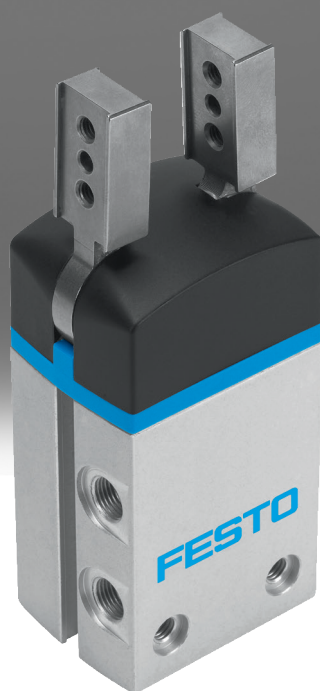


반경 그리퍼 DHRS

FESTO



특징

개요

[Link ↗ dhhs](#)

일반:

- 그리퍼 조를 측면에서 서포트하여 높은 토크 부하
- 자체적으로 중앙 정렬
- 그리퍼 조에서 중앙 정렬 가능
- 최대 반복 정확도
- 파지력 유지
- 내부 고정 유량 제어
- 드라이브에 대한 다양한 조정 옵션

센서:

- 소형 그리퍼의 적응형 위치 센서
- 근접 센서는 중형 및 대형 그리퍼에 통합 가능

유연한 사용 가능성:

- 복동 및 단동 그리퍼로 사용 가능
- 파지력을 지원하거나 고정하는 압축 스프링
- 외측 및 내측 그리퍼로서 적합

이 그리퍼는 다음과 같은 적용 사례를 위해 설계되지 않았습니다:

- 절삭 가공
- 침식성 매체
- 연삭 분진
- 용접 스파터

엔지니어링 툴

[Link ↗ engineering tools](#)



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

그리퍼 선택:

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

다이아그램

[Link ↗ dhhs](#)



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

위치 인식

[A] 근접 스위치용

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

파지력 유지

[NC] 닫힘

감압시 스프링 장력으로 폐쇄

타입 코드

001	시리즈	
DHRS	반경 그리퍼	

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

003	위치 인식	
A	근접 스위치용	

004	파지력 유지	
	제외	
NC	달힘	

데이터 시트

일반 기술 자료					
사이즈	10	16	25	32	40
디자인	강제 안내식 동작 시퀀스				
작동 방식	복동				
그리퍼 기능	방사방향				
파지력 유지	제외	제외 단힘			
그리퍼 조 수	2				
최대 개방각 ¹⁾	180 deg				
공압 연결부	M3		M5		G1/8
그리퍼 반복 정확도 ²⁾	≤0.1 mm				
최대 교환 정확도	≤0.2 mm				
그리퍼 최대 작동 주파수	≤4 Hz		≤3 Hz		≤2 Hz
회전 대칭	≤0.2 mm				
위치 인식	홀 센서용		근접 센서용		
고정 방식	옵션: 암나사 및 센터링 슬리브 포함 관통 구멍 및 센터링 슬리브 포함				
설치 위치	임의				

1) 0.8 MPa(8 bar, 116 psi)의 작동 압력에서

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

작동 및 환경 조건									
사이즈	10	16	25	32	40				
파지력 유지	제외	단힘	제외	단힘	제외	단힘	제외	단힘	단힘
작동 압력	2 ... 8 bar		4 ... 8 bar	2 ... 8 bar	4 ... 8 bar	2 ... 8 bar	4 ... 8 bar	2 ... 8 bar	4 ... 8 bar
작동 매체	ISO 8573-1:2010[7:4:4]에 따른 압축공기								
작동/제어 매체 관련 참고 사항	윤활 작동 가능(다른 모드에서 필요함)								
주변 온도 ¹⁾	5 ... 60°C								
내식성 등급 CRC ²⁾	1 - 낮은 부식 부하								

1) 근접 센서의 사용 영역에 유의하십시오

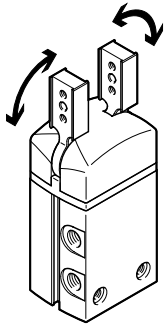
2) 상세 정보 www.festo.com/x/topic/kbk

무게									
사이즈	10	16	25	32	40				
파지력 유지	제외	단힘	제외	단힘	제외	단힘	제외	단힘	단힘
제품 무게	44 g	114 g	118 g	270 g	277 g	480 g	490 g	829 g	844 g

소재					
사이즈	10	16	25	32	40
하우징 소재	알루미늄 단조 합금, 하드 양극처리됨				
그리퍼 조 소재	고합금강				
커버캡 소재	PA				
소재 관련 참고 사항	RoHS 준수				

데이터 시트

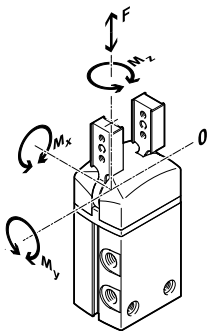
그리핑 토크



그리핑 토크는 개방 각도 내에서 일정하지 않습니다.

사이즈	10	16	25	32	40
0.6MPa(6bar, 87psi)에서의 전체 파지력, 열기	21 Ncm	62 Ncm	233 Ncm	423 Ncm	725 Ncm
0.6MPa(6bar, 87psi)에서의 전체 파지력, 닫기	15 Ncm	55 Ncm	215 Ncm	390 Ncm	660 Ncm

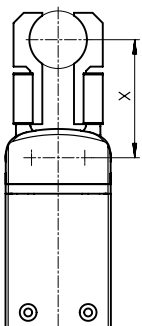
그리퍼 조의 하중 특성



지정된 허용 힘과 토크는 하나의 그리퍼 조와 관련 있습니다. 여기에는 레버 암, 작업물 또는 외부 그리퍼 핑거로부터의 추가 중량 힘 및 이동 중에 발생하는 가속력이 포함됩니다.

토크 계산 시 좌표계의 0 위치(그리퍼 조의 가이드)를 고려해야 합니다.

사이즈	10	16	25	32	40
그리퍼 조의 최대 힘 F_z , 정적	30 N	40 N	75 N	120 N	200 N
그리퍼 조의 최대 토크 M_x , 정적	0.8 Nm	1.3 Nm	3.2 Nm	6.2 Nm	14 Nm
그리퍼 조의 최대 토크 M_y , 정적	0.8 Nm	1.3 Nm	3.2 Nm	6.2 Nm	14 Nm
그리퍼 조의 최대 토크 M_z , 정적	0.8 Nm	1.3 Nm	3.2 Nm	6.2 Nm	14 Nm

작동 압력 및 레버 암 x 에 따른 그리퍼 조당 파지력 F_H 

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

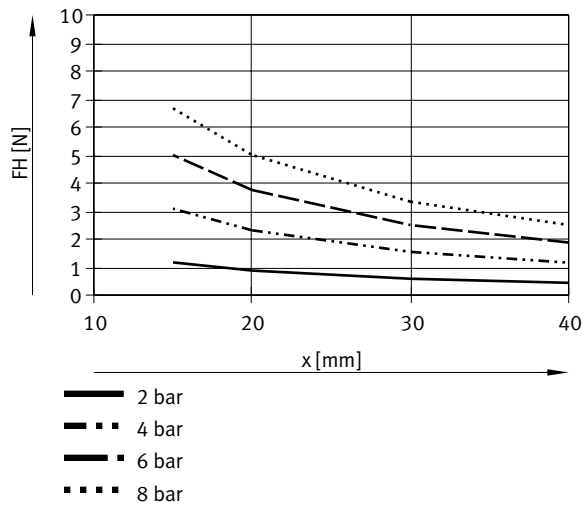
파지 모멘트는 개방 각도 내에서 일정하지 않습니다.

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

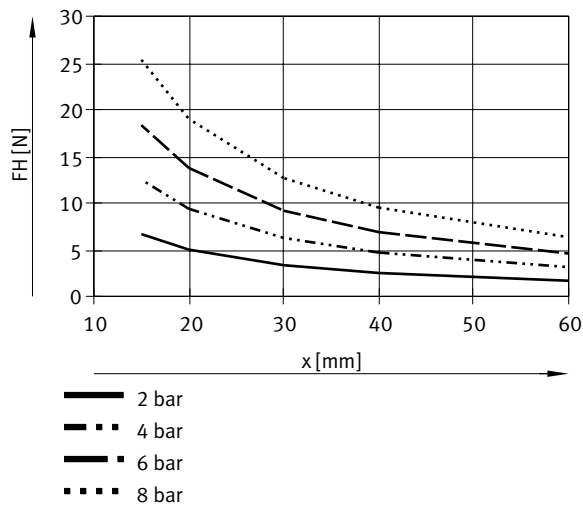
그리퍼 선택 엔지니어링 소프트웨어 → <https://www.festo.com/x/topic/eng>

데이터 시트

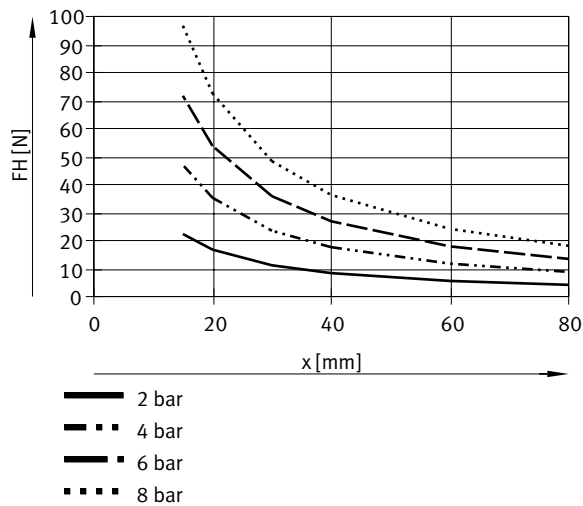
작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 FH- 외부 파지(달힘), 복동식 - DHRS-10



작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 FH- 외부 파지(달힘), 복동식 - DHRS-16

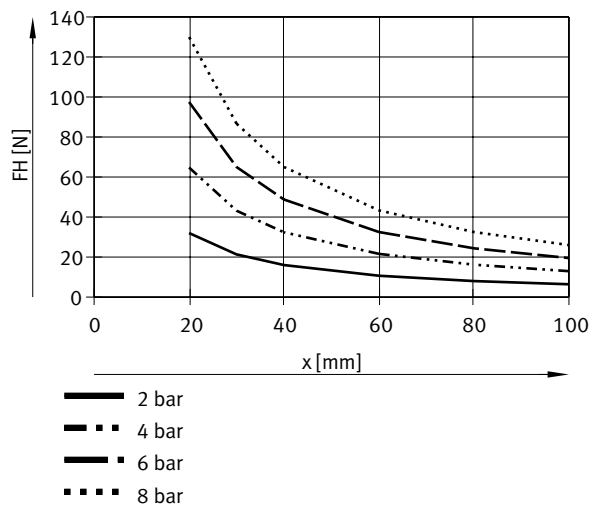


작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 FH- 외부 파지(달힘), 복동식 - DHRS-25

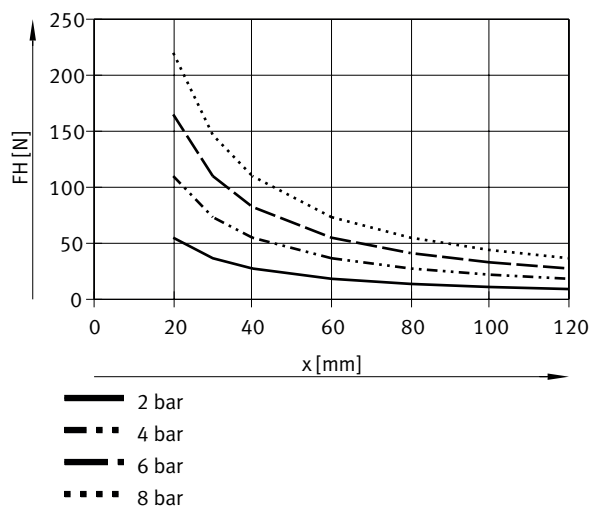


데이터 시트

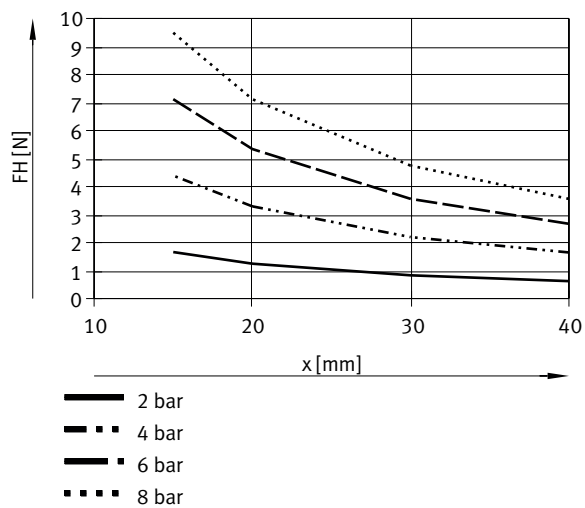
작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 FH- 외부 파지(달힘), 복동식 - DHRS-32



작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 FH- 외부 파지(달힘), 복동식 - DHRS-40

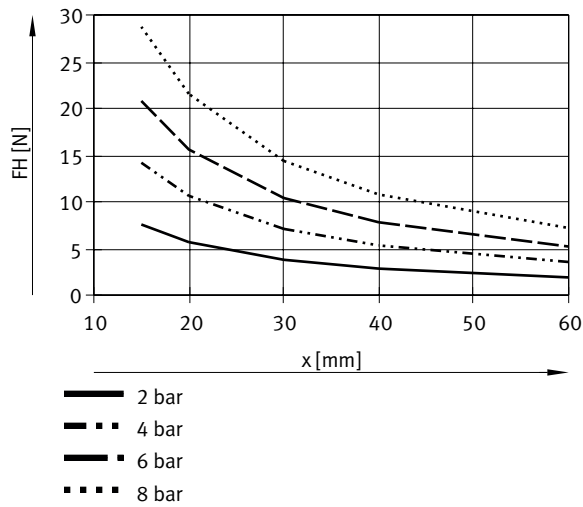


작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 FH - 내부 파지(열림), 복동식 - DHRS-10

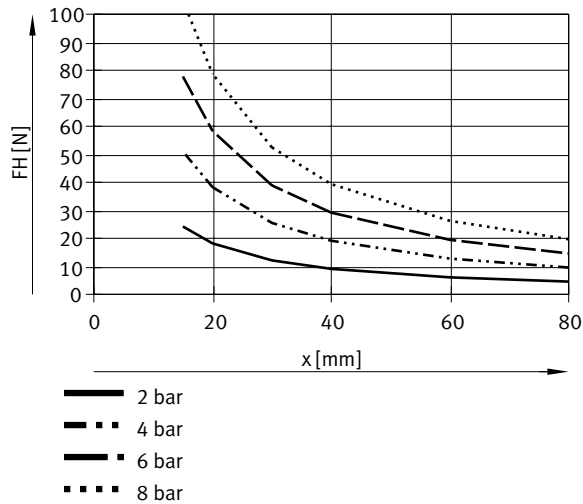


데이터 시트

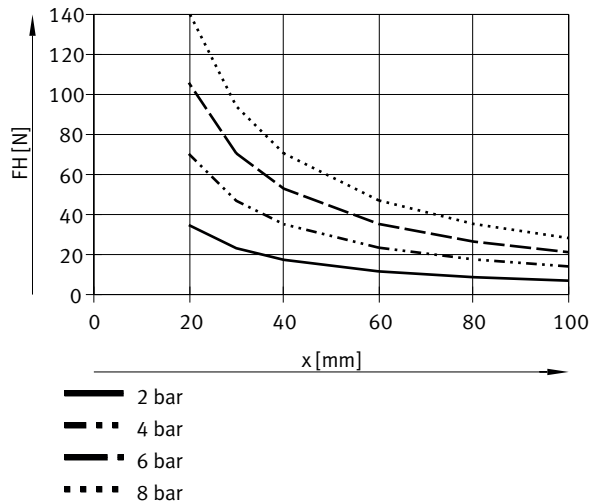
작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 FH - 내부 파지(열림), 복동식 - DHRS-16



작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 FH - 내부 파지(열림), 복동식 - DHRS-25

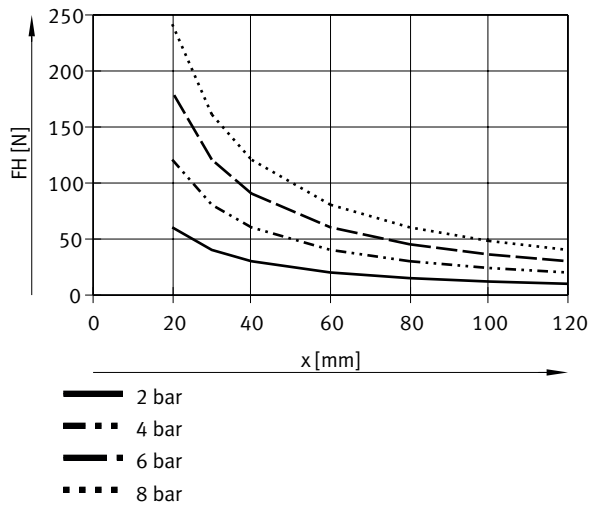


작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 FH - 내부 파지(열림), 복동식 - DHRS-32

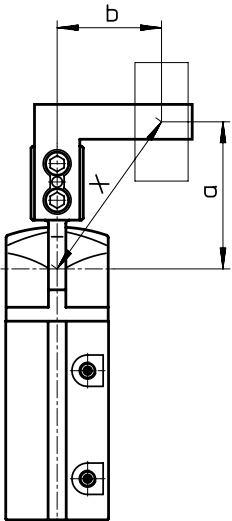


데이터 시트

작동 압력 및 레버 암 x에 따른 그리퍼 조당 파지력 FH - 내부 파지(열림), 복동식 - DHRS-40



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



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

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

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

계산 예시:

상황:

간격 $a = 25 \text{ mm}$

간격 $b = 20 \text{ mm}$

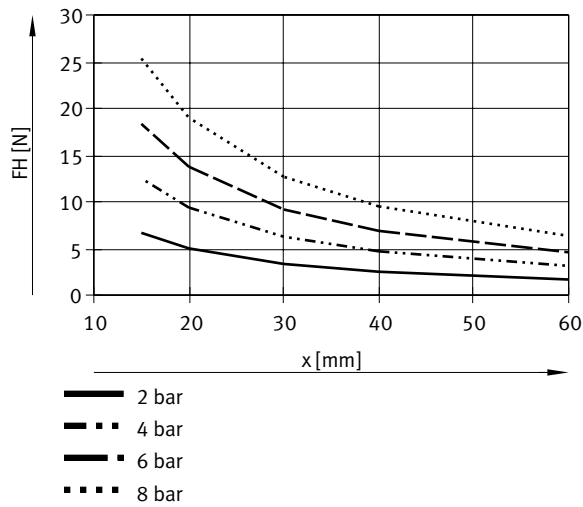
구함:

외부 그리퍼로 사용되는 DHRS-16의 경우, 6bar에서의 파지력.

데이터 시트

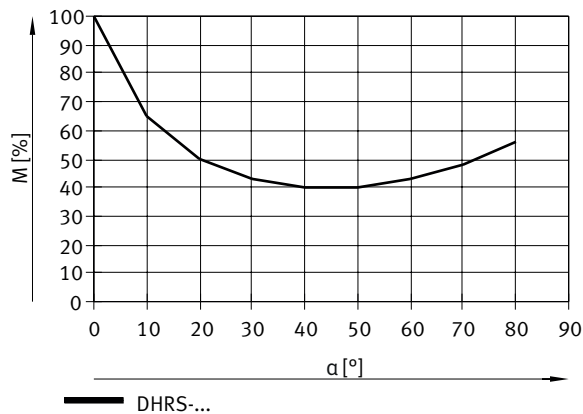
레버 암 x 및 편심 a 및 b에 따른 0.6MPa(6bar, 87psi)에서의 그리퍼 조당 파지력 FH

그래프에는 파지력에 대해 $FH = 8N$ 의 값이 나타납니다.

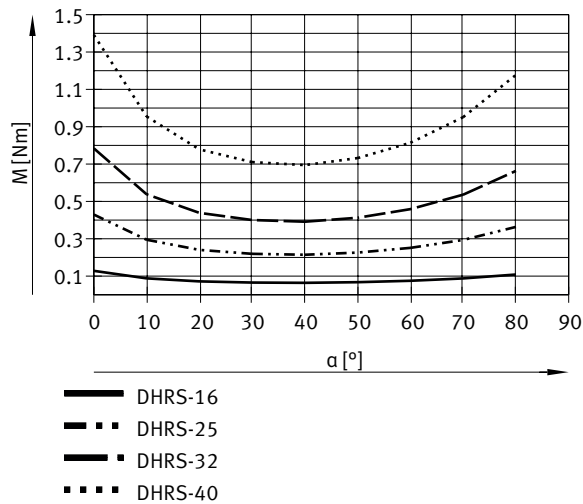


개방 각도에 따른 토크 곡선 M

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



개방 각도에 따른 스프링 토크 MF



데이터 시트

사용 사례에 따라 DHRS-...-NC에 대한 실제 파지력 MGr_{ges} 측정:

내장형 스프링이 포함된 방사형 그리퍼, 유형 DHRS-...-NC(파지력 유지 장치 폐쇄)는 필요에 따라 다음으로:

- 단동 그리퍼
 - 파지력 지원이 있는 그리퍼 및
 - 파지력 유지 기능이 있는 그리퍼
- 사용할 수 있습니다.

사용 가능한 그리핑 토크 MGr_{ges}(그리퍼 조당)를 계산하려면 파지력 FH, 토크 곡선 M 및 스프링 장력 MF를 상응하게 조합해야 합니다.

$$MGr = FH * x * M [\%]$$

MGr = 그리핑 토크

FH = 파지력

x = 레버 암

M = 토크 곡선

사용 사례에 따라 DHRS-...-NC에 대한 실제 파지력 MGr_{ges} 측정 - 사용 사례

단동:

- 스프링 장력으로 파지: MGr_{ges} = MF
- 압축력으로 파지: MGr_{ges} = MGr - MF

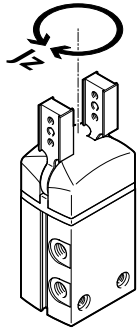
파지력 지원:

- 압축력 및 스프링 장력으로 파지: MGr_{ges} = MGr + MF

파지력 유지

- 스프링 장력으로 파지: MGr_{ges} = MF

관성 모멘트

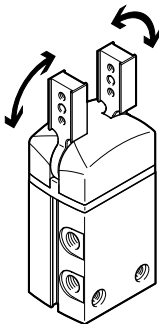


부하가 가해지지 않은 구조 상태에서 외부 그리퍼 핑거 없이 중심축과 관련된 방사형 그리퍼의 질량 관성 모멘트.

사이즈	10	16	25	32	40
파지력 유지	제외	단힘	제외	단힘	제외
질량 관성 모멘트	0.03 kgcm ²	0.14 kgcm ²	0.69 kgcm ²	1.66 kgcm ²	4.18 kgcm ²

데이터 시트

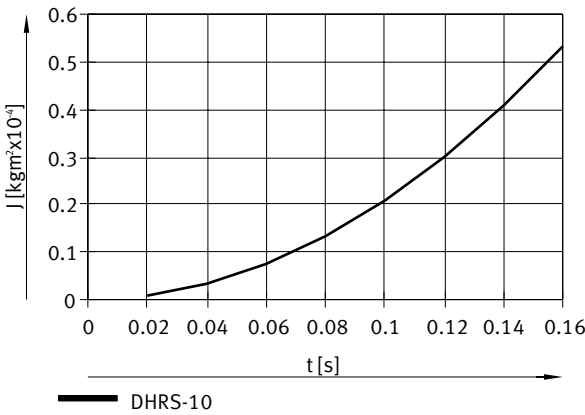
개방 및 폐쇄 시간



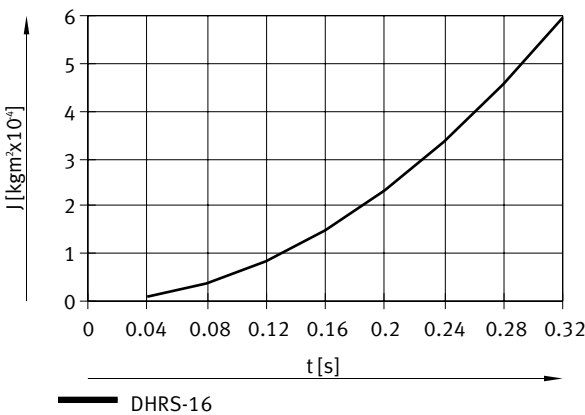
지정된 개폐 시간[ms]은 추가 그리퍼 핑거 없이 수평으로 설치된 그리퍼를 사용하여 실온, 0.6MPa(6bar, 87psi) 작동 압력에서 측정되었습니다(평균 값 표시). 그리퍼는 더 높은 중력에 대해 스로틀링되어야 합니다. 이후 개방 및 폐쇄 시간을 적절하게 설정해야 합니다.

사이즈	10		16		25		32		40	
파지력 유지	제외		닫힘		제외		닫힘		제외	
0.6MPa(6bar, 87psi)에서 최소 개방 시간	35 ms	61 ms	75 ms		102 ms	150 ms	111 ms	131 ms	113 ms	151 ms
0.6MPa(6bar, 87psi)에서 최소 폐쇄 시간	91 ms	63 ms	43 ms		105 ms	96 ms	119 ms	88 ms	142 ms	110 ms

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

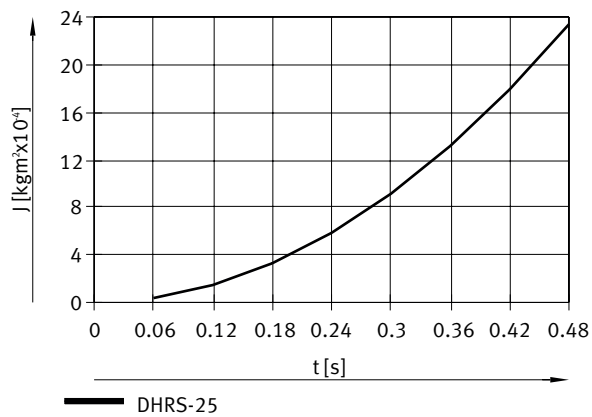


그리퍼 핑거의 질량 관성 모멘트에 따라 0.6 MPa(6 bar, 87 psi)로 설정되는 개방 및 폐쇄 시간 t – DHRS-16

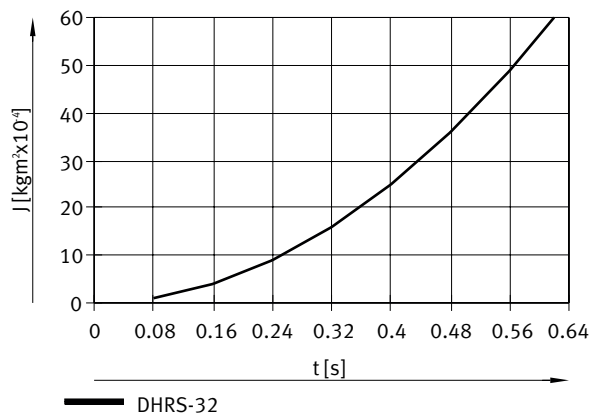


데이터 시트

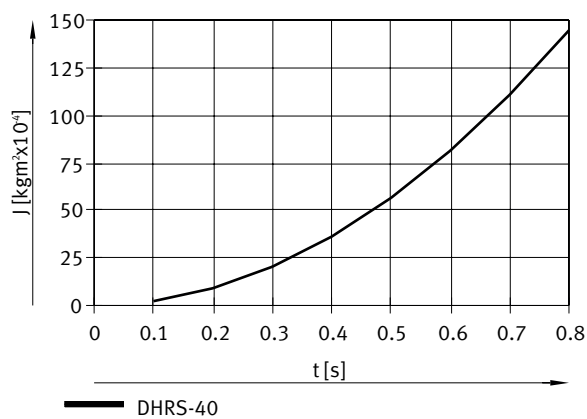
그리퍼 핑거의 질량 관성 모멘트에 따라 0.6 MPa(6 bar, 87 psi)로 설정되는 개방 및 폐쇄 시간 t – DHRS-25



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



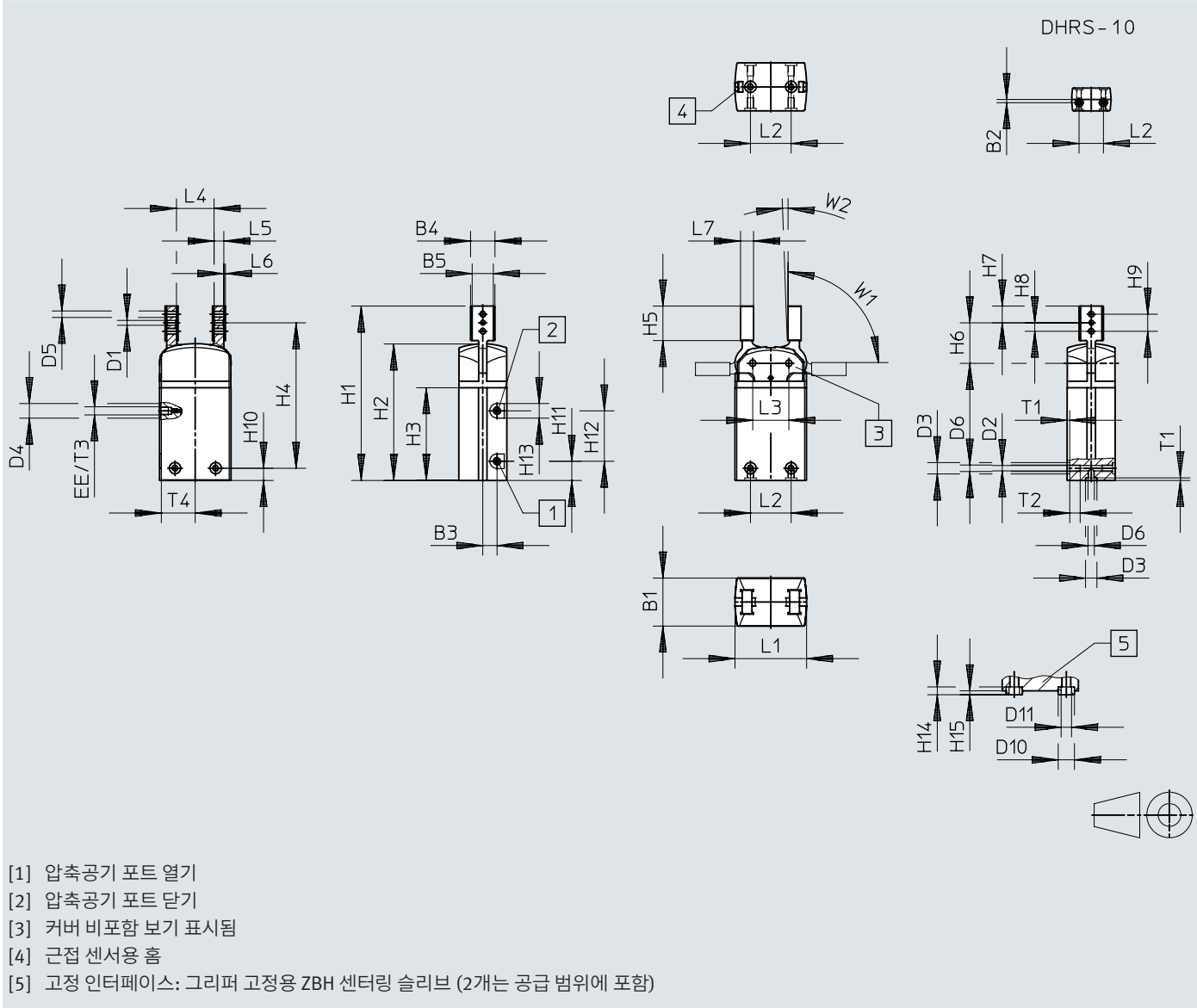
그리퍼 핑거의 질량 관성 모멘트에 따라 0.6 MPa(6 bar, 87 psi)로 설정되는 개방 및 폐쇄 시간 t – DHRS-40



치수

치수 - 방사형 그리퍼 DHRS

CAD 데이터 다운로드 www.festo.com



치수

	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) 센터홀 공차 ±0.02mm 나사산 공차 ±0.1mm

2) 중앙 드릴 공차 -0,05mm / 나사산 공차 ±0.1mm

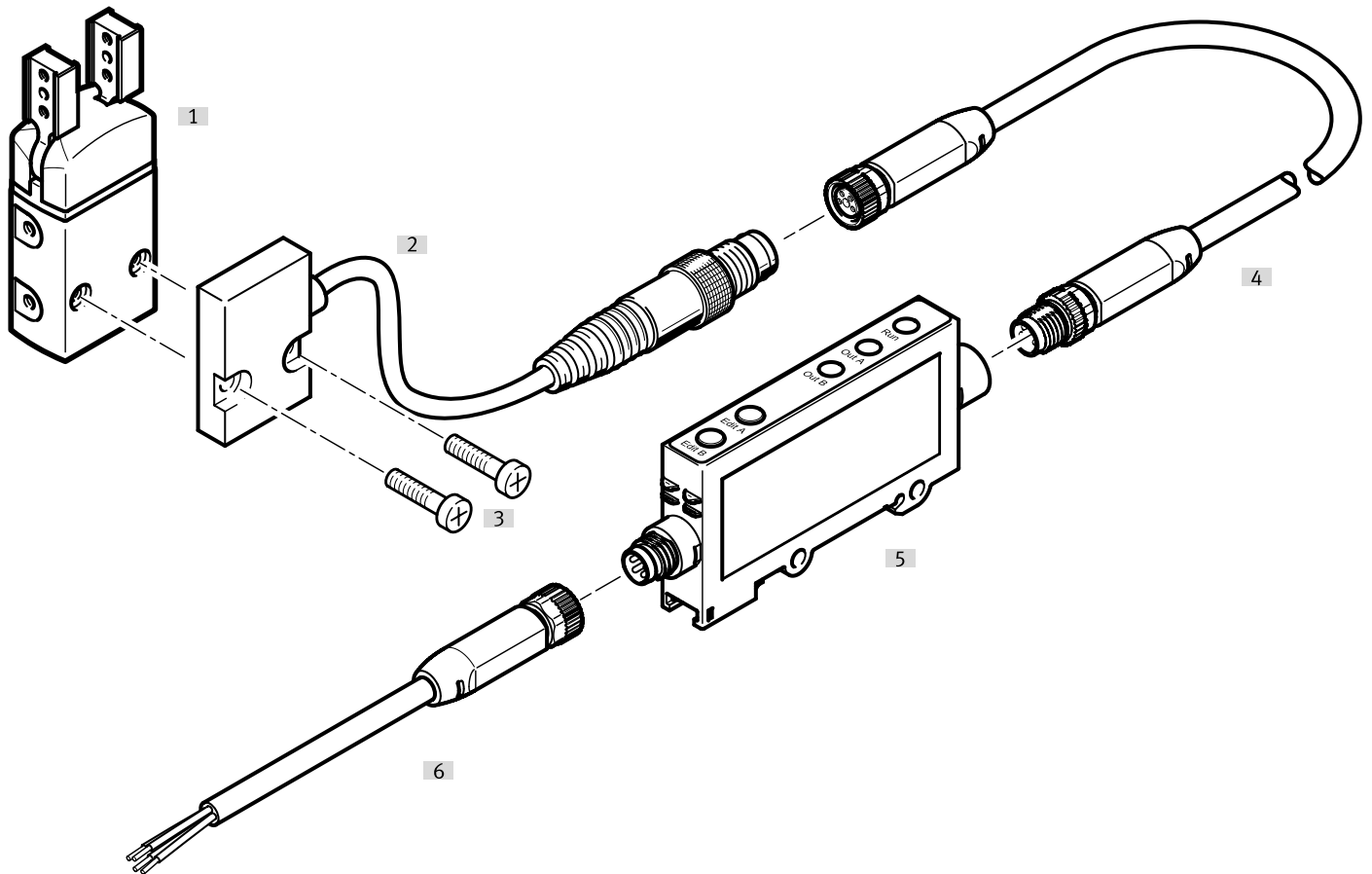
주문 정보

복동, 압축 스프링 미포함					
	사이즈	최대 개방각	제품 무게	부품 번호	타입
	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

단동 또는 파지력 유지 기능 포함, 폐쇄					
	사이즈	최대 개방각	제품 무게	부품 번호	타입
	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

액세서리 개요

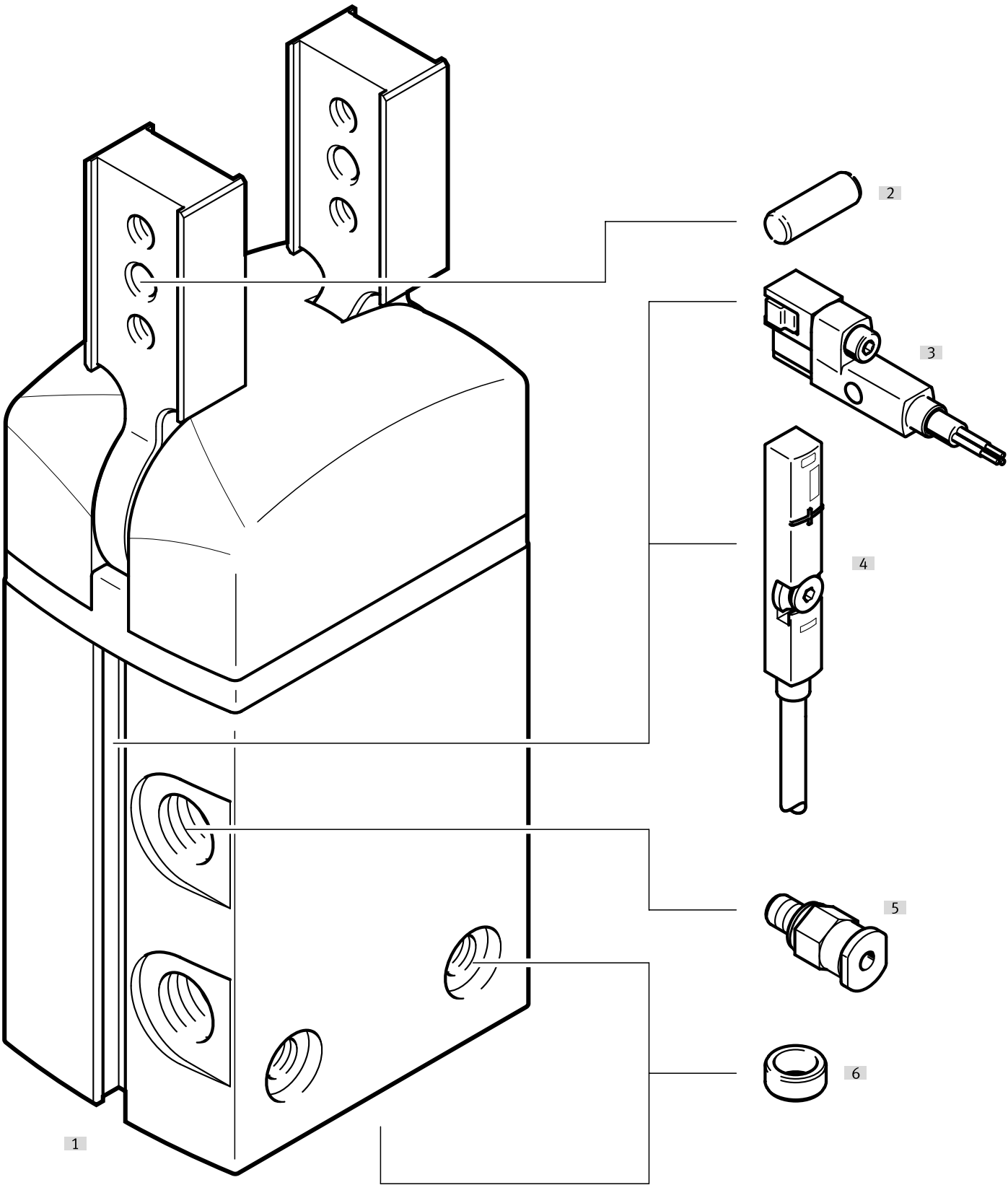
DHRS-10



액세서리		→ 페이지/인터넷
타입/주문 코드	설명	
[1] 방사형 그리퍼 DHRS	복동	dhrs
[2] 위치 센서 SMH-S1	피스톤 위치를 조회하기 위한 조정 가능하고 통합 가능한 센서	20
[3] 나사	SMH-S1 위치 센서를 그리퍼에 고정하기 위한 용도	dhrs
[4] 연결 라인 NEBA	위치 센서와 신호 변환기 간의 연결	20
[5] 신호 변환기 SVE4	위치 센서 SMH-S1용 신호 평가용	20
[6] 연결 라인 NEBA	신호 변환기와 컨트롤러 간의 연결	22
[7] 어댑터 키트 DHAA, HMSV, HMVA, HAPG	드라이브와 그리퍼 사이의 연결판	adapter
[8] 비례 압력 레귤레이터 VPPM	무단 파지력 조절용	vppm

액세서리 개요

DHRS-16 ... 40



액세서리		→ 페이지/인터넷
타입/주문 코드	설명	
[1] 방사형 그리퍼 DHRS	복동	dhrs
[2] 센터링 핀	그리퍼 조에 그리퍼 핑거를 중앙에 맞추기 위해	dhrs

액세서리 개요

액세서리		→ 페이지/인터넷
타입/주문 코드	설명	
[3] 근접 센서 SMT	- 피스톤 위치 조회용 - 근접 센서가 하우징 밖으로 돌출되지 않음	21
[4] 위치 전송기 SMAT/SDAT	피스톤의 위치를 지속적으로 감지합니다. 피스톤 위치에 비례하는 출력 신호와 함께 아날로그 출력이 있습니다.	21
[5] 푸시인 피팅 QS	외부 허용 압축공기 호스 연결용	qs
[6] 센터링 슬리브 ZBH	- 조립 중 그리퍼를 센터링하기 위해 - 그리퍼 공급 범위에는 2개의 센터링 슬리브가 포함되어 있습니다.	20
[7] 어댑터 키트 DHAA, HMSV, HMVA, HAPG	드라이브와 그리퍼 사이의 연결판	adapter
[8] 비례 압력 레귤레이터 VPPM	무단 파지력 조절용	vppm

액세서리

센터링 슬리브 ZBH-5

	설명	슬리브 소재	팩 크기	제품 무게	부품 번호	타입
	사이즈 10, 16용	스틸, 강	10	1 g	8146543	ZBH-5-B

센터링 슬리브 ZBH-7

	설명	슬리브 소재	팩 크기	제품 무게	부품 번호	타입
	사이즈 25	스틸, 강	10	1 g	8146544	ZBH-7-B

센터링 슬리브 ZBH-9

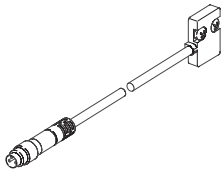
	설명	슬리브 소재	팩 크기	제품 무게	부품 번호	타입
	사이즈 32용	스틸, 강	10	2 g	8137184	ZBH-9-B

센터링 슬리브 ZBH-12

	설명	슬리브 소재	팩 크기	제품 무게	부품 번호	타입
	사이즈 40용	스틸, 강	10	1 g	8137185	ZBH-12-B

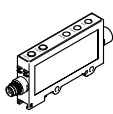
위치 센서 SMH-S1 – 사이즈 10용

Link [smh](#)

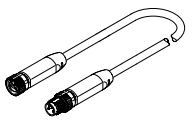
	고정 방식	출력 신호	전기 연결부	케이블 길이	부품 번호	타입
	그리퍼에 체결됨	아날로그	플러그 M8, A 코딩	0.5 m	175712	SMH-S1-HGR10

신호 변환기 SVE4 – 사이즈 10용

Link [sve](#)

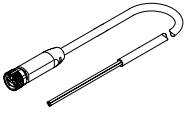
	신호 범위	전기 연결부(신호 입력)	전기 연결부(스위칭 출력)	스위칭 출력	부품 번호	타입
	위치 센서 SMH-S1-HG에 적합	소켓 M8x1, 4핀	플러그 M8x1, 4핀	2xNPN	544219	SVE4-HS-R-HM8-2N-M8
				2xPNP	544216	SVE4-HS-R-HM8-2P-M8

NEBA 연결 라인, 직선형 – 위치 센서와 신호 변환기 간 연결

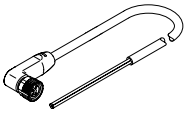
	전기 연결부 1, 연결 기술	전기 연결부 2, 연결 기술	전기 연결부 2, 핀/심 수	케이블 길이	부품 번호	타입
	M8x1, EN 61076-2-104에 따라 A 코딩됨	M8x1, EN 61076-2-104에 따라 A 코딩됨	4	2.5 m	8078295	NEBA-M8G4-U-2.5-N-M8G4

액세서리

NEBA 연결 라인, 직선형 - 신호 변환기와 컨트롤러 간 연결

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

NEBU 연결 라인, 앵글형 - 신호 변환기와 컨트롤러 간 연결

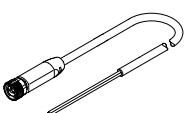
	전기 연결부 1, 연결 기술	전기 연결부 2, 연결 기술	전기 연결부 2, 핀/심 수	케이블 길이	부품 번호	타입
	M8x1, EN 61076-2-104 에 따라 A 코딩 됨	개방형 단부	4	2.5 m	8078233	NEBA-M8W4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078234	NEBA-M8W4-U-5-N-LE4

T 슬롯용 근접 센서 SMT-8G, 자기 저항

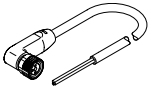
Link [smt](#)

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

연결 라인 NEBA, 직선형

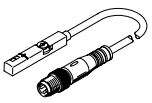
	전기 연결부 1, 연결 기술	전기 연결부 2, 연결 기술	전기 연결부 2, 핀/심 수	케이블 길이	부품 번호	타입
	M8x1, EN 61076-2-104 에 따라 A 코딩 됨	개방형 단부	3	2.5 m	8078223	NEBA-M8G3-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078224	NEBA-M8G3-U-5-N-LE3

연결 라인 NEBA, 앵글형

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

T 슬롯용 위치 전송기 SMAT-8M, 커넥터 M8, A-코딩 - 사이즈 16 ... 40용

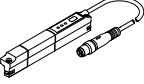
Link [smt](#)

	감지 범위	아날로그 출력	전기 연결부 1, 핀/선 수	케이블 길이	부품 번호	타입
	52 mm	0 - 10 V	4	0.3 m	553744	SMAT-8M-U-E-0,3-M8D

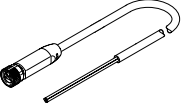
액세서리

T 슬롯용 위치 전송기 SDAT, 커넥터 M8, A-코딩 – 사이즈 32... 40용

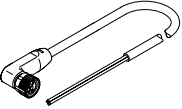
Link [sd](#)at

	감지 범위	아날로그 출력	전기 연결부 1, 핀/선 수	케이블 길이	부품 번호	타입
	0 ... 50.000 mm	4 - 20mA	4	0.3 m	1531265	SDAT-MHS-M50-1L-SA-E-0.3-M8

연결 라인 NEBA, 직선형

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

연결 라인 NEBA, 앵글형

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