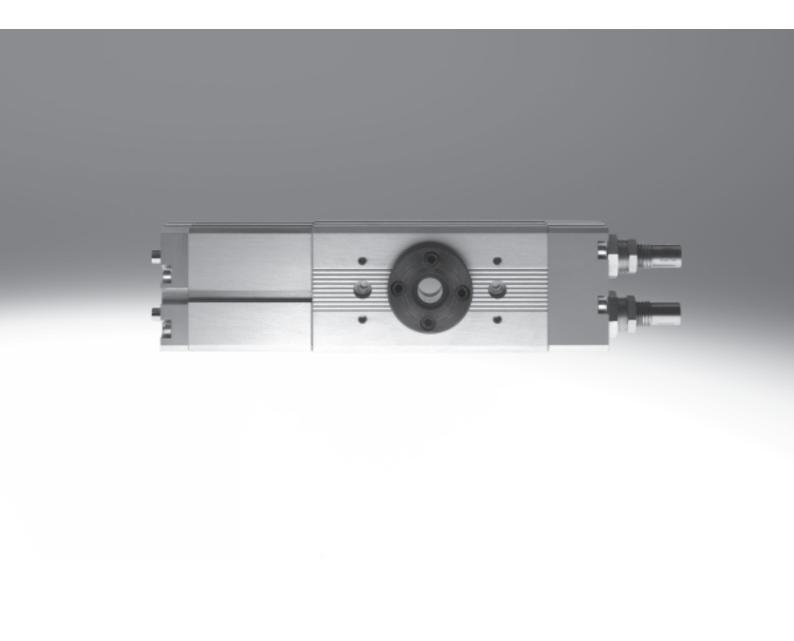
## Actuadores giratorios DRQD/DRQD-B de doble émbolo

## **FESTO**



## Actuadores giratorios DRQD/DRQD-B de doble émbolo

**FESTO** 

Características

#### **Datos generales**

- Sistema de piñón y cremallera
- Gran precisión
- Gran rigidez
- Mayor velocidad sin holguras
- Diámetro del émbolo 6 ... 50 mm
- Momento de giro 0,16 ... 50 Nm
- Ángulo de giro 0 ... 360°
- Conexiones definidas
- Ajuste de posiciones finales
   -60 ... +6°
- Ajuste de posiciones finales con amortiguación final P1J -320 ... +6°
- Conexión de aire comprimido en un sólo lado
- Montaje variable
- Ideal para tareas de manipulación

## **Numerosas variantes**

Eje con chaveta



• Diámetro del émbolo 6 ... 50 mm

### Eje hueco con brida



• Diámetro del émbolo 6 ... 50 mm

## Amortiguación regulable en ambas posiciones finales



- Diámetro del émbolo 16 ... 50 mm
- PPVJ: amortiguación neumática ajustable
- YSRJ: amortiguador hidráulico, autorregulable
- Diámetro del émbolo 16 ... 32 mm
- P1J: amortiguadores elásticos, ajustable

### Posición intermedia



- Diámetro del émbolo 16 ... 50 mm
- Permite el posicionamiento del eje de salida en una posición intermedia

### Detección de posiciones



- Diámetro del émbolo 6 ... 50 mm
- Para diámetro de émbolo 6 ... 12 mm: Detectores de posición SME/SMT-10
- Para diámetro de émbolo
   16 ... 50 mm:
   Detectores de posición SME/SMT-8

### Adaptadores para pinzas y combinaciones de actuadores



• Diámetro del émbolo 6 ... 50 mm

## Paso para tubos flexibles



- Diámetro del émbolo 6 ... 50 mm
- Tendido de los tubos flexibles sencillo y en poco espacio mediante eje hueco con brida
- DRQD-...-SD... 2 ... 8 tubos flexibles



- Diámetro del émbolo 16 ... 50 mm
- Tendido de los tubos flexibles sencillo y cables en poco espacio mediante eje hueco con brida
- DRQD-...-E... 2 ... 4 tubos y 2 ... 4 cables eléctricos

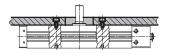
### Posibilidades de montaje

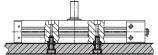
Mediante taladros

2



con rosca en el perfil del cuerpo

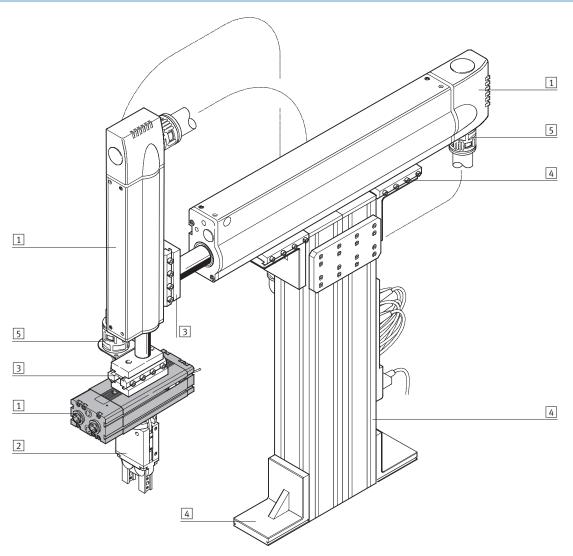




# Actuadores giratorios DRQD/DRQD-B de doble émbolo Ejemplo de sistema



## Producto del sistema de la técnica de manipulación y montaje



Eleme	ntos del sistema y accesorios		
		Descripción resumida	→ Página/Internet
1	Actuadores	Múltiples combinaciones posibles con los módulos del sistema para manipulación y montaje	actuador
2	Pinzas	Múltiples variantes posibles con los módulos del sistema para manipulación y montaje	pinza
3	Adaptador	Para conexiones actuador/actuador y actuador/pinza	conjunto de adaptador
4	Componentes básicos	Perfiles y uniones de perfiles y uniones perfil/actuador	elementos básicos
5	Componentes para la instalación	Para tender y guiar los cables y tubos flexibles de modo claro y fiable	conjunto de adaptadores
-	Ejes	Múltiples combinaciones posibles con los módulos del sistema para manipulación y montaje	ejes
-	Motores	Servomotores y motores paso a paso, con o sin reductor	motor

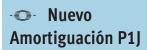
## -O- Nuevo Amortiguación P1J

## Actuadores giratorios DRQD/DRQD-B de doble émbolo Cuadro general de productos

**FESTO** 

Función	Ejecución	Tipo	del émbolo	Ángulo de giro	Margen de ajuste en las posiciones finales [°]	Detección de posiciones	Ajuste de las posiciones finales con anillos amortigua- dores elásticos en los finales de carrera J
Doble efecto	Tipo básico						
		DRQD-B	6, 8, 12	90 180	-20 +6 -60 +6	•	•
			32	180 360 0 340	−320 +6	•	-
		DRQD	40, 50	90 180 360 0 340	-20 +6	•	-

Función	Ejecución	Tipo	Diámetro	Salida del eje		
			del émbolo	Eje con chaveta	Eje hueco con brida	Adaptador integrado para
						el montaje directo de pinzas
			[mm]	ZW	FW	A
Doble efecto	Tipo básico					
		DRQD	6, 8, 12			
	Gr			•	•	•
		DRQD-B	16, 20, 25, 32			-
	, and the second	DRQD	40, 50	•	•	-



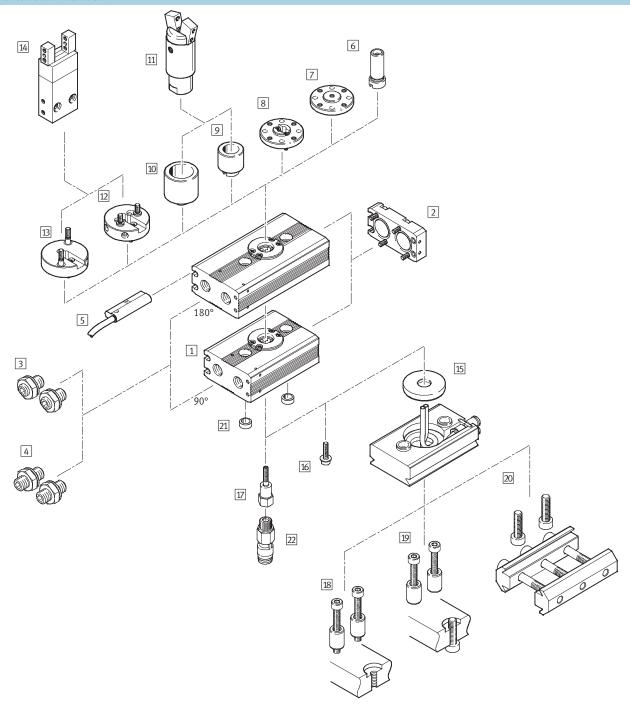
# Actuadores giratorios DRQD/DRQD-B de doble émbolo Cuadro general de productos

**FESTO** 

Tipo	Diámetro	Forma de amortiguación		Conexión neumática		
	del émbolo	Amortiguación neumática, ajustable	Amortiguadores elásticos, ajustable	Amortiguador hidráulico, autorregulable	Lado izquierdo	Lado derecho
	[mm]	PPVJ	P1J	YSRJ	AL	AR
Tipo básico						
DRQD	6, 8, 12	-	-	-	-	•
DRQD-B	16, 20, 25, 32	•	•	•	•	•
DRQD	40, 50	•	-	•	•	•

Tipo	Diámetro del émbolo	Posición intermedia	Paso para tubos flexibles	Conjuntos de adaptadores para pinzas	→ Página/Internet
	[mm]	<b>Z1</b>	SD, E		
Tipo básico					
DRQD	6, 8, 12	-	•	•	6
DRQD-B	16, 20, 25, 32	•	•	•	22
DRQD	40,50	•	•	•	22

## Diámetro del émbolo de 6 ... 12



## Actuadores giratorios DRQD-6 ... 12, de doble émbolo Cuadro general de periféricos

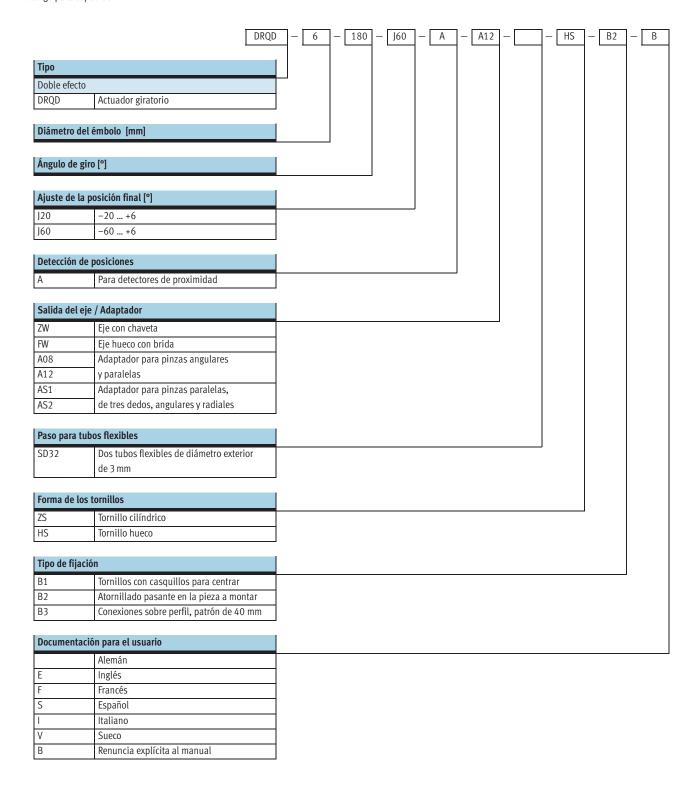


Vari	antes, elementos de montaje y acces	orios				
		Descripción resumida	Diámetro	Diámetro del émbolo		→ Página/Internet
			6	8	12	
1	Parte central	Parte central para ángulos de giro de 90° ó 180°	-	-	•	9
2	Culata lado amortiguación	Con función de distribución para el aire comprimido		•	-	
3	Ajuste de las posiciones finales J20	Amortiguación elástica en las posiciones finales. Posiciones finales regulables (-20 +6°)	-	•	•	
4	Ajuste de las posiciones finales J60	Amortiguación elástica en las posiciones finales. Posiciones finales regulables (-60 +6°)	•	•	•	
5	Detección de posiciones A	Sin contacto mediante detector SME/SMT-10		-	•	63
6	Eje con chaveta ZW <sup>1)</sup>	Hueco con chaveta	•	•	•	9
7	Eje hueco con brida FW <sup>1)</sup>	Hueco		•	•	
8	Eje hueco con brida FW-SD32	Hueco, con paso para eje con brida	_	-	•	
9	Adaptador A08 <sup>2)</sup>	Para pinzas HGWM-08G8 y HGPM-08G8	-	-	•	
10	Adaptador A12 <sup>2)</sup>	Para pinzas HGWM-12G8 y HGPM-12G8		-	•	
11	Pinzas HGPM/HGWM	HGPMG8 und HGWMG8		•	•	pinza
12	Adaptador AS1	Para pinzas HGP-06-A, HGR-10-A y HGW-10-A	-	•	•	9
13	Adaptador AS2	Para pinzas HGD-16-A	-	•	•	
14	Pinzas HGP/HGD/HGR/HGW	HGP-06-A, HGD-16-A, HGR-10-A, HGW-10-A	_	•	•	pinza
15	Paso para tubos flexibles SD32	2 tubos flexibles con diámetro exterior de 3 mm	-	•	•	14
16	Tornillo cilíndrico ZS	Fijación de ZW y FW		•	•	9
17	Tornillo hueco HS	Fijación de ZW, FW, A08, A12 y alimenta- ción de aire para piezas a montar	•	•	•	
18	Tipo de fijación B1	Para conexión DRQD/FW-SD32: Tornillos con casquillos para centrar	•	•	•	
19	Tipo de fijación B2	Para conexión DRQD/FW-SD32: Atorni- llado pasante en la pieza a montar	•	•	•	
20	Tipo de fijación B3	Para conexión DRQD/FW-SD32: Conexiones sobre perfil, patrón de 40 mm	•	•	•	
21	Casquillo para centrar ZBH	Para centrar (2 unidades incluidas en el suministro del DRQD)		•	•	14
22	Racor rápido giratorio <sup>3)</sup> QS	Racores Quick-Star giratorios con rodamiento de bolas	-	-		

El tornillo cilíndrico ZS se incluye en el suministro. El tornillo hueco HS tiene que pedirse por separado
 Únicamente en combinación con tornillo hueco HS. El tornillo hueco HS tiene que pedirse por separado
 Para el paso de aire en combinación con HS



Código para el pedido





Hoja de datos

### Función

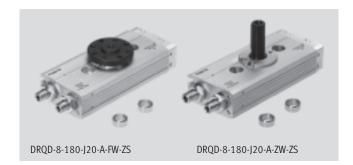


- **Ø** - Diámetro 6 ...12 mm

- **=** - Fuerza 0,16 ... 0,76 Nm

#### Variantes

- Ángulos de giro de 90° y 180°
- Eje con chaveta o con brida
- Adaptador para pinzas
- Ajuste de posiciones finales
- Detección de posiciones
- Paso de eje con brida
- Diversas formas de montaje





Datas tásuisas sanavalas					
Datos técnicos generales		1.		l	
Diámetro del émbolo		6	8	12	
Conexión neumática		M3			
	HS	M5			
	SD32	-	QS3 para diám	etro exterior del tubo flexible de 3 mm	
Construcción		Actuador giratorio con doble émbolo y accionamiento mediante piñón y cremallera			
Amortiguación		Amortiguadores elástico	os en ambos lados		
Detección de posiciones		Para detectores de prox	imidad		
Tipo de fijación		Mediante taladros			
		Con rosca interior			
Posición de montaie		Indistinta			

6 11 1 6 1 1 1								
Condiciones de funcionamiento y del entorno								
Diámetro del émbolo			6	8	12			
Fluido			Aire comprimido filtrado, lubricado o	sin lubricar				
Presión de funcionamiento	[bar]		1 8					
		SD32	-	1,5 8	-			
Margen de ajuste en las posicio-	[°]	J20	-20 +6					
nes finales por posición final		J60	-60 +6					
Frecuencia de giro máxima	[Hz]	90°	5	4	3			
admisible con 6 bar			180°	3,5	2,5	2		
(para el ciclo completo del			-,-	·				
movimiento)		SD32	_	Reducción de máximo 5% en relación con los valores antes indi				
Precisión de repetición	[°]		< 0,2					
Temperatura ambiente <sup>1)</sup> [°C]			-10 +60					
Clase de resistencia a la corrosión	<sup>(2)</sup>		1					
ATEX			Tipos especiales → www.festo.com					

Tener en cuenta las condiciones de funcionamiento de los detectores
 Clase de resistencia a la corrosión 1 según norma de Festo 070

Clase de resistencia a la corrosión 1 según norma de Festo 070
 Válida para piezas expuestas a peligro de corrosión. Protección para transporte y almacenamiento. Piezas con superficies sin fines decorativos, por ejemplo, por encontrarse en el interior o detrás de tapas o contratores.

# Actuadores giratorios DRQD-6 ... 12, de doble émbolo Hoja de datos

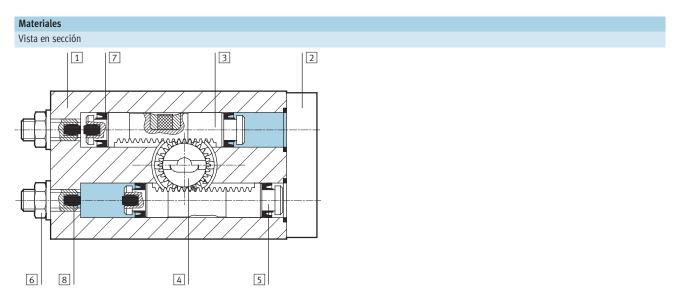


Fuerzas y momentos de giro								
Diámetro del émbolo			6	8	12			
Momento teórico de giro	[Nm]		0,16	0,33	0,76			
con 6 bar		SD32	-	0,28	0,72			
			- 🋊 - Advertencias: Si en la posi	ción final actúa un momento en contra	de la dirección de giro, deberá			
			seleccionarse un actuador	con un momento teórico doble.				
Pesos radiales y axiales máximos			Diagramas → 13					
admisibles								
Momento de inercia máximo	[kgm <sup>2</sup> ]		0,075 x 10 <sup>-4</sup>	$0,25 \times 10^{-4}$	$0.7 \times 10^{-4}$			
admisible de la masa			Datos válidos para las variantes ZW,	FW, A sin pinza y sin estrangulación.				

Pesos [g]					
Diámetro del émbolo			6	8	12
Parte central	90°	J20	66	90	145
		J60	67	92	148
	180°	J20	82	111	177
		J60	83	113	180
Salida del eje		ZW	2	4	·
		FW	4	7	
Adaptador		A08	6	11	
		A12	6	11	
		AS1	-	13	
		AS2	-	15	
Tornillos		ZS	1		
		HS	4		5
Paso para tubos flexibles		SD32	-	71	·
Montaje en combinación con		B1	-	17	
SD32		B2	-	17	18
		B3	-	81	

# Actuadores giratorios DRQD-6 ... 12, de doble émbolo Hoja de datos

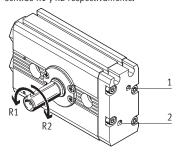




Dián	netro del émbolo	6	8	12
1	Camisa del cilindro (parte central)	Aluminio anodizado		
2	Culata lado amortiguación	Aluminio anodizado		
3	Cremallera	Aluminio anodizado		
4	Acoplamientos	Acero inoxidable, dientes fresado	S	
5	Émbolo	Aluminio anodizado		
6	Perno roscado, tuercas hexagonales	Acero cincado		
7	Segmento	Caucho nitrílico	Poliuretano	
8	Topes para la amortiguación en las posiciones finales	Caucho nitrílico		
-	Tubo flexible DUO en espiral	Poliuretano		
-	Chaveta	Acero		
-	Tornillo hueco, casquillos para centrar	Acero inoxidable		
-	Juntas estáticas	Acero, caucho nitrílico		
-	Materiales	Sin cobre, PTFE ni silicona		

## Sentido de giro del eje de salida

La aplicación de presión en las conexiones 1 y 2 provoca un giro en sentido R1 y R2 respectivamente.



**FESTO** 

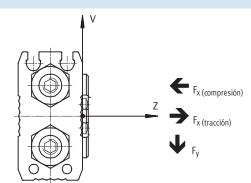
Hoja de datos

## Pesos radiales y axiales máximos admisibles en el eje de accionamiento

## Carga combinada

Un actuador giratorio DRQD-8-... debe ser sometido a una carga estática radial  $F_y$ = 60 N, aplicada a una distancia de Z = 5 mm del cuerpo y a

una carga axial  $F_{x*}$ , compresión = 30 N, aplicada a una distancia de V = 12 mm del eje ( $\rightarrow$  dibujo derecha).



Pregunta:	Respuesta:		
¿Es posible someter a un actuador giratoriodel tipo DRQD-8 a estas cargas estáticas combinadas?	Siendo la distancia Z = 5 mm, según el diagrama 1 (→ 13) se obtiene una fuerza radial máxima admisible de	F <sub>y</sub> , máx. (estát.) (5) = 193 N. Siendo la distancia V = 12 mm, según el dia- grama 3 (→ 13) se obtiene una	fuerza axial máxima $F_{x}$ , compresión máx. (estát.) (12) = 169 N.

## Tratándose de cargas combinadas, se aplica la siguiente ecuación:

$$\frac{F_{y\;(z)}}{F_{y,\;máx.\;(z)}} + \frac{F_{x,\;compresión\;(v)}}{F_{x,\;compresión,máx.\;(v)}} + \frac{F_{x,\;tracción\;(v)}}{F_{x,\;tracción,máx.\;(v)}} \leq \ 1$$

### Valores conocidos:

$$\begin{split} F_{y(5)} &= 60 \text{ N} \\ F_{x, \text{ compresión (estática)}} (12) &= 30 \text{ N} \\ F_{y, \text{ máx. (estática)}} (5) &= 193 \text{ N} \\ F_{x, \text{ máx. (estática)}} (12) &= 169 \text{ N} \end{split}$$

## Valores aplicados:

$$\frac{60 \text{ N}}{193 \text{ N}} + \frac{30 \text{ N}}{169 \text{ N}} \le 1$$
$$0,311 + 0,178 \le 1$$

 $0,489 \le 1$ 

Lo que significa que el actuador puede ser sometido a las cargas estáticas arriba indicadas.

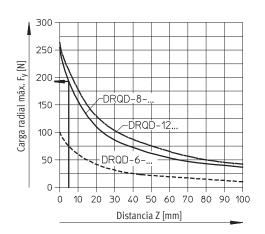


Hoja de datos

## Carga radial estática máxima admisible

## Diagrama 1

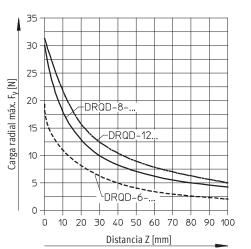
 $F_{y, \text{máx. (estática)}} = f_{(z)}$ 



## Carga radial dinámica máxima admisible

Diagrama 2

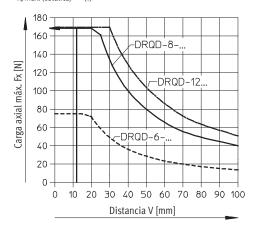
 $F_{y, máx. (dinámica)} = f_{(z)}$ 



## ${\bf Carga\ axial\ estática\ de\ compresión\ y\ tracción\ máxima\ admisible}$

### Diagrama 3

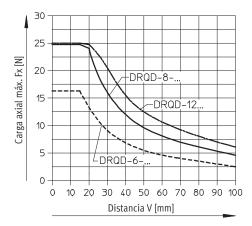
 $F_{x, \text{máx. (estática)}} = f_{(v)}$ 



## Carga axial dinámica de compresión y tracción máxima admisible

#### Diagrama 4

 $F_{x, \text{máx. (din.)}} = f_{(v)}$ 





Hoja de datos

## Paso para tubos flexibles

Un tubo flexible DUO (dos tubos soldados, cada uno con diámetro exterior de 3 mm) pasa a través del eje hueco con brida. La alimentación de presión se realiza a través de los racores de la

placa admisión. Únicamente podrán utilizarse racores enchufables Quick-Star para conectar los tubos flexibles en espiral a las unidades consumidoras (p. ej. pinzas).

## DRQD-...-SD...

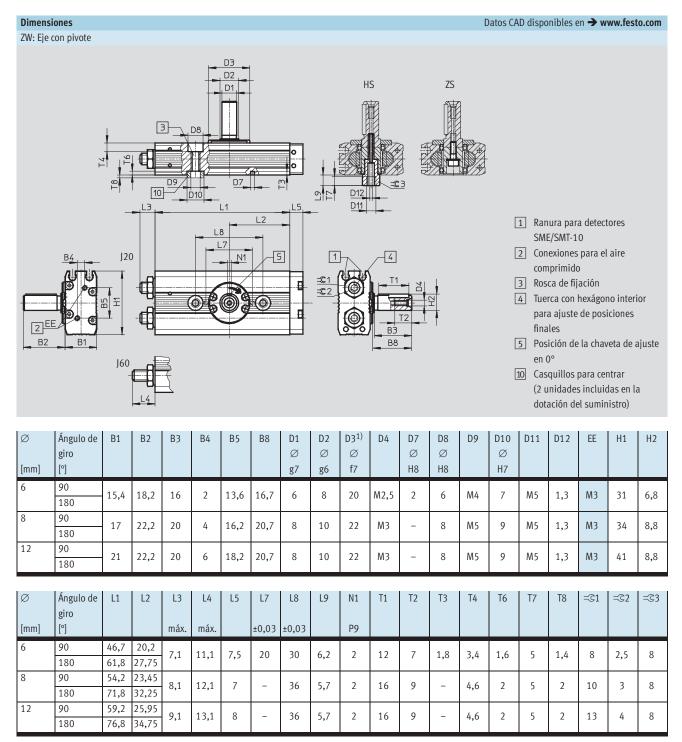


- Para diámetros émbolo de 8 ... 12
- Es posible obtener ángulos de giro de hasta 180°
- 1 tubo DUO

Datos técnicos			
Diámetro del émbolo		8	12
Cantidad de tubos en espiral		1 tubo DUO	
Caudal nominal por tubo flexible	[l/min]	mín. 70	
Consumo teórico de aire por tubo	[cm <sup>3</sup> ]	5,3	
flexible con 6 bar			
Presión de funcionamiento en	[bar]	0 10 (con −10 +30 °C)	
función de la temperatura		0 9 (con +30 +40 °C)	
ambiente		0 7 8 (con +40 +60 °)	
Racores para la conexión a la		QS3 para diámetro exterior del tubo flexible de 3 mm	
unidad consumidora			



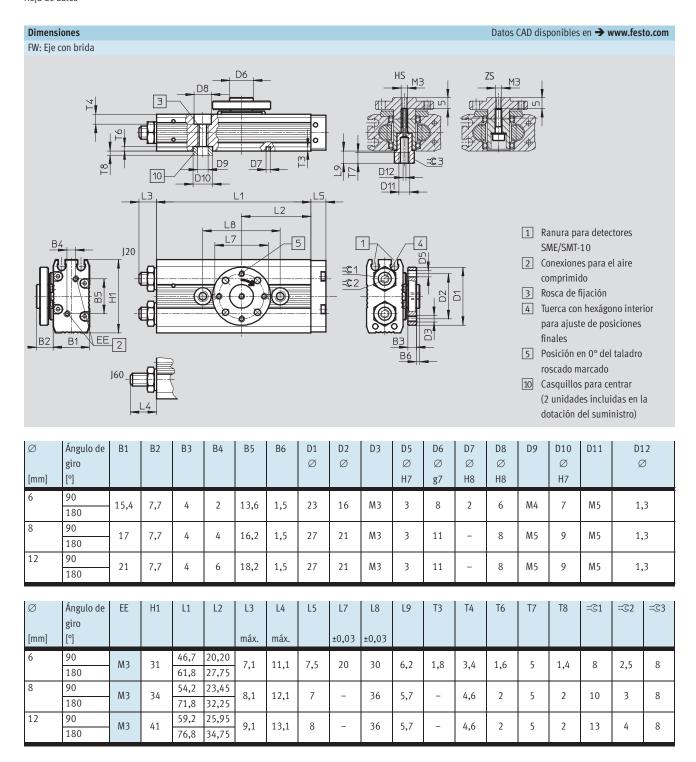
Hoja de datos



<sup>1)</sup> Posibilidad de centrar con D3

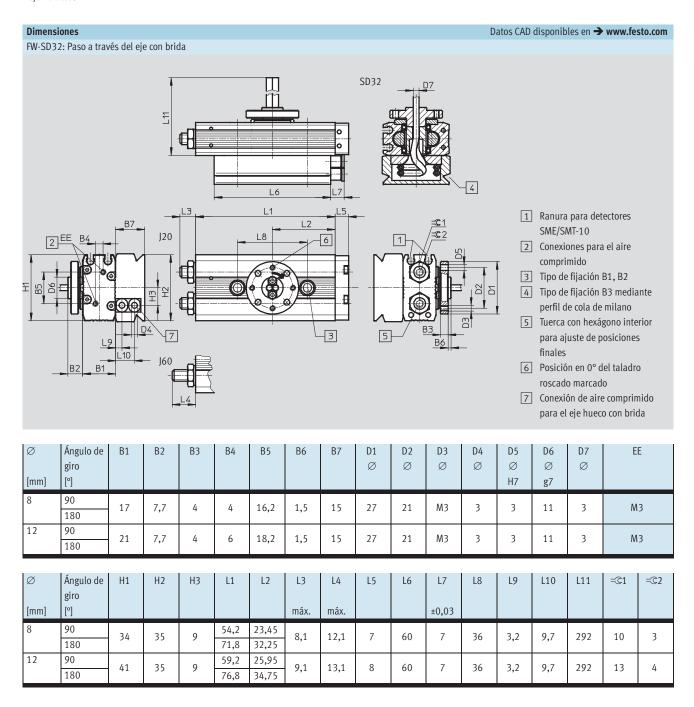


Hoja de datos



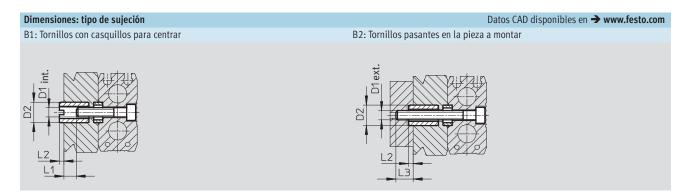


Hoja de datos

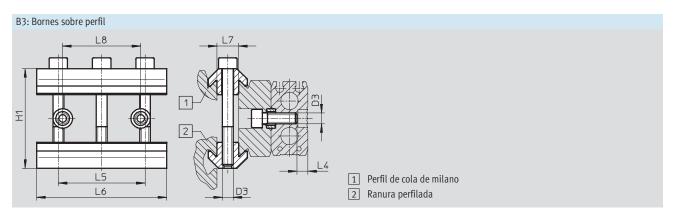


## Actuadores giratorios DRQD-6 ... 12, de doble émbolo Hoja de datos





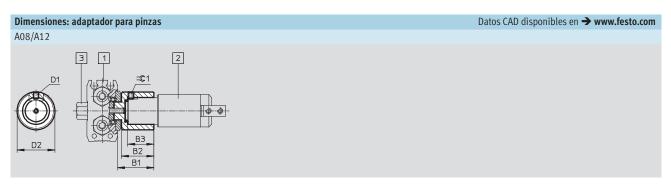
diámetro	Ángulo de giro [°]	D1	D2 ∅ h7	L1	L2	L3
8	90 180	M4	0	4,9	2	8,2
12	90 180	1414	y	5,9	2	9,2



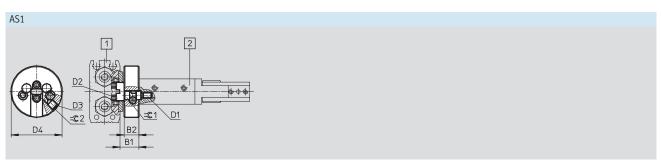
Para	Ángulo de	D3	H1	L4	L5	L6	L7	L8
diámetro	giro							
[mm]	[°]						+0,1	±0,03
8	90			E				
	180	M5	46	,	40	60	10	36
12	90	CIM	40	0	40	00	10	30
	180			J J				

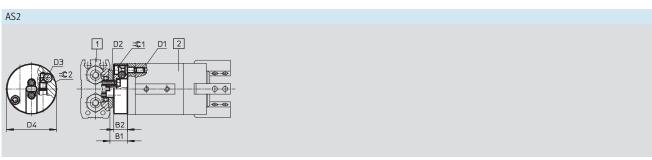
## Actuadores giratorios DRQD-6 ... 12, de doble émbolo Hoja de datos





Para adapta- dores	Accionamiento	Pinzas	Forma de los tornillos	B1	B2	B3 ±0,03	D1	D2 Ø	<b>=</b> ©1
A08	DRQD-6 DRQD-8 DRQD-12	HGWM-08G8 HGPM-08G8	HS	15,2	13	9,6	M3	16	1,5
A12	DRQD-6 DRQD-8 DRQD-12	HGWM-12G8 HGPM-12G8	HS	20,2	18	14,6	M3	21	1,5





Para adapta- dores	1 Accionamiento	2 Pinzas	B1	B2	D1	D2	D3	D4 Ø	<b>=</b> ©1	<b>=</b> ©2
AS1	DRQD-8 DRQD-12	HGP-06 HGR-10 HGW-10	10,2	8	M3	M2	M4	28	2,5	2
AS2	DRQD-8 DRQD-12	HGD-16	10,2	8	M3	M2	M4	29	2,5	2

## Actuadores giratorios DRQD-6 ... 12, de doble émbolo Referencias: productos modulares



M Indicacione	s mínimas									
N° de artículo	Función	Tamaño		Ángulo de giro		Ajuste de las posiciones finales		Detección de posiciones		Salida del eje / Adaptador
187 431	DRQD	6	-	90		J20		Α		ZW
187 432		8		180		J60				FW
187 433		12								A08
										A12
										AS1
										AS2
Ejemplo de										
pedido										
187 432	DRQD	- 8	_	180	] -	J60	_	Α	1 -	A12

Tal	olas para realizar los pedidos							
Tar	naño	6	8	12	Condicio- nes	Código		Entrada código
M	N° de artículo	187 431	187 432	187 433				
	Función	Actuador giratorio con doble	émbolo			DRQD		DRQD
	Diámetro del émbolo [mm]	6	8	12				
	Ángulo de giro	90°				-90		
		180°				-180		
	Ajuste de las posiciones finales	Margen de ajuste +6°/-20°				-J20		
		Margen de ajuste +6°/-60°				-J60		
	Detección de posiciones	Para detectores de proximida	d			-A	Ŀ	-A
	Salida del eje / Adaptador	Eje con chaveta			1	-ZW		
		Eje hueco con brida			2	-FW		
		Adaptador para HGWM-08	Adaptador para HGPM-08/H	HGWM-08	3	-A08		
		Adaptador para HGWM-12	Adaptador para HGPM-12/H	HGWM-12	3	-A12		
		-	Adaptador para HGW/HGR-10-A, HGP-6-A		4	-AS1		
Ψ		-	Adaptador para HGD-16-A		4	-AS2		

1 ZW	No con paso para tubos flexibles SD32	3 A08, A12	No con paso para eje con brida SD32
	Sólo con tornillos tipo ZS, HS		Sólo con tornillos tipo HS
2 <b>FW</b>	Necesario para paso para tubos flexibles SD32	4 AS1, AS2	Necesario para paso de eje con brida SD32
	Sólo con tornillos tipo ZS, HS		No con tornillos tipo ZS, HS

Continúa: código de pedido							
DRQD	-	-	-	_	Α	-	

# Actuadores giratorios DRQD-6 ... 12, de doble émbolo Referencias: productos modulares



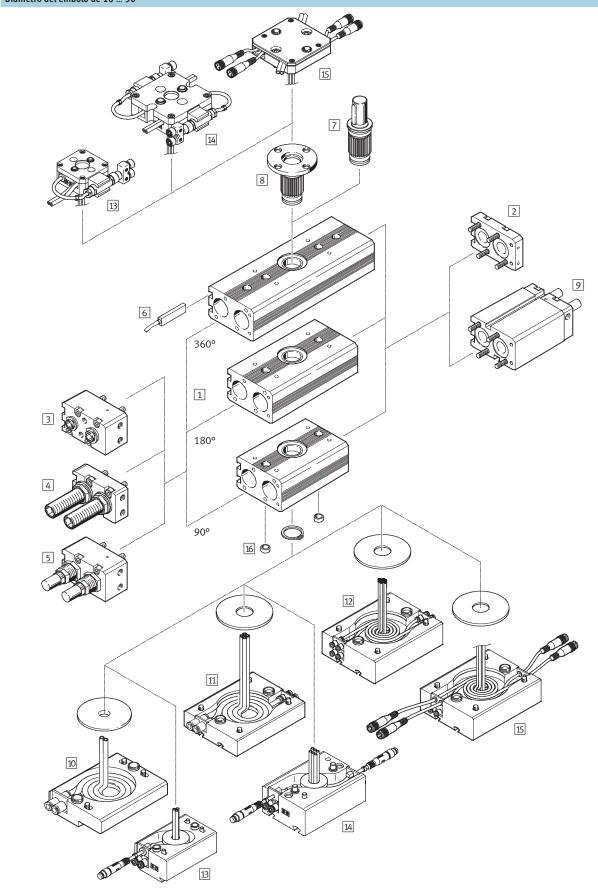
<b>→</b>	O Opcional			
	Paso para tubos flexibles	Forma de los tornillos	Tipo de fijación	Documentación para el usuario
	SD32	ZS	B1	E
		HS	B2	F
			B3	S
				1
				V
				В
-	SD32 -	HS -	B2 -	В

Tal	blas para realizar los pedidos						
Tar	maño	6	8	12	Condicio- nes	Código	Entrada código
0	Paso para tubos flexibles	-	Dos tubos flexibles con diáme	etro exterior de 3 mm	5	-SD32	
	Forma de los tornillos	Tornillo cilíndrico				-ZS	
		Tornillo hueco				-HS	
	Tipo de fijación	-	Tipo de montaje 1		6	-B1	
		-	Tipo de montaje 2		6	-B2	
		-	Tipo de montaje 3		6	-B3	
	Documentación para el usuario;	Inglés				-E	
	idioma alternativo	Francés				-F	
	(estándar: alemán)	Español				-S	
		Italiano				-1	
		Sueco				-V	
		Renuncia explícita al manual				-B	

5 <b>SD32</b>	Sólo con tipo de fijación B1, B2, B3	6 B1, B2, B3	Sólo con paso para tubos flexibles SD3
J 3032	Solo con apo de njucion 51, 52, 53	0 01,02,03	Joio con paso para tabos rickibies so

	Continúa: código de pedido				
-		-	-	-	

## Diámetro del émbolo de 16 ... 50



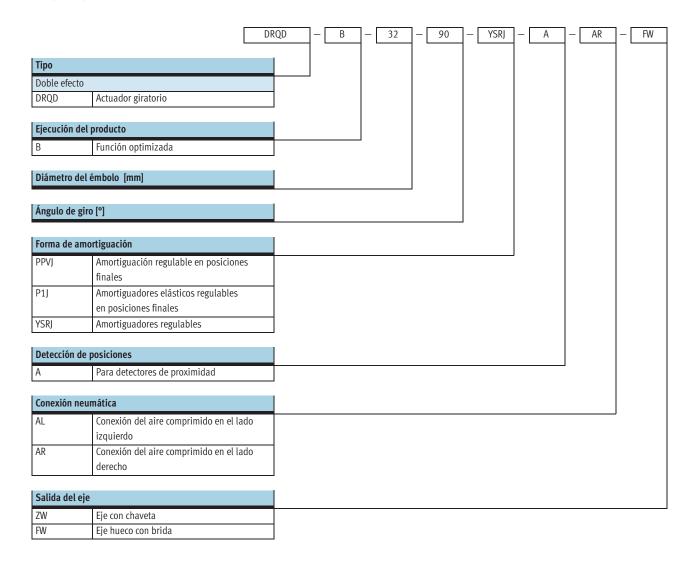
## Actuadores giratorios DRQD-B-16 ... 32, DRQD-40 ... 50, de doble émbolo Cuadro general de periféricos



Varia	antes, elementos de montaje y a	ccesorios							
		Descripción resumida	Diáme	tro del én	nbolo				→ Página/Internet
			16	20	25	32	40	50	
1	Parte central	Parte central para ángulos de giro de							58
		90°, 180° ó 360°	_		_	_	_		
2	Culata posterior	Con función de distribución para el aire							
		comprimido		<u> </u>					
3	Culata lado amortiguación	Amortiguación elástica en las posiciones							
	PPVJ	finales. Posiciones finales regulables		-	-	-	-	-	
		(-20 +6°)							
4	Culata lado amortiguación	Amortiguadores ajustables. Posiciones					_	_	
	P1J	finales regulables							
5	Culata lado amortiguación	Amortiguación ajustable. Posiciones							
	YSRJ	finales regulables (-20 +6°)			_	_			
6	Detección de posiciones	Sin contacto mediante detector							63
	A	SME-/SMT-8	_		_	_	_		
7	Eje con chaveta	Con chaveta de ajuste							58
	ZW		_		_	_	_		
8	Eje hueco con brida	Hueco, con paso para eje con brida							
	FW		_	-	-	-	_	-	
9	Posición intermedia	Posición central en el medio de los							35
	Z1	ángulos de giro nominales de 90° y 180°		-	-	-	-	-	
		(±10°)							
10	Paso para tubos flexibles	2 tubos flexibles con diámetro exterior					_		36
	SD32, SD42	de 3 ó 4 mm	_	-	-	-	_	-	
	Paso para tubos flexibles	2 tubos flexibles con diámetro exterior	_	_	_				
	SD62	de 6 mm	_	_	_	_	_	-	
11	Paso para tubos flexibles	4 tubos flexibles con diámetro exterior		_	_	_			
	SD64	de 6 mm	_	_	_	_	_		
12	Paso para tubos flexibles	8 tubos flexibles con diámetro exterior	_	_	_	_			
	SD48	de 4 mm	_	_	_	_	_		
13	Paso para tubos flexibles	2 tubos flexibles de diámetro exterior							
	E422	de 4 mm, 1 cable de 4 contactos y			_	_	_	_	
		2 cables de 3 contactos							
14	Paso para tubos flexibles	4 tubos flexibles de diámetro exterior							
	E444	de 4 mm, 2 cables de 4 contactos	_	_	-		_	-	
		y 4 cables de 3 contactos							
15	Paso para tubos flexibles	4 tubos flexibles de diámetro exterior						1	1
	E644	de 6 mm y 4 cables de 3 contactos	_	_	_	_		-	
								1	
16	Casquillo para centrar	Para centrar (2 unidades incluidas en el	<u> </u>	<b>†</b> -	+-	+_	<del>  _</del>	<del>  _</del>	62
	ZBH	suministro del DRQD)	•	•	_	•	•	•	

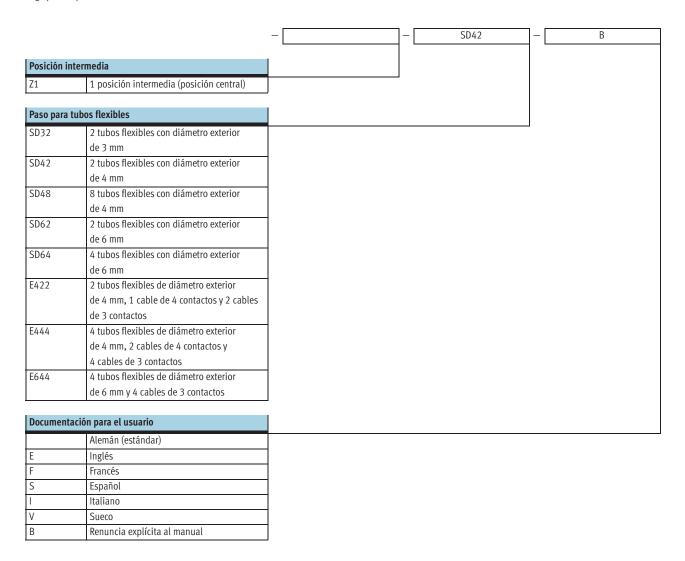


Código para el pedido



**FESTO** 

Código para el pedido





Hoja de datos

## Función



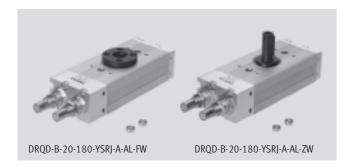
Diámetro
16 ... 50 mm



www.festo.com

### Variantes

- Ángulos de giro de 90°, 180° y 360° o X
- Eje con chaveta o con brida
- Amortiguación ajustable en las posiciones finales o amortiguadores
- Detección de posiciones
- Posición intermedia
- Paso de eje con brida
- Diversas formas de montaje



Datos técnicos generales											
Diámetro del émbolo				16	20	25	32	40	50		
Conexión neumática				M5			G <sup>1</sup> /8		G1/4		
		SD32		QS3 para di	ámetro exterior del	tubo flexible de 3 r	nm <sup>1)</sup>	-	-		
		SD42/	SD48	QS4 para di	ámetro exterior del	-	-				
	E422		QS4 para tu	bo flexible	•	•					
				con diámetro e	exterior de 4 mm						
E444				-		QS4 para tu	bo flexible	-			
						con diámetro e	exterior de 4 mm				
		SD62/	SD64/	-				QS6 para	a tubo flexible		
		E644						con diámetro exterior de 6 mm			
Construcción				Actuador girat	orio con doble émb	olo y accionamiento	mediante piñón y	cremallera			
Amortiguación		PPVJ		Ajustable, amortiguadores neumáticos							
	P1J				ortiguadores elástic			-			
		YSRJ		1 '	ortiguadores hidráu	licos					
Detección de posiciones				Para detectore	s de proximidad						
Tipo de fijación				Mediante tala							
				Con rosca inte	rior						
Posición de montaje				Indistinta							
Margen de ajuste	[°]	PPVJ		-20 +6							
en las posiciones finales		P1J		-270 +6	-320 +6	-280 +6	-210 +6	-			
por posición final		YSRJ		-20 +6							
Frecuencia de giro	[Hz]	PPVJ	90°	4	3	2	1,2	1,2	1,2		
máxima admisible			180°	3	2,2	1,3	0,8	0,9	0,9		
con 6 bar (para el ciclo			360°	1,5	1,2	0,8	0,5	0,5	0,5		
completo del movimiento)		P1J	90°	3,6	3	2,5	2,2	-	-		
			180°	2,5	2,2	1,9	1,6	-	-		
			360°	1,5	1,2	1	0,8	-	-		
		YSRJ	90°	2	2	1,5	1,2	1	0,9		
			180°	1,8	1,8	1,5	1,2	1	0,8		
			360°	1	1	0,9	0,8	0,7	0,6		
		SD/E			máximo 5% en relac						
				-   - Advertence	ias: 'Si las tempera	turas son < 0°C, la	variante YSRJ no d	ebe superar una	a frecuencia de 1 Hz.		



Datos técnicos generales								
Diámetro del émbolo			16	20	25	32	40	50
Tiempos mínimos de ciclo [s]	PPVJ	90°	0,20	0,22	0,18	0,21	0,20	0,18
en combinación con Z1		180°	0,26	0,41	0,20	0,26	0,21	0,35
(de la posición final hacia	YSRJ	90°	0,20	0,22	0,17	0,20	0,47	0,35
la posición intermedia)		180°	0,23	0,31	0,22	0,23	1,10	0,99
Precisión de repetición [°] (aproximación desde			≤ 0,05		<u>.</u>			
ambos lados)	Z1		≤ 0,15			≤ 0,25	≤ 0,20	≤ 0,30

Condiciones de funcionar	Condiciones de funcionamiento y del entorno										
Diámetro del émbolo			16	20	25	32	40	50			
Fluido			Aire comprimido f	Aire comprimido filtrado, lubricado o sin lubricar							
Presión de	[bar]	PPVJ	1 10	110							
funcionamiento		P1J	3 10		-						
		YSRJ	2 10								
		Z1	1 10								
Temperatura ambiente	[°C]		-10 +60								
Clase de resistencia a la c	orrosión	1)	1								
ATEX			Tipos especiales → www.festo.com								

<sup>1)</sup> Clase de resistencia a la corrosión 1 según norma de Festo 070
Válida para piezas expuestas a peligro de corrosión. Protección para transporte y almacenamiento. Piezas con superficies sin fines decorativos, por ejemplo, por encontrarse en el interior o detrás de tapas o recubrimientos

Fuerzas y momentos de giro										
Diámetro del émbolo			16	20	25	32	40	50		
Momento de giro teórico	[Nm]		1,6	3,1	6,1	12,5	25	50		
con 6 bar		Z1	1,7	3,6	6,2	13,5	32,2	78,6		
			Advertencias: Si en la posición final actúa un momento en contra de la dirección de giro, deberá seleccionarse un actuador con un momento teórico doble.							
Pesos radiales y axiales máxin	nos admis	ibles	Diagramas → 33							
Momento de inercia máximo	[kgm <sup>2</sup> ]	PPVJ	5 x 10 <sup>-4</sup>	10 x 10 <sup>-4</sup>	20 x 10 <sup>-4</sup>	40 x 10 <sup>-4</sup>	200 x 10 <sup>-4</sup>	500 x 10 <sup>-4</sup>		
admisible de la masa		P1J	Diagramas → 30 –							
		YSRJ	Diagramas → 31							
		PPVJ-Z1	5 x 10 <sup>-4</sup>	10x 10 <sup>-4</sup>	20 x 10 <sup>-4</sup>	40 x 10 <sup>-4</sup>	200 x 10 <sup>-4</sup>	500 x 10 <sup>-4</sup>		
		YSRJ-Z1	-	-	-	-	1000 x 10 <sup>-4</sup>	2000 x 10 <sup>-4</sup>		
			Datos válidos para las variantes ZW y FW, sin pinza y sin estrangulación.							



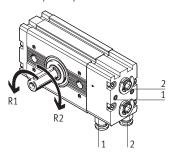
Hoja de datos

Pesos [g]									
Diámetro del émbolo			16	20	25	32	40	50	
Culata AL/AR		PPVJ	116	220	358	609	1 170	2 320	
		P1J	140	240	335	610	-		
		YSRJ	140	240	441	917	2 170	4 270	
Parte central / Salida del eje	90°	ZW	379	609	1 026	1 891	3 330	6 860	
		FW	380	586	1 018	1 848	3 960	7 010	
	180°	ZW	467	753	1 267	2 325	4 340	8 850	
		FW	468	730	1 259	2 282	4 570	9 000	
	360°	ZW	643	1 039	1 741	3 199	6 350	12 890	
		FW	644	1 016	1 733	3 165	6 580	13 040	
Culata posterior			40	53	82	140	370	610	
Posición intermedia	90°	Z1	235	315	550	805	2 510	3 960	
	180°	Z1	235	315	550	805	2 510	3 960	
Paso para tubos flexibles		SD32	152		303		-	-	
		SD42	152		303		-		
		SD48	-				1 220		
		SD62	-				900		
		SD64	-				930		
		E422	400	400		-			
		E444	-		800	800			
		E644	-		•		2 700	2 700	

## Sentido de giro del eje de salida

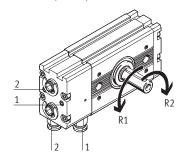
Culata derecha (AR)

La aplicación de presión en las conexiones 1 y 2 provoca un giro en sentido R1 y R2 respectivamente.



## Culata izquierda (AL)

La aplicación de presión en las conexiones 1 y 2 provoca un giro en sentido R1 y R2 respectivamente.





## Materiales Vista en sección

Diámetro del émbolo		16	20	25	32	40	50				
Actuador básico											
1 Camisa del cilindro (p		Aluminio anodiza	ado		Aleación forjada de aluminio anodizado						
2 Culata lado amortigu	ación	Aluminio anodiza									
3 Cremallera		Acero de aleación	n fina, inoxi	idable, templado		Acero de	aleación fina				
4 Acoplamientos		Acero templado									
5 Émbolo		Aluminio anodizado									
6 Casquillo para el aju:	ste	Acero cincado									
	P1J	Acero inoxidable									
7 Segmento		Poliuretano	Poliuretano								
<ul> <li>Materiales</li> </ul>		Sin cobre, PTFE n									
		Conformidad con RoHS									
		•									
Culata funcional PPVJ											
<ul> <li>Junta del tope</li> </ul>		Caucho nitrílico /	Poliuretan	Poliureta	ino						
<ul> <li>Casquillo de tope, tor</li> </ul>	rnillo de regu-	Aluminio anodiza	ado			•					
lación											
Culata funcional P1J											
<ul> <li>Culata, cuerpo</li> </ul>		Aluminio				-	_				
- Juntas		Caucho nitrílico /	<sup>/</sup> Elastómero	-							
Culata funcional YSRJ											
– Tope		Delrin									
<ul> <li>Junta rascadora</li> </ul>		Caucho nitrílico /	Poliuretan	0							
Paso para tubos flexibles S											
<ul> <li>Placa de admisión / I</li> </ul>		Aluminio anodiza	ado								
<ul> <li>Tubo flexible DUO en</li> </ul>	espiral	Poliuretano									
Posición intermedia Z1											
– Émbolo		Acero inoxidable		trílico							
<ul> <li>Vástago, tuerca</li> </ul>		Acero inoxidable									
<ul> <li>Casquillo</li> </ul>		POM									
<ul> <li>Junta rascadora</li> </ul>		Poliuretano									



Hoja de datos

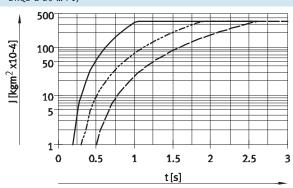
## Momentos de inercia de la masa máximos admisibles en el eje de accionamiento

t [s]

DRQD-B-16-...-P1J

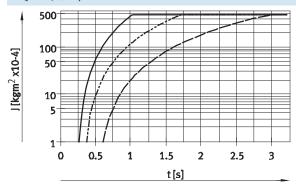
Momento de inercia máx. =  $175 \text{ kgm}^2 \text{x} 10^{-4}$ 

DRQD-B-20-...-P1J



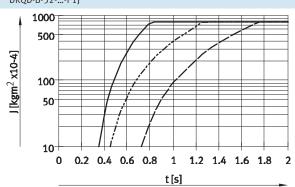
Momento de inercia máx. = 350 kgm<sup>2</sup>x10<sup>-4</sup>

### DRQD-B-25-...-P1J



Momento de inercia máx. =  $500 \text{ kgm}^2 \text{x} 10^{-4}$ 

DRQD-B-32-...-P1J



Momento de inercia máx. =  $800 \text{ kgm}^2 \text{x} 10^{-4}$ 

\_\_\_\_\_ 90°

—---- 180°

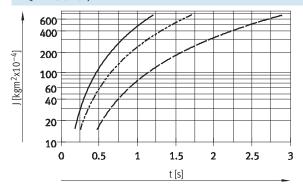
——— 360°



Hoja de datos

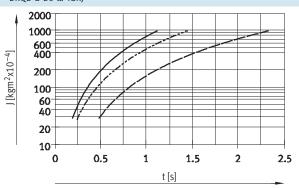


DRQD-B-16-...-YSRJ



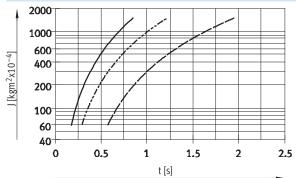
Momento de inercia máx. =  $700 \text{ kgm}^2 \text{x} 10^{-4}$ 

DRQD-B-20-...-YSRJ



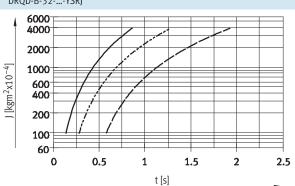
Momento de inercia máx. =  $1~000 \text{ kgm}^2 \text{x} 10^{-4}$ 





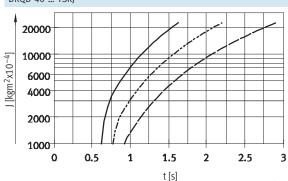
Momento de inercia máx. = 1 500 kg $m^2$ x $10^{-4}$ 

## DRQD-B-32-...-YSRJ



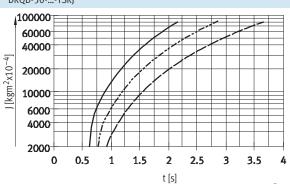
Momento de inercia máx. =  $4 000 \text{ kgm}^2 \text{x} 10^{-4}$ 

## DRQD-40-...-YSRJ



Momento de inercia máx. = 23 000 kg $m^2$ x $10^{-4}$ 

DRQD-50-...-YSRJ



Momento de inercia máx. =  $83 000 \text{ kgm}^2 \text{x} 10^{-4}$ 

\_\_\_\_\_ 90°

—--- 180°

——— 360°

**FESTO** 

Hoja de datos

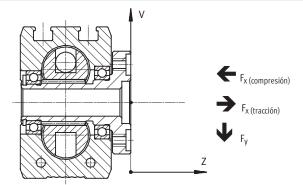
## Pesos radiales y axiales máximos admisibles en el eje de accionamiento

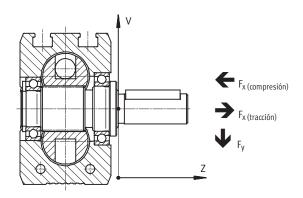
#### Carga combinada

Un DRQD-B-16-...-FW debe ser sometido a una carga estática con una carga radial  $F_V = 300 \text{ N}$ , aplicada a una distancia de Z = 15 mm del eje con brida y a una carga axial

F<sub>x</sub>, compresión</sub> = 100 N, aplicada a una distancia de V = 25 mm del eje

(→ dibujo del eje con brida a la derecha).





### Pregunta:

¿Puede utilizarse un DRQD-B-16-...-FW con estas cargas estáticas combinadas?

## Respuesta:

Siendo la distancia Z = 15 mm se obtiene según el diagrama 1 (→ 33) una fuerza radial máxima admisible

de F<sub>y, máx. (estática)</sub> (15) = 400 N. Siendo la distancia V = 25 mm se obtiene según el diagrama 3 (→ 33)

una fuerza axial máxima admisible de  $F_{x, compresión máx. (estática)}(25) =$ 550 N.

## Tratándose de cargas combinadas, se aplica la siguiente ecuación:

$$\frac{F_{y \; (z)}}{F_{y, \; \text{máx. } (z)}} + \frac{F_{x, \; \text{compresión } (v)}}{F_{x, \; \text{compresión, máx. } (v)}} + \frac{F_{x, \; \text{tracción } (v)}}{F_{x, \; \text{tracción, máx. } (v)}} \leq 1$$

## Valores conocidos:

 $F_{y(15)} = 300 \text{ N}$  $F_{x, \text{ compresion (estática)}} (25) = 100 \text{ N}$ F<sub>y, máx. (estática)</sub> (15) = 400 N  $F_{x, \text{máx. (estática)}}(25) = 550 \text{ N}$ 

## Valores aplicados:

$$\frac{300 \text{ N}}{400 \text{ N}} + \frac{100 \text{ N}}{550 \text{ N}} \le 1$$
$$0,75 + 0,182 \le 1$$

 $0,932 \le 1$ 

Lo que significa que el actuador puede ser sometido a las cargas estáticas arriba indicadas.

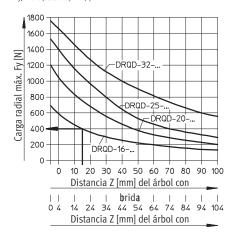


Hoja de datos

## Carga radial estática máxima admisible

#### Diagrama 1

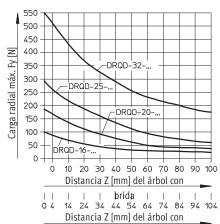
 $F_{y, \text{máx. (estática)}} = f_{(z)}$ 



### Carga radial dinámica máxima admisible

#### Diagrama 2

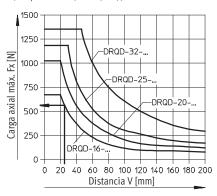
 $F_{y, máx. (dinámica)} = f_{(z)}$ 



## Carga axial estática máxima de compresión

#### Diagrama 3

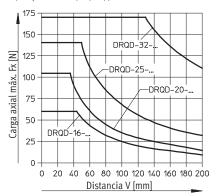
 $F_{x, \text{ compresion máx. (estática)}} = f_{(v)}$ 



### Carga axial dinámica máxima de compresión

#### Diagrama 4

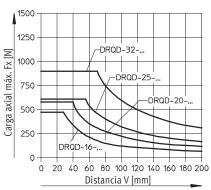
 $F_{x, compresión máx. (din.)} = f(v)$ 



## Carga axial estática máxima de tracción

#### Diagrama 5

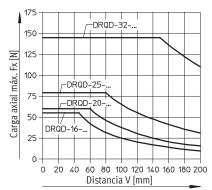
 $F_{x, tracción máx. (estática)} = f_{(v)}$ 



## Carga axial dinámica máxima de tracción

#### Diagrama 6

 $F_x$ , tracción máx. (din.) = f(v)



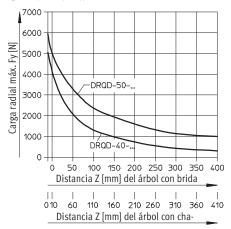


Hoja de datos

## Carga radial estática máxima admisible

#### Diagrama 1

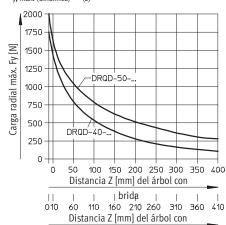
 $F_{y, máx. (estática)} = f_{(z)}$ 



## Carga radial dinámica máxima admisible

Diagrama 2

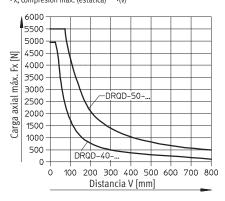
 $F_{y, máx. (dinámica)} = f_{(z)}$ 



## Carga axial estática máxima de compresión

#### Diagrama 3

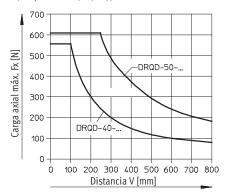
 $F_{x, compresión máx. (estática)} = f_{(v)}$ 



### Carga axial dinámica máxima de compresión

#### Diagrama 4

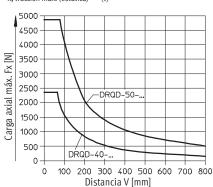
 $F_{x, \text{ compresion máx. (din.)}} = f(v)$ 



## Carga axial estática máxima de tracción

## Diagrama 5

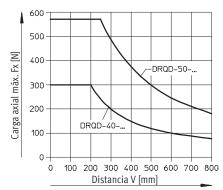
 $F_{x, tracción máx. (estática)} = f_{(v)}$ 



## Carga axial dinámica máxima de tracción

#### Diagrama 6

 $F_x$ , tracción máx. (din.) = f(v)





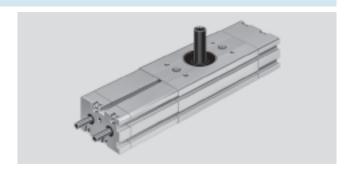
Hoja de datos

#### Posición intermedia Z1

#### Para Ø 16 ... 50

El módulo de posición intermedia se monta en vez de la culata. Este módulo permite un posicionamiento ajustable y exento de holgura del actuador en la mitad del ángulo de giro nominal. El módulo de posición intermedia está disponible para los ángulos nominales de 90° y 180°.

El módulo de posiciones intermedias no puede utilizarse en combinación con el amortiguador tipo DRQD-...-P1J.



#### Función

Un émbolo con dos vástagos atornillados recibe presión y se encarga de desplazar las cremalleras del actuador giratorio hasta que ambas quedan apoyadas fijamente sobre los vástagos del módulo de posición intermedia. Con los tornillos de ajuste de los vástagos es posible fijar con precisión la posición intermedia dentro de un margen de ±10°. Siendo hueco el vástago, es posible efectuar el ajuste de la posición intermedia incluso bajo presión. Los vástagos del módulo de posición intermedia son guiados mediante apoyos múltiples en la tapa y en la pieza intermedia.

### Accionamiento

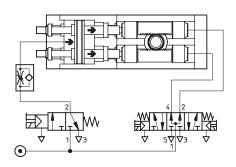
Para que funcione correctamente el módulo de posición intermedia, es indispensable que el actuador básico DRQD reciba aire comprimido en ambos lados. Para conseguirlo, es posible recurrir a dos variantes de activación:

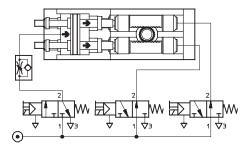
### Variante de activación 1

- Módulo de posición intermedia (imprescindible estrangular el aire de entrada) con una válvula de 3/2 vías
- Actuador básico DRQD con una válvula de 5/3 vías, centro a presión

### Variante de activación 2

- Módulo de posición intermedia (imprescindible estrangular el aire de entrada) con una válvula de 3/2 vías
- Actuador básico DRQD con dos válvulas de 3/2 vías, recuperación por muelle.







## Importante

¡La posición intermedia únicamente deberá ser expuesta a una carga equivalente al momento de inercia máximo admisible de la unidad PPVJ, incluso si los actuadores giratorios DRQD-B-16 hasta 32 están dotados de amortiguadores (tipo YSR))! Ello se explica por el sistema de amortiguación: mientras que en las posiciones finales los amortiguadores se encargan de atenuar la fuerza de las masas, en la posición intermedia sólo se dispone de una amortiguación elástica. Para más información sobre el momento de inercia admisible de la masa en los tamaños de 40 y 50 mm, consultar:

**→** 27



Hoja de datos

## Paso para tubos flexibles

DRQD-...-SD...

Un tubo flexible DUO (dos tubos soldados, con diámetros exteriores de 3 mm y 6 mm) pasa a través del eje hueco con brida. La alimentación de presión se realiza a través de los racores de la placa admisión. Únicamente podrán utilizarse racores enchufables Quick-Star para conectar los tubos flexibles en espiral a las unidades consumidoras (p. ej. pinzas).

DRQD-...-E...

Un tubo flexible DUO (dos tubos soldados, con diámetros exteriores de 4 mm y 6 mm) pasa a través del eje hueco con brida. La alimentación de presión se realiza a través de los racores de la placa admisión. Únicamente podrán utilizarse racores enchufables

Quick-Star para conectar los tubos flexibles en espiral a las unidades consumidoras (p. ej. pinzas). Adicionalmente pueden conectarse hasta cuatro detectores de posición a través del paso a través del eje hueco con brida.

## DRQD-...-SD...



- Para diámetros émbolo de
- Es posible obtener ángulos de giro de hasta 360°
- 1 ... 4 tubos DUO

Placa de admisión

Datos técnicos								
Diámetro del émbolo			16	20	25	32	40	50
Cantidad de tubos flexibles DU	0	SD32	1				-	
		SD42	1				-	
		SD48	-				4	
SD62			-				1	
		SD64	-				2	
Caudal nominal	[l/min]	SD32	mín. 70				-	
(por tubo flexible)		SD42	mín. 130				-	
		SD48	-				mín. 130	
		SD62	-				mín. 250	
		SD64	-				mín. 250	
Consumo teórico de aire por	[cm <sup>3</sup> ]	SD32	5,3				-	
conducto con 6 bar		SD42	9,5				-	
		SD48	-				9,5	
		SD62	-				24,4	
		SD64	-				24,4	
Presión de funcionamiento	[bar]		0 10 (con	−10 +30 °C)				
enfunción de la temperatura			0 9 (con +	+30 +40 °C)				
ambiente			0 7 (con +	+40 +60 °)				
Diámetro exterior del tubo	[mm]	SD32	3				-	
flexible en el lado de la salida		SD42	4					
del eje hueco con brida		SD48	-				4	
		SD62	-				6	
		SD64	-				6	
Racores para la conexión a la unidad consumidora	[mm]	SD32	QS3 para	a diámetro exteri	or del tubo flexible	de 3 mm	-	
		SD42	QS4 para	a diámetro exteri	or del tubo flexible	de 4 mm	-	
		SD48	_				QS4 pa	ıra
								ole con diámetro exterio
							de 4 mm	
		SD62	_				QS6 pa	ıra
								ole con diámetro exterio
							de 6 mm	
		SD64					QS6 pa	ra
								ole con diámetro exterio
							de 6 mm	

### Actuadores giratorios DRQD-B-16 ... 32, DRQD-40 ... 50, de doble émbolo



Hoja de datos

#### Paso para tubos flexibles

DRQD-...-E422



- Para diámetros émbolo de 16, 20
- Es posible obtener ángulos de giro de hasta 180°
- 1 tubo flexible DUO; cada tubo con diámetro exterior de 4 mm
- 1 cable de cuatro contactos y 2 cables de 3 contactos

#### DRQD-...-E444



- Para diámetros émbolo de 25, 32
- Es posible obtener ángulos de giro de hasta 180°
- 2 tubos flexibles con diámetro exterior de 4 mm
- 2 cablesde cuatro contactos y 4 cables de 3 contactos

#### DRQD-...-E644

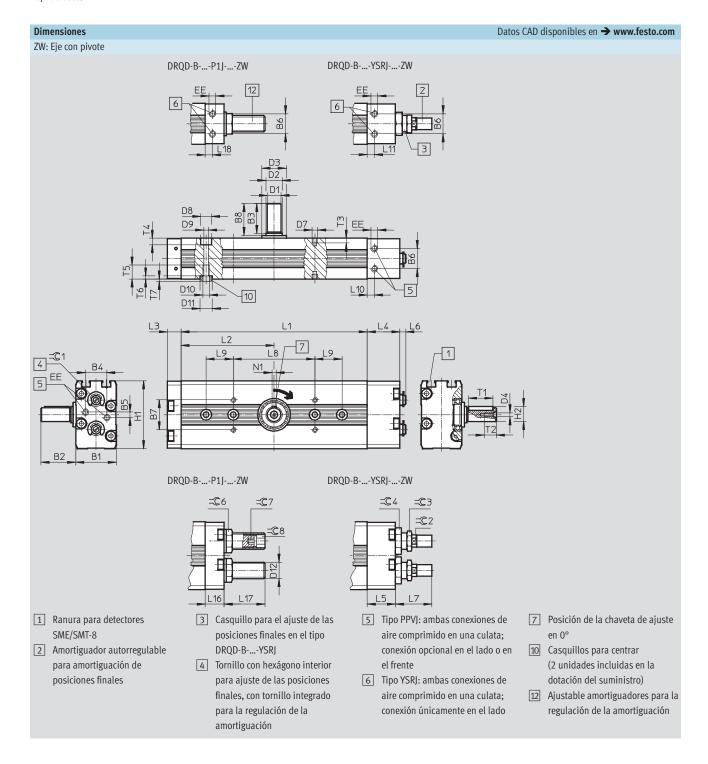


- Para diámetros émbolo de 40, 50
- Es posible obtener ángulos de giro de hasta 180°
- 2 tubos flexibles DUO; cada tubo con diámetro exterior de 6 mm
- 4 cables de 3 contactos

Datos técnicos							
Diámetro del émbolo		16	20	25	32	40	50
Cantidad de tubos flexibles DUO	E422	1		-			
	E444	-		2		-	
	E644	-				2	
Caudal nominal [l/min]	E422	mín. 130		-			
(por tubo flexible)	E444	-		mín. 130		-	
	E644	-		•		mín. 250	
Consumo teórico de aire por [cm <sup>3</sup> ]	E422	9,5		-			
conducto con 6 bar	E444	-		9,5		-	
	E644	-		•		24,4	
Presión de funcionamiento [bar]		0 10 (cor	n −10 +30 °C)				
enfunción de la temperatura		0 9 (con	+30 +40 °C)				
ambiente		0 7 (con	+40 +60 °)				
Diámetro exterior del tubo [mm]	E422	4		-			
flexible en el lado de la salida	E444	-		4		-	
del eje hueco con brida	E644	-		•		6	
Racores para la conexión a la [mm]	E422	QS4 par	a	-			
unidad consumidora		tubo flexibl	le con diámetro				
		exterior de	4 mm				
	E444	-		QS4 pa	ıra	-	
				tubo flexib	le con diámetro		
				exterior de	e 4 mm		
	E644	-		•		QS6 pa	ra .
						tubo flexib	le con diámetro exterior
						de 6 mm	

### Actuadores giratorios DRQD-B-16 ... 32, de doble émbolo

**FESTO** 



### Actuadores giratorios DRQD-B-16 ... 32, de doble émbolo Hoja de datos



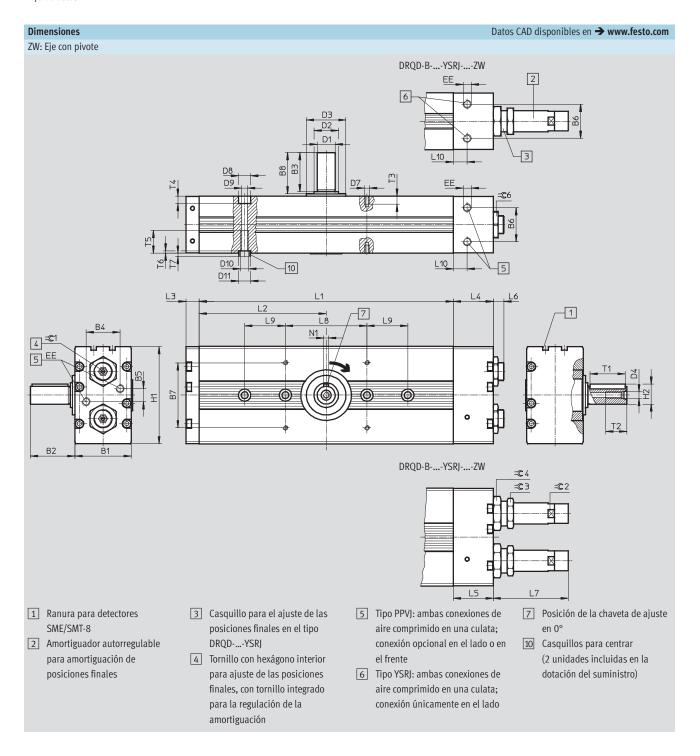
Ø	Ángulo de giro	B1	B2	В3	B4	B5	B6	В7	B8	D1 Ø	D2 Ø	D3 Ø	D4	D7	D8 Ø	D9 Ø	D10	D11 Ø	D12
[mm]	[°]									g6					H13			H7	
16	90																		
	180	30	25,5	23	17,8	4	14,8	22	23,5	10	12	18	M3	M4	8	4,2	M5	9	M12
	360																		
20	90																		
	180	36	32,5	30	21,8	4	19,8	26	30,5	12	15	24	M4	M4	8	4,2	M5	9	M14
	360																		
25	90																		
	180	42	42,5	40	24,8	4	24,8	30	40,5	16	20	30	M5	M5	10	5,3	M6	9	M16
	360																		
32	90																		
	180	51	52,5	50	29,8	2	29,8	36	50,5	20	25	35	M6	M5	10	5,3	M6	9	M22
	360																		

Ø	Ángulo de giro	EE	H1	H2	L1	L2	L3	L4	L5	L	6	L	7	L8	L9	L10	L11	L16
[mm]	[°]									mín.	máx.	mín.	máx.	±0,03	±0,03			
16	90				71	35,5									-			
	180	M5	50	11,2	93	46,5	10	24	20,8	1,7	5,7	23,4	28,2	60	-	7,6	5,3	14
	360				137	68,5									20			
20	90				78,4	39,2									-			
	180	M5	56	13,5	104,8	52,4	10	31,5	27	2,4	7	28,6	35,9	60	-	8	5	13,5
	360				157,6	78,8									20			
25	90				91,2	45,6									-			
	180	M5	67	18	124	62	11	36,5	33	2,6	8,9	42	50,2	60	-	11	5	15
	360				189,2	94,6									20			
32	90				114,8	57,4									-			
	180	G1/8	79	22,5	155,6	77,8	13	39	39	4,3	11,8	59,4	70,1	80	20	13,1	8	20
	360				237,4	118,7									20			

Ø	Ángulo de	L1	7	L18	N1	T1	T2	T3	T4	T5	T6	T7	=©1	<b>=</b> ©2	=©3	=©4	=©6	=©7	=©8
	giro																		
[mm]	[°]	mín.	máx.		P9														
16	90																		
	180	6,7	41	5,8	3	18,1	9	3,5	5	10	2	2	4	9	13	17	15	4	8
	360																		
20	90																		
	180	8,5	59,5	5	4	25,1	10	3,5	5	12	2	2	7	11	15	19	17	4	8
	360																		
25	90																		
	180	9	61,4	5	5	36,1	12,5	5	6	12	2	2	7	15	19	24	19	5	10
	360																		
32	90																		
	180	10	60	8	6	45,1	16	5	6	14	2	2	8	20	27	32	27	5	10
	360																		

### Actuadores giratorios DRQD-40 ... 50, de doble émbolo





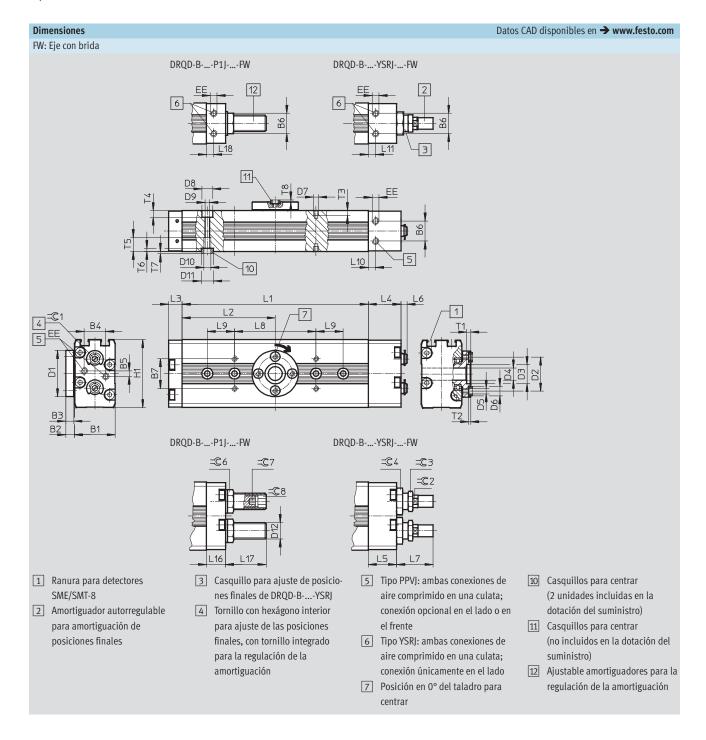
## Actuadores giratorios DRQD-40 ... 50, de doble émbolo Hoja de datos



Ø [mm]	Ángulo de giro [°]	B1	B2	В3	B4	B5	B6	В7	B8	D1 Ø g6	D2 Ø	D3 Ø	D4	D7	D8 ∅ H13	D9 Ø
40	90 180 360	70	53,5	50	42	4	42	80	50,5	22	30	48,5	M8	M6	15	8,5
50	90 180 360	86	63,5	60	50	16	50	80	60,9	28	38	58,5	M12	M6	15	8,5
Ø	Ángulo de giro	D10	D11 Ø	EE	H1	H2	L1	L2	L3	L4	L5	L		L;		L8
[mm]	[°]		H7									mín.	máx.	mín.	máx.	±0,03
40	90 180 360	M10	15	G <sup>1</sup> /8	120	24,5	146,8 201,8 311,8	73,4 100,9 155,9	16	49	41,5	5	14,6	85,1	96,4	100
50	90 180 360	M10	15	G <sup>1</sup> / <sub>4</sub>	144	31	191,4 262,8 405,8	95,7 131,4 202,9	18	64	55	8	20,7	107,8	120,6	100
Ø	Ángulo de giro	L9	L10	N1	T1	T2	T3	T4	T5	T6	T7	<b>=</b> ©1	=©2	=©3	=©4	=©6
[mm]	[°]	±0,03		P9		+2										
40	90	-														
	180	-	17	6	45,1	26	10	10	28	3	3	10	24	32	36	27
50	360 90	50 –														
50	180	50	21,2	8	56,1	28	10	11	28	3	3	14	28	36	46	41
	360	100	,-		30,1	- 23										

### Actuadores giratorios DRQD-B-16 ... 32, de doble émbolo





### Actuadores giratorios DRQD-B-16 ... 32, de doble émbolo Hoja de datos



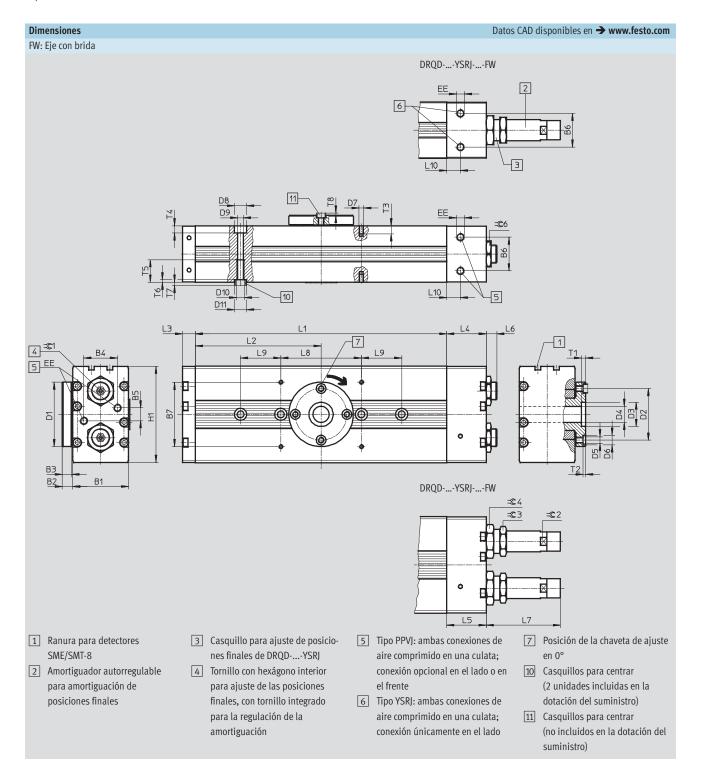
Ø	Ángulo de giro	B1	B2	В3	B4	B5	B6	В7	D1 Ø	D2 Ø	D3 Ø	D4 Ø	D5	D6 Ø	D7	D8 Ø	D9 Ø	D10	D11 Ø
[mm]	[°]									±0,025	Н8			H7		H13			H7
16	90																		
	180	30	6,5	6	17,8	4	14,8	22	34	25	14	9	M4	7	M4	8	4,2	M5	9
	360																		
20	90																		
	180	36	6,5	6	21,8	4	19,8	26	38	28	16	11	M4	7	M4	8	4,2	M5	9
	360																		
25	90																		
	180	42	9,5	9	24,8	4	24,8	30	48	34	16	12	M6	9	M5	10	5,3	M6	9
	360																		
32	90																		
	180	51	9,5	9	29,8	2	29,8	36	58	45	19	14	M6	9	M5	10	5,3	M6	9
	360																		

Ø	Ángulo de giro	D12	EE	H1	L1	L2	L3	L4	L5	Le	6	L	7	L8	L9	L10	L11	L16
[mm]	[°]									mín.	máx.	mín.	máx.	±0,03	±0,03			
16	90				71	35,5									-			
	180	M12	M5	50	93	46,5	10	24	20,8	1,7	5,7	23,4	28,2	60	-	7,6	5,3	14
	360				137	68,5									20			
20	90				78,4	39,2									-			
	180	M14	M5	56	104,8	52,4	10	31,5	27	2,4	7	28,6	35,9	60	-	8	5	13,5
	360				157,6	78,8									20			
25	90				91,2	45,6									1			
	180	M16	M5	67	124	62	11	36,5	33	2,6	8,9	42	50,2	60	1	11	5	15
	360				189,2	94,6									20			
32	90	·		·	114,8	57,4									-			
	180	M22	G1/8	79	155,6	77,8	13	39	39	4,3	11,8	59,4	70,1	80	20	13,1	8	20
	360				237,4	118,7									20			

Ø	Ángulo de giro	L1		L18	T1	T2	T3	T4	T5	T6	T7	T8	<b>=</b> ©1	=©2	=©3	=©4	=©6	<b>=</b> ©7	=©8
[mm]	[°]	mín.	máx.																
16	90																		
	180	6,7	41	5,8	3	1,6	3,5	5	10	2	2	1,4	4	9	13	17	15	4	8
	360																		
20	90																		
	180	8,5	59,5	5	3	1,6	3,5	5	12	2	2	1,4	7	11	15	19	17	4	8
	360																		
25	90																		
	180	9	61,4	5	3	2	5	6	12	2	2	2	7	15	19	24	19	5	10
	360																		
32	90																		
	180	10	60	8	3	2	5	6	14	2	2	2	8	20	27	32	27	5	10
	360																		

### Actuadores giratorios DRQD-40 ... 50, de doble émbolo





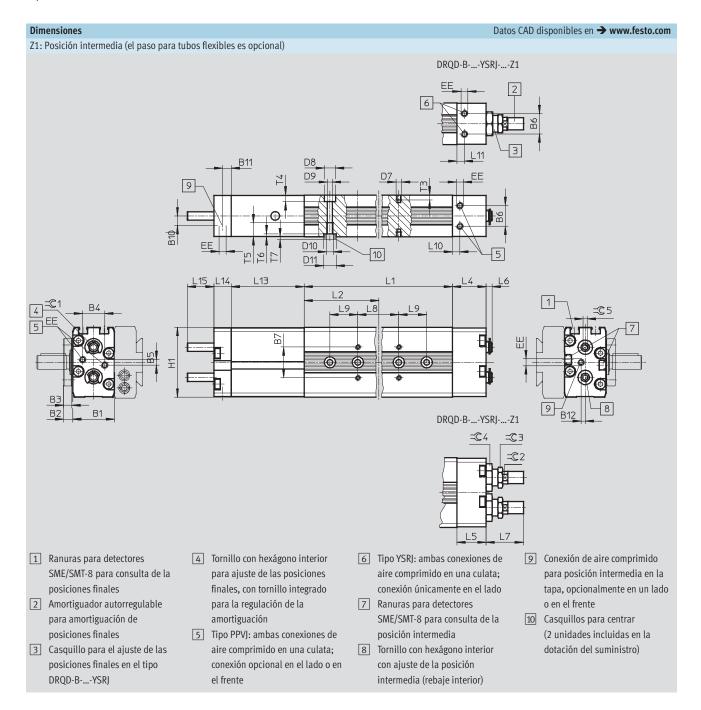
## Actuadores giratorios DRQD-40 ... 50, de doble émbolo Hoja de datos



Ø [mm]	Ángulo de giro [°]	B1	B2	B3	B4	B5	В6	В7	D1 Ø	D2 ∅ ±0,025	D3 Ø H7	D4	D5	D6 ∅ H7	D7	D8 Ø H13
40	90 180 360	70	13	12	42	4	42	80	80	64	30	20	M8	12	M6	15
50	90 180 360	86	13	12	50	16	50	80	85	64	30	24	M8	12	M6	15
Ø	Ángulo de giro	D9 Ø	D10	D11 Ø	EE	H1	L1		L2	L3	L4	L5	L		L	
[mm]	[°]			H7									mín.	máx.	mín.	máx.
40	90	0.5	1110	4.5	61/	120	146,8		73,4				_	41.6	05.4	06.4
	180 360	8,5	M10	15	G <sup>1</sup> / <sub>8</sub>	120	201,8		100,9	16	49	41,5	5	14,6	85,1	96,4
50	90						311,8 191,4		155,9 95,7							
	180	8,5	M10	15	G1/4	144	262,8		131,4	18	64	55	8	20,7	107,8	120,6
	360	,			·		405,8		202,9	-				ŕ	,	ĺ
								· ·								
Ø	Ángulo de	L8	L9	L10	T1	T2	T3	T4	T5	T6	T7	=©1	<b>=</b> ©2	=©3	=©4	=©6
	giro															
[mm]	[°]	±0,03	±0,03													
40	90		_													
	180	100	-	17	4	2,7	10	10	28	3	3	10	24	32	36	27
F.0	360		50													
50	90 180	100	- 50	21,2	4	2,7	10	11	28	3	3	14	28	36	46	41
	360	100	100	21,2	4	۷,/	10	11	20	)	)	14	20	00	40	41
	700		100													

### Actuadores giratorios DRQD-B-16 ... 32, de doble émbolo





### Actuadores giratorios DRQD-B-16 ... 32, de doble émbolo Hoja de datos



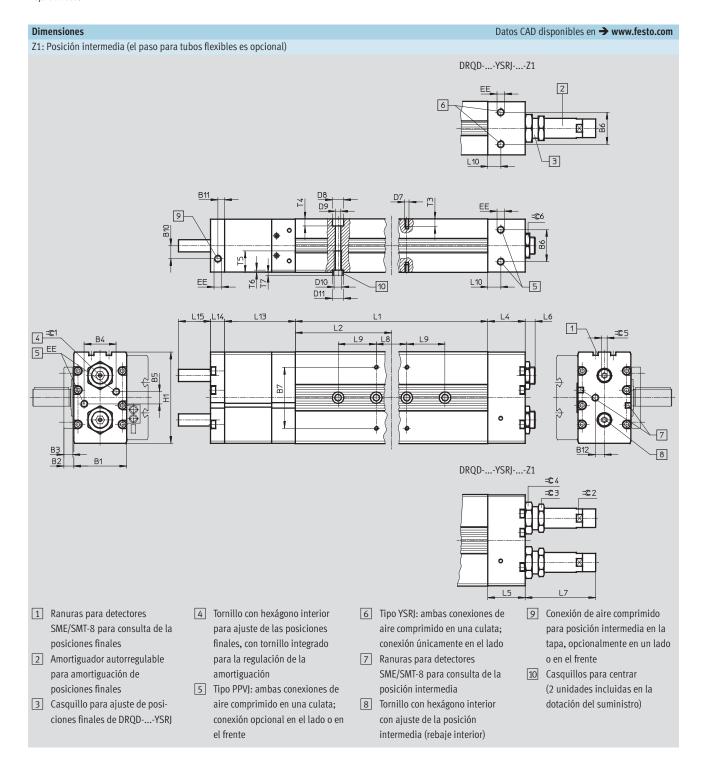
Ø [mm]	Ángulo de giro [°]	B1	B2	В3	B4	B5	B6	В7	B10	B11	B12	D7	D8 ∅ H13	D9 Ø	D10	D11 Ø H7
16	90	30	6,5	6	17,8	4	14,8	22	6,4	4,5	3	M4	8	4,2	M5	9
	180	,,	0,5	Ů	17,0	,	14,0	22	0,4	7,5	,		O	7,2	1113	
20	90	36	6,5	6	21,8	4	19,8	26	6,5	4,5	5,6	M4	8	4,2	M5	9
	180	50	0,5	U	21,0	7	17,0	20	0,5	7,5	5,0	1117	0	7,2	WO	
25	90	42	9,5	9	24,8	4	24,8	30	9,1	6,9	8,2	M5	10	5,3	M6	9
	180	42	9,5	,	24,0	4	24,0	50	9,1	0,5	0,2	UNIO	10	ر, ر	MO	,
32	90	51	9,5	9	29,8	2	29,8	36	9	8	9	M5	10	5,3	M6	9
	180	71	7,5		27,0		27,0	70		J		כועו	10	ر, ر	1410	

Ø	Ángulo de giro	EE	H1	L1	L2	L4	L5	L	6	L;	7	L8	L9	L10	L11
[mm]	[°]							mín.	máx.	mín.	máx.	±0,03	±0,03		
16	90	M5	50	71	35,5	24	20,8	1,7	5,7	23,4	28,2	60	-	7 <b>,</b> 6	5,3
	180	MO	50	93	46,5	24	20,0	1,/	5,7	23,4	20,2	00	-	7,0	ر, ر
20	90	M5	56	78,4	39,2	31,5	27	2,4	7	28,6	35,9	60	-	8	5
	180	INIO	50	104,8	52,4	71,7	27	2,4	,	20,0	33,3	00	-	0	,
25	90	M5	67	91,2	45,6	36,5	33	2,6	8,9	42	50,2	60	-	11	5
	180	INIO	07	124	62	50,5	))	2,0	0,9	42	30,2	00	-	11	,
32	90	G1/8	79	114,8	57,4	39	39	4,3	11,8	59,4	70,1	80	-	13,1	8
	180	U-/8	13	155,6	77,8	39	23	4,)	11,0	33,4	70,1	00	20	1 ,,1	U

Ø	Ángulo de giro	L13	L14	L1	5	T3	T4	T5	T6	T7	<b>=</b> ©1	<b>=</b> ©2	=©3	=©4	=©5
[mm]	[°]			mín.	máx.										
16	90	F2 2	12.2	0	10.1	2.5	5	10	2	2	4	9	13	17	3
	180	52,2	12,3	0	19,1	3,5	5	10	2	2	4	9	13	17	)
20	90	55,4	12,3	0	21,8	3 <b>,</b> 5	5	12	2	2	7	11	15	19	3
	180	JJ,4	12,5	U	21,0	٠,,	,	12	2	2	,	11	1)	19	,
25	90	62,1	15	0	26	5	6	12	2	2	7	15	19	24	4
	180	02,1	1)	U	20	,	O	12	2	2	,	1)	17	24	4
32	90	68,2	15,5	0	31,5	5	6	14	2	2	8	20	27	32	4
	180	00,2	1 5,5	J	71,7	J	J	14	2	2	o o	20	27	52	4

### Actuadores giratorios DRQD-40 ... 50, de doble émbolo





## Actuadores giratorios DRQD-40 ... 50, de doble émbolo Hoja de datos



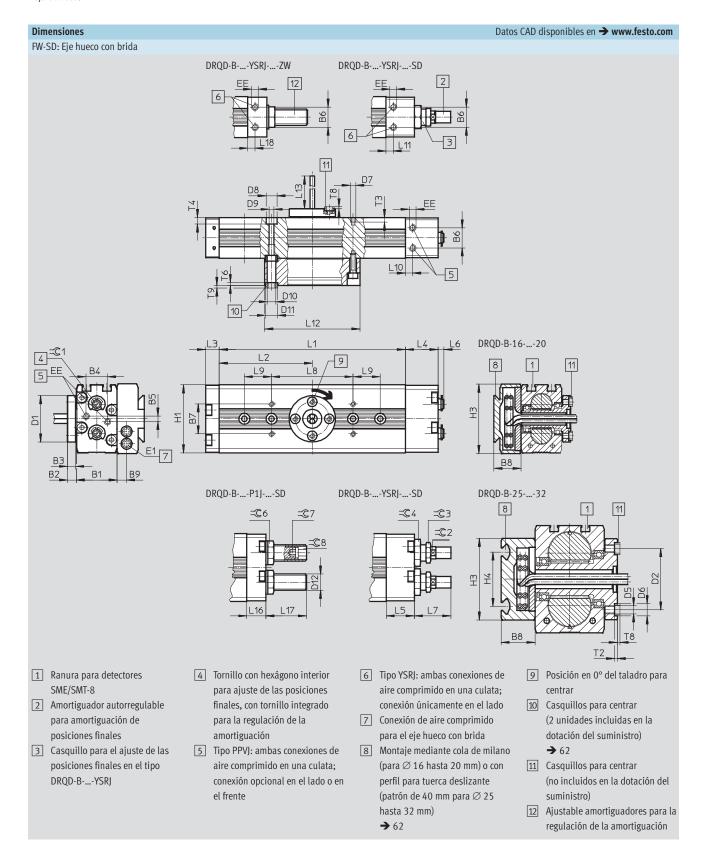
Ø [mm]	Ángulo de giro [°]	B1	B2	В3	В4	B5	В6	В7	B10	B11	B12	D7	D8 ∅ H13	D9 Ø	D10
40	90 180 360	70	13	12	42	4	42	80	92,5	9	12	M6	15	8,5	M10
50	90 180 360	86	13	12	50	16	50	80	105,7	9	14	M6	15	8,5	M10
Ø	Ángulo de giro	D11 Ø	EE	H1	L1	L2	L4	L5	Lé	ś	L;	7	L8	L9	L10

Ø	Ángulo de	D11 Ø	EE	H1	L1	L2	L4	L5	Le	5	L	7	L8	L9	L10
[mm]	giro [°]	₩ H7							mín.	máx.	mín.	máx.	±0,03	±0,03	
[IIIIII]	[ ]	117							111111.	IIIdX.	111111.	IIIdx.	±0,03	±0,03	
40	90				146,8	73,4								-	
	180	15	G1/8	120	201,8	100,9	49	41,5	5	14,6	85,1	96,4	100	-	17
	360				311,8	155,9								50	
50	90				191,4	95,7								-	
	180	15	G1/4	144	262,8	131,4	64	55	8	20,7	107,8	120,6	100	50	21,2
	360				405,8	202,9								100	

Ø	Ángulo de giro	L13	L14	L1	5	T3	T4	T5	T6	T7	<b>=</b> ©1	=©2	=©3	=©4	<b>=</b> ©5	=©6
[mm]	[°]			mín.	máx.											
40	90															
	180	92,5	18,5	0	41,95	10	10	28	3	3	10	24	32	36	7	27
	360															
50	90															
	180	105,7	20,5	0	52,95	10	11	28	3	3	14	28	36	46	7	41
	360															

### Actuadores giratorios DRQD-B-16 ... 32, de doble émbolo

**FESTO** 



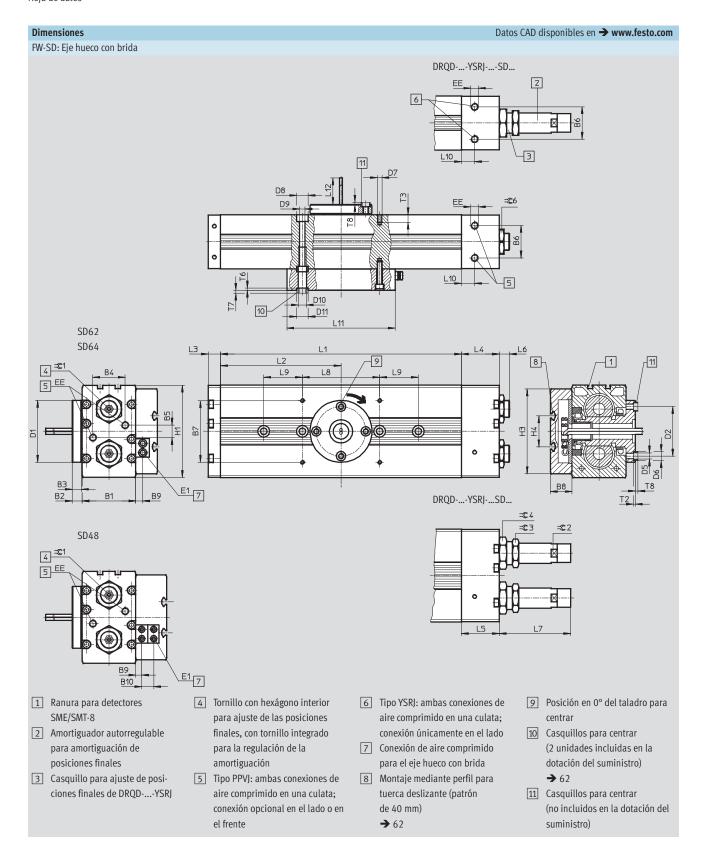
## Actuadores giratorios DRQD-B-16 ... 32, de doble émbolo Hoja de datos



Ø	Ángulo de	B1	B2	В3	B4	В	5 E	36	B7	B8	B9	D1	D2	D5	D6		07	D8	D9	D10	D11
, ,	giro											Ø	Ø		Ø			Ø	Ø	Ø	Ø
[mm]	[°]												±0,025		H7	_		H13		H13	H7
16	90	20			47			, ,	22	20	_	2.4	2.5		_	Ι.		0	, ,		
	180 360	30	6,5	6	17,	8   4	1	4,8	22	20	7	34	25	M4	7		Л4	8	4,2	5,5	9
20	90														-	-					
20	180	36	6,5	6	21,	8 4	1	9,8	26	20	7	38	28	M4	7	١,	Л4	8	4,2	5,5	9
	360	,,,,	0,5		21,			,,,	2.0	2.0	,	50	20	m-,	′	'		Ü	7,2	,,,	
25	90		<u> </u>				+														
	180	42	9,5	9	24,	8 4	2	4,8	30	25	7	48	34	M6	9	1	<b>1</b> 5	10	5,3	6,6	9
	360																				
32	90																				
	180	51	9,5	9	29,	8 2	2	9,8	36	25	7	58	45	M6	9	1	<b>1</b> 5	10	5,3	6,6	9
	360																				
Ø	Ángulo de	D12	EE	E1	H1	H3	3   H	4	L1	L2	L3	L4	L5		L6		L7		L8	L9	L10
, ,	giro			Ø											1 .		, ,				
[mm]	[°]													mín.	máx	t. m	ıín.	máx.	±0,03	±0,03	
16	90							-	71	35,5										-	
	180	M12	M5	4	50	51	.   -	-	93	46,5	10	24	20,8	1,7	5,7	2	3,4	28,2	60	-	7,6
20	360					-			137	68,5						_				20	
20	90 180	M1 /	ME	,	F.6			<u> </u>	78,4	39,2	10	21 [	27	2.4	7	1	0.6	25.0	60	-	0
	360	M14	M5	4	56	51	·   ·		104 <b>,</b> 8	52 <b>,</b> 4 78 <b>,</b> 8	10	31,5	27	2,4	7	20	8,6	35,9	60	20	8
25	90					+			91,2	45,6						+				-	
23	180	M16	M5	4	67	60	)   4		124	62	11	36,5	33	2,6	8,9		2	50,2	60	-	11
	360				-				189,2	94,6	1	3 0,5		_,-	,,,			J - ,-		20	
32	90							-	114,8	57,4										-	
	180	M22	G1/8	4	79	60	) 4	<u> </u>	155,6	77,8	13	39	39	4,3	11,	8 5	9,4	70,1	80	20	13,1
	360							2	237,4	118,7										20	
				·	·		·							•					•		
Ø	Ángulo de	L11	L12	L13	L16	L1	.7	L18	T2	T3	T4	T6	T8	T9	<b>=©1</b>	<b>=</b> ©2	=©:	3   =©	4 =©6	=©7	=©8
	giro																				
[mm]	[°]			mín.		mín.	máx.														
16	90																				
	180	5,3	72	255	14	6,7	41	5,8	1,6	3,5	5	2,1	1,4	2	4	9	13	17	15	4	8
	360								1	1											
20	90								1												
	180	5	72	250	13,5	8,5	59,5	5	1,6	3,5	5	2,1	1,4	2	7	11	15	19	17	4	8
2.5	360								1	1	<u> </u>						-			-	<u> </u>
25	90	_	٥٢	240	1 -	0	61.6	_		-	,	1 1	ا ر	ا ر	7	1 [	10		. 10	-	10
	180 360	5	95	240	15	9	61,4	5	2	5	6	2,1	2	2	7	15	19	24	19	5	10
32	90							-	+	+		$\vdash$	+				+				-
32	180	8	95	230	20	10	60	8	2	5	6	2,1	2	2	8	20	27	32	2 27	5	10
1	360	U	20	200	20	10	00	0		و	0	∠,1	۷	2	O	20	4/	2 ا	.   2/	ر	10

### Actuadores giratorios DRQD-40 ... 50, de doble émbolo





### Actuadores giratorios DRQD-40 ... 50, de doble émbolo Hoja de datos



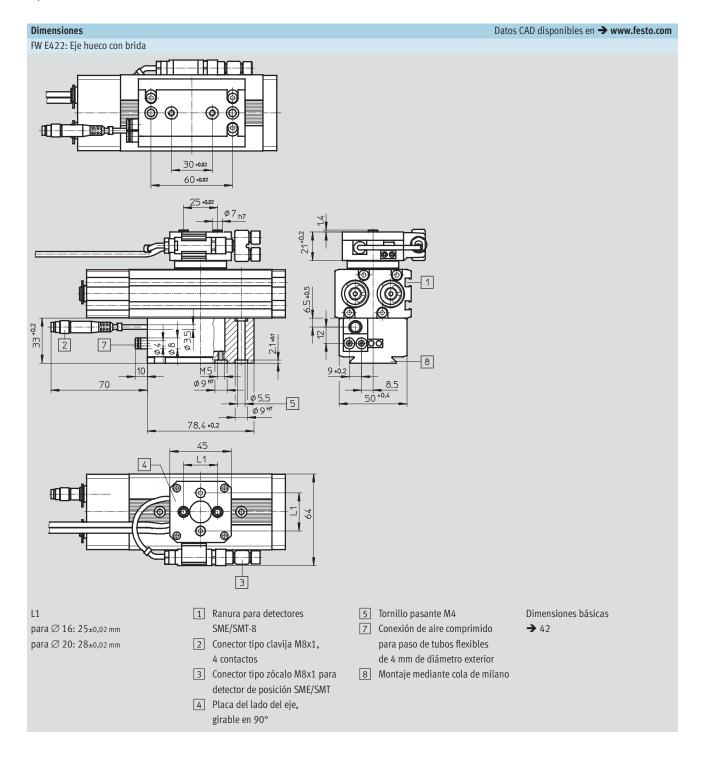
Ø	Ángulo de	Variante	B1	B2	В3	B4	B5	В6	В7	B8	В9	B10	D1	D2	D3	D4	D5	D6	D7	D8
	giro												Ø	Ø	Ø	Ø		Ø		Ø
[mm]	[°]													±0,05	H7			H7		H13
40	90	SD62/SD64	70	13	12	42	4	42	80	28	9	-	80	64	30	20	M8	12	M6	15
		SD48	70	17	12	42	4	42	00	40	7,75	15,5	00	04	50	20	IVIO	12	IVIO	1)
	180	SD62/SD64	70	13	12	42	4	42	80	28	9	-	80	64	30	20	M8	12	M6	15
		SD48	1 / 0	1.7	1.2	42	7	42	00	40	7,75	15,5	00	04	50	20	IVIO	12	IVIO	1)
	360	SD62/SD64	70	13	12	42	4	42	80	28	9	-	80	64	30	20	M8	12	M6	15
		SD48	1 / 0	1.5	12	42	4	42	00	40	7,75	15,5	00	04	50	20	IVIO	12	IVIO	1)
50	90	SD62/SD64	86	13	12	50	16	50	80	28	9	-	85	64	30	24	M8	12	M6	15
		SD48	00	1.5	12	30	10	30	80	40	7,75	15,5	0)	04	50	24	IVIO	12	MO	1)
	180	SD62/SD64	86	13	12	50	16	50	80	28	9	-	85	64	30	24	M8	12	M6	15
		SD48	00	1.5	12	00	10	00	00	40	7,75	15,5	0)	04	50	24	IVIO	12	IVIO	1)
	360	SD62/SD64	86	13	12	50	16	50	80	28	9	-	85	64	30	24	M8	12	M6	15
		SD48	00	1.7	12	50	10	50	50	40	7,75	15,5	0)	04	70	24	IVIO	1.2	IVIO	1)

Ø	Ángulo de giro	Variante	D9 Ø	D10 Ø	D11 Ø	EE	E1	H1	Н3	H4	L1	L2	L3	L4	L5	L	6	L	7
[mm]	[°]				H7											mín.	máx.	mín.	máx.
40	90	SD62/SD64	8,5	M10	15	G1/8	6	120	110	40	146,8	72 /	16	49	41,5	5	14,6	85,1	96,4
		SD48	0,5	MIO	1)	078	4	120	110	40	140,0	7 3,4	10	47	41,5		14,0	05,1	70,4
	180	SD62/SD64	8,5	M10	15	G1/8	6	120	110	40	201,8	100.0	16	49	41,5	5	14,6	85,1	96,4
		SD48	0,5	MIO	1)	U78	4	120	110	40	201,0	100,9	10	47	41,5	,	14,0	05,1	90,4
	360	SD62/SD64	8,5	M10	15	G1/8	6	120	110	40	311,8	1550	16	49	41,5	5	14,6	85,1	96,4
		SD48	0,5	INITO	1)	0	4	120	110	40	711,0	1 7 7,7	10	47	41,5	,	14,0	0,1	70,4
50	90	SD62/SD64	8,5	M10	15	G1/4	6	144	110	40	191,4	95,7	18	64	55	8	20,7	107,8	120.6
		SD48	0,5	MIO	1)	U74	4	144	110	40	171,4	23,1	10	04	))	0	20,7	107,0	120,0
	180	SD62/SD64	8,5	M10	15	G1/4	6	144	110	40	262,8	131 /	18	64	55	8	20,7	107,8	120.6
		SD48	0,5	14110	1)	0 /4	4	144	110	40	202,0	1 71,4	10	54	,,,	J	20,7	107,0	120,0
	360	SD62/SD64	8,5	M10	15	G1/4	6	144	110	40	405,8	202.0	18	64	55	8	20,7	107,8	120.6
		SD48	0,5	14110	1)	0 /4	4	144	110	40	403,0	202,9	10	04	,,,	J	20,7	107,0	120,0

Ø	Ángulo de giro	Variante	L8	L9	L10	L11	L12	T1	T2	T3	T4	T5	T6	T7	T8	<b>=</b> ©1	<b>=</b> ©2	=©3	=©4	=©6
[mm]	[°]		±0,03	±0,03					mín.				±0 <b>,</b> 15							
40	90	SD62/SD64	100	_	17	140	42	4	2,7	10	10	28	3	3	2,3	10	24	32	36	27
		SD48	100	_	17	140	42	4	2,/	10	10	20	ر	)	2,3	10	24	32	50	21
	180	SD62/SD64	100	_	17	140	42	4	2,7	10	10	28	3	3	2,3	10	24	32	36	27
		SD48	100		17	140	42	4	2,/	10	10	20	,	)	2,5	10	24	22	50	21
	360	SD62/SD64	100	50	17	140	42	4	2,7	10	10	28	3	3	2,3	10	24	32	36	27
		SD48	100	50	17	140	42	Ť	2,7	10	10	20	,	,	2,5	10	24	72	70	21
50	90	SD62/SD64	100	-	21,2	140	26	4	2,7	10	11	28	3	3	2,3	14	28	36	46	41
		SD48	100		21,2	140	20	4	2,/	10	11	20	,	)	2,5	14	20	50	40	41
	180	SD62/SD64	100	50	21,2	140	26	4	2,7	10	11	28	3	3	2,3	14	28	36	46	41
		SD48	100	50	21,2	140	20	4	2,/	10	11	20	,	)	2,5	14	20	50	40	41
	360	SD62/SD64	100	100	21,2	140	26	4	2,7	10	11	28	3	3	2,3	14	28	36	46	41
		SD48	100	100	21,2	140	20	4	۷,/	10	11	20	ر	,	۷,5	14	20	טכ	40	41

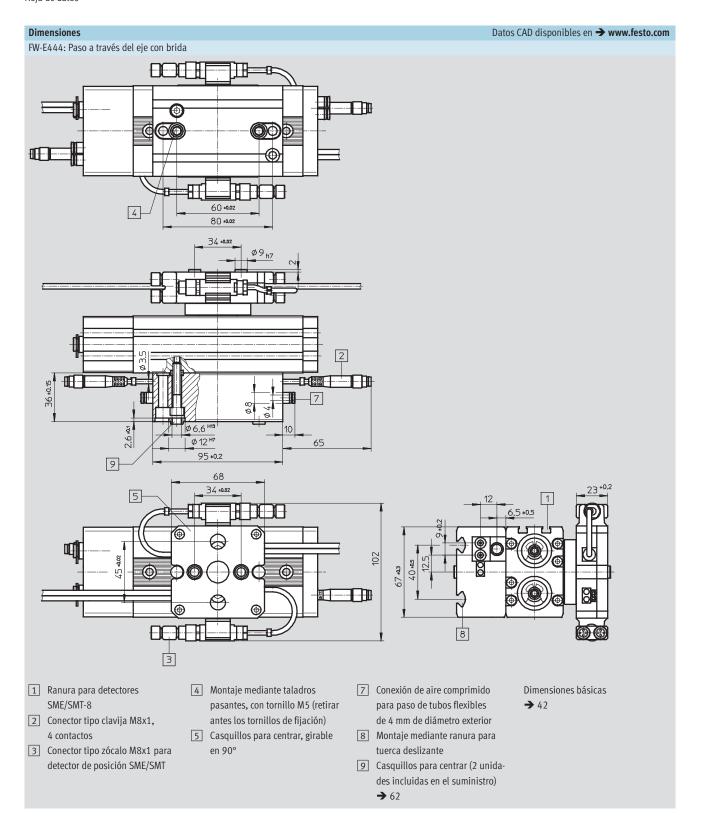
### Actuadores giratorios DRQD-B-16 ... 20, de doble émbolo





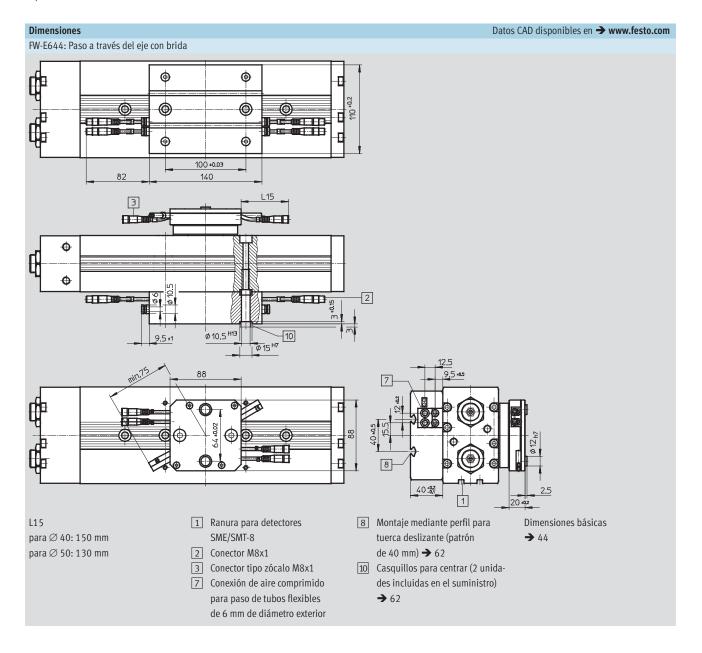
### Actuadores giratorios DRQD-B-25 ... 32, de doble émbolo





### Actuadores giratorios DRQD-40 ... 50, de doble émbolo

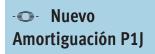




# Actuadores giratorios DRQD-B-16 ... 32, DRQD-40 ... 50, de doble émbolo Hoja de datos

**FESTO** 

Referencias: tipos estándar				
DRQD	Ø	Ángulo de giro	N° art.	Tipo
	[mm]	[°]		
PPVJ = Amortiguación regulable en pos	iciones finales			
	AL = Conexión en	el lado izquierdo		
-	16	180	563341	DRQD-B-16-180-PPVJ-A-AL-FW
	20		563342	DRQD-B-20-180-PPVJ-A-AL-FW
Se .	25		563343	DRQD-B-25-180-PPVJ-A-AL-FW
3.0	32		563344	DRQD-B-32-180-PPVJ-A-AL-FW
4		•		
	AR = Conexión en	el lado derecho		
	16	90	563367	DRQD-B-16-90-PPVJ-A-AR-FW
	16	180	563353	DRQD-B-16-180-PPVJ-A-AR-FW
	20		563354	DRQD-B-20-180-PPVJ-A-AR-FW
	25		563355	DRQD-B-25-180-PPVJ-A-AR-FW
	32		563356	DRQD-B-32-180-PPVJ-A-AR-FW
	1			
P1J = Amortiguadores elásticos regulab	oles en posiciones fina	ales		
	AL = Conexión en	el lado izquierdo		
	16	180	1177954	DRQD-B-16-180-P1J-A-AL-FW
	20		1177955	DRQD-B-20-180-P1J-A-AL-FW
	25		1177956	DRQD-B-25-180-P1J-A-AL-FW
	32		1177957	DRQD-B-32-180-P1J-A-AL-FW
		•		
	AR = Conexión en	el lado derecho		
	16	180	1177950	DRQD-B-16-180-P1J-A-AR-FW
	20		1177951	DRQD-B-20-180-P1J-A-AR-FW
	25		1177952	DRQD-B-25-180-P1J-A-AR-FW
	32		1177953	DRQD-B-32-180-P1J-A-AR-FW
	,			
YSRJ = Amortiguadores regulables				
	AL = Conexión en	el lado izquierdo		
-	16	180	563337	DRQD-B-16-180-YSRJ-A-AL-FW
	20		563338	DRQD-B-20-180-YSRJ-A-AL-FW
	25		563339	DRQD-B-25-180-YSRJ-A-AL-FW
	32		563340	DRQD-B-32-180-YSRJ-A-AL-FW
		•		
	AR = Conexión en	el lado derecho		
	16	180	563349	DRQD-B-16-180-YSRJ-A-AR-FW
	20		563350	DRQD-B-20-180-YSRJ-A-AR-FW
	25		563351	DRQD-B-25-180-YSRJ-A-AR-FW
	32		563352	DRQD-B-32-180-YSRJ-A-AR-FW



### Actuadores giratorios DRQD-B-16 ... 32, de doble émbolo Referencias: productos modulares

**FESTO** 

M Indicaci	iones mínimas								<b>→</b>
N° de artícul 563 345 563 346 563 347 563 348	Función  DRQD	Ejecución del producto B	16 20 25 32	90 180 360 1 340	Amortigua- ción  PPVJ P1J YSRJ	Detección de posiciones A	AL AR		
Ejemplo de pedido 563348	DRQD	_ B	- 32	- 280	- YSRJ	] - A	– AR	- P	N
Tablas para re	alizar los pedidos								
Tamaño		16	20	25		32	Condicio- nes	Código	Entrada código
M N° de artíc	ulo	563 345	563 346	563	347	563 348			
Función		_	orio con doble ér	nbolo				DRQD	DRQD
	del producto	Función optim						-B	-B
Diámetro o	•	1	20	25		32			
_	giro (estándar)	90°						-90	
_	ajuste +6°/-20°	180°						-180	
	do de fábrica)	360°					1	-360	
Ángulo de			parte intermedia						
Ajuste de ±			con parte interm						
	eajustado en ±1°		con parte interm				1		
Amortigua	ción	_	regulable en po	siciones finales				-PPVJ	
		Amortiguadore	_					-YSRJ	
		_		ables en posiciones	finales		2	-P1J	
	de posiciones		es de proximidad					-A	-A
Conexión r	neumática		l lado izquierdo					-AL	
C-III	-1-	Conexión en e						-AR	
Salida del	eje	Eje con chavet					3	-ZW	
		Eje hueco con	brida				4	-FW	

1 190 360	No con paso para tubos flexibles E422, E444	2 <b>ZW</b>	No con paso para tubos flexibles SD32, SD42, E422, E444
2 <b>P1</b> I	No con 71, sólo con ángulo de giro estándar (90°, 180°, 360°)	3 FW	Necesario para paso para tubos flexibles SD32, SD42, F422, F44



### Actuadores giratorios DRQD-B-16 ... 32, de doble émbolo Referencias: productos modulares

**FESTO** 

<b>→</b>	O Opcional							
	Posición intermedia	F	Paso para tubos flexible	25	Documentació	n para el us	uario	
	Z1	S	5D32 5D42 6422		B E F S			
_			5D42		- B			
	blas para realizar los pedidos		_	,	,		,	
Taı	maño	16	20	25	32	Condicio- nes	Código	Entrada código
0		1 posición intermedi				5	-Z1	
	Paso para tubos flexibles		on diámetro exterior de				-SD32	
			on diámetro exterior de	4 mm			-SD42	
		2 tubos de diámetro					-E422	
		1 cable de 4 contacto 2 cables de 3 contact		-	_			
		-	_	4 tubos de diámetro e 2 cables de 4 contact 4 cables de 3 contact	05,		-E444	
	Documentación para el usuario;	Renuncia explícita al	manual				-B	
	idioma alternativo	Inglés					-E	
	(estándar: alemán)	Francés					-F	
		Español					-S	
		Italiano					-1	
		Sueco					-V	

5 **Z1** No combinable con ángulo de giro (estándar) de  $360^{\circ}$  y ángulo X

	Continúa: código de pedido			
-		-	-	

### Actuadores giratorios DRQD-40 ... 50, de doble émbolo Referencias: productos modulares



M Indicacione	s mínimas									
N° de artículo	Función	Tamaño	Áng	ılo de giro	Amortiguación	Detección de posiciones		Conexión neumática		Salida del eje
197 373	DRQD	40	90		PPVJ	Α	1	AL	1	ZW
197 374		50	180		YSRJ			AR		FW
			360							
			1	340						
Ejemplo de										
pedido										
197 373	DRQD	- 40	- 280	-	YSRJ	- A	] -	AR	] -	FW

Tablas para realizar los pedidos					
Tamaño	40	50	Condicio- nes	Código	Entrada código
Mº de artículo	197 373	197 374			
Función	Actuador giratorio con doble émbolo			DRQD	DRQD
Diámetro de émbolo [mm]	40 50				
Ángulo de giro (estándar)	90°			-90	
Margen de ajuste +6°/-20°	180°	180°			
(no ajustado de fábrica)	360°	360°		-360	
Ángulo de giro X	1° 70°, con parte intermedia de 90°				
Ajuste de ±6°	100° 160°, con parte intermedia de 180°				
Ángulo preajustado en ±1°	190° 340°, con parte intermedia de 360°		1		
Amortiguación	Amortiguación regulable en posiciones final	es		-PPVJ	
	Amortiguadores regulables			-YSRJ	
Detección de posiciones	Para detectores de proximidad			-A	-A
Conexión neumática	Conexión en el lado izquierdo			-AL	
	Conexión en el lado derecho			-AR	
Salida del eje	Eje con chaveta		2	-ZW	
Eje hueco con brida		3	-FW		

1	190 360	No con paso para tubos flexibles E644	3 FW	Necesario para paso para tubos flexibles SD48, SD62, SD64, E64
2	ZW	No con paso para tubos flexibles SD48, SD62, SD64, E644		

Continúa: código de pedido DRQD

### Actuadores giratorios DRQD-40 ... 50, de doble émbolo Referencias: conjunto de productos



osición intermedia	Paso para tubos flexibles	Documentación para el usuario
 [	SD48	В
	SD62	E
	SD64	F
	E644	S
		f.
		V
	- SD64	- B

Tal	blas para realizar los pedidos					
Taı	maño	40	50	Condicio- nes	Código	Entrada código
0	Posición intermedia	1 posición intermedia (posición central)	'	4	-Z1	
	Paso para tubos flexibles	8 tubos flexibles con diámetro exterior de 4 mm			-SD48	
		Dos tubos flexibles con diámetro exterior de 6 mm			-SD62	
		4 tubos flexibles con diámetro exterior de 6 mm			-SD64	
		4 tubos flexibles con diámetro exterior de 6	mm, 4 cables de 3 contactos		-E644	
	Documentación para el usuario;	Renuncia explícita al manual			-B	
	idioma alternativo	Inglés			-E	
	(estándar: alemán)	Francés			-F	
		Español			-S	
		Italiano			-I	
		Sueco			-V	

4 **Z1** No combinable con ángulo de giro (estándar) de 360° y ángulo X

	Continúa: código de pedido			
-		-	] –	

# Actuadores giratorios DRQD/DRQD-B de doble émbolo Accesorios

**FESTO** 

Referencias	,			,		
	Para diámetro	Observación	Forma	N° art.	Tipo	PE <sup>1)</sup>
	del émbolo					
Casquillo para centra				1	Hojas de datos → Int	
	6	Para centrar el actuador en relación con otros componen	tes	186 717	ZBH-7	10
J	8 32			150 927	ZBH-9	
	40/50			191 409	ZBH-15	
	16/20	Para centrar las piezas complementarias al eje con brida	FW	186 717	ZBH-7	
	25/32			150 927	ZBH-9	
	40/50			189 653	ZBH-12	
Casquillo conector ZB	V				Hojas de datos → In	ternet: zbv
Augunto concettor 22	25 32	Para centrar el actuador giratorio con una unidad de acci	onameinto	548 806	ZBV-12-9	1
	25 52	. and constant of additional grantons con and a media ac according				
Conjunto de adaptaci	ón HMSV				Hojas de datos → Inte	rnet: hmsv
	16/20	Montaje mediante cola de milano para las variantes con	paso por eje	177 647	HMSV-1	1
		hueco con brida SD y E				
Tuerca deslizante HM					Hojas de datos → Inter	
	25 50	Montaje mediante ranura para tuerca deslizante para las paso por eje hueco con brida SD y E	s variantes con	547 264	HMBN-5-1M5	10
				186 566	HMBN-5-2M5	
Racores giratorios				Hoi	as de datos → Internet:	quick star
Nacores giratorios	6 12	Con rodamiento de bolas, para tubos flexibles con	Sin	153 526	QSR-M5-4	1
	en combinación	tolerancia exterior	movimiento	155 520	QSK-IND-4	1
	con tornillo	toterancia exterior	de giro			
	hueco HS		En forma de L	152 520	QSRL-M5-4	
	nucco ris		Lii ioiilia de L	133 329	QSKE-M3-4	
Racor rápido en T NEE					Hojas de datos → Inte	rnet: nedu
	16 32	Incluido en el suministro al efectuar el pedido del actuac	lor giratorio	544 391	NEDU-M8D3-M8T4	1
		DRQD con eje hueco con brida E422 y E444.				
		Apropiado para la conexión de dos detectores de posició o SME/SMT-10	n SME/SMT-8			
ócalo del cable NECL	J	·			Hojas de datos → Inte	ernet: necu
<u></u>	16 32	Incluido en el suministro al efectuar el pedido del actuac	lor giratorio	544 392	NECU-M8G4	1
		DRQD con eje hueco con brida E422 y E444	5	,		

<sup>1)</sup> Cantidad por unidad de embalaje

### Actuadores giratorios DRQD/DRQD-B de doble émbolo Accesorios



Referencias:	detectores de posición para r		Hojas de datos → Internet: smt					
	Tipo de fijación	Salida	Conexión eléctrica,	Longitud del cable	N° art.	Tipo		
		digital	sentido de salida de la conexión	[m]				
Contacto normalmente abierto								
Contacto nom	natmente abierto							
_	Montaje en la ranura des-	PNP	Cable, trifilar, frontal	2,5	551 373	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-L-OE		
Contacto		PNP	Cable, trifilar, frontal Conector M8x1, 3 contactos, frontal	2,5	551 373 551 375	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-L-0E SMT-10M-PS-24V-E-0,3-L-M8D		

Referencias: d	etectores de posición para r		Hojas de datos → Internet: sme			
	Tipo de fijación	Salida	Conexión eléctrica,	Longitud del cable	N° art.	Tipo
		digital	sentido de salida de la conexión	[m]		
Contacto norm	almente abierto					
	Montaje en la ranura des-	Con contacto	Conector M8x1, 3 contactos, frontal	0,3	551 367	SME-10M-DS-24V-E-0,3-L-M8D
	de la parte superior		Cable, trifilar, frontal	2,5	551 365	SME-10M-DS-24V-E-2,5-L-0E
			Cable, bifilar, frontal	2,5	551 369	SME-10M-ZS-24V-E-2,5-L-0E
	Introducción a lo largo de	Con contacto	Conector M8x1, 3 contactos, frontal	0,3	173 212	SME-10-SL-LED-24
	la ranura		Cable, trifilar, frontal	2,5	173 210	SME-10-KL-LED-24

Referencias: o	Referencias: cables								
	Conexión eléctrica en el lado izquierdo	Conexión eléctrica en el lado derecho	Longitud del cable	N° art.	Tipo				
			[m]						
	Conector recto tipo zócalo M8x1,	Cable de 3 hilos, extremo libre	2,5	541 333	NEBU-M8G3-K-2.5-LE3				
<b>6</b>	3 contactos		5	541 334	NEBU-M8G3-K-5-LE3				
	Conector acodado tipo zócalo M8x1,	Cable de 3 hilos, extremo libre	2,5	541 338	NEBU-M8W3-K-2.5-LE3				
	3 contactos		5	541 341	NEBU-M8W3-K-5-LE3				

Referencias: o	letectores de posición para ranura en T, m	agnetorresi	stivos			Hojas de datos → Internet: smt
	Tipo de fijación	Salida digital	Conexión eléctrica	Longitud del ca- ble [m]	N° art.	Tipo
Contacto norm	almente abierto					
	Montaje en la ranura desde la parte	PNP	Cable, trifilar	2,5	543 867	SMT-8M-PS-24V-K-2,5-0E
	superior, a ras con el perfil del cilindro		Conector M8x1, 3 contactos	0,3	543 866	SMT-8M-PS-24V-K-0,3-M8D
			Conector M12x1, 3 contactos	0,3	543 869	SMT-8M-PS-24V-K-0,3-M12
		NPN	Cable, trifilar	2,5	543 870	SMT-8M-NS-24V-K-2,5-0E
			Conector M8x1, 3 contactos	0,3	543 871	SMT-8M-NS-24V-K-0,3-M8D
NA C	Introducción a lo largo de la ranura,	PNP	Cable, trifilar	2,5	175 436	SMT-8-PS-K-LED-24-B
	a ras con el perfil del cilindro		Conector M8x1, 3 contactos	0,3	175 484	SMT-8-PS-S-LED-24-B
Contacto norm	almente cerrado					
	Montaje en la ranura desde la parte superior, a ras con el perfil del cilindro	PNP	Cable, trifilar	7,5	543 873	SMT-8M-PO-24V-K7,5-OE

# Actuadores giratorios DRQD/DRQD-B de doble émbolo Accesorios



Referencias: o	etectores de posición para ranura en T, Re	ed magnéti	cos		ŀ	Hojas de datos → Internet: sme
	Tipo de fijación	Salida	Conexión eléctrica	Longitud del cable	N° art.	Tipo
		digital		[m]		
Contacto norm	almente abierto					
1	Montaje en la ranura desde la parte	Con	Cable, trifilar	2,5	543 862	SME-8M-DS-24V-K-2,5-OE
A STATE OF THE STA	superior, a ras con el perfil del cilindro	contacto		5,0	543 863	SME-8M-DS-24V-K-5,0-OE
			Cable, bifilar	2,5	543 872	SME-8M-ZS-24V-K-2,5-OE
			Conector M8x1, 3 contactos	0,3	543 861	SME-8M-DS-24V-K-0,3-M8D
B	Introducción a lo largo de la ranura,	Con	Cable, trifilar	2,5	150 855	SME-8-K-LED-24
	a ras con el perfil del cilindro	contacto	Conector M8x1, 3 contactos	0,3	150 857	SME-8-S-LED-24
Contacto norm	almente cerrado					
R	Introducción a lo largo de la ranura,	Con	Cable, trifilar	7,5	160 251	SME-8-O-K-LED-24
	a ras con el perfil del cilindro	contacto				

Referencias: cables Hojas de datos → Internet: nebu									
	Conexión eléctrica en el lado izquierdo	Conexión eléctrica en el lado derecho	Longitud del cable [m]	N° art.	Tipo				
	Conector recto tipo zócalo M8x1,	Cable de 3 hilos, extremo libre	2,5	541 333	NEBU-M8G3-K-2.5-LE3				
	3 contactos		5	541 334	NEBU-M8G3-K-5-LE3				
	Conector recto tipo zócalo M12x1,	Cable de 3 hilos, extremo libre	2,5	541 363	NEBU-M12G5-K-2.5-LE3				
	5 contactos		5	541 364	NEBU-M12G5-K-5-LE3				
	Conector acodado tipo zócalo M8x1,	Cable de 3 hilos, extremo libre	2,5	541 338	NEBU-M8W3-K-2.5-LE3				
	3 contactos		5	541 341	NEBU-M8W3-K-5-LE3				
	Conector acodado tipo zócalo M12x1,	Cable de 3 hilos, extremo libre	2,5	541 367	NEBU-M12W5-K-2.5-LE3				
	5 contactos		5	541 370	NEBU-M12W5-K-5-LE3				

Referencias – tapa de ranura en T								
	Montaje	Largo	N° art.	Tipo				
		[m]						
	Enchufable	2x 0,5	151 680	ABP-5-S				
4								