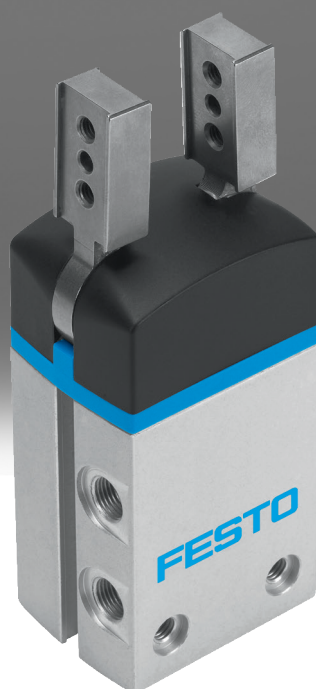


Radiaalgreijpers DHRS

FESTO



Kenmerken

In één oogopslag

[Link](#) [dhhs](#)

Algemeen:

- Hoge momentbelasting door zijdelingse ondersteuning van de grijpklaauwen
- Zelfcenterend
- Centreermogelijkheden aan de grijpklaauwen
- Max. herhaalnauwkeurigheid
- Grijpkrachtbeveiliging
- Interne vaste smoring
- Veelzijdige aanpassingsmogelijkheden aan aandrijvingen

Sensortechnologie:

- Aanpasbare positiesensor bij de kleine gripper
- Integreerbare naderingssensoren voor middelgrote en grote grippers

Flexibele toepassingsmogelijkheden:

- Naar keuze als dubbel- en enkelwerkende gripper toepasbaar
- Drukveer voor ondersteuning of borging van de grijpkrachten
- Geschikt als buiten- en binnengripper

Deze grippers zijn niet geschikt voor de volgende toepassingsvoorbeelden:

- Spaanbewerking
- Agressieve media
- Slijpstof
- Lasspatten

Engineering Tools

[Link](#) [engineering tools](#)



Bespaar tijd met engineeringtools: Slimme engineering voor de optimale oplossing. Ons doel is om uw productiviteit te verhogen. Onze engineeringtools leveren hieraan een belangrijke bijdrage. In de hele waardeketen helpen ze u om uw installatie correct te dimensioneren, onverwachte productiviteitsreserves te benutten of meer productiviteit te behalen. Van het eerste contact tot de modernisering van uw machine - u zult tal van tools tegenkomen die nuttig zijn in elke fase van uw project.

Gripper kiezen:

- Deze tool helpt u de juiste grippers te vinden door eenvoudig de exacte parameters voor uw toepassing in te voeren

Diagrammen

[Link](#) [dhhs](#)



De diagrammen in dit document zijn ook online beschikbaar. Daar kunnen nauwkeurige waarden worden weergegeven.

Positiedetectie

[A] Voor naderingssensor

Met behulp van de naderingssensoren kan de positiebepaling iedere positie detecteren.

Grijpkrachtzekering

[NC] Sluitend

In drukloze toestand door veerkracht gesloten

Typecode

001	Serie	
DHRS	Radiaalgreppers	

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

003	Positiedetectie	
A	Voor naderingssensor	

004	Grijpkrachtzekering	
	Zonder	
NC	Sluitend	

Gegevensblad

Algemene technische gegevens					
Bouwgrootte	10	16	25	32	40
Constructieve opbouw	Gedwongen geleid bewegingsverloop				
Werking	Dubbelwerkend				
Grijperfunctie	Radiaal				
Grijpkrachtzekering	Zonder	Zonder Sluitend			
Aantal grijpklaauwen	2				
Max. openingshoek ¹⁾	180 graden				
Pneumatische aansluiting	M3		M5	G1/8	
Herhaalnauwkeurigheid grijper ²⁾	≤0,1 mm				
Max. vervangingsnauwkeurigheid	≤0,2 mm				
Max. werkfrequentie grijper	≤4 Hz		≤3 Hz		≤2 Hz
Rotatiesymmetrie	≤0,2 mm				
Positiedetectie	voor Hall-sensor	voor naderingssensor			
Bevestigingstype	naar keuze: met inwendige schroefdraad en centreerhuls Met doorgangsboring en centreerhuls				
Inbouwpositie	Willekeurig				

1) Bij een bedrijfsdruk van 0,8 MPa (8 bar, 116 psi)

2) Verspreiding van de eindpositie onder constante bedrijfsomstandigheden met 100 opeenvolgende slagen in de bewegingsrichting van de grijpklaauwen

Bedrijfs- en omgevingscondities									
Bouwgrootte	10	16	25	32	40				
Grijpkrachtzekering	Zonder	Sluitend	Zonder	Sluitend	Zonder	Sluitend	Zonder	Sluitend	
Bedrijfsdruk	2 ... 8 bar		4 ... 8 bar	2 ... 8 bar	4 ... 8 bar	2 ... 8 bar	4 ... 8 bar	2 ... 8 bar	4 ... 8 bar
Bedrijfsmedium	Perslucht conform ISO 8573-1:2010 [7:4:4]								
Aanwijzing bij het bedrijfs-/stuurmedium	Geoliede werking mogelijk (in de verdere werking vereist)								
Omgevingstemperatuur ¹⁾	5 ... 60°C								
Corrosiebestendigheidsklasse KBK ²⁾	1 - lage corrosiebelasting								

1) Het toepassingsbereik van de naderingssensor in acht nemen

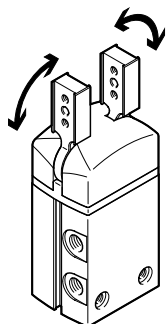
2) Meer informatie op www.festo.com/x/topic/kbk

Gewichten									
Bouwgrootte	10	16	25	32	40				
Grijpkrachtzekering	Zonder	Sluitend	Zonder	Sluitend	Zonder	Sluitend	Zonder	Sluitend	
Productgewicht	44 g	114 g	118 g	270 g	277 g	480 g	490 g	829 g	844 g

Materialen					
Bouwgrootte	10	16	25	32	40
Materiaal behuizing	Aluminium kneedlegering, hard geanodiseerd				
Materiaal grijpklauw	hooggelegeerd staal				
Materiaal afdekkap	PA				
Materiaal-informatie	RoHS conform				

Gegevensblad

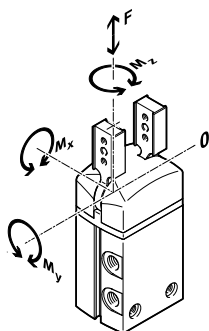
Grijpmoment



Het grijpmoment is niet constant binnen de openingshoek.

Bouwgrootte	10	16	25	32	40
Totaal grijpmoment bij 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) open	21 Ncm	62 Ncm	233 Ncm	423 Ncm	725 Ncm
Totaal grijpmoment bij 6 bar sluiten	15 Ncm	55 Ncm	215 Ncm	390 Ncm	660 Ncm

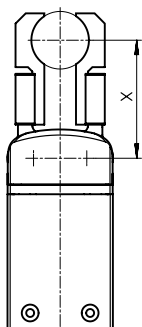
Karakteristieke belastingswaarden op de grijpklauwen



De opgegeven toelaatbare krachten en momenten hebben betrekking op één grijpklaauw. Ze omvatten de hefarm, extra gewichtskrachten door het werkstuk of externe grijpvingers en versnellingskrachten die optreden tijdens de beweging. Bij het berekenen van de momenten moet rekening worden gehouden met de 0-positie van het coördinatensysteem (geleiding van de grijplauwen).

Bouwgrootte	10	16	25	32	40
Max. kracht aan de grijpklaauw Fz statisch	30 N	40 N	75 N	120 N	200 N
Max. moment aan de grijpklaauw Mx statisch	0,8 Nm	1,3 Nm	3,2 Nm	6,2 Nm	14 Nm
Max. moment aan de grijpklaauw My statisch	0,8 Nm	1,3 Nm	3,2 Nm	6,2 Nm	14 Nm
Max. moment aan de grijpklaauw Mz statisch	0,8 Nm	1,3 Nm	3,2 Nm	6,2 Nm	14 Nm

Grijpkracht FH per grijpklaauw afhankelijk van bedrijfsdruk en hefarm x



Aan de hand van de volgende diagrammen kunnen de grijpkrachten worden bepaald, afhankelijk van de bedrijfsdruk en de hefarm.

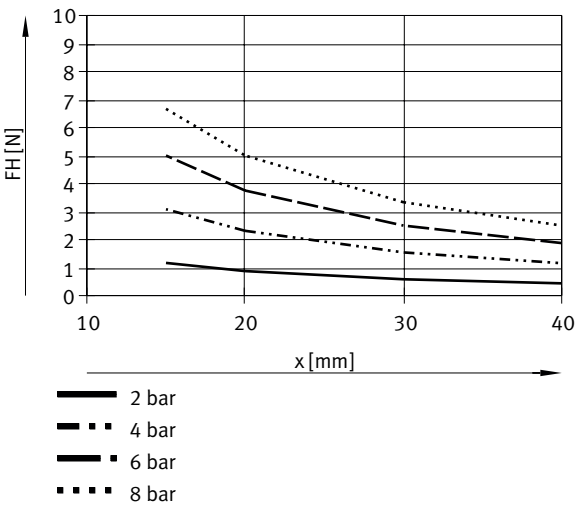
Het grijpmoment is binnen de openingshoek niet constant.

De loodrechte positie van de grijpklauwen ten opzichte van de behuizing mag niet overschreden worden, anders leidt dit tot een verlies van de grijpkracht.

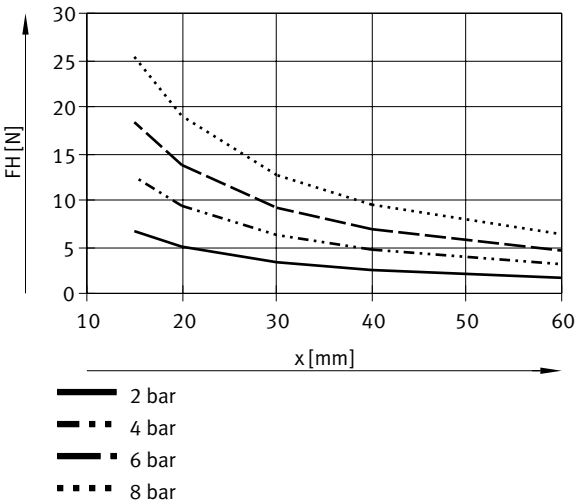
Configuratie software voor grijperselectie → <https://www.festo.com/x/topic/eng>

Gegevensblad

Grijpkracht FH per grijpklaauw afhankelijk van bedrijfsdruk en hefarm x - Extern grijpen (sluiten), dubbelwerkend - DHRS-10

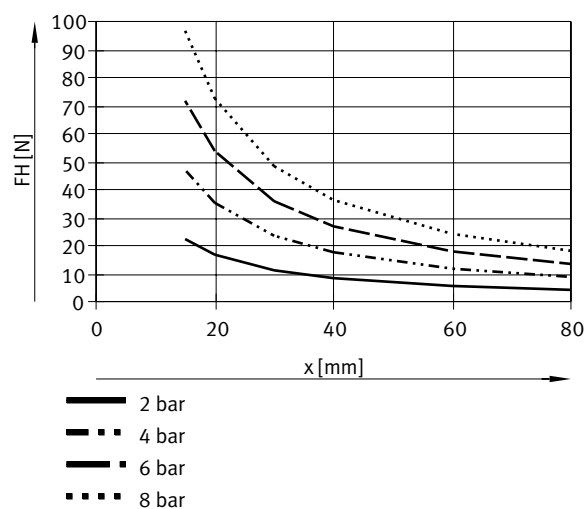


Grijpkracht FH per grijpklaauw afhankelijk van bedrijfsdruk en hefarm x - Extern grijpen (sluiten), dubbelwerkend - DHRS-16

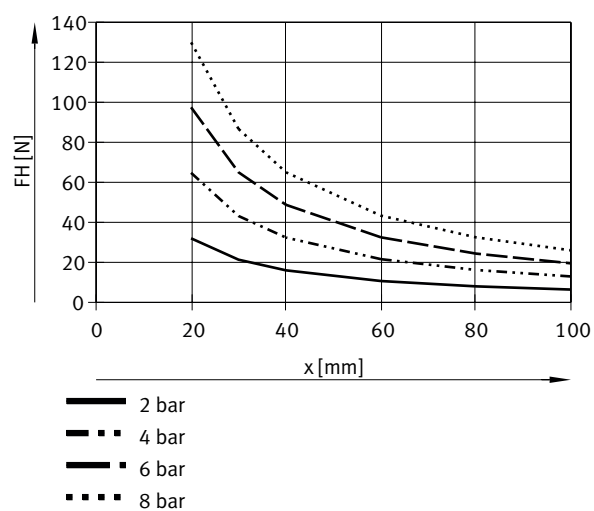


Gegevensblad

Grijpkracht FH per grijpklaauw afhankelijk van bedrijfsdruk en hefarm x - Extern grijpen (sluiten), dubbelwerkend - DHRS-25

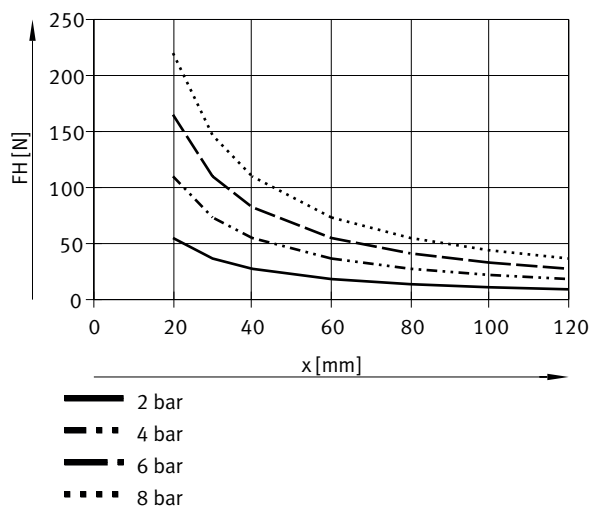


Grijpkracht FH per grijpklaauw afhankelijk van bedrijfsdruk en hefarm x - Extern grijpen (sluiten), dubbelwerkend - DHRS-32

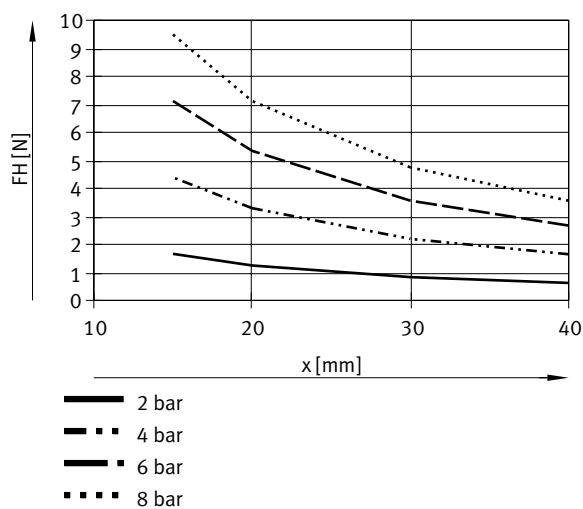


Gegevensblad

Grijpkracht FH per grijpklaauw afhankelijk van bedrijfsdruk en hefarm x - Extern grijpen (sluiten), dubbelwerkend - DHRS-40

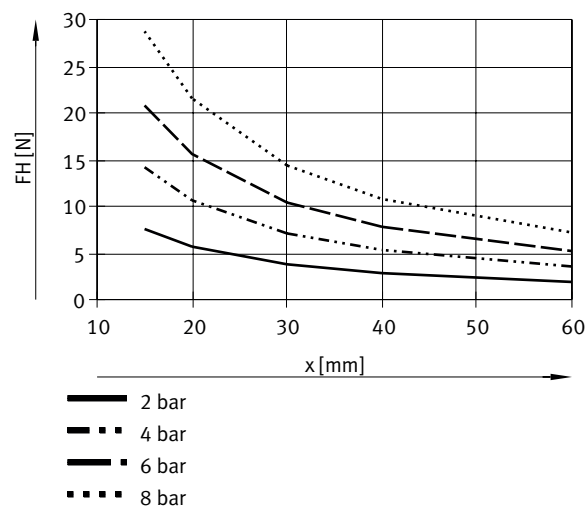


Grijpkracht FH per grijpklaauw afhankelijk van bedrijfsdruk en hefarm x - Intern grijpen (openen), dubbelwerkend - DHRS-10

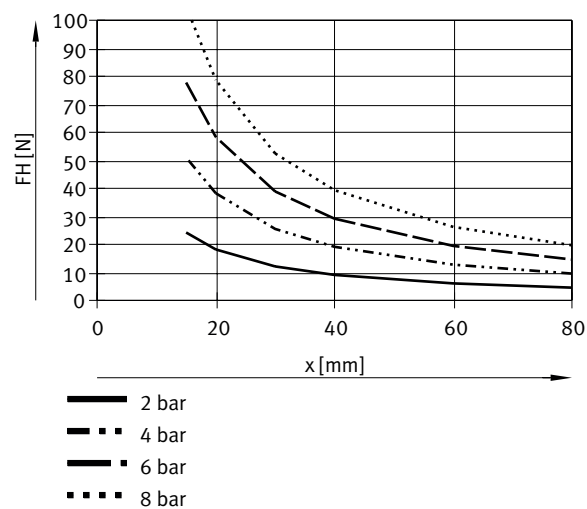


Gegevensblad

Grijpkracht FH per grijpklaauw afhankelijk van bedrijfsdruk en hefarm x - Intern grijpen (openen), dubbelwerkend - DHRS-16

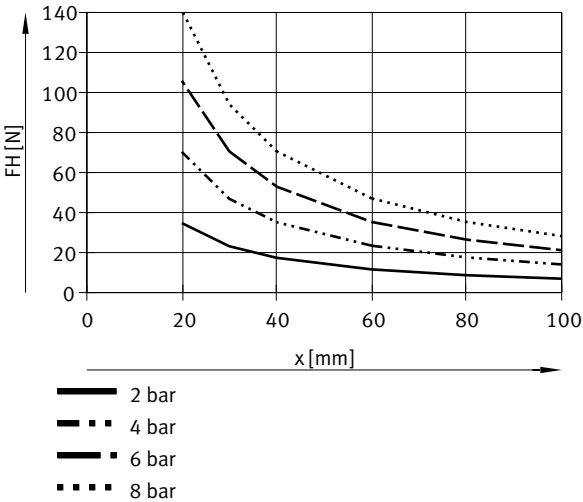


Grijpkracht FH per grijpklaauw afhankelijk van bedrijfsdruk en hefarm x - Intern grijpen (openen), dubbelwerkend - DHRS-25

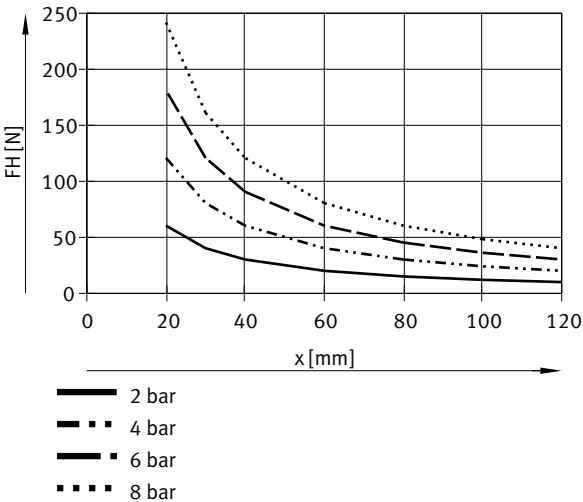


Gegevensblad

Grijpkracht FH per grijpklaauw afhankelijk van bedrijfsdruk en hefarm x - Intern grijpen (openen), dubbelwerkend - DHRS-32

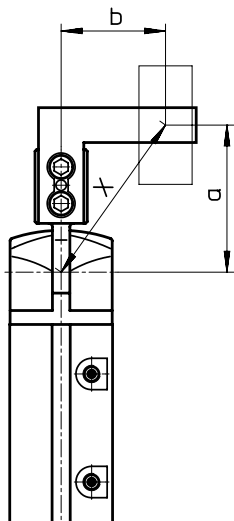


Grijpkracht FH per grijpklaauw afhankelijk van bedrijfsdruk en hefarm x - Intern grijpen (openen), dubbelwerkend - DHRS-40



Gegevensblad

Grijpkracht FH per grijpklaauw bij 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) afhankelijk van hefarm x en excentriciteit a en b



Grijpkracht FH per grijpklaauw bij 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) afhankelijk van hefarm x en excentriciteit a en b

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

De formule (links) moet worden gebruikt om de hefarm x voor excentrisch grijpen te berekenen.

De berekende waarde x kan worden gebruikt om de grijpkracht FH uit de diagrammen af te lezen.

Berekeningsvoorbeeld:

Gegeven:

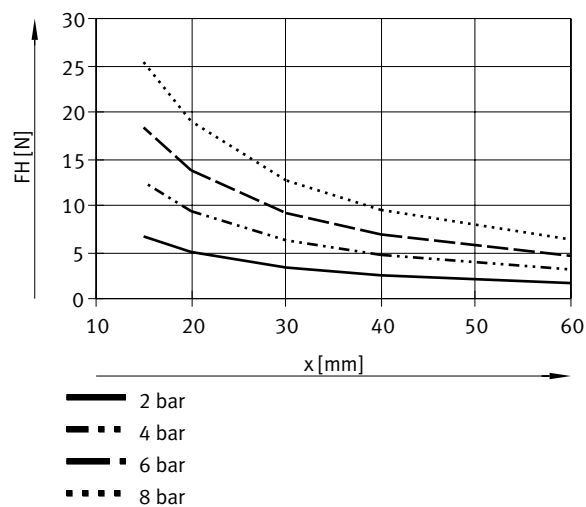
Afstand a = 25 mm

Afstand b = 20 mm

Gezocht:

De grijpkracht bij 6 bar, met een DHRS-16, gebruikt als externe gripper.

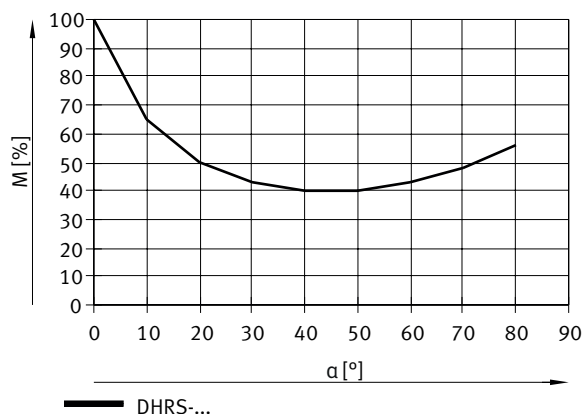
Grijpkracht FH per grijpklaauw bij 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) afhankelijk van hefarm x en excentriciteit a en b



Het diagram toont een waarde van FH = 8 N voor de grijpkracht.

Gegevensblad

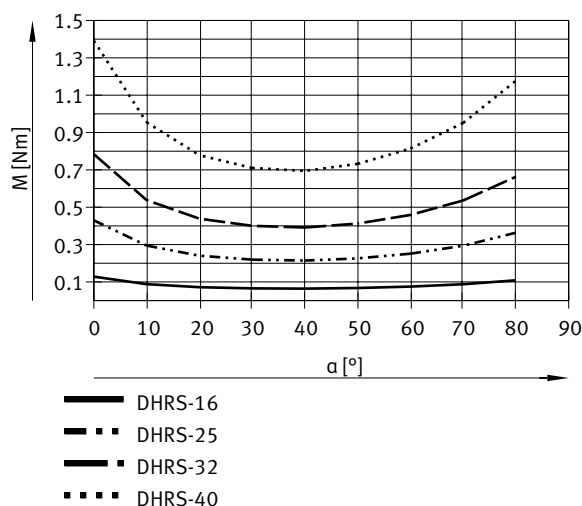
Momentcurve M als functie van de openingshoek



Door het aandrijfprincipe van de grijpklaauwen is het moment niet constant binnen de openingshoek. Het percentage dat in elk geval beschikbaar is, kan worden bepaald in het diagram.

Openingshoek van 0° betekent: parallelle grijpklaauwpositie

Veermoment MF als functie van de openingshoek



Bepaling van de werkelijke grijpmomenten MGr_{ges} voor DHRS-...-NC afhankelijk van de toepassing

De radiaalgreepers met ingebouwde veer, type DHRS-...-NC (grijpkrachtbeveiliging), kunnen eventueel als:

- Enkelwerkende grippers
 - Grippers met grijpkrachtondersteuning en
 - Gripper met grijpkrachtbeveiliging
- worden gebruikt.

Om het beschikbare grijpmoment MGr_{ges} (per grijpklaauw) te berekenen, moeten de grijpkracht FH, de momentcurve M en het veermoment MF dienovereenkomstig worden gecombineerd.

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

MGr = grijpmoment

FH = grijpkracht

x = Hefarm

M = koppelkromme

Gegevensblad

Bepaling van de werkelijke grijpmomenten M_{Gges} voor DHRS-...-NC afhankelijk van de toepassing - Toepassing

Enkelwerkend:

- Grijpen met veerkracht: $M_{Gges} = MF$
- Grijpen met drukkracht: $M_{Gges} = MGr - MF$

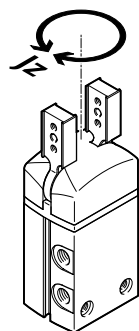
Grijpkrachtondersteuning:

- Grijpen met druk- en veerkracht: $M_{Gges} = MGr + MF$

Grijpkrachtbeveiliging

- Grijpen met veerkracht: $M_{Gges} = MF$

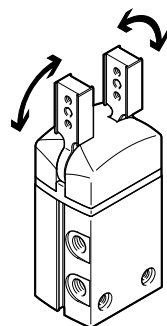
Massatraagheidsmomenten



Massatraagheidsmoment van de radiaalgrepper ten opzichte van de middenas, zonder externe grijpvingers, in onbelaste toestand.

Bouwgrootte	10		16		25		32		40	
Grijpkrachtzekering	Zonder		Sluitend		Zonder		Sluitend		Zonder	
Massatraagheidsmoment	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	

Openings- en sluitingstijden

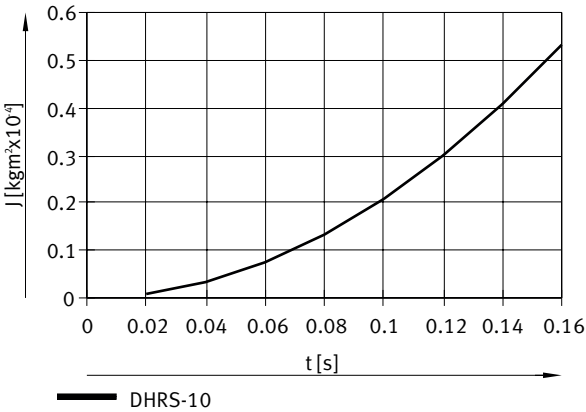


De opgegeven openings- en sluitingstijden [ms] werden gemeten bij kamertemperatuur, 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) bedrijfsdruk en met de gripper horizontaal geïnstalleerd zonder extra grijpvingers (weergave van de gemiddelde waarden). Voor hogere gewichtskrachten moeten de greppers worden gesmoord. De openings- en sluitingstijden moeten dan dienovereenkomstig worden aangepast.

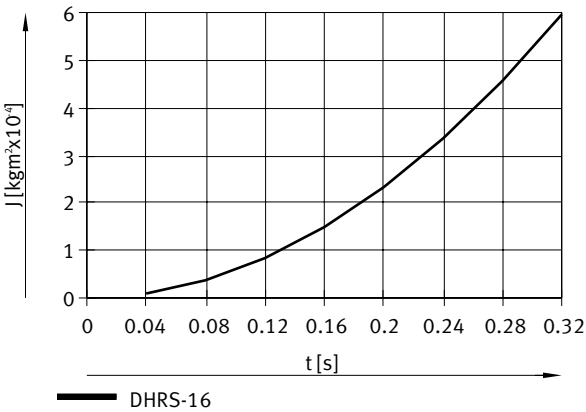
Bouwgrootte	10		16		25		32		40	
Grijpkrachtzekering	Zonder		Sluitend		Zonder		Sluitend		Zonder	
Min. openingstijd bij 6 bar	35 ms	61 ms	75 ms	102 ms	150 ms	111 ms	131 ms	113 ms	151 ms	
Min. sluitstijd bij 6 bar	91 ms	63 ms	43 ms	105 ms	96 ms	119 ms	88 ms	142 ms	110 ms	

Gegevensblad

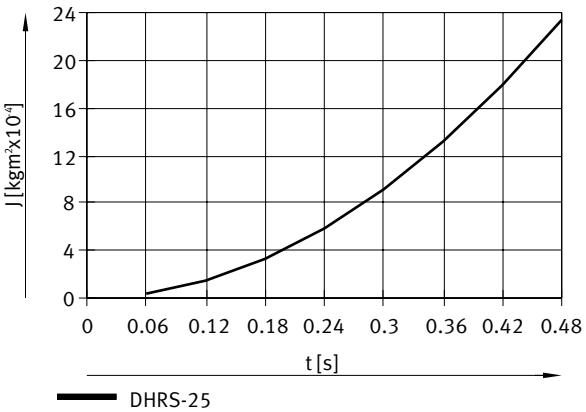
Openings- en sluitingstijden t in te stellen bij 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) afhankelijk van het massa traagheidsmoment van de grijpvingers - DHRS-10



Openings- en sluitingstijden t in te stellen bij 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) afhankelijk van het massa traagheidsmoment van de grijpvingers - DHRS-16

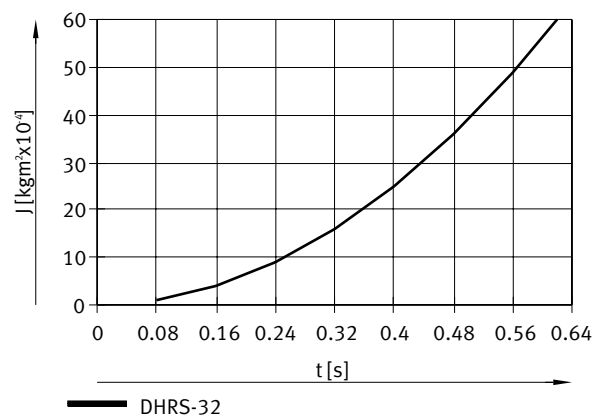


Openings- en sluitingstijden t in te stellen bij 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) afhankelijk van het massa traagheidsmoment van de grijpvingers - DHRS-25

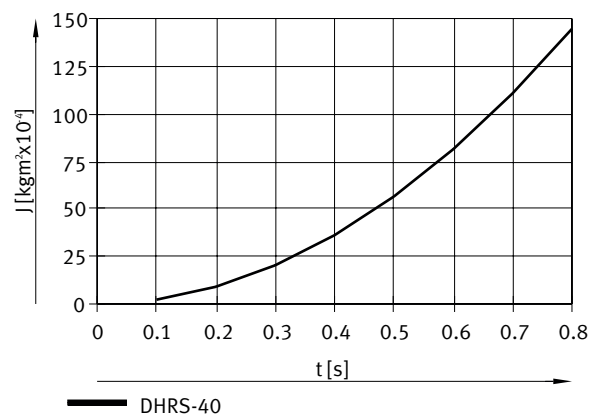


Gegevensblad

Openings- en sluitingstijden t in te stellen bij 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) afhankelijk van het massa-traagheidsmoment van de grijpvingers - DHRS-32



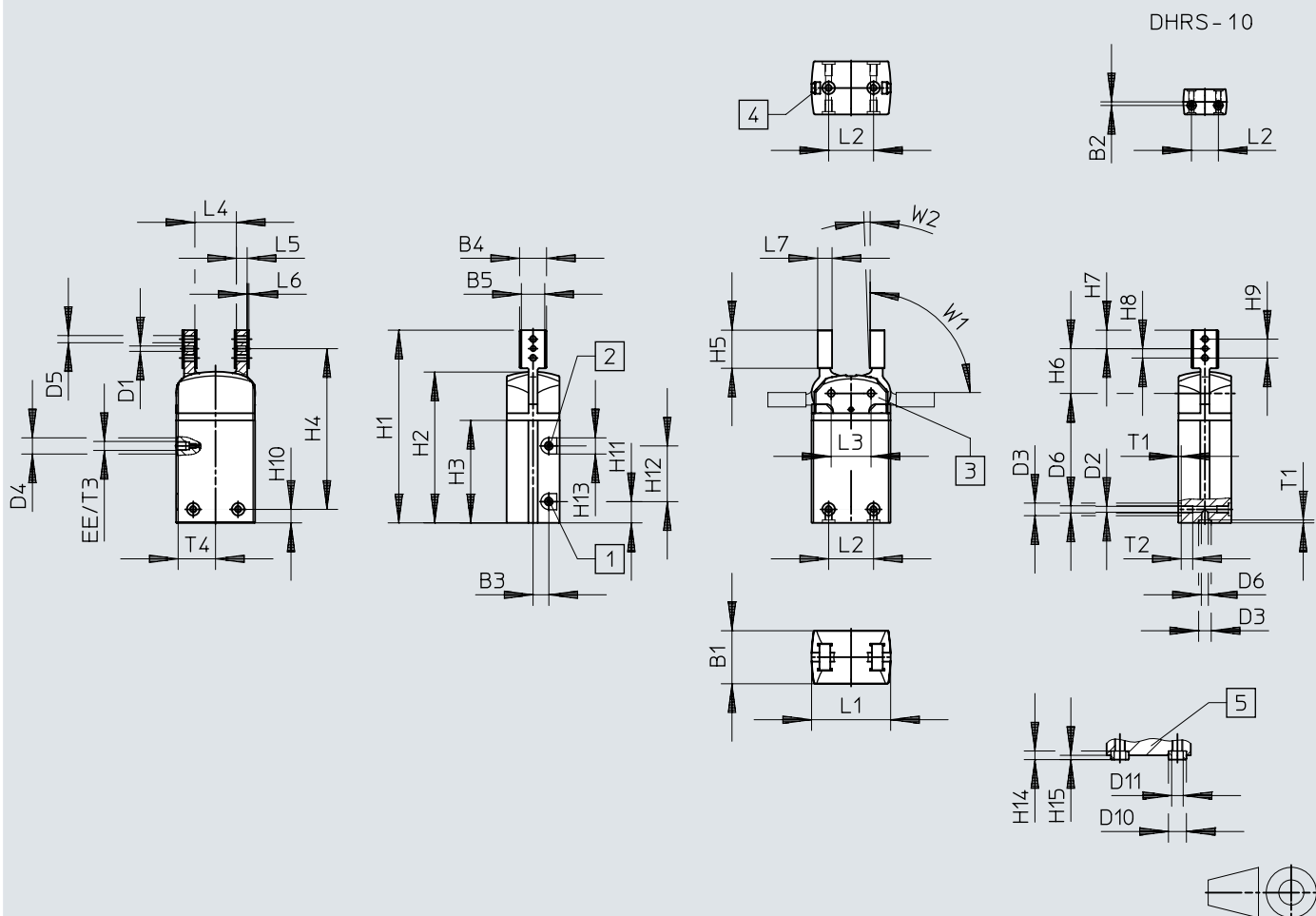
Openings- en sluitingstijden t in te stellen bij 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) afhankelijk van het massa-traagheidsmoment van de grijpvingers - DHRS-40



Afmetingen

Afmetingen – Radiaalgreepers DHRS

Download CAD-gegevens www.festo.com



- [1] Persluchtaansluiting openen
- [2] Persluchtaansluiting sluiten
- [3] Weergave zonder afdekking
- [4] Groef voor naderingssensor
- [5] Bevestigings-interface: centreerhulzen ZBH voor bevestigingsmontage van de gripper (2 stuks inbegrepen in de levering)

Afmetingen

	B1 ±0,05	B2 ¹⁾	B3	B4	B5 +0,03/ +0,01	D1 Ø H8	D2 Ø +0,1	D3 Ø H8/h7	D4 Ø	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 Ø h7	D11 Ø	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) Tolerantie voor centreergat ±0,02 mm Tolerantie voor schroefdraad ±0,1 mm
2) Tolerantie voor centreerboorgat -0,05 mm / tolerantie voor schroefdraad ±0,1 mm

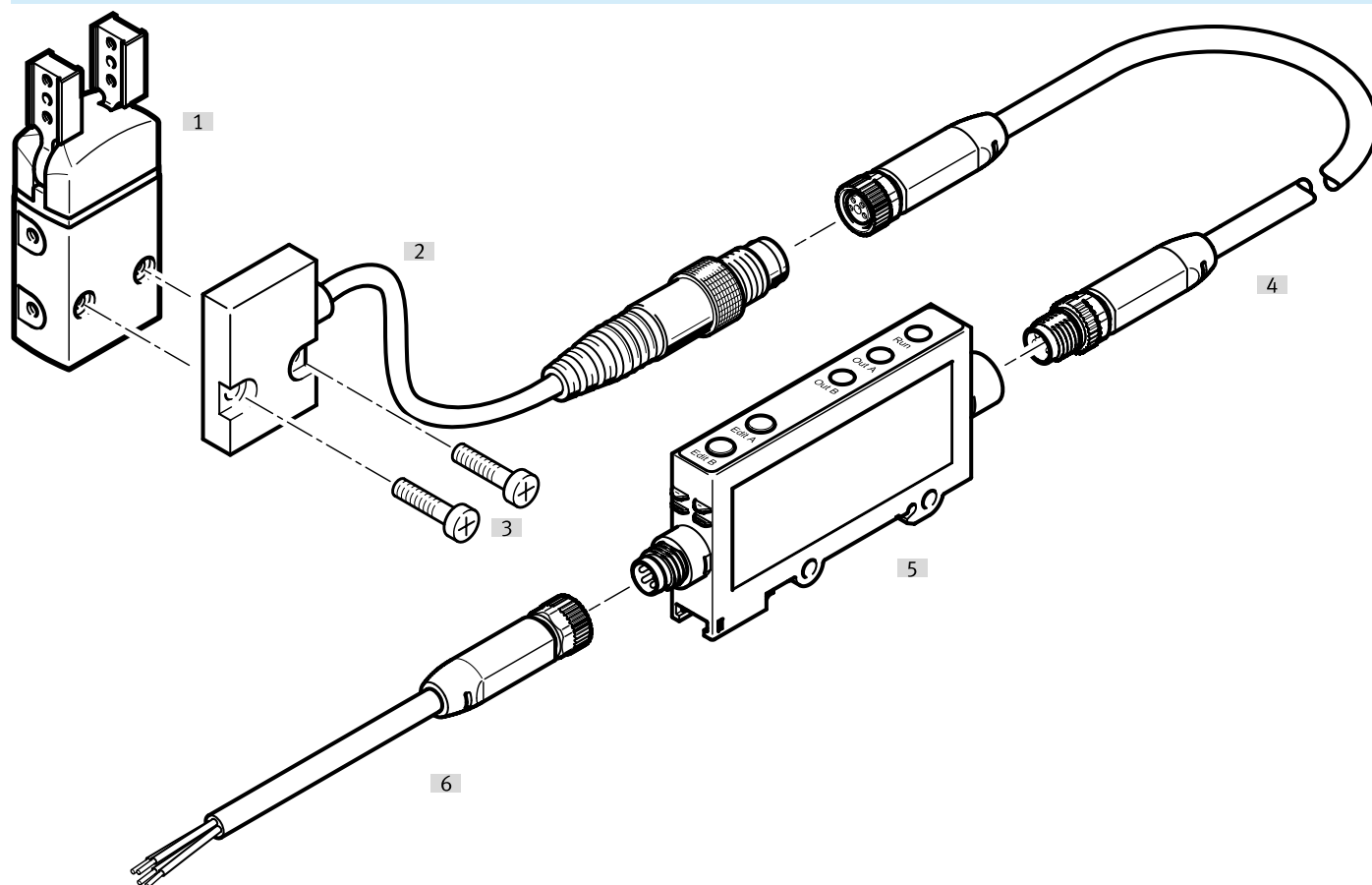
Bestelgegevens

dubbelwerkend, zonder drukveer					
	Bouwgrootte	Max. openingshoek	Productgewicht	Artikelnr.	Type
	10	180 graden	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

enkelwerkend of met grijpkrachtbeveiliging, sluitend					
	Bouwgrootte	Max. openingshoek	Productgewicht	Artikelnr.	Type
	16	180 graden	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

Overzicht van randapparatuur

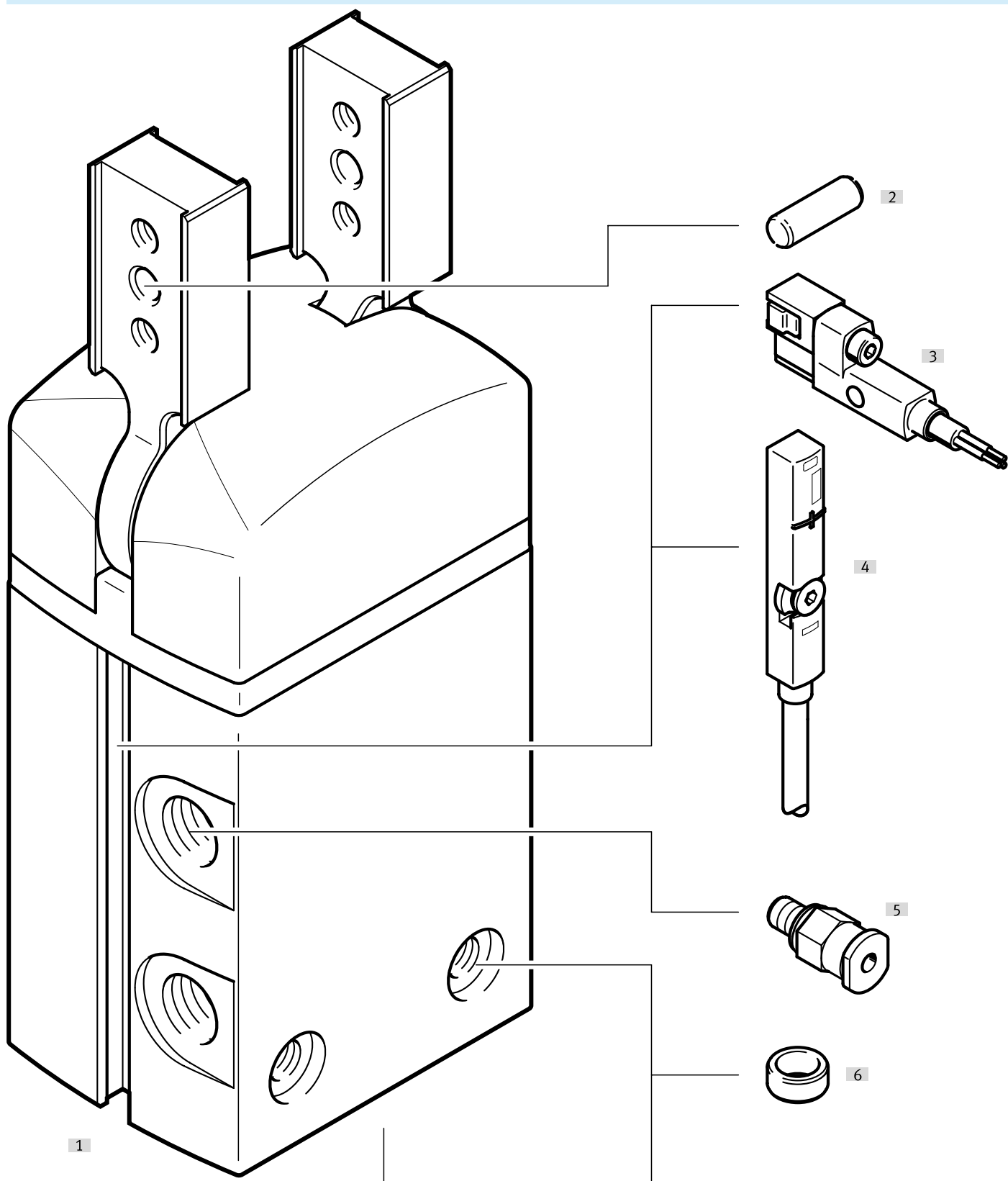
DHRS-10



Toebehoren		→ Pagina/internet
Type/bestelcode	Beschrijving	
[1] Radiaalgrijpers DHRS	Dubbelwerkend	dhrs
[2] Positiesensor SMH-S1	Aanpasbare en integreerbare sensortechnologie voor de detectie van de zuigerpositie	22
[3] Schroeven	Voor bevestiging van de SMH-S1 positiesensor op de gripper	dhrs
[4] Verbindingskabel NEBA	Verbinding tussen positiesensor en signaalomvormer	23
[5] Signaalomvormer SVE4	Voor signaalverwerking voor positiesensor SMH-S1	22
[6] Verbindingskabel NEBA	Verbinding tussen signaalomvormer en besturing	24
[7] Adapterkit DHAA, HMSV, HMVA, HAPG	Verbindingsplaat tussen aandrijving en gripper	adapter
[8] Proportioneel drukregelventiel VPPM	Voor traploos instellen van de grijpkracht	vppm

Overzicht van randapparatuur

DHRS-16 ... 40



Toebehoren		→ Pagina/internet
Type/bestelcode	Beschrijving	
[1] Radiaalgreepers DHRS	Dubbelwerkend	dhrs
[2] Centreerpen	Voor het centreren van de grijpvinger op de grijpklaauwen	dhrs

Overzicht van randapparatuur

Toebehoren		→ Pagina/internet
Type/bestelcode	Beschrijving	
[3] Naderingssensor SMT	- Voor detectie van de zuigerpositie - De naderingssensor steekt aan de onderkant niet buiten de behuizing uit	23
[4] Positietransmitter SMAT/SDAT	Detecteert continu de positie van de zuiger. Beschikt over een analoge uitgang met een uitgangssignaal dat evenredig is met de positie van de zuiger.	24
[5] Steekschroefkoppeling QS	Voor de aansluiting van persluchtslangen met uitwendige toleranties	qs
[6] Centreerhuls ZBH	- Voor het centreren van de gripper tijdens de montage 2 centreerhulzen inbegrepen in de levering van de gripper	22
[7] Adapterkit DHAA, HMSV, HMVA, HAPG	Verbindingsplaat tussen aandrijving en gripper	adapter
[8] Proportioneel drukregelventiel VPPM	Voor traploos instellen van de grijpkracht	vppm

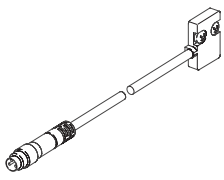
Toebehoren

Centreerhuls ZBH-5						
	Beschrijving	Materiaal huls	Verpakkings-grootte	Productgewicht	Artikelnr.	Type
	voor bouwmaat 10, 16	Staal	10	1 g	8146543	ZBH-5-B

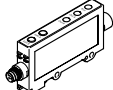
Centreerhuls ZBH-7						
	Beschrijving	Materiaal huls	Verpakkings-grootte	Productgewicht	Artikelnr.	Type
	voor bouwmaat 25	Staal	10	1 g	8146544	ZBH-7-B

Centreerhuls ZBH-9						
	Beschrijving	Materiaal huls	Verpakkings-grootte	Productgewicht	Artikelnr.	Type
	voor bouwmaat 32	Staal	10	2 g	8137184	ZBH-9-B

Centreerhuls ZBH-12						
	Beschrijving	Materiaal huls	Verpakkings-grootte	Productgewicht	Artikelnr.	Type
	voor bouwmaat 40	Staal	10	1 g	8137185	ZBH-12-B

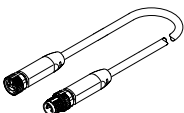
Positiesensor SMH-S1 - voor maat 10						
	Bevestigingstype	Uitgangssignaal	Elektrische aansluiting	Kabellengte	Artikelnr.	Type
	vastgeschroefd aan gripper	Analoog	Stekker M8, A-gecodeerd	0,5 m	175712	SMH-S1-HGR10

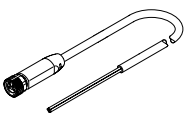
[Link](#) [smh](#)

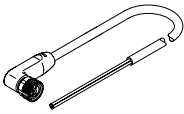
Signaalvormer SVE4 - voor maat 10						
	Signaalbereik	Elektrische aansluiting (signaalingang)	Elektrische aansluiting (schakeluitgang)	Schakeluitgang	Artikelnr.	Type
	aangepast voor positiesensoren SMH-S1-HG	Contactdoos M8x1, 4-polig	Stekker M8x1, 4-polig	2xNPN	544219	SVE4-HS-R-HM8-2N-M8
				2xPNP	544216	SVE4-HS-R-HM8-2P-M8

[Link](#) [sve](#)

Toebehoren

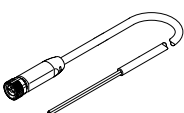
Verbindingskabels NEBA, recht - verbinding tussen positie-sensor en signaalvormer						
	Elektrische aansluiting 1, aansluittechniek	Elektrische aansluiting 2, aansluittechniek	Elektrische aansluiting 2, aantal polen/adere	Kabellengte	Artikelnr.	Type
	M8x1 A-gecodeerd conform EN 61076-2-104	M8x1 A-gecodeerd conform EN 61076-2-104	4	2,5 m	8078295	NEBA-M8G4-U-2.5-N-M8G4

Verbindingskabels NEBA, recht - verbinding tussen signaalvormer en besturing						
	Elektrische aansluiting 1, aansluittechniek	Elektrische aansluiting 2, aansluittechniek	Elektrische aansluiting 2, aantal polen/adere	Kabellengte	Artikelnr.	Type
	M8x1 A-gecodeerd conform EN 61076-2-104	open einde	4	2,5 m	8078227	NEBA-M8G4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078228	NEBA-M8G4-U-5-N-LE4

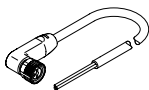
Verbindingskabels NEBA, haaks - verbinding tussen signaalvormer en besturing						
	Elektrische aansluiting 1, aansluittechniek	Elektrische aansluiting 2, aansluittechniek	Elektrische aansluiting 2, aantal polen/adere	Kabellengte	Artikelnr.	Type
	M8x1 A-gecodeerd conform EN 61076-2-104	open einde	4	2,5 m	8078233	NEBA-M8W4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078234	NEBA-M8W4-U-5-N-LE4

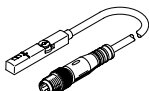
Naderingssensor SMT-8G voor T-gleuf, magnetoresistief						
	Bevestigingstype	Schakeltuitgang	Elektrische aansluiting	Kabellengte	Artikelnr.	Type
	geklemd in T-groef, in de lengte in groef inschuifbaar	3-draads NPN maakcontact	Open einde	2,5 m	8065028	SMT-8G-NS-24V-E-2,5Q-OE
			Stekker M8, A-gecodeerd	0,3 m	8065027	SMT-8G-NS-24V-E-0,3Q-M8D
		3-draads PNP maakcontact	Open einde	2,5 m	547859	SMT-8G-PS-24V-E-2,5Q-OE
			Stekker M8, A-gecodeerd	0,3 m	547860	SMT-8G-PS-24V-E-0,3Q-M8D

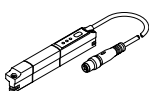
[Link](#) [smt](#)

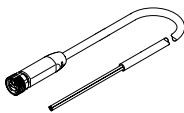
Verbindingskabels NEBA, recht						
	Elektrische aansluiting 1, aansluittechniek	Elektrische aansluiting 2, aansluittechniek	Elektrische aansluiting 2, aantal polen/adere	Kabellengte	Artikelnr.	Type
	M8x1 A-gecodeerd conform EN 61076-2-104	open einde	3	2,5 m	8078223	NEBA-M8G3-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078224	NEBA-M8G3-U-5-N-LE3

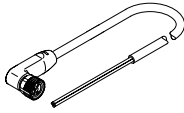
Toebehoren

Verbindingskabels NEBA, haaks						
	Elektrische aansluiting 1, aansluittechniek	Elektrische aansluiting 2, aansluittechniek	Elektrische aansluiting 2, aantal polen/adere	Kabellengte	Artikelnr.	Type
	M8x1 A-gecodeerd conform EN 61076-2-104	open einde	3	2,5 m	8078230	NEBA-M8W3-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078231	NEBA-M8W3-U-5-N-LE3

Positietransmitter SMAT-8M voor T-groef, stekker M8, A-gecodeerd - voor bouwgrootte 16 ... 40							Link smat
	Registratiebereik	Analoge uitgang	Elektrische aansluiting 1, aantal polen/adere	Kabellengte	Artikelnr.	Type	
	52 mm	0 - 10 V	4	0,3 m	553744	SMAT-8M-U-E-0,3-M8D	

Positietransmitter SDAT voor T-groef, stekker M8, A-gecodeerd - voor bouwgrootte 32 ... 40							Link sdatt
	Registratiebereik	Analoge uitgang	Elektrische aansluiting 1, aantal polen/adere	Kabellengte	Artikelnr.	Type	
	0 ... 50.000 mm	4 - 20 mA	4	0,3 m	1531265	SDAT-MHS-M50-1L-SA-E-0.3-M8	

Verbindingskabels NEBA, recht						
	Elektrische aansluiting 1, aansluittechniek	Elektrische aansluiting 2, aansluittechniek	Elektrische aansluiting 2, aantal polen/adere	Kabellengte	Artikelnr.	Type
	M8x1 A-gecodeerd conform EN 61076-2-104	open einde	4	2,5 m	8078227	NEBA-M8G4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078228	NEBA-M8G4-U-5-N-LE4

Verbindingskabels NEBA, haaks						
	Elektrische aansluiting 1, aansluittechniek	Elektrische aansluiting 2, aansluittechniek	Elektrische aansluiting 2, aantal polen/adere	Kabellengte	Artikelnr.	Type
	M8x1 A-gecodeerd conform EN 61076-2-104	open einde	4	2,5 m	8078233	NEBA-M8W4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078234	NEBA-M8W4-U-5-N-LE4