

Jednostki mini DGST

FESTO



Jednostki mini DGST

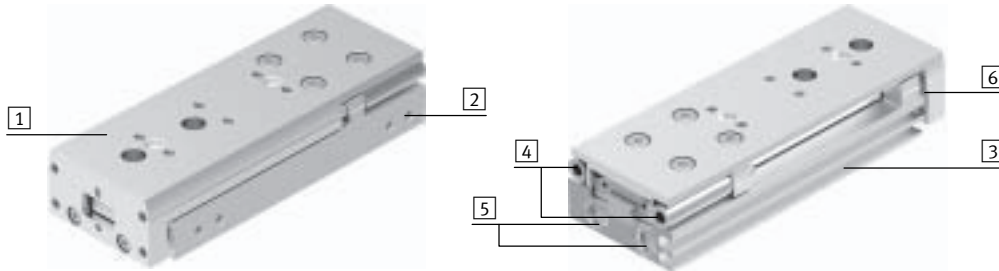
Główne cechy

FESTO

Krótki przegląd

- Kompaktowa jednostka mini
- Jednostka i płyta spinająca jako pojedynczy komponent
- Doskonały współczynnik cena/możliwości
- Wysokie siły posuwu
- Symetryczne interfejsy montażowe
- Precyzyjna i cicha prowadnica na łożyskach kulkowych
- Prosta konstrukcja z symetrycznym interfejsem montażu
- Może pracować bez dodatkowych komponentów amortyzujących

Szczegóły konstrukcyjne

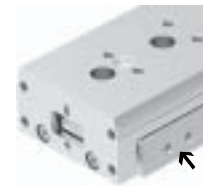


1 Jednostka i płyta spinająca



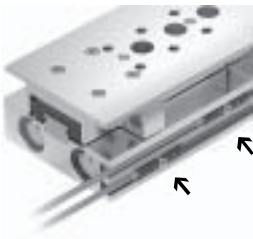
- Jednostka i płyta spinająca jako pojedynczy komponent, zapewniają bardzo wysoką sztywność i wzajemną prostopadłość

2 Porty zasilania



- Wszystkie przyłącza z jednej strony

3 Rowki dla sygnalizacji położenia wózka



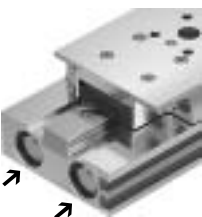
- Czujniki zbliżeniowe można montować w rowku, dzięki czemu nie wystają poza obrys jednostki
- Obie pozycje końcowe mogą być sygnalizowane z jednej strony
- Dwa rowki do mocowania czujników

4 Amortyzacja i precyzyjna regulacja położenia końcowego



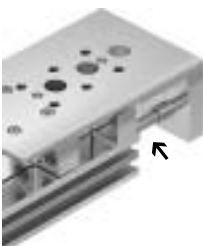
- Dostępne są trzy rodzaje amortyzacji:
 - Elastyczna amortyzacja w obu położeniach końcowych bez regulacji położenia końcowego (E1)
 - Elastyczna amortyzacja w obu położeniach końcowych, nienastawialna, z regulacją położenia końcowego (P)
 - Amortyzator na obu końcach, samonastawialny, z regulacją położenia końcowego (Y12)
- Precyzyjna regulacja położenia końcowego jest możliwa od jednej strony napędu, od tyłu napędu

5 Napęd z dwoma tłokami



- Siła teoretyczna przy 6 bar: 34 ... 590 N
- Maks. obciążenie: 0.7 ... 17 kg

6 Połączenie bezłuzowe tłoczyśka/płyty spinającej



- Zwiększona precyzja
- Dłuższa żywotność

Jednostki mini DGST

Główne cechy

Obszary zastosowań

Głównie w branżach przemysłowych takich jak:

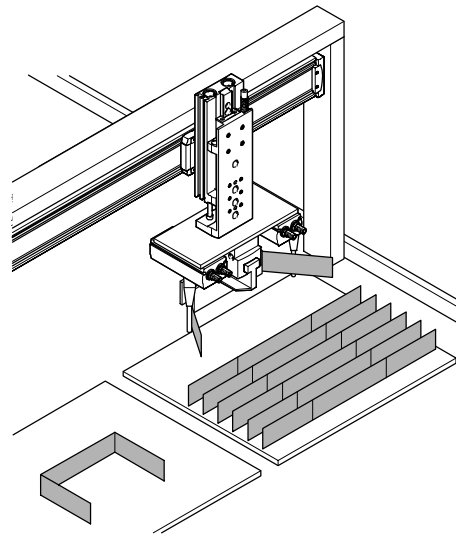
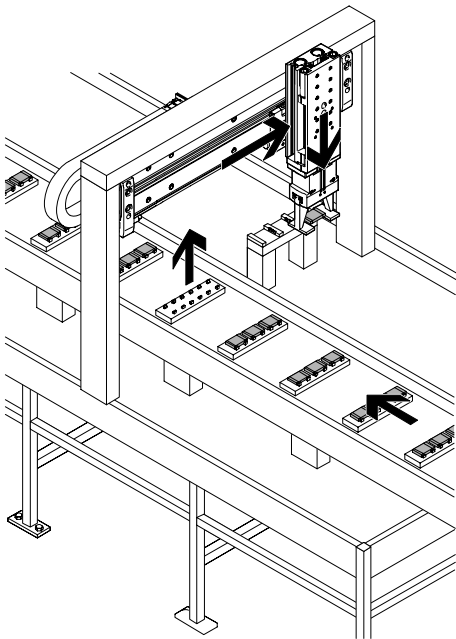
- Układy montażowe w przemyśle elektronicznym i oświetleniowym
- Przy budowie maszyn
- System do budowy manipulatorów

Przykłady:

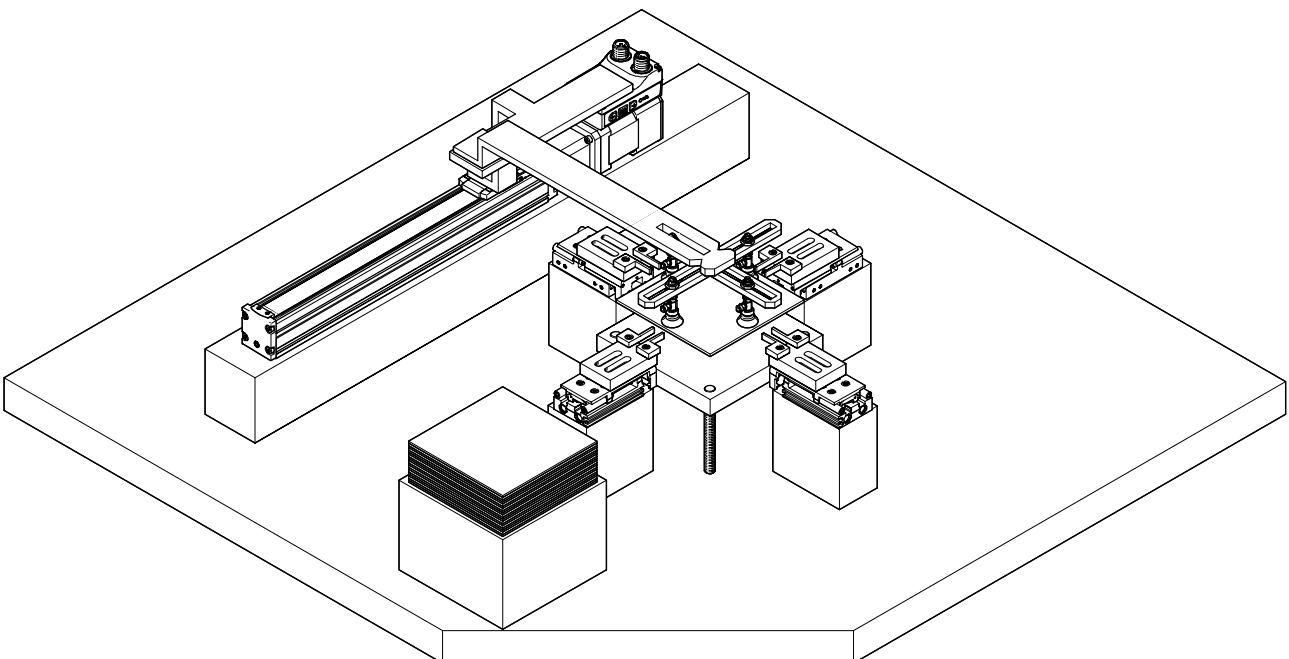
- Jednostki handlingowe pick & place
- Manipulatory w układzie Piggyback
- Precyzyjne pozycjonowanie
- Precyzyjne prasy

Przykłady zastosowań

Jednostka handlingowa pick & place



Precyzyjne pozycjonowanie



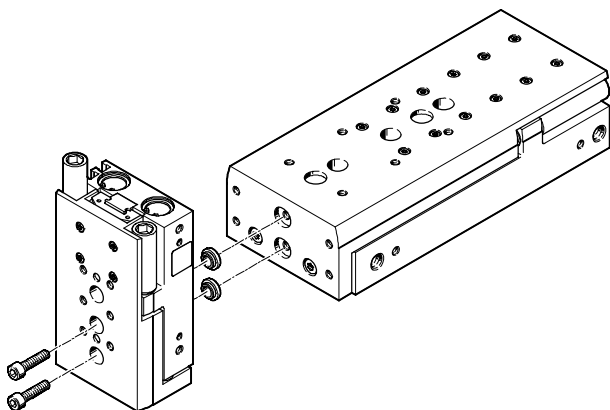
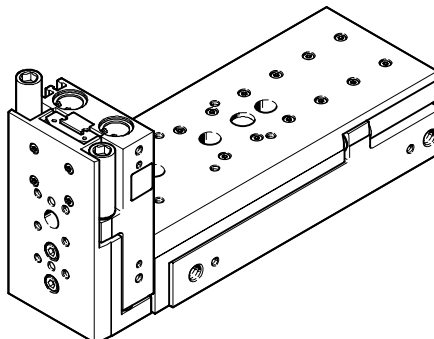
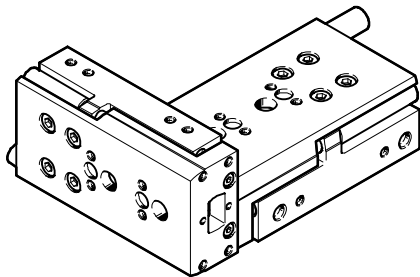
Jednostki mini DGST

Główne cechy

Możliwe kombinacje aplikacji pick & place bez płyty adaptera

Wielkości od 6 do 8

Inne kombinacje



		1 Napęd podstawowy							
		Wielkość	6	8	10	12	16	20	25
2 Napęd dołączany	6	-	-	2x M3x14 2x ZBH-5	2x M3x14 2x ZBH-5	-	-	-	-
	8	-	-	-	2x M3x18 2x ZBH-5	-	-	-	-
	10	-	-	-	-	2x M4x22 2x ZBH-7	2x M4x22 2x ZBH-7	-	-
	12	-	-	-	-	-	2x M4x27 2x ZBH-7	-	-
	16	-	-	-	-	-	-	2x M5x30 2x ZBV-12-9	-
	20	-	-	-	-	-	-	-	2x M6x40 2x ZBH-12

 Uwaga

Komponenty mocujące nie są dostarczane w komplecie z jednostką mini.

Jednostki mini DGST

Kody typów

DGST – 12 – 50 – P – A

Typ kodu	
Dwustronnego działania	
DGST	jednostka mini

Wielkość [mm]	
---------------	--

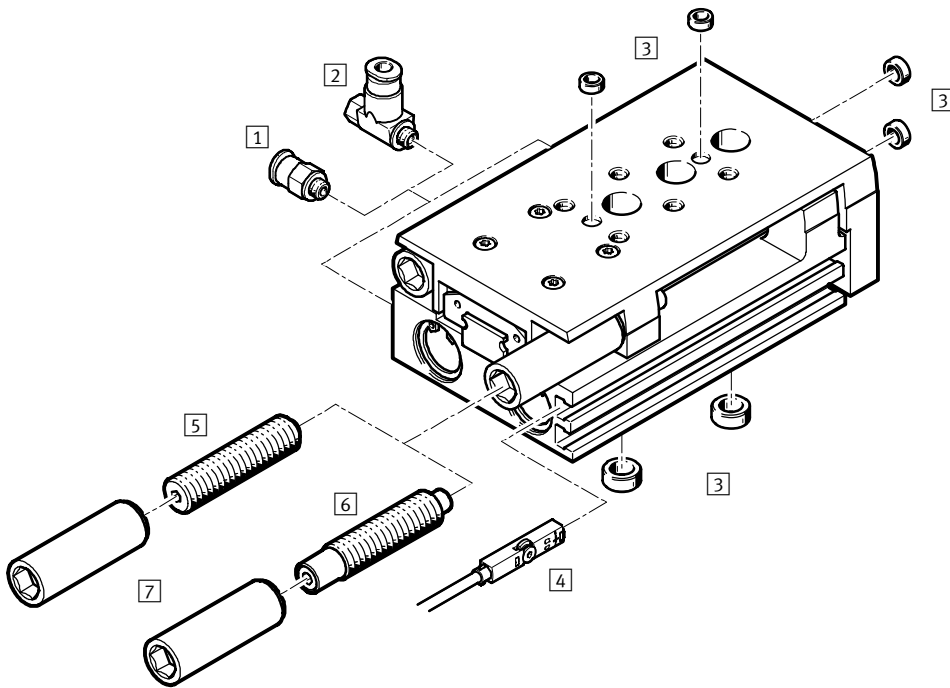
Skok [mm]	
-----------	--

Amortyzacja	
E1	Elastyczna amortyzacja w obu położeniach końcowych, bez regulacji położenia końcowego
P	Elastyczna amortyzacja w obu położeniach końcowych, nienastawialna z regulacją położenia końcowego
Y12	Amortyzator samonastawny w obu położeniach końcowych z regulacją położenia końcowego

Odczyt pozycji	
A	Przy pomocy czujników zbliżeniowych

Jednostki mini DGST

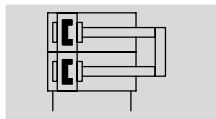
Przeгляд osprzętu





Osprzęt	Opis	→ strona/internet	
1	Szybkozłącze wtykowe QSM	Do przyłączenia przewodów pneumatycznych o kalibrowanej średnicy zewnętrznej	40
2	Zawór dławiąco-zwrotny GRLA	Do regulacji prędkości	40
3	Tulejka centrująca ZBH	<ul style="list-style-type: none"> Do precyzyjnego ustalania jednostki oraz elementu przenoszonego (Tulejki centrujące nie są dostarczane w komplecie z jednostką mini) 	40
4	Czujnik zbliżeniowy SMT-10/-8	Do sygnalizacji położenia. Przy montażu w profilu mocującym siłownika czujnik nie będzie wystawać ponad powierzchnię	41
	Przetwornik położenia SMAT-8M, SDAT	<ul style="list-style-type: none"> Możliwość analogowej informacji zwrotnej Wybór wyjścia analogowego: 0 ... 10 V, 0 ... 20 mA 	41
5	Amortyzacja P	Elastyczna amortyzacja w obu położeniach końcowych, nienastawialna, z regulacją położenia końcowego	40
6	Amortyzacja Y12	Amortyzator na obu końcach, samonastawialny, z regulacją położenia końcowego	40
7	Gwintowane tulejki	<ul style="list-style-type: none"> Do montażu elementów amortyzujących Dostarczane w komplecie z zestawem amortyzacji 5/6 	40

Jednostki mini DGST

Dane techniczne



 Wielkość
 6 ... 25

 Długość skoku
 10 ... 200 mm



Ogólne dane techniczne								
Wielkość	6	8	10	12	16	20	25	
Konstrukcja	Mechanizm jarzmowy							
Prowadnica	Prowadzenie na tożyskach kulkowych						Trzyczęściowy koszyk łożyskowy	
Tryb pracy	Dwustronnego działania							
Sposób montażu	Przy pomocy otworów przelotowych							
	Przy użyciu gwintów wewnętrznych							
Przyłącza pneumatyczne	M3		M5		G1/8			
Skok ¹⁾	[mm]	10 ... 50	10 ... 80	10 ... 100	10 ... 100	10 ... 150	10 ... 200	10 ... 200
Amortyzacja								
DGST-...-E1	Elastyczna amortyzacja w obu położeniach końcowych bez regulacji położenia końcowego							
DGST-...-P	Elastyczna amortyzacja w obu położeniach końcowych, nienastawialna, z regulacją położenia końcowego							
DGST-...-Y12	Amortyzator na obu końcach, samonastawialny, z regulacją położenia końcowego							
Maks. długość amortyzacji								
DGST-...-E1 ²⁾	[mm]	0.25/0.9	0.5/1.5	0.6/1.6	0.5/1.1	0.6/0.8	0.5/1	0.5/1.2
DGST-...-P	[mm]	0.9	1.8	1.8	2	1.8	2	2
DGST-...-Y12	[mm]	4	4	4	5	5	8	10
Odczyt pozycji	Przy pomocy czujników położenia							
Pozycja montażu	Dowolna							
Maks. prędkość								
DGST-...-E1	[m/s]	0.5						
DGST-...-P	[m/s]	0.5	0.8					
DGST-...-Y12	[m/s]	0.5						
Dokładność powtarzalności								
DGST-...-E1	[mm]	≤ 0.3						
DGST-...-P	[mm]	≤ 0.3						
DGST-...-Y12	[mm]	≤ 0.02						

1) Dla wariantu DGST-...-E1, skok rzeczywisty jest dłuższy → Strona 18

2) Przednie położenie końcowe/tylne położenie końcowe

Warunki pracy i otoczenia								
Wielkość	6	8	10	12	16	20	25	
Medium robocze	Sprężone powietrze wg ISO 8573-1:2010 [7:4:4]							
Uwaga odnośnie medium roboczego	Możliwa praca z powietrzem olejonym (po rozpoczęciu olejowania trzeba je kontynuować)							
Ciśnienie robocze ¹⁾	[bar]	1.5 ... 8		1 ... 8				
Temperatura otoczenia	[°C]	-10 ... +60						
Klasa odporności na korozję CRC ²⁾		1						

1) Dla wielkości 6/8/10/12, min. ciśnienie robocze można nieznacznie zwiększyć po okresie bez ruchu > 24 godz.

2) Klasa 1 odporności na korozję według standardu Festo 940 070:

Niski poziom korozji. Do zastosowań suchych w pomieszczeniach lub na czas transportu i przechowywania. Dotyczy również części za osłonami, w niewidocznym obszarze wewnętrznym i częściach, które są osłonięte (np wały napędów).

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

Siły i energia uderzenia								
Wielkość	6	8	10	12	16	20	25	
Siła teoretyczna przy wysuwie dla 6 bar [N]	34	60	94	136	241	377	589	
Siła teoretyczna przy cofaniu dla 6 bar [N]	25	45	79	102	207	317	495	
Energia uderzenia w położeniach końcowych								
DGST-...-E1 [Nm]	0.005	0.03	0.05	0.07	0.15	0.2	0.3	
DGST-...-P [Nm]	0.018	0.05	0.08	0.12	0.25	0.35	0.45	
DGST-...-Y12 na skok [Nm]	0.09	0.18	0.28	0.48	0.85	1.9	3.6	
Maks. częstotliwość robocza								
DGST-...-Y12 [cykle/min]	50	80	80	80	70	50	50	

Dla amortyzacji DGST-...-E1/-P, są stosowane poniższe zasady:

$$\text{Dopuszczalna prędkość uderzenia: } v_{\text{perm.}} = \sqrt{\frac{2 \times E_{\text{perm.}}}{m_{\text{Intrinsic}} + m_{\text{Load}}}}$$

$$\text{Maks. dopuszczalne obciążenie: } m_{\text{Load}} = \frac{2 \times E_{\text{perm.}}}{v^2} - m_{\text{Intrinsic}}$$

- $v_{\text{perm.}}$ Dopuszczalna prędkość uderzenia
- $E_{\text{perm.}}$ Maks. energia uderzenia
- $m_{\text{Intrinsic}}$ Przemieszczana masa (elem. ruchome napędu)
- m_{Load} Przesuwane obciążenie

 Uwaga

Te warunki techniczne określają maksymalne wartości, jakie można osiągnąć. Uwaga na maksymalną dopuszczalną energię uderzenia.

Dla amortyzacji DGST-...-Y12, są stosowane poniższe zasady:

$$\text{Dopuszczalna prędkość uderzenia: } v_{\text{perm.}} = \sqrt{\frac{2 \times (E_{\text{Vel.}} - (F + (m_{\text{Load}} + m_{\text{Intrinsic}}) \times g \times \sin(\alpha)) \times s)}{m_{\text{Load}} + m_{\text{Intrinsic}}}}$$

$$\text{Maks. dopuszczalne obciążenie: } m_{\text{Load}} = \frac{E_{\text{Vel.}} - F \times s}{\frac{1}{2} \times v^2 + g \times s \times \sin(\alpha)} - m_{\text{Intrinsic}}$$

- $v_{\text{perm.}}$ Dopuszczalna prędkość uderzenia
- $E_{\text{Vel.}}$ Kinetyczna energia uderzenia
- F Siła siłownika minus siła tarcia
- m_{Load} Przesuwane obciążenie
- $m_{\text{Intrinsic}}$ Przemieszczana masa (elem. ruchome napędu)
- g Przyspieszenie spowodowane grawitacją
- s Amortyzator skoku
- α Kąt uderzenia
- v Prędkość uderzenia

 Uwaga

Te warunki techniczne określają maksymalne wartości, jakie można osiągnąć. Uwaga na maksymalną dopuszczalną energię uderzenia.

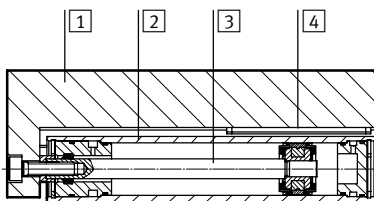
Jednostki mini DGST

Dane techniczne

Waga [g]								
Wielkość	Skok [mm]	6	8	10	12	16	20	25
Waga bez komponentu amortyzującego								
	10	90	129	247	391	454	978	1463
	20	107	154	254	456	526	970	1528
	30	124	176	292	501	510	994	1547
	40	140	200	324	563	629	1055	1743
	50	172	236	359	611	690	1196	1816
	80	–	310	496	776	930	1618	2452
	100	–	–	561	988	1060	1962	2868
	125	–	–	–	–	1294	2346	3507
	150	–	–	–	–	1402	2686	3927
	200	–	–	–	–	–	3275	4803
Masa ruchoma bez komponentu amortyzującego								
	10	49	69	124	195	235	440	714
	20	57	80	134	238	278	456	762
	30	65	92	146	242	277	455	762
	40	73	103	165	284	324	498	877
	50	88	122	177	290	342	549	897
	80	–	155	240	360	462	759	1217
	100	–	–	269	465	515	890	1388
	125	–	–	–	–	637	1068	1703
	150	–	–	–	–	660	1221	1877
	200	–	–	–	–	–	1460	2282
Komponenty amortyzujące (dwa komponenty amortyzujące i dwie tulejki montażowe)								
DGST-...-P		5	8.4	11.7	23	41	72.5	136.5
DGST-...-Y12		3.9	7.8	10.2	16	33	57	105

Materiały

Przekrój



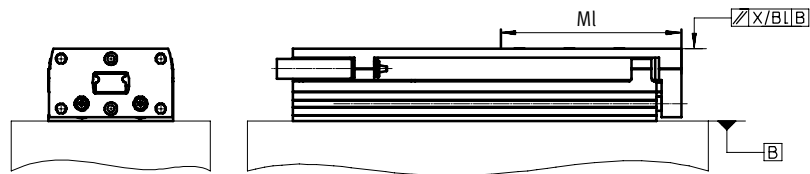
Jednostka mini		
1	Wózek	Anodowany stop aluminium
2	Obudowa	Anodowany stop aluminium
3	Tłoczyisko	Stal nierdzewna, wysokostopowa
4	Prowadnica	Stal nierdzewna wysokostopowa, POM, TPE
–	Uszczelnienia	HNBR
	Uwagi o materiałach	Elementy nie zawierają miedzi i PTFE
		Zgodne z RoHS

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

Równoległość

Termin „równoległość” odnosi się do dokładności wyrównania pomiędzy powierzchnią montażową a powierzchnią wózka w kierunku wysuwu.



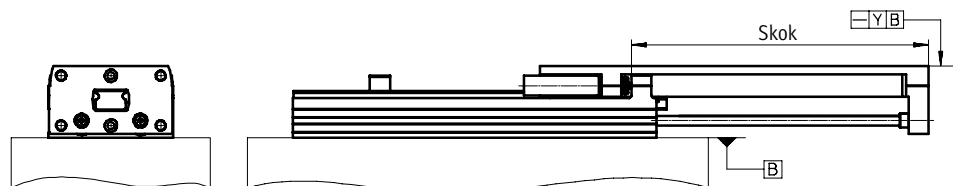
MI = Odległość instalacji

Wielkość Skok [mm]	6	8	10	12	16	20	25
10	0.092/43 ¹⁾	0.09/45	0.093/54	0.086/55	0.089/61	0.081/80	0.088/90
20	0.082/43	0.081/45	0.09/54	0.08/55	0.085/61	0.081/80	0.088/90
30	0.079/43	0.078/45	0.084/54	0.076/55	0.081/61	0.081/80	0.082/90
40	0.114/65	0.118/70	0.085/54	0.075/55	0.083/61	0.075/80	0.076/90
50	0.096/65	0.103/70	0.113/76	0.101/77	0.109/85	0.065/80	0.07/90
80	-	0.095/70	0.091/76	0.095/77	0.084/85	0.074/130	0.074/130
100	-	-	0.091/76	0.072/77	0.098/101	0.062/130	0.061/130
125	-	-	-	-	0.081/101	0.063/160	0.063/160
150	-	-	-	-	0.079/101	0.055/160	0.055/160
200	-	-	-	-	-	0.044/160	0.044/160

1) Równoległość/Długość mocowania

Liniowość

Termin „liniowość” odnosi się do dokładności wyrównania pomiędzy powierzchnią montażową a powierzchnią wózka w stosunku do skoku.



Wielkość Skok [mm]	6	8	10	12	16	20	25
10	0.013	0.012	0.011	0.011	0.01	0.009	0.009
20	0.021	0.02	0.018	0.016	0.016	0.014	0.014
30	0.025	0.024	0.023	0.021	0.021	0.02	0.018
40	0.029	0.028	0.026	0.025	0.025	0.022	0.021
50	0.031	0.029	0.029	0.027	0.026	0.024	0.023
80	-	0.034	0.032	0.032	0.03	0.02	0.027
100	-	-	0.035	0.032	0.032	0.027	0.027
125	-	-	-	-	0.033	0.028	0.028
150	-	-	-	-	0.035	0.03	0.03
200	-	-	-	-	-	0.032	0.032

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

Zakres regulacji położenia końcowego

Precyzyjna regulacja przedniej i tylnej pozycji końcowej

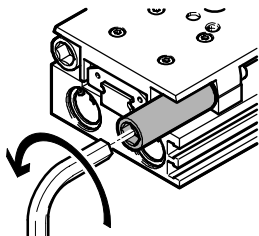
Precyzyjna regulacja wymaganej redukcji skoku jest możliwa przy użyciu komponentów amortyzujących.

Zalety:

- Bez ponownego dostosowania, położenie jest w pełni utrzymane pod obciążeniem
- Skrócenie skoku jest możliwe do wartości następnego krótszego skoku standardowego
- Szybka i łatwa regulacja przy użyciu dwóch narzędzi

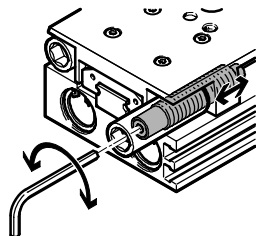
Etap 1:

Przykręć komponent amortyzujący oraz tulejkę do uchwyty przy użyciu klucza imbusowego aż do zatrzymania



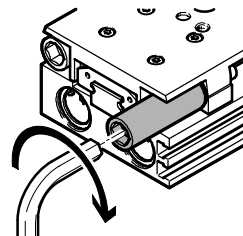
Etap 2:

Nastaw dokładne położenie końcowe przy użyciu mniejszego klucza imbusowego



Etap 3:

Zakontruj komponent amortyzujący poprzez dokręcenie tulejki



Regulowany zakres położenia końcowego [mm] na pozycję końcową / redukcję skoku								
Wielkość		6	8	10	12	16	20	25
Położenie końcowe przy wysuwie								
Z amortyzacją	P	-12.1	-14.3	-15.6	-21.1	-21.7	-32.0	-46.0
	Y12	-10.2	-15.8	-15.1	-15.7	-15.9	-27.0	-31.0
Położenie końcowe przy wycofaniu								
Z amortyzacją	P	-12.1	-14.6	-15.8	-21.5	-22.0	-31.5	-46.0
	Y12	-10.2	-16.1	-15.3	-16.1	-16.2	-26.5	-31.0

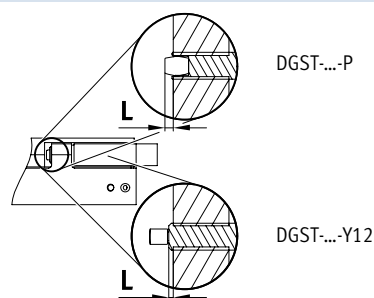
Regulacja położenia końcowego


Aby zapobiec uszkodzeniu jednostki, długość regulacji L nie powinna spaść poniżej określonej długości.

Wymiary:

Dla DGST-...-P: → Strona 35

Dla DGST-...-Y12: → Strona 36



 Uwaga

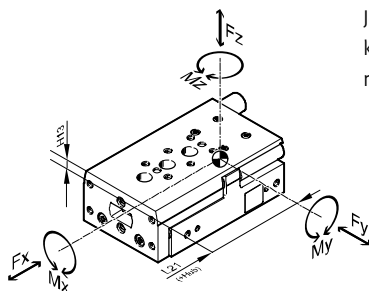
Ustaw amortyzator przy zasilaniu sprężonym powietrzem i zakontruj.

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

Charakterystyczne dynamiczne wartości obciążenia

Podane momenty odnoszą się do środka prowadnicy.
Siły te nie mogą być przekroczone przy pracy dynamicznej. Specjalną uwagę należy zwrócić na fazę amortyzacji.

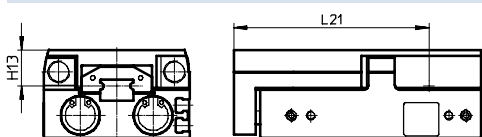


Jeżeli napęd jest poddany jednocześnie kilku różnym siłom i momentom, które wymieniono niżej, wówczas musi być spełnione pokazane obok równanie, dodatkowo podano maksymalne obciążenia:

$$f_v = \frac{|F_{y,dyn}|}{F_{y,max}} + \frac{|F_{z,dyn}|}{F_{z,max}} + \frac{|M_{x,dyn}|}{M_{x,max}} + \frac{|M_{y,dyn}|}{M_{y,max}} + \frac{|M_{z,dyn}|}{M_{z,max}} \leq 1$$

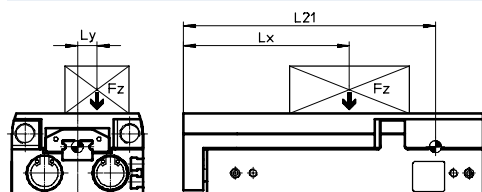
f_v = współczynnik porównawczego obciążenia:

Pozycja środka prowadnicy



Przykład obliczeń

Dane:



- Jednostka mini = DGST-10
- Długość skoku = 80 mm
- Ramię dźwigni L_x = 50 mm
- Ramię dźwigni L_y = 30 mm
- Masa F_z = 0,8 kg
- Przyspieszenie a = 0 m/s²

Wyliczona wartość:

- F_y, F_z, M_x, M_y, M_z
- i
- Weryfikacja eksploatacji z łącznym obciążeniem

Rozwiązanie:

$L_{21} = 110.2$ mm z tabeli

$F_y = 0$ N

$F_z = m \times g$
= 0,8 kg x 9.81 m/s² = 7,848 N

$M_x = m \times g \times L_y$
= 0.8 kg x 9.81 m/s² x 30 mm = 0.236 Nm

$M_y = m \times g \times [(L_{21} + \text{skok}) - L_x]$
= 0.8 kg x 9.81 m/s² x [(110.2 mm + 80 mm) - 50 mm] = 1.1 Nm

$M_z = 0$ Nm

Łączne obciążenie:

$$f_v = \frac{|F_{y,dyn}|}{F_{y,max}} + \frac{|F_{z,dyn}|}{F_{z,max}} + \frac{|M_{x,dyn}|}{M_{x,max}} + \frac{|M_{y,dyn}|}{M_{y,max}} + \frac{|M_{z,dyn}|}{M_{z,max}} \leq 1$$

$$= 0 + \frac{7.848\text{N}}{520\text{N}} + \frac{0.236\text{Nm}}{6\text{Nm}} + \frac{1.1\text{Nm}}{5\text{Nm}} + 0 = 0.274 \leq 1$$

Dopuszczalne siły i momenty					Charakterystyka geometryczna	
Wielkość	Skok [mm]	$F_{y,max}, F_{z,max}$ [N]	$M_{x,max}$ [Nm]	$M_{y,max}, M_{z,max}$ [Nm]	H13 [mm]	L21 [mm]
6						
	10	200	1.1	0.7	9.35	31
	20	220	1.1	1		39.5
	30	240	1.1	1.2		51
	40	260	1.2	1.2		59.5
	50	280	1.4	1.2		73.5
8						
	10	250	2	2	10.75	31
	20	275	2	2		39.5
	30	300	2.8	2		51
	40	325	3	2.5		59.5
	50	350	3.2	3		73.5
	80	375	3.2	3		103.5

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

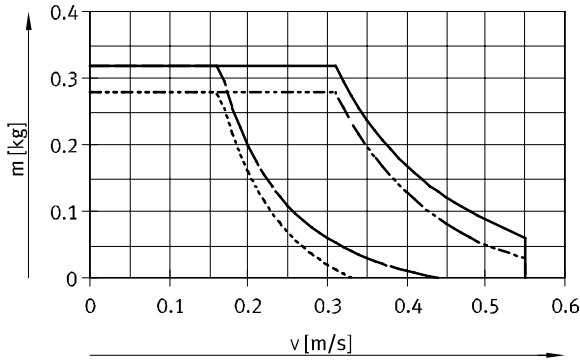
Dopuszczalne sily i momenty					Charakterystyka geometryczna	
Wielkość	Skok [mm]	F _{ymaks} , F _{zmaks} [N]	M _{xmax} [Nm]	M _{ymax} , M _{zmax} [Nm]	H13 [mm]	L21 [mm]
10						
	10	470	3	3	12.25	45.7
	20	480	3	3		45.7
	30	490	3.5	3		58.5
	40	500	4	4.5		65.7
	50	510	5	4.5		78.5
	80	520	6	5		110.2
	100	530	6	6		130.2
12						
	10	500	4.2	4.2	14.5	43
	20	520	4.2	4.2		53
	30	540	4.2	4.2		63
	40	560	5.8	5.8		73
	50	580	7	5.8		83
	80	600	8.9	6.5		113
	100	620	10	6.8		139
16						
	10	820	11.3	7	16.5	48.5
	20	840	11.3	7		55.5
	30	860	11.3	7.5		59.5
	40	880	11.3	8		71.5
	50	900	11.3	8		88.5
	80	920	12	10		119
	100	940	12	10		139
	125	960	14	15		171.5
	150	960	14	16		196.5
20						
	10	1600	16	18	16	70
	20	1270	13	14		70
	30	1110	11	12		71
	40	930	10	11		82
	50	1080	9	10		93.6
	80	1030	14	11		131.4
	100	1160	18	11		160.3
	125	1380	20	17		192.6
	150	1300	20	17		222.8
	200	1170	20	17		279.6
25						
	10	1840	19	21	21	69.2
	20	1460	16	16		69.2
	30	1280	14	14		78.2
	40	1310	13	12		88.2
	50	1080	12	11		98.2
	80	1030	14	11		133.4
	100	1160	18	11		162.8
	125	1380	20	17		194.6
	150	1300	20	17		224.8
	200	1170	20	17		281.6

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

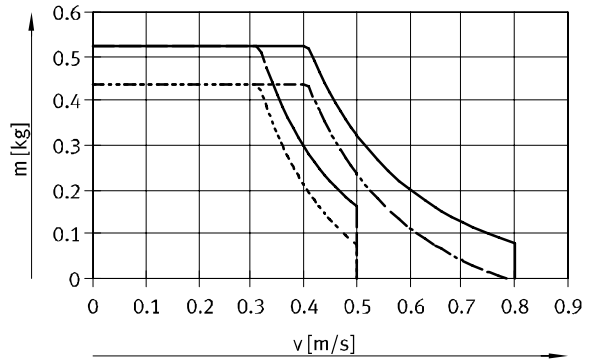
Obciążenie masą m w funkcji prędkości uderzenia v i amortyzacji P/E1

DGST-6



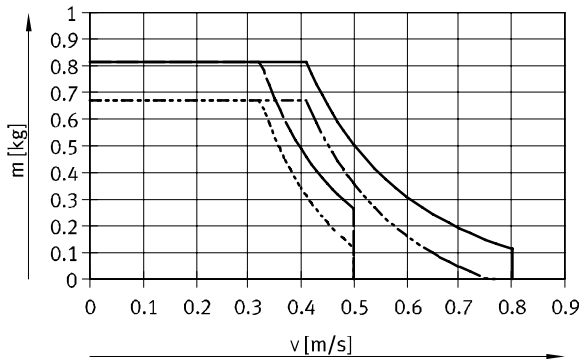
- DGST-6-10-P
- - - DGST-6-50-P
- · - DGST-6-10-E1
- · · DGST-6-50-E1

DGST-8



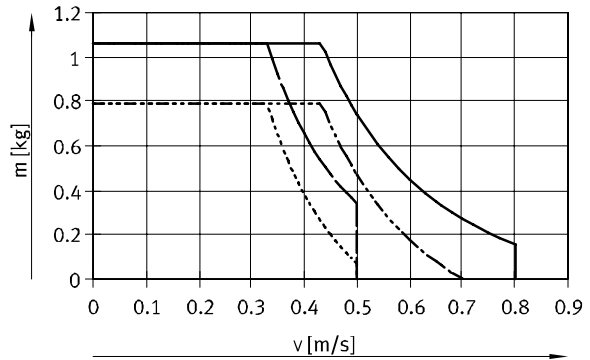
- DGST-8-10-P
- - - DGST-8-80-P
- · - DGST-8-10-E1
- · · DGST-8-80-E1

DGST-10



- DGST-10-10-P
- - - DGST-10-100-P
- · - DGST-10-10-E1
- · · DGST-10-100-E1

DGST-12



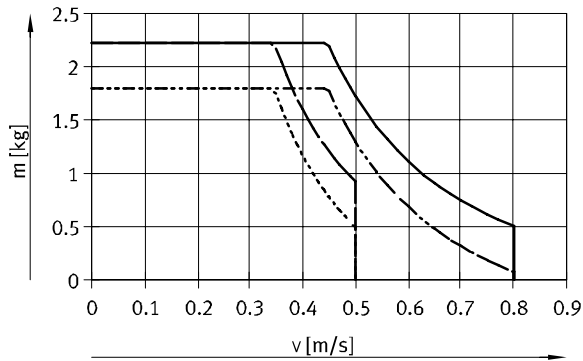
- DGST-12-10-P
- - - DGST-12-100-P
- · - DGST-12-10-E1
- · · DGST-12-100-E1

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

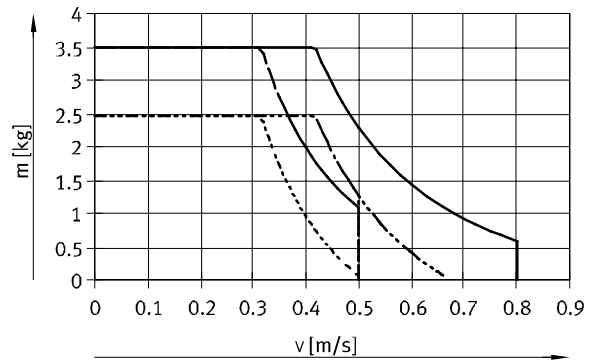
Obciążenie masą m w funkcji prędkości uderzenia v i amortyzacji P/E1

DGST-16



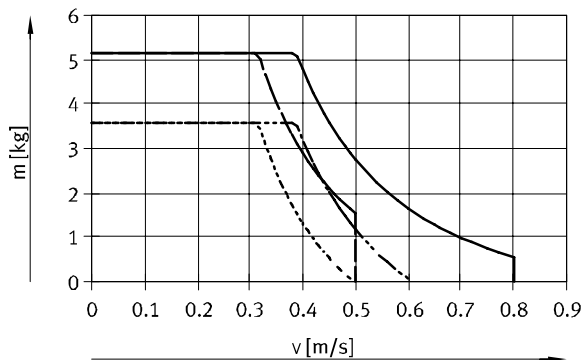
- DGST-16-10-P
- - - DGST-16-150-P
- DGST-16-10-E1
- - - DGST-16-150-E1

DGST-20



- DGST-20-10-P
- - - DGST-20-200-P
- DGST-20-10-E1
- - - DGST-20-200-E1

DGST-25



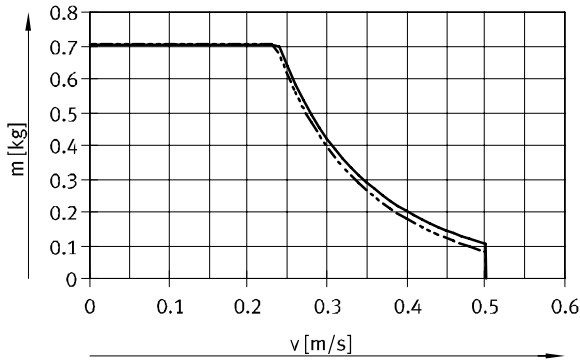
- DGST-25-10-P
- - - DGST-25-200-P
- DGST-25-10-E1
- - - DGST-25-200-E1

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

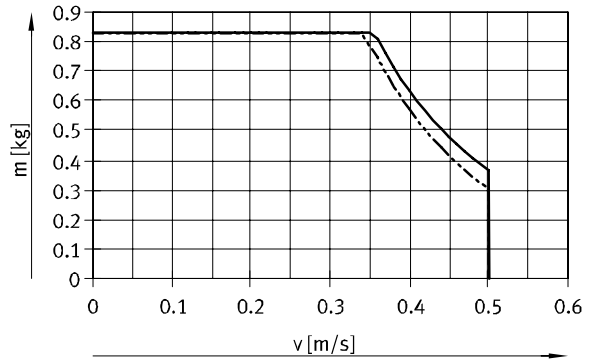
Obciążenie masą m w funkcji prędkości uderzenia v i amortyzacji Y12

DGST-6



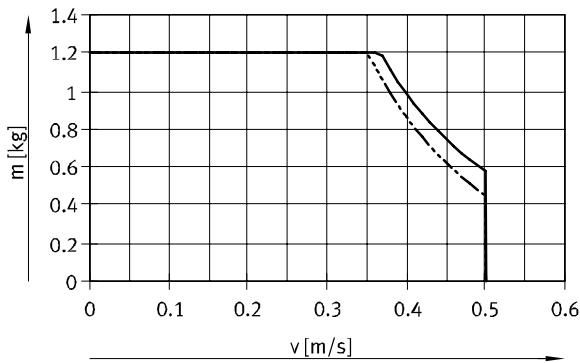
— DGST-6-30-Y12
 - - - DGST-6-50-Y12

DGST-8



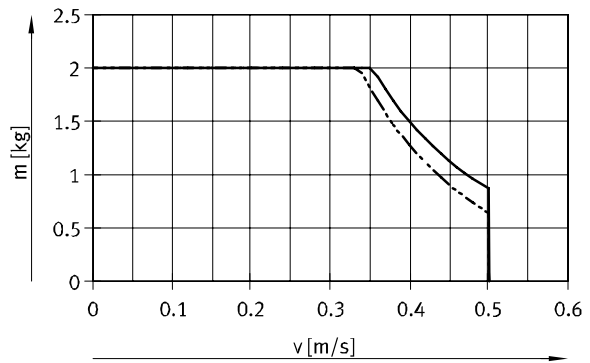
— DGST-8-30-Y12
 - - - DGST-8-80-Y12

DGST-10



— DGST-10-30-Y12
 - - - DGST-10-100-Y12

DGST-12



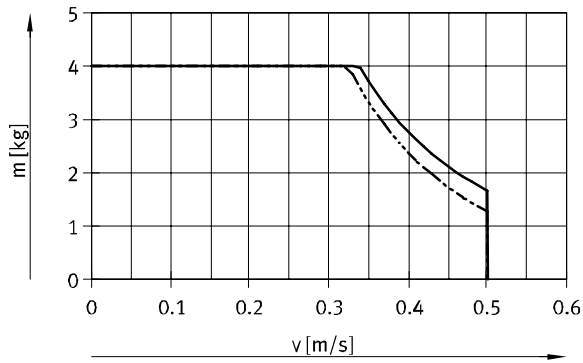
— DGST-12-30-Y12
 - - - DGST-12-100-Y12

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

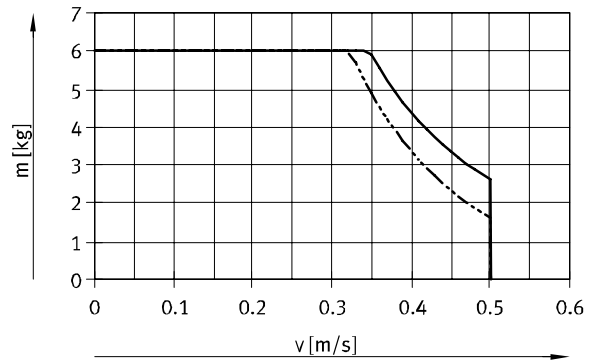
Obciążenie masą m w funkcji prędkości uderzenia v i amortyzacji Y12

DGST-16



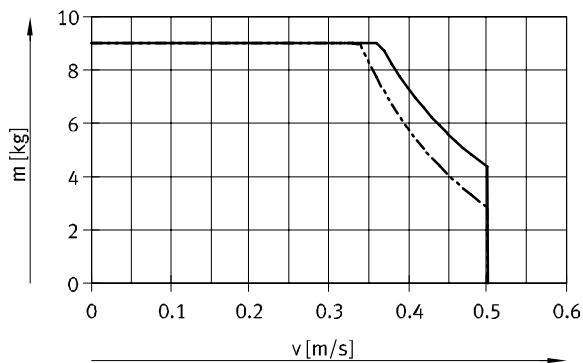
- DGST-16-30-Y12
- - - DGST-16-150-Y12

DGST-20



- DGST-20-30-Y12
- - - DGST-20-200-Y12

DGST-25



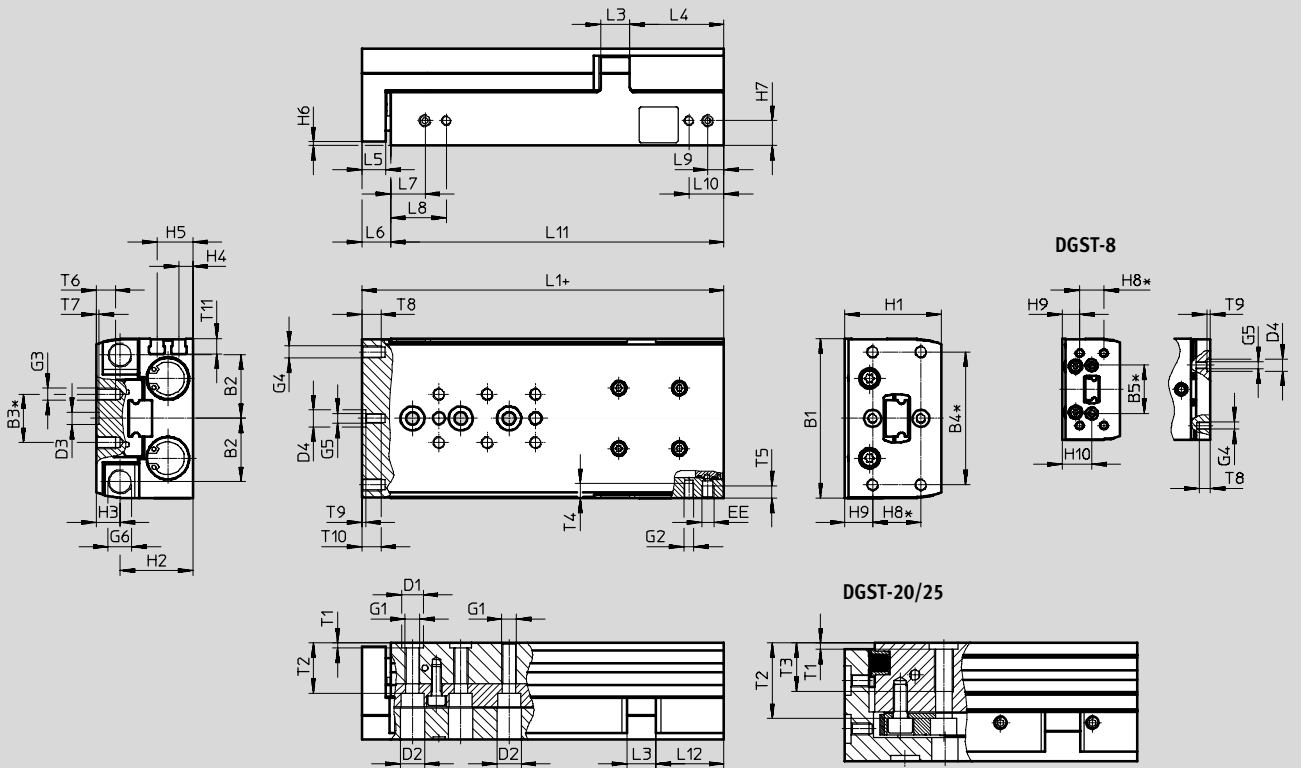
- DGST-25-30-Y12
- - - DGST-25-200-Y12

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

Wymiary

Modele CAD do pobrania → www.festo.com



Rzeczywisty skok dla wariantu DGST-...-E1 =
 Skok + dodatkowy skok bez amortyzacji + skok amortyzacji
 (Wartości → Strona 19)

+ dodać długość skoku
 * ±0.02 mm dla centrowania
 ±0.1 mm dla gwintu

Wielkość	B1	B2	B3	B4	B5	D1	D2	D3	D4	EE	G1	G2	G3	G4
			±0.1	±0.1		∅ H7	∅	∅ H7	∅					
6	35	14.4	10	30	-	5	6	5	2 ^{H8}	M3	M4	M3	M3	M3
8	42	17	10	30	20	5	6	5	5 ^{H7}	M5	M4	M3	M3	M3
10	50	20.8	20	40	-	7	8	5	5 ^{H7}	M5	M5	M4	M4	M4
12	60	24.5	20	40	-	7	8	5	7 ^{H7}	M5	M5	M4	M4	M4
16	66	26.3	20	55	-	9	10	5	7 ^{H7}	M5	M6	M4	M5	M5
20	85	34.5	40	70	-	12	11	12	12 ^{H7}	G1/8	M8	M5	M5	M5
25	104	42	40	80	-	12	11	12	12 ^{H7}	G1/8	M8	M6	M6	M6

Wielkość	G5	G6	H1	H2	H3	H4	H5	H6	H7	H8	H9	H10	L3	L4
6	-	M4x0.5	20	14.5	5.5	2.5	7	1.5	4.5	10	5	-	5	22
8	M3	M5x0.5	24	17.7	6.3	3.1	8.1	1.5	5.6	10	7.25	12.3	6	30.5
10	M3	M6x0.5	29	21	8	4	10	1.5	7	20	5	-	8	31
12	M4	M8x1	36	26.5	9.5	5.9	11.9	1.5	8.9	20	9.5	-	10	36
16	M4	M10x1	40	30	10	5.8	14.8	1.5	10.3	20	11.55	-	12	39
20	M5	M12x1	49	36.5	12.5	8.7	17.7	2.5	13.2	20	15.5	-	14.5	51
25	M6	M14x1	60	44.5	15.5	11	21	2.5	16	40	10	-	17.5	65

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

Wielkość	L5	L6 ¹⁾	L7	L8 ²⁾	L9	L10 ²⁾	T1	T2	T3	T4	T5
									maks.	maks.	maks.
6	6	8	8.5	15.4	5.8	12.7	1.3 ^{+0.1}	8.9	-	4	4
8	6	8	8.5	16.5	5.5	13.5	1.3 ^{+0.1}	11.5	-	5	4.5
10	8	10	8.9	17.9	6.6	15.6	1.6 ^{+0.1}	14.5	-	6.2	5
12	8	10	10.7	19.5	7	15.8	1.6 ^{+0.1}	19.8	-	7	5.5
16	10	12	14.2	23	6.7	15.5	2.1 ^{+0.1}	20.8	-	6	5
20	10	12.5	16.5	30.5	8	22	2.6 ^{+0.3}	31.2	20	8	8.5
25	12	14.5	16.5	31.5	10.5	25.5	2.6 ^{+0.3}	37.2	20	9.5	8

Wielkość	T7	T8	T9	T10	T11	Dodatkowy skok bez amortyzacji dla wariantu DGST-...-E1		Maks. skok amortyzacji w pozycjach końcowych dla wariantu DGST-...-E1	
						min.	maks.	Pozycja wysunięta	Pozycja wycofana
6	1.3 ^{+0.1}	4.5	-	-	4.6	0.65	1.3	0.25	0.9
8	1.3 ^{+0.1}	4.5	1.3 ^{+0.1}	-	5	0	0.7	0.5	1.6
10	1.3 ^{+0.1}	6.5	1.3 ^{+0.1}	6.5	5.9	0	0.7	0.6	1.6
12	1.3 ^{+0.1}	6.5	1.6 ^{+0.1}	8	7	0.4	1.1	0.5	1.1
16	1.3 ^{+0.1}	8	1.6 ^{+0.1}	8	6.3	0.65	1.4	0.6	0.65
20	2.6 ^{+0.3}	8	2.6 ^{+0.3}	10	9.1	0.4	1.1	0.5	1
25	2.6 ^{+0.3}	10	2.6 ^{+0.3}	13	8.8	0.5	1.2	0.5	1.2

Skok [mm]	10	20	30	40	50	80	100	125	150	200
Wielkość										
	L1 ¹⁾									
6	48	58	68	78	95	-	-	-	-	-
8	51	61	71	81	95	126	-	-	-	-
10	66	68	78	88	98	136	156	-	-	-
12	66	76	86	96	106	136	169.5	-	-	-
16	73	80	87	97	112	150	170	210	235	-
20	97	97	97	107	121	166	204.5	244	279	343
25	102	102	108	118	128	168	207	246	281	345
	L11									
6	40	50	60	70	87	-	-	-	-	-
8	43	53	63	73	87	118	-	-	-	-
10	56	58	68	78	88	126	146	-	-	-
12	56	66	76	86	96	126	159.5	-	-	-
16	61	68	75	85	100	138	158	198	223	-
20	84.5	84.5	84.5	94.5	108.5	153.5	192	231.5	266.5	330.5
25	87.5	87.5	93.5	103.5	113.5	153.5	192.5	231.5	266.5	330.5
	L12									
6	16	16	16	16	22	-	-	-	-	-
8	15.7	15.7	15.7	15.7	19.7	20.7	-	-	-	-
10	24.6	16.6	16.6	16.6	16.6	24.6	24.6	-	-	-
12	20.6	20.6	20.6	20.6	20.6	20.6	34.1	-	-	-
16	21.2	18.2	15.2	15.2	20.2	28.2	28.2	39	39	-
20	39.5	29.5	19.5	19.5	23.5	38.5	51	51	51	51
25	36.5	26.5	22.5	22.5	22.5	32.5	51.5	65	65	65
	T6 (maks.)									
6	4	4	4	4	4	-	-	-	-	-
8	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	-	-	-	-
10	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5	7.5	7.5	-	-	-
12	5.2	5.2	5.2	5.2	5.2	8	8	-	-	-
16	7.2	7.2	7.2	7.2	7.2	8	8	8	8	-
20	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8
25	11	11	11	11	11	11	11	11	11	11

1) Przy ciśnieniu roboczym 6 bar

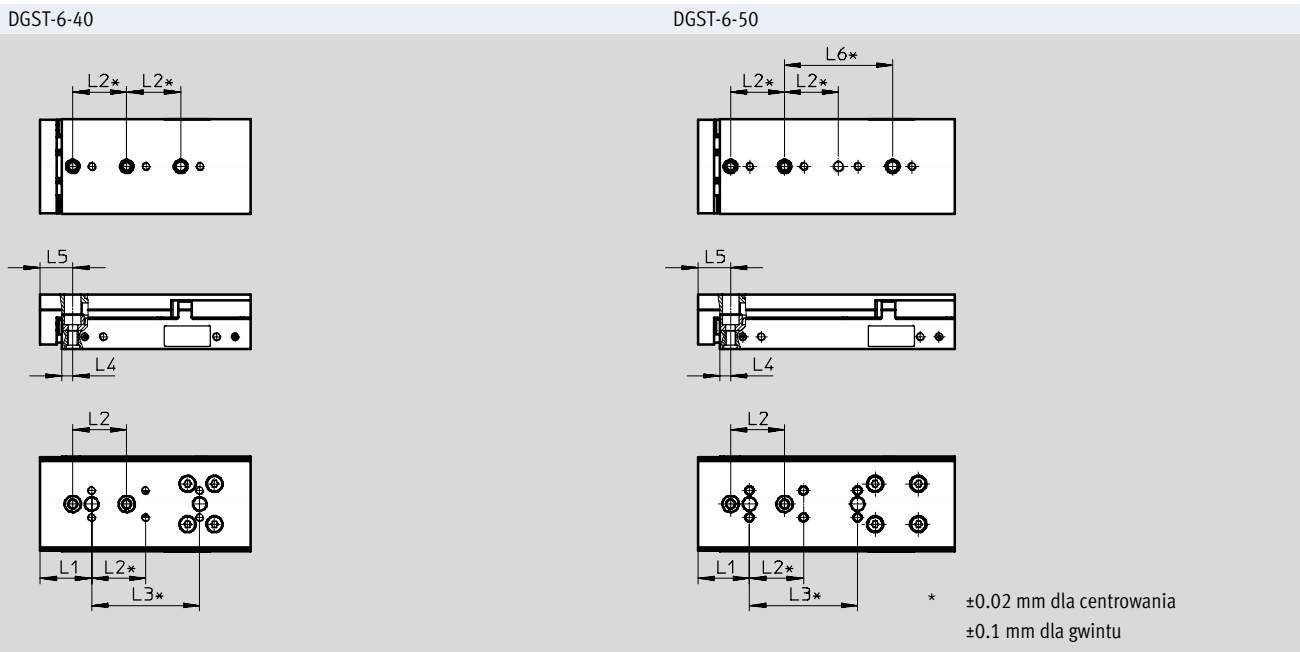
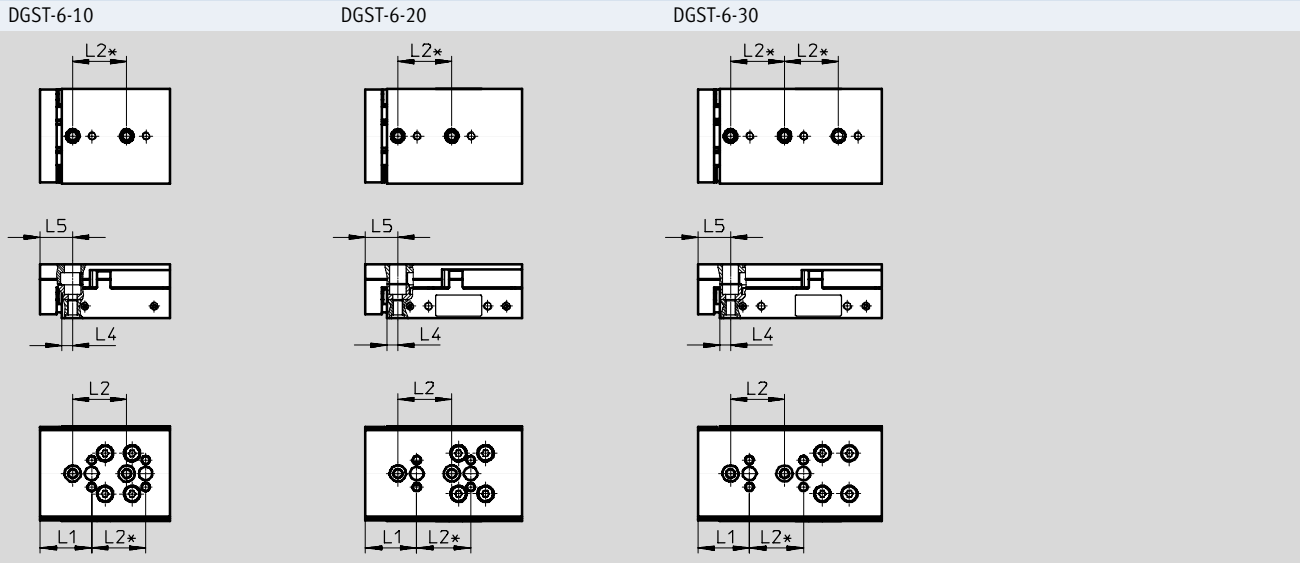
2) Niedostępny dla wielkości 6 i 8 ze skokiem 10 mm. Dla wielkości 16 ze skokiem 80 ... 150 mm, wymiar jest 14.5 mm

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

Układ otworów dla gwintów mocujących i otworów centrujących

Modele CAD do pobrania → www.festo.com



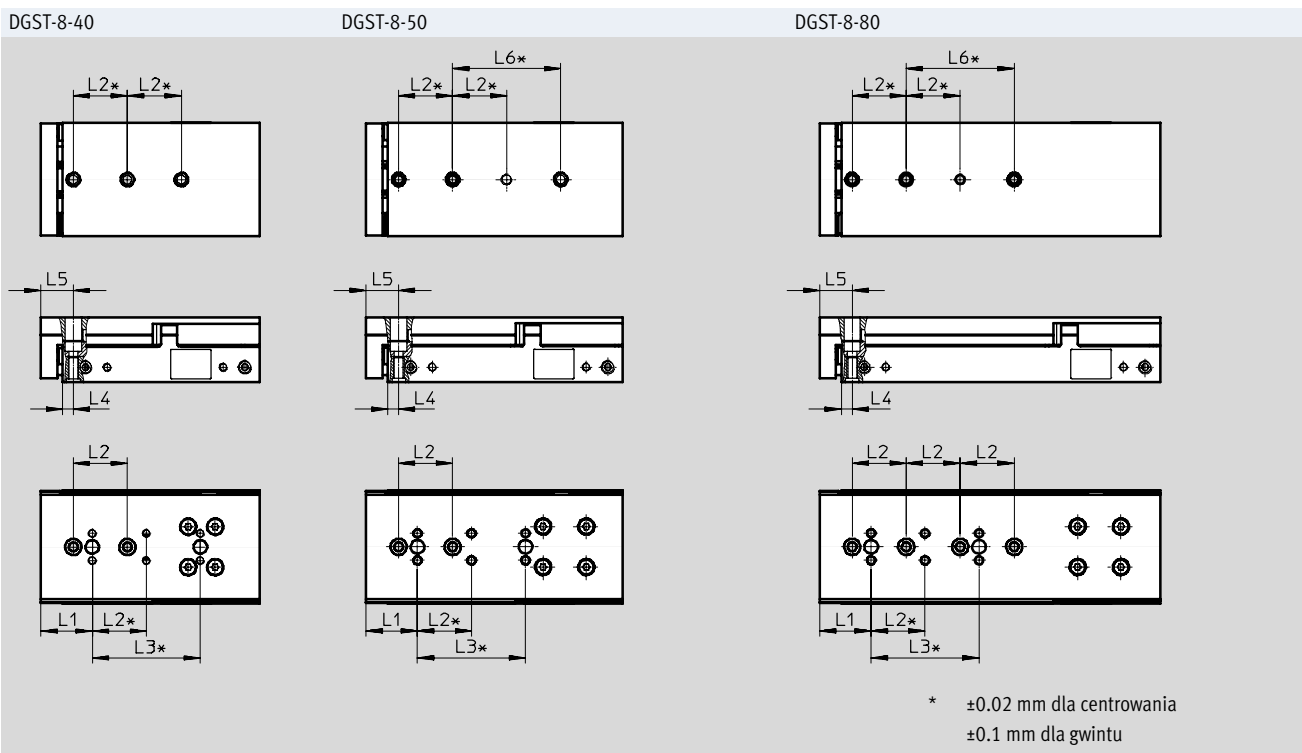
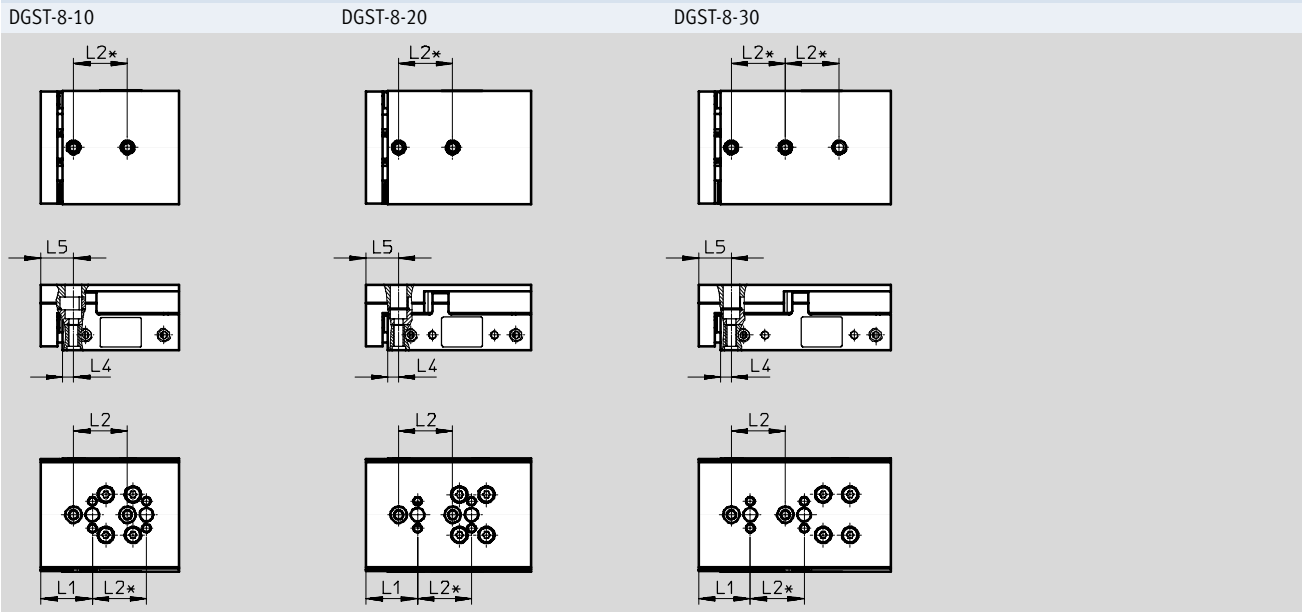
Wielkość	Skok [mm]	L1	L2	L3	L4	L5	L6
6	10	19	20	-	4	12	-
	20			-			-
	30			-			-
	40			40			-
	50			40			40

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

Układ otworów dla gwintów mocujących i otworów centrujących

Modele CAD do pobrania → www.festo.com



Wielkość	Skok [mm]	L1	L2	L3	L4	L5	L6
8	10	19	20	-	4	12	-
	20			-			-
	30			-			-
	40			40			-
	50			40			40
	80			40			40

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

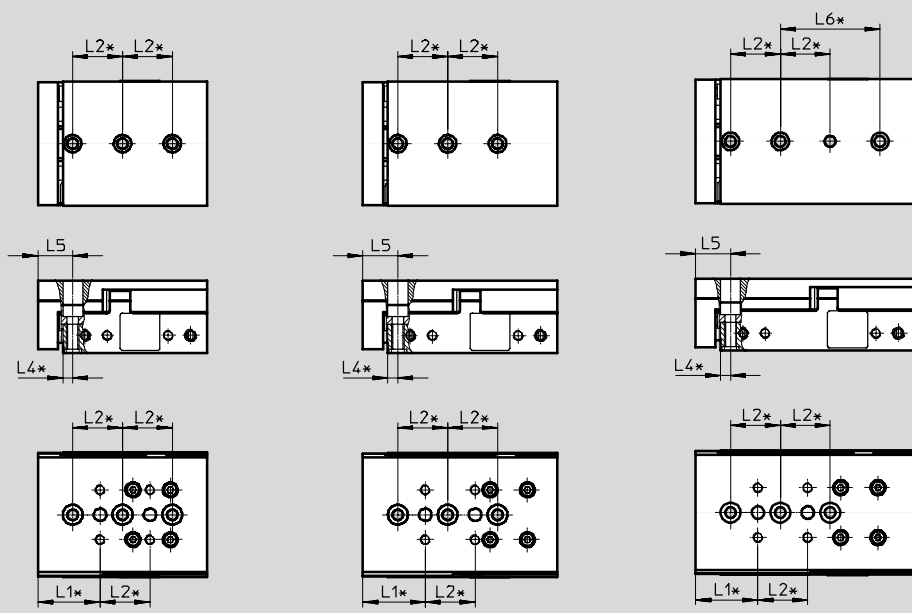
Układ otworów dla gwintów mocujących i otworów centrujących

Modele CAD do pobrania → www.festo.com

DGST-10-10/20

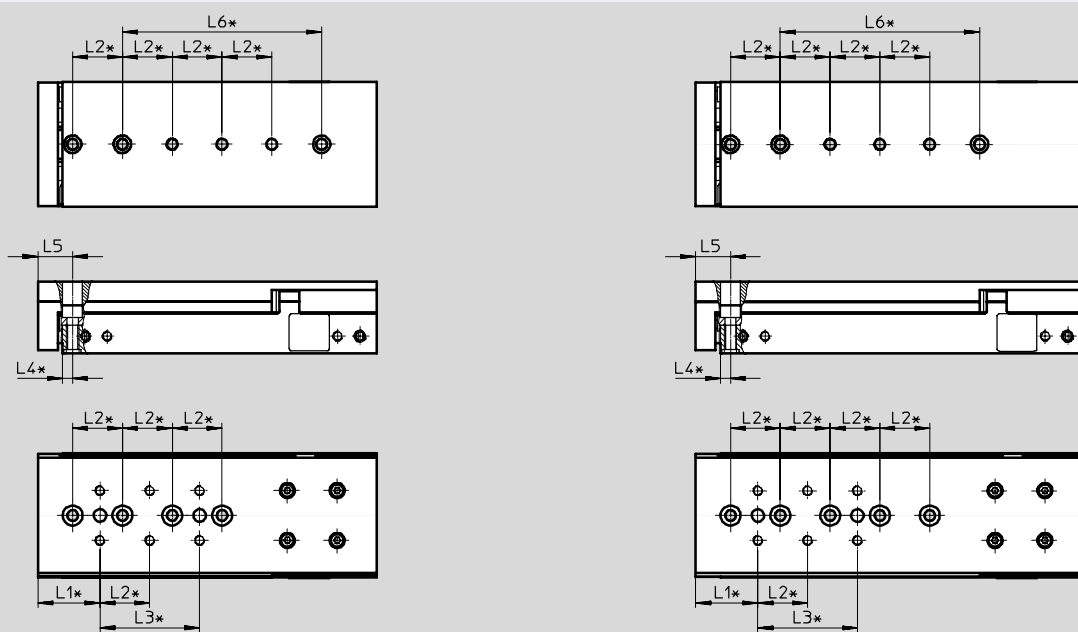
DGST-10-30

DGST-10-40/50



DGST-10-80

DGST-10-100



* ± 0.02 mm dla centrowania
 ± 0.1 mm dla gwintu

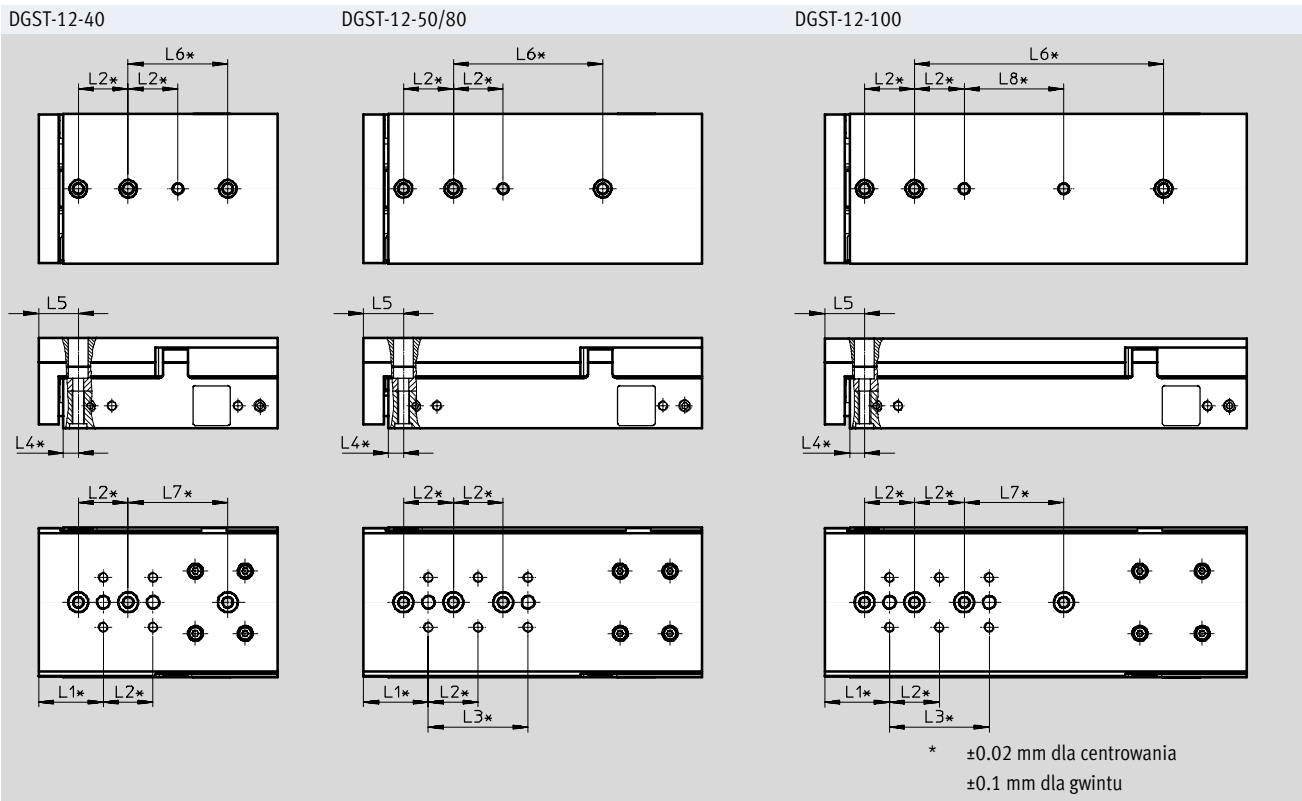
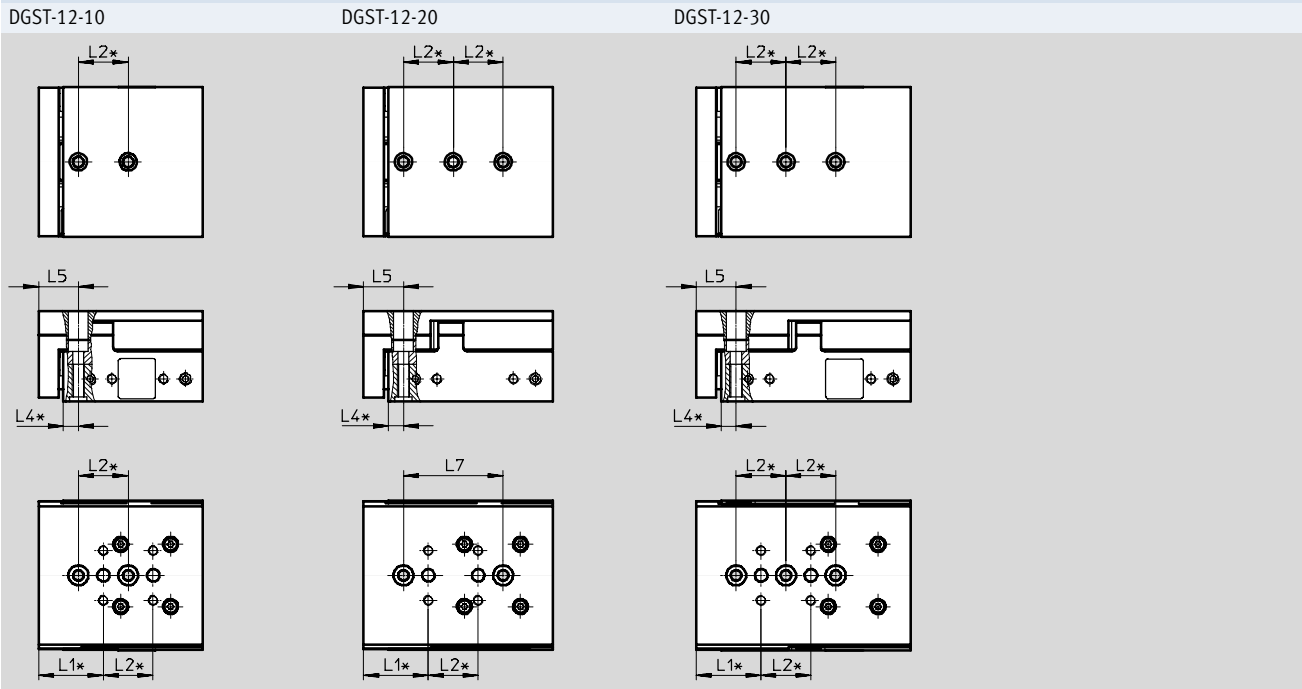
Wielkość	Skok [mm]	L1	L2	L3	L4	L5	L6
10	10, 20	25	20	-	4	14	-
	30			-			-
	40, 50			-			40
	80			40			80
	100			40			80

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

Układ otworów dla gwintów mocujących i otworów centrujących

Modele CAD do pobrania → www.festo.com



Wielkość	Skok [mm]	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8
12	10	26	20	-	6	16	-	-	-
	20			-			40	-	
	30			-			-	-	
	40			-			40	40	-
	50, 80			40			-	-	
100	40	100	40	40					

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

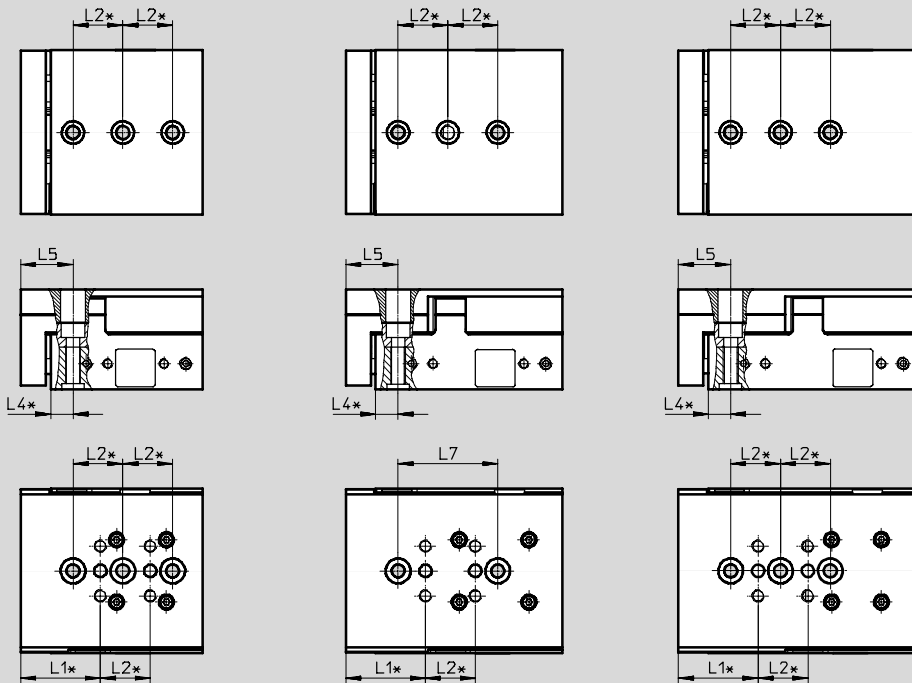
Układ otworów dla gwintów mocujących i otworów centrujących

Modele CAD do pobrania → www.festo.com

DGST-16-10

DGST-16-20/30

DGST-16-40



* ±0.02 mm dla centrowania
±0.1 mm dla gwintu

Wielkość	Skok [mm]	L1	L2	L4	L5	L7
16	10	32	20	9	21	–
	20					40
	30					40
	40					–

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

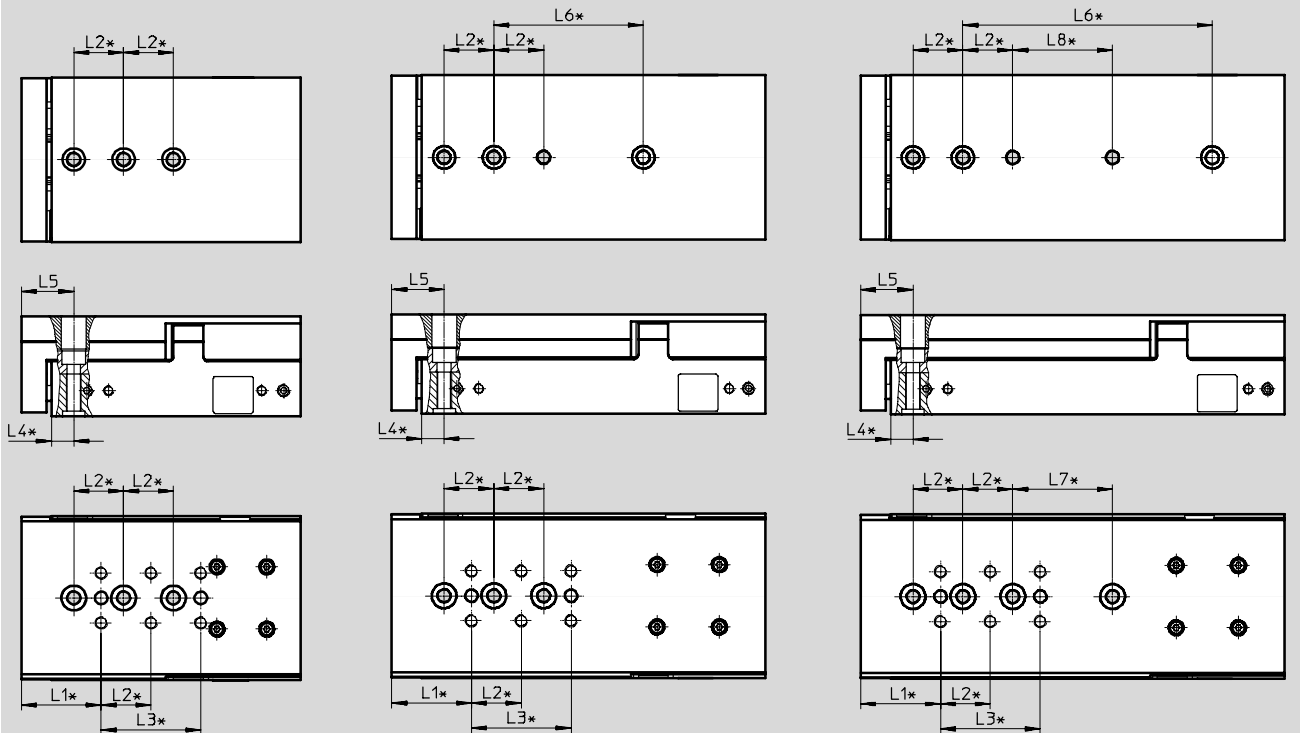
Układ otworów dla gwintów mocujących i otworów centrujących

Modele CAD do pobrania → www.festo.com

DGST-16-50

DGST-16-80

DGST-16-100



* ±0.02 mm dla centrowania
±0.1 mm dla gwintu

Wielkość	Skok [mm]	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8
16	50	32	20	40	9	21	-	-	-
	80						60	-	-
	100						100	40	40

Jednostki mini DGST

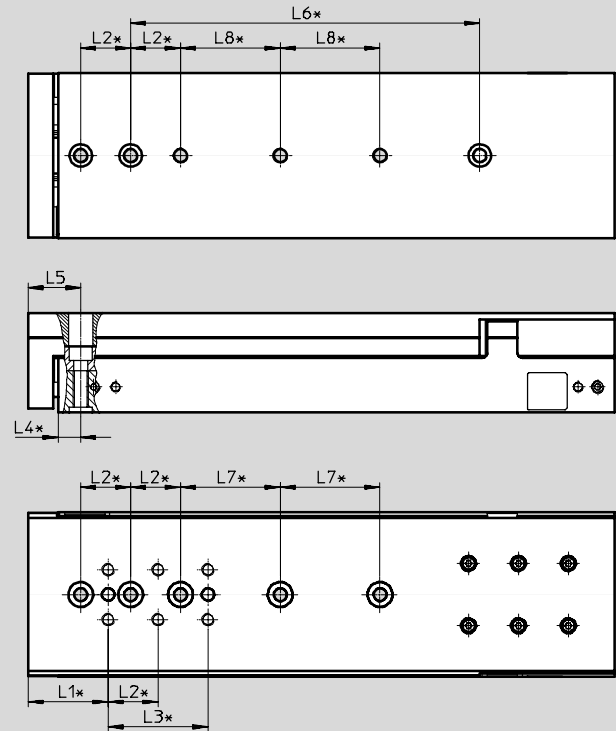
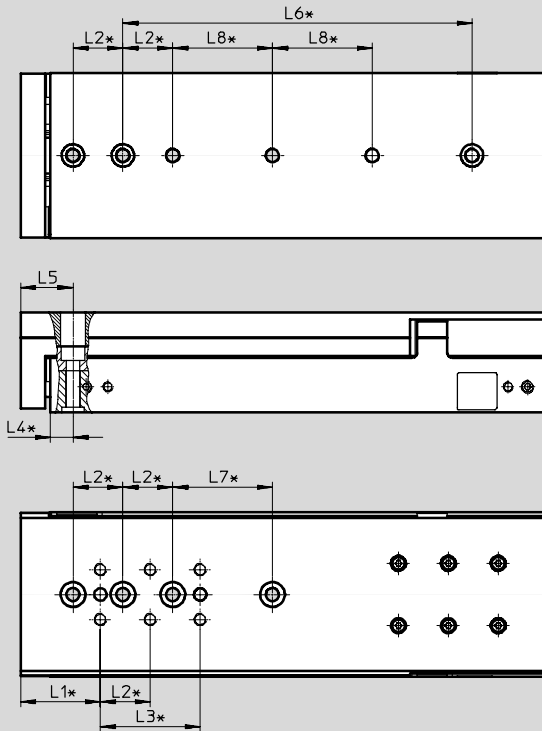
Dane techniczne

Układ otworów dla gwintów mocujących i otworów centrujących

Modele CAD do pobrania → www.festo.com

DGST-16-125

DGST-16-150



* ±0.02 mm dla centrowania
±0.1 mm dla gwintu

Wielkość	Skok [mm]	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8
16	125	32	20	40	9	21	140	40	40
	150								

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

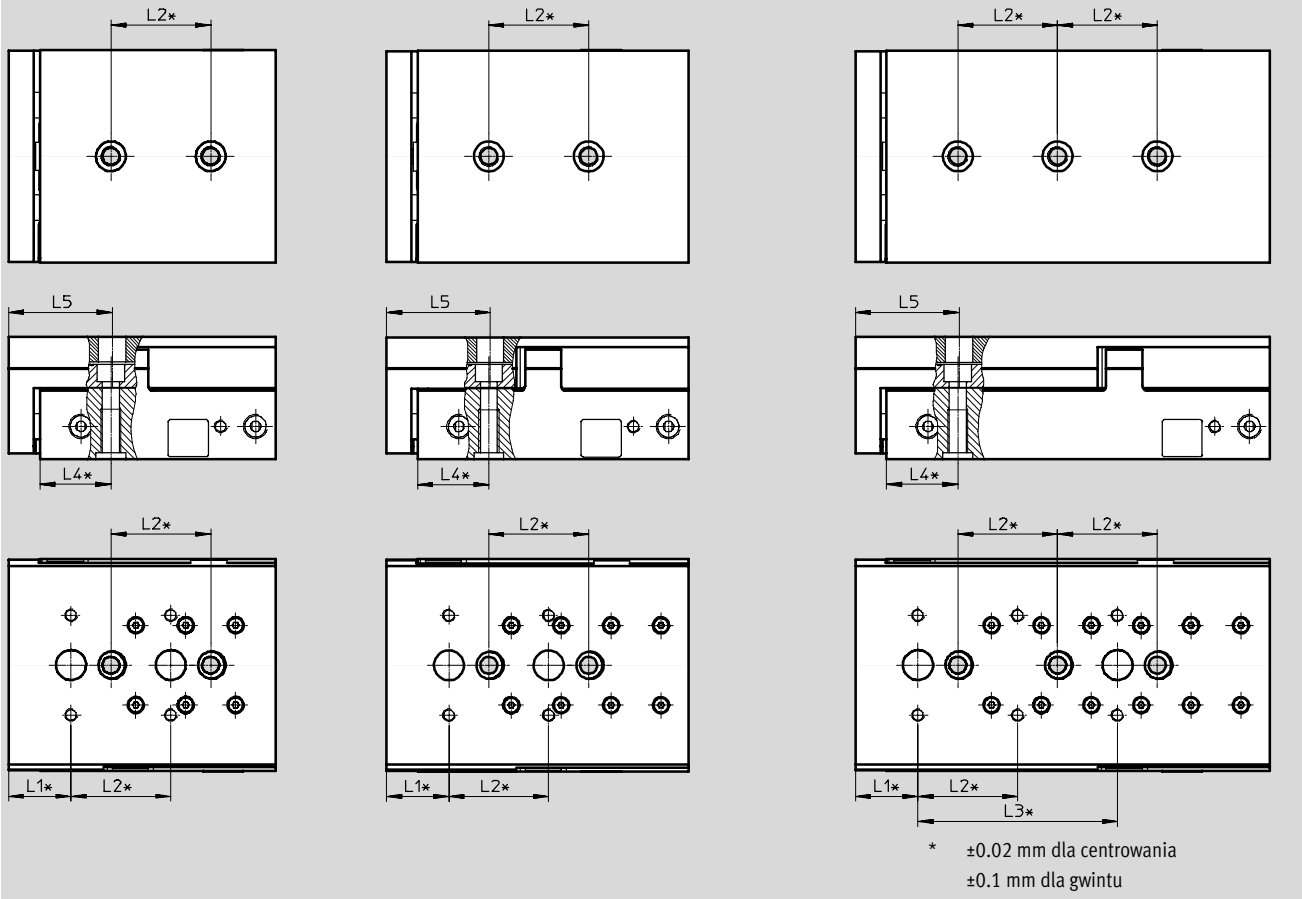
Układ otworów dla gwintów mocujących i otworów centrujących

Modele CAD do pobrania → www.festo.com

DGST-20-10/20/30/40

DGST-20-50

DGST-20-80



Wielkość	Skok [mm]	L1	L2	L3	L4	L5
20	10	25	40	-	28.5	41.5
	20			-		
	30			-		
	40			-		
	50			-		
	80			80		

Jednostki mini DGST

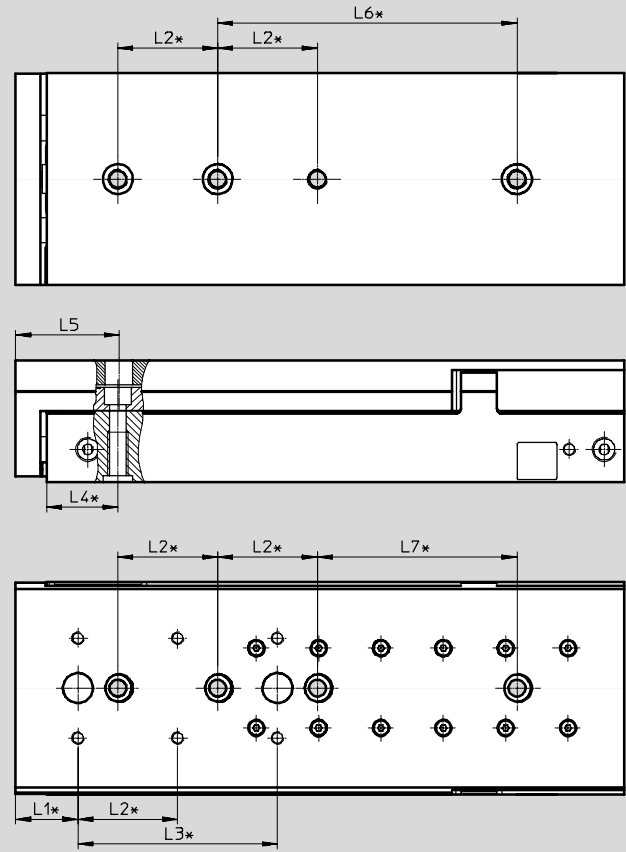
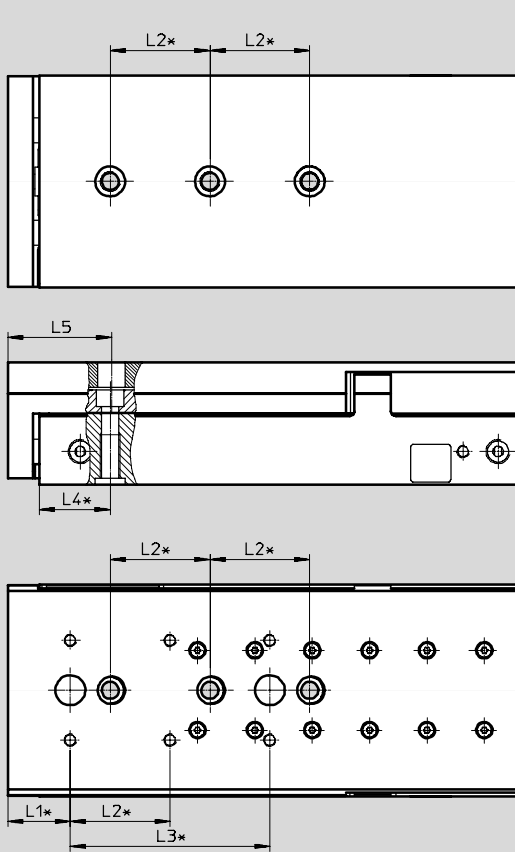
Dane techniczne

Układ otworów dla gwintów mocujących i otworów centrujących

Modele CAD do pobrania → www.festo.com

DGST-20-100

DGST-20-125



* ± 0.02 mm dla centrowania
 ± 0.1 mm dla gwintu

Wielkość	Skok [mm]	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7
20	100	25	40	80	28.5	41.5	-	80
	125						120	

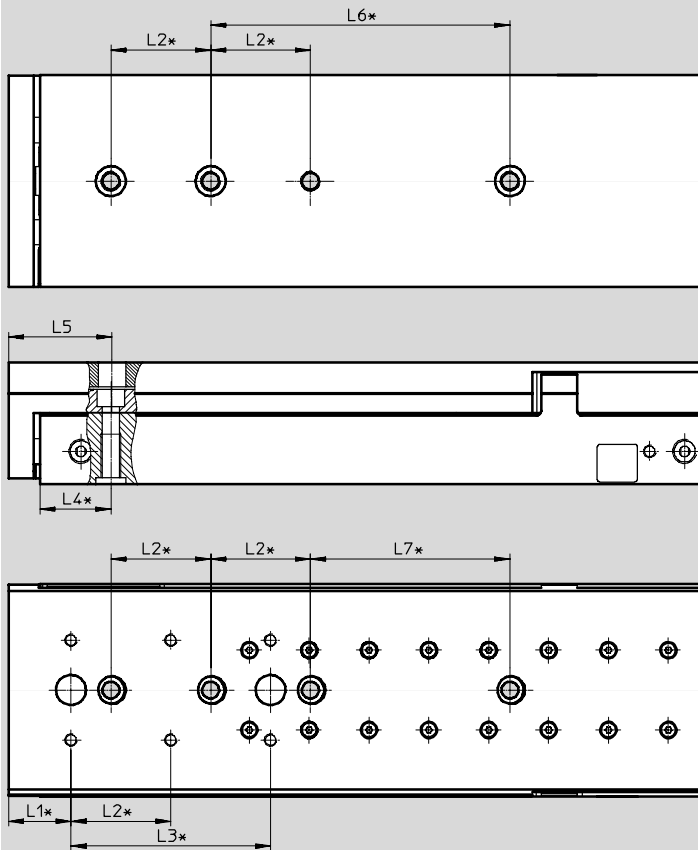
Jednostki mini DGST

Dane techniczne

Układ otworów dla gwintów mocujących i otworów centrujących

Modele CAD do pobrania → www.festo.com

DGST-20-150



* ±0.02 mm dla centrowania
±0.1 mm dla gwintu

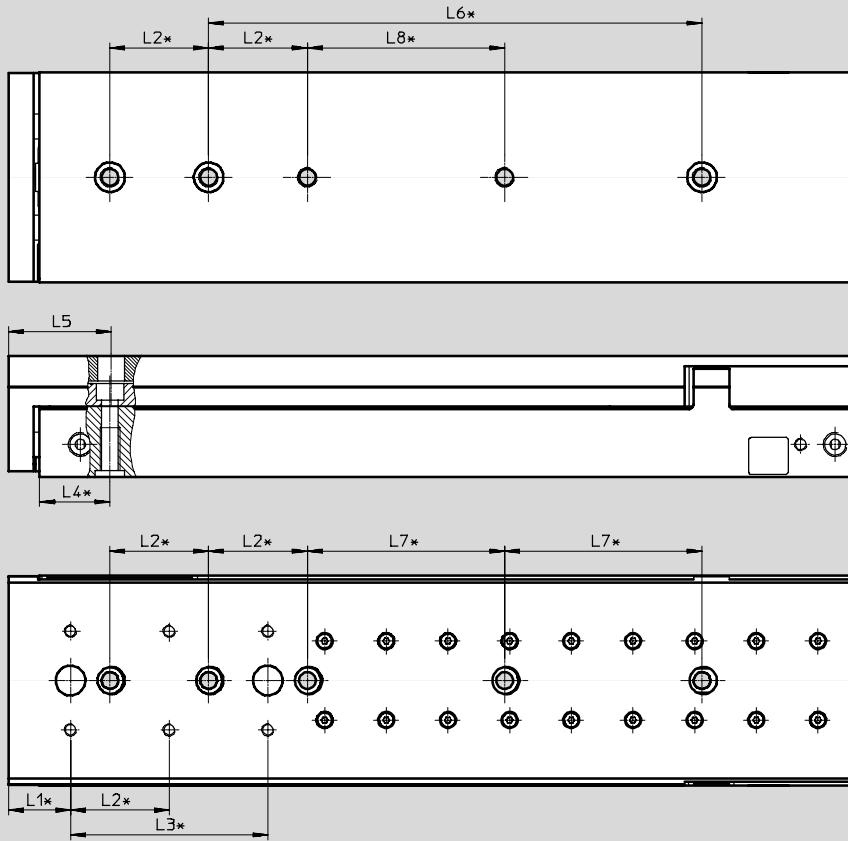
Wielkość	Skok [mm]	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7
20	150	25	40	80	28.5	41.5	120	80

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

Układ otworów dla gwintów mocujących i otworów centrujących
 DGST-20-200

Modele CAD do pobrania → www.festo.com



* ±0.02 mm dla centrowania
 ±0.1 mm dla gwintu

Wielkość	Skok [mm]	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8
20	200	25	40	80	28.5	41.5	200	80	80

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

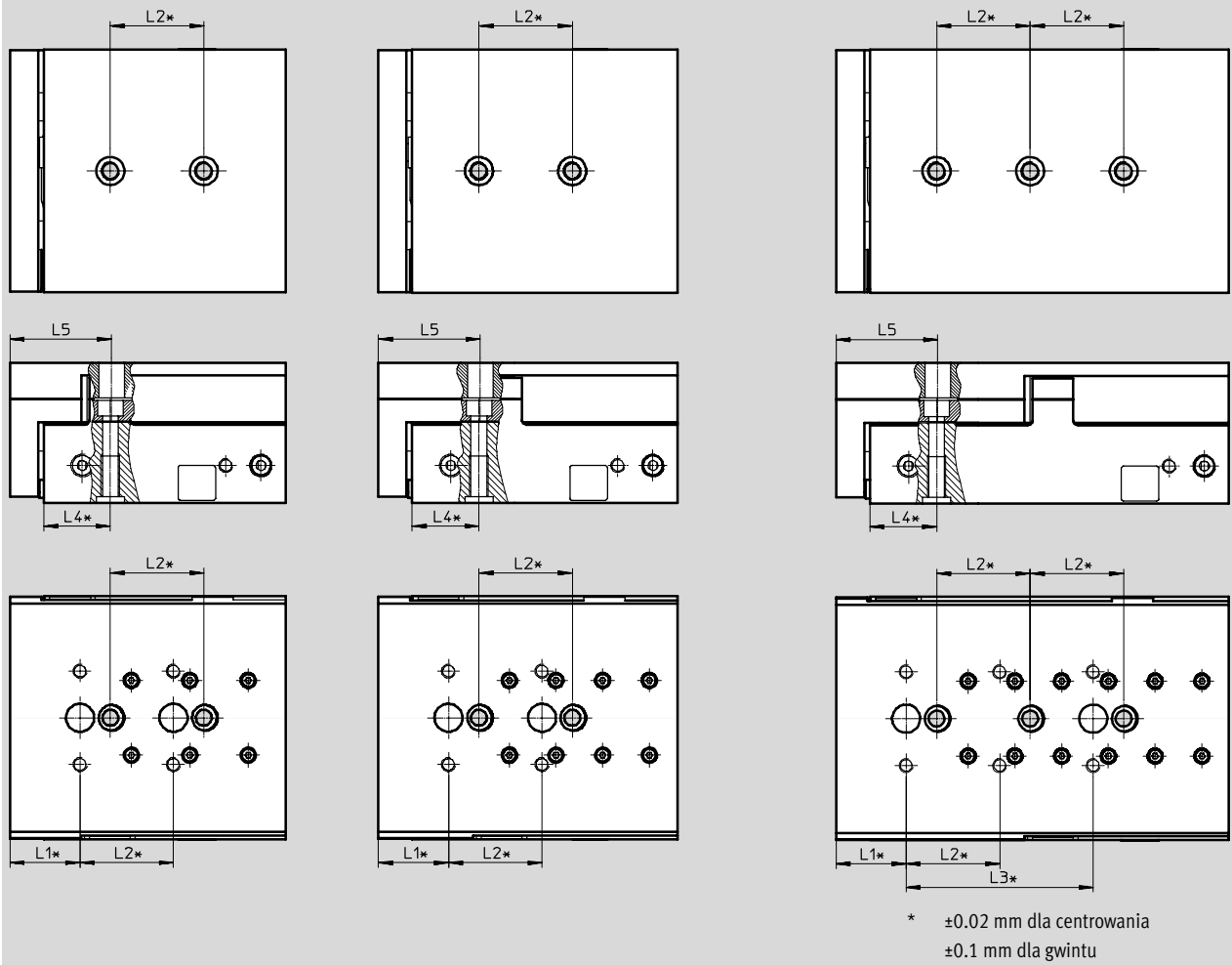
Układ otworów dla gwintów mocujących i otworów centrujących

Modele CAD do pobrania → www.festo.com

DGST-25-10/20/30/40

DGST-25-50

DGST-25-80



Wielkość	Skok [mm]	L1	L2	L3	L4	L5
25	10	30	40	-	28.5	43.5
	20			-		
	30			-		
	40			-		
	50			-		
	80			80		

Jednostki mini DGST

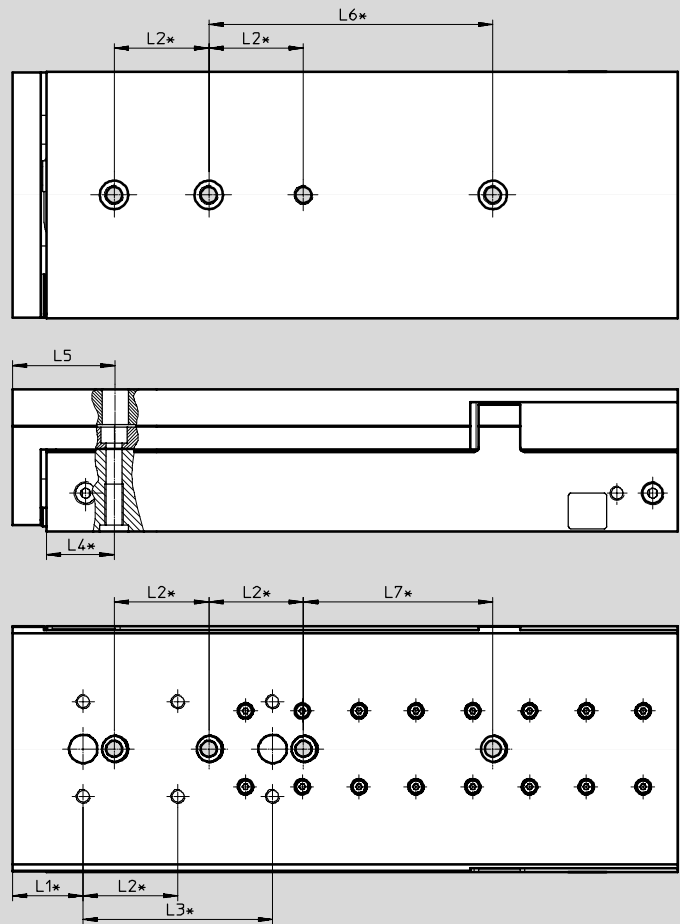
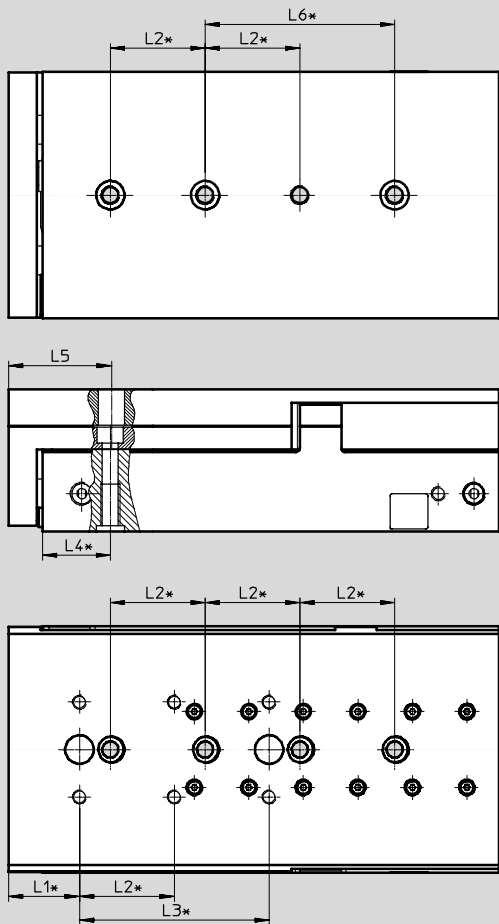
Dane techniczne

Układ otworów dla gwintów mocujących i otworów centrujących

Modele CAD do pobrania → www.festo.com

DGST-25-100

DGST-25-125



* ± 0.02 mm dla centrowania
 ± 0.1 mm dla gwintu

Wielkość	Skok [mm]	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7
25	100	30	40	80	28.5	43.5	80	80
	125						120	

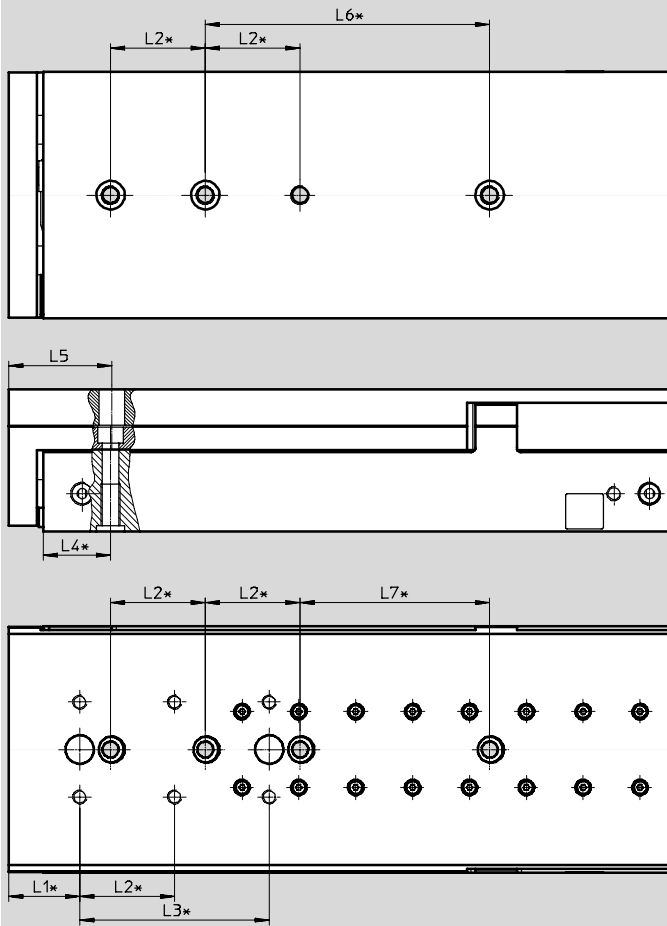
Jednostki mini DGST

Dane techniczne

Układ otworów dla gwintów mocujących i otworów centrujących

Modele CAD do pobrania → www.festo.com

DGST-25-150



* ± 0.02 mm dla centrowania
 ± 0.1 mm dla gwintu

Wielkość	Skok [mm]	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7
25	150	30	40	80	28.5	43.5	120	80

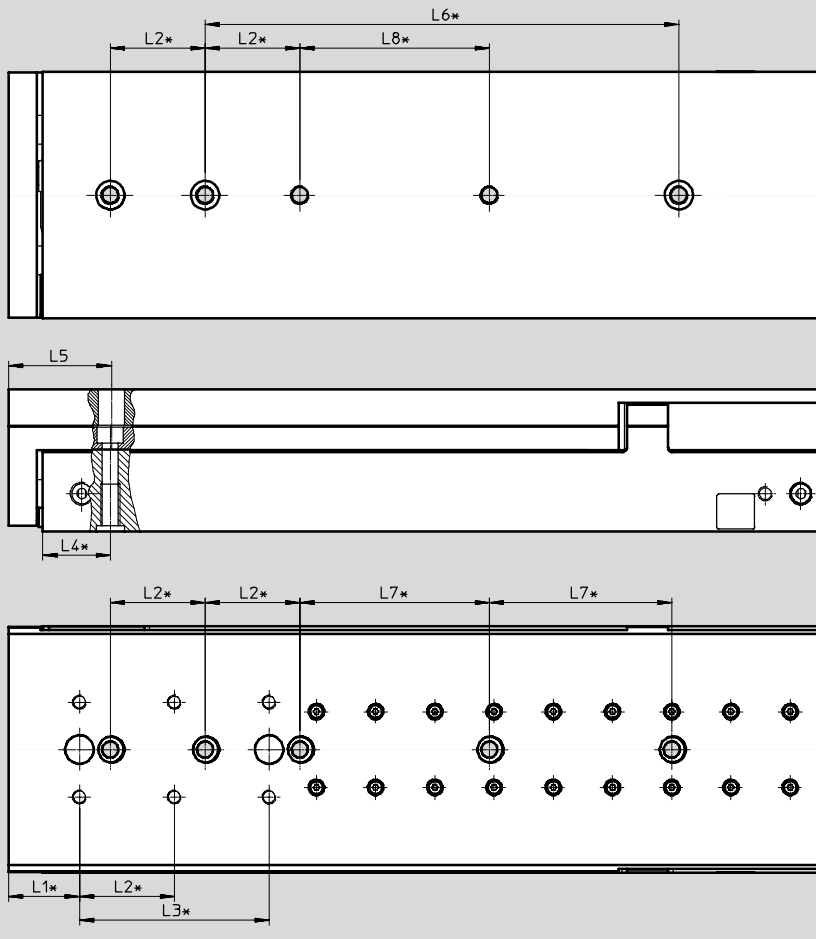
Jednostki mini DGST

Dane techniczne

Układ otworów dla gwintów mocujących i otworów centrujących

Modele CAD do pobrania → www.festo.com

DGST-25-200



* ±0.02 mm dla centrowania
±0.1 mm dla gwintu

Wielkość	Skok [mm]	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8
25	200	30	40	80	28.5	43.5	200	80	80

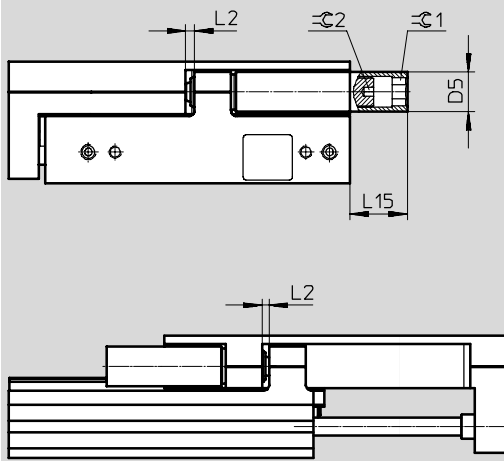
Jednostki mini DGST

Dane techniczne

Wymiary

Modele CAD do pobrania → www.festo.com

DGST-...-P: Regulacja skoku w położeniach końcowych



Wielkość	Skok [mm]	D5 ∅	L2		L2		L15	∅ 1	∅ 3
			Pozycja wycofana min.	maks.	Pozycja wysunięta min.	maks.			
6	10, 20, 30, 40	6	2.5	15	1.5	15	6	3	1.3
	50						0		
8	10, 20, 30, 40	7	3	18.5	2.3	18.5	14.8	4	1.5
	50						10.8		
	80						9.8		
10	10	8	3	19.5	2.4	19.5	6.4	5	2
	20, 30, 40, 50						13.9		
	80, 100						5.9		
12	10, 20, 30, 40, 50, 80	10	3	25	2.4	25	15.4	6	2.5
	100						1.9		
16	10	13	3	26	2.35	26	17.85	8	3
	20						20.85		
	30, 40						23.85		
	50						18.85		
	80, 100						10.85		
	125, 150						0		
20	10	15	3.5	36	2.25	36	11.5	10	4
	20						21.5		
	30, 40						31.5		
	50						27.5		
	80						12.5		
	100, 125, 150, 200						0		
25	10	18	3.5	50	2.5	50	28.5	10	4
	20						38.5		
	30, 40, 50						42.5		
	80						32.5		
	100						13.5		
	125, 150, 200						0		

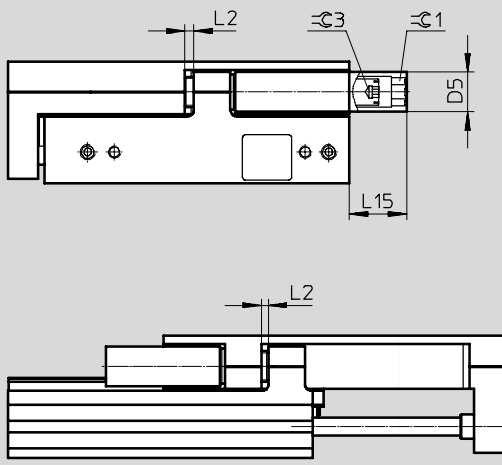
Jednostki mini DGST

Dane techniczne

Wymiary

Modele CAD do pobrania → www.festo.com

DGST-...-Y12: Regulacja skoku w położeniach końcowych



Wielkość	Skok [mm]	D5 ∅	L2		L2		L15	⊲ 1	⊲ 3
			Pozycja wycofana min.	Pozycja wycofana maks.	Pozycja wysunięta min.	Pozycja wysunięta maks.			
6	30, 40	6	2.5	13	1.5	13	6	3	_1)
	50						0		
8	30, 40	7	3	19.5	2.3	19.5	14.8	4	2
	50						10.8		
	80						9.8		
10	30, 40, 50	8	3	19	2.4	19	13.9	5	2
	80, 100						5.9		
12	30, 40, 50, 80	10	3	19.5	2.4	19.5	15.4	6	2.5
	100						1.9		
16	30, 40	13	3	19.5	2.35	19.5	23.85	8	3
	50						18.85		
	80, 100						10.85		
	125, 150						0		
20	30, 40	15	3.5	30.5	2.25	30.5	31.5	10	4
	50						27.5		
	80						12.5		
	100, 125, 150, 200						0		
25	30, 40, 50	18	3.5	35	2.5	35	42.5	10	4
	80						32.5		
	100						13.5		
	125, 150, 200						0		

1) Na amortyzatorze znajduje się nacięcie umożliwiające przykręcenie.

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

Dane do zamówienia							
Wielkość	Skok [mm]	Nr części	Typ kodu	Wielkość	Skok [mm]	Nr części	Typ kodu
Z amortyzacją E1				Z amortyzacją P			
6	10	8078828	DGST-6-10-E1A	6	10	8085105	DGST-6-10-PA
	20	8078829	DGST-6-20-E1A		20	8085106	DGST-6-20-PA
	30	8078830	DGST-6-30-E1A		30	8085107	DGST-6-30-PA
	40	8078831	DGST-6-40-E1A		40	8085108	DGST-6-40-PA
	50	8078832	DGST-6-50-E1A		50	8085109	DGST-6-50-PA
8	10	8078833	DGST-8-10-E1A	8	10	8085110	DGST-8-10-PA
	20	8078834	DGST-8-20-E1A		20	8085111	DGST-8-20-PA
	30	8078835	DGST-8-30-E1A		30	8085112	DGST-8-30-PA
	40	8078836	DGST-8-40-E1A		40	8085113	DGST-8-40-PA
	50	8078837	DGST-8-50-E1A		50	8085114	DGST-8-50-PA
10	10	8078839	DGST-10-10-E1A	10	10	8085116	DGST-10-10-PA
	20	8078840	DGST-10-20-E1A		20	8085117	DGST-10-20-PA
	30	8078841	DGST-10-30-E1A		30	8085118	DGST-10-30-PA
	40	8078842	DGST-10-40-E1A		40	8085119	DGST-10-40-PA
	50	8078843	DGST-10-50-E1A		50	8085120	DGST-10-50-PA
	80	8078844	DGST-10-80-E1A		80	8085121	DGST-10-80-PA
12	10	8078846	DGST-12-10-E1A	12	10	8085123	DGST-12-10-PA
	20	8078847	DGST-12-20-E1A		20	8085124	DGST-12-20-PA
	30	8078848	DGST-12-30-E1A		30	8085125	DGST-12-30-PA
	40	8078849	DGST-12-40-E1A		40	8085126	DGST-12-40-PA
	50	8078850	DGST-12-50-E1A		50	8085127	DGST-12-50-PA
	80	8078851	DGST-12-80-E1A		80	8085128	DGST-12-80-PA
16	10	8078853	DGST-16-10-E1A	16	10	8085130	DGST-16-10-PA
	20	8078854	DGST-16-20-E1A		20	8085131	DGST-16-20-PA
	30	8078855	DGST-16-30-E1A		30	8085132	DGST-16-30-PA
	40	8078856	DGST-16-40-E1A		40	8085133	DGST-16-40-PA
	50	8078857	DGST-16-50-E1A		50	8085134	DGST-16-50-PA
	80	8078858	DGST-16-80-E1A		80	8085135	DGST-16-80-PA
	100	8078859	DGST-16-100-E1A		100	8085136	DGST-16-100-PA
	125	8078860	DGST-16-125-E1A		125	8085137	DGST-16-125-PA
	150	8078861	DGST-16-150-E1A		150	8085138	DGST-16-150-PA

Jednostki mini DGST

Dane techniczne

Dane do zamówienia							
Wielkość	Skok [mm]	Nr części	Kod typu	Wielkość	Skok [mm]	Nr części	Kod typu
Z amortyzacją E1				Z amortyzacją P			
20	10	8078862	DGST-20-10-E1A	20	10	8085139	DGST-20-10-PA
	20	8078863	DGST-20-20-E1A		20	8085140	DGST-20-20-PA
	30	8078864	DGST-20-30-E1A		30	8085141	DGST-20-30-PA
	40	8078865	DGST-20-40-E1A		40	8085142	DGST-20-40-PA
	50	8078866	DGST-20-50-E1A		50	8085143	DGST-20-50-PA
	80	8078867	DGST-20-80-E1A		80	8085144	DGST-20-80-PA
	100	8078868	DGST-20-100-E1A		100	8085145	DGST-20-100-PA
	125	8078869	DGST-20-125-E1A		125	8085146	DGST-20-125-PA
	150	8078870	DGST-20-150-E1A		150	8085147	DGST-20-150-PA
	200	8078871	DGST-20-200-E1A		200	8085148	DGST-20-200-PA
25	10	8078872	DGST-25-10-E1A	25	10	8085149	DGST-25-10-PA
	20	8078873	DGST-25-20-E1A		20	8085150	DGST-25-20-PA
	30	8078874	DGST-25-30-E1A		30	8085151	DGST-25-30-PA
	40	8078875	DGST-25-40-E1A		40	8085152	DGST-25-40-PA
	50	8078876	DGST-25-50-E1A		50	8085153	DGST-25-50-PA
	80	8078877	DGST-25-80-E1A		80	8085154	DGST-25-80-PA
	100	8078878	DGST-25-100-E1A		100	8085155	DGST-25-100-PA
	125	8078879	DGST-25-125-E1A		125	8085156	DGST-25-125-PA
	150	8078880	DGST-25-150-E1A		150	8085157	DGST-25-150-PA
	200	8078881	DGST-25-200-E1A		200	8085158	DGST-25-200-PA

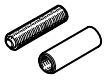
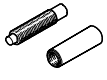
Jednostki mini DGST





Dane techniczne

Dane do zamówienia			
Wielkość	Skok [mm]	Nr części	Kod typu
Z amortyzacją Y12			
6	30	8085159	DGST-6-30-Y12A
	40	8085160	DGST-6-40-Y12A
	50	8085161	DGST-6-50-Y12A
8	30	8085162	DGST-8-30-Y12A
	40	8085163	DGST-8-40-Y12A
	50	8085164	DGST-8-50-Y12A
	80	8085165	DGST-8-80-Y12A
10	30	8085166	DGST-10-30-Y12A
	40	8085167	DGST-10-40-Y12A
	50	8085168	DGST-10-50-Y12A
	80	8085169	DGST-10-80-Y12A
	100	8085170	DGST-10-100-Y12A
12	30	8085171	DGST-12-30-Y12A
	40	8085172	DGST-12-40-Y12A
	50	8085173	DGST-12-50-Y12A
	80	8085174	DGST-12-80-Y12A
	100	8085175	DGST-12-100-Y12A
16	30	8085176	DGST-16-30-Y12A
	40	8085177	DGST-16-40-Y12A
	50	8085178	DGST-16-50-Y12A
	80	8085179	DGST-16-80-Y12A
	100	8085180	DGST-16-100-Y12A
	125	8085181	DGST-16-125-Y12A
20	30	8085183	DGST-20-30-Y12A
	40	8085184	DGST-20-40-Y12A
	50	8085185	DGST-20-50-Y12A
	80	8085186	DGST-20-80-Y12A
	100	8085187	DGST-20-100-Y12A
	125	8085188	DGST-20-125-Y12A
	150	8085189	DGST-20-150-Y12A
	200	8085190	DGST-20-200-Y12A
25	30	8085191	DGST-25-30-Y12A
	40	8085192	DGST-25-40-Y12A
	50	8085193	DGST-25-50-Y12A
	80	8085194	DGST-25-80-Y12A
	100	8085195	DGST-25-100-Y12A
	125	8085196	DGST-25-125-Y12A
	150	8085197	DGST-25-150-Y12A
	200	8085198	DGST-25-200-Y12A

Jednostki mini DGST

Osprzęt

Dane do zamówienia – Amortyzator					
	Dla wielkości	Opis	Nr części	Kod typu	
Dla DGST-...-P Dane techniczne → internet: dyef					
	6	<ul style="list-style-type: none"> Elastyczna amortyzacja w obu położeniach końcowych, samonastawialna, z regulacją położenia końcowego Zakres dostawy: 1 komponent amortyzujący i 1 gwintowana tulejka 	8073902	DYEF-G8-M4-Y1	
	8		8073903	DYEF-G8-M5-Y1	
	10		8073904	DYEF-G8-M6-Y1	
	12		8073905	DYEF-G8-M8-Y1	
	16		8073906	DYEF-G8-M10-Y1	
	20		8073907	DYEF-G8-M12-Y1	
	25		8073908	DYEF-G8-M14-Y1	
Dla DGST-...-Y12 Dane techniczne → internet: dyss					
	6	<ul style="list-style-type: none"> Amortyzator na obu końcach, samonastawialny, z regulacją położenia końcowego Zakres dostawy: 1 komponent amortyzujący i 1 gwintowana tulejka 	8073911	DYSS-G8-2-4-Y1F	
	8		8073912	DYSS-G8-3-4-Y1F	
	10		8073913	DYSS-G8-4-4-Y1F	
	12		8073914	DYSS-G8-5-5-Y1F	
	16		8073915	DYSS-G8-7-5-Y1F	
	20		8073916	DYSS-G8-8-8-Y1F	
	25		8073917	DYSS-G8-10-10-Y1F	

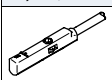
Dane do zamówienia					
	Dla wielkości	Opis	Nr części	Kod typu	PU ¹⁾
Trzpień centrujący/tuleja centrująca ZBH, ZBS Dane techniczne → internet: zbh					
	6, 8, 10, 12, 16	Dla centrowania obciążeń i elementów mocowanych na wózku	189652	ZBH-5	10
	20, 25		189653	ZBH-12	
	6	Dla centrowania obciążeń i elementów mocowanych na płycie spinającej	525273	ZBS-2	
	8, 10		189652	ZBH-5	
	12, 16		186717	ZBH-7	
	20, 25		189653	ZBH-12	
	6, 8		Do centrowania jednostki mini podczas montażu	189652	
	10, 12	186717		ZBH-7	
	16	150927		ZBH-9	
	20, 25	189653		ZBH-12	
Tulejka łącząca ZBV Dane techniczne → internet: zbv					
	20	Dla centrowania obciążeń i elementów mocowanych na płycie spinającej	548806	ZBV-12-9	10
Zawór dławiąco-zwrotny GRLA Dane techniczne → internet: grla					
	6	Do regulacji prędkości	175041	GRLA-M3-QS-3	1
	8, 10, 12, 16		193139	GRLA-M5-QS-6-D	
	20, 25		193145	GRLA-1/8-QS-8-D	
Złącze wtykowe QSM Dane techniczne → internet: qsm					
	6	Do przyłączenia przewodów pneumatycznych o kalibrowanej średnicy zewnętrznej	153303	QSM-M3-4	10
	8, 10, 12, 16		153304	QSM-M5-4	
	20, 25		153307	QSM-1/8-6	

1) Jednostka opakowania

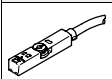
Jednostki mini DGST

Osprzęt



Czujnik zbliżeniowy dla wielkości 6 ... 12

Dane do zamówienia – Czujniki zbliżeniowe do rowka C, magnetorezystancyjne						Dane techniczne → internet: smt	
	Sposób montażu	Wyjście dwustanowe	Przyłącze elektryczne, kierunek wyprowadzenia kabla	Długość kabla [m]	Nr części	Kod typu	
Styk N/O							
	Można wkładać do rowka od góry	PNP	Kabel, 3-żyły, wzdłużny	2.5	551373	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-L-OE	
			Wtyczka M8×1, 3-pin, wzdłużnie	0.3	551375	SMT-10M-PS-24V-E-0,3-L-M8D	
			Wtyczka M8×1, 3-pin, poprzecznie	0.3	551376	SMT-10M-PS-24V-E-0,3-Q-M8D	

Czujnik zbliżeniowy dla wielkości 16 ... 25

Dane do zamówienia – Czujniki zbliżeniowe do rowka T, magnetorezystancyjne						Dane techniczne → internet: smt	
	Sposób montażu	Wyjście dwustanowe	Przyłącze elektryczne	Długość kabla [m]	Nr części	Kod typu	
Styk N/O							
	Wkładane do rowka od góry, nie wystają z rowka, kompaktowa konstrukcja	PNP	Kabel, 3-żyłowy	2.5	574335	SMT-8M-A-PS-24V-E-2,5-OE	
			Wtyczka M8×1, 3-pin	0.3	574334	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M8D	
		NPN	Kabel, 3-żyłowy	2.5	574338	SMT-8M-A-NS-24V-E-2,5-OE	
			Wtyczka M8×1, 3-pin	0.3	574339	SMT-8M-A-NS-24V-E-0,3-M8D	

Dane do zamówienia – Kable łączące

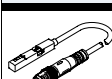
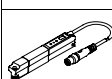
Dane do zamówienia – Kable łączące					Dane techniczne → internet: nebu	
	Przyłącze elektryczne, lewa strona	Przyłącze elektryczne, prawa strona	Długość kabla [m]	Nr części	Kod typu	
	Gniazdo wtykowe proste, M8×1, 3-pin	Kabel, otwarty koniec, 3-żyłowy	2.5	541333	NEBU-M8G3-K-2.5-LE3	
			5	541334	NEBU-M8G3-K-5-LE3	
	Gniazdo kątowe, M8×1, 3-pin	Kabel, otwarty koniec, 3-żyłowy	2.5	541338	NEBU-M8W3-K-2.5-LE3	
			5	541341	NEBU-M8W3-K-5-LE3	

Przetwornik położenia


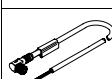
Przetwornik położenia w sposób ciągły monitoruje położenie tłoka.

Ma wyjście analogowe, sygnał wyjściowy jest proporcjonalny do położenia tłoka.

Dane do zamówienia – Przetwornik położenia do rowka T

Dane do zamówienia – Przetwornik położenia do rowka T							Dane techniczne → internet: przetwornik położenia		
	Dla Ø	Zakres pomiaru położenia	Wyjście analogowe		Sposób montażu	Przyłącze elektryczne	Długość kabla [m]	Nr części	Kod typu
			[V]	[mA]					
	16 ... 25	0 ... 40	0 ... 10	-	Można wkładać do rowka od góry	Wtyczka M8×1, 4-pin, wzdłużnie	0.3	553744	SMAT-8M-U-E-0,3-M8D
	16 ... 25	0 ... 50	-	4 ... 20	Można wkładać do rowka od góry	Wtyczka M8×1, 4-pin, wzdłużnie	0.3	1531265	SDAT-MHS-M50-1L-SA-E-0.3-M8
		0 ... 80						1531266	SDAT-MHS-M80-1L-SA-E-0.3-M8
		0 ... 100						1531267	SDAT-MHS-M100-1L-SA-E-0.3-M8
		0 ... 125						1531268	SDAT-MHS-M125-1L-SA-E-0.3-M8
		0 ... 160						1531269	SDAT-MHS-M160-1L-SA-E-0.3-M8

Dane do zamówienia – Kable łączące

Dane do zamówienia – Kable łączące					Dane techniczne → internet: nebu	
	Przyłącze elektryczne, lewa strona	Przyłącze elektryczne, prawa strona	Długość kabla [m]	Nr części	Kod typu	
	Gniazdo wtykowe proste, M8×1, 4-pin	Kabel, otwarty koniec, 4-żyłowy	2.5	541342	NEBU-M8G4-K-2.5-LE4	
			5	541343	NEBU-M8G4-K-5-LE4	
	Gniazdo kątowe, M8×1, 4-pin	Kabel, otwarty koniec, 4-żyłowy	2.5	541344	NEBU-M8W4-K-2.5-LE4	
			5	541345	NEBU-M8W4-K-5-LE4	