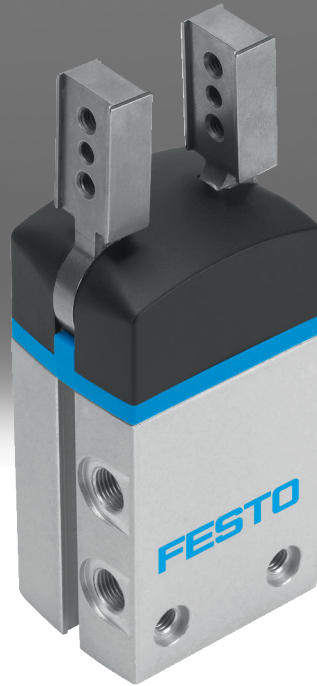


Radyal tutucu DHRS

FESTO



Özellikler

Bir bakışta

[dhhs](#)

Genel:

- Tutma çenelerin yanal desteği sayesinde yüksek moment yük kapasitesi
- Kendinden merkezlemeli
- Tutma çenelerinde merkezleme seçenekleri
- Maks. tekraralama hassasiyeti
- Tutma kuvveti güvencesi
- Dahili sabit kısma
- Tahriklerde çok yönlü adaptasyon seçenekleri

Sensör sistemi:

- Küçük tutucuda uyarlanabilir pozisyon sensörü
- Yaklaşım sensörleri orta ve büyük tutuculara entegre edilebilir

Esnek kullanım seçenekleri:

- Çift veya tek etkili tutucu olarak kullanılabilir
- Tutma kuvvetlerini desteklemek veya sabitlemek için sıkıştırma yayı
- Dıştan ve içten tutucu olarak uygun

Bu tutucular aşağıdaki uygulama örnekleri için tasarlanmamıştır:

- Talaşlı işleme
- Agresif akışkanlar
- Zımpara tozu
- Kaynak sıçraması

Mühendislik araçları

[engineering tools](#)

Mühendislik araçlarıyla zaman kazanın: Optimum çözüm için akıllı mühendislik. Amacımız üretkenliğinizi artırmaktır. Mühendislik araçlarımız buna önemli bir katkı sağlamaktadır. Tüm değer zinciri boyunca, sisteminizi doğru bir şekilde tasarlamaya, beklenmedik üretkenlik rezervlerini kullanmaya veya daha fazla üretkenlik elde etmenize yardımcı olurlar. İlk temastan makinenizin modernizasyonuna kadar projenizin her aşamasında işinize yarayacak çok sayıda araçla karşılaşacaksınız.

Tutucu seçimi:

- Bu araç, uygulamanız için tam parametreleri girerek doğru tutucuları bulmanıza yardımcı olur

Çizelgeler

[dhhs](#)

Bu belgede gösterilen şemalar, çevrimiçi olarak da mevcuttur. Orada kesin değerleri görüntülemek mümkündür.

Konum algılama

[A] Yaklaşım sensörü için

Yaklaşım sensörleri yardımıyla konum algılama, her türlü konumun sorgulanmasını sağlar.

Tutma kuvveti güvencesi

[NC] Kapanır

Basıncsız durumda yay kuvvetiyle kapalı

Tip anahtarı

001	Seri	
DHRS	Radyal tutucu	

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

003	Konum algılama	
A	Yaklaşım sensörü için	

004	Tutma kuvveti güvencesi	
	Yok	
NC	Kapanır	

Veri sayfası

Genel teknik veriler					
Boyut	10	16	25	32	40
Tasarım	zorunlu hareket dizesi				
Çalışma şekli	Çift etkili				
Tutucu işlevi	Radyal				
Tutma kuvveti güvencesi	Yok	Yok Kapanır			
Tutma çenesi sayısı	2				
Maks. açılma açısı ¹⁾	180 drc				
Pnömatik bağlantı	M3		M5	G1/8	
Tutucu tekrarlama hassasiyeti ²⁾	≤0,1 mm				
Maks. değişim doğruluğu	≤0,2 mm				
Maks. çalışma frekansı tutucusu	≤4 Hz		≤3 Hz		≤2 Hz
Dönme simetrisi	≤0,2 mm				
Konum algılama	Hall sensörü için		yaklaşım sensörü için		
Montaj türü	isteğe bağlı olarak: dişi dişli ve merkezleme manşonlu geçiş deliği ve merkezleme parçası ile				
Montaj konumu	İstenildiği gibi				

1) 8 bar'lık çalışma basıncında

2) Tutma çenelerinin hareket yönünde birbirini takip eden 100 strok ile sabit kullanım koşulları altında son konumun dağılması

Çalışma ve çevre koşulları									
Boyut	10	16	25	32	40				
Tutma kuvveti güvencesi	Yok	Kapanır	Yok	Kapanır	Yok	Kapanır	Yok	Kapanır	
Çalışma basıncı	2 ... 8 bar	4 ... 8 bar	2 ... 8 bar	4 ... 8 bar	2 ... 8 bar	4 ... 8 bar	2 ... 8 bar	4 ... 8 bar	
İşletim ortamı	ISO 8573-1:2010 [7:4:4] uyarınca basınçlı hava								
İşletim / kontrol ortamı hakkında not	Yağlı işletim mümkün (diğer işletimde gerekli)								
Ortam sıcaklığı ¹⁾	5 ... 60°C								
Korozyon direnci sınıfı KBK ²⁾	1 - korozyona düşük maruziyet								

1) Yaklaşım sensörlerinin uygulama aralığı dikkate alınmalıdır

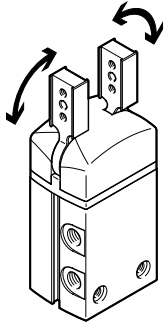
2) Daha fazla bilgi için bkz. www.festo.com/x/topic/kbk

Ağırlıklar									
Boyut	10	16	25	32	40				
Tutma kuvveti güvencesi	Yok	Kapanır	Yok	Kapanır	Yok	Kapanır	Yok	Kapanır	
Ürün ağırlığı	44 g	114 g	118 g	270 g	277 g	480 g	490 g	829 g	844 g

Malzemeler					
Boyut	10	16	25	32	40
Gövde malzemesi	Dövme alüminyum alaşım, sert eloksalı				
Tutma çenelerii malzemesi	Yüksek alaşımlı çelik				
Kapak malzemesi	PA				
Malzeme hakkında not	RoHS uyumlu				

Veri sayfası

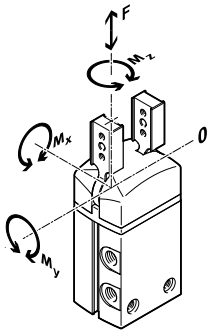
Tutma torku



Tutma torku, açılma açısı dahilinde sabit değildir.

Boyut	10	16	25	32	40
0,6 MPa (6 bar, 87 psi)'da toplam tutma torku, açma	21 Ncm	62 Ncm	233 Ncm	423 Ncm	725 Ncm
0,6 MPa'da (6 bar, 87 psi) kapatma toplam tutma torku	15 Ncm	55 Ncm	215 Ncm	390 Ncm	660 Ncm

Tutma çenelerindeki yük parametreleri

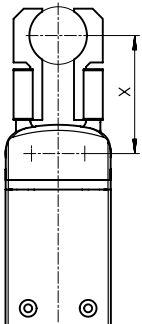


Belirtilen izin verilen kuvvetler ve torklar bir tutma çenesi için geçerlidir. Bunlar arasında kaldıraç kolu, iş parçası veya harici tutucu parmaklardan kaynaklanan ek ağırlık kuvvetleri ve hareket sırasında meydana gelen ivmelenme kuvvetleri yer alır.

Momentler hesaplanırken koordinat sisteminin O konumu (kavrayıcı çenelerin kılavuzu) dikkate alınmalıdır.

Boyut	10	16	25	32	40
Tutma çenesindeki maks. kuvvet Fz statik	30 N	40 N	75 N	120 N	200 N
Tutma çenesindeki maks. moment Mx statik	0,8 Nm	1,3 Nm	3,2 Nm	6,2 Nm	14 Nm
Tutma çenesindeki maks. moment My statik	0,8 Nm	1,3 Nm	3,2 Nm	6,2 Nm	14 Nm
Tutma çenesindeki maks. moment Mz statik	0,8 Nm	1,3 Nm	3,2 Nm	6,2 Nm	14 Nm

Çalışma basıncına ve kaldıraç kolu x'e bağlı olarak tutma çenesi başına tutma kuvveti FH



Çalışma basıncına ve kaldıraç koluna bağlı olarak tutma kuvvetleri, aşağıdaki diyagramlardan belirlenebilir.

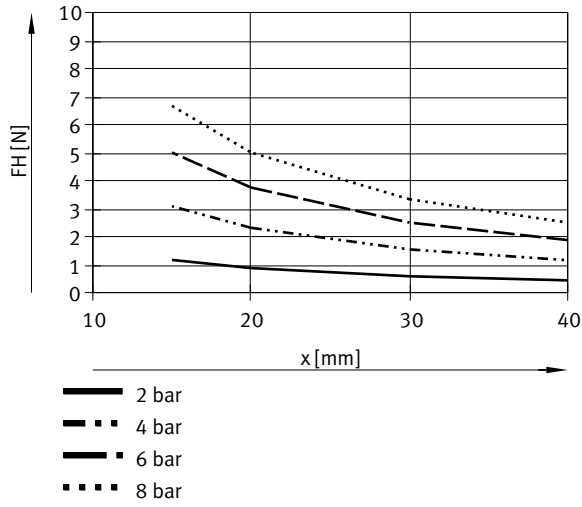
Tutma torku, açılma açısı dahilinde sabit değildir.

Tutma çenelerinin gövdeye göre dikey konumu bu değerden daha az olmamalıdır; aksi takdirde tutma kuvveti azalır.

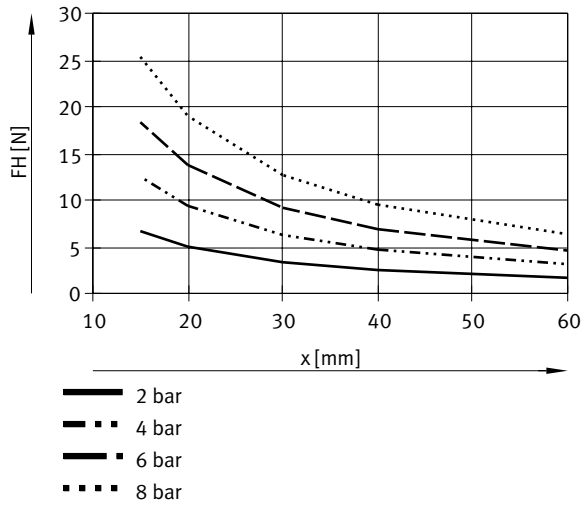
Tutucu seçimi için tasarım yazılımı → <https://www.festo.com/x/topic/eng>

Veri sayfası

Çalışma basıncına ve kaldırma kolu x 'e bağlı olarak tutma çenesi başına tutma kuvveti F_H – Dıştan tutma (kapanma), çift etkili – DHRS-10

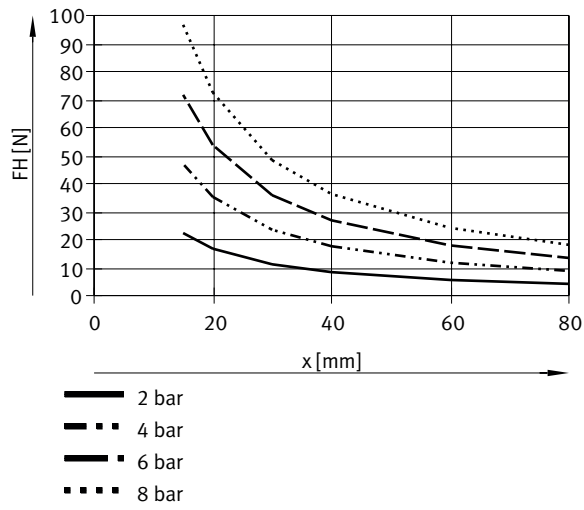


Çalışma basıncına ve kaldırma kolu x 'e bağlı olarak tutma çenesi başına tutma kuvveti F_H – Dıştan tutma (kapanma), çift etkili – DHRS-16

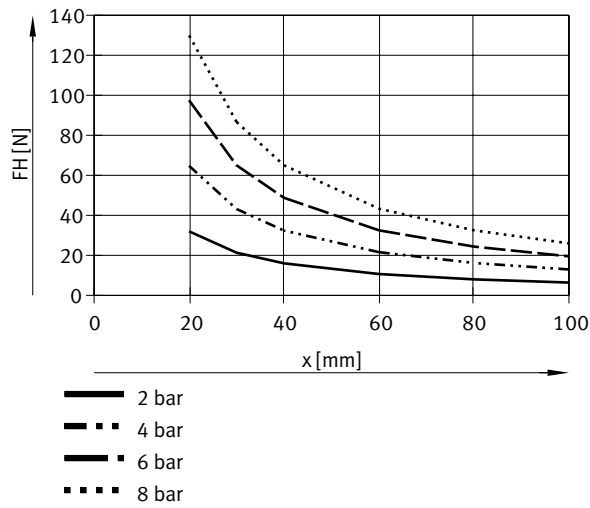


Veri sayfası

Çalışma basıncına ve kaldıraç kolu x 'e bağlı olarak tutma çenesi başına tutma kuvveti FH – Dıştan tutma (kapanma), çift etkili – DHRS-25

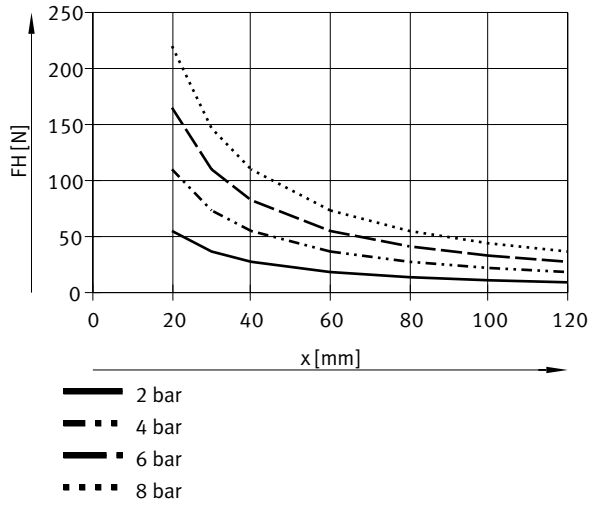


Çalışma basıncına ve kaldıraç kolu x 'e bağlı olarak tutma çenesi başına tutma kuvveti FH – Dıştan tutma (kapanma), çift etkili – DHRS-32

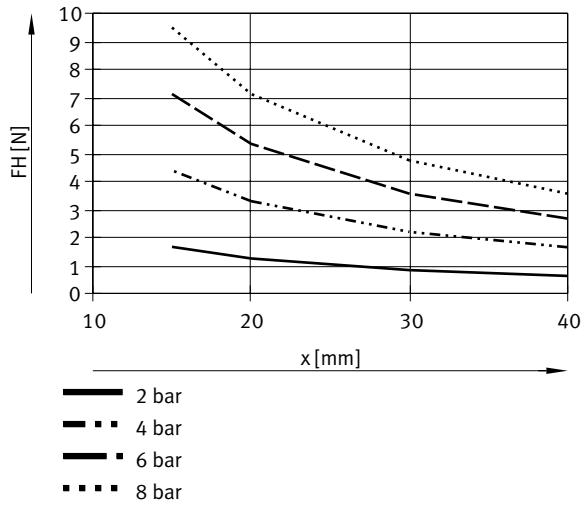


Veri sayfası

Çalışma basıncına ve kaldırma kolu x 'e bağlı olarak tutma çenesi başına tutma kuvveti F_H – Dıştan tutma (kapanma), çift etkili – DHRS-40

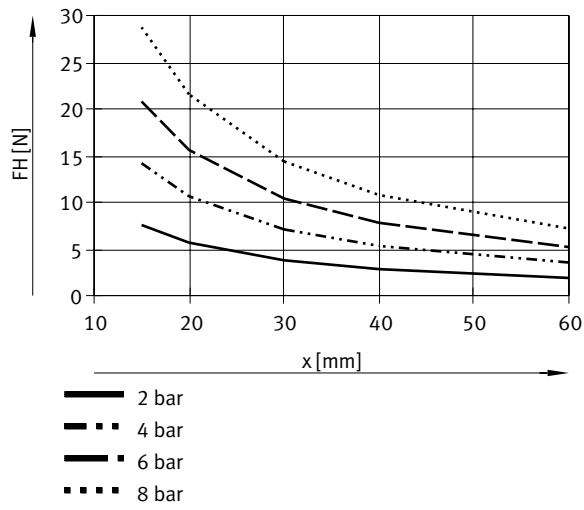


Çalışma basıncına ve kaldırma kolu x 'e bağlı olarak tutma çenesi başına tutma kuvveti F_H – İçten tutma (açma), çift etkili – DHRS-10

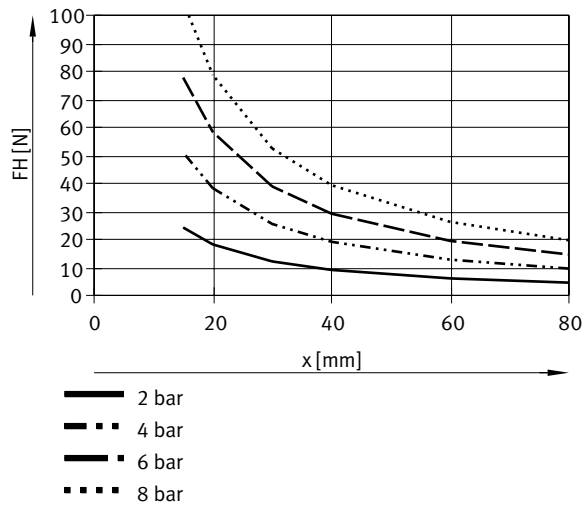


Veri sayfası

Çalışma basıncına ve kaldıraç kolu x 'e bağlı olarak tutma çenesi başına tutma kuvveti F_H – İçten tutma (açma), çift etkili – DHRS-16

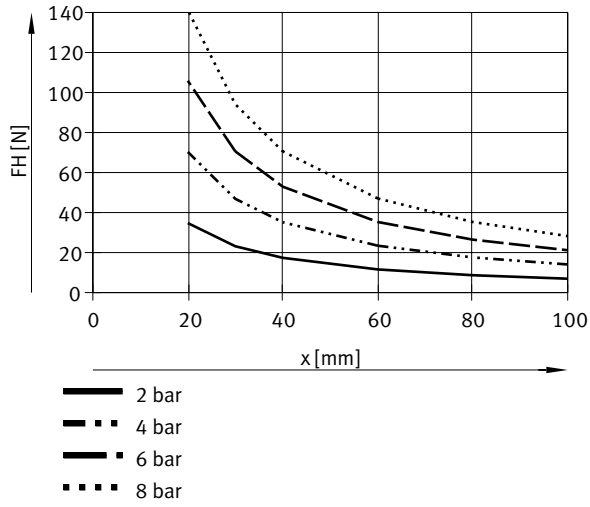


Çalışma basıncına ve kaldıraç kolu x 'e bağlı olarak tutma çenesi başına tutma kuvveti F_H – İçten tutma (açma), çift etkili – DHRS-25

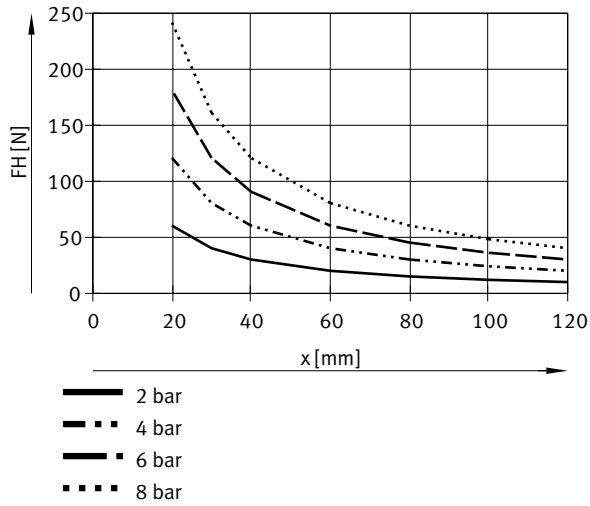


Veri sayfası

Çalışma basıncına ve kaldırma kolu x 'e bağlı olarak tutma çenesi başına tutma kuvveti F_H – İçten tutma (açma), çift etkili – DHRS-32

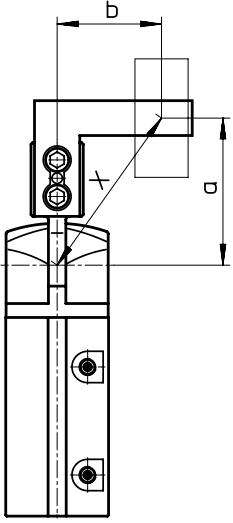


Çalışma basıncına ve kaldırma kolu x 'e bağlı olarak tutma çenesi başına tutma kuvveti F_H – İçten tutma (açma), çift etkili – DHRS-40



Veri sayfası

Kaldıraç kolu x ve eksantriklik a ve b'ye bağlı olarak 0,6 MPa'da (6 bar, 87 psi) tutma çenesi başına tutma kuvveti FH



Kaldıraç kolu x ve eksantriklik a ve b'ye bağlı olarak 0,6 MPa'da (6 bar, 87 psi) tutma çenesi başına tutma kuvveti FH

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

Eksantrik tutma için kaldıraç kolu x'i hesaplamak için formül (sol) kullanılmalıdır. Hesaplanan x değeri ile tutma kuvveti FH diyagramlardan okunabilir.

Hesaplama örneği:

Mevcut durum:

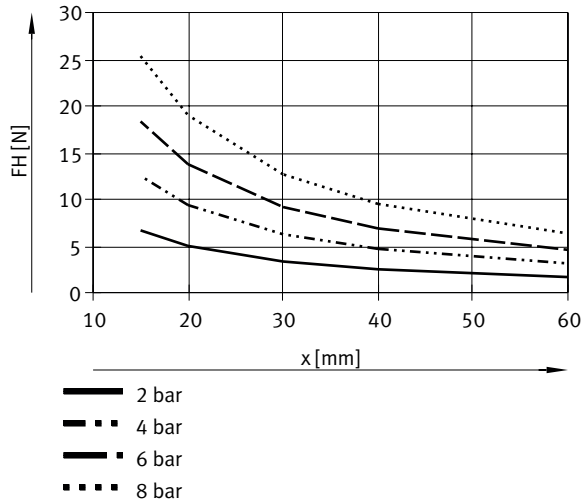
Mesafe a = 25 mm

Mesafe b = 20 mm

Aranan:

Harici bir tutucu olarak kullanılan DHRS-16 ile 6 çubuğundaki tutma kuvveti.

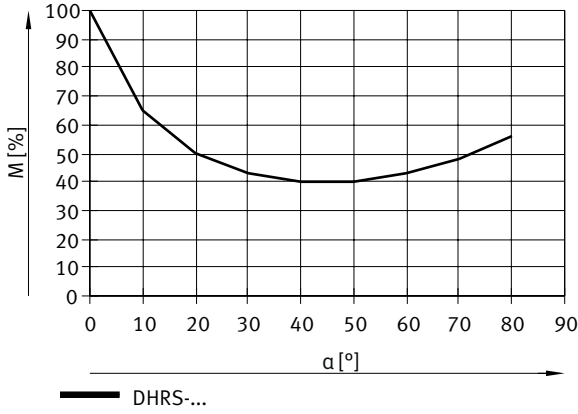
Kaldıraç kolu x ve eksantriklik a ve b'ye bağlı olarak 0,6 MPa'da (6 bar, 87 psi) tutma çenesi başına tutma kuvveti FH



Diyagramda kavrama kuvveti için FH = 8 N değeri verilmektedir.

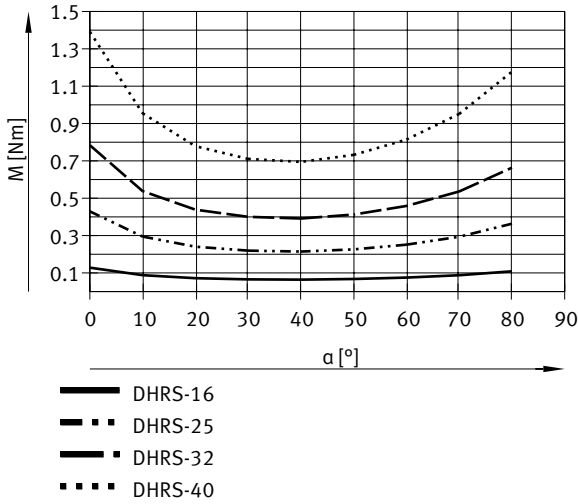
Veri sayfası

Açılma açısına bağlı olarak tork eğrisi M



Tutma çenelerinin tahrik prensibi nedeniyle, tork açılma açısı içinde sabit değildir. Her durumda mevcut olan yüzde oranı şemada belirlenebilir. 0°'lik bir açılma açısı şu anlama gelir: Paralel tutucu çene konumu

Açılma açısına bağlı olarak yay momenti MF

Uygulama durumuna bağlı olarak DHRS-...-NC için gerçek tutma momenti MGr_{ges}'nin belirlenmesi

DHRS-...-NC (kapanma kavrama kuvveti emniyet cihazı) tipi dahili yaylı radyal tutucular şu şekilde kullanılabilir:

- Tek etkili tutucular
 - Tutma kuvveti destekli tutucu ve
 - Tutma kuvveti emniyetli tutucu
- kullanılır.

Mevcut kavrama torku MGr_{ges}'i (tutma çenesi başına) hesaplamak için, tutma kuvveti FH, tork eğrisi M ve yay momenti MF uygun şekilde birleştirilmelidir.

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

MGr = tutma torku

FH = Tutma kuvveti

x = kaldıraç kolu

M = tork eğrisi

Veri sayfası

Uygulama durumuna bağlı olarak DHRS-...-NC için gerçek tutma momenti MGr_{ges}'nin belirlenmesi – Uygulama durumu

Tek etkili:

- Yay kuvveti ile tutma: $MGr_{ges} = MF$
- Basınç kuvveti ile tutma: $MGr_{ges} = MGr - MF$

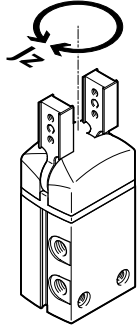
Tutma kuvveti desteği:

- Basınç ve yay kuvveti ile tutma: $MGr_{ges} = MGr + MF$

Tutma kuvveti güvencesi

- Yay kuvveti ile tutma: $MGr_{ges} = MF$

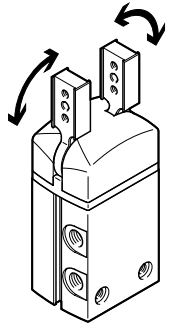
Kütle atalet momentleri



Yüksüz yapı durumunda, harici tutucu parmaklar olmadan, merkezi eksene göre radyal tutucunun kütle atalet momentini.

Boyut	10	16	25	32	40
Tutma kuvveti güvencesi	Yok	Kapanır	Yok	Kapanır	Yok
Kütle atalet momentleri	0,03 kgcm ²	0,14 kgcm ²	0,15 kgcm ²	0,69 kgcm ²	1,66 kgcm ²

Açılma ve kapanma süreleri

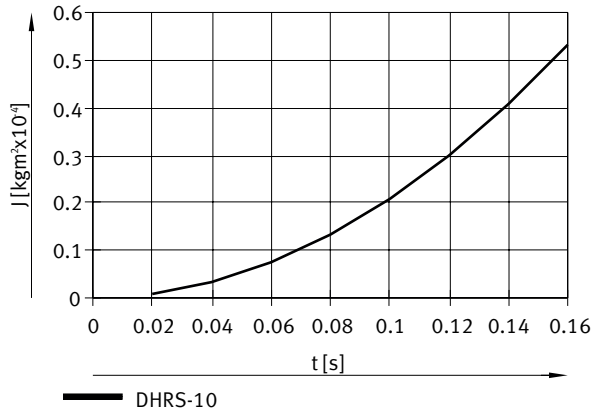


Belirtilen açılma ve kapanma süreleri [ms] oda sıcaklığında, 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) ortam basıncında ve kısaç ilave tutucu parmak olmadan yatay olarak monte edilmişken ölçülmüştür (ortalama değer gösterimi). Daha yüksek ağırlık kuvvetleri için tutucuların kısılması gerekir. Açılma ve kapanma süreleri uygun şekilde ayarlanmalıdır.

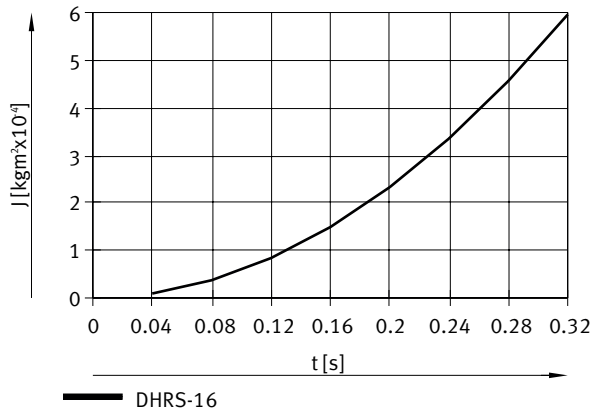
Boyut	10	16	25	32	40
Tutma kuvveti güvencesi	Yok	Kapanır	Yok	Kapanır	Yok
0,6 MPa'da (6 bar, 87 psi) min. açma süresi	35 ms	61 ms	75 ms	102 ms	111 ms
0,6 MPa'da (6 bar, 87 psi) min. kapanma süresi	91 ms	63 ms	43 ms	105 ms	88 ms

Veri sayfası

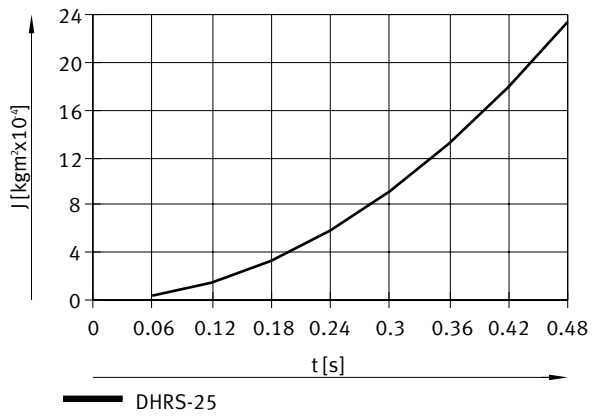
Tutucu parmakların kütle atalet momentine bağlı olarak 0,6 MPa'da (6 bar, 87 psi) ayarlanacak açma ve kapanma süreleri t – DHRS-10



Açılma ve kapanma süreleri t, Tutucu parmakların kütle atalet momentine bağlı olarak 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) olarak ayarlanmalıdır - DHRS-16

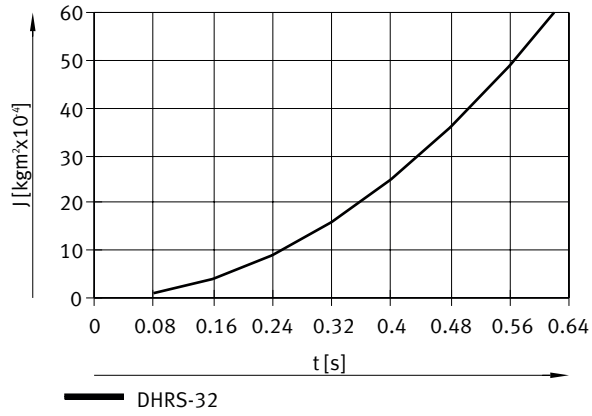


Tutucu parmakların kütle atalet momentine bağlı olarak 0,6 MPa'da (6 bar, 87 psi) ayarlanacak açma ve kapanma süreleri t – DHRS-25

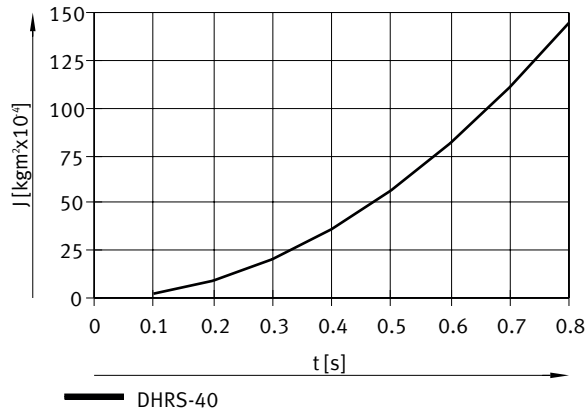


Veri sayfası

Tutucu parmakların kütle atalet momentine bağlı olarak 0,6 MPa'da (6 bar, 87 psi) ayarlanacak açma ve kapanma süreleri t – DHRS-32

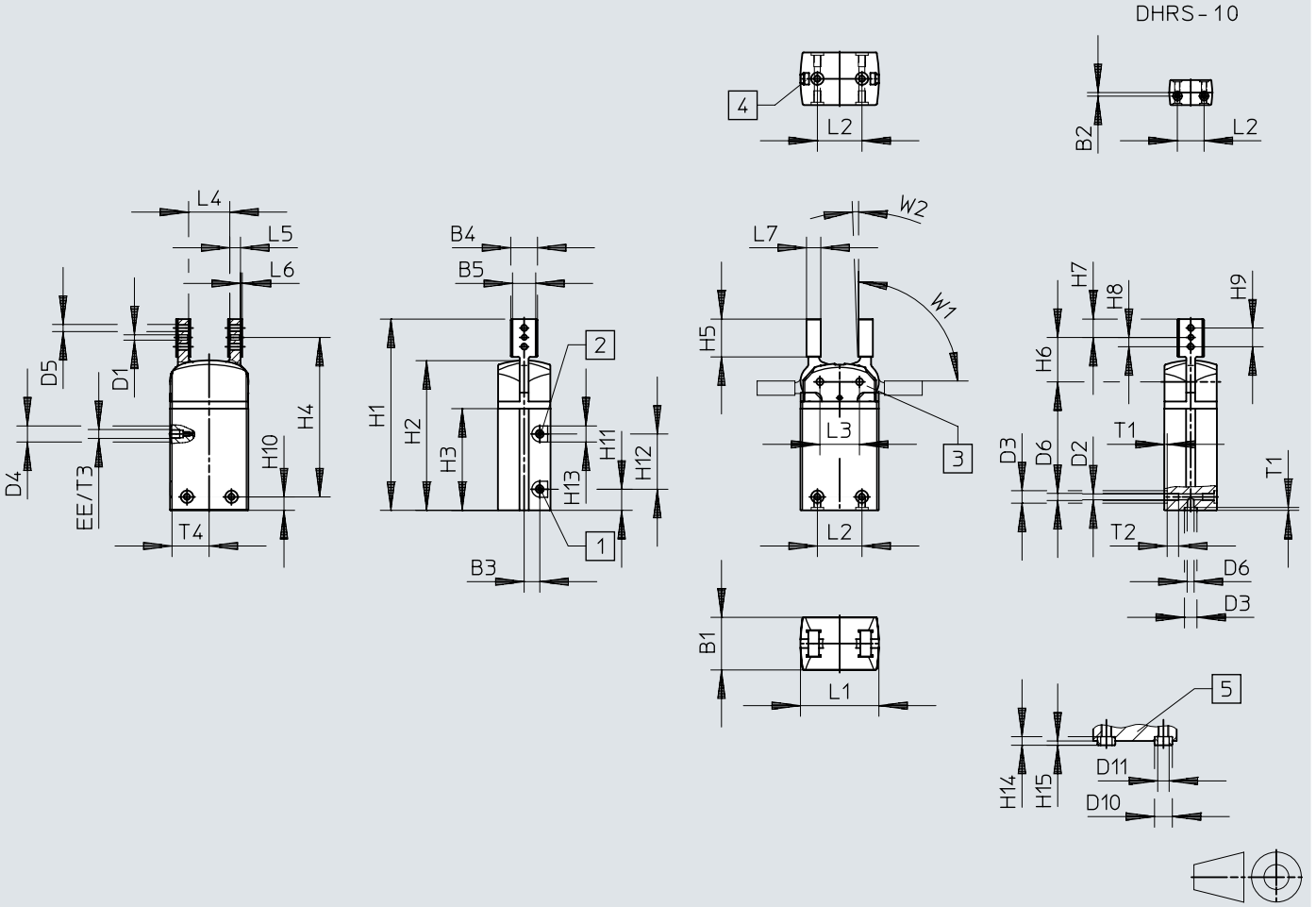


Açılma ve kapanma süreleri t, Tutucu parmakların kütle atalet momentine bağlı olarak 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) olarak ayarlanmalıdır - DHRS-40



Ölçüler

Ölçüler – Radyal tutucu DHRS

CAD verilerini indir www.festo.com

- [1] Basınçlı hava bağlantısını açın
- [2] Basınçlı hava bağlantısını kapatın
- [3] Kapaksız gösterilen görünüm
- [4] Yaklaşım sensörü için oluk
- [5] Sabitleme arabirimi: Tutucuyu sabitlemek için ZBH merkezleme parçaları (teslimat kapsamına 2 adet dahildir)

Ölçüler

	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) Merkez delik toleransı ±0,02 mm dış toleransı ±0,1 mm

2) Merkez delik toleransı –0,05 mm / vida dışı toleransı ±0,1 mm

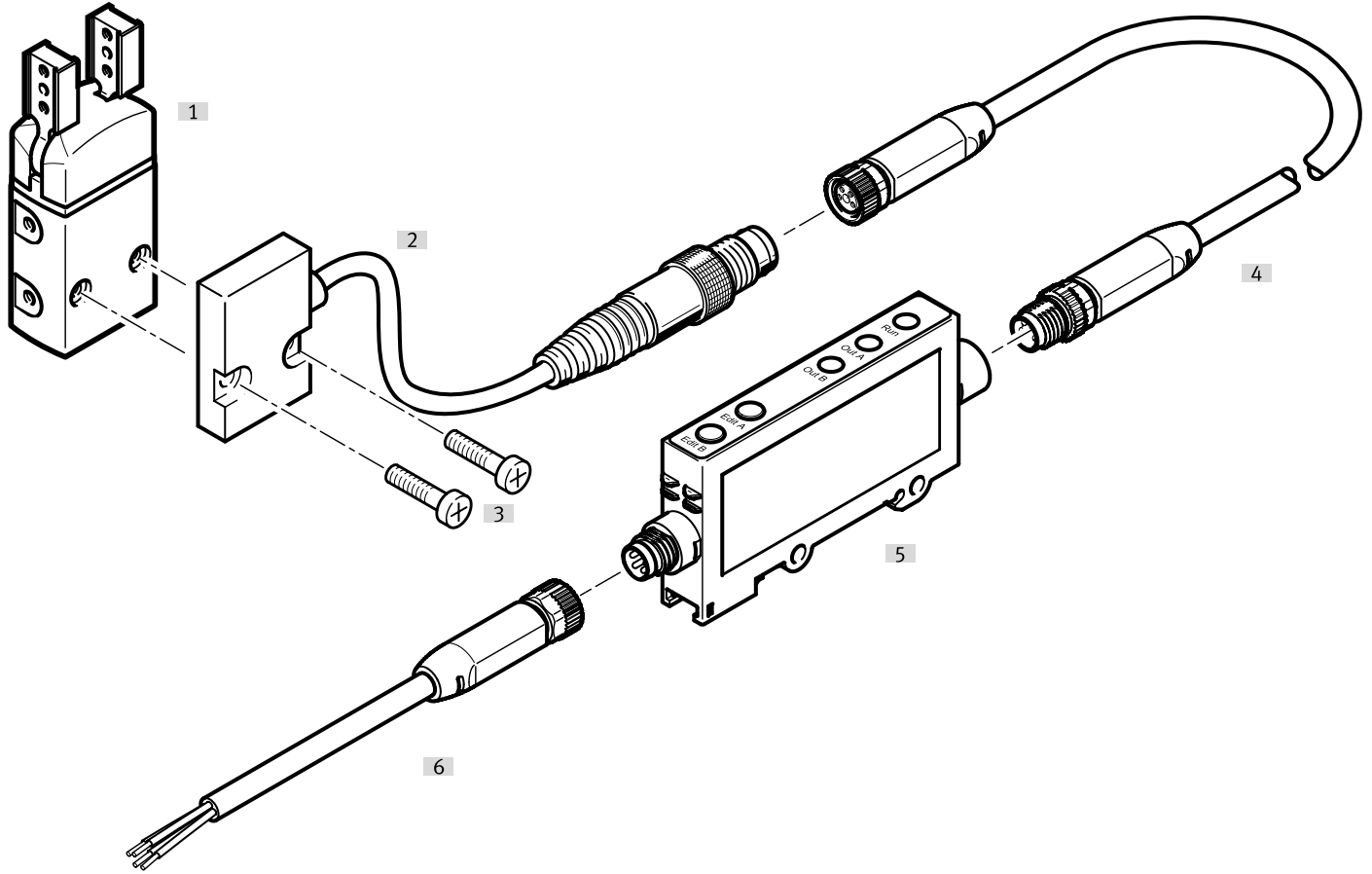
Sipariş bilgileri

Baskı yaysız, çift etkili					
	Boyut	Maks. açılma açısı	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	10	180 drc	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

Tek etkili veya tutma kuvveti emniyetli					
	Boyut	Maks. açılma açısı	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	16	180 drc	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

Çevre birimlerine genel bakış

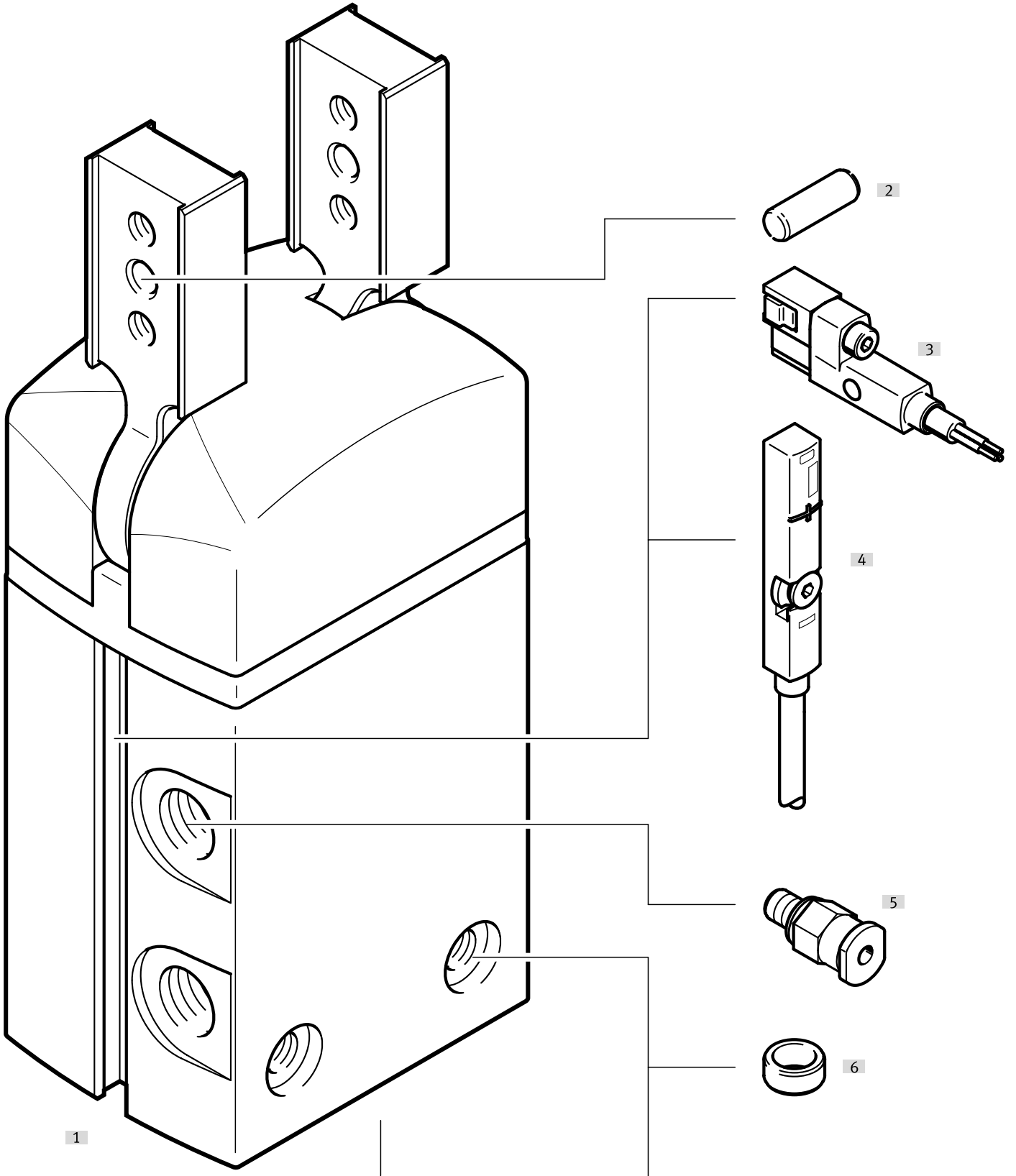
Çevre birimlerine genel bakış DHRS-10



Aksesuar		→ Sayfa/İnternet
Tip/sipariş kodu	Açıklama	
[1] Radyal tutucu DHRS	Çift etkili	dhrrs
[2] Pozisyon sensörü SMH-S1	Piston konumunu sorgulamak için adapte ve entegre edilebilir sensör sistemi	22
[3] Vidalar	SMH-S1 pozisyon sensörünü tutucuya takmak için	dhrrs
[4] Bağlantı kablosu NEBA	Pozisyon sensörü ve sinyal dönüştürücü arasında bağlantı	22
[5] Sinyal dönüştürücü SVE4	Pozisyon sensörü SMH-S1 için sinyal değerlendirmesi için	22
[6] Bağlantı kablosu NEBA	Sinyal dönüştürücü ve kontrolör arasında bağlantı	24
[7] Adaptör takımı DHAA, HMSV, HMVA, HAPG	Tahrik ve tutucu arasında bağlama plakası	adapter
[8] Oransal basınç regülatörü VPPM	Kademesiz kavrama kuvveti ayarı ile	vppm

Çevre birimlerine genel bakış

Çevre birimlerine genel bakış DHRS-16 ... 40



Aksesuar		→ Sayfa/İnternet
Tip/sipariş kodu	Açıklama	
[1] Radyal tutucu DHRS	Çift etkili	dhhs
[2] Merkezleme pimi	Tutucu parmakları tutma çenelerinde merkezlemek için	dhhs

Çevre birimlerine genel bakış

Aksesuar		→ Sayfa/İnternet
Tip/sipariş kodu	Açıklama	
[3] Yaklaşım sensörü SMT-8G	- Piston konumunu sorgulamak için - Yaklaşım sensörü alt tarafta gövdeden çıkıntı yapar	23
[4] Pozisyon transmitteri SMAT-8M/SDAT	Pistonun pozisyonunu sürekli tespit eder. Piston konumuna oransal bir çıkış sinyalli bir analog çıkışa sahiptir.	24
[5] Otomatik bağlantı rakoru QS	Dış çap kalibreli basınçlı hava hortumlarını bağlamak için	qs
[6] ZBH merkezleme kovanı	- Montaj sırasında tutucuyu merkezlemek için - Tutucunun teslimat kapsamına 2 merkezleme parçası dahildir	22
[7] Adaptör takımı DHAA, HMSV, HMVA, HAPG	Tahrik ve tutucu arasında bağlama plakası	adapter
[8] Oransal basınç regülatörü VPPM	Kademesiz kavrama kuvveti ayarı ile	vppm

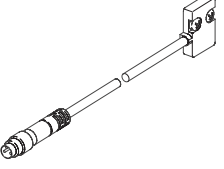
Aksesuar

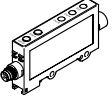
ZBH-5 merkezleme yüzüğü						
	Açıklama	Kovan malzemesi	Hazne boyutu	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	10, 16 ebat için	Çelik	10	1 g	8146543	ZBH-5-B

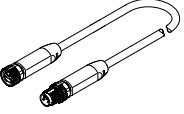
ZBH-7 merkezleme yüzüğü						
	Açıklama	Kovan malzemesi	Hazne boyutu	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	25 ebat için	Çelik	10	1 g	8146544	ZBH-7-B

ZBH-9 merkezleme yüzüğü						
	Açıklama	Kovan malzemesi	Hazne boyutu	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	32 ebat için	Çelik	10	2 g	8137184	ZBH-9-B

ZBH-12 merkezleme yüzüğü						
	Açıklama	Kovan malzemesi	Hazne boyutu	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	40 ebat için	Çelik	10	1 g	8137185	ZBH-12-B

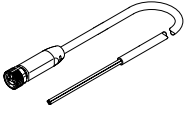
Pozisyon sensörü SMH-S1 – boyut 10 için smh						
	Montaj türü	Çıkış sinyali	Elektrik bağlantısı	Kablo uzunluğu	Parça no.	Tip
	tutucuya vidalanmış	analog	Soket M8, A kodlu	0,5 m	175712	SMH-S1-HGR10

Sinyal dönüştürücü SVE4 – boyut 10 için sve						
	Sinyal aralığı	Elektrik bağlantısı (sinyal girişi)	Elektrik bağlantısı (anahtarlama çıkışı)	Anahtarlama çıkışı	Parça no.	Tip
	SMH-S1-HG pozisyon sensörleri için uyarlanmıştır	Soket M8x1, 4 kutuplu	soket M8x1, 4 kutuplu	2xNPN	544219	SVE4-HS-R-HM8-2N-M8
				2xPNP	544216	SVE4-HS-R-HM8-2P-M8

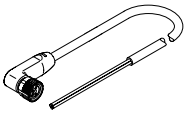
NEBA bağlantı kabloları, düz – pozisyon sensörü ile sinyal dönüştürücü arasındaki bağlantı						
	Elektrik bağlantısı 1, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 3, kutup/damar sayısı	Kablo uzunluğu	Parça no.	Tip
	M8x1, EN 61076-2-104'e göre A kodlu	M8x1, EN 61076-2-104'e göre A kodlu	4	2,5 m	8078295	NEBA-M8G4-U-2.5-N-M8G4

Aksesuar

NEBA bağlantı kabloları, düz – sinyal dönüştürücü ile kontrolör arasındaki bağlantı

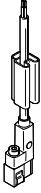
	Elektrik bağlantısı 1, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, kutup/damar sayısı	Kablo uzunluğu	Parça no.	Tip
	M8x1, EN 61076-2-104'e göre A kodlu	Açık uçlu	4	2,5 m	8078227	NEBA-M8G4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078228	NEBA-M8G4-U-5-N-LE4

NEBA bağlantı kabloları, açılı – sinyal dönüştürücü ile kontrolör arasındaki bağlantı

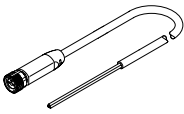
	Elektrik bağlantısı 1, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, kutup/damar sayısı	Kablo uzunluğu	Parça no.	Tip
	M8x1, EN 61076-2-104'e göre A kodlu	Açık uçlu	4	2,5 m	8078233	NEBA-M8W4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078234	NEBA-M8W4-U-5-N-LE4

T oluğu için SMT-8G yaklaşım sensörü, manyetik dirençli

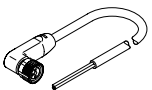


	Montaj türü	Anahtarlama çıkışı	Elektrik bağlantısı	Kablo uzunluğu	Parça no.	Tip
	T oluğuna sıkıştırılmış, kanal içine uzunlamasına yerleştirilebilir	3 telli NPN normalde açık kontakt	Açık uç	2,5 m	8065028	SMT-8G-NS-24V-E-2,5Q-OE
			Soket M8, A kodlu	0,3 m	8065027	SMT-8G-NS-24V-E-0,3Q-M8D
		3 telli PNP normalde açık kontakt	Açık uç	2,5 m	547859	SMT-8G-PS-24V-E-2,5Q-OE
			Soket M8, A kodlu	0,3 m	547860	SMT-8G-PS-24V-E-0,3Q-M8D

Bağlantı kabloları NEBA, düz

	Elektrik bağlantısı 1, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, kutup/damar sayısı	Kablo uzunluğu	Parça no.	Tip
	M8x1, EN 61076-2-104'e göre A kodlu	Açık uçlu	3	2,5 m	8078223	NEBA-M8G3-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078224	NEBA-M8G3-U-5-N-LE3

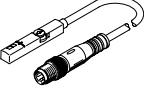
Bağlantı kabloları NEBA, açılı

	Elektrik bağlantısı 1, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, kutup/damar sayısı	Kablo uzunluğu	Parça no.	Tip
	M8x1, EN 61076-2-104'e göre A kodlu	Açık uçlu	3	2,5 m	8078230	NEBA-M8W3-U-2.5-N-LE3
				5 m	8078231	NEBA-M8W3-U-5-N-LE3

Aksesuar

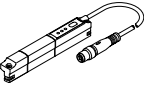
T oluğu için pozisyon transmitteri SMAT-8M, M8 soket, A kodlu – boyut 16 ... 40 için

smat

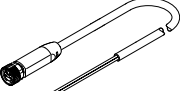
	Algılama aralığı	Analog çıkış	Elektrik bağlantısı 1, kutup/damar sayısı	Kablo uzunluğu	Parça no.	Tip
	52 mm	0 - 10 V	4	0,3 m	553744	SMAT-8M-U-E-0,3-M8D

T oluğu için pozisyon transmitteri SDAT, M8 fiş, A kodlu – boyut 32 ... 40 için

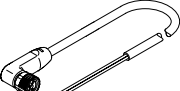
sdatt

	Algılama aralığı	Analog çıkış	Elektrik bağlantısı 1, kutup/damar sayısı	Kablo uzunluğu	Parça no.	Tip
	0 ... 50.000 mm	4 - 20 mA	4	0,3 m	1531265	SDAT-MHS-M50-1L-SA-E-0.3-M8

Bağlantı kabloları NEBA, düz

	Elektrik bağlantısı 1, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, kutup/damar sayısı	Kablo uzunluğu	Parça no.	Tip
	M8x1, EN 61076-2-104'e göre A kodlu	Açık uçlu	4	2,5 m	8078227	NEBA-M8G4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078228	NEBA-M8G4-U-5-N-LE4

Bağlantı kabloları NEBA, açılı

	Elektrik bağlantısı 1, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, kutup/damar sayısı	Kablo uzunluğu	Parça no.	Tip
	M8x1, EN 61076-2-104'e göre A kodlu	Açık uçlu	4	2,5 m	8078233	NEBA-M8W4-U-2.5-N-LE4
				5 m	8078234	NEBA-M8W4-U-5-N-LE4