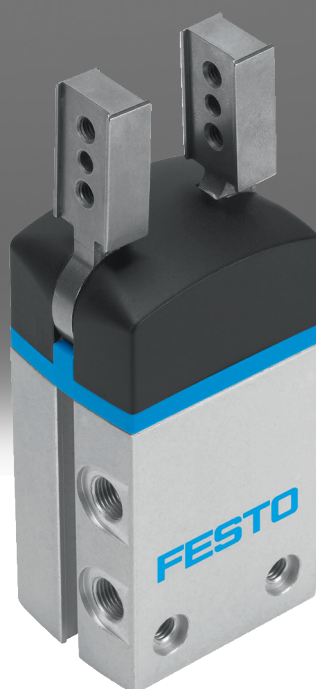


Pinza radiale DHRS

FESTO



Caratteristiche

In sintesi

Link [dhrs](#)

Generalità:

- Supporto laterale per griffe per carichi con coppie elevate
- Autocentrante
- Opzioni di centraggio griffa di presa
- Precisione di ripetibilità massima
- Dispositivo di sicurezza della forza di presa
- Strozzatura fissa interna
- Ampia gamma di opzioni di adattamento sugli attuatori

Tecnica dei sensori:

- Sensore di posizione adattabile per la pinza piccola
- Sensori di finecorsa integrabili per pinze di dimensioni medie e grandi

Flessibilità nelle possibili applicazioni:

- Può essere utilizzata come pinza a doppio e a singolo effetto
- Molla di compressione per forze di presa supplementari o di mantenimento
- Adatta come pinza per presa esterna e interna

Queste pinze non sono progettate per i seguenti esempi di applicazione:

- Lavorazione meccanica
- Fluidi aggressivi
- Polvere di molatura
- Spruzzi di saldatura

Engineering Tools

Link [engineering tools](#)



Risparmiate tempo con gli strumenti di progettazione: Smart Engineering per la soluzione ottimale. Il nostro obiettivo è quello di aumentare la vostra produttività. I nostri strumenti di ingegneria rappresentano un importante contributo in tal senso. Lungo tutta la catena del valore, vi aiutano a progettare l'impianto, a sfruttare riserve di produttività insospettite e a ottenere maggiore produttività. A partire dal primo contatto fino ad arrivare alla modernizzazione della vostra macchina, in ciascuna fase del vostro progetto vi imparerete in un numero svariato di strumenti utili.

Selezione della pinza:

- Questo strumento vi aiuta a trovare le pinze giuste, basterà immettere i parametri esatti per l'applicazione

Diagrammi

Link [dhrs](#)



Gli schemi illustrati in questo documento sono disponibili anche online. È possibile visualizzare valori precisi.

Rilevamento di posizione

[A] Per sensore di finecorsa

Utilizzando i sensori di finecorsa, può essere rilevata qualsiasi posizione.

Sistema di sicurezza della forza di presa

[NC] Contatto N/O

Chiuso dalla forza della molla in stato depressurizzato

Codice tipo

001	Serie	
DHRS	Pinza radiale	

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

003	Rilevamento di posizione	
A	Per sensore di finecorsa	

004	Sistema di sicurezza della forza di presa	
	Nessuno	
NC	Contatto N/O	

Foglio dati

Dati tecnici generali					
Dimensione	10	16	25	32	40
Design	Forza sequenza di movimenti ad impulsi				
Funzionamento	A doppio effetto				
Funzione pinza	Radiale				
Sistema di sicurezza della forza di presa	Nessuno	Nessuno Contatto N/O			
Numero dita di presa	2				
Angolo di apertura max. ¹⁾	180 deg				
Attacco pneumatico	M3		M5	G1/8	
Precisione di ripetizione, pinza ²⁾	≤0,1 mm				
Massima precisione di sostituzione	≤0,2 mm				
Frequenza d'esercizio max. della pinza	≤4 Hz		≤3 Hz		≤2 Hz
Rotazione simmetrica	≤0,2 mm				
Rilevamento posizione	Per sensore di Hall		Per finecorsa		
Tipo di montaggio	A scelta: Tramite filetto femmina e bussola di centratura Tramite foro passante e bussola di centratura				
Posizione di montaggio	Qualsiasi				

1) A una pressione d'esercizio di 0,8 MPa (8 bar, 116 psi)

2) Dispersione della posizione finale in condizioni operative costanti per 100 corse consecutive nella direzione di movimento delle ganasce

Condizioni di esercizio e ambientali									
Dimensione	10	16	25	32	40				
Sistema di sicurezza della forza di presa	Nessuno	Contatto N/O	Nessuno	Contatto N/O	Nessuno	Contatto N/O	Nessuno	Contatto N/O	
Pressione di lavoro	2 ... 8 bar	4 ... 8 bar	2 ... 8 bar	4 ... 8 bar	2 ... 8 bar	4 ... 8 bar	2 ... 8 bar	4 ... 8 bar	
Fluido di lavoro	Aria compressa a norma ISO 8573-1:2010 [7:4:4]								
Nota sul fluido di esercizio e di controllo	Possibilità di funzionamento lubrificato (in tal caso sarà sempre necessario un funzionamento lubrificato)								
Temperatura ambiente ¹⁾	5 ... 60°C								
Classe di resistenza alla corrosione CRC ²⁾	1 - Bassa corrosione o sollecitazione								

1) Osservare il campo di applicazione dei sensori di finecorsa

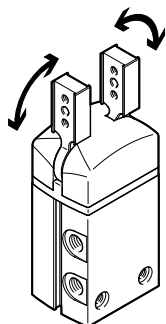
2) Per ulteriori informazioni consultare il sito www.festo.com/x/topic/kbk

Pesi									
Dimensione	10	16	25	32	40				
Sistema di sicurezza della forza di presa	Nessuno	Contatto N/O	Nessuno	Contatto N/O	Nessuno	Contatto N/O	Nessuno	Contatto N/O	
Peso prodotto	44 g	114 g	118 g	270 g	277 g	480 g	490 g	829 g	844 g

Materiali					
Dimensione	10	16	25	32	40
Materiale corpo	Lega di alluminio battuto anodizzato duro				
Materiale dita di presa	Acciaio ad alta lega				
Materiale della calotta di copertura	PA				
Nota sui materiali	Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)				

Foglio dati

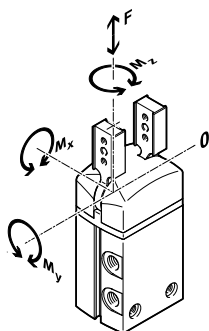
Coppia di presa



La coppia di presa non è costante all'interno dell'angolo di apertura.

Dimensione	10	16	25	32	40
Momento di presa pari a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi), in apertura	21 Ncm	62 Ncm	233 Ncm	423 Ncm	725 Ncm
Coppia totale della pinza, chiusura, 6 bar	15 Ncm	55 Ncm	215 Ncm	390 Ncm	660 Ncm

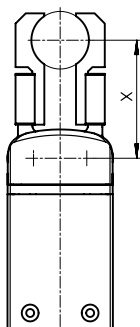
Valori caratteristici di carico sulla griffa di presa



Le forze e i momenti ammessi specificati si riferiscono a una griffa di presa. Comprendono il braccio della leva, le forze peso aggiuntive dovute al pezzo o a dita di presa esterne e le forze di accelerazione che intervengono durante il movimento. Per il calcolo dei momenti occorre tenere conto della posizione 0 del sistema di coordinate (guida delle griffe di presa).

Dimensione	10	16	25	32	40
Forza max. su dita di presa Fz statica	30 N	40 N	75 N	120 N	200 N
Coppia massima alla pinza Mx statica	0,8 Nm	1,3 Nm	3,2 Nm	6,2 Nm	14 Nm
Coppia massima alla pinza rispetto My statico	0,8 Nm	1,3 Nm	3,2 Nm	6,2 Nm	14 Nm
Coppia massima sulla pinza (Mz statico)	0,8 Nm	1,3 Nm	3,2 Nm	6,2 Nm	14 Nm

Forza di presa FH per griffa di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x



Sulla base dei diagrammi seguenti, è possibile calcolare le forze di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva.

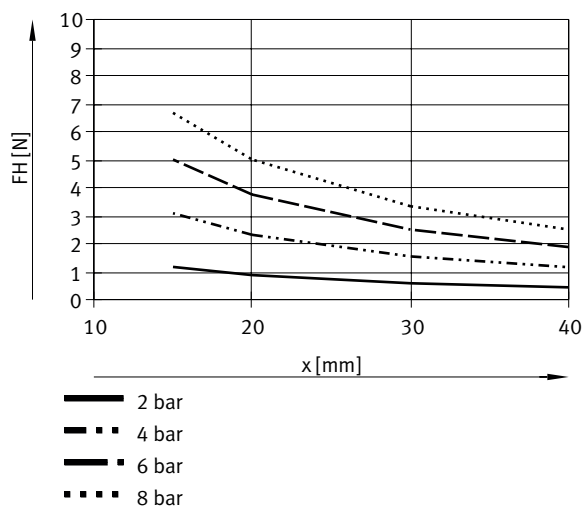
La coppia di presa non è costante lungo tutto l'angolo di apertura.

La posizione verticale delle griffe di presa rispetto al corpo non deve essere inferiore a quella specificata, altrimenti si verificherebbe una perdita di forza di presa.

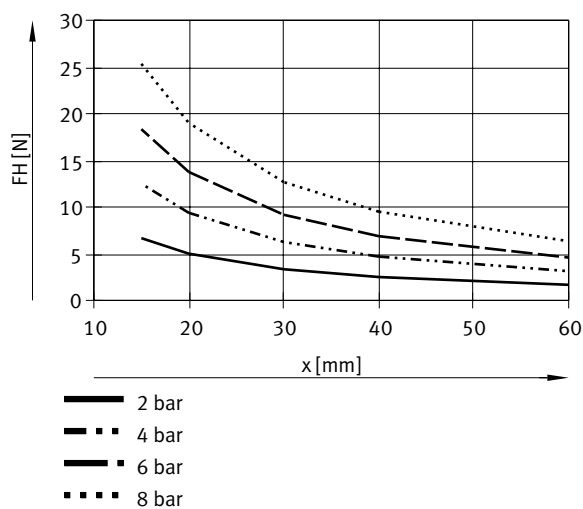
Software di dimensionamento selezione pinze → <https://www.festo.com/x/topic/eng>

Foglio dati

Forza di presa FH per griffa di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa esterna (chiusura), a doppio effetto – DHRS-10

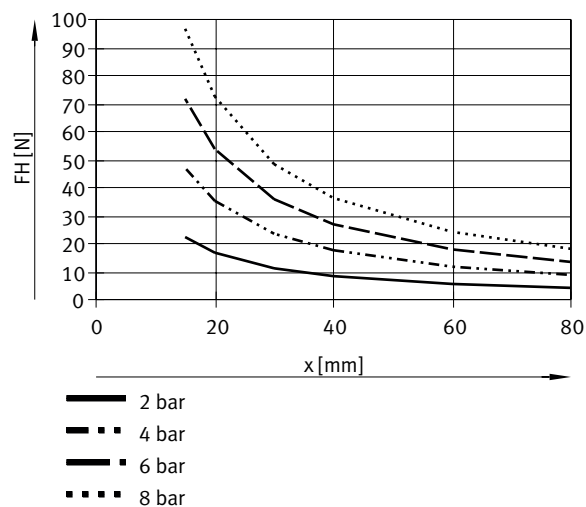


Forza di presa FH per griffa di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa esterna (chiusura), a doppio effetto – DHRS-16

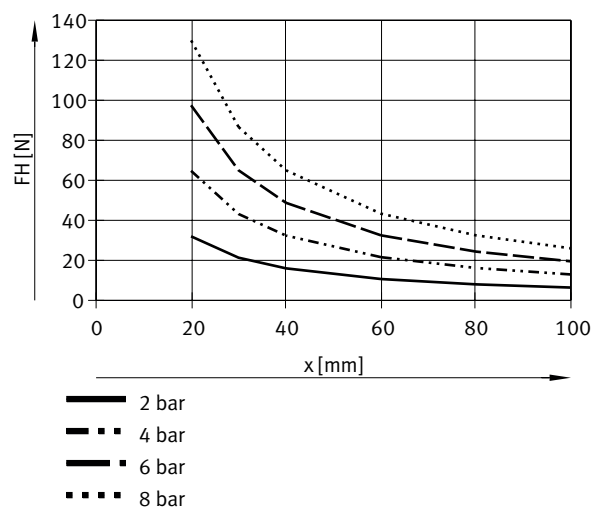


Foglio dati

Forza di presa FH per griffa di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa esterna (chiusura), a doppio effetto – DHRS-25

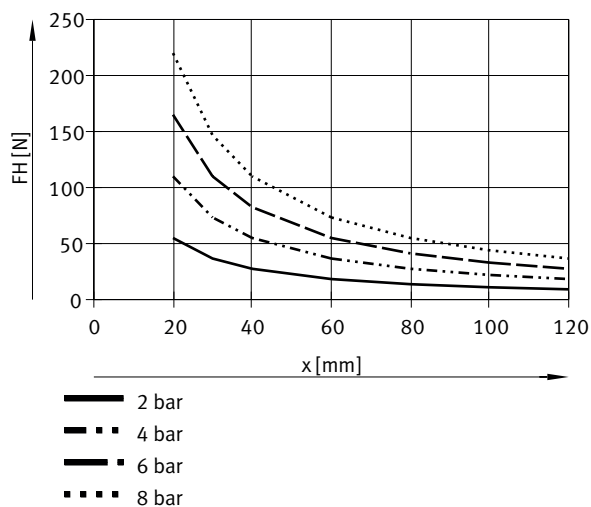


Forza di presa FH per griffa di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa esterna (chiusura), a doppio effetto – DHRS-32

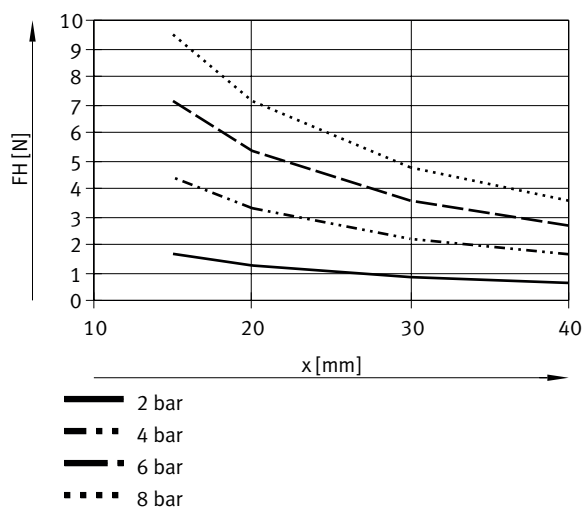


Foglio dati

Forza di presa FH per griffa di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa esterna (chiusura), a doppio effetto – DHRS-40

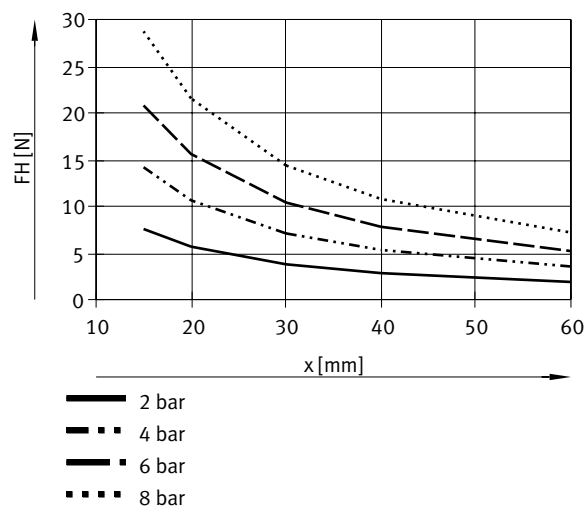


Forza di presa FH per griffa di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa interna (apertura), a doppio effetto – DHRS-10

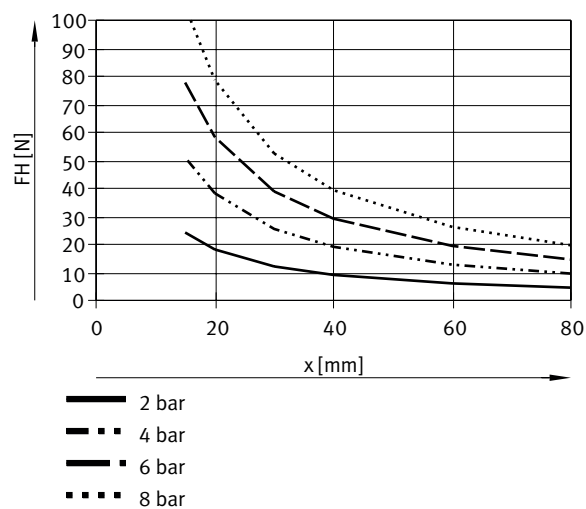


Foglio dati

Forza di presa FH per griffa di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa interna (apertura), a doppio effetto – DHRS-16

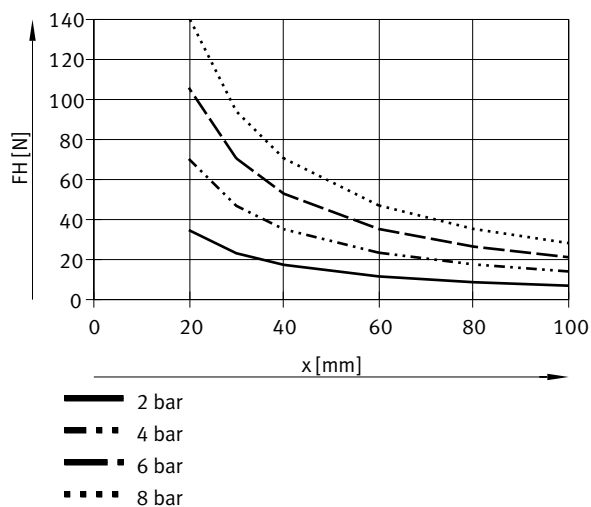


Forza di presa FH per griffa di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa interna (apertura), a doppio effetto – DHRS-25

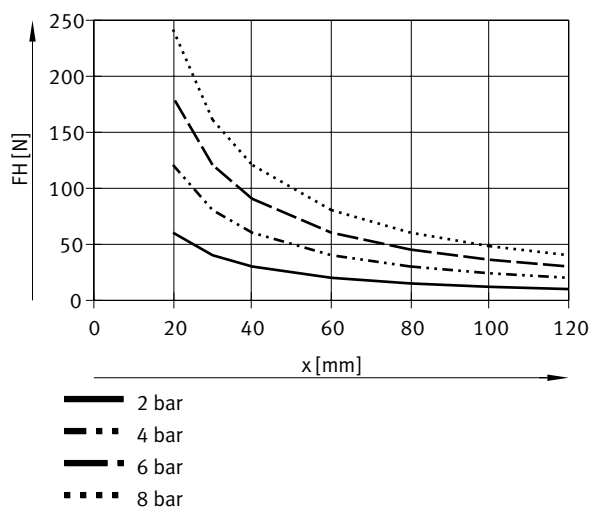


Foglio dati

Forza di presa FH per griffa di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa interna (apertura), a doppio effetto – DHRS-32

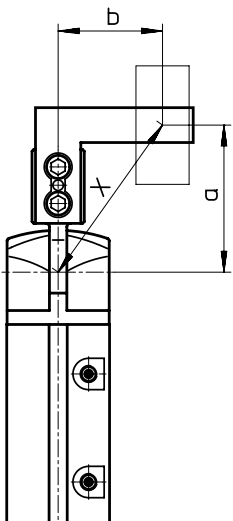


Forza di presa FH per griffa di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio della leva x – presa interna (apertura), a doppio effetto – DHRS-40



Foglio dati

Forza di presa FH per griffa di presa a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) in funzione del braccio della leva x e dell'eccentricità a e b



Forza di presa FH per griffa di presa a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) in funzione del braccio della leva x e dell'eccentricità a e b

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

La formula (a sinistra) deve essere utilizzata per calcolare il braccio della leva x per presa eccentrica.

Con il valore x calcolato è possibile ricavare dai grafici la forza di presa FH.

Esempio di calcolo:

Dati disponibili:

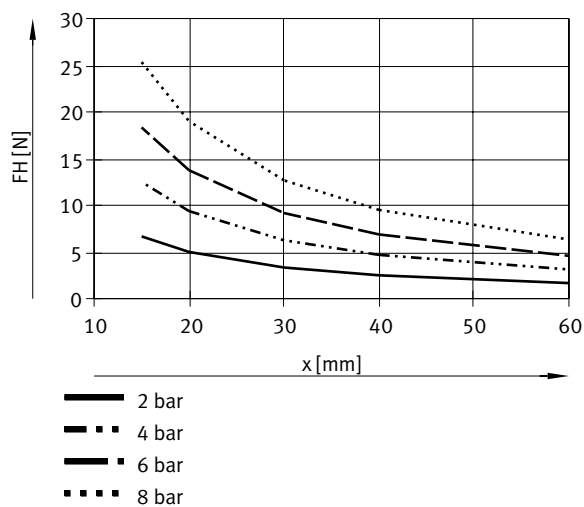
Distanza a = 25 mm

Distanza b = 20 mm

Valore da determinare:

La forza di presa a 6 bar, con una DHRS-16, utilizzata come presa esterna.

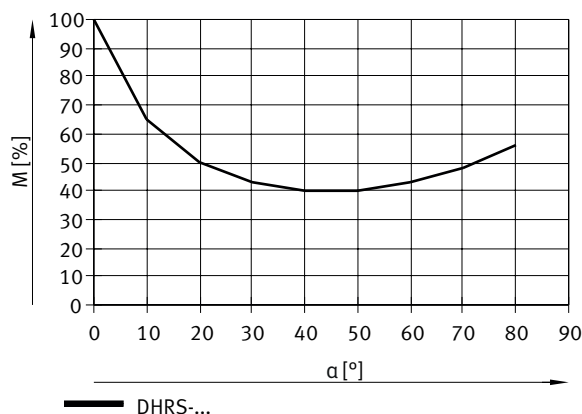
Forza di presa FH per griffa di presa a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) in funzione del braccio della leva x e dell'eccentricità a e b



Dal grafico risulta un valore di FH = 8 N per la forza di presa.

Foglio dati

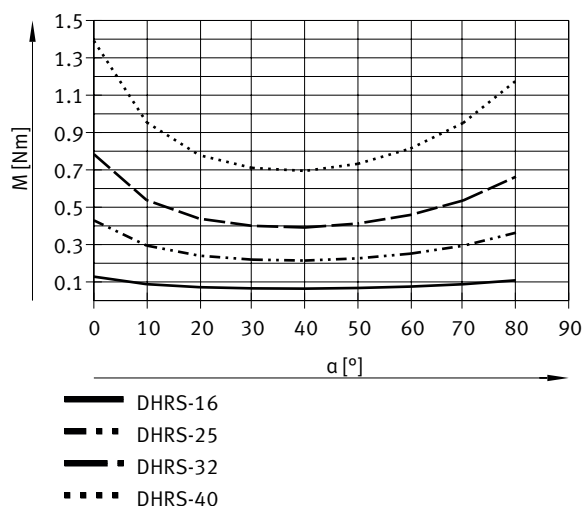
Diagramma dei momenti M in funzione dell'angolo di apertura



In funzione del principio di azionamento delle griffe di presa, la coppia non è costante all'interno dell'angolo di apertura. Nel grafico è possibile stabilire la percentuale di volta in volta disponibile.

Angolo di apertura di 0° significa: posizione parallela delle griffe di presa

Coppia della molla MF in funzione dell'angolo di apertura



Calcolo delle coppie di presa effettive MGr_{ges} per DHRS-...-NC a seconda del caso di impiego

Le pinze radiali con molla incorporata, tipo DHRS-...-NC (dispositivo di backup della forza di presa normalmente chiusa), possono essere utilizzate, all'occorrenza, come:

- pinze a semplice effetto
- pinze con ausilio della forza di presa e
- pinze con dispositivo di mantenimento della forza di presa

Per il calcolo della coppia di presa MGr_{ges} a disposizione (per ogni griffa di presa) occorre combinare adeguatamente la forza di presa FH, il diagramma dei momenti M e la coppia della molla MF.

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

MGr = coppia di presa

FH = forza di presa

x = braccio di leva

M = diagramma dei momenti

Foglio dati

Calcolo delle coppie di presa effettive $M_{Gr_{ges}}$ per DHRS-...-NC, a seconda del caso di impiego – Tipo di applicazione

A semplice effetto:

- Presa con forza elastica: $M_{Gr_{ges}} = MF$
- Presa con forza di compressione: $M_{Gr_{ges}} = M_{Gr} - MF$

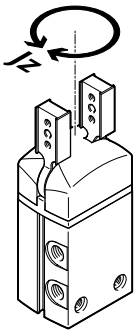
Ausilio alla forza di presa:

- presa con forza dovuta alla pressione e forza della molla: $M_{Gr_{ges}} = M_{Gr} + MF$

Dispositivo di sicurezza della forza di presa

- Presa con forza elastica: $M_{Gr_{ges}} = MF$

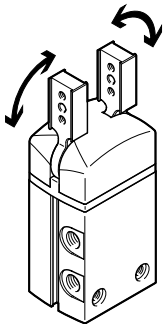
Momenti di inerzia di massa



Momento di inerzia di massa della pinza radiale riferito all'asse mediano, senza dita di presa esterne, nello stato costruttivo non sollecitato.

Dimensione	10		16		25		32		40	
Sistema di sicurezza della forza di presa	Nessuno		Contatto N/O		Nessuno		Contatto N/O		Nessuno	
Momento di inerzia di massa	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			

Tempi di apertura e chiusura

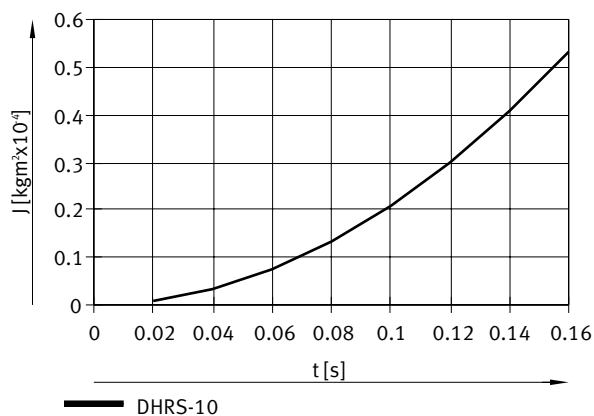


I tempi di apertura e chiusura specificati [ms] sono stati misurati a temperatura ambiente, a una pressione d'esercizio di 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) e con pinza montata orizzontalmente senza dita di presa supplementari (valori medi). Per forze peso superiori le pinze devono essere strozzate. I tempi di apertura e chiusura devono essere quindi impostati adeguatamente.

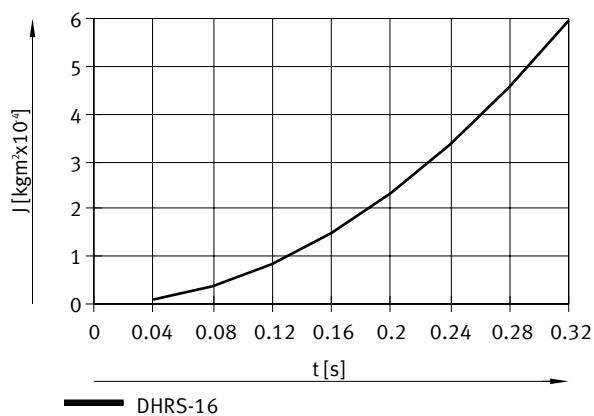
Dimensione	10		16		25		32		40	
Sistema di sicurezza della forza di presa	Nessuno		Contatto N/O		Nessuno		Contatto N/O		Nessuno	
Tempo di apertura minimo a 6 bar	35 ms		61 ms		75 ms		102 ms		150 ms	
Tempo di chiusura min. a 6 bar	111 ms		131 ms		113 ms		151 ms			
	91 ms		63 ms		43 ms		105 ms		96 ms	
	119 ms		88 ms		142 ms		110 ms			

Foglio dati

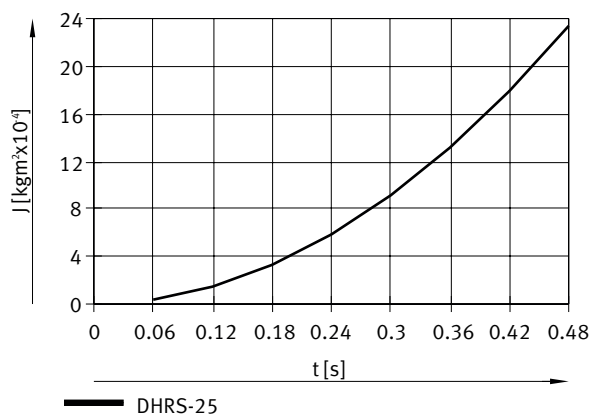
Tempi di apertura e chiusura t da impostare a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) in funzione del momento di inerzia di massa delle dita di presa – DHRS-10



Tempi di apertura e chiusura t da impostare a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) in funzione del momento di inerzia di massa delle dita di presa – DHRS-16

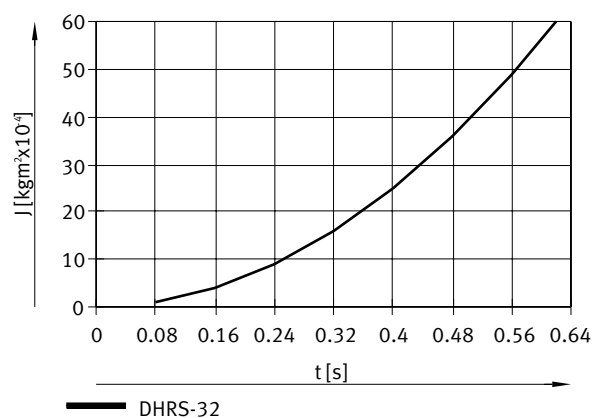


Tempi di apertura e chiusura t da impostare a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) in funzione del momento di inerzia di massa delle dita di presa – DHRS-25

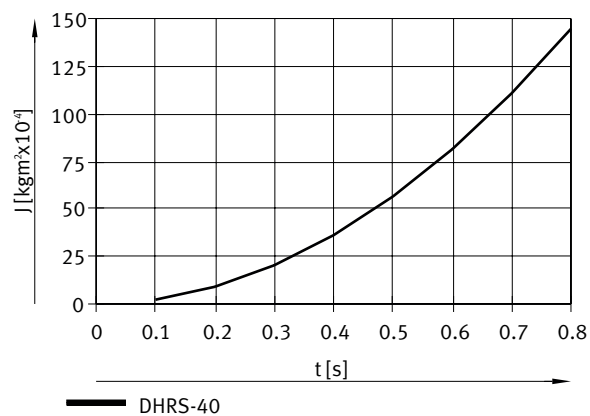


Foglio dati

Tempi di apertura e chiusura t da impostare a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) in funzione del momento di inerzia di massa delle dita di presa – DHRS-32



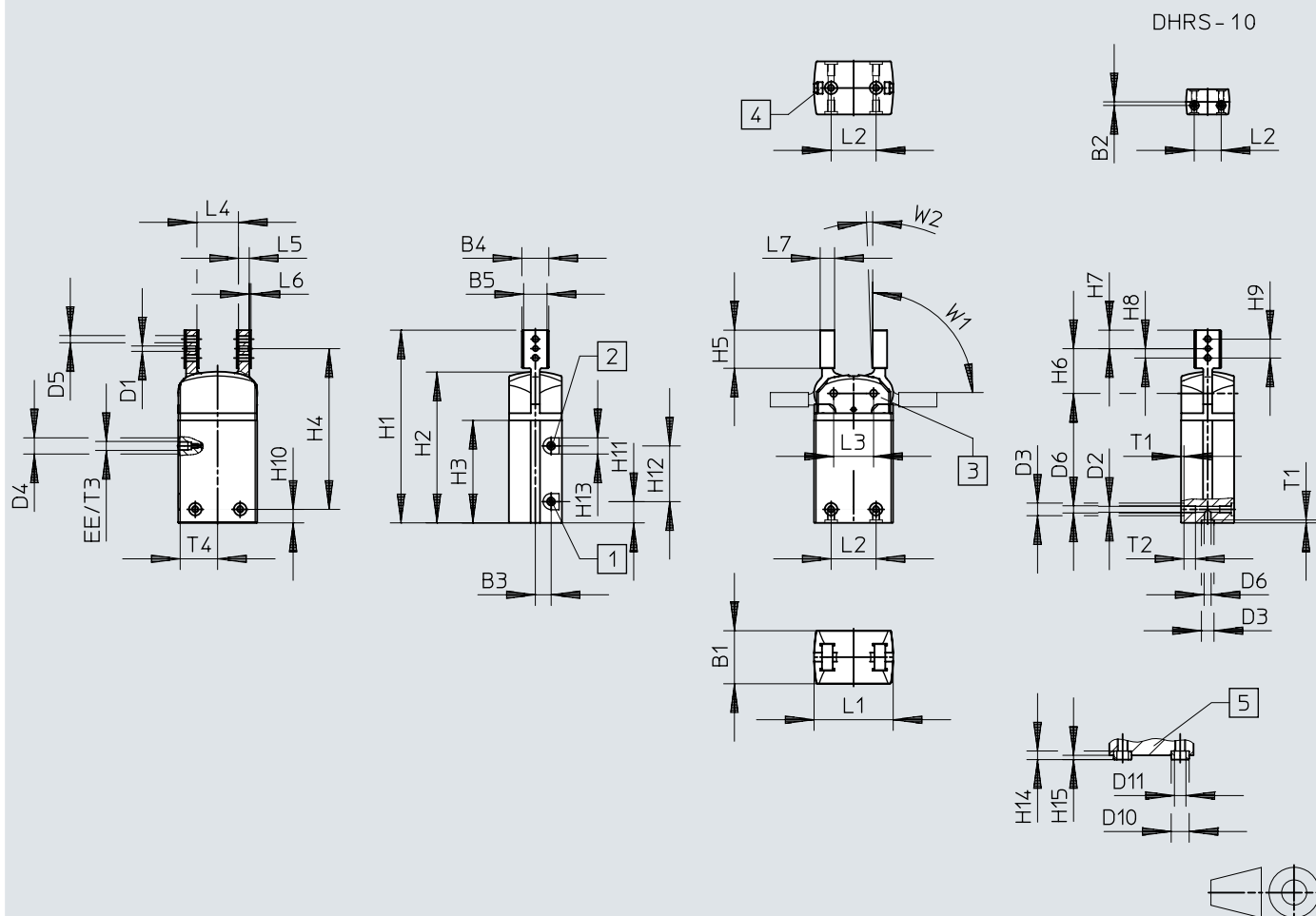
Tempi di apertura e chiusura t da impostare a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) in funzione del momento di inerzia di massa delle dita di presa – DHRS-40



Dimensioni

Dimensioni – Pinza radiale DHRS

Download dati CAD www.festo.com



- [1] Aprire l'attacco di alimentazione dell'aria compressa
- [2] Chiudere l'attacco di alimentazione dell'aria compressa
- [3] Vista senza coperchio
- [4] Scanalatura per sensore di finecorsa
- [5] Interfaccia di fissaggio: bussole di centratura ZBH per il fissaggio della pinza (2 pezzi compresi nella fornitura)

Dimensioni

	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) Tolleranza per foro di centraggio ±0,02 mm, tolleranza per filettatura ±0,1 mm

2) Tolleranza per foro di centraggio −0,05 mm/tolleranza per filetto ±0,1 mm

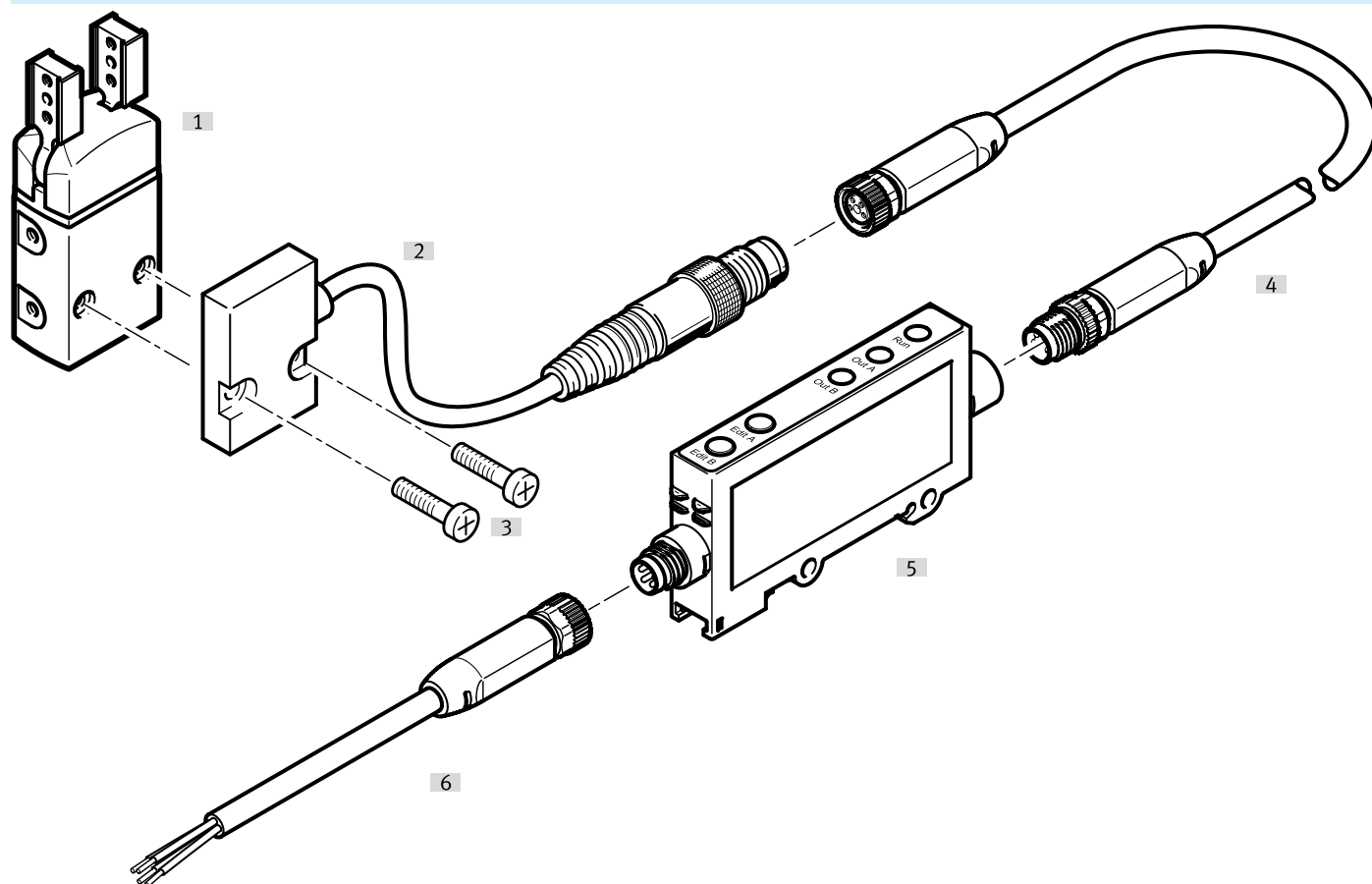
Data ordine

a doppio effetto, senza molla di compressione					
	Dimensione	Angolo di apertura max.	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	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

a semplice effetto o con dispositivo di backup della forza di presa, normalmente chiusa					
	Dimensione	Angolo di apertura max.	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	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

Periferiche

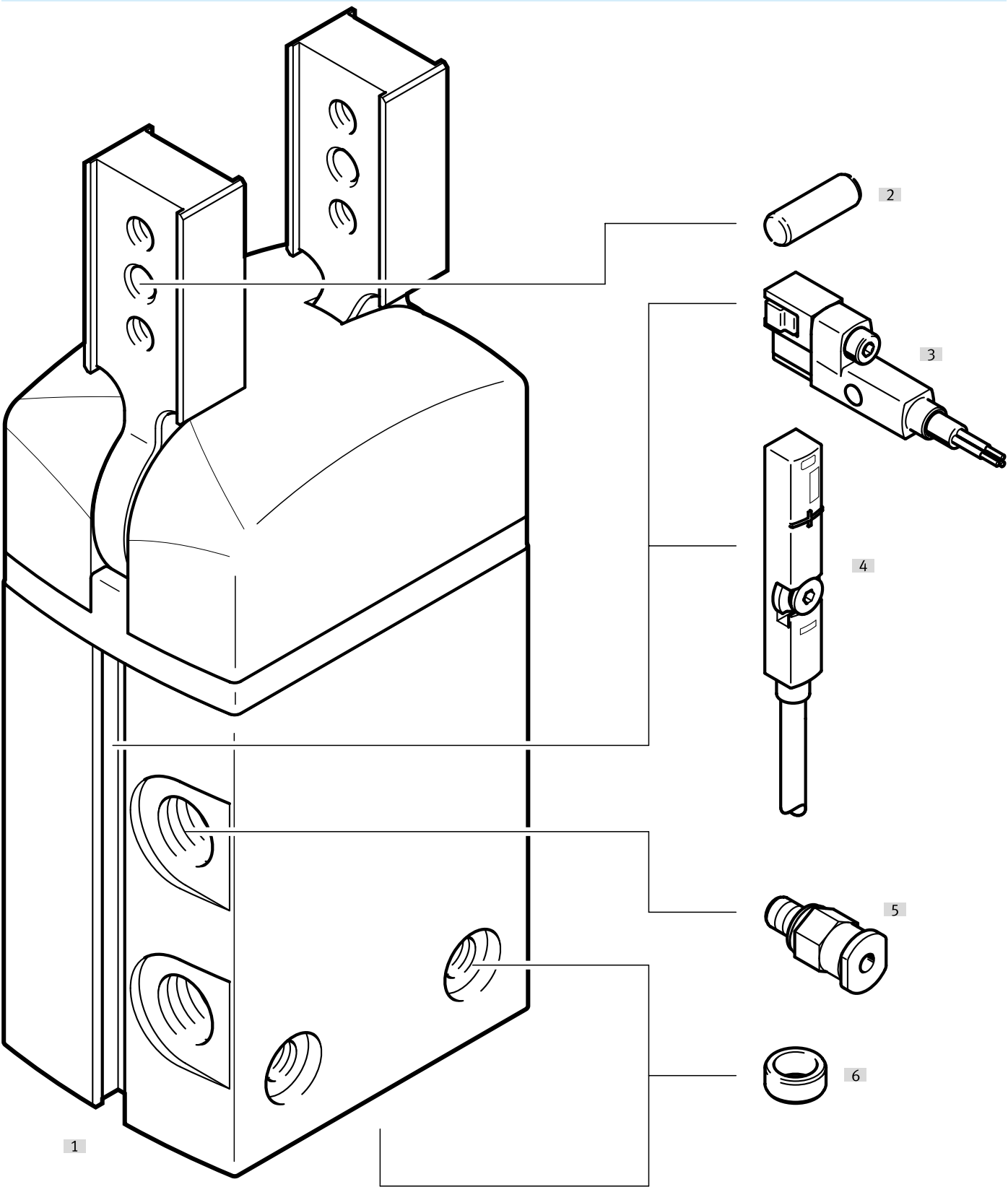
DHRS-10



Accessori		→ Pagina/Internet
Tipo/codice di ordinazione	Descrizione	
[1] Pinza radiale DHRS	A doppio effetto	dhrs
[2] Sensore di posizione SMH-S1	Gamma di sensori adattabili e integrabili per il rilevamento della posizione del pistone	22
[3] Viti	Per il fissaggio del sensore di posizione SMH-S1 alla pinza di presa	dhrs
[4] Cavo di collegamento NEBA	Collegamento tra sensore di posizione e trasduttore di segnale	23
[5] Trasduttore di segnale SVE4	Per la lettura del segnale del sensore di posizione SMH-S1	22
[6] Cavo di collegamento NEBA	Collegamento tra il trasduttore di segnale e il sistema di comando	24
[7] Kit di adattatore DHAA, HMSV, HMVA, HAPG	Piastra di collegamento tra l'attuatore e la pinza	adapter
[8] Valvola regolatore di pressione proporzionale VP-PM	Per la regolazione continua della forza di presa	vppm

Periferiche

DHRS-16 ... 40



Accessori		→ Pagina/Internet
Tipo/codice di ordinazione	Descrizione	
[1] Pinza radiale DHRS	A doppio effetto	dhrs
[2] Perno di centratura	Per il centraggio degli utensili di presa sulle griffe di presa	dhrs

Periferiche

Accessori		→ Pagina/Internet
Tipo/codice di ordinazione	Descrizione	
[3] Sensore di finecorsa SMT	• Per il rilevamento della posizione del pistone • Il sensore di finecorsa non sporge in basso oltre il corpo	23
[4] Trasduttore di posizione SMAT/SDAT	Rileva costantemente la posizione del pistone. Presenta un'uscita analogica con un segnale di uscita proporzionale alla posizione del pistone.	24
[5] Raccordo a innesto QS	Per l'attacco di tubi per aria compressa calibrati esternamente	qs
[6] Bussola di centratura ZBH	• Per il centraggio delle pinze durante l'assemblaggio • Nella fornitura della pinza sono comprese 2 bussole di centratura	22
[7] Kit di adattatore DHAA, HMSV, HMVA, HAPG	Piastra di collegamento tra l'attuatore e la pinza	adapter
[8] Valvola regolatore di pressione proporzionale VP-PM	Per la regolazione continua della forza di presa	vppm

Accessori

Bussola di centratura ZBH-5

	Descrizione	Materiale manico	Dimensioni del pacchetto	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per taglia 10, 16	Acciaio	10	1 g	8146543	ZBH-5-B

Bussola di centratura ZBH-7

	Descrizione	Materiale manico	Dimensioni del pacchetto	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per alesaggio 25	Acciaio	10	1 g	8146544	ZBH-7-B

Bussola di centratura ZBH-9

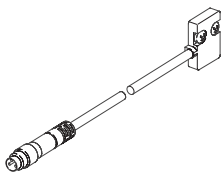
	Descrizione	Materiale manico	Dimensioni del pacchetto	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	Per taglia 32	Acciaio	10	2 g	8137184	ZBH-9-B

Bussola di centratura ZBH-12

	Descrizione	Materiale manico	Dimensioni del pacchetto	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per alesaggio 40	Acciaio	10	1 g	8137185	ZBH-12-B

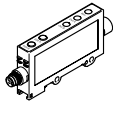
Sensore di posizione SMH-S1 – per taglia 10

Link [smh](#)

	Tipo di montaggio	Segnale di uscita	Collegamento elettrico	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	Avvitato alla pinza	analogico	Connettore maschio M8, codifica A	0,5 m	175712	SMH-S1-HGR10

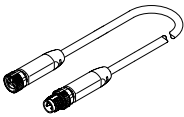
Convertitore di segnale SVE4 – per taglia 10

Link [sve](#)

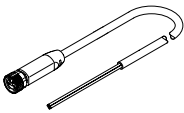
	Ingresso analogico	Connessione elettrica (segnale d'ingresso)	Connessione elettrica (uscita di commutazione)	Uscita di commutazione	Cod. prod.	Tipo
	Adattato per sensori di posizione SMH-S1-HG	Connettore femmina M8x1, a 4 poli	Connettore M8x1, 4 poli	2xNPN	544219	SVE4-HS-R-HM8-2N-M8
				2xPNP	544216	SVE4-HS-R-HM8-2P-M8

Accessori

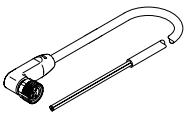
Cavi di collegamento NEBA, diritti – Collegamento tra sensore di posizione e trasduttore di segnale

	Collegamento elettrico 1, connettore	Collegamento elettrico 2, del connettore	Collegamento elettrico 2, numero di collegamenti/nuclei	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	M8x1, codifica A, secondo EN 61076-2-104	M8x1, codifica A secondo EN 61076-2-104	4	2,5 m	8078295	NEBA-M8G4-U-2.5-N-M8G4

Cavi di collegamento NEBA, diritti – Collegamento tra trasduttore di segnale e sistema di comando

	Collegamento elettrico 1, connettore	Collegamento elettrico 2, del connettore	Collegamento elettrico 2, numero di collegamenti/nuclei	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	M8x1, codifica A, secondo EN 61076-2-104	Estremità aperta	4	2,5 m	8078227	NEBA-M8G4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078228	NEBA-M8G4-U-5-N-LE4

Cavi di collegamento NEBA, angolati – Collegamento tra trasduttore di segnale e sistema di comando

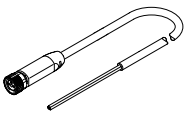
	Collegamento elettrico 1, connettore	Collegamento elettrico 2, del connettore	Collegamento elettrico 2, numero di collegamenti/nuclei	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	M8x1, codifica A, secondo EN 61076-2-104	Estremità aperta	4	2,5 m	8078233	NEBA-M8W4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078234	NEBA-M8W4-U-5-N-LE4

Sensore di finecorsa SMT-8G per scanalatura a T, magnetoresistivo

Link [smt](#)

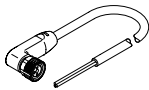
	Tipo di montaggio	Uscita di commutazione	Collegamento elettrico	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	Serrato nella scanalatura a T, Inscrivibile longitudinalmente nella scanalatura	Contatto a 3 fili N/A NPN	Estremità aperta	2,5 m	8065028	SMT-8G-NS-24V-E-2,5Q-OE
			Connettore maschio M8, codifica A	0,3 m	8065027	SMT-8G-NS-24V-E-0,3Q-M8D
		Contatto a 3 fili PNP N/O	Estremità aperta	2,5 m	547859	SMT-8G-PS-24V-E-2,5Q-OE
			Connettore maschio M8, codifica A	0,3 m	547860	SMT-8G-PS-24V-E-0,3Q-M8D

Cavi di collegamento NEBA, diritti

	Collegamento elettrico 1, connettore	Collegamento elettrico 2, del connettore	Collegamento elettrico 2, numero di collegamenti/nuclei	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	M8x1, codifica A, secondo EN 61076-2-104	Estremità aperta	3	2,5 m	8078223	NEBA-M8G3-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078224	NEBA-M8G3-U-5-N-LE3

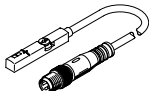
Accessori

Cavi di collegamento NEBA, angolati

	Collegamento elettrico 1, connettore	Collegamento elettrico 2, del connettore	Collegamento elettrico 2, numero di collegamenti/nuclei	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	M8x1, codifica A, secondo EN 61076-2-104	Estremità aperta	3	2,5 m	8078230	NEBA-M8W3-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078231	NEBA-M8W3-U-5-N-LE3

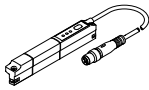
Trasduttore di posizione SMAT-8M per scanalatura a T, connettore maschio M8, con codifica A – per taglia 16 ... 40

Link [smat](#)

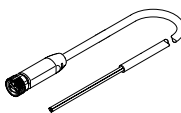
	Intervallo di rilevamento	Uscita analogica	Collegamento elettrico 1, numero di poli	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	52 mm	0 - 10 V	4	0,3 m	553744	SMAT-8M-U-E-0,3-M8D

Trasduttore di posizione SDAT per scanalatura a T, connettore maschio M8, con codifica A

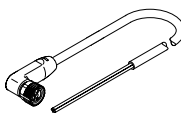
Link [sdatt](#)

	Intervallo di rilevamento	Uscita analogica	Collegamento elettrico 1, numero di poli	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	0 ... 50.000 mm	4 - 20 mA	4	0,3 m	1531265	SDAT-MHS-M50-1L-SA-E-0.3-M8

Cavi di collegamento NEBA, dritti

	Collegamento elettrico 1, connettore	Collegamento elettrico 2, del connettore	Collegamento elettrico 2, numero di collegamenti/nuclei	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	M8x1, codifica A, secondo EN 61076-2-104	Estremità aperta	4	2,5 m	8078227	NEBA-M8G4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078228	NEBA-M8G4-U-5-N-LE4

Cavi di collegamento NEBA, angolati

	Collegamento elettrico 1, connettore	Collegamento elettrico 2, del connettore	Collegamento elettrico 2, numero di collegamenti/nuclei	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	M8x1, codifica A, secondo EN 61076-2-104	Estremità aperta	4	2,5 m	8078233	NEBA-M8W4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078234	NEBA-M8W4-U-5-N-LE4