



- **Kürzeste Taktzeiten**
- **Kompakte Bauweise**
- **Einfache Projektierung, Montage und Inbetriebnahme**
- **Wahlweise pneumatische oder elektrische Ansteuerung**

Handlingmodule HSP

Merkmale auf einen Blick



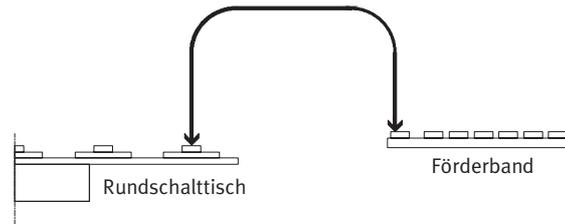
Einsatzbereich

Das Handlingmodul ist eine neue Generation von Funktionsmodulen für das automatische Umsetzen, Zuführen und Entnehmen von Kleinteilen auf engstem Raum. Erreicht wird dies durch einen zwangsgeführten Ablauf von vertikaler und horizontaler Bewegung. Eine spielfrei eingestellte

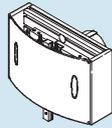
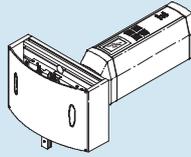
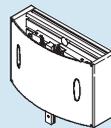
Kreuzführung mit Kugelumlaufelementen garantiert ein hohes Maß an Genauigkeit und Steifigkeit. Die Kombination von Schwenkantrieb und Kulissenführung ergibt eine kompakte Einheit für einen kompletten Pick & Place-Zyklus.

Besonderheiten

- Kleiner Bauraum
- Extrem kurze Taktzeiten
- Kostensparend
- Einfache Inbetriebnahme
- Für Nutzlasten bis 1,6 kg
- Hubeinstellbarkeit in Y- und Z-Richtung
- Wartepositionen möglich
- Kein Projektierungsaufwand



Lieferübersicht – zur Auswahl stehen drei Antriebsvarianten

	Pneumatisch: HSP-...-AP, mit Schwenkmodul DSM	Elektrisch: HSP-...-AE, mit Motoreinheit MTR-DCI-...-HM	Ohne Antrieb: HSP-...-AS, mit Antriebsschaft
			
Vorteile	<ul style="list-style-type: none"> • Schnell • Kostengünstig • Einbaufertig • Keine Projektierung • Einfache Inbetriebnahme 	<ul style="list-style-type: none"> • Frei wählbare Positionen • Frei wählbare Geschwindigkeit • Sanfter Bewegungsablauf • Einbaufertig • Keine Projektierung • Einfache Inbetriebnahme über Teachvorgang 	<ul style="list-style-type: none"> • Kompakt • Universell einsetzbar • Variable Antriebsschnittstelle • Auf Anfrage: Antriebsmöglichkeiten in Verbindung mit Servomotoren MTR-AC
Technische Daten			
Hub	Y [mm] 52 ... 170		
	Z [mm] 20 ... 70		
Min. Taktzeit	[s] 0,6 ... 1,0	0,8 ... 1,2	je nach Antrieb
Nutzlast	[g] 0 ... 1 600		
Wiederholgenauigkeit in den Endlagen	[mm] ±0,02		
Wartepositionen	max. 2	beliebig	je nach Antrieb
Funktion der Warteposition	ziehend mit Rückzugzylinder	frei anfahrbar	je nach Antrieb
Wiederholgenauigkeit in den Wartepositionen	[mm] < 1	< 2	je nach Antrieb
Datenblatt	➔ 1 / 7.2-9	➔ 1 / 7.2-25	➔ 1 / 7.2-33

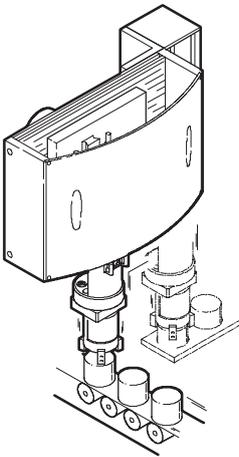
Handlingmodule HSP

Anwendungsbeispiele

HSP...-AP, pneumatisch

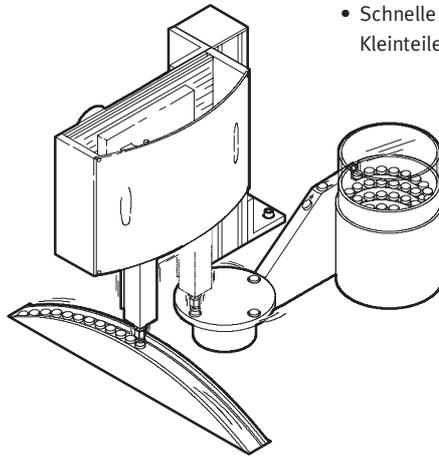
Lineartransfer

- Schnelles Zuführen und Entnehmen, z. B. am Lineartransfer oder am Rundschalttisch



Gurtbestückung

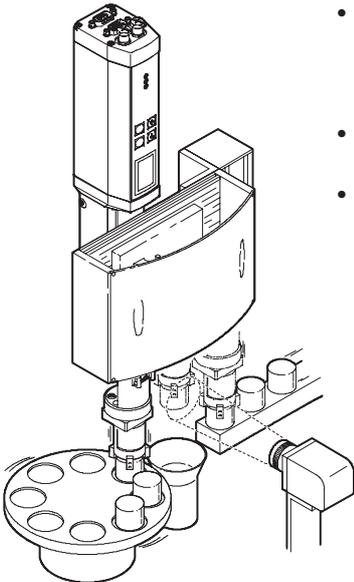
- Schnelle Gurtbestückung von Kleinteilen



HSP...-AE, elektrisch

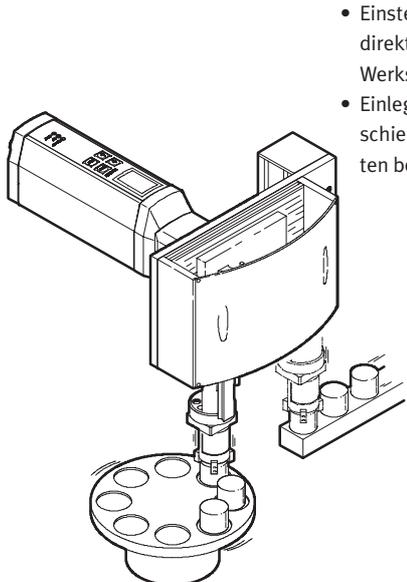
Rundschalttisch

- Flexibles Pick & Place mit Qualitätsprüfung von Bauteilen und Abwurfposition für Schlechteile
- Handling unterschiedlich hoher Bauteile
- Handling mit unterschiedlichen Geschwindigkeiten, z. B. am Lineartransfer oder am Rundschalttisch



Rundschalttisch

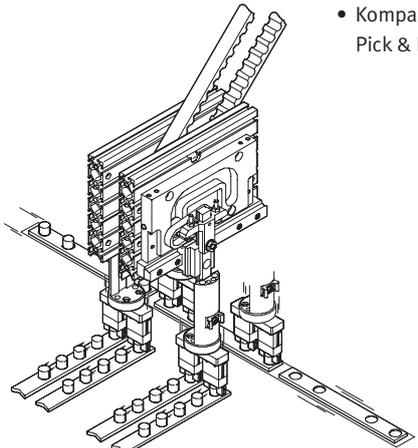
- Einstellbare Wartezeitposition direkt über dem Werkstück/Werkstückträger
- Einlegeaufgaben mit unterschiedlichen Geschwindigkeiten bei filigranen Bauteilen



HSP...-AS, ohne Antrieb

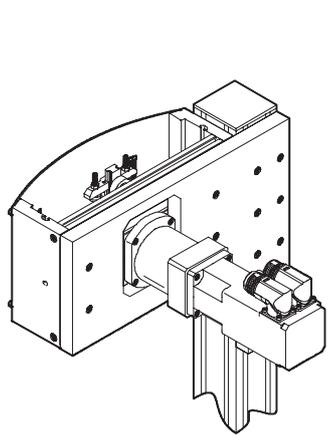
Lineartransfer

- Kompaktes Tandem-Pick & Place am Lineartransfer



Rundschalttisch, Lineartransfer

- Schnelles und flexibles Pick & Place mit Servomotor MTR-AC
- Elektrische Variante mit Fremdmotor

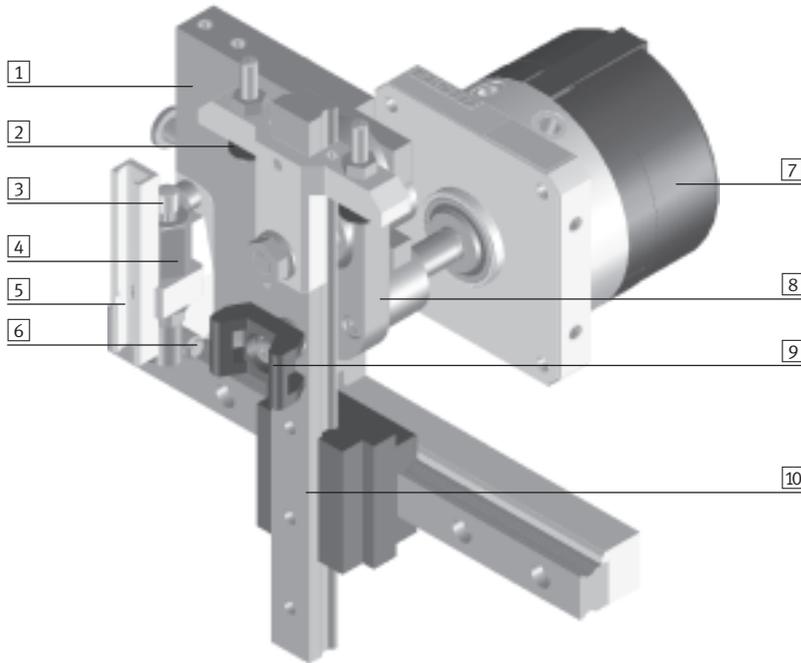


Handlingmodule HSP

Merkmale auf einen Blick

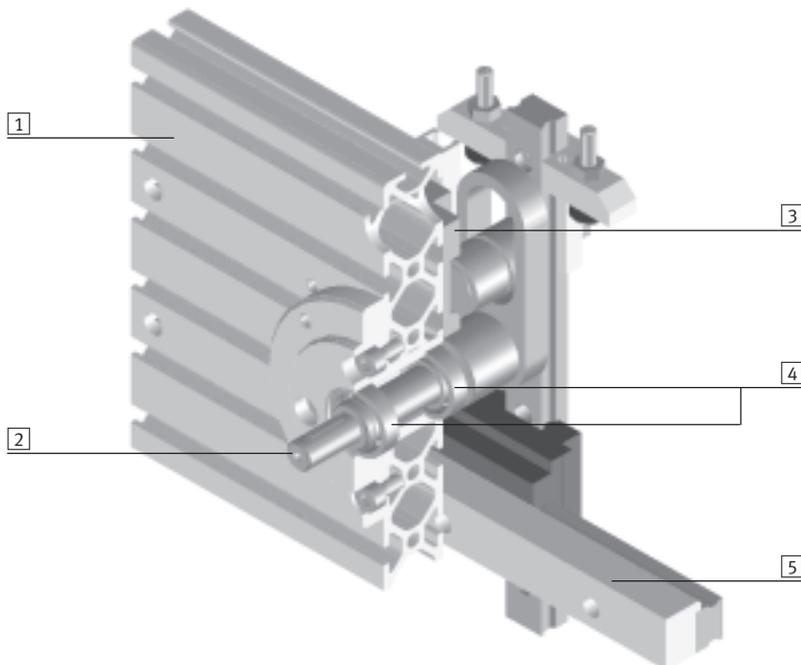
FESTO

Aufbau HSP-...-AP, pneumatisch mit Schwenkmodul DSM



- 1 Kulisse
- 2 Verstellbarer Anschlag
- 3 Stoßdämpfer YSRW
- 4 Anschlaghülse
- 5 Sensorschiene
- 6 Druckstück
- 7 Schwenkmodul DSM
- 8 Schwenkhebel
- 9 Kabelbinderhalter
- 10 Kreuzführung

Aufbau HSP-...-AS, ohne Antrieb (Rückseite)



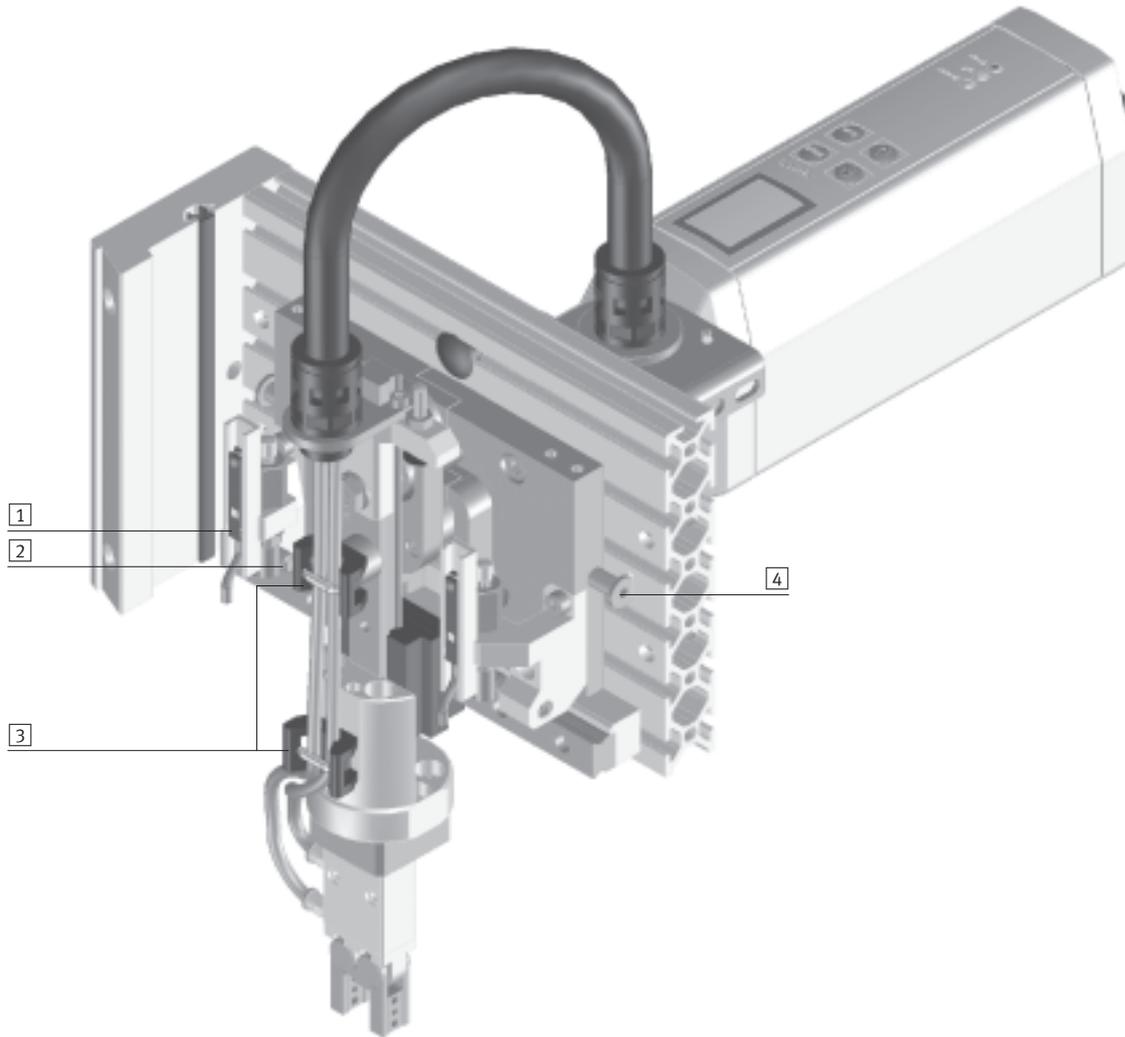
- 1 Grundplatte
- 2 Schaft mit Passfeder
- 3 Kulisse
- 4 Kugellagerung
- 5 Aluminiumschiene zur Ausrichtung der Kulissen

Handlingmodule HSP

Merkmale auf einen Blick

FESTO

Aufbau HSP-...-AE, elektrisch mit Motoreinheit MTR-DCI-...-HM



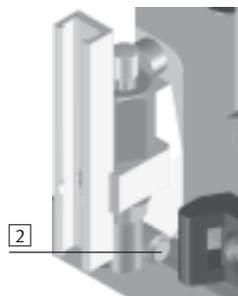
Handhabungseinheiten
Handhabungsmodule

7.2

Technik im Detail



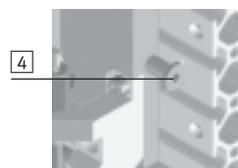
1 Näherungsschalterkabel werden über Profilkuten im Seitendeckel und in der Grundplatte verlegt.



2 Das Druckstück garantiert die Spielfreiheit und Präzision in den Endlagen und im nutzbaren Linearhub in Z-Richtung.



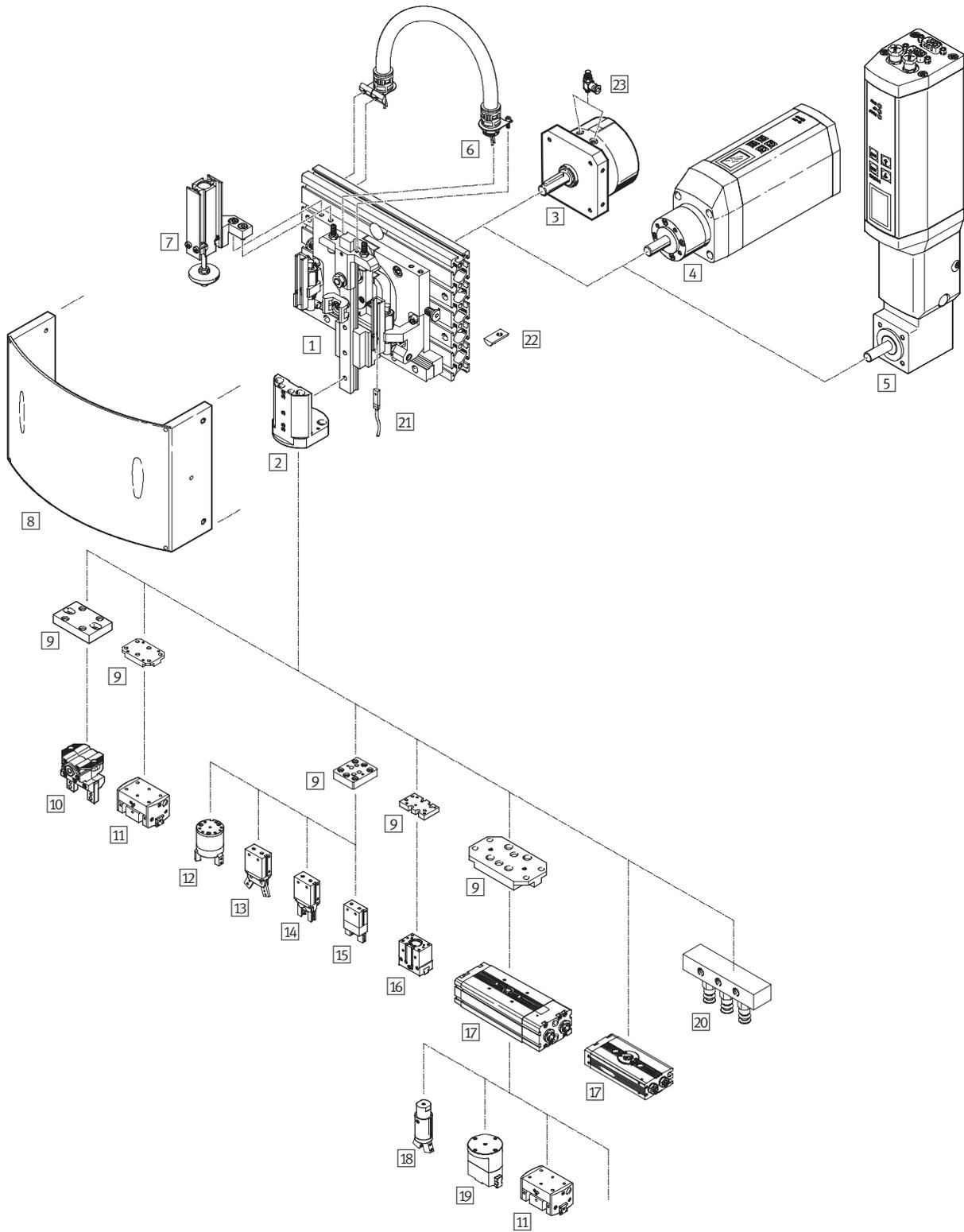
3 Kabelbinderhalter ermöglichen sichere Schlauch- und Kabelführung.



4 Verstellbare Kulisse ermöglicht eine exakte Einstellung des Hubes

Handlingmodule HSP

Peripherieübersicht



Handhabungseinheiten
Handhabungsmodule

7.2

Handlingmodule HSP

Peripherieübersicht

FESTO

Zubehör						
	Kurzbeschreibung	12	16	25	→ Seite	
1	Handlingmodul HSP	Standardmodul ohne Zubehör	■	■	■	1 / 7.2-9
2	Adapterbausatz HAPG	Schnittstelle für Greifer, Schwenkantriebe u.s.w.	■	■	■	1 / 7.2-36
3	Schwenkmodul DSM	pneumatischer Antrieb, auf jede Baugröße abgestimmt	■	■	■	1 / 4.1-2
4	Motoreinheit MTR-DCI-...-HM	elektrischer Motor mit integrierter Leistungselektronik	■	■	■	1 / 7.2-25
5	Motoreinheit MTR-DCI-...-HM	elektrischer Motor mit Winkelgetriebe und integrierter Leistungselektronik	■	■	■	1 / 7.2-25
6	Installationsbausatz MKRP	Installationsschlauch zum Schutz von elektrischen Leitungen und Schläuchen	■	■	■	1 / 7.2-36
7	Warteposition BWL-/BWR-HSP	bei pneumatischem Antrieb: Funktion zum Zurückziehen des Schwenkarmes aus dem Arbeitsbereich	■	■	■	1 / 7.2-37
8	Deckelbausatz BSD-HSP	zum Schutz vor Berührung	■	■	■	1 / 7.2-37
9	Adapterbausatz HAPG	Schnittstelle zwischen HSP und Greifer oder Schwenkantrieb	–	■	■	1 / 7.2-38
10	Parallelgreifer HGPC	für jeden Anwendungsfall den entsprechenden Greifer	–	■	■	1 / 7.2-38
11	Parallelgreifer HGPP		–	■	■	1 / 7.2-38
12	Dreipunktgreifer HGD		–	■	■	1 / 7.2-38
13	Winkelgreifer HGW		■	■	■	1 / 7.2-38
14	Radialgreifer HGR		■	■	■	1 / 7.2-38
15	Parallelgreifer HGP		■	■	■	1 / 7.2-38
16	Parallelgreifer HGPT		■	■	■	1 / 7.2-38
17	Schwenkantrieb DRQD		Schwenkantrieb zum Umsetzen von Teilen	■	■	■
18	Winkelgreifer HGWM	für jeden Anwendungsfall den entsprechenden Greifer	■	■	■	1 / 7.4-5
19	Parallelgreifer HGPM		■	■	■	1 / 7.4-5
20	Vakuumsauger	für jeden Anwendungsfall den entsprechenden Sauger	■	■	■	Band 6
21	Näherungsschalter SME-/SMT-8	Abfragemöglichkeit für Endlagen	■	■	■	1 / 7.2-40
22	Nutenstein HMBN	Befestigungsmöglichkeit	■	■	■	1 / 7.2-41
23	Sperr- und Stromventil GRLA	Geschwindigkeitseinstellung für pneumatische Antriebe	■	■	■	Band 2

Handhabungseinheiten
Handhabungsmodule

7.2

Handlingmodule HSP, pneumatisch

Typenschlüssel



Typ	
HSP	Handlingmodul, doppelwirkend

Baugröße	
12	

Antrieb	
AP	Antrieb pneumatisch

Funktion	
SD	Schutzdeckel

Funktion	
WR	Warteposition rechts
WL	Warteposition links

Handlingmodule HSP, pneumatisch

Datenblatt

FESTO

Funktion



 www.festo.com/de/
Ersatzteilservice

 [Reparaturservice](#)

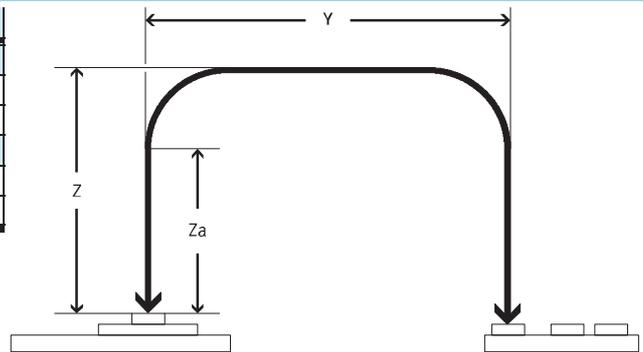


-  Baugröße
12, 16 und 25
-  Y-Hublänge
52 ... 170
-  Z-Hublänge
20 ... 70

Allgemeine Technische Daten	
Typ	HSP-...-AP
Pneumatischer Anschluss	M5
Funktionsweise	doppeltwirkend
Konstruktiver Aufbau	Schwenkmodul
	Kreuzführung
	zwangsgeführter Bewegungsablauf
Dämpfung	Stoßdämpfer beidseitig, weiche Kennlinie
Positionserkennung	für Näherungsschalter
Befestigungsart	mit Durchgangsbohrung
	mit Nutenstein
Einbaulage	Führungsschiene senkrecht/waagrecht

Betriebs- und Umweltbedingungen	
Typ	HSP-...-AP
Betriebsmedium	Druckluft gefiltert, geölt oder ungeölt
Betriebsdruck [bar]	4 ... 8
Umgebungstemperatur [°C]	0 ... +60

Hub [mm]				
Baugröße		12	16	25
Y-Richtung				
Hub		52 ... 68	90 ... 110	130 ... 170
Z-Richtung				
Hub	Z	20 ... 30	35 ... 50	50 ... 70
Arbeitshub	Za	5 ... 15	5 ... 20	5 ... 25



Kräfte [N]			
Baugröße	12	16	25
Z-Richtung			
Nutzkraft bei 6 bar	40	50	65
Y-Richtung			
zulässige Prozesskraft	30	35	50

Handhabungseinheiten
Handhabungsmodüle

7.2

Handlingmodule HSP, pneumatisch

Datenblatt



Handhabungseinheiten
Handhabungsmodule

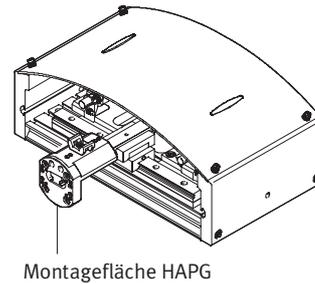
7.2

Gewichte [g]			
Baugröße	12	16	25
HSP-...-AP	1 900	2 900	6 400
HSP-...-AP-SD	2 600	3 400	7 600
HSP-...-AP-SD-WR	2 800	3 600	8 100
HSP-...-AP-SD-WL	2 800	3 600	8 100

Wiederholgenauigkeit [mm]

Um einen schwingungsarmen Betrieb zu erhalten, sollte die Nutzlast möglichst nah an der Führungsschiene des Handlingmoduls montiert sein. Die Wiederholgenauigkeit ist

gegeben, wenn die Nutzlast (Adapterplatte, Schwenkantrieb und/oder Greifer, Greiffinger, Werkstück) innerhalb der Montagefläche des Adapterbausatzes HAPG montiert wird.



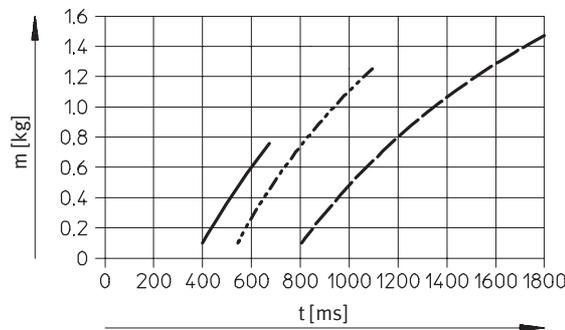
Montagefläche HAPG

Baugröße	12	16	25
Wiederholgenauigkeit in den Endlagen	±0,01	±0,01	±0,02

Verfahrzeiten t in Abhängigkeit von der Nutzlast m unter Einhaltung der Wiederholgenauigkeit

Unter der Verfahrzeit t versteht man die Zeit, die das Handlingmodul von der einen zur anderen Endlage und zurück benötigt.

Unter der Nutzlast m versteht man die Masse, die an der vertikalen Führungsschiene befestigt wird (z. B. Adapter, Greifer, Schwenkantrieb und Werkstück).



- HSP-12-AP
- - - HSP-16-AP
- · - HSP-25-AP

Hinweis
Höhere Geschwindigkeiten bei gleicher Masse sind unter Einschränkung der Wiederholgenauigkeit möglich.

Taktzeiten [s]

Die Taktzeit t_t setzt sich zusammen aus der Verfahrzeit t und der Verweilzeit t_e in den Endlagen.

$t_t = \text{Verfahrzeit } t + \text{Verweilzeit } t_e$
Die minimale Taktzeit darf nicht unterschritten werden.

Baugröße	12	16	25
Min. Taktzeit	0,6	0,8	1,0

Beispiel für HSP-12-AP

Schritt 1:
Gegeben sind folgende Werte:
Nutzlast $m = 0,15 \text{ kg}$
Verweilzeit $t_e = 2 \times 50 \text{ ms}$
(50 ms pro Endlage)

Schritt 2:
Aus Diagramm kann man die Verfahrzeit ermitteln:
 $t = 400 \text{ ms}$

Schritt 3:
Daraus ergibt sich eine Taktzeit:
 $t_t = 400 \text{ ms} + 100 \text{ ms} = 500 \text{ ms}$

Schritt 4:
Aus der Tabelle ergibt sich eine min. Taktzeit von 600 ms. Dies bedeutet, dass die Bewegung gedrosselt werden muss.

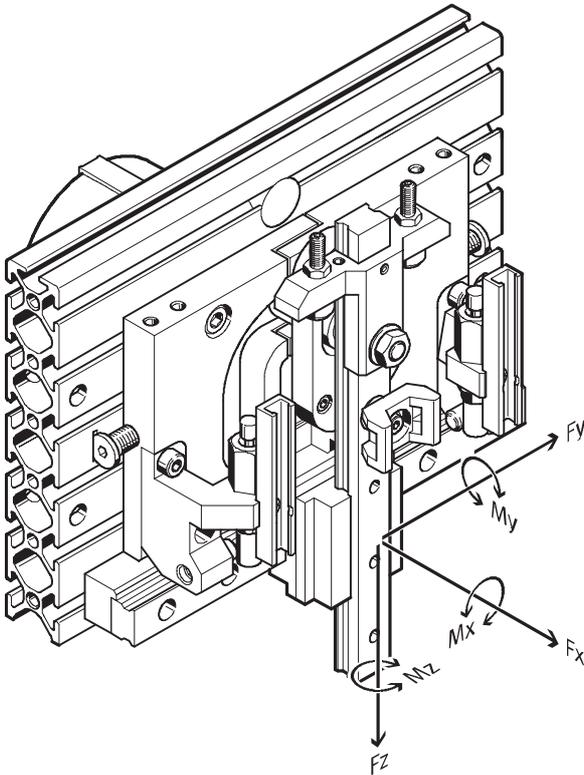
Handlingmodule HSP, pneumatisch

Datenblatt

FESTO

Zulässige statische/dynamische Belastungskennwerte

Kreuzführung



- Hinweis

Die Momente beziehen sich auf die Mitte des Führungswagen.

Kombinierte Belastung

Die Momentengleichung bei kombinierter Belastung muss erfüllt sein:

$$\frac{M_x}{M_{x_{zul.}}} + \frac{M_y}{M_{y_{zul.}}} + \frac{M_z}{M_{z_{zul.}}} \leq 1$$

Dynamische Belastungskennwerte

Baugröße	12	16	25
max. Momente [Nm] $M_{x_{zul.}}, M_{y_{zul.}}, M_{z_{zul.}}$	1,1	2,4	3,2

Kombinierte Belastung

Die Momentengleichung bei kombinierter Belastung muss erfüllt sein:

$$\frac{M_{ox}}{M_{ox_{zul.}}} + \frac{M_{oy}}{M_{oy_{zul.}}} + \frac{M_{oz}}{M_{oz_{zul.}}} \leq 1$$

Statische Belastungskennwerte

Baugröße	12	16	25
max. Momente [Nm] $M_{ox_{zul.}}, M_{oy_{zul.}}, M_{oz_{zul.}}$	5	10	15

Handlingmodule HSP, pneumatisch

Datenblatt

FESTO

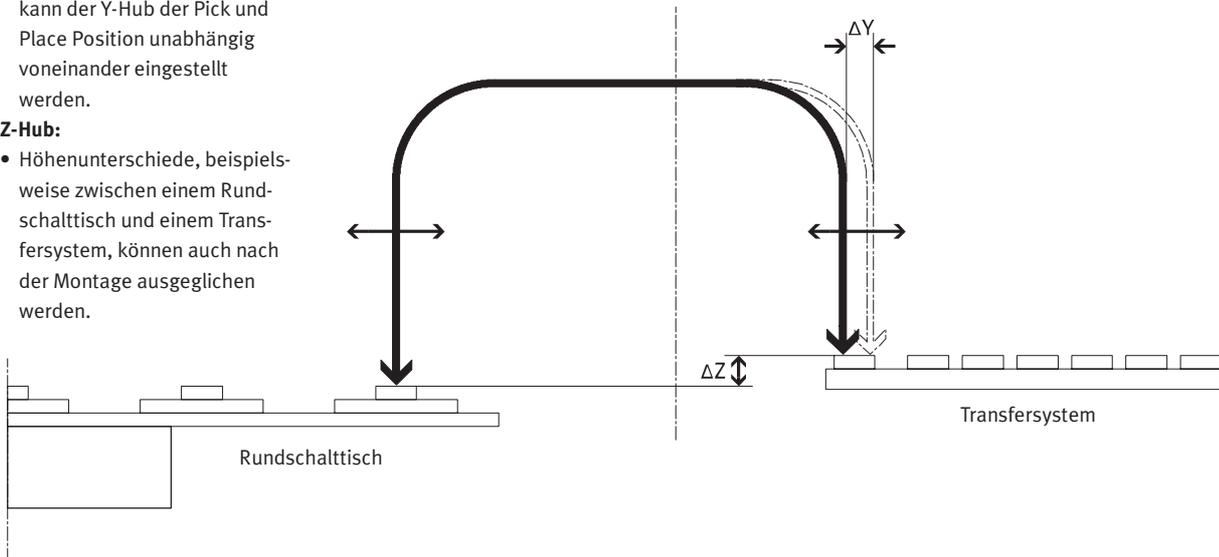
Hubverstellung

Y-Hub:

- Nach der Montage des HSP kann der Y-Hub der Pick und Place Position unabhängig voneinander eingestellt werden.

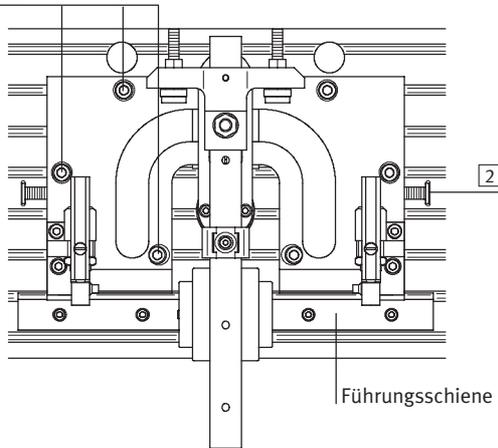
Z-Hub:

- Höhenunterschiede, beispielsweise zwischen einem Rundschalttisch und einem Transfersystem, können auch nach der Montage ausgeglichen werden.



Y-Richtung (horizontal)

1 + 3



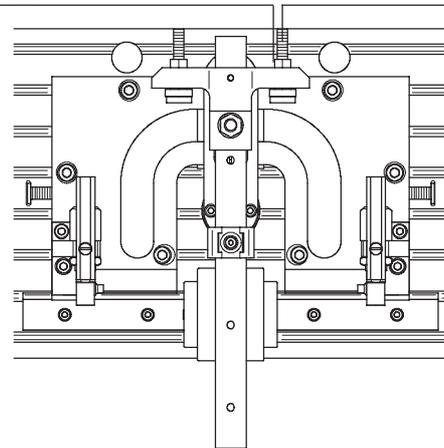
Vorgehensweise:

- Schrauben lösen
- Kulisse mit Hilfe der Einstellschraube einjustieren (Kulisse muss immer an der Führungsschiene anliegen)
- Schrauben festziehen

Z-Richtung (vertikal)

1 + 3

2



Vorgehensweise:

- Kontermutter lösen
- Mit Hilfe des Gewindestiftes gewünschten Z-Hub einstellen
- Kontermutter festziehen

Handlingmodule HSP, pneumatisch

Datenblatt

FESTO

Warteposition

Einsatz und Funktionsweise

Abbildung 1:

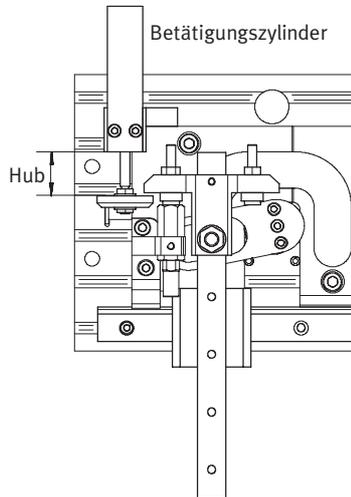
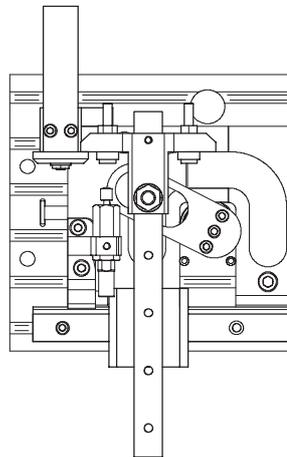
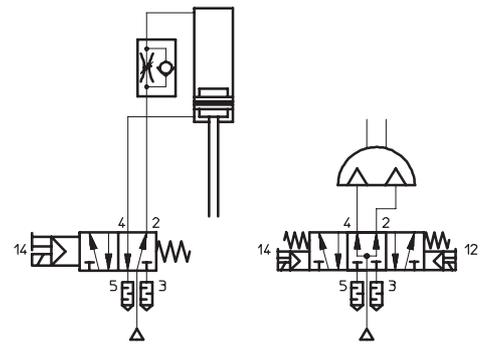


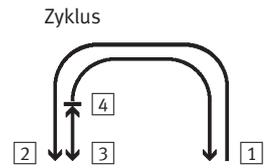
Abbildung 2:



Schaltplan für HSP mit Warteposition



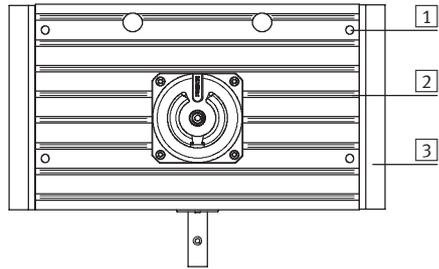
- 1 Das Handlingmodul HSP befindet sich in der rechten Endlage. Der Betätigungszyylinder ist in Grundstellung ausgefahren.
- 2 Erreicht das Handlingmodul die linke Endlage, wird das 5/3-Wegeventil zurückgesetzt. (Abbildung 1)
- 3 Beim Einfahren zieht der Betätigungszyylinder das Handlingmodul nach oben in seine Warteposition. Der Arbeitsbereich ist frei. (Abbildung 2)
- 4 Aus der Warteposition kann entweder in die Ausgangsposition oder in die andere Endlage geschwenkt werden.



Hinweis
In Verbindung mit der Warteposition muss das Handlingmodul HSP mit einem 5/3-Wegeventil (Grundstellung belüftet) angesteuert werden. Der Betätigungszyylinder wird mit einem 5/2-Wegeventil angesteuert. Der Betätigungszyylinder darf nur ziehend eingesetzt werden.

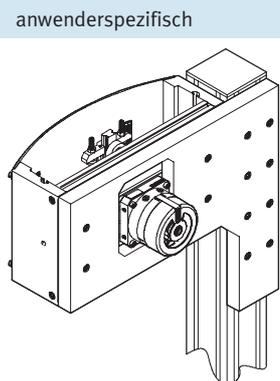
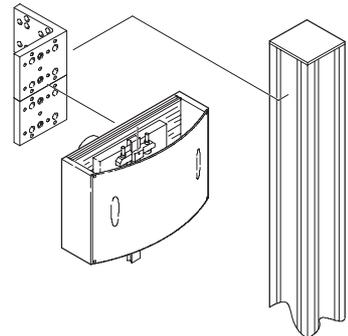
Baugröße	HSP-12	HSP-16	HSP-25
Max. Z-Hub Warteposition	15	25	25

Befestigungsmöglichkeiten



- 1 Direktbefestigung über Durchgangsbohrungen
- 2 über Nutensteine
- 3 anwenderspezifisch

Beispiele: mit Adapterbausatz HMBV



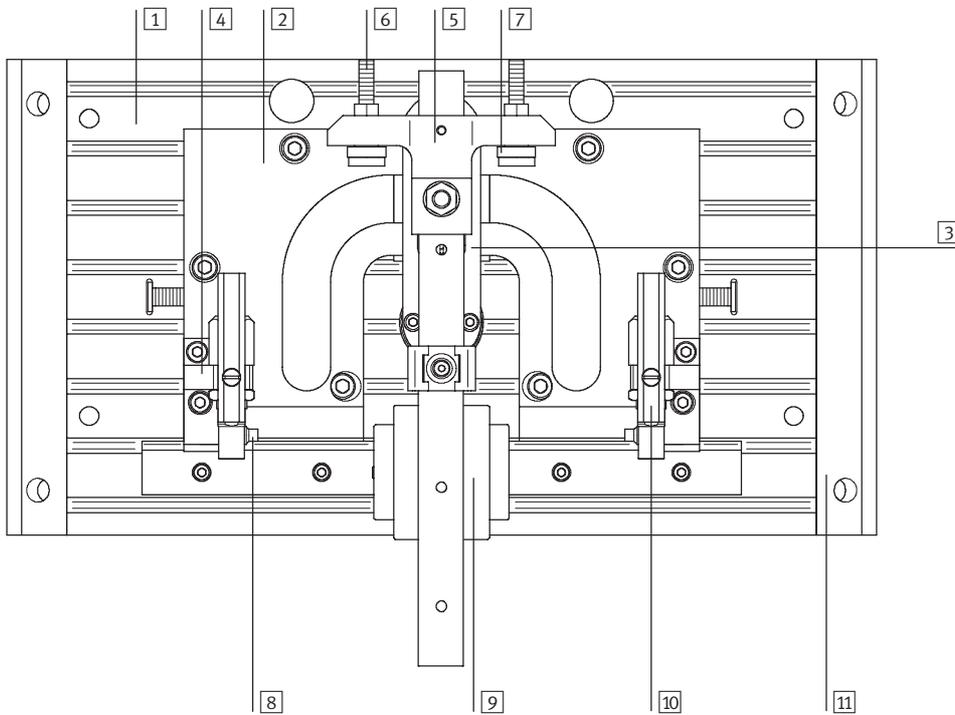
Handlingmodule HSP, pneumatisch

Datenblatt

FESTO

Werkstoffe

Funktionsschnitt Handlingmodul HSP



Handlingmodul	
1	Grundplatte Alu-Knetlegierung, eloxiert
2	Kulisse Einsatzstahl, brüniert
3	Schwenkhebel Einsatzstahl, brüniert
4	Halter Alu-Knetlegierung, eloxiert
5	Steg Alu-Knetlegierung, eloxiert
6	Stellschraube Stahl, hochlegiert
7	Anschlaghülse Stahl, hochlegiert
8	Druckstück Stahl, hochlegiert
9	Kreuzführung Vergütungsstahl
10	Sensorschiene Alu-Knetlegierung, eloxiert
11	Gehäuse Alu-Knetlegierung, eloxiert
	Werkstoffhinweis Kupfer-, PTFE- und silikonfrei

Handhabungseinheiten
Handhabungsmodule

7.2

Handlingmodule HSP, pneumatisch

Datenblatt

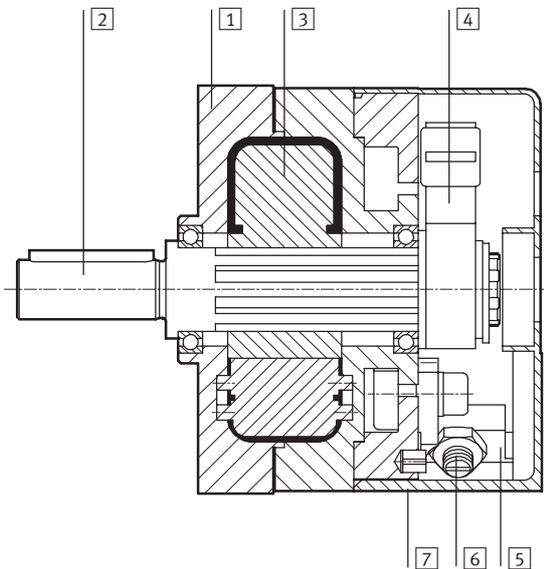
FESTO

Handhabungseinheiten
Handhabungsmodule

7.2

Werkstoffe

Funktionsschnitt Schwenkmodul DSM



Schwenkmodul	
1	Gehäuse Alu-Knetlegierung
2	Welle Stahl, Oberfläche vernickelt
3	Schwenkflügel Kunststoff, glasfaserverstärkt
4	Anschlaghebel Aluminium, eloxiert
5	Anschlag/Stoßdämpferhalter Stahl, rostfrei
6	Anschlagschraube Stahl, rostfrei
7	Kappe Kunststoff, glasfaserverstärkt
–	Dichtungen Polyurethan
	Werkstoffhinweis Kupfer-, PTFE- und silikonfrei

Handlingmodule HSP, pneumatisch

Datenblatt

FESTO

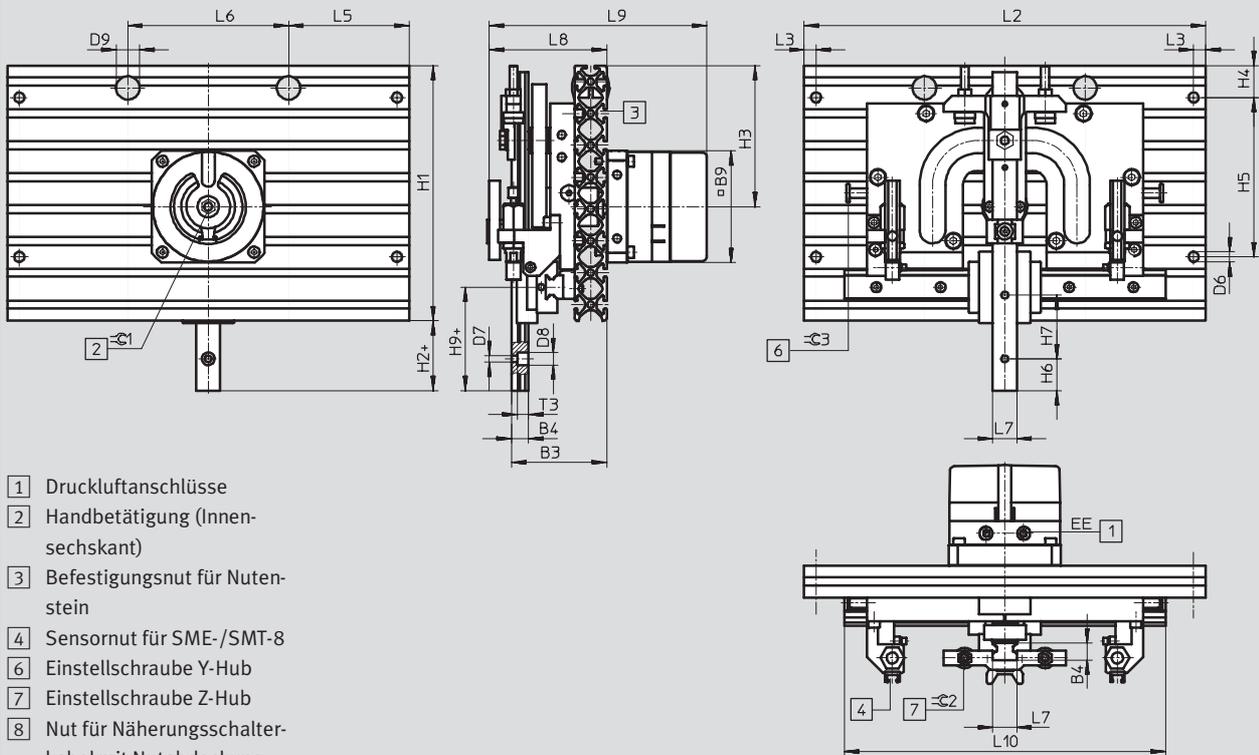
Handhabungseinheiten
Handhabungsmodule

7.2

Abmessungen

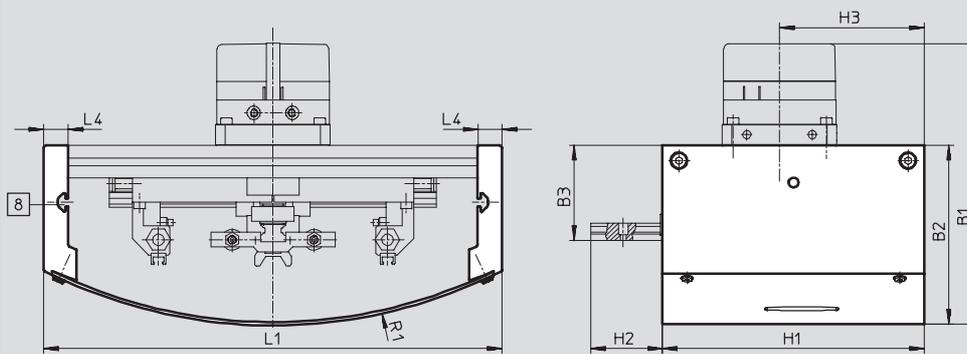
mit Schwenkmodul DSM

Download CAD-Daten → www.festo.com/de/engineering

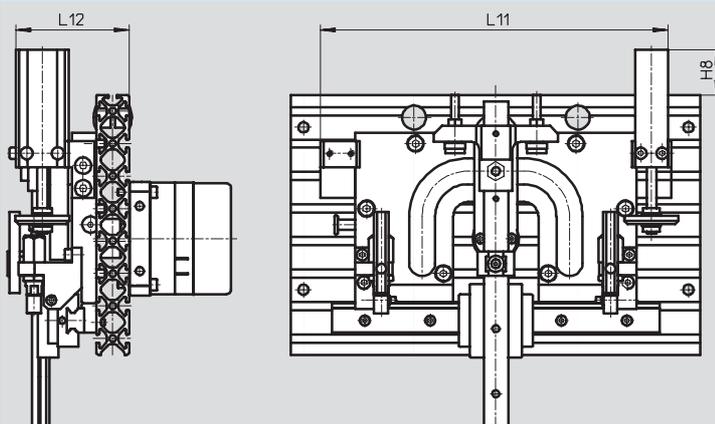


- 1 Druckluftanschlüsse
- 2 Handbetätigung (Innen-sechskant)
- 3 Befestigungsnut für Nutenstein
- 4 Sensornut für SME-/SMT-8
- 6 Einstellschraube Y-Hub
- 7 Einstellschraube Z-Hub
- 8 Nut für Näherungsschalterkabel mit Nutabdeckung

mit Schwenkmodul DSM und Deckelbausatz



mit Warteposition rechts



Handlingmodule HSP, pneumatisch



Datenblatt

Baugröße	B1	B2	B3	B4	B9	D6	D7	D8	D9
	±3	±2	±0,5			∅	∅	∅	∅
12	146	93	56	9 ^{-0,03}	56	6,3	3,5	6,2	13
16	173	111	60	10,6 ^{-0,03}	70	6,3	4,3	8	13
25	184	115	62	10 ^{±0,05}	83	6,3	4,5	10	13

Baugröße	EE	H1	H2	H3	H4	H5	H6	H7	H8
			±0,2			±0,2			
12	M5	120	34	66	40	40	12,5	25	30
16	M5	160	44	88,5	20	100	20	40	33
25	M5	200	75	110	40	100	20	30	13

Baugröße	H9	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8
		±0,6	±0,2						±1,2
12	44	200	170	7,5	15	85	–	12 ^{-0,01/-0,05}	65
16	65	280	250	7,5	15	75	100	15 ^{-0,01/-0,05}	73
25	101	370	340	7,5	15	30	280	23,2 ^{±0,05}	80

Baugröße	L9	L10	L11 ¹⁾	L12	R1	T3	⊖C1	⊖C2	⊖C3
	±3								
12	118	150	141,5	64	200	6	6	2	3
16	136	200	210	69	306	6,5	8	2,5	3
25	136	250	277	79	484	6,3	8	2,5	4

1) Wird der Y-Hub vergrößert, muss die Hubveränderung zum Maß dazu addiert werden..

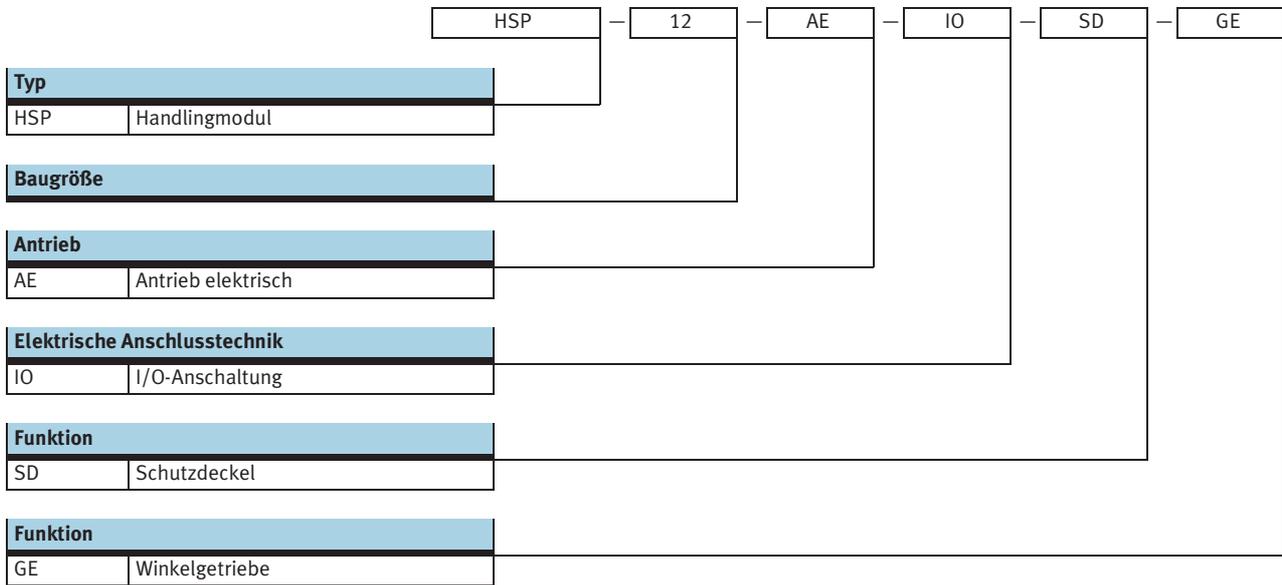
Handhabungseinheiten
Handhabungsmodule

7.2

Bestellangaben HSP-...-AP									
Baugröße	12			16			25		
	Teile-Nr.	Typ		Teile-Nr.	Typ		Teile-Nr.	Typ	
ohne Schutzdeckel									
–	533 599	HSP-12-AP		533 607	HSP-16-AP		533 615	HSP-25-AP	
Warteposition rechts	533 603	HSP-12-AP-WR		533 611	HSP-16-AP-WR		533 619	HSP-25-AP-WR	
Warteposition links	533 604	HSP-12-AP-WL		533 612	HSP-16-AP-WL		533 620	HSP-25-AP-WL	
mit Schutzdeckel									
–	533 600	HSP-12-AP-SD		533 608	HSP-16-AP-SD		533 616	HSP-25-AP-SD	
Warteposition rechts	533 601	HSP-12-AP-SD-WR		533 609	HSP-16-AP-SD-WR		533 617	HSP-25-AP-SD-WR	
Warteposition links	533 602	HSP-12-AP-SD-WL		533 610	HSP-16-AP-SD-WL		533 618	HSP-25-AP-SD-WL	

Handlingmodule HSP, elektrisch

Typenschlüssel



Handlingmodule HSP, elektrisch

FESTO

Datenblatt

Funktion



- Durchmesser
12, 16 und 25
- Y-Hublänge
52 ... 170
- Z-Hublänge
20 ... 70

www.festo.com/de/
Ersatzteilservice

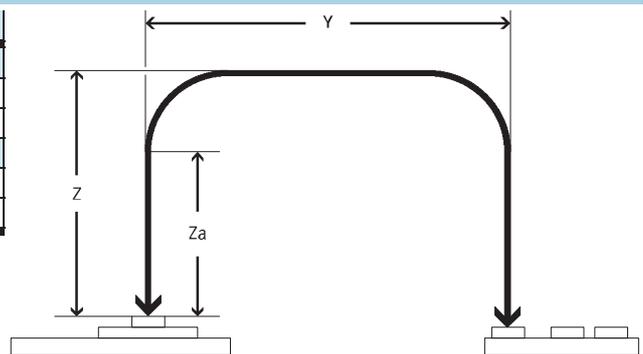
Reparaturservice



Allgemeine Technische Daten	
Typ	HSP...-AE
Konstruktiver Aufbau	Motoreinheit
	Kreuzführung
	zwangsführter Bewegungsablauf
Dämpfung	Geräuschkämpfung über Puffer
Befestigungsart	mit Durchgangsbohrung
	mit Nutenstein
Einbaulage	Führungsschiene senkrecht/waagrecht

Betriebs- und Umweltbedingungen	
Typ	HSP...-AE
Umgebungstemperatur [°C]	0 ... +50
Schutzart Handlingmodul	IP40
Schutzart Motor	IP54
CE-Zeichen (siehe Konformitätserklärung)	nach EU-EMV-Richtlinie

Hub [mm]				
Baugröße	12	16	25	
Y-Richtung				
Hub	52 ... 68	90 ... 110	130 ... 170	
Z-Richtung				
Hub	Z	20 ... 30	35 ... 50	50 ... 70
Arbeitshub	Za	5 ... 15	5 ... 20	5 ... 25



Kräfte [N]						
Baugröße	12		16		25	
Hub [mm]	52	68	90	110	130	170
Z-Richtung						
Nutzkraft bei 40% des Antriebsdrehmomentes (voreingestellt)	10		10		15	
max. Nutzkraft in Abhängigkeit vom Hub	22	17	24	20	48	36
Y-Richtung						
zulässige Prozesskraft	30		35		50	

Handlingmodule HSP, elektrisch

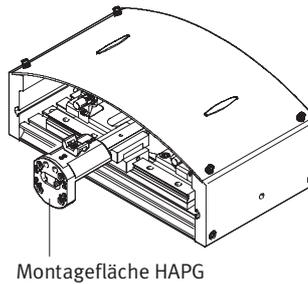
Datenblatt

Gewichte [g]			
Baugröße	12	16	25
HSP-...-AE	3 700	5 300	9 000
HSP-...-AE-SD	4 500	6 600	10 700
HSP-...-AE-GE	4 000	5 700	10 100
HSP-...-AE-SD-GE	4 800	7 000	11 800

Wiederholgenauigkeit [mm]

Um einen schwingungsarmen Betrieb zu erhalten, sollte die Nutzlast möglichst nah an der Führungsschiene des Handlingmoduls montiert sein. Die Wiederholgenauigkeit ist

gegeben, wenn die Nutzlast (Adapterplatte, Schwenkantrieb und/oder Greifer, Greiffinger, Werkstück) innerhalb der Montagefläche des Adapterbausatzes HAPG montiert wird.

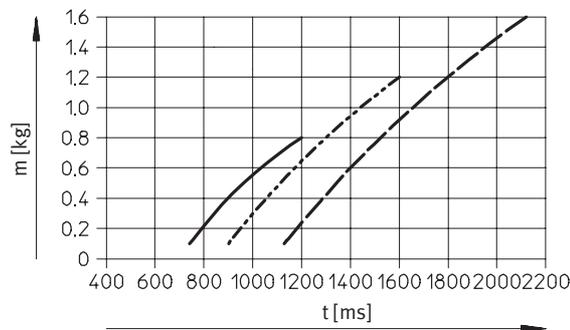


Baugröße	12	16	25
Wiederholgenauigkeit	in den Endlagen ±0,01 Zwischenpositionen < 1,5	±0,01 < 1,5	±0,02 < 2

Verfahrzeiten t in Abhängigkeit von der Nutzlast m

Unter der Verfahrzeit t versteht man die Zeit, die das Handlingmodul von der einen zur anderen Endlage und zurück benötigt.

Unter der Nutzlast m versteht man die Masse, die an der vertikalen Führungsschiene befestigt wird (z. B. Adapter, Greifer, Schwenkantrieb und Werkstück)



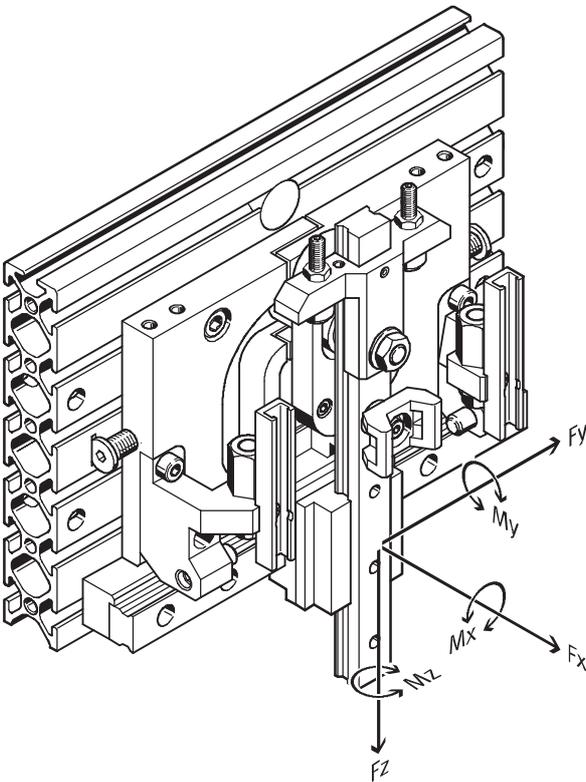
- HSP-12-AE
- - - HSP-16-AE
- · · HSP-25-AE

Handlingmodule HSP, elektrisch

Datenblatt

Zulässige statische/dynamische Belastungskennwerte

Kreuzführung



 Hinweis
Die Momente beziehen sich auf die Mitte des Führungswagen.

Kombinierte Belastung

Die Momentengleichung bei kombinierter Belastung muss erfüllt sein:

$$\frac{M_x}{M_{x_{zul.}}} + \frac{M_y}{M_{y_{zul.}}} + \frac{M_z}{M_{z_{zul.}}} \leq 1$$

Dynamische Belastungskennwerte			
Baugröße	12	16	25
Max. Momente [Nm]	1,1	2,4	3,2
$M_{x_{zul.}}, M_{y_{zul.}}, M_{z_{zul.}}$			

Kombinierte Belastung

Die Momentengleichung bei kombinierter Belastung muss erfüllt sein:

$$\frac{M_{ox}}{M_{ox_{zul.}}} + \frac{M_{oy}}{M_{oy_{zul.}}} + \frac{M_{oz}}{M_{oz_{zul.}}} \leq 1$$

Statische Belastungskennwerte			
Baugröße	12	16	25
Max. Momente [Nm]	5	10	15
$M_{ox_{zul.}}, M_{oy_{zul.}}, M_{oz_{zul.}}$			

Handlingmodule HSP, elektrisch

Datenblatt

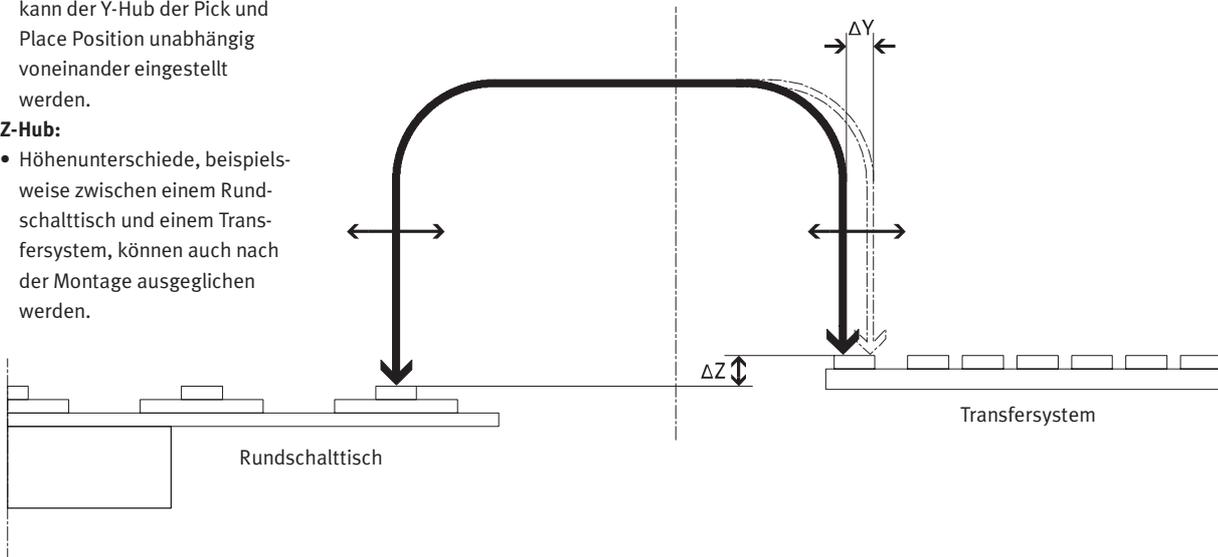
Hubverstellung

Y-Hub:

- Nach der Montage des HSP kann der Y-Hub der Pick und Place Position unabhängig voneinander eingestellt werden.

Z-Hub:

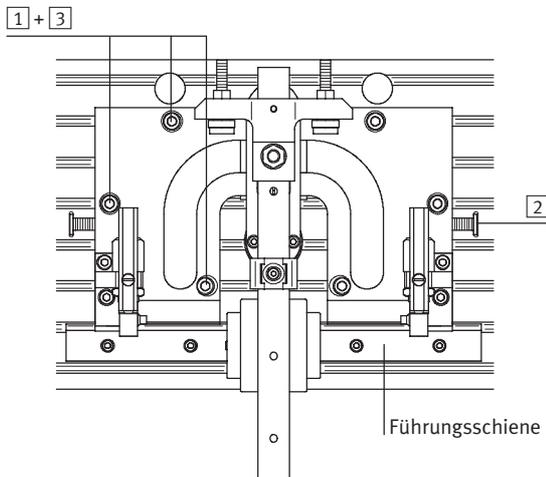
- Höhenunterschiede, beispielsweise zwischen einem Rundschalttisch und einem Transfersystem, können auch nach der Montage ausgeglichen werden.



Handhabungseinheiten
Handhabungsmodule

7.2

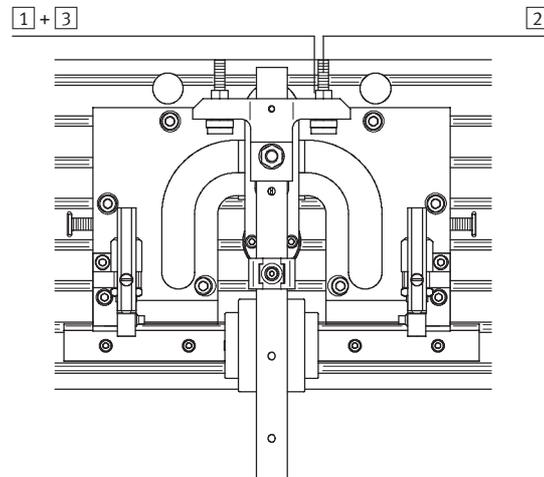
Y-Richtung (horizontal)



Vorgehensweise:

- Schrauben lösen
- Kulisse mit Hilfe der Einstellschraube einjustieren (Kulisse muss immer an der Führungsschiene anliegen)
- Schrauben festziehen

Z-Richtung (vertikal)



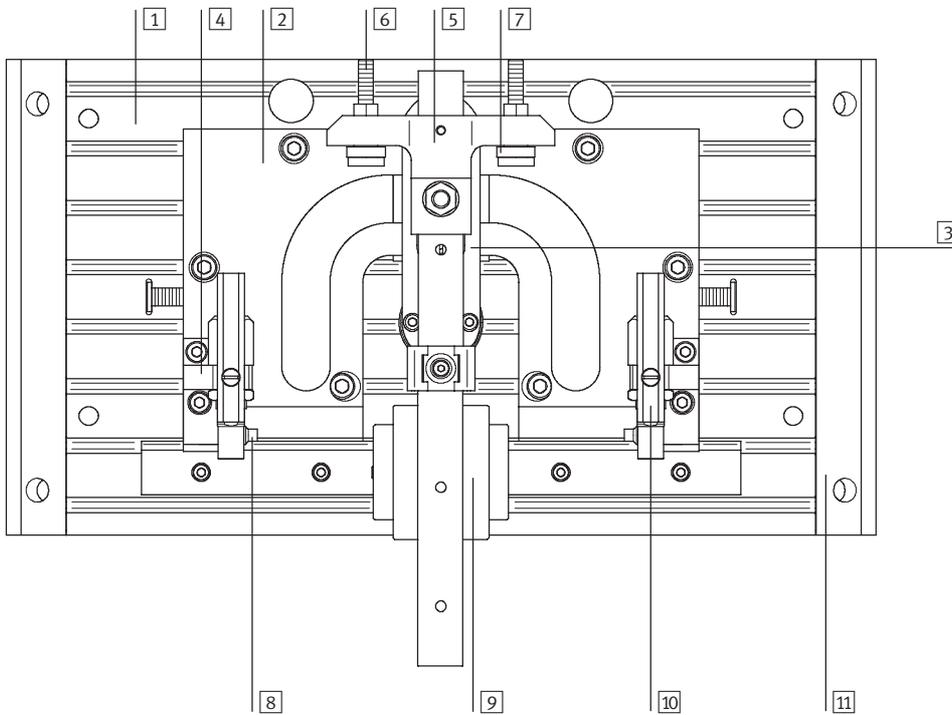
Vorgehensweise:

- Kontermutter lösen
- Mit Hilfe des Gewindestiftes gewünschten Z-Hub einstellen
- Kontermutter festziehen

Handlingmodule HSP, elektrisch

Datenblatt

Werkstoffe
Funktionsschnitt



Handlingmodul	
1	Grundplatte Alu-Knetlegierung, eloxiert
2	Kulisse Einsatzstahl, brüniert
3	Schwenkebel Einsatzstahl, brüniert
4	Halter Alu-Knetlegierung, eloxiert
5	Steg Alu-Knetlegierung, eloxiert
6	Stellschraube Stahl, hochlegiert
7	Anschlaghülse Stahl, hochlegiert
8	Druckstück Stahl, hochlegiert
9	Kreuzführung Vergütungsstahl
10	Sensorschiene Alu-Knetlegierung, eloxiert
11	Gehäuse Alu-Knetlegierung, eloxiert
	Werkstoffhinweis Kupfer-, PTFE- und silikonfrei

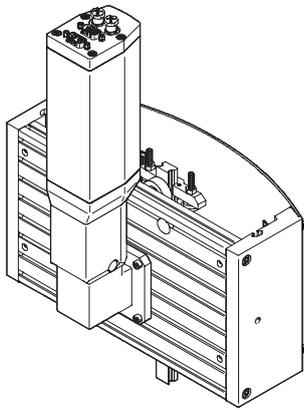
Handlingmodule HSP, elektrisch

Datenblatt

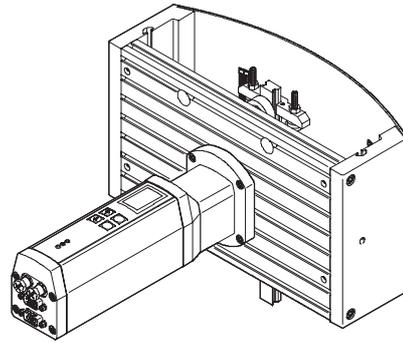
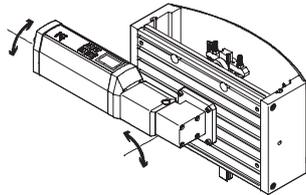
Motoranbauvarianten

Motor nach oben/seitlich

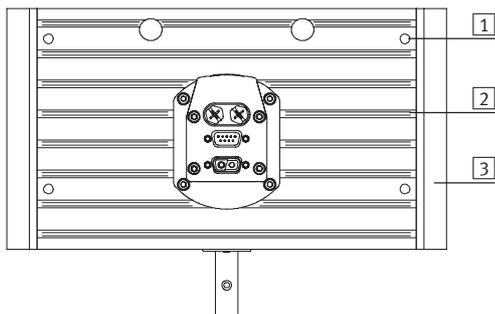
Motor nach hinten



Bedienfeld und Zugang zu den Anschlüssen können je nach Platzbedarf gedreht werden.



Befestigungsmöglichkeiten

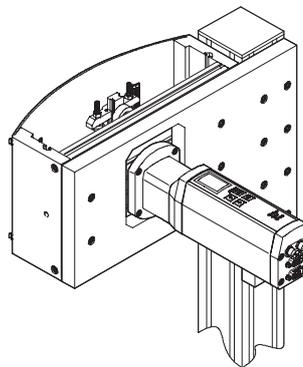
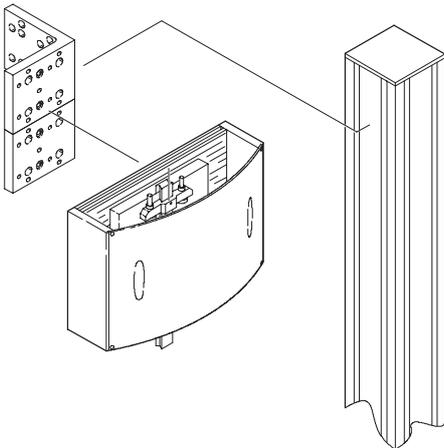


- 1 Direktbefestigung über Durchgangsbohrungen
- 2 über Nutensteine
- 3 anwenderspezifisch

Beispiele:

mit Adapterbausatz HMBV

anwenderspezifisch



Handlingmodule HSP, elektrisch

Datenblatt

FESTO

Motoreinheit MTR-DCI-...-HM



Allgemeine Technische Daten				→ Band 5
Typ	MTR-DCI-42-...-HM	MTR-DCI-42-...-HM	MTR-DCI-52-...-HM	
für Handlingmodul	HSP-12-...-AE	HSP-16-...-AE	HSP-25-...-AE	
Rotorlagegeber	optischer Encoder			
Anzahl der Inkremente/Umdrehung	500			
Temperaturüberwachung	Silizium-Absolut-Temperatursensor, Abschaltung bei Temperatur > 70 °C			
Displayauflösung	128 x 64 Pixel			
Befestigungsart	anschraubbar oder geklemmt am Getriebeflansch			
Getriebeart	Planetengetriebe			
Getriebeuntersetzung	6,752 (7:1); 1-stufig	13,73 (14:1); 2-stufig		

Elektrische Daten				→ Band 5
Typ	MTR-DCI-42-...-HM	MTR-DCI-42-...-HM	MTR-DCI-52-...-HM	
für Handlingmodul	HSP-12-...-AE	HSP-16-AE	HSP-25-AE	
Nennspannung [V DC]	24 ±10%		24 ±10%	
Nennstrom (Motor) [A]	2		5,1	
Spitzenstrom [A]	3,8		7,7	
Nennleistung (Motor) [W]	48		122,4	
Max. Strom (digitale Logikausgänge) [mA]	200		60	
Anzahl digitale Logikeingänge (bei I/O-Anschaltung) -	6			
Anzahl digitale Logikausgänge (bei I/O-Anschaltung) -	2			
Parametrierschnittstelle	RS232, 9 600 Baud			

Steckerbelegung

1 3-polige M8 Dose	
Pin	Funktion
1	nicht belegt
3	nicht belegt
4	nicht belegt
-	

2 RS 232 Schnittstelle, 4-polige M8 Dose	
Pin	Funktion
1	0 V
2	Transmitted Data (TxD)
3	Received Data (RxD)
4	-

3 I/O-Schnittstelle, 9-poliger SUB-D Stecker	
Pin	Funktion
1	Verfahrsatzkodierung Bit 0
2	Verfahrsatzkodierung Bit 1
3	Verfahrsatzkodierung Bit 2
4	Verfahrsatzkodierung Bit 3
5	Start-Bit
6	Enable-Bit
7	Ready-Signalausgang
8	MC-Signalausgang
9	0 V

4 Stromversorgung, 2-poliger Stecker	
Pin	Funktion
1	24 V DC
2	0 V
-	
-	
-	
-	
-	
-	
-	

Handlingmodule HSP, elektrisch

Datenblatt



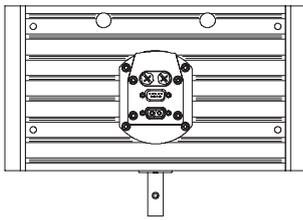
Einfach zum Ziel

Vorteile des Handlingmoduls HSP-...-AE bei Montage und Inbetriebnahme

- Handlingmodul wird mit angebautem Motor geliefert.
- Geringerer Verdrahtungsaufwand durch Integration des Controllerkonzepts.
- Motor mit Getriebe, Controller und Leistungselektronik befinden sich in einem Gehäuse. Somit muss konstruktiv nur eine Einheit berücksichtigen werden.
- Für die Inbetriebnahme ist lediglich eine Spannungsquelle von 24 V notwendig.
- Inbetriebnahme über:
 - Bedienfeld direkt am Handlingmodul
 - PC mit der FESTO Configuration Tool (FCT) Software

Montage und Inbetriebnahme

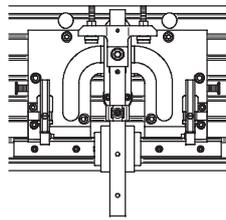
Schritt 1: Handlingmodul montieren



- Vielseitige Befestigungsmöglichkeiten

→ 1 / 7.2-24

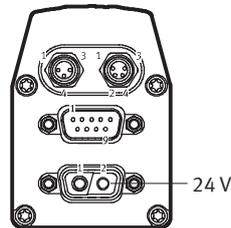
Schritt 2: Endlagen mechanisch einstellen



- Endlagen der Hübe in Y- und Z-Richtung können unabhängig voneinander eingestellt werden

→ 1 / 7.2-22

Schritt 3: Spannung von 24 V anschließen



- Plug and Work: Spannung anschließen – HSP ist betriebsbereit

→ 1 / 7.2-25

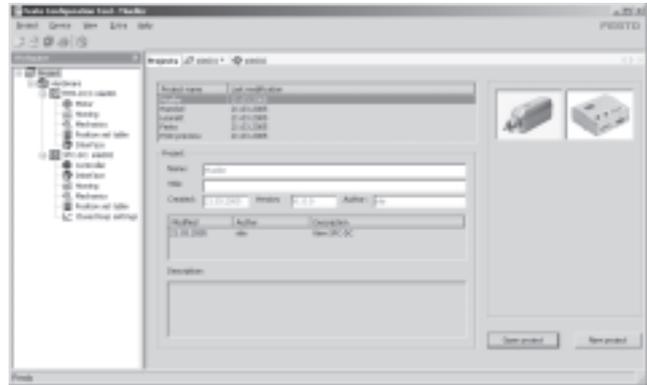
Schritt 4: Parametrierung über Bedienfeld am Motor oder mit FCT-Software

Bedienfeld am Motor



- Übersichtlich geführtes LC-Display
- Über 4 Tasten werden alle Daten eingegeben und gespeichert
 - Menü-Taste
 - Pfeiltasten zur Änderung von Parameterwerten oder Verfahransätzen
 - Taste zur Bestätigung der eingegebenen Aktionen

FCT-Software – Festo Configuration Tool

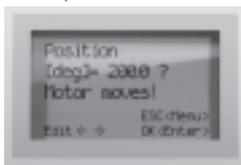


- Alle Antriebe einer Anlage können im gemeinsamen Projekt verwaltet und archiviert werden
- Projekt- und Datenverwaltung für alle unterstützten Gerätetypen
- Einfach in der Anwendung, durch graphisch unterstützte Parametereingaben
- Durchgängige Arbeitsweise für alle Antriebe
- Arbeiten offline am Schreibtisch oder online an der Maschine

Handlingmodule HSP, elektrisch

Datenblatt

Schritt 5: Auswahl vordefinierter Bewegungsabläufe (HSP-Mode) über Bedienfeld oder FCT-Software



HSP-Mode 1



- Präzise Fahrt auf die mechanische Endlage

HSP-Mode 2



- Zusätzlich einstellbare Wartezeit direkt über dem Werkstück/Werkstückträger
- Handling für unterschiedlich hohe Bauteile
- Einlegevorgänge mit unterschiedlichen Geschwindigkeiten

HSP-Mode 3



- Zusätzliche Abwurfposition für Schlechteile oder Qualitätsprüfung
- Präzise Endlagenfahrt mit Einrichtposition

HSP-Mode 4



- Einlegevorgänge mit definierter Kraft
- Weiterfahrt ab Wartezeit mit einstellbarem Drehmoment

HSP-Mode 5



- Einlegevorgänge mit definierter Kraft und zusätzlicher Mittelposition
- Weiterfahrt ab Wartezeit mit einstellbarem Drehmoment

Schritt 6: Feinabstimmung

- Voreingestellte Positionen, Geschwindigkeiten und Momente anpassen
- Gegebenenfalls neue Verfahransätze einfügen

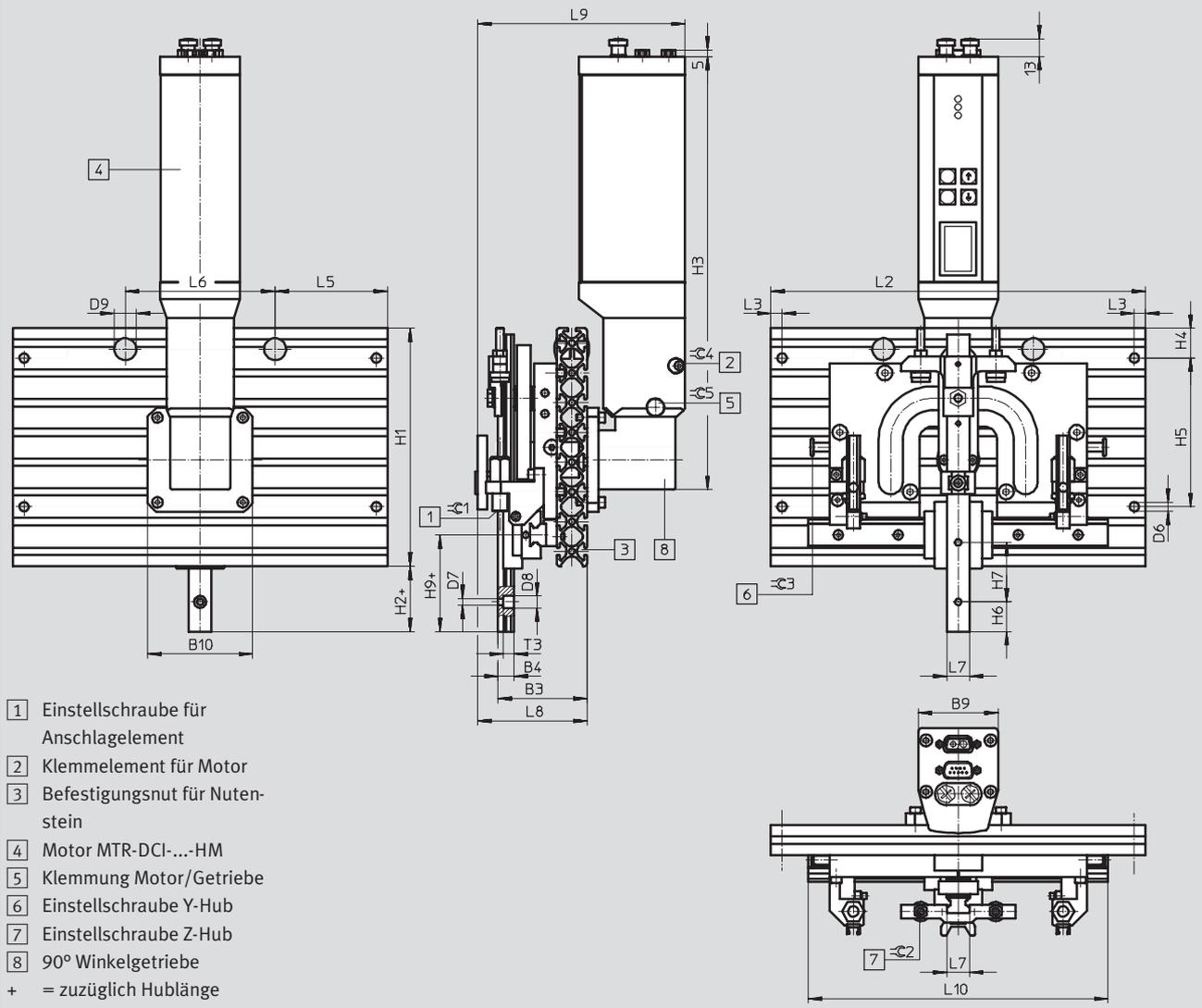
Handlingmodule HSP, elektrisch

Datenblatt

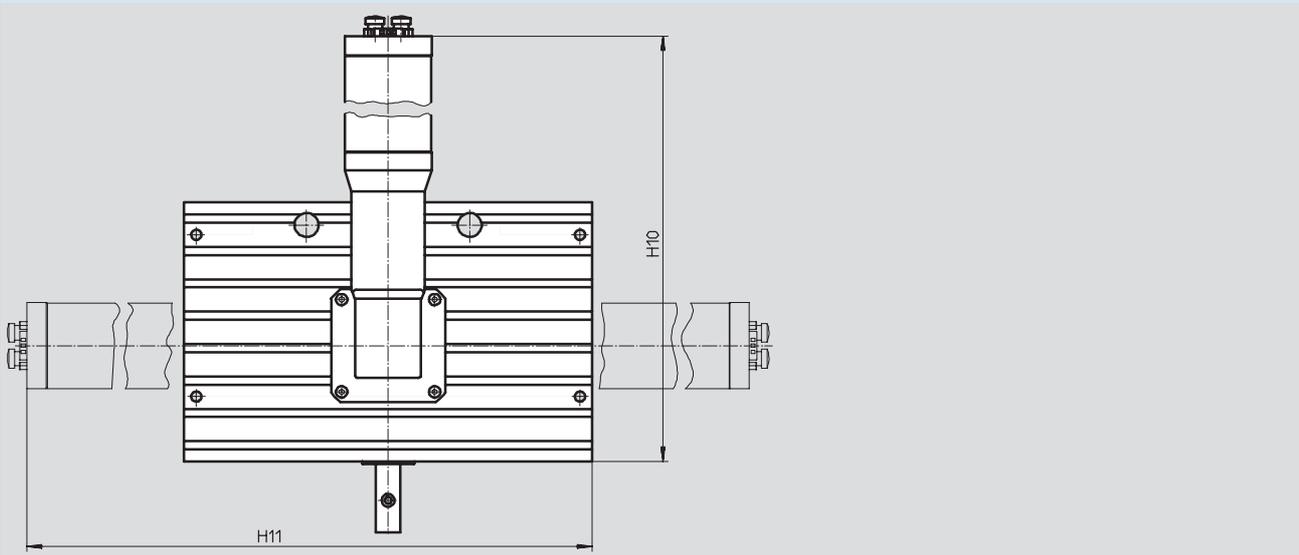
Abmessungen

Download CAD-Daten → www.festo.com/de/engineering

mit Motoreinheit oben



mit Motoreinheit seitlich



Handlingmodule HSP, elektrisch

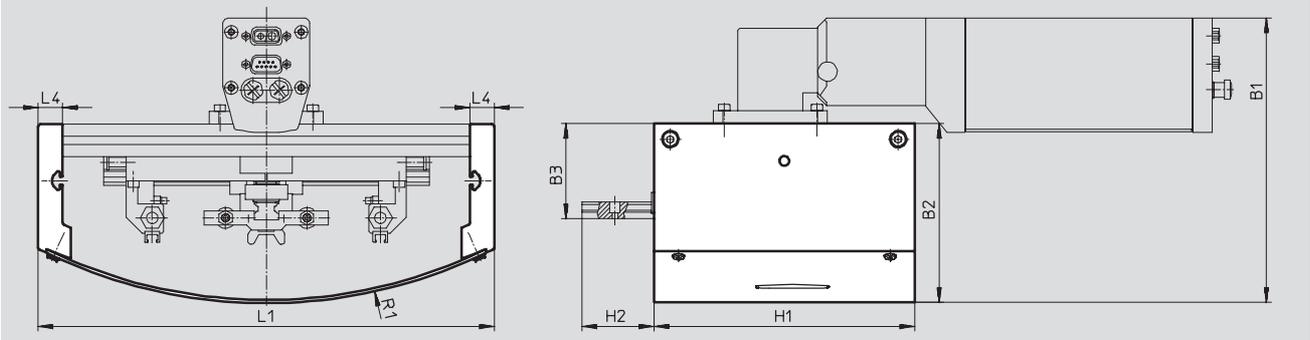
Datenblatt



Abmessungen

Download CAD-Daten → www.festo.com/de/engineering

mit Motoreinheit oben und Deckelbausatz



Baugröße	B1	B2	B3	B4	B9	B10	D6	D7	D8
	±3	±2	±0,5				∅	∅	∅
12	159	93	56	9 ^{-0,03}	53,3	59	6,3	3,5	6,2
16	178	111	60	10,6 ^{-0,03}	53,3	70	6,3	4,3	8
25	203	115	62	10 ±0,05	69,5	100	6,3	4,5	10

Baugröße	D9	H1	H2	H3	H4	H5	H6	H7	H9	H10
	∅		±0,2			±0,2				
12	13	120	34	278	40	40	12,5	25	44	312
16	13	160	44	291	20	100	20	40	65	343
25	13	200	75	321	40	100	20	30	101	391

Baugröße	H11	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8
		±0,6	±0,2						±1,2
12	344	200	170	7,5	15	85	–	12 ^{-0,01/-0,05}	65
16	397	280	250	7,5	15	75	100	15 ^{-0,01/-0,05}	73
25	485	370	340	7,5	15	30	280	23,2 ±0,05	80

Baugröße	L9	L10	R1	T3	≈C1	≈C2	≈C3	≈C4	≈C5	Passfeder nach DIN 6885 ¹⁾
	±3									
12	118	150	200	6	2,5	2	3	2,5	2,5	A2x2x12
16	136	200	306	6,5	3	2,5	3	2,5	2,5	A3x3x18
25	136	250	484	6,3	3	2,5	4	5	3	A4x4x25

1) Im Lieferumfang enthalten

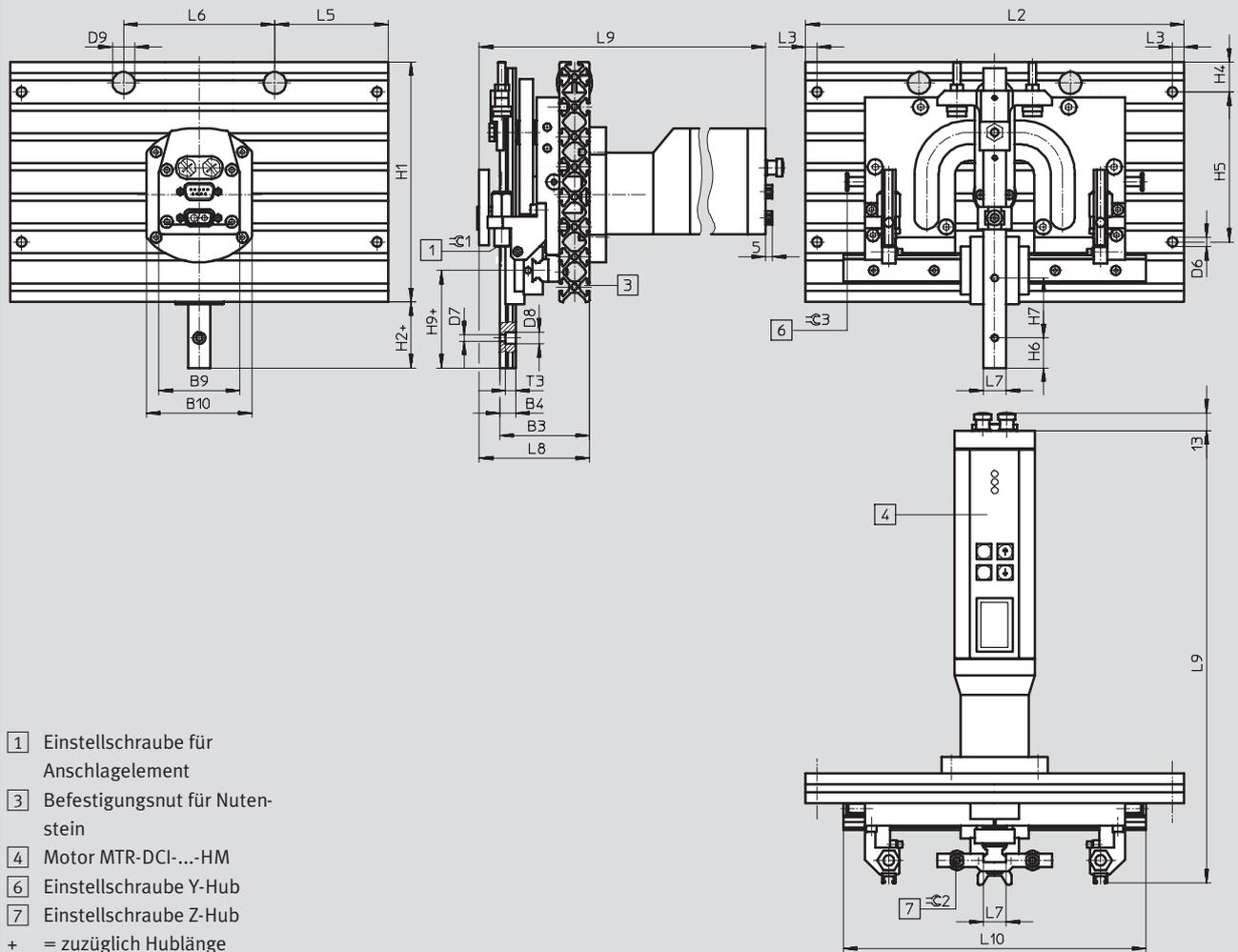
Handlingmodule HSP, elektrisch

Datenblatt

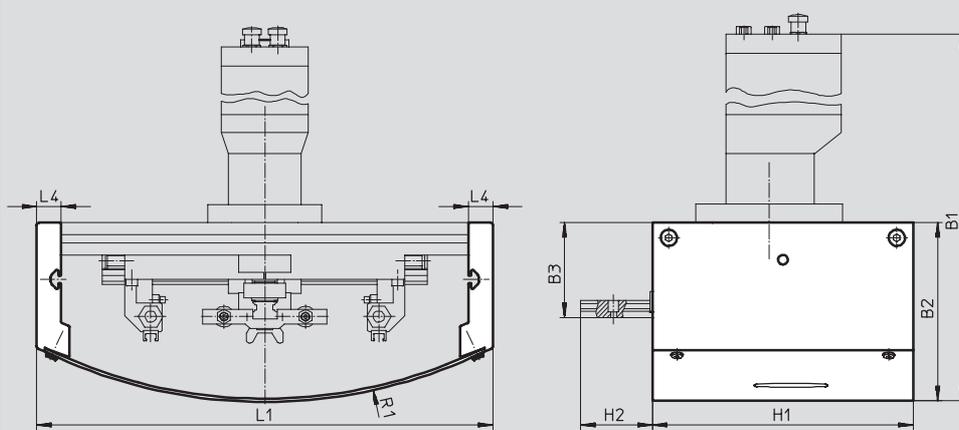
Abmessungen

Download CAD-Daten → www.festo.com/de/engineering

mit Motoreinheit hinten



mit Motoreinheit hinten und Schutzdeckel



Handlingmodule HSP, elektrisch

Datenblatt

Baugröße	B1 ±3	B2 ±2	B3 ±0,5	B4	B9	B10	D6 ∅	D7 ∅
12	308	93	56	9 -0,03	53,3	71	6,3	3,5
16	339	111	60	10,6 -0,03	53,3	70	6,3	4,3
25	372	115	62	10 ±0,05	69,5	90	6,3	4,5

Baugröße	D8 ∅	D9 ∅	H1	H2 ±0,2	H4	H5 ±0,2	H6	H7
12	6,2	13	120	34	40	40	12,5	25
16	8	13	160	44	20	100	20	40
25	10	13	200	75	40	100	20	30

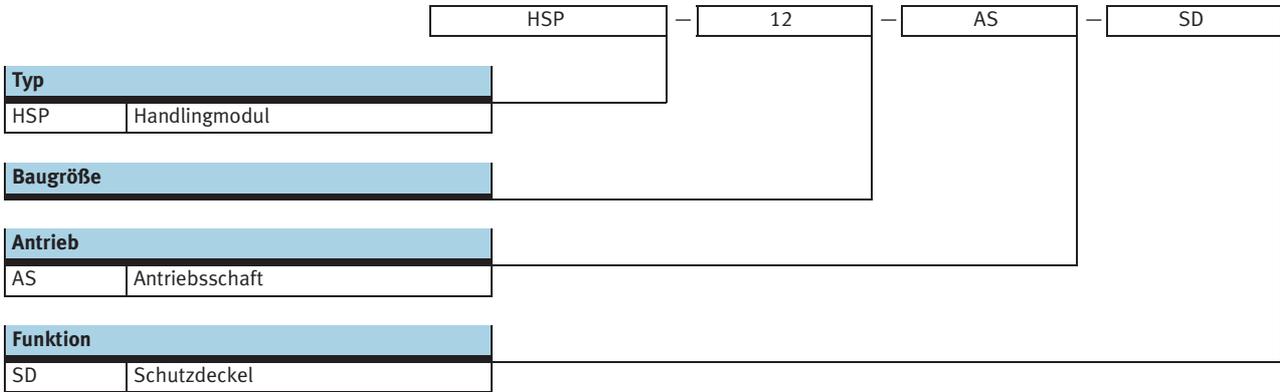
Baugröße	H9	L1 ±0,6	L2 ±0,2	L3	L4	L5	L6	L7
12	44	200	170	7,5	15	85	-	12 -0,01/-0,05
16	65	280	250	7,5	15	75	100	15 -0,01/-0,05
25	101	370	340	7,5	15	30	280	23,2 ±0,05

Baugröße	L8 ±1,2	L9 ±3	L10	R1	T3	∅C1	∅C2	∅C3
12	65	280	150	200	6	6	2	3
16	73	301	200	306	6,5	8	2,5	3
25	80	337	250	484	6,3	8	2,5	4

Bestellangaben HSP-...-AE								
Baugröße	12			16			25	
	Teile-Nr.	Typ		Teile-Nr.	Typ		Teile-Nr.	Typ
I/O-Anschaltung								
ohne Getriebe								
ohne Schutzdeckel	539 536	HSP-12-AE-IO		539 544	HSP-16-AE-IO		539 552	HSP-25-AE-IO
mit Schutzdeckel	539 538	HSP-12-AE-IO-SD		539 546	HSP-16-AE-IO-SD		539 554	HSP-25-AE-IO-SD
mit Winkelgetriebe								
ohne Schutzdeckel	539 537	HSP-12-AE-IO-GE		539 545	HSP-16-AE-IO-GE		539 553	HSP-25-AE-IO-GE
mit Schutzdeckel	539 539	HSP-12-AE-IO-SD-GE		539 547	HSP-16-AE-IO-SD-GE		539 555	HSP-25-AE-IO-SD-GE

Handlingmodule HSP, ohne Antrieb

Typenschlüssel



Handlingmodule HSP, ohne Antrieb

Datenblatt

FESTO

Funktion



-  - www.festo.com/de/Ersatzteilservice

-  - [Reparaturservice](#)

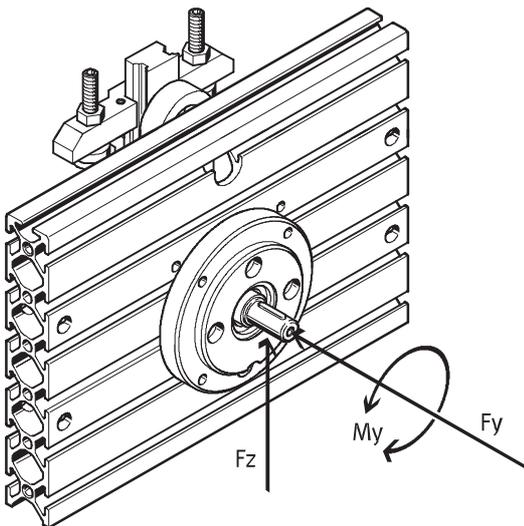


-  - Durchmesser
12, 16 und 25
-  - Y-Hublänge
52 ... 170
-  - Z-Hublänge
20 ... 70

Allgemeine Technische Daten	
Typ	HSP-...-AS
Konstruktiver Aufbau	Antriebsschaft
	Kreuzführung
	zwangsgeführter Bewegungsablauf
Dämpfung	Geräuschkämpfung über Puffer
Befestigungsart	mit Durchgangsbohrung
	mit Nutenstein
Einbaulage	Führungsschiene senkrecht/waagrecht

Gewichte [g]			
Baugröße	12	16	25
HSP-...-AS	1 800	2 700	6 200
HSP-...-AS-SD	2 500	3 200	7 400

Zulässige statische/dynamische Belastungskennwerte



-  - Hinweis
Technischen Daten bezüglich
der Mechanik → 1 / 7.2-21.

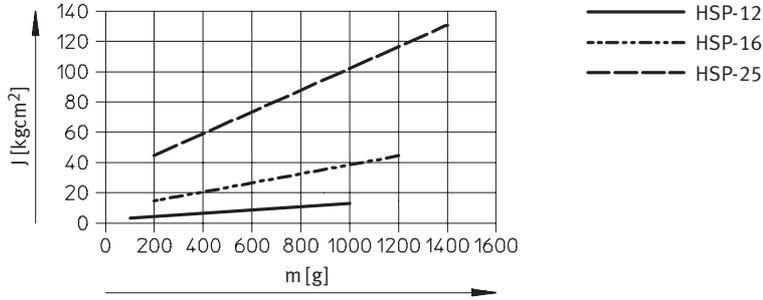
Belastungskennwerte			
Baugröße	12	16	25
max. Axialkraft F_{Yzul}	[N] 18	30	50
max. Radialkraft F_{Zzul}	[N] 45	75	120
max. Antriebsmoment M_{Yzul}	[Nm] 1,25	2,5	5

Handlingmodule HSP, ohne Antrieb

Datenblatt



Massenträgheitsmoment J_0 in Abhängigkeit von der Nutzlast m (für Antriebsauslegung)

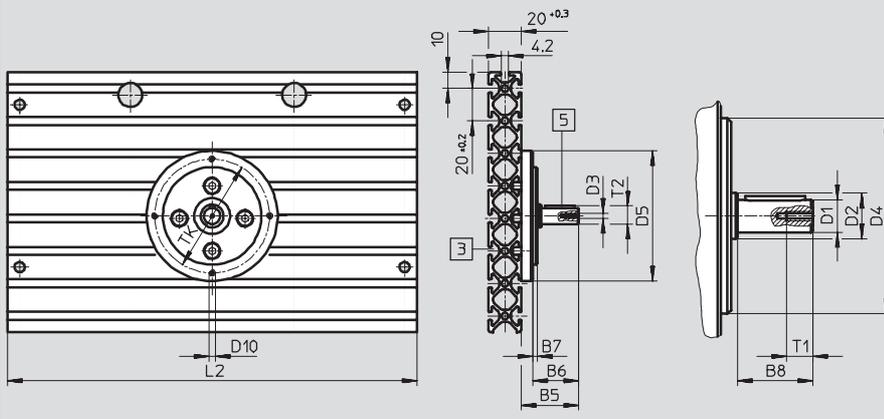


Handhabungseinheiten
Handhabungsmodule

7.2

Abmessungen

Download CAD-Daten → www.festo.com/de/engineering



Grundabmessungen

→ 1 / 7.2-28

3 Befestigungsnut für Nutenstein

5 Passfeder

Baugröße	B5	B6	B7	B8	D1 ∅ g7	D2 ∅	D3
12	29	22	3	17,5	8	12,5	M3
16	35	28	3	23	10	14	M3
25	44	36	4	30	12	17	M4

Baugröße	D4 ∅ f8	D5 ∅	D10	L2 ±0,2	T1	T2 max.	TK ±0,1
12	45	65	M4	170	9	8,8	55
16	60	80	M4	250	9	11,2	70
25	70	95	M5	340	10	13,5	82

Handlingmodule HSP, ohne Antrieb

Datenblatt

FESTO

Bestellangaben HSP-...-AS						
Baugröße	12		16		25	
	Teile-Nr.	Typ	Teile-Nr.	Typ	Teile-Nr.	Typ
ohne Schutzdeckel	533 605	HSP-12-AS	533 613	HSP-16-AS	533 621	HSP-25-AS
mit Schutzdeckel	533 606	HSP-12-AS-SD	533 614	HSP-16-AS-SD	533 622	HSP-25-AS-SD

Handlingmodule HSP

Zubehör



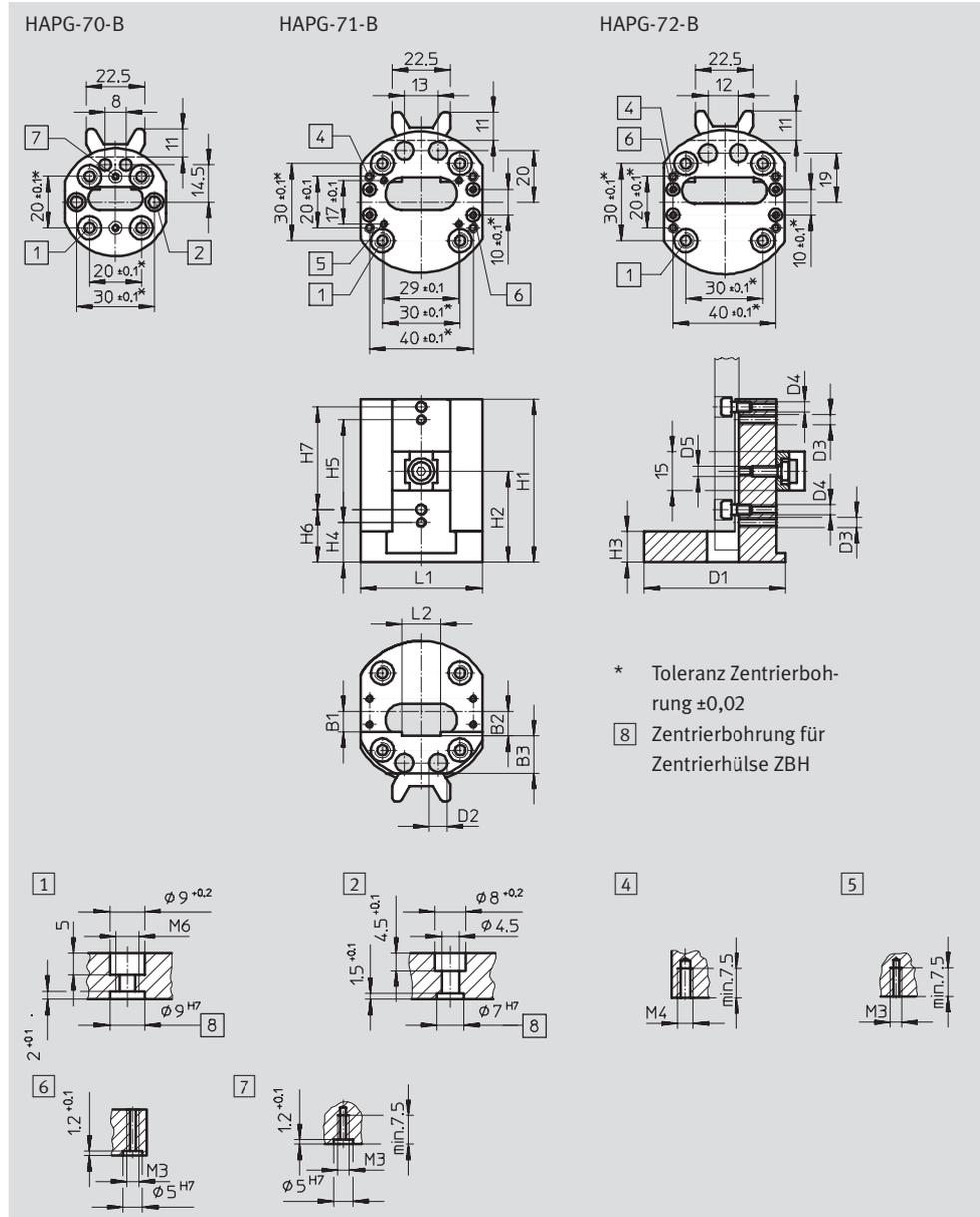
Adapterbausatz HAPG-B

Werkstoff:
Alu-Knetlegierung, eloxiert



Handhabungseinheiten
Handhabungsmodule

7.2



* Toleranz Zentrierbohrung $\pm 0,02$
 [8] Zentrierbohrung für Zentrierhülse ZBH

Abmessungen und Bestellangaben										
Typ	B1	B2	B3	D1	D2	D3	D4	D5	H1	H2
HAPG-70-B	5	6	11,5	42	4,5	-	M3	M4	50	28,5
HAPG-71-B	8	9,5	14,5	56	7	M4	M4	M4	63,5	35,5
HAPG-72-B	8	9,5	15	56	7	-	M4	M4	60	41,5

Typ	H3	H4	H5	H6	H7	L1	L2	Gewicht	Teile-Nr.	Typ
HAPG-70-B	12	-	-	15	25	39	12	55	540 881	HAPG-70-B
HAPG-71-B	12	15,5	40	20,5	40	47	15	110	540 882	HAPG-71-B
HAPG-72-B	12	-	-	20,5	30	47	23,2	115	540 883	HAPG-72-B

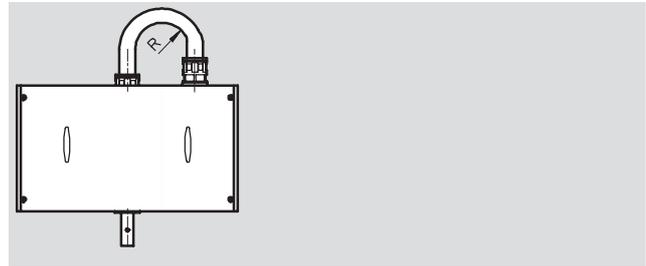
Handlingmodule HSP

Zubehör



Installationsbausatz MKRP

Werkstoff:
 Installationsschlauch/Verschraubung: Polyamid
 Reduzierung/Gegenmutter: Messing, vernickelt
 Adapterwinkel/Halter: Stahl, pulverbeschichtet



Bestellangaben					
für Baugröße	Max. Biegeradius für den Installationsschlauch ¹⁾ R	Schlauch-Innen-Ø [mm]	Gewicht [g]	Teile-Nr.	Typ
12	55	12	150	533 632	MKRP-1
16	75	16,5	160	533 633	MKRP-2
25	75	16,5	160	533 634	MKRP-3

1) Der Installationsschlauch darf zu max. 70% gefüllt werden.

Deckelbausatz BSD-HSP

Werkstoff:
 Alu-Knetlegierung, eloxiert



Abmessungen HSP-...-AP → 1 / 7.2-16
 HSP-...-AE → 1 / 7.2-30
 HSP-...-AS → 1 / 7.2-30

Bestellangaben			
für Baugröße	Gewicht [g]	Teile-Nr.	Typ
12	825	533 635	BSD-HSP-12
16	1 350	533 636	BSD-HSP-16
25	1 770	533 637	BSD-HSP-25

Warteposition BWL-/BWR-HSP für HSP-...-AP

Werkstoff:
 Alu-Knetlegierung, eloxiert



Abmessungen → 1 / 7.2-16

Bestellangaben				
für Baugröße	Position der Warteposition	Gewicht [g]	Teile-Nr.	Typ
12	rechts	75	533 623	BWR-HSP-12
	links	75	533 624	BWL-HSP-12
16	rechts	135	533 625	BWR-HSP-16
	links	135	533 626	BWL-HSP-16
25	rechts	275	533 627	BWR-HSP-25
	links	275	533 628	BWL-HSP-25

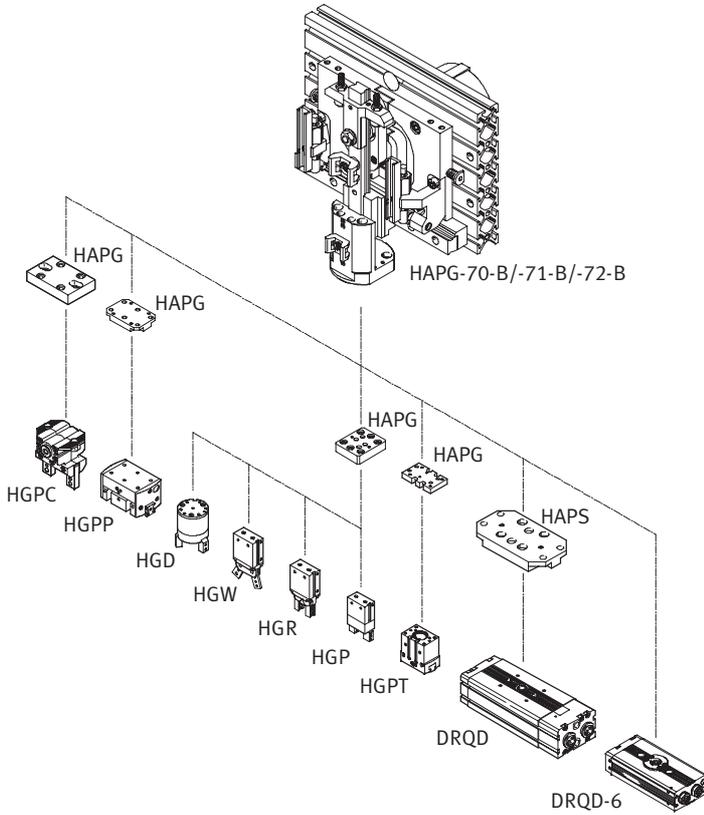
Handlingmodule HSP

Zubehör

FESTO

Adapter-Bausätze für Greifer

Zur Kombination von HSP mit Greifern HG... oder Schwenkantrieb DRQD



Greifer Teile-Nr. Typ	Adapter-Bausatz Teile-Nr. Typ	Benötigte Befestigungselemente	B1	D1	D2	H1	L1
HSP-12-... mit HAPG-70-B							
174 815 HGP-06-A	192 709 HAPG-60-S1	-	12	M3	M5	30	30
174 817 HGR-10-A							
174 818 HGW-10-A							
535 858 HGPT-16-A	537 169 HAPG-75		8	M2,5	3	27	49,6
¹⁾ DRQD-6-...	-	M4 x 20	-				
HSP-16-... mit HAPG-71-B							
174 815 HGP-06-A	192 706 HAPG-37-S1	-	12	M3	M5	42	50
174 817 HGR-10-A							
174 818 HGW-10-A							
197 542 HGP-10-A-B	192 705 HAPG-36-S1		12	M3	M5	42	50
174 819 HGD-16-A							
161 829 HGR-16-A							
161 833 HGW-16-A							
525 658 HGPP-10-A	529 017 HAPG-57 ²⁾		8	M3	M4	33	49,6
187 867 HGPP-12-A	191 900 HAPG-54		12	M3	M5	44	52
535 858 HGPT-16-A	537 169 HAPG-75		8	M2,5	3	27	49,6
535 861 HGPT-20-A							
539 269 HGPC-16-A	191 901 HAPG-55		10	M3	M5	40	62
¹⁾ DRQD-8-...	178 448 HAPS-2 ²⁾		8	M4	M4	28	48
¹⁾ DRQD-12-...							

1) Der Schwenkantrieb DRQD ist ein Baukastenprodukt, konfigurier- und bestellbar → 1 / 4.2-23
 2) Die Zentrierhülsen zur Adaption an den Adapterbausatz HAPG-71-B werden nicht benötigt.

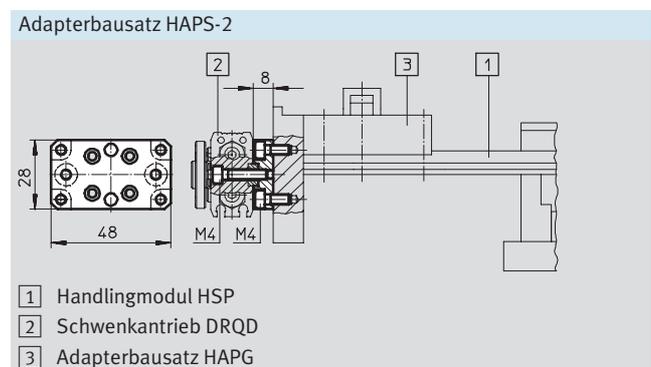
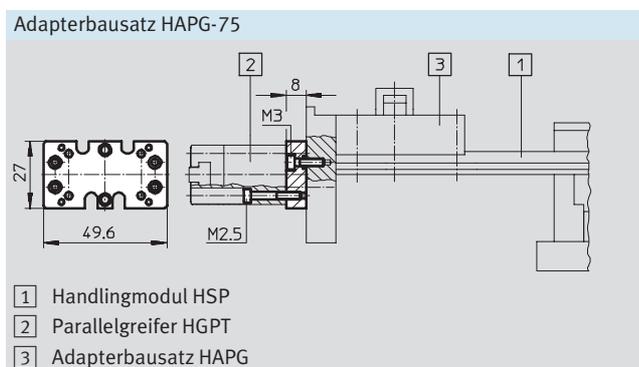
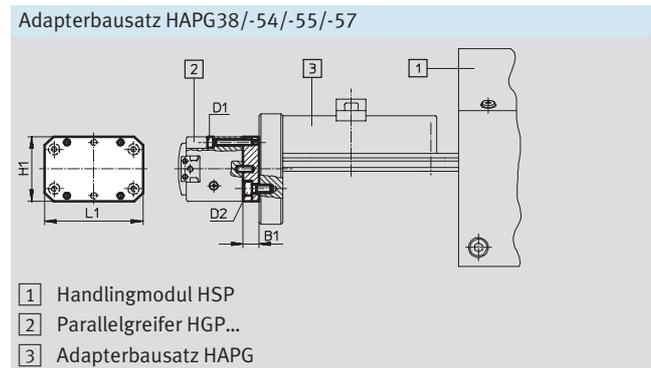
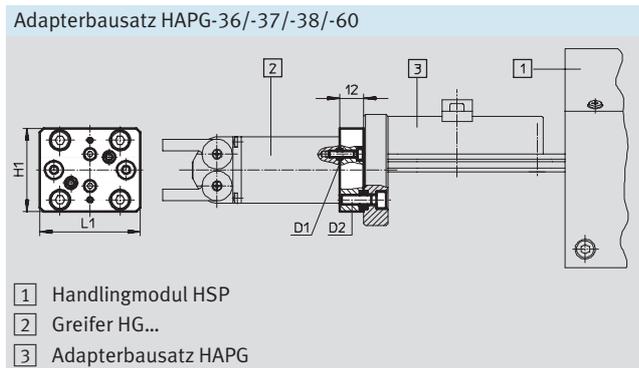
Handlingmodule HSP

Zubehör



Greifer Teile-Nr. Typ	Adapter-Bausatz Teile-Nr. Typ	Benötigte Befestigungselemente	B1	D1	D2	H1	L1
HSP-25-... mit HAPG-72-B							
197 542 HGP-10-A-B	192 705 HAPG-36-S1	-	12	M3	M5	42	50
174 819 HGD-16-A							
161 829 HGR-16-A							
161 833 HGW-16-A							
197 545 HGP-16-A-B	193 922 HAPG-37-S4	-	12	M4	M5	42	50
161 830 HGR-25-A							
161 834 HGW-25-A							
525 658 HGPP-10-A	529 017 HAPG-57 ²⁾	-	8	M3	M4	33	49,6
187 867 HGPP-12-A	191 900 HAPG-54	-	12	M3	M5	44	52
187 870 HGPP-16-A	191 901 HAPG-55	-	10	M3	M5	40	62
535 858 HGPT-16-A	537 169 HAPG-75	-	8	M2,5	3	27	49,6
535 861 HGPT-20-A							
539 271 HGPC-20-A	191 901 HAPG-55	-	10	M3	M5	40	62
1) DRQD-12-...	178 448 HAPS-2 ²⁾	-	8	M4	M4	28	28
1) DRQD-16-...	192 707 HAPG-38	-	12	M4	M5	50	71

- 1) Der Schwenkantrieb DRQD ist ein Baukastenprodukt, konfigurier- und bestellbar → 1 / 4.2-23
 2) Die Zentrierhülsen zur Adaption an den Adapterbausatz HAPG-71-B werden nicht benötigt.



Handlingmodule HSP

Zubehör

FESTO

Handhabungseinheiten
Handhabungsmodule

7.2

Bestellangaben – Näherungsschalter für T-Nut, magnetoresistiv				Datenblätter → www.festo.com/catalogue/sm		
	Befestigungsart	Schalt- ausgang	Elektrischer Anschluss	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Typ
Schließer						
	von oben in Nut einsetzbar, bündig mit Zylinderprofil	PNP	Kabel, 3-adrig	2,5	543 867	SMT-8M-PS-24V-K-2,5-OE
			Stecker M8x1, 3-polig	0,3	543 866	SMT-8M-PS-24V-K-0,3-M8D
			Stecker M12x1, 3-polig	0,3	543 869	SMT-8M-PS-24V-K-0,3-M12
		NPN	Kabel, 3-adrig	2,5	543 870	SMT-8M-NS-24V-K-2,5-OE
Stecker M8x1, 3-polig	0,3		543 871	SMT-8M-NS-24V-K-0,3-M8D		
	längs in Nut einschiebbar, bündig mit Zylinderprofil	PNP	Kabel, 3-adrig	2,5	175 436	SMT-8-PS-K-LED-24-B
			Stecker M8x1, 3-polig	0,3	175 484	SMT-8-PS-S-LED-24-B
Öffner						
	von oben in Nut einsetzbar, bündig mit Zylinderprofil	PNP	Kabel, 3-adrig	7,5	543 873	SMT-8M-PO-24V-K7,5-OE

Bestellangaben – Näherungsschalter für T-Nut, magnetisch Reed				Datenblätter → www.festo.com/catalogue/sm			
	Befestigungsart	Schalt- ausgang	Elektrischer Anschluss	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Typ	
Schließer							
	von oben in Nut einsetzbar, bündig mit Zylinderprofil	kontakt- behafet	Kabel, 3-adrig	2,5	543 862	SME-8M-DS-24V-K-2,5-OE	
				5,0	543 863	SME-8M-DS-24V-K-5,0-OE	
			Stecker M8x1, 3-polig	Kabel, 2-adrig	2,5	543 872	SME-8M-ZS-24V-K-2,5-OE
				0,3	543 861	SME-8M-DS-24V-K-0,3-M8D	
	längs in Nut einschiebbar, bündig mit Zylinderprofil	kontakt- behafet	Kabel, 3-adrig	2,5	150 855	SME-8-K-LED-24	
			Stecker M8x1, 3-polig	0,3	150 857	SME-8-S-LED-24	
Öffner							
	längs in Nut einschiebbar, bündig mit Zylinderprofil	kontakt- behafet	Kabel, 3-adrig	7,5	160 251	SME-8-O-K-LED-24	

Bestellangaben – Verbindungsleitungen			Datenblätter → www.festo.com/catalogue/nebu		
	Elektrischer Anschluss links	Elektrischer Anschluss rechts	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Typ
	Dose gerade, M8x1, 3-polig	Kabel, offenes Ende, 3-adrig	2,5	541 333	NEBU-M8G3-K-2.5-LE3
			5	541 334	NEBU-M8G3-K-5-LE3
	Dose gerade, M12x1, 5-polig	Kabel, offenes Ende, 3-adrig	2,5	541 363	NEBU-M12G5-K-2.5-LE3
			5	541 364	NEBU-M12G5-K-5-LE3
	Dose gewinkelt, M8x1, 3-polig	Kabel, offenes Ende, 3-adrig	2,5	541 338	NEBU-M8W3-K-2.5-LE3
			5	541 341	NEBU-M8W3-K-5-LE3
	Dose gewinkelt, M12x1, 5-polig	Kabel, offenes Ende, 3-adrig	2,5	541 367	NEBU-M12W5-K-2.5-LE3
			5	541 370	NEBU-M12W5-K-5-LE3

Handlingmodule HSP

Zubehör

FESTO

Bestellangaben		Datenblätter → 1 / 10.1-3
	Kurzbeschreibung	Teile-Nr. Typ
Nutabdeckung für T-Nut		
	zum Schutz vor Verschmutzung und Fixierung von Näherungsschalterkabel. Lieferumfang: 2x 0,5 m	151 680 ABP-5-S
Nutenstein für Grundplatte		
	von oben einsetzbar	189 654 HMBN-5-M5

Bestellangaben – Kabel für HSP...-AE			
	Kurzbeschreibung	Kabellänge	Teile-Nr. Typ
	Versorgungskabel	2,5 m	537 931 KPWR-MC-1-SUB-9HC-2,5
		5 m	537 932 KPWR-MC-1-SUB-9HC-5
		10 m	537 933 KPWR-MC-1-SUB-9HC-10
	Steuerkabel für I/O-Ankopplung zum Anschluss an beliebige SPS-Steuerung	2,5 m	537 923 KES-MC-1-SUB-9-2,5
		5 m	537 924 KES-MC-1-SUB-9-5
		10 m	537 925 KES-MC-1-SUB-9-10
	Programmierkabel	2,5 m	537 926 KDI-MC-M8-SUB-9-2,5

Bestellangaben – Software für HSP...-AE		
	Kurzbeschreibung	Teile-Nr. Typ
	Bedienpaket enthält: – CD-Rom – mit Anwenderdokumentation in den Sprachen de, en, es, fr, it, sv – mit Konfigurationssoftware FCT (Festo Configuration Tool) – Kurzbeschreibung Das Bedienpaket ist im Lieferumfang enthalten.	707 753 P.BP-HSP-AE

Bestellangaben – Dokumentation für HSP...-AE			
	Kurzbeschreibung	Sprache	Teile-Nr. Typ
	Beschreibung Anwenderdokumentation, in Papierform, ist nicht im Lieferumfang enthalten.	DE	541 945 P.BE-HSP-AE-IO-DE
		EN	541 946 P.BE-HSP-AE-IO-EN
		ES	541 947 P.BE-HSP-AE-IO-ES
		FR	541 948 P.BE-HSP-AE-IO-FR
		IT	541 949 P.BE-HSP-AE-IO-IT
		SV	541 950 P.BE-HSP-AE-IO-SV

Handhabungseinheiten
Handhabungsmodule

7.2