

Pinze parallele HGPT, in esecuzione robusta

FESTO



Pinze parallele HGPT, in esecuzione robusta

Caratteristiche



Dati generali

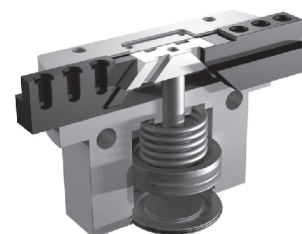
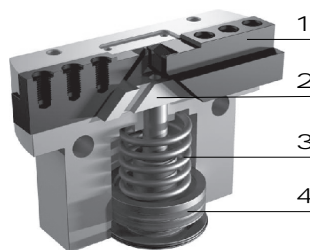
La forza impressa dal movimento lineare viene trasformata in movimento di presa mediante un piano inclinato a movimento guidato. In questo modo si assicura anche il movimento sincrono delle dita di presa. La guida scorrevole pressoché senza gioco viene realizzata impiegando dita di presa smerigliate.

Flessibilità di impiego:

- pinza a doppio effetto
- molla di compressione di supporto o di bloccaggio delle forze di presa
- utilizzabile come pinza a semplice effetto collegando un solo attacco di alimentazione
- adatta per presa esterna e interna

Pinza chiusa

Pinza aperta

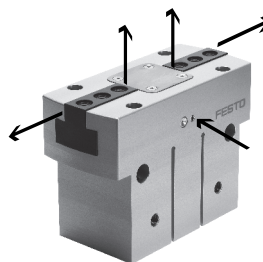


- 1 Dito di presa
- 2 Piano inclinato con guida forzata
- 3 Molla
- 4 Pistone con magneti

-H- Attenzione
 Software di dimensionamento
 Selezione pinze
 → www.festo.com

Attacco aria sistema di tenuta

Con aria di bloccaggio collegata (max. 0,5 bar), l'aria compressa fluisce alle dita di presa. In tal modo si evita, ad es. la penetrazione di polvere all'interno della guida delle dita di presa.



Attacco
 Aria di bloccaggio (sistema di tenuta ad aria)

Diversi attacchi di alimentazione

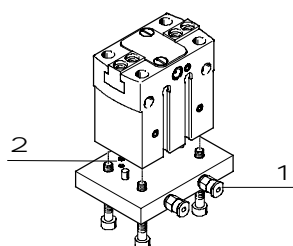
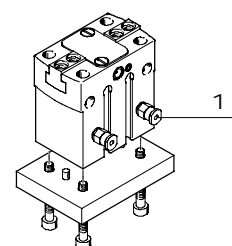
Attacco diretto dalla parte anteriore

Mediante piastra di adattamento dal basso

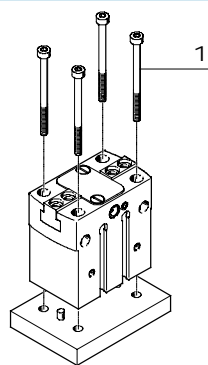
Varianti di fissaggio

Fissaggio diretto dall'alto

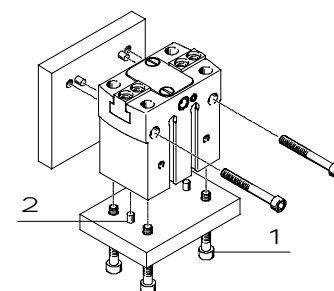
dalla parte inferiore e laterale



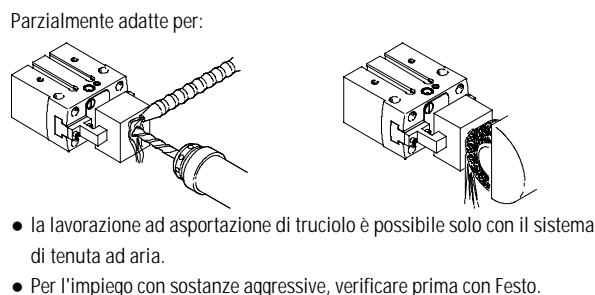
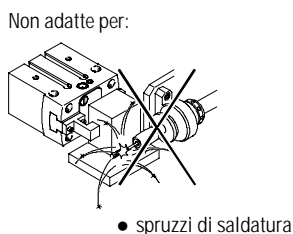
- 1 Attacchi di alimentazione
- 2 O-Ring



- 1 Viti di fissaggio
- 2 Perni di centratura



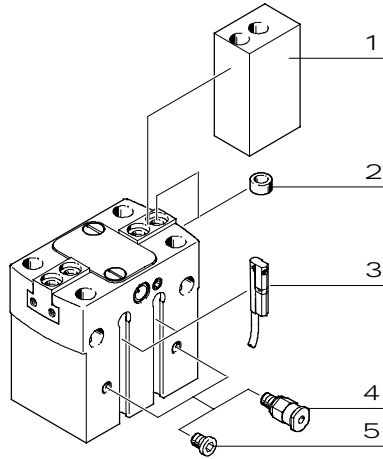
-H- Attenzione:
 queste pinze non sono predisposte per le applicazioni illustrate a fianco, o lo sono solo in misura limitata:



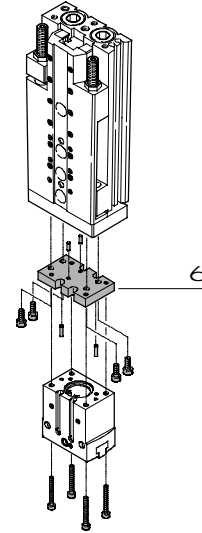
Pinze parallele HGPT, in esecuzione robusta

Panoramica componenti e composizione del codice

Componenti



Prodotto globale per le applicazioni di manipolazione e di montaggio



Accessori

Tipo	Descrizione	→ Pagina/Internet
1 Semilavorato per dita di presa BUB-HGPT	Semilavorato specificatamente adattato alle dita di presa per montare gli utensili di presa del cliente	14
2 Bussola di centratura ZBH	Per la centratura dei semilavorati per le dita di presa/utensili di presa sulle dita di presa	15
3 Sensore di finecorsa SME/SMT-10	Per il rilevamento della posizione del pistone	15
4 Raccordo filettato a innesto QS	Per il collegamento di tubi in plastica a tolleranza esterna	www.festo.it
5 Tappo di chiusura B	Per chiudere gli attacchi di alimentazione in caso di uso degli attacchi di alimentazione frontali	15
6 -	Collegamenti attuatore/pinze	www.festo.it

Composizione del codice

HGPT		16	A	G1
Tipo				
HGPT	Pinza parallela			
Dimensioni				
Rilevamento posizioni				
A	Per sensore di finecorsa			
Dispositivo di sicurezza della forza di presa				
G1	In apertura			
G2	In chiusura			

Pinze parallele HGPT, in esecuzione robusta

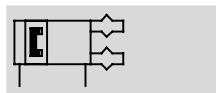
FESTO

Foglio dati

Funzione

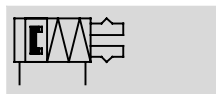
A doppio effetto

HGPT-...-A



A semplice effetto o con dispositivo di sicurezza della forza di presa...

... in apertura HGPT-...-G1



... in chiusura HGPT-...-G2



-N- Diametro
16 ... 63 mm

-T- Corsa
6 ... 32 mm



Dati generali							
Dimensioni	16	20	25	35	40	50	63
Struttura e composizione	Piano inclinato						
	Movimento guidato						
Funzionamento	A doppio effetto						
Funzione pinza	Pinza parallela						
Numero delle dita di presa	2						
Forza gravimetrica max. per utensile di presa esterno ¹⁾ [N]	0,5	1	1,5	2	2,5	3	4
Corsa per ciascun dito di presa [mm]	3	4	6	8	10	12	16
Attacco pneumatico	M3	M3	M5	M5	M5	Gx	Gx
Attacco pneumatico	M3	M3	M5	M5	M5	M5	M5
Aria di bloccaggio (sistema di tenuta ad aria)							
Ripetibilità ²⁾ [mm]	<0,03	<0,04		<0,05			
Intercambiabilità max. [mm]	0,2						
Gioco max. delle dita di presa ³⁾ [mm]	0,02						
Max. gioco angolare delle dita di presa [°]	0,1						
Frequenza di lavoro max. [Hz]	3				2		
Simmetria di rotazione [mm]	< Ø 0,2						
Rilevamento posizioni	Per sensore di finecorsa						
Fissaggio	Mediante foro passante e spina						
	Con filetto femmina e spina						
Posizione di montaggio	Qualsiasi						

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

3) Nella direzione di movimento delle dita di presa

+H- Attenzione: questo prodotto è conforme alle norme ISO 1179-1 e ISO 228-1.

Condizioni d'esercizio e ambientali		
Pressione di esercizio min.	HGPT-...-A [bar]	3
	HGPT-...-G... [bar]	5
Pressione di esercizio max.	[bar]	8
Fluido	Aria compressa filtrata, lubrificata o non lubrificata	
Temperatura ambiente ¹⁾	[°C]	+5 ... +60
Resistenza alla corrosione CRC ²⁾	2	

1) Tenere presente il campo di impiego del finecorsa

2) 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.

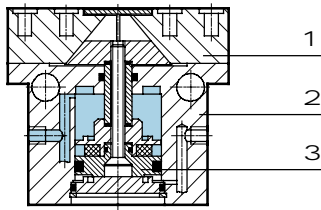
Pinze parallele HGPT, in esecuzione robusta

Foglio dati

Pesi [g]							
Dimensioni	16	20	25	35	40	50	63
HGPT-...-A	102	183	361	625	1209	1984	3633
HGPT-...-G1	104	186	371	645	1252	2102	3763
HGPT-...-G2	104	186	371	645	1252	2102	3763

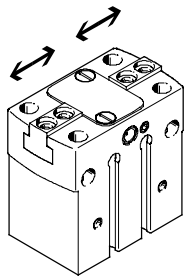
Materiali

Disegno funzionale



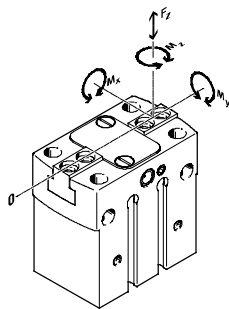
Pinza parallela	
1	Dita di presa / Acciaio, temprato
2	Corpo / Lega di Al per lavorazione plastica, rivestimento CompCoat
3	Pistone / Fusione rossa
-	Guarnizioni / Gomma al nitrile
-	Nota materiali / Senza rame, PTFE e silicone
	Conformità RoHS

Forza di presa [N] a 6 bar



Dimensioni	16	20	25	35	40	50	63
Forza di presa per dito							
In apertura	42	75	110	250	300	480	825
In chiusura	36	70	100	230	270	440	770
Forza di presa complessiva							
In apertura	84	150	220	500	600	960	1650
In chiusura	72	140	200	460	540	880	1540

Parametri di carico delle dita 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 O del sistema di coordinate (guida delle dita di presa).

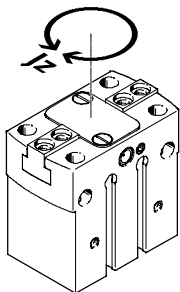
Dimensioni	16	20	25	35	40	50	63
Forza max. ammissibile F_z [N]	200	300	500	900	1500	2500	4000
Momento max. ammissibile M_x [Nm]	10	15	30	50	80	100	140
Momento max. ammissibile M_y [Nm]	7	10	25	40	60	90	120
Momento max. ammissibile M_z [Nm]	5	8	15	30	40	60	80

Pinze parallele HGPT, in esecuzione robusta

Foglio dati

FESTO

Momenti di inerzia di massa [kgm²x10⁻⁴]



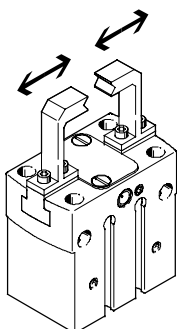
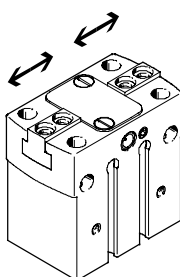
- Condizioni:
- il punto di riferimento è l'asse centrale
 - senza utensili di presa
 - in assenza di carico

Dimensioni	16	20	25	35	40	50	63
HGPT-...-A	0,177	0,391	1,263	3,383	9,673	25,147	74,991
HGPT-...-G1	0,178	0,392	1,272	3,411	9,786	25,460	75,409
HGPT-...-G2	0,178	0,392	1,272	3,411	9,786	25,460	75,409

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 e in posizione di montaggio orizzontali 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.

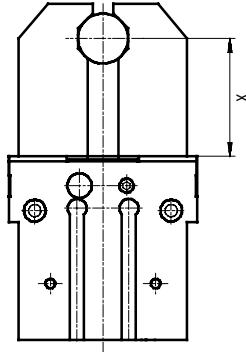
Dimensioni		16	20	25	35	40	50	63
Senza utensili di presa								
HGPT-...-A	In apertura	20	31	30	40	66	85	150
	In chiusura	21	31	33	40	61	76	135
HGPT-...-G1	In apertura	10	26	30	39	57	65	123
	In chiusura	44	51	64	92	130	150	282
HGPT-...-G2	In apertura	41	52	50	78	100	130	260
	In chiusura	21	31	30	39	61	70	130
Con utensili di presa esterni (in funzione della forza gravimetrica)								
HGPT-...	1 N	100	–	–	–	–	–	–
	2 N	200	150	100	–	–	–	–
	3 N	300	250	200	150	100	–	–
	4 N	–	350	300	250	200	150	–
	5 N	–	–	400	350	300	250	200
	6 N	–	–	–	450	400	300	250
	8 N	–	–	–	–	–	450	400
	10 N	–	–	–	–	–	–	500

Pinze parallele HGPT, in esecuzione robusta

Foglio dati

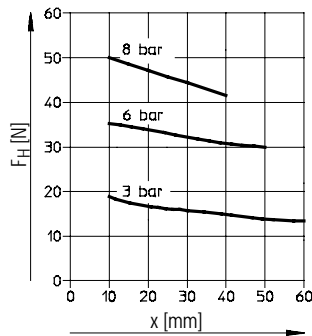
Forza di presa F_H per dito di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio di leva x

I diagrammi riportati consentono la determinazione delle forze di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio di leva.

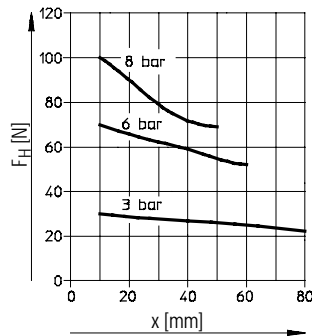


Presca esterna (in chiusura)

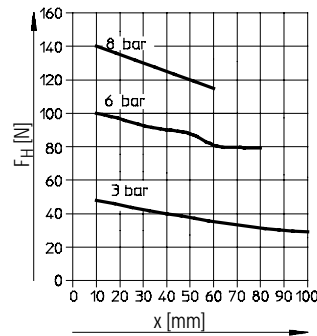
HGPT-16-A



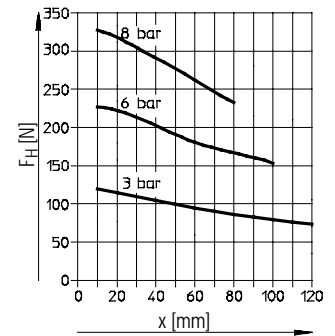
HGPT-20-A



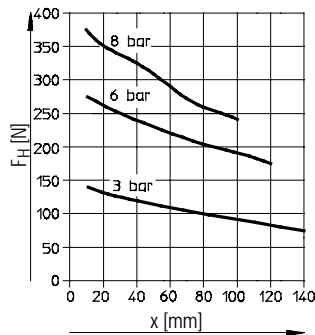
HGPT-25-A



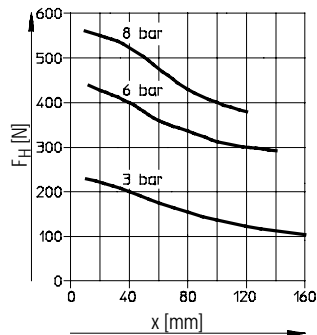
HGPT-35-A



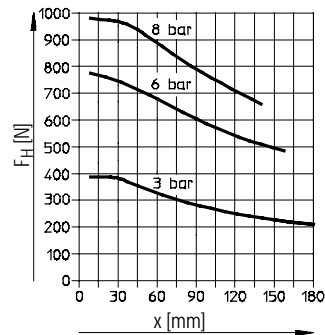
HGPT-40-A



HGPT-50-A



HGPT-63-A



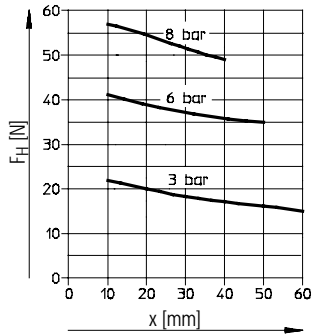
Pinze parallele HGPT, in esecuzione robusta

Foglio dati

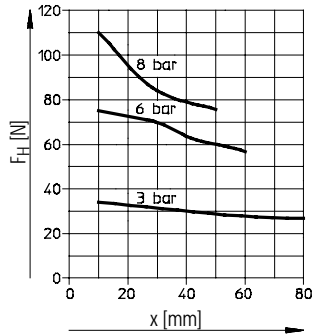
FESTO

Forza di presa F_H per dito di presa in funzione della pressione d'esercizio e del braccio di leva x
 Presa interna (in apertura)

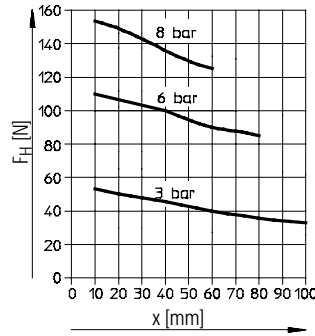
HGPT-16-A



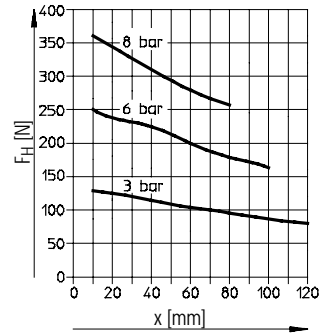
HGPT-20-A



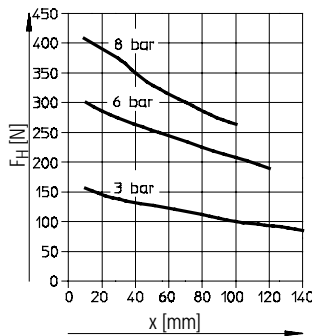
HGPT-25-A



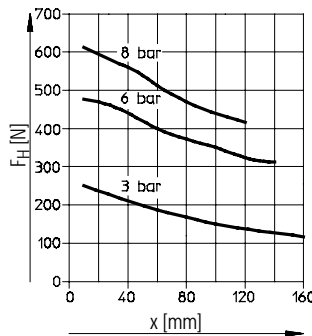
HGPT-35-A



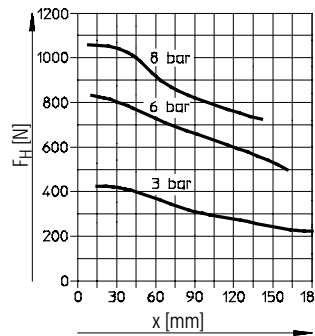
HGPT-40-A



HGPT-50-A



HGPT-63-A



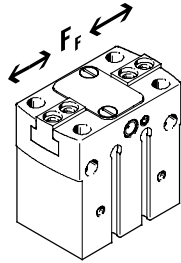
Pinze parallele HGPT, in esecuzione robusta

Foglio dati

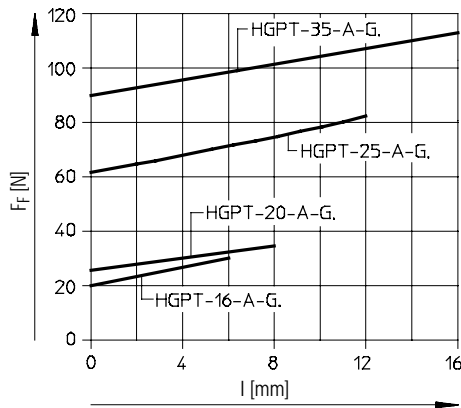
Forza della molla F_F in funzione delle dimensioni, della corsa delle dita di presa l e della lunghezza della pinza x , per dito di presa

Dispositivo di sicurezza della forza di presa per HGPT-...-G...

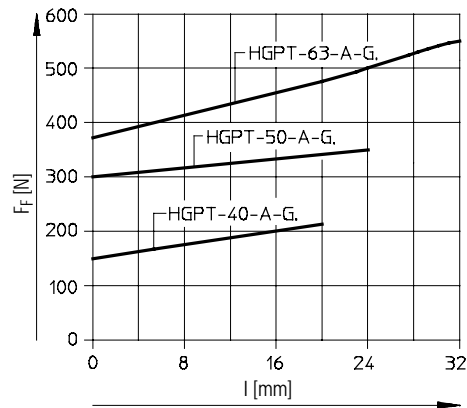
Con i diagrammi sotto riportati è possibile calcolare le forze della molla F_F in funzione della corsa delle dita di presa l .



Dimensioni 16...35



Dimensioni 40...63



Per determinare l'effettiva forza della molla F_{Ftot} è necessario prendere in considerazione il braccio di leva x . Nella tabella accanto sono riportate le formule per il calcolo della forza della molla.

Dimensioni	$F_{Ftot} =$
16	$-0,2 * x + 0,8 * F_F$
20	$-0,375 * x + 0,8 * F_F$
25	$-0,25 * x + 0,8 * F_F$
35	$-1 * x + 0,8 * F_F$
40	$-0,9 * x + 0,8 * F_F$
50	$-1,36 * x + 0,8 * F_F$
63	$-2,2 * x + 0,8 * F_F$

Determinazione delle forze effettive di presa F_{Pr} per HGPT-...-G1 e HGPT-...-G2 in funzione dell'applicazione

Le pinze parallele con molla integrata, Tipo HGPT-...-G1 (sicurezza della forza di presa in apertura) e HGPT-...-G2 (sicurezza della forza di presa in chiusura) possono essere utilizzate come:

- pinze a semplice effetto
- pinze con supporto della forza di presa
- pinze con dispositivo di sicurezza della forza di presa secondo le esigenze applicative.

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

della forza di presa F_H e quelli della forza della molla F_{Ftot} .

Applicazione

A semplice effetto

Supporto della forza di presa

Dispositivo di sicurezza della forza di presa

- Presa con forza della molla:
 $F_{Pr} = F_{Ftot}$

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

- Presa con forza della molla:
 $F_{Pr} = F_{Ftot}$

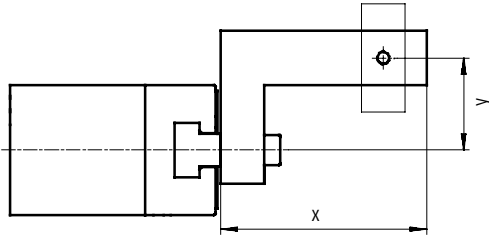
- Presa con forza di compressione:
 $F_{Pr} = F_H - F_{Ftot}$

Pinze parallele HGPT, in esecuzione robusta

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



I diagrammi riportati consentono la determinazione delle forze di presa a 6 bar in funzione di una applicazione eccentrica della forza e del punto di eccentricità massima dell'applicazione della forza per le pinze nelle diverse dimensioni.

Esempio di calcolo

Dati

Braccio di leva $x = 40$ mm

Eccentricità $y = 45$ mm

Si cerca:

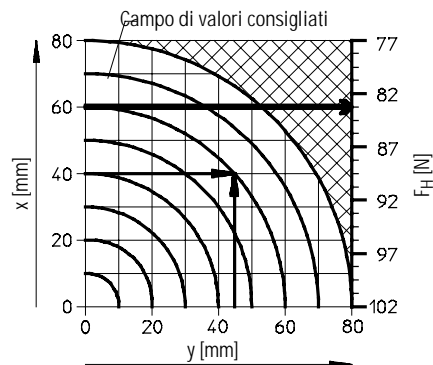
Forza di presa a 6 bar

Procedura

- determinazione del punto di intersezione xy tra il braccio di leva x e l'eccentricità y nel diagramma per HGPT-25-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

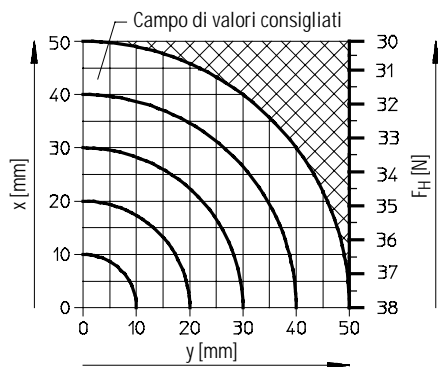
Risultato:

Forza di presa = ca. 83 N

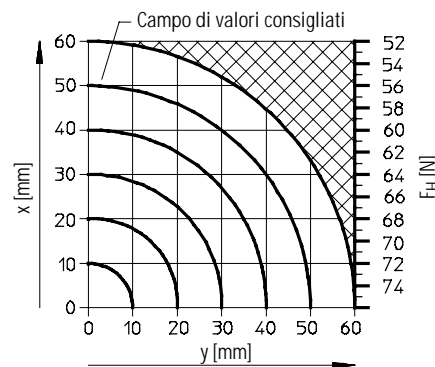


Presca esterna (in chiusura)

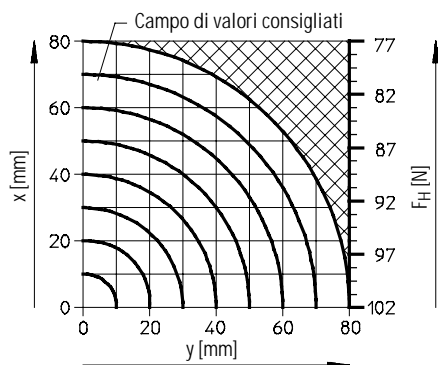
HGPT-16-A



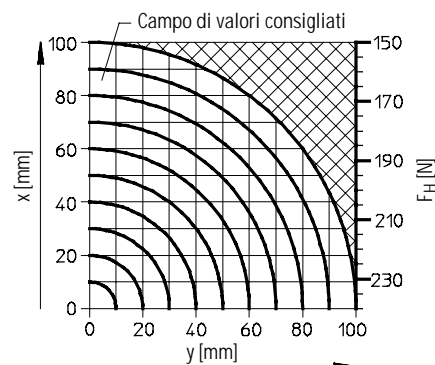
HGPT-20-A



HGPT-25-A



HGPT-35-A

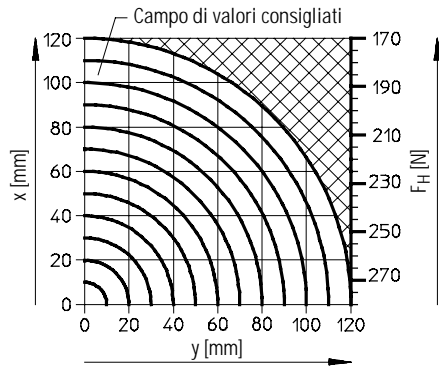


Pinze parallele HGPT, in esecuzione robusta

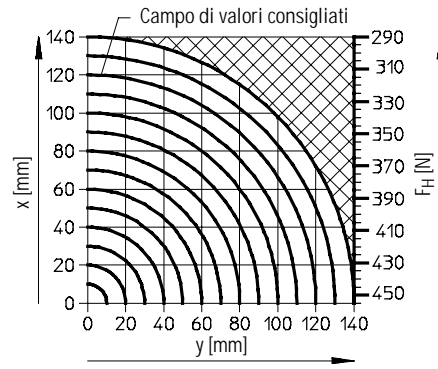
Foglio dati

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

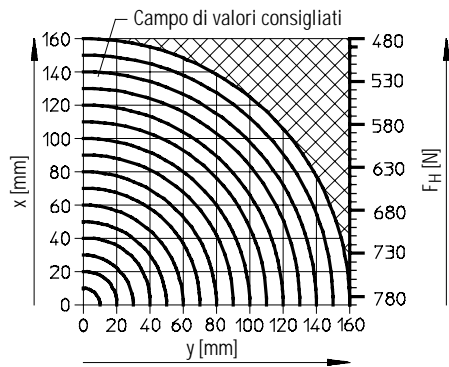
HGPT-40-A



HGPT-50-A

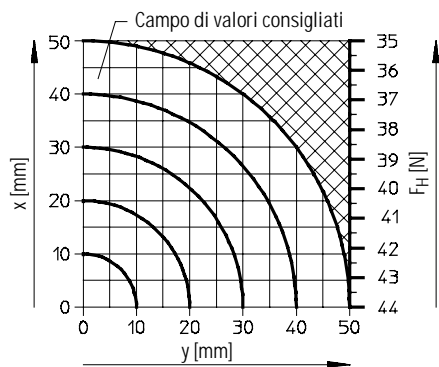


HGPT-63-A

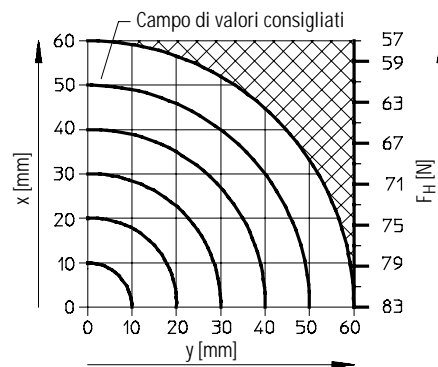


Preso interna (in apertura)

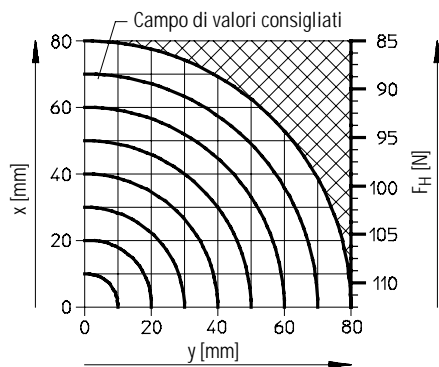
HGPT-16-A



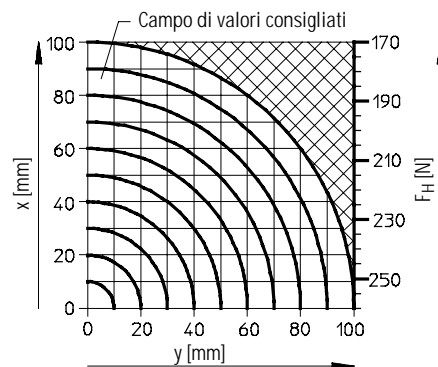
HGPT-20-A



HGPT-25-A



HGPT-35-A



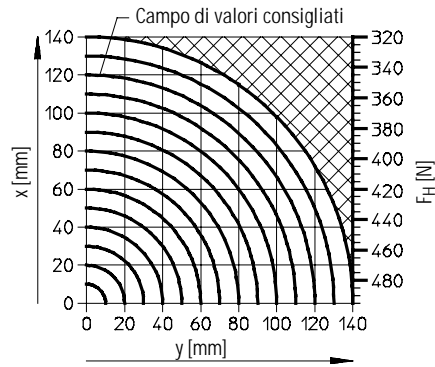
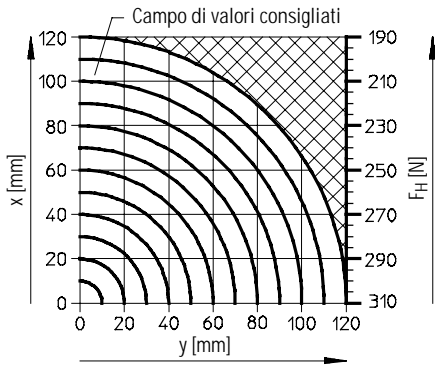
Pinze parallele HGPT, in esecuzione robusta

Foglio dati

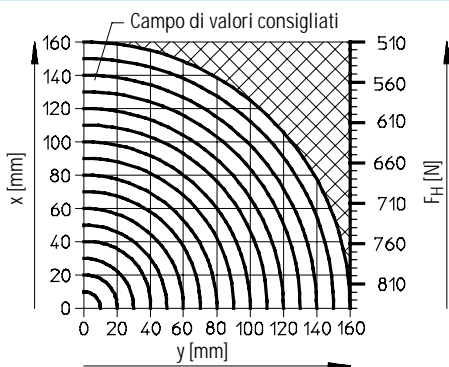
Forza di presa F_H per dito di presa a 6 bar in funzione del braccio di leva x e dell'eccentricità y

HGPT-40-A

HGPT-50-A

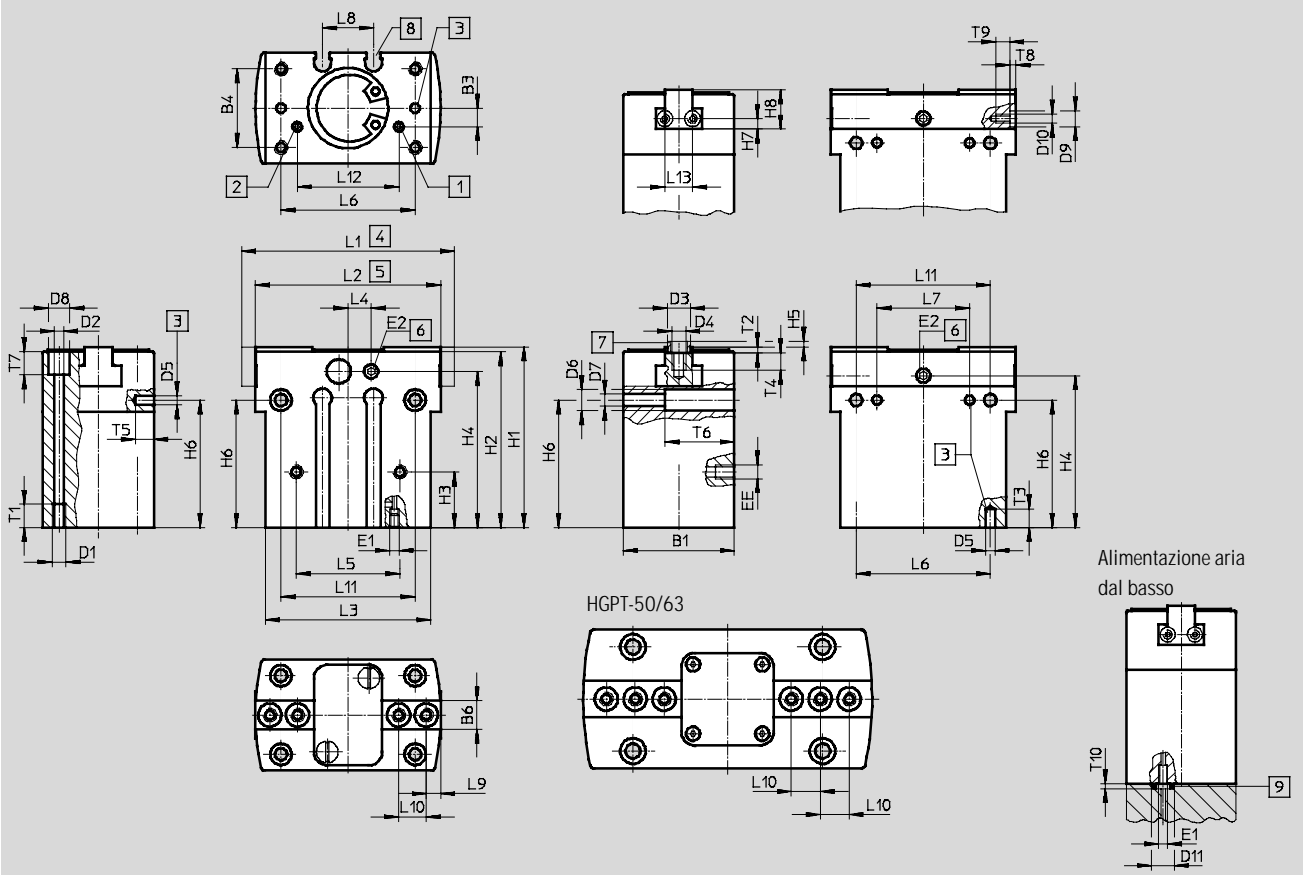


HGPT-63-A



Dimensioni

Download dati CAD → www.festo.com/it/engineering



Pinze parallele HGPT, in esecuzione robusta

Foglio dati

- | | | | |
|---|--|--|---|
| <p>1 Attacco di alimentazione in apertura, a scelta laterale o inferiore (attacco inferiore fornito chiuso al momento della fornitura)</p> <p>2 Attacco di alimentazione in chiusura, a scelta laterale o inferiore (attacco inferiore fornito chiuso al momento della fornitura)</p> | <p>3 Foro per spina di centratura (non compreso nella fornitura)</p> <p>4 Dita di presa aperte</p> <p>5 Dita di presa chiuse</p> | <p>6 Attacco sistema di tenuta ad aria (chiuso al momento della fornitura)</p> <p>7 Bussole di centratura ZBH (4 pezzi in dotazione)</p> <p>8 Scanalatura per sensori di finecorsa</p> | <p>9 O-Ring per pinze parallele
 HGPT-16: Ø 2x1,5
 HGPT-20: Ø 3x1,5
 HGPT-25: Ø 3x1,5
 HGPT-35: Ø 4x1,5
 HGPT-40: Ø 5x1,5
 HGPT-50: Ø 5x1,5
 HGPT-63: Ø 5x1,5</p> |
|---|--|--|---|

Dimensioni	B1	B3	B4	B6 -0,05 -0,1	D1	D2 ∅	D3 ∅ H8/h7	D4	D5 ∅ H7	D6 ∅	D7 ∅	D8 ∅
[mm]	±0,05	±0,1	±0,1									
16	24	4	17	6	M3	2,6	5	M3	2	4,6 ^{+0,1}	2,6	4,6 ^{+0,1}
20	28	7	22	6,5	M4	3,2	5	M3	3	6 ^{+0,2}	3,2	6 ^{+0,2}
25	36	10	27	10	M5	4,2	7	M4	4	8 ^{+0,3}	4,2	8 ^{+0,3}
35	42	9	32	12	M5	4,2	9	M6	4	10 ^{+0,3}	5,3	8 ^{+0,3}
40	50	13	38	14	M6	5,1	9	M6	5	11 ^{+0,3}	6,4	9 ^{+0,3}
50	60	14	45	15,5	M8	6,4	9	M6	6	13,5 ^{+0,3}	8,4	11 ^{+0,3}
63	72	12	56	20	M8	6,4	12	M8	6	13,5 ^{+0,3}	8,4	11 ^{+0,3}

Dimensioni	D9 ∅ H8	D10	D11 ∅	EE	E1	E2	H1 ±0,05	H2 ±0,05	H3 ±0,1	H4	H5 -0,3	H6 ±0,02 ¹⁾ ±0,1 ²⁾
[mm]												
16	-	M2	5	M3	M2	M3	39	38	12	33,7	1,2	27,5
20	5	M3	6	M3	M3	M3	46	45	15	37	1,2	24
25	5	M3	6	M5	M3	M5	57	56	20	46	1,4	34
35	7	M5	7	M5	M4	M5	67	66	28	53	1,9	38
40	7	M5	8	M5	M5	M5	83	82	36	68	1,9	53
50	7	M5	8	Gx	M5	M5	97	96	30	78	1,9	61
63	7	M5	8	Gx	M5	M5	117	116	26	92	2,4	67

Dimensioni	H7 ±0,02 ¹⁾ ±0,1 ²⁾	H8	L1	L2	L3	L4	L5	L6 ±0,02 ¹⁾ ±0,1 ²⁾	L7	L8	L9 ±0,02 ¹⁾ ±0,1 ²⁾	L10 ±0,02 ¹⁾ ±0,1 ²⁾
[mm]		-0,02	±0,5	±0,5	±0,1		±0,1		±0,02	+0,1		
16	2,25	8,5	46	40	35,8	3,8	22,4	29	20	11	3	6
20	3	12	58	50	44	-	28	35	24	18	4	8
25	4,5	16	76	64	52	-	28	42	20	17	5	12
35	5,5	19	96	80	64	-	40	52	40	24	6	15
40	5,5	22	120	100	80	-	48	66	50	32	10	18
50	7,5	25,5	149	125	100	-	56	82	60	32	10	12,5
63	9	32	192	160	125	-	74	100	76	34	10	18

Dimensioni	L11	L12	L13 ±0,02 ¹⁾ ±0,1 ²⁾	T1	T2	T3	T4	T5	T6	T7	T8	T9	T10
[mm]	±0,1	±0,1		min.	+0,1	min.	min.	min.		+0,2	+0,1		
16	29	22	6	5	1,3	4	5	4	15	24	-	3	1,2
20	35	24	6	6	1,3	4	5	4	19	11	1,3	6	1,2
25	42	28	6	10	1,6	4	5	4	24	16	1,3	6	1,2
35	52	40	13	10	2,1	6	10	4	27	19	1,6	9	1,2
40	66	44	13	12	2,1	6	10	6	33	20	1,6	9	1,2
50	82	56	13	12	2,1	8	10	8	43	23	1,6	9	1,2
63	100	70	13	12	2,6	10	12	10	55	35	1,6	9	1,2

1) Per centratura
 2) Per foro passante e filettato
 +- Attenzione: questo prodotto è conforme alle norme ISO 1179-1 e ISO 228-1.

Pinze parallele HGPT, in esecuzione robusta

Foglio dati e accessori

Dati di ordinazione						
Dimensioni [mm]	A doppio effetto senza molla di compressione		A semplice effetto o con dispositivo di sicurezza della forza di presa			
	Cod. prod.	Tipo	in apertura		in chiusura	
			Cod. prod.	Tipo	Cod. prod.	Tipo
16	535 858	HGPT-16-A	535 859	HGPT-16-A-G1	535 860	HGPT-16-A-G2
20	535 861	HGPT-20-A	535 862	HGPT-20-A-G1	535 863	HGPT-20-A-G2
25	535 864	HGPT-25-A	535 865	HGPT-25-A-G1	535 866	HGPT-25-A-G2
35	535 867	HGPT-35-A	535 868	HGPT-35-A-G1	535 869	HGPT-35-A-G2
40	535 870	HGPT-40-A	535 871	HGPT-40-A-G1	535 872	HGPT-40-A-G2
50	535 873	HGPT-50-A	535 874	HGPT-50-A-G1	535 875	HGPT-50-A-G2
63	535 876	HGPT-63-A	535 877	HGPT-63-A-G1	535 878	HGPT-63-A-G2

Accessori

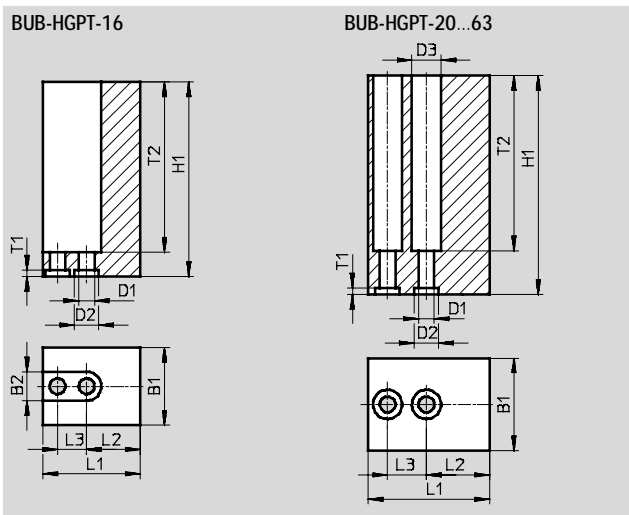
Semilavorato per dito di presa

BUB-HGPT

(la fornitura comprende: 2 pezzi)

Materiali:

alluminio



Dimensioni e dati di ordinazione							
Per dimensioni	B1	B2	D1	D2	D3	H1	L1
[mm]	±0,05	+0,22	∅ H13	∅ H8	∅ +0,22	±0,05	±0,05
16	16	6	3,2	5	-	40	20
20	19	-	3,2	5	6	45	25
25	24	-	4,3	7	8	60	32
35	28	-	6,4	9	11	70	40
40	34	-	6,4	9	11	75	50
50	40	-	6,4	9	11	100	62,5
63	50	-	8,4	12	13,5	120	80

Per dimensioni	L2	L3	T1	T2	Peso per pezzo	Cod. prod.	Tipo
[mm]	±0,02 ¹⁾ ±0,1 ²⁾	±0,01 ¹⁾ ±0,1 ¹⁾	+0,1		[g]		
16	11	6	1,3	35	28	537 198	BUB-HGPT-16
20	13	8	1,3	36	53	537 199	BUB-HGPT-20
25	15	12	1,6	51	112	537 200	BUB-HGPT-25
35	19	15	2,1	61	182	537 201	BUB-HGPT-35
40	22	18	2,1	66,5	314	537 202	BUB-HGPT-40
50	27,5	25	2,1	91	638	537 203	BUB-HGPT-50
63	34	36	2,6	110	1230	537 204	BUB-HGPT-63



1) Per centratura

2) Per foro passante



Pinze parallele HGPT, in esecuzione robusta



Accessori



FESTO

Dati di ordinazione						
	Per dimensioni [mm]	Nota	Peso [g]	Cod. prod.	Tipo	PE ¹⁾
Bussola di centratura ZBH Foglio dati → Internet: www.festo.it						
	16, 20	Per la centratura dei semilavorati per le dita di presa/utensili di presa sulle dita di presa	1	189 652	ZBH-5	10
	25		1	186 717	ZBH-7	10
	35, 40, 50		1	150 927	ZBH-9	10
	63		1	189 653	ZBH-12	10
	20, 25	Per la centratura laterale degli utensili di presa sulle dita di presa	1	189 652	ZBH-5	10
	35, 40, 50, 63		1	186 717	ZBH-7	10
Tappo B Foglio dati → Internet: www.festo.it						
	16, 20	Per la chiusura degli attacchi di alimentazione	0,6	30 979	B-M3-S9	10
	25, 35, 40		1	174 308	B-M5-B	10
	50, 63		5	3 568	B-X	10

1) Quantità in pezzi

Dati di ordinazione - Sensori di finecorsa per scanalatura rotonda, magneto-resistivi						Foglio dati → Internet: www.festo.it
	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
			Cavo, a 3 fili, radiale	2,5	526 674	SMT-10F-PS-24V-K2,5Q-OE
			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						Foglio dati → Internet: www.festo.it
	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
			Connettore M8x1, a 3 poli, radiale	0,3	526 671	SME-10F-DS-24V-K0,3Q-M8D
			Cavo, a 3 fili, radiale	2,5	526 670	SME-10F-DS-24V-K2,5Q-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					Foglio dati → Internet: www.festo.it
	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