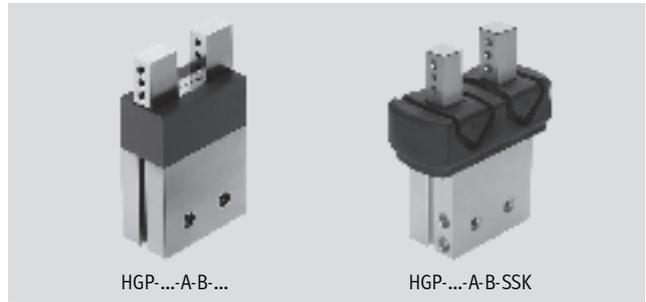


- Economiche e versatili
- Autocentranti
- Direzione di presa variabile

Pinze parallele HGP

Caratteristiche



HGP-...-A-B-...

HGP-...-A-B-SSK

Dati generali

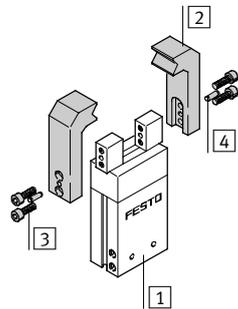
- Attuatore a pistone, a doppio effetto
- Autocentranti
- Direzione di presa variabile:
 - presa esterna/interna
- Versatilità grazie ad utensili di presa adattabili esternamente
- Diverse possibilità di adattamento su attuatori
- Elevata forza di presa a fronte di un ingombro ridotto
- Massima ripetibilità
- Dispositivo di sicurezza della forza di presa
- Strozzatura fissa interna
- Con calotta di protezione contro la polvere, per l'impiego in ambienti industriali pesanti (grado di protezione IP 54)
- Sensori
 - sensori di finecorsa adattabili sulle pinze di piccole dimensioni
 - sensori di finecorsa integrabili sulle pinze di dimensioni medie e grandi



Software di selezione pinze
www.festo.it/engineering

Possibilità di fissaggio per l'applicazione di utensili di presa

- 1 Pinza parallela
- 2 Utensile di presa esterno
- 3 Viti di fissaggio
- 4 Perni di centratura



Con calotta protettiva

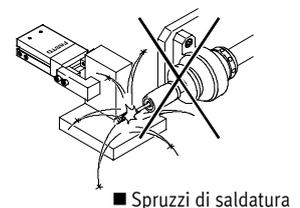
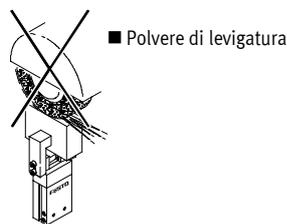
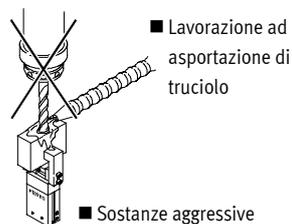
Le pinze 16 e 25 sono adatte per l'impiego in ambienti industriali gravosi. Rispondono infatti ai requisiti previsti per il grado di protezione IP54.

I dati tecnici corrispondono a quelli della pinza parallela HGP senza calotta protettiva.



- - Attenzione

Queste pinze devono essere utilizzate con la strozzatura dello scarico. Non sono predisposte per le applicazioni qui riportate o altri impieghi simili.



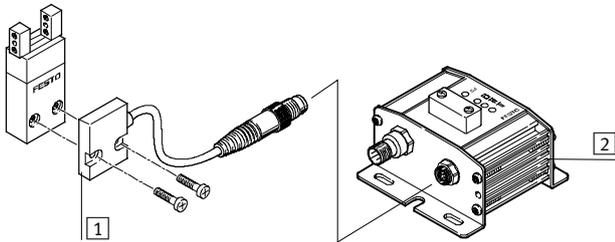
Pinze parallele HGP

Panoramica componenti e composizione del codice

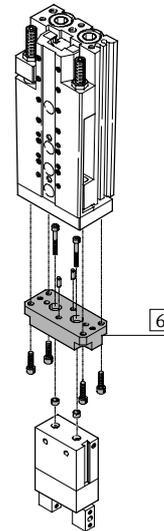


Componenti

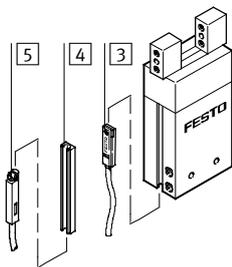
HGP-06



Prodotto globale per le applicazioni di manipolazione e di montaggio



HGP-10...35



Accessori			
Tipo	Descrizione	→ Pagina	
1	Sensore di posizione SMH-S1 Sensori adattabili e integrabili, per il rilevamento della posizione del pistone	1 / 7.5-13	
2	Unità di controllo SMH-AE1 Per sensore di posizione SMH-S1	1 / 7.5-13	
3	Sensori di finecorsa SME/SMT-8 Per il rilevamento della posizione del pistone	1 / 7.5-14	
4	Profilo di montaggio sensori, adesivo HGP-SL Per l'impiego dei sensori di finecorsa SME/SMT-10	1 / 7.5-13	
5	Sensori di finecorsa SME/SMT-10 Per il rilevamento della posizione del pistone	1 / 7.5-16	
6	- Collegamenti attuatore/pinze	www.festo.it	

Composizione del codice

HGP - 16 - A - B - G1 - SSK

Tipo

HGP Pinza parallela

Dimensioni

Rilevamento posizioni

A Per sensore di finecorsa

Versione

B Serie B

Dispositivo di sicurezza della forza di presa

G1 In apertura

G2 In chiusura

Calotta protettiva

SSK Calotta protettiva

Pinze parallele HGP

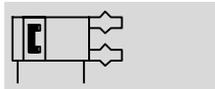
Foglio dati

FESTO

Funzione

A doppio effetto

HGP-06-A, HGP-...-A-B



⊘ - Diametro
6 ... 35 mm

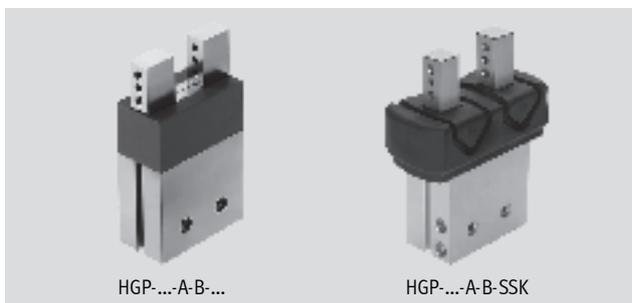
- | - Corsa
4 ... 25 mm

Varianti

- Con sistema di sicurezza della forza di presa...
in apertura HGP-...-G1
in chiusura HGP-...-G2
- Con calotta protettiva

- - www.festo.it/
Parti di ricambio
Kit di ricambi
➔ 1 / 7.5-12

- - Servizio riparazione



Dati generali							
Dimensioni		6	10	16	20	25	35
Struttura e composizione		Piano inclinato		Leva			
Funzione		A doppio effetto					
Funzione pinza		Pinza parallela					
Numero delle dita di presa		2					
Forza gravimetrica max. per utensile di presa esterno ¹⁾	[N]	0,1	0,2	0,4	0,6	0,8	1,2
Corsa per ciascun dito di presa	[mm]	2	3	5	6,5	7,5	12,5
Attacco pneumatico		M3			M5	G1/8	
Ripetibilità ²⁾	[mm]	≤ 0,04					
Intercambiabilità max.	[mm]	0,2					
Frequenza di lavoro max.	[Hz]	4					
Rilevamento posizioni		Per sensore di finecorsa					
Fissaggio		Con filetto femmina e bussola di centratura					
		-		Con foro passante e bussola di centratura			

1) Riferito all'esercizio non strozzato.

2) Scostamento della posizione terminale in condizioni d'esercizio costanti, su 100 corse consecutive nella direzione di movimento delle dita di presa

⚠ **Attenzione:** questo prodotto è conforme alle norme ISO 1179-1 e ISO 228-1.

Condizioni d'esercizio e ambientali							
Dimensioni		6	10	16	20	25	35
Pressione di esercizio min.	HGP-...-A/-B [bar]	2					
	HGP-...-G... [bar]	5					
Pressione di esercizio max.	[bar]	8					
Fluido		Aria compressa filtrata, lubrificata o non lubrificata					
Temperatura ambiente	[°C]	+5 ... +60					
Resistenza alla corrosione CRC ¹⁾		2	1				

1) Classe di resistenza alla corrosione 1 a norme Festo 940 070

Componenti soggetti a limitata corrosione. Protezione per trasporto e stoccaggio. Componenti senza funzione prevalentemente decorativa delle superfici, per es. installati in aree interne non visibili o dietro le coperture.

Classe di resistenza alla corrosione 2 a norme Festo 940 070

Componenti soggetti a media corrosione. Componenti esterni, con funzione prevalentemente decorativa, a contatto diretto con l'atmosfera industriale normale o con fluidi come refrigeranti e lubrificanti.

Pesi [g]							
Dimensioni		6	10	16	20	25	35
HGP-...-A		18	75	194	396	725	1369
HGP-...-G1		-	76	197	402	737	1387
HGP-...-G2		-	76	197	402	737	1387
Con calotta protettiva							
HGP-...-SSK		-	-	197	-	737	-

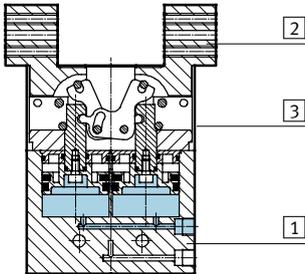
Pinze parallele HGP

Foglio dati

FESTO

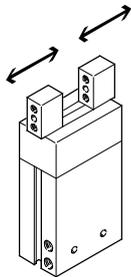
Materiali

Disegno funzionale



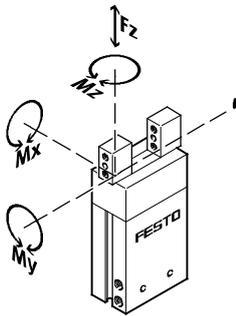
Pinza parallela	6	10	16	20	25	35
1 Corpo	Alluminio nichelato		Alluminio anodizzato duro			
2 Dita di presa	Acciaio nichelato		Acciaio fortemente legato			
3 Calotta di copertura	Poliammide					
- Calotta protettiva SSK	-		Termoplastica vulcanizzata	-	Termoplastica vulcanizzata	-
- Nota materiali	Senza rame, PTFE e silicone					

Forza di presa [N] a 6 bar



Dimensioni	6	10	16	20	25	35
Forza di presa per dito						
In apertura	10	22	70	120	185	375
In chiusura	10	17	80	115	170	350
Forza di presa complessiva						
In apertura	20	44	140	240	370	750
In chiusura	20	34	160	230	340	700

Parametri di carico per dito di presa



Le forze e i momenti ammissibili indicati si riferiscono ad un singolo dito di presa. I valori indicati comprendono braccio di leva, forze gravimetriche supplementari relative

al pezzo in lavorazione o agli utensili esterni di presa e forze di accelerazione che si producono durante il movimento.

Per il calcolo dei momenti è necessario considerare la posizione 0 del sistema di coordinate (guida delle dita di presa).

Dimensioni	6	10	16	20	25	35	
Forza max. ammissibile F_z	[N]	14	25	90	150	240	380
Momento max. ammissibile M_x	[Nm]	0,1	0,5	3,3	6	11	25
Max. momento ammissibile M_y	[Nm]	0,1	0,5	3,3	6	11	25
Max. momento ammissibile M_z	[Nm]	0,1	0,5	3,3	6	11	25

Unità di presa
Pinze parallele

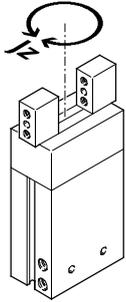
7.5

Pinze parallele HGP

Foglio dati

FESTO

Momenti di inerzia di massa [$\text{kgm}^2 \times 10^{-4}$]



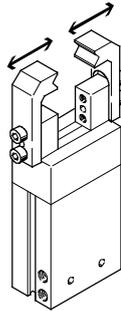
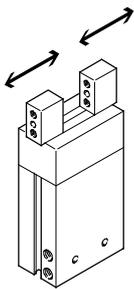
Momento di inerzia di massa [$\text{kgm}^2 \times 10^{-4}$] delle pinze parallele riferito all'asse centrale, senza utensili esterni di presa, in assenza di carico.

Dimensioni	6	10	16	20	25	35
HGP-...-A	0,01	0,08	0,47	1,49	3,83	12,70
HGP-...-G1	-	0,08	0,47	1,52	3,92	12,83
HGP-...-G2	-	0,08	0,47	1,49	3,84	12,73

Tempi di apertura e chiusura [ms] a 6 bar

Senza utensili di presa esterni

Con utensili di presa esterni



I tempi indicati di apertura e chiusura [ms] sono stati misurati a temperatura ambiente, con una pressione d'esercizio di 6 bar, senza utensili di presa applicati.

Per forze gravimetriche superiori è necessario prevedere una strozzatura sulle pinze. I tempi di apertura e chiusura devono essere regolati di conseguenza.

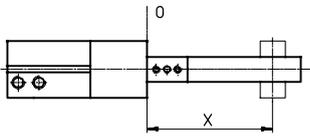
Dimensioni		6	10	16	20	25	35
Senza utensili di presa							
HGP-...-A	In apertura	5	22	44	32	47	77
	In chiusura	5	31	60	44	50	77
HGP-...-G1	In apertura	-	17	39	30	39	71
	In chiusura	-	29	62	48	60	82
HGP-...-G2	In apertura	-	33	66	39	62	90
	In chiusura	-	29	44	42	49	72
Con utensili di presa esterni (in funzione della forza gravimetrica)							
HGP	0,06 N	5	-	-	-	-	-
	0,08 N	10	-	-	-	-	-
	0,10 N	20	-	-	-	-	-
	0,20 N	50	-	-	-	-	-
	0,50 N	-	100	-	-	-	-
	1,00 N	-	200	100	-	-	-
	1,25 N	-	-	-	100	-	-
	1,50 N	-	300	200	-	100	-
	1,75 N	-	-	-	200	-	-
	2,00 N	-	-	300	-	200	100
	2,50 N	-	-	-	300	-	-
	3,00 N	-	-	-	-	300	200
4,00 N	-	-	-	-	-	300	

Pinze parallele HGP

Foglio dati

Forza di presa F_H per dito di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio di leva x

Preso esterna ed interna (in chiusura e in apertura)

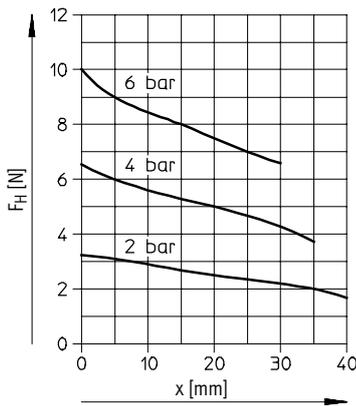


Con i diagrammi sotto riportati è possibile calcolare le forze di presa in funzione della pressione di esercizio

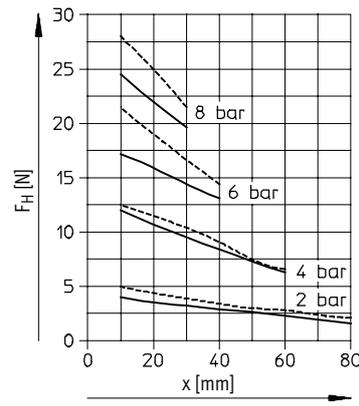
e del braccio di leva (distanza tra il piano 0 indicato nella figura sopra e il punto di pressione degli utensili di

presa esterni sull'oggetto da manipolare) per i diversi diametri.

HGP-06-A¹⁾

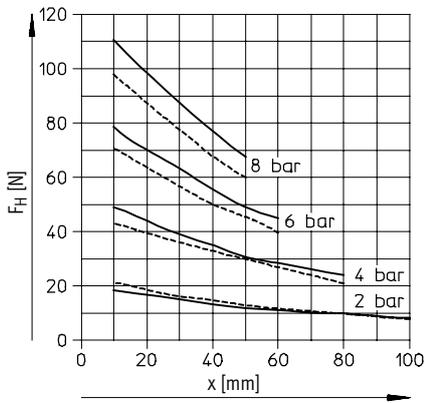


HGP-10-A-B

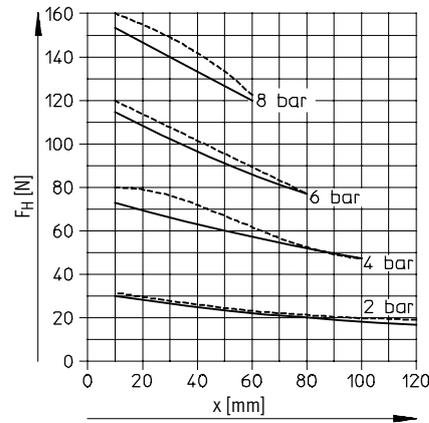


1) Per caratteristiche costruttive, le forze di presa in apertura e in chiusura sono identiche nella pinza HGP-06-A.

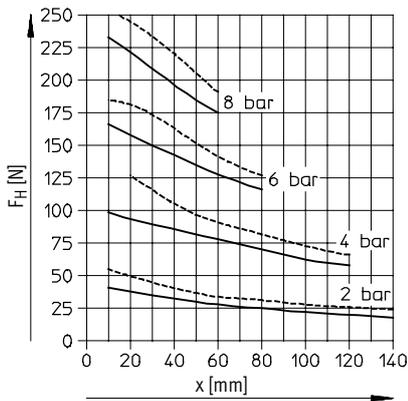
HGP-16-A-B



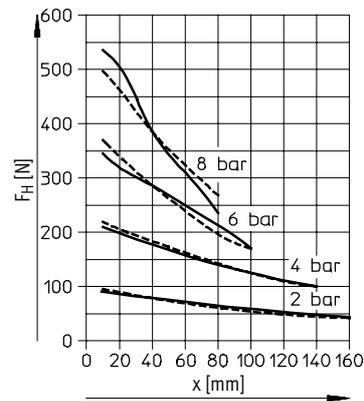
HGP-20-A-B



HGP-25-A-B



HGP-35-A-B



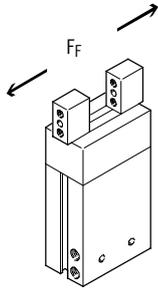
———— in chiusura
 - - - - - in apertura

Pinze parallele HGP

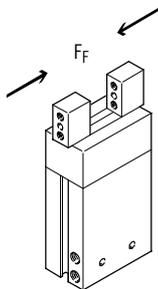
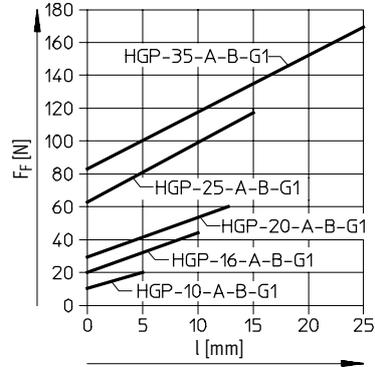
Foglio dati



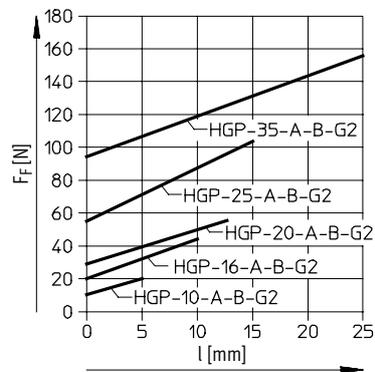
Forza della molla F_F in funzione delle dimensioni delle pinze e della corsa totale l



Sicurezza forza di presa in apertura:
con i diagrammi sotto riportati è
possibile calcolare le forze della molla
 F_F delle pinze parallele HGP-...-G1.



Sicurezza forza di presa in chiusura:
con i diagrammi sotto riportati è
possibile calcolare le forze della molla
 F_F delle pinze parallele HGP-...-G2.



Determinazione delle forze effettive di presa delle pinze parallele HGP-...-G1 e HGP-...-G2 in funzione del caso di impiego

Le pinze parallele con molla integrata possono essere impiegate a seconda delle esigenze specifiche come segue:

- pinze a semplice effetto
- pinze con supporto della forza di presa
- pinze con dispositivo di sicurezza della forza di presa

Per la determinazione delle forze di presa disponibili F_{Gr} (per ogni dito di presa) è necessario combinare i dati

della forza di presa F_H e quelli della forza della molla F_F .

Applicazione

La forza di presa risultante F_{Gr} in funzione dell'applicazione specifica dipende dalla direzione della presa (interna/esterna) e dalla forma della pinza (con/senza molla di richiamo). La forza della molla viene integrata in funzione della forma costruttiva e della direzione della presa.

A semplice effetto

- Presa con forza della molla:
 $F_{Gr} = F_F$
- Presa con forza di compressione:
 $F_{Gr} = F_H - F_F$

Supporto della forza di presa

- Presa con forza di compressione e della molla:
 $F_{Gr} = F_H + F_F$

Dispositivo di sicurezza della forza di presa

- Presa con forza della molla:
 $F_{Gr} = F_F$

		Con pressione (nella direzione di presa)	Senza pressione
HGP	In apertura	$F_{Gr} = F_H$	$F_{Gr} = 0$
	In chiusura	$F_{Gr} = F_H$	$F_{Gr} = 0$
HGP-...-G1	In apertura	$F_{Gr} = F_H + F_F$	$F_{Gr} = F_F$
	In chiusura	$F_{Gr} = F_H - F_F$	$F_{Gr} = 0$
HGP-...-G2	In apertura	$F_{Gr} = F_H - F_F$	$F_{Gr} = 0$
	In chiusura	$F_{Gr} = F_H + F_F$	$F_{Gr} = F_F$

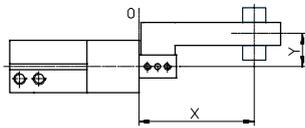
Pinze parallele HGP

Foglio dati

FESTO

Forza di presa F_H per dito di presa a 6 bar in funzione del braccio di leva x e dell'eccentricità y

Preso esterna ed interna (in chiusura e in apertura)



Con i diagrammi sottoriportati è possibile calcolare le forze di presa a 6 bar in funzione di un'applicazione eccentrica della forza (distanza tra il

piano 0 indicato nella figura e il punto di presa degli utensili sull'oggetto) e il punto di

applicazione con il massimo disassamento ammissibile per i diversi modelli delle pinze.

Esempio di calcolo

Dati:

HGP-16-A-B

Braccio di leva $x = 20$ mm

Eccentricità $y = 22$ mm

Si cerca:

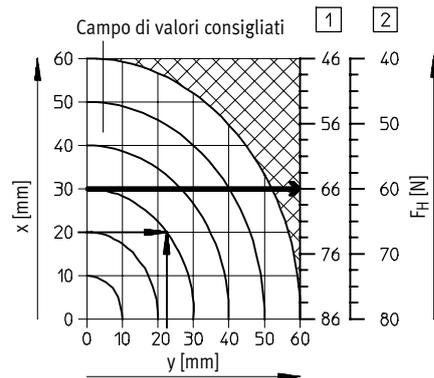
Forza di presa a 6 bar

Procedura:

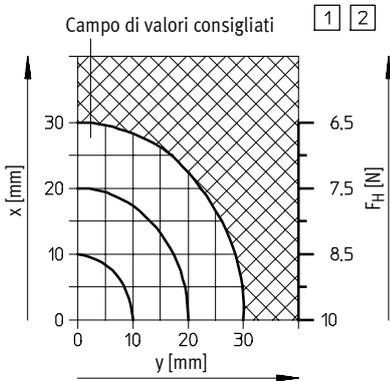
- determinazione del punto di intersezione xy tra il braccio di leva x e l'eccentricità y nel diagramma per HGP-16-A
- disegno di un arco di circonferenza (con centro nel punto di origine) attraverso il punto di intersezione xy
- determinazione del punto di intersezione tra l'arco di cerchio e l'asse x
- Lettura della forza di presa

Risultato:

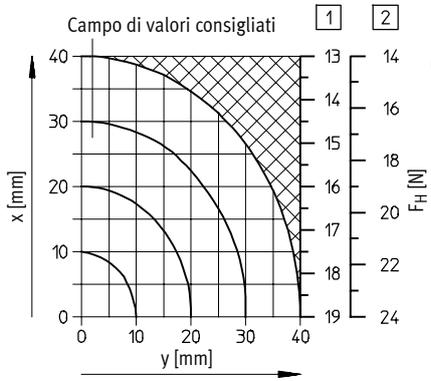
Forza di presa = ca. 66 N



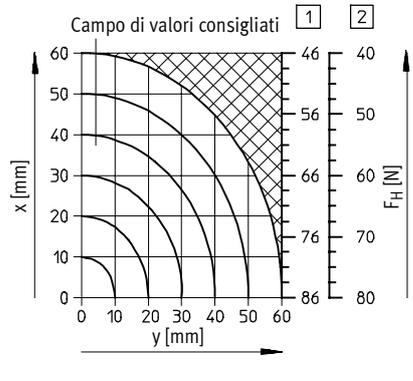
HGP-06-A



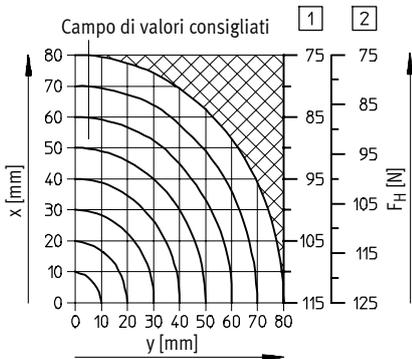
HGP-10-A-B



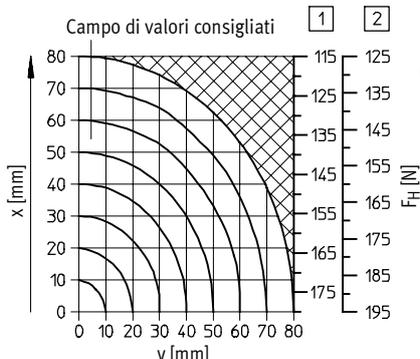
HGP-16-A-B



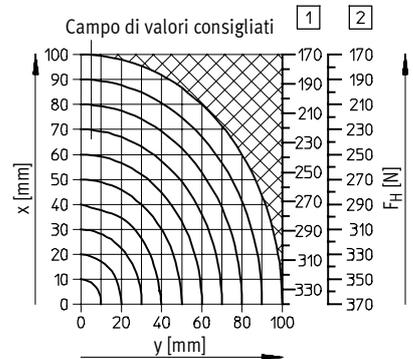
HGP-20-A



HGP-25-A-B



HGP-35-A-B



1 in chiusura

2 in apertura

Unità di presa
Pinze parallele

7.5

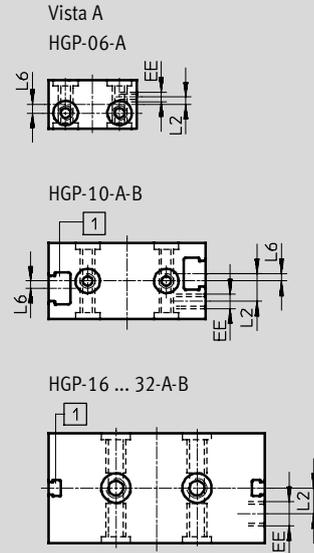
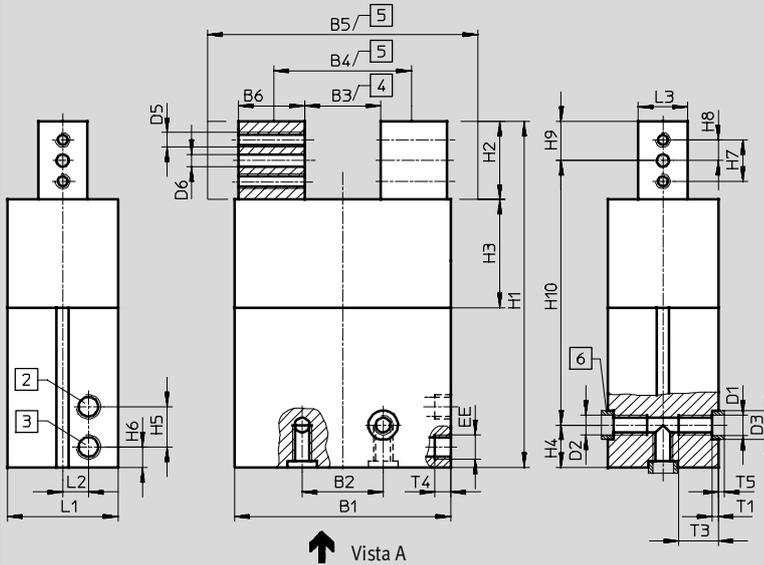
Pinze parallele HGP

Foglio dati

FESTO

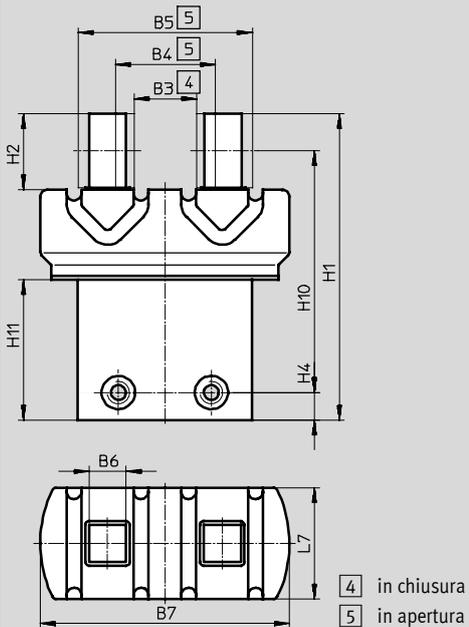
Dimensioni

Download dati CAD → www.festo.it/engineering



- | | |
|--|--|
| <p>1 Scanalatura di fissaggio sensori di finecorsa SME/SMT-8 (non per HGP-06-A). Con impiego del profilo adesivo di montaggio HGP-SL-... possono essere impiegati anche i sensori di finecorsa SME/SMT-10.</p> | <p>2 Attacco di alimentazione in apertura</p> <p>3 Attacco di alimentazione chiusura</p> <p>4 In chiusura</p> <p>5 In apertura</p> <p>6 Bussole di centratura ZBH (2 pezzi in dotazione)</p> |
|--|--|

Con calotta protettiva HGP-...-SSK



- 4 in chiusura
5 in apertura

Unità di presa
Pinze parallele

7.5

Pinze parallele HGP

FESTO

Foglio dati

Tipo	B1	B2 ¹⁾	B3	B4	B5	B6	B7	D1	D2	D3	D5	D6	EE	H1	H2	H3	H4 ²⁾
		±0,1	±0,5	±0,5	±0,5	-0,03	±0,5	∅		∅		∅					±0,1
								H8/h7				H8					
HGP-06-A	18	11	6	10	21	5,5	-	3,2	M3	5	M2	1,5	M3	45,5	9,9	10,2	7,5
HGP-10-A-B	32	16	15,8	21,8	35,8	7	-	3,2	M3	5	M3	2	M3	66	15	16	7,5
HGP-16-A-B	47	25	17,8	27,8	53,8	13	-	5,3	M4	7	M4	3	M3	80	20	21,9	7,5
HGP-20-A-B	55,6	25	17,4	30,4	65,4	17,5	-	5,3	M4	7	M4	4	M5	101	24,9	26,1	7,5
HGP-25-A-B	68,2	29	21	36	80	22	-	6,4	M6	9	M5	4	G1/8	121	30	32,2	17,5
HGP-35-A-B	88	33	31	56	110	27	-	8,4	M8	12	M6	5	G1/8	142	31,9	44,8	17,5

Con calotta protettiva

HGP-16-A-B-SSK	47	25	16,4	26,4	46,4	10	67	5,3	M4	7	M4	3	M3	83	20,5	21,9	7,5
HGP-25-A-B-SSK	68,2	29	21	36	66	15	101	6,4	M6	9	M5	4	G1/8	126,8	31,5	32,2	17,5

Tipo	H5	H6	H7	H8	H9	H10	H11	L1	L2	L3	L6	L7	T1	T3	T4	T5
						±0,2				-0,03			+0,1	+1	+0,5	-0,3
HGP-06-A	7	4	5,8	2,9	5	33	-	10	1,5	5	1,8	-	1,2	-	3,5	1,2
HGP-10-A-B	7	4	8	4	7,5	51	-	15,5	4,2	7	1,5	-	1,2	6	3,5	1,2
HGP-16-A-B	7	4	11	5,5	10	62,5	-	22	5,7	10	-	-	1,6	7,5	3,5	1,4
HGP-20-A-B	10,5	11,5	14	7	12,5	81	-	30	9	12	-	-	1,6	8	6	1,4
HGP-25-A-B	16,5	8,3	16	8	15	88,5	-	37	10,5	15	-	-	2,1	15	6,5	1,9
HGP-35-A-B	16,5	8,5	17	8,5	16	108,5	-	45	10,5	20	-	-	2,6	16	6,5	2,4

Con calotta protettiva

HGP-16-A-B-SSK	7	4	11	5,5	10	65,5	38,1	22	5,7	10	-	30	1,6	7,5	3,5	1,4
HGP-25-A-B-SSK	16,5	8,3	16	8	15	94,3	58,8	37	10,5	15	-	47	2,1	15	6,5	1,9

1) Tolleranza per foro di centratura ±0,02

2) Tolleranza per foro di centratura -0,05

• **Attenzione:** questo prodotto è conforme alle norme ISO 1179-1 e ISO 228-1.

•  - Attenzione

Nelle pinze HGP-6/-10/-16 l'interasse

H5 pari a 7 mm dei due attacchi di

alimentazione consente solamente

l'uso dei seguenti raccordi filettati:

- QSM-M3-3

- QSML-M3-3

- QSML-M3-3

- CN-M3-PK-3

- LCN-M3-PK-3

→ www.festo.it

Pinze parallele HGP

Foglio dati

FESTO

Dati di ordinazione			
Dimensioni [mm]	A doppio effetto senza molla di compressione Cod. prod. Tipo	Sicurezza della forza di presa G1 in apertura Cod. prod. Tipo	Sicurezza della forza di presa G2 in chiusura Cod. prod. Tipo
6	174 815 HGP-06-A	–	–
10	197 542 HGP-10-A-B	197 543 HGP-10-A-B-G1	197 544 HGP-10-A-B-G2
16	197 545 HGP-16-A-B	197 546 HGP-16-A-B-G1	197 547 HGP-16-A-B-G2
20	525 889 HGP-20-A-B	525 890 HGP-20-A-B-G1	525 891 HGP-20-A-B-G2
25	197 548 HGP-25-A-B	197 549 HGP-25-A-B-G1	197 550 HGP-25-A-B-G2
35	197 551 HGP-35-A-B	197 552 HGP-35-A-B-G1	197 553 HGP-35-A-B-G2
Con calotta protettiva			
16	539 636 HGP-16-A-B-SSK	–	–
25	539 635 HGP-25-A-B-SSK	–	–

Dati di ordinazione - Kit di ricambi	
Dimensioni [mm]	Cod. prod. Tipo
6	378 516 HGP-06-A
10	397 376 HGP-10
16	397 377 HGP-16
20	397 378 HGP-20
25	397 397 HGP-25
32	397 380 HGP-35

Pinze parallele HGP

Accessori



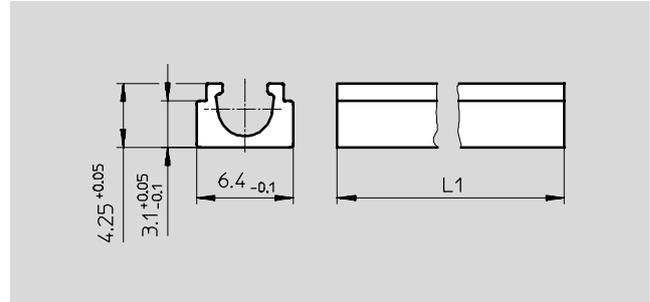
Profilo di montaggio per sensori

HGP-SL

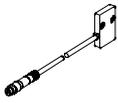
applicabile

Materiali

lega di alluminio per lavorazione
plastica



Dimensioni e dati di ordinazione					
Per dimensioni [mm]	L1	Peso [g]	Cod. prod.	Tipo	
10	35	1,4	535 582	HGP-SL-10-10	
16	38	1,5	535 583	HGP-SL-10-16	
20	50	2,0	535 584	HGP-SL-10-20	
25	58	2,3	535 585	HGP-SL-10-25	
35	65	2,6	535 586	HGP-SL-10-35	

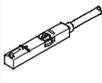
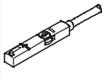
Dati di ordinazione					
Tipo	Per dimensioni	Peso [g]	Cod. prod.	Tipo	PE ¹⁾
Sensore di posizione SMH-S1 Fogli dati → www.festo.it					
	6	20	175 710	SMH-S1-HGP06	1
Unità di controllo SMH-AE1 Fogli dati → www.festo.it					
	6	170	175 708	SMH-AE1-PS3-M12	1
			175 709	SMH-AE1-NS3-M12	
Bussola di centratura ZBH Fogli dati → www.festo.it					
	6, 10	1	189 652	ZBH-5	10
	16, 20		186 717	ZBH-7	
	25		150 927	ZBH-9	
	35		189 653	ZBH-12	

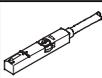
1) Quantità in pezzi

Pinze parallele HGP

Accessori

FESTO

Dati di ordinazione - Sensori di finecorsa per scanalatura a T, magnetoresistivi					Fogli dati → www.festo.com/catalogue/sm	
Fissaggio	Uscita di commutazione	Connessione elettrica	Lunghezza cavo [m]	Cod. prod.	Tipo	
Contatto n.a.						
	Applicabile dall'alto nella scanalatura, protetto dal profilo del cilindro	PNP	Cavo, a 3 fili	2,5	543 867	SMT-8M-PS-24V-K-2,5-OE
			Connettore M8x1, a 3 poli	0,3	543 866	SMT-8M-PS-24V-K-0,3-M8D
			Connettore M12x1, a 3 poli	0,3	543 869	SMT-8M-PS-24V-K-0,3-M12
		NPN	Cavo, a 3 fili	2,5	543 870	SMT-8M-NS-24V-K-2,5-OE
Connettore M8x1, a 3 poli	0,3		543 871	SMT-8M-NS-24V-K-0,3-M8D		
	Inseribile longitudinalmente nella scanalatura, protetto dal profilo del cilindro	PNP	Cavo, a 3 fili	2,5	175 436	SMT-8-PS-K-LED-24-B
			Connettore M8x1, a 3 poli	0,3	175 484	SMT-8-PS-S-LED-24-B
Contatto n.c.						
	Applicabile dall'alto nella scanalatura, protetto dal profilo del cilindro	PNP	Cavo, a 3 fili	7,5	543 873	SMT-8M-PO-24V-K7,5-OE

Dati di ordinazione - Sensori di finecorsa per scanalatura a T, magnetici Reed					Fogli dati → www.festo.com/catalogue/sm	
Fissaggio	Uscita di commutazione	Connessione elettrica	Lunghezza cavo [m]	Cod. prod.	Tipo	
Contatto n.a.						
	Applicabile dall'alto nella scanalatura, protetto dal profilo del cilindro	A contatto	Cavo, a 3 fili	2,5	543 862	SME-8M-DS-24V-K-2,5-OE
				5,0	543 863	SME-8M-DS-24V-K-5,0-OE
			Cavo, a 2 fili	2,5	543 872	SME-8M-ZS-24V-K-2,5-OE
				0,3	543 861	SME-8M-DS-24V-K-0,3-M8D
	Inseribile longitudinalmente nella scanalatura, protetto dal profilo del cilindro	A contatto	Cavo, a 3 fili	2,5	150 855	SME-8-K-LED-24
				0,3	150 857	SME-8-S-LED-24
Contatto n.c.						
	Inseribile longitudinalmente nella scanalatura, protetto dal profilo del cilindro	A contatto	Cavo, a 3 fili	7,5	160 251	SME-8-O-K-LED-24

Dati di ordinazione - Cavi di collegamento				Fogli dati → www.festo.com/catalogue/nebu	
Connessione elettrica a sinistra	Connessione elettrica a destra	Lunghezza cavo [m]	Cod. prod.	Tipo	
	Connettore diritto, M8x1, a 3 poli	Cavo, estremità aperta, a 3 fili	2,5	541 333	NEBU-M8G3-K-2.5-LE3
			5	541 334	NEBU-M8G3-K-5-LE3
	Connettore diritto, M12x1, a 5 poli	Cavo, estremità aperta, a 3 fili	2,5	541 363	NEBU-M12G5-K-2.5-LE3
			5	541 364	NEBU-M12G5-K-5-LE3
	Connettore angolare, M8x1, a 3 poli	Cavo, estremità aperta, a 3 fili	2,5	541 338	NEBU-M8W3-K-2.5-LE3
			5	541 341	NEBU-M8W3-K-5-LE3
	Connettore angolare, M12x1, a 5 poli	Cavo, estremità aperta, a 3 fili	2,5	541 367	NEBU-M12W5-K-2.5-LE3
			5	541 370	NEBU-M12W5-K-5-LE3

Unità di presa
Pinze parallele

7.5

Pinze parallele HGP

Accessori

FESTO

Dati di ordinazione - Sensori di finecorsa per scanalatura rotonda, magnetoresistivi					Fogli dati → www.festo.com/catalogue/sm	
	Fissaggio	Uscita di commutazione	Connessione elettrica, Uscita del cavo	Lunghezza cavo [m]	Cod. prod.	Tipo
Contatto n.a.						
	Applicabile dall'alto nella scanalatura, protetto dal profilo del cilindro	PNP	Cavo, a 3 fili, assiale	2,5	525 915	SMT-10F-PS-24V-K2,5L-OE
			Connettore M8x1, a 3 poli, assiale	0,3	525 916	SMT-10F-PS-24V-K0,3L-M8D
			Connettore M8x1, a 3 poli, radiale	0,3	526 675	SMT-10F-PS-24V-K0,3Q-M8D
	Inseribile longitudinalmente nella scanalatura	PNP	Connettore M8x1, a 3 poli, assiale	0,3	173 220	SMT-10-PS-SL-LED-24
			Cavo, a 3 fili, assiale	2,5	173 218	SMT-10-PS-KL-LED-24

Dati di ordinazione - Sensori di finecorsa per scanalatura rotonda, magnetici Reed					Fogli dati → www.festo.com/catalogue/sm	
	Fissaggio	Uscita di commutazione	Connessione elettrica, Uscita del cavo	Lunghezza cavo [m]	Cod. prod.	Tipo
Contatto n.a.						
	Applicabile dall'alto nella scanalatura, protetto dal profilo del cilindro	A contatto	Connettore M8x1, a 3 poli, assiale	0,3	525 914	SME-10F-DS-24V-K0,3L-M8D
			Cavo, a 3 fili, assiale	2,5	525 913	SME-10F-DS-24V-K2,5L-OE
			Cavo, a 2 fili, assiale	2,5	526 672	SME-10F-ZS-24V-K2,5L-OE
	Inseribile longitudinalmente nella scanalatura	A contatto	Connettore M8x1, a 3 poli, assiale	0,3	173 212	SME-10-SL-LED-24
			Cavo, a 3 fili, assiale	2,5	173 210	SME-10-KL-LED-24

Dati di ordinazione - Cavi di collegamento				Fogli dati → www.festo.com/catalogue/nebu	
	Connessione elettrica a sinistra	Connessione elettrica a destra	Lunghezza cavo [m]	Cod. prod.	Tipo
	Connettore diritto, M8x1, a 3 poli	Cavo, estremità aperta, a 3 fili	2,5	541 333	NEBU-M8G3-K-2.5-LE3
			5	541 334	NEBU-M8G3-K-5-LE3
	Connettore angolare, M8x1, a 3 poli	Cavo, estremità aperta, a 3 fili	2,5	541 338	NEBU-M8W3-K-2.5-LE3
			5	541 341	NEBU-M8W3-K-5-LE3

Unità di presa
Pinze parallele

7.5