

unità oscillante-lineare DSL-25-50-270-CC-A-S20-KF-B

Codice prodotto: 556670

FESTO

Per rilevamento posizioni. Il movimento rotativo e quello lineare sono controllabili indipendentemente l'uno dall'altro. Il movimento rotativo è regolabile senza soluzione di continuità da 0° a 270°.



Foglio dati

Caratteristica	Valore
Angolo di decelerazione	10 deg
Intervallo di regolazione angolo di oscillazione	0 ... 246 deg
Corsa	50 mm
Diametro pistone	25 mm
Angolo di oscillazione	0 ... 246 deg
Ammortizzazione	CC: ammortizzatori su entrambi i lati P: Anelli elastici/paracolpi su entrambi i lati
Posizione di montaggio	Qualsiasi
Regolazione di precisione	-3 deg
Funzionamento	A doppio effetto
Costruzione	Palmola oscillante
Rilevamento posizione	Per sensore di finecorsa
Varianti	Stelo passante cavo
Protezione antirotativa/guida	A ricircolo di sfere
Pressione d'esercizio	2,5 ... 8 bar
Velocità di impatto max.	500 mm/s
Max. frequenza di oscillazione a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi)	1 Hz
Gioco dell'angolo di oscillazione	0,05 deg
Precisione di ripetizione	0,1 deg
Fluido d'esercizio	Aria compressa a norma ISO 8573-1:2010 [7:4:4]
Indicazione sul fluido d'esercizio e di pilotaggio	E' possibile l'impiego con aria lubrificata (necessario poi per l'impiego successivo)
Classe di resistenza alla corrosione CRC	1 - stress da corrosione basso
Conformità PWIS	VDMA24364-B2-L
Temperatura ambiente	-10 ... 60 °C
Momento di carico dinamico	0,7 Nm
Forza teorica a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi), ritorno	173,5 N
Forza teorica 0,6 MPa (6 bar, 87 psi), avanzamento	248 N
Coppia teorica a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi)	5 Nm
Momento di inerzia di massa ammissibile	0,0016 kgm ²
Peso	1.750 g
Peso a corsa 0 mm	1.750 g
Peso per ogni 10 mm di corsa aggiuntiva	67 g
Fissaggio	Agganciato nella scanalatura a T Con filetto maschio A scelta:
Attacco pneumatico	M5
Materiale testata	Lega di alluminio per lavorazione plastica anodizzata
Materiale guarnizioni	TPE-U(PU)
Materiale del corpo	Lega di alluminio per lavorazione plastica Anodizzato liscio
Materiale stelo	Acciaio temprato