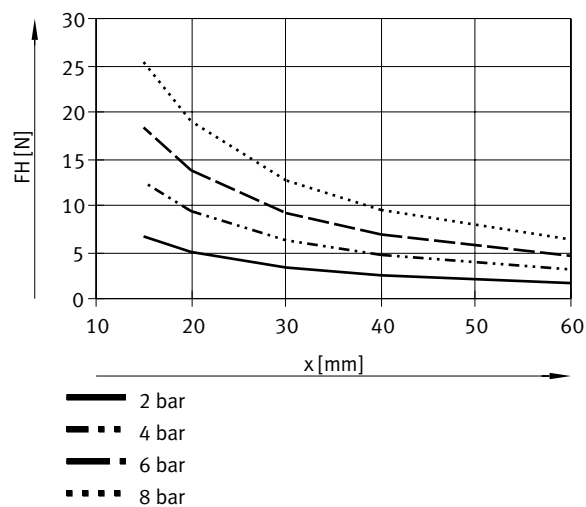
Distance a = 25 mm

Distance b = 20 mm

Il faut trouver :

La force de préhension à 6 bar, pour un DHRS-16, utilisé comme pince extérieure.

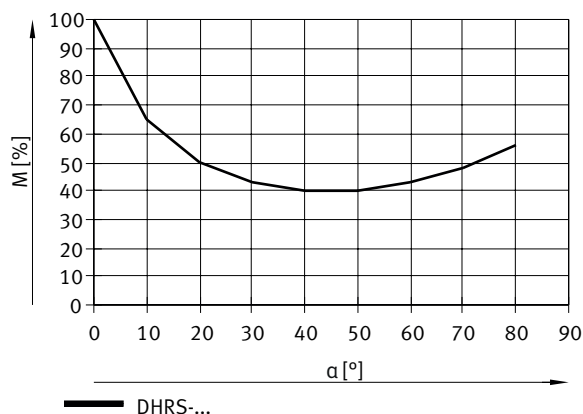
Force de préhension FH par mors de pince à 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) en fonction du bras de levier x et des excentricités a et b



La représentation graphique donne une valeur de FH = 8 N pour la force de préhension.

Fiche technique

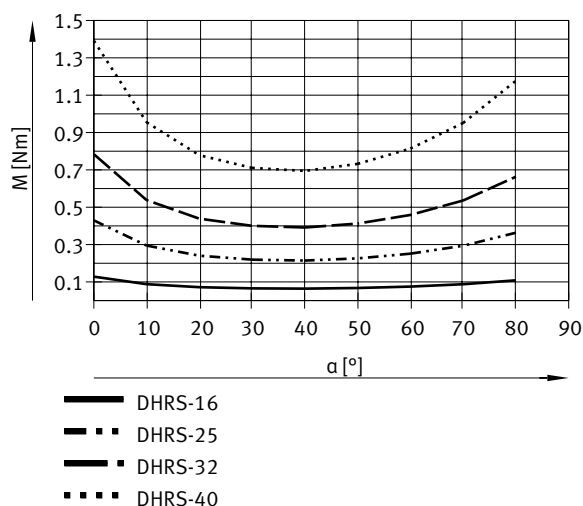
Courbe des moments M en fonction de l'angle d'ouverture



En raison du principe d'entraînement des mors de pince, le moment n'est pas constant dans l'angle d'ouverture. La représentation graphique permet de déterminer le pourcentage disponible.

Un angle d'ouverture de 0° signifie : Position parallèle des mors

Couple du ressort MF en fonction de l'angle d'ouverture



Détermination des couples de préhension réels MGr_{ges} pour DHRS-...-NC en fonction du cas d'utilisation

Les pinces à serrage radial avec ressort intégré, type DHRS-...-NC (sécurité de préhension fermante), peuvent être utilisées selon les besoins comme :

- Pinces à simple effet
- Pinces avec assistance à la préhension et
- Pinces avec sécurité de préhension

Pour calculer le couple de préhension disponible MGr_{ges} (par mors de pince), il faut combiner la force de préhension FH, la courbe de couple M et le couple de ressort MF en conséquence.

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

MGr = Couple de préhension

FH = Force de préhension

x = Bras de levier

M = Courbe des couples

Fiche technique

Détermination des couples de préhension réels MGrés pour DHRS-...-NC en fonction du cas d'utilisation – Cas d'utilisation

A simple effet :

- Préhension par force du ressort : $MGrés = MF$
- Préhension avec force de compression : $MGrés = MGr - MF$

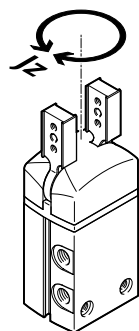
Assistance à la préhension :

- Préhension par pression et par force du ressort : $MGrés = MGr + MF$

Sécurité de préhension

- Préhension par force du ressort : $MGrés = MF$

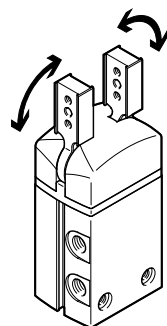
Moments d'inertie



Moment d'inertie de la pince à serrage radial par rapport à l'axe central, sans doigts de pince externes, à l'état de construction non chargé.

Taille	10		16		25		32		40	
Effet de ressort de sécurité	Sans		A fermeture		Sans		A fermeture		Sans	
Moment d'inertie de masse	0,03 kgcm ²	0,14 kgcm ²	0,15 kgcm ²	0,69 kgcm ²	0,71 kgcm ²	1,66 kgcm ²	1,69 kgcm ²	4,18 kgcm ²	4,24 kgcm ²	

Temps d'ouverture et de fermeture

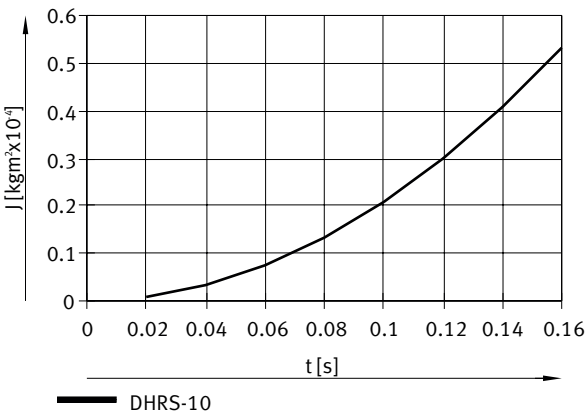


Les temps d'ouverture et de fermeture [ms] indiqués ont été mesurés à température ambiante, à une pression de service de 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) et lorsque la pince est montée horizontalement sans doigts de pince supplémentaires (représentation de la valeur moyenne). Pour des forces de poids plus élevées, les pinces doivent être limitées en débit. Les temps d'ouverture et de fermeture doivent alors être réglés en conséquence.

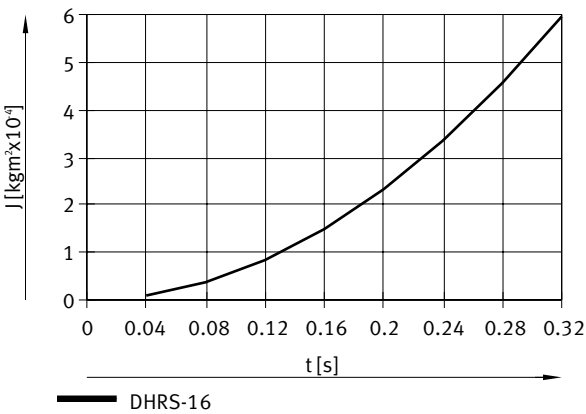
Taille	10		16		25		32		40	
Effet de ressort de sécurité	Sans		A fermeture		Sans		A fermeture		Sans	
Temps d'ouverture min. sous 6 bar	35 ms	61 ms	75 ms	102 ms	150 ms	111 ms	131 ms	113 ms	151 ms	
Temps de fermeture min. sous 6 bar	91 ms	63 ms	43 ms	105 ms	96 ms	119 ms	88 ms	142 ms	110 ms	

Fiche technique

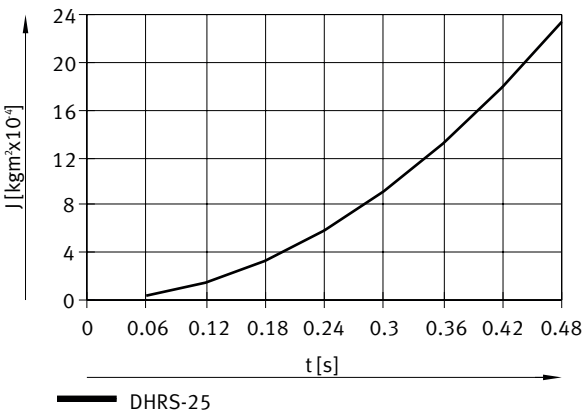
Temps d'ouverture et de fermeture t à régler à 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) en fonction du moment d'inertie des doigts de préhension – DHRS-10



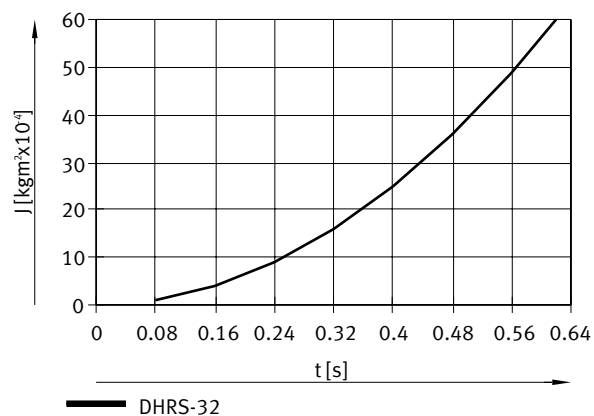
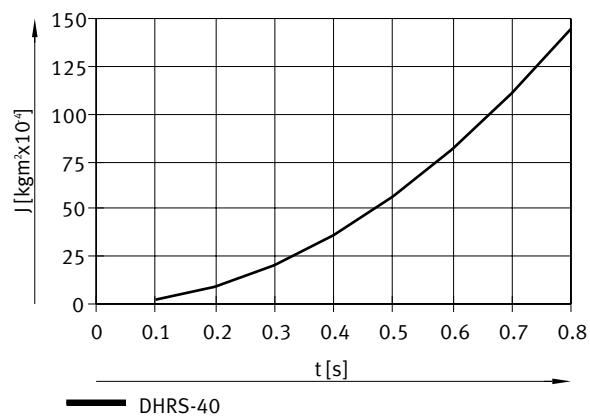
Temps d'ouverture et de fermeture t à régler à 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) en fonction du moment d'inertie des doigts de préhension – DHRS-16



Temps d'ouverture et de fermeture t à régler à 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) en fonction du moment d'inertie des doigts de préhension – DHRS-25



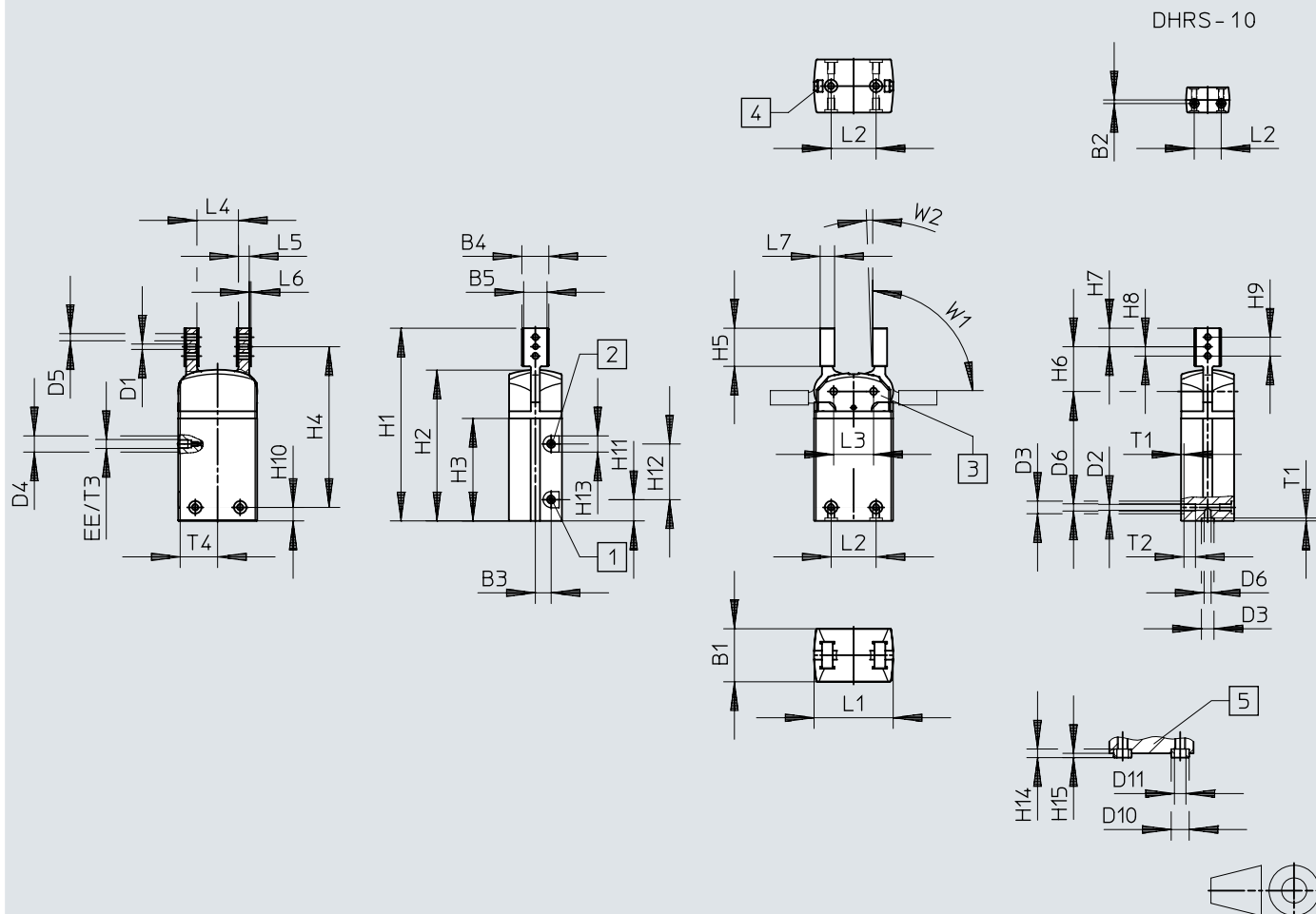
Fiche technique

Temps d'ouverture et de fermeture t à régler à 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) en fonction du moment d'inertie des doigts de préhension – DHRS-32Temps d'ouverture et de fermeture t à régler à 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) en fonction du moment d'inertie des doigts de préhension – DHRS-40

Dimensions

Dimensions – Pince à serrage radial DHRS

Téléchargement de données de CAO www.festo.com



- [1] Ouvrir le raccord d'air comprimé
- [2] Fermer le raccord d'air comprimé
- [3] Vue représentée sans obturateur
- [4] Rainure pour capteur de proximité
- [5] Interface de fixation : douilles de centrage ZBH pour la fixation du préhenseur (2 pièces livrées)

Dimensions

	B1 ±0,05	B2 ¹⁾	B3	B4	B5 +0,03/ +0,01	D1 ∅ H8	D2 ∅ +0,1	D3 ∅ H8/h7	D4 ∅	D5	D6
DHRS-10	14	2	2	8,5	6,5	2	2,4	5	7	M2,5	M3
DHRS-16	19	—	5,8	14	10	2	2,5	5	—	M3	M3
DHRS-25	29,5	—	8,75	15	13	3	3,3	7	9	M4	M4
DHRS-32	38	—	11	16	14	4	5,1	9	15	M5	M6
DHRS-40	49	—	11	24	20	5	6,4	12	15	M6	M8

	D10 ∅ h7	D11 ∅	EE	H1	H2	H3	H4 ±0,25	H5 ±0,2	H6 ±0,05	H7 -0,1
DHRS-10	5	3,2	M3	60,8	46	30,8	42,25	13,8	14,95	6,25
DHRS-16	5	3,2	M3	88,2	70,5	49	73,7	16,5	19,7	7
DHRS-25	7	5,3	M5	107,2	84	57	89,45	21,2	24,95	10,25
DHRS-32	9	6,4	G1/8	128,5	96,2	65	103,5	29,5	32	14
DHRS-40	12	10,3	G1/8	140	108,4	71,5	108,7	29,5	33,7	13,8

	H8	H9	H10 ²⁾	H11	H12	H13	H14 -0,2	H15 -0,3	L1 ±0,05	L2 ¹⁾	L3 ±0,02
DHRS-10	4	8	12,3	8,8	16	7	2,4	1,2	24	15	12,4
DHRS-16	4	8	7,5	12,25	23	7	2,4	1,2	33,4	16	17
DHRS-25	5,25	10,5	7,5	11,8	31	9	3	1,4	44	25	22,2
DHRS-32	7	14	11	20	25	15	4	1,9	51	29	25,8
DHRS-40	8	16	17,5	9	46	15	5	2,4	59	33	30

	L4	L5 ±0,05	L6	L7	T1 +0,1	T2 +1	T3 +0,5	T4	W1 ±2°	W2 +3°
DHRS-10	12	4	0,5	5	1,2	durch	3,5	11,6	90	2
DHRS-16	21	4	1	6	1,2	5,8	4,5	16	90	2
DHRS-25	23,2	6	1	8	1,6	6,4	4,5	21	90	2
DHRS-32	24,8	8	1	10	2,1	12,9	6,5	24	90	2
DHRS-40	29,6	10	1	12	2,6	13,4	6	28,4	90	2

1) Tolérance pour le trou de centrage ±0,02 mm, tolérance pour le filetage ±0,1 mm

2) Tolérance pour le trou de centrage -0,05 mm/tolérance pour le filetage ±0,1 mm

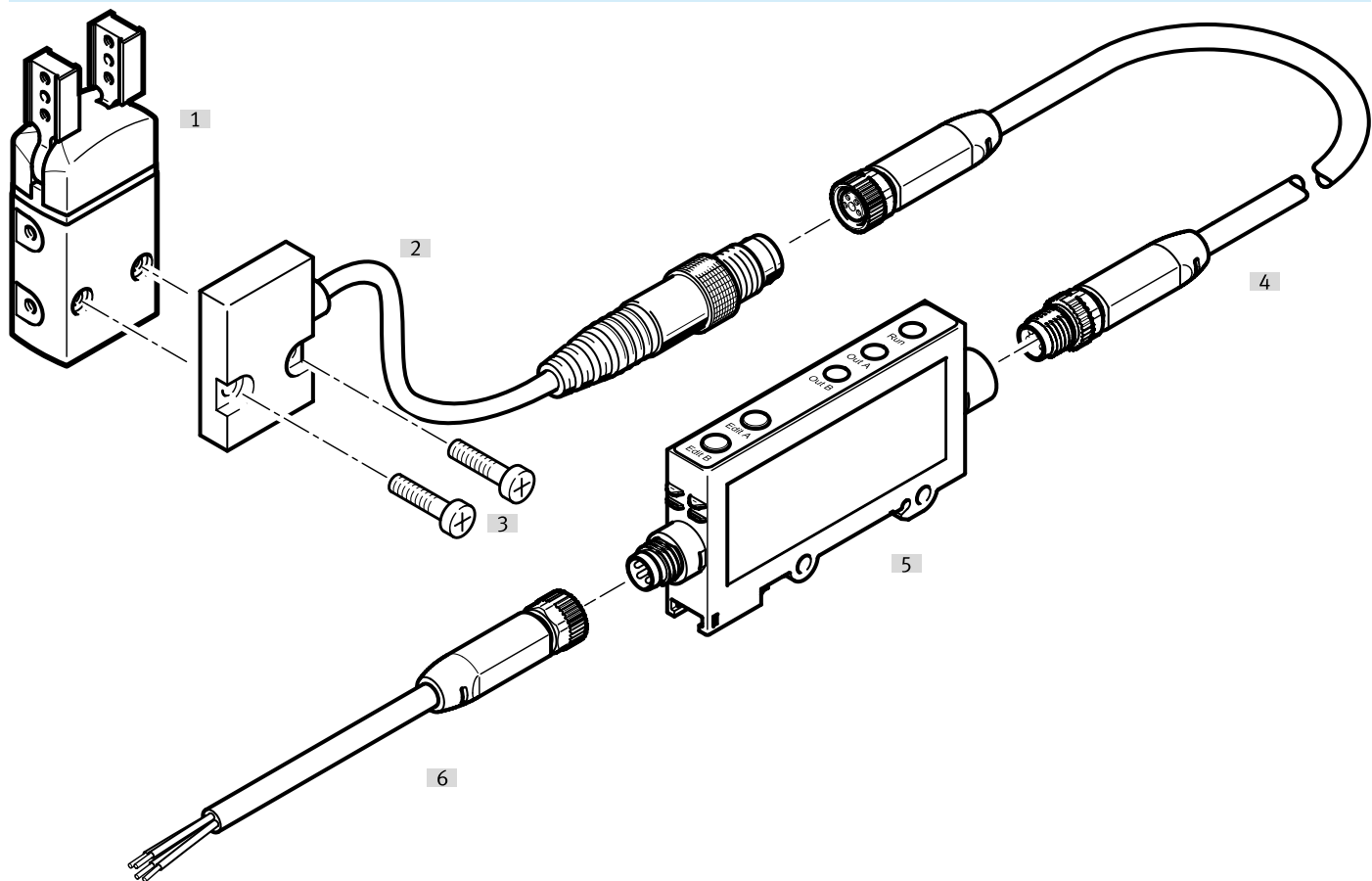
Indications de commande

À double effet, sans ressort de pression					
	Taille	Angle d'ouverture max.	Poids du produit	No. de pièce	Type
	10	180 deg	44 g	1310159	DHRS-10-A
	16		114 g	1310160	DHRS-16-A
	25		270 g	1310162	DHRS-25-A
	32		480 g	1310164	DHRS-32-A
	40		829 g	1310166	DHRS-40-A

À simple effet ou avec sécurité de préhension, à fermeture					
	Taille	Angle d'ouverture max.	Poids du produit	No. de pièce	Type
	16	180 deg	118 g	1310161	DHRS-16-A-NC
	25		277 g	1310163	DHRS-25-A-NC
	32		490 g	1310165	DHRS-32-A-NC
	40		844 g	1310167	DHRS-40-A-NC

Périphérie

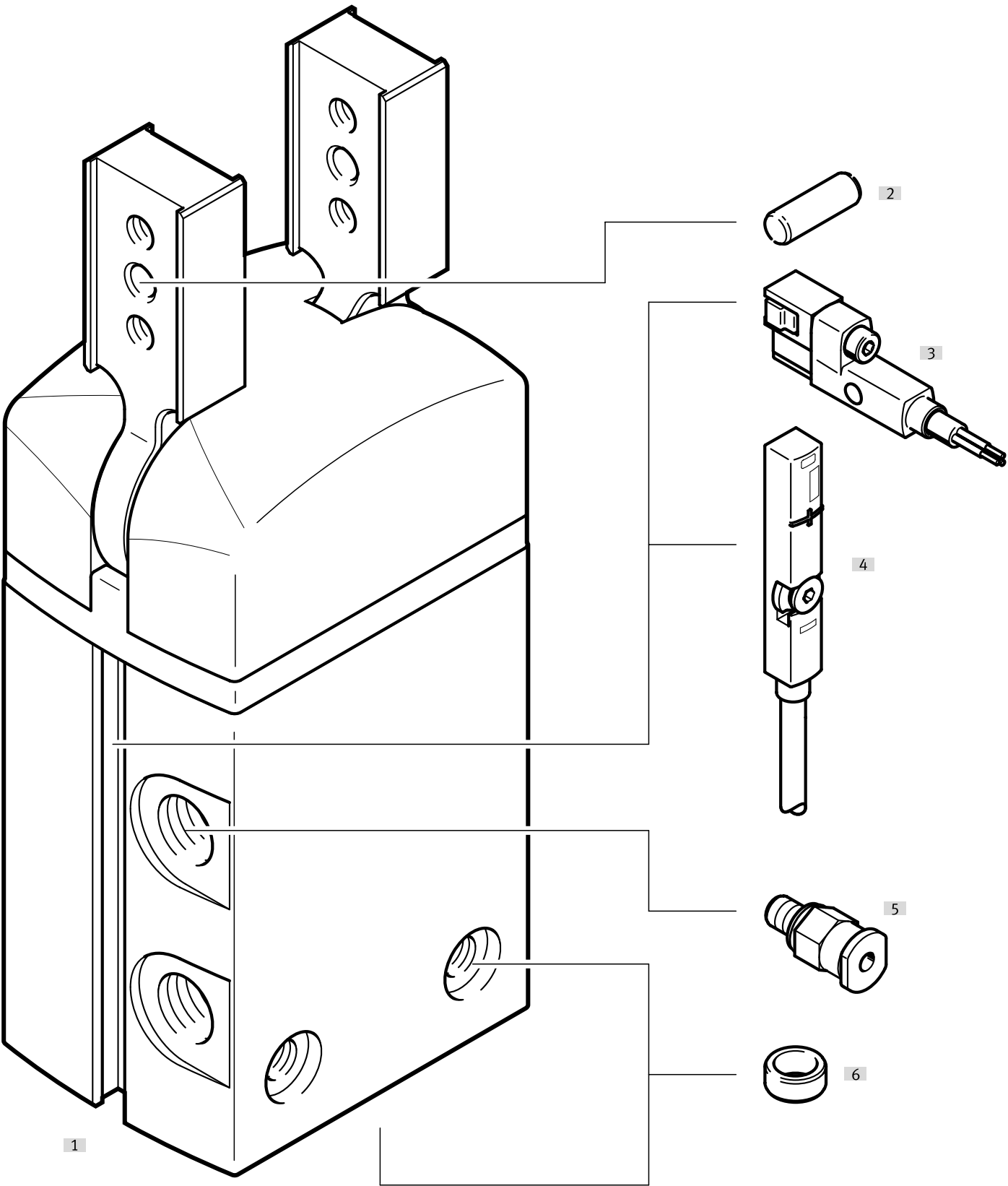
DHRS-10



Accessoires		→ Page/Internet
Type/code de commande	Description	
[1] Pince à serrage radial DHRS	A double effet	dhrs
[2] Capteur de position SMH-S1	Capteurs adaptables et intégrables, pour la détection de la position du piston	22
[3] Vis	Pour la fixation du capteur de position SMH-S1 sur la pince	dhrs
[4] Câble de liaison NEBA	Connexion entre le capteur de position et le convertisseur de signaux	22
[5] Convertisseur de signaux SVE4	Pour l'évaluation des signaux du capteur de position SMH-S1	22
[6] Câble de liaison NEBA	Connexion entre le convertisseur de signaux et la commande	24
[7] Kit d'adaptation DHAA, HMSV, HMVA, HAPG	Plaque de liaison entre l'actionneur et la pince	adapter
[8] Régulateur de pression proportionnelle VPPM	Pour régler en continu la force de préhension	vppm

Périphérie

DHRS-16 ... 40



Accessoires		→ Page/Internet
Type/code de commande	Description	
[1] Pince à serrage radial DHRS	A double effet	dhrs
[2] Pion de centrage	Pour le centrage des doigts de pince sur les mors de pince	dhrs

Périphérie

Accessoires		→ Page/Internet
Type/code de commande	Description	
[3] Capteur de proximité SMT	- Pour la détection de la position du piston - Le capteur de proximité ne dépasse pas du boîtier par le bas	23
[4] Transmetteur de position SMAT/SDAT	Détecte en continu la position du piston. Dispose d'une sortie analogique avec un signal de sortie proportionnel à la position du piston.	24
[5] Raccord enfichable QS	Pour le raccordement de tuyaux flexibles à diamètre extérieur calibré	qs
[6] Douille de centrage ZBH	- Pour le centrage de la pince lors du montage 2 douilles de centrage sont comprises dans la fourniture de la pince	22
[7] Kit d'adaptation DHAA, HMSV, HMVA, HAPG	Plaque de liaison entre l'actionneur et la pince	adapter
[8] Régulateur de pression proportionnelle VPPM	Pour régler en continu la force de préhension	vppm

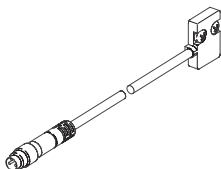
Accessoires

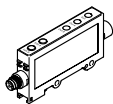
Douille de centrage ZBH-5						
	Description	Matériau douille	Taille de fût	Poids du produit	No. de pièce	Type
	pour tailles 10, 16	Acier	10	1 g	8146543	ZBH-5-B

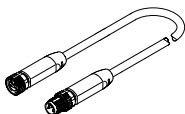
Douille de centrage ZBH-7						
	Description	Matériau douille	Taille de fût	Poids du produit	No. de pièce	Type
	pour taille 25	Acier	10	1 g	8146544	ZBH-7-B

Douille de centrage ZBH-9						
	Description	Matériau douille	Taille de fût	Poids du produit	No. de pièce	Type
	pour taille 32	Acier	10	2 g	8137184	ZBH-9-B

Douille de centrage ZBH-12						
	Description	Matériau douille	Taille de fût	Poids du produit	No. de pièce	Type
	pour taille 40	Acier	10	1 g	8137185	ZBH-12-B

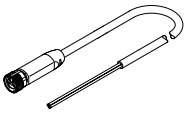
Capteur de position SMH-S1 – Pour taille 10							Liens smh
	Mode de fixation	Signal de sortie	Raccordement électrique	Longueur de câble	No. de pièce	Type	
	vissé sur pince	analogique	Connecteur mâle M8, codage A	0,5 m	175712	SMH-S1-HGR10	

Convertisseur de signaux SVE4 – Pour taille 10							Liens sve
	Portée du signal	Raccord électrique (entrée de signal)	Raccord électrique (sortie de commutation)	Sortie de commutation	No. de pièce	Type	
	adapté aux capteurs de position SMH-S1-HG	Connecteur femelle M8x1 à 4 pôles	Connecteur mâle M8x1 à 4 pôles	2xNPN	544219	SVE4-HS-R-HM8-2N-M8	
				2xPNP	544216	SVE4-HS-R-HM8-2P-M8	

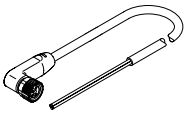
Câbles de liaison NEBA, droits – Connexion entre le capteur de position et le convertisseur de signaux						
	Raccord électrique 1, connectique	Raccord électrique 2, technologie de raccordement	Raccord électrique 2, nombre de pôles/fils	Longueur de câble	No. de pièce	Type
	M8x1 codage A selon EN 61076-2-104	M8x1 codage A selon EN 61076-2-104	4	2,5 m	8078295	NEBA-M8G4-U-2.5-N-M8G4

Accessoires

Câbles de liaison NEBA, droits – Connexion entre convertisseur de signaux et commande

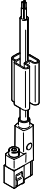
	Raccord électrique 1, connectique	Raccord électrique 2, technologie de raccordement	Raccord électrique 2, nombre de pôles/fils	Longueur de câble	No. de pièce	Type
	M8x1 codage A selon EN 61076-2-104	Câble nu	4	2,5 m	8078227	NEBA-M8G4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078228	NEBA-M8G4-U-5-N-LE4

Câbles de liaison NEBA, coudés – Connexion entre convertisseur de signaux et commande

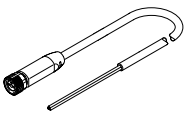
	Raccord électrique 1, connectique	Raccord électrique 2, technologie de raccordement	Raccord électrique 2, nombre de pôles/fils	Longueur de câble	No. de pièce	Type
	M8x1 codage A selon EN 61076-2-104	Câble nu	4	2,5 m	8078233	NEBA-M8W4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078234	NEBA-M8W4-U-5-N-LE4

Capteur de proximité SMT-8G pour rainure en T, magnétorésistif

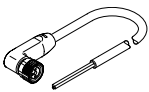
Liens [smt](#)

	Mode de fixation	Sortie de commutation	Raccordement électrique	Longueur de câble	No. de pièce	Type
	bloqué dans la rainure en T, noyé dans la rainure sur la longueur	contact à fermeture 3 fils NPN	Extrémité nue	2,5 m	8065028	SMT-8G-NS-24V-E-2,5Q-OE
			Connecteur mâle M8, codage A	0,3 m	8065027	SMT-8G-NS-24V-E-0,3Q-M8D
		Contact NO 3 fils PNP	Extrémité nue	2,5 m	547859	SMT-8G-PS-24V-E-2,5Q-OE
			Connecteur mâle M8, codage A	0,3 m	547860	SMT-8G-PS-24V-E-0,3Q-M8D

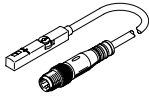
Câbles de liaison NEBA, droits

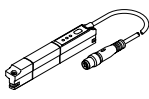
	Raccord électrique 1, connectique	Raccord électrique 2, technologie de raccordement	Raccord électrique 2, nombre de pôles/fils	Longueur de câble	No. de pièce	Type
	M8x1 codage A selon EN 61076-2-104	Câble nu	3	2,5 m	8078223	NEBA-M8G3-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078224	NEBA-M8G3-U-5-N-LE3

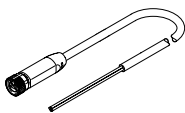
Câbles de liaison NEBA, coudés

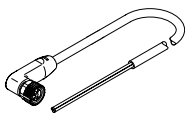
	Raccord électrique 1, connectique	Raccord électrique 2, technologie de raccordement	Raccord électrique 2, nombre de pôles/fils	Longueur de câble	No. de pièce	Type
	M8x1 codage A selon EN 61076-2-104	Câble nu	3	2,5 m	8078230	NEBA-M8W3-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078231	NEBA-M8W3-U-5-N-LE3

Accessoires

Transmetteur de position SMAT-8M pour rainure en T, connecteur mâle M8, codage A – pour tailles 16 ... 40							Liens smat
	Plage de détection	Sortie analogique	Raccord électrique 1, nombre de pôles/fils	Longueur de câble	No. de pièce	Type	
	52 mm	0 - 10 V	4	0,3 m	553744	SMAT-8M-U-E-0,3-M8D	

Transmetteur de position SDAT pour rainure en T, connecteur mâle M8, codage A – pour tailles 32 ... 40							Liens sdat
	Plage de détection	Sortie analogique	Raccord électrique 1, nombre de pôles/fils	Longueur de câble	No. de pièce	Type	
	0 ... 50.000 mm	4 - 20 mA	4	0,3 m	1531265	SDAT-MHS-M50-1L-SA-E-0.3-M8	

Câbles de liaison NEBA, droits							
	Raccord électrique 1, connectique	Raccord électrique 2, technologie de raccordement	Raccord électrique 2, nombre de pôles/fils	Longueur de câble	No. de pièce	Type	
	M8x1 codage A selon EN 61076-2-104	Câble nu	4	2,5 m	8078227	NEBA-M8G4-U-2.5-N-LE4	
				5 m	8078228	NEBA-M8G4-U-5-N-LE4	

Câbles de liaison NEBA, coudés							
	Raccord électrique 1, connectique	Raccord électrique 2, technologie de raccordement	Raccord électrique 2, nombre de pôles/fils	Longueur de câble	No. de pièce	Type	
	M8x1 codage A selon EN 61076-2-104	Câble nu	4	2,5 m	8078233	NEBA-M8W4-U-2.5-N-LE4	
				5 m	8078234	NEBA-M8W4-U-5-N-LE4	