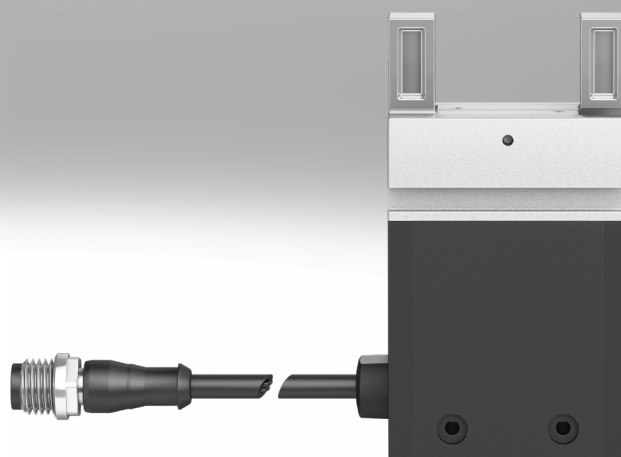


Parallelgreifer EHPS, elektrisch

FESTO



Merkmale

Auf einen Blick

Elektrisch angetrieben

- Kleiner Installationsaufwand – keine Ventile, Verschlauchung und Druckluftaufbereitung notwendig
- Geringe Lärmbelastung
- Elektrische Sicherheit nach DIN EN 61010-1:2010

Ansteuerung

- Über digitale I/O oder IO-Link
- Kein externer Controller notwendig
- Verbindungsmöglichkeit:
 - Bei digitaler I/O: Verbindung über Klemmleiste zu Terminal CPX oder Steuerung CECC möglich
 - Bei IO-Link: Stecker zur direkten Verbindung an einen IO-Link Master

Greifkraft einstellbar (4-stufig)

- Anpassung der Greifkraft an empfindliche Werkstücke
- Einfache Justage
- Sehr leistungsfähig

Abfragemöglichkeit der Greifbacken

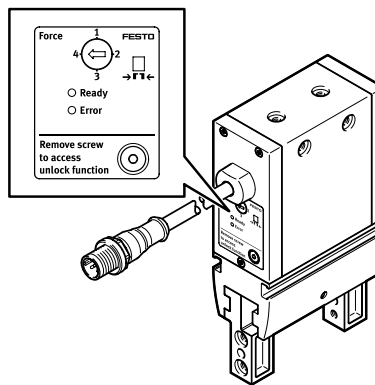
- Bei digitaler I/O: direkte Positionsabfrage mit externen Sensoren am Greifkopf möglich
- Bei IO-Link: integrierte Positionssensorik zur Abfrage der Greifbacken



Greifkrafteinstellung bei Greifer mit digitalen I/O

Über den Drehschalter kann die Geschwindigkeit für die Greifkraft des Greifers eingestellt werden. Der Schalter kann in vier Stellungen und somit bei vier Kraftstufen einrasten, dabei sind keine Zwischenstufen möglich. Die Geschwindigkeit hat Auswirkungen auf die Greifkraft und ist nicht linear einstellbar.

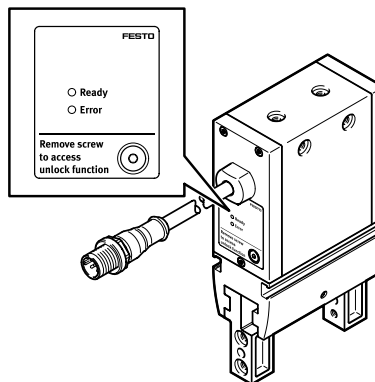
- Stellung 1: ca. 50% der max. Kraft
- Stellung 2: ca. 70% der max. Kraft
- Stellung 3: ca. 85% der max. Kraft
- Stellung 4: max. Kraft



bei Greifer mit IO-Link

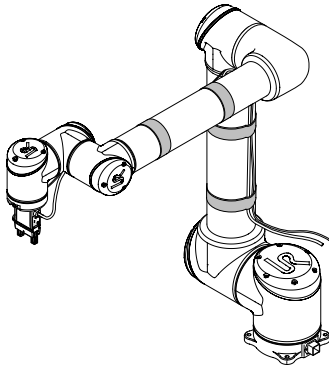
Greifkraft wird über IO-Link Master eingestellt. Die Einstellung erfolgt in vier Stellungen und somit in vier Kraftstufen. Es sind keine Zwischenstufen möglich. (Werte der Stellung 1 bis 4 identisch mit I/O-Version). Es gibt zudem drei Greif-Modi, die ausgewählt werden können. Dies ermöglicht eine kürzere Greifzeit in der Applikation.

- External Gripping: Objekt wird von außen gegriffen. Dabei fahren die Greifbacken beim Greifen in der vorgegebenen Greifkraft/Geschwindigkeit. Beim Loslassen bewegen sich die Greifbacken mit der maximalen Geschwindigkeit
- Internal Gripping: Objekt wird von innen gegriffen. Dabei fahren die Greifbacken beim Greifen in der vorgegebenen Greifkraft/Geschwindigkeit. Beim Loslassen bewegen sich die Greifbacken mit der maximalen Geschwindigkeit
- Universal Gripping: Greifen in beide Bewegungsrichtungen mit der vorgegebenen Greifkraft



Merkmale

Schnelle und intuitive Integration an einen Roboterarm

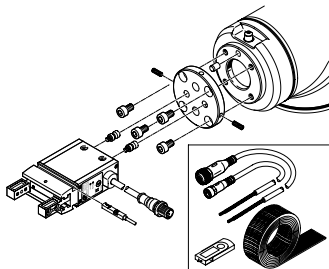


Der Greifer mit Roboteranbindung EHPS-...-RA1 ermöglicht eine schnelle Integration im Leichtbauroboter-Umfeld.

Um den Greifer am Roboterarm zu montieren enthält der Bausatz neben dem eigentlichen Greifer auch eine Adapterplatte sowie das benötigte Montagezubehör. Außerdem sind die notwendigen Näherungsschalter und ein Softwareplugin (auf einem USB-Stick) enthalten.

Mit dem Plugin kann der Greifer direkt und einfach in den Programmablauf der Robotersteuerung integriert werden (→ Seite 5).

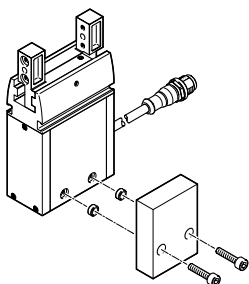
Um die internen Leitungen des Universal Robots nicht zu überlasten, müssen die Verbindungsleitungen außen am Universal Robots verlegt und mit den enthaltenen Klettbanden gesichert werden.



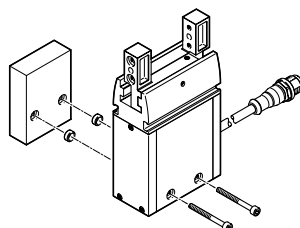
Befestigungsmöglichkeiten

seitlich

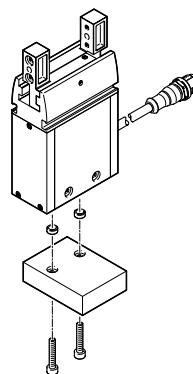
über Gewinde



über Durchgangsbohrung

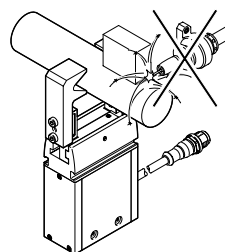


stirnseitig

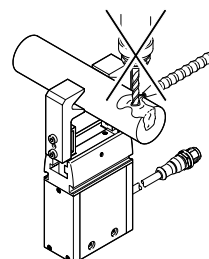


Hinweis

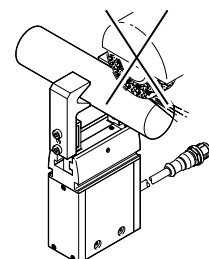
Diese Greifer sind für nachfolgende oder ähnliche Anwendungsbeispiele nicht ausgelegt:



• Schweißspritzer



• Spanende Bearbeitung
• Aggressive Medien

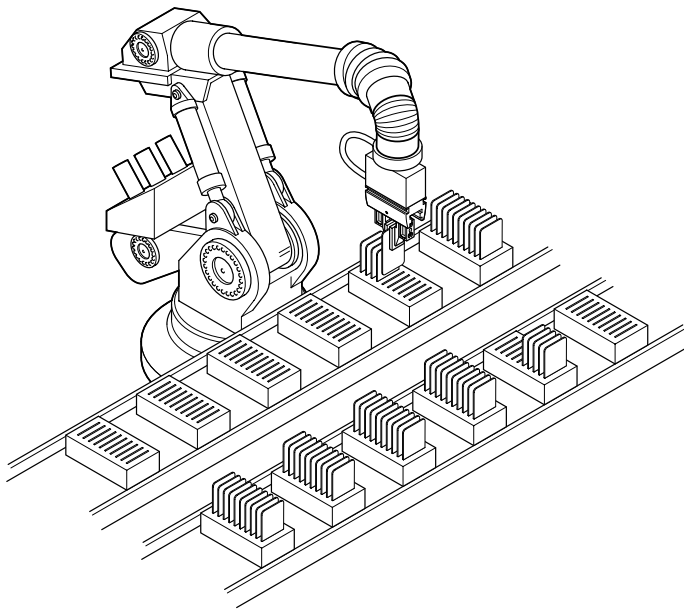


• Schleifstaub

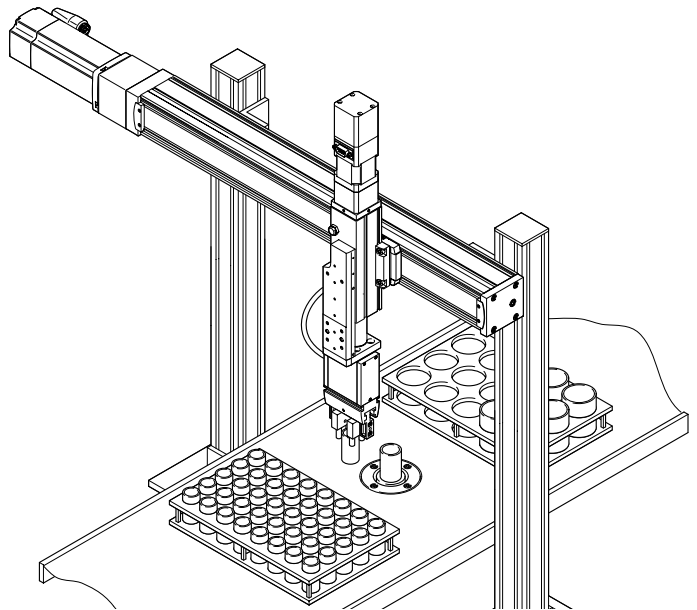
Merkmale

Anwendungsbeispiele

Kartenhandling

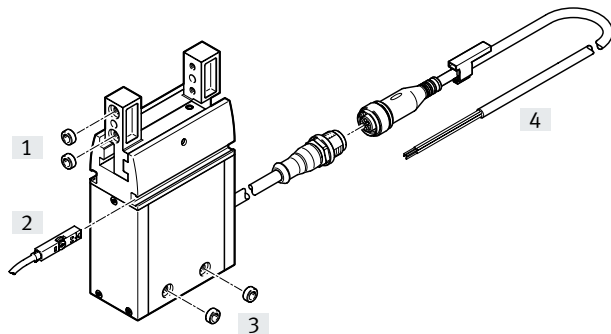


Probenvorbereitungsgerät mit Flüssigkeitsdosierung

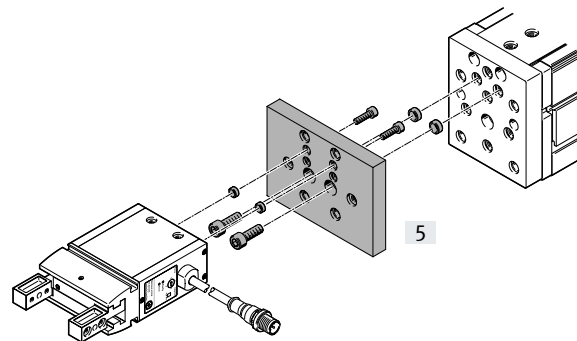


Peripherieübersicht

Peripherieübersicht

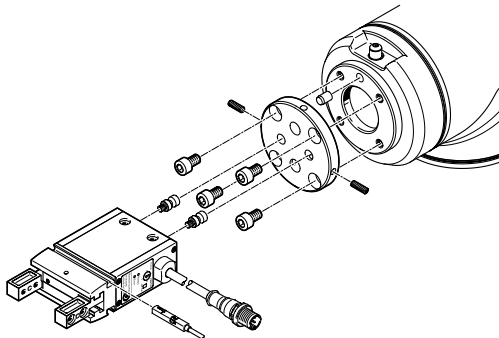


Systemprodukt für die Handhabungs- und Montagetechnik



Zubehör		Beschreibung	→ Seite/Internet
Typ/Bestellcode			
[1]	Zentrierhülse ZBH	- zur Zentrierung der Greiffinger an den Greifbacken 4 Zentrierhülsen sind im Lieferumfang des Greifers enthalten	18
[2]	Näherungsschalter SMT-8M-A, SMT-8G	zur Abfrage der Greifbackenposition	18
	Positionstransmitter SMAT-8M	erfasst kontinuierlich die Position der Greifbacken. Er verfügt über einen Analogausgang mit einem zur Greifbackenposition proportionalem Ausgangssignal	19
[3]	Zentrierhülse ZBH	- zur Zentrierung des Greifers bei der Montage 2 Zentrierhülsen sind im Lieferumfang des Greifers enthalten	18
[4]	Verbindungsleitung NEBU-M12G5	zur Ansteuerung des Parallelgreifers	18
[5]	Adapterbausatz DHAA-G-H1	Verbindungsplatte zwischen Antrieb und Greifer	17

Systemprodukt für die Roboteranbindung



Über das Merkmal EHPS-...-RA1 werden zusätzlich zum Greifer alle Komponenten zur Anbindung mitgeliefert:

- Näherungsschalter
- Verbindungsleitung für Anschluss Greifer und Näherungsschalter
- Klettband zum Fixieren der Verbindungsleitungen
- Adapterbausatz zum Befestigen am Roboterarm
- USB-Stick für Plugin

Bestellangaben → Seite 16

Typenschlüssel

001	Baureihe	
EHPS	Elektrischer Parallelgreifer	

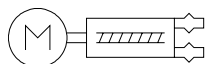
002	Baugröße [mm]	
16	16	
20	20	
25	25	

003	Positionserkennung	
A	Für Näherungsschalter	

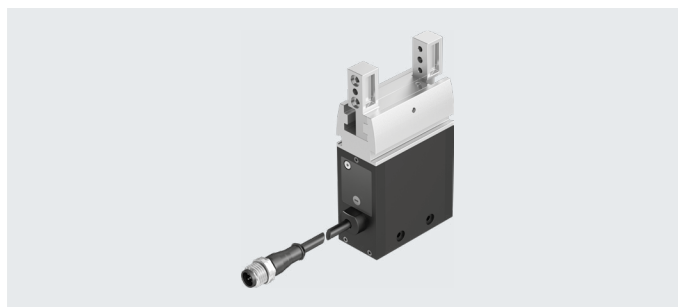
004	Busprotokoll/Ansteuerung	
	Ohne	
LK	IO-Link	

005	Roboteranbindung	
	Ohne	
RA1	Universal Robots	

Datenblatt



- Ø - Baugröße
16 ... 25
- I - Hub pro Greifbacken
10 ... 16 mm



Allgemeine Technische Daten				
Baugröße		16	20	25
Konstruktiver Aufbau		Schneckengetriebe		
		Zahnstange/Ritzel		
Führung		Gleitführung mit T-Nut		
Bedienelemente		Rastschalter		
Betriebsbereitschaftsanzeige		LED		
Greiferfunktion		parallel		
Anzahl der Greifbacken		2		
Hub pro Greifbacken	[mm]	10	13	16
Max. Masse pro Greiffinger	[g]	100	150	230
Max. Taktfrequenz ¹⁾	[Hz]	2,2	1,7	1,3
Wiederholgenauigkeit	[mm]	≤ 0,03	≤ 0,01	≤ 0,01
Max. Austauschbarkeit	[mm]	≤ 0,2		
Rotationssymmetrie	[mm]	≤ 0,2		
Max. Greifbackenspiel	[mm]	≤ 0,05	≤ 0,05	≤ 0,04
Max. Greifbackenwinkelspiel	[°]	0,4	0,3	0,3
Mindestverfahrweg	[mm]	0,5		
Positionserkennung		für Näherungsschalter und Positionstransmitter		
		über IO-Link		
Befestigungsart		mit Durchgangsbohrungen und Zentrierhülsen		
		mit Innengewinde und Zentrierhülsen		
Elektrischer Anschluss		M12x1, 5-polig		
		Kabel mit Stecker		
Biegeradius, feste Kabelverlegung	[mm]	25		
Biegeradius, bewegliche Kabelverlegung	[mm]	50		
Einbaulage		beliebig		
Produktgewicht	[g]	296	532	904

1) Bei der max. Taktfrequenz erwärmt sich der Greifer über 60 °C.

- Hinweis

Die max. Greifkraft wird nur erreicht, wenn die Greifbacken ohne Last um den Mindestverfahrweg (siehe oben) bewegt werden.

Datenblatt

Elektrische Daten			
Baugröße		16	20
Motorart		DC Servomotor	
Nennbetriebsspannung	[V DC]	24 ±10%	
Max. Stromaufnahme ¹⁾	[A]	1	2
Ruhestrom	[mA]	30	

1) Während der Fahrt.

Betriebs- und Umweltbedingungen		
Umgebungstemperatur	[°C]	+5 ... +60
Schutzart		IP40
Schalldruckpegel	[dB(A)]	70
Korrosionsbeständigkeit KBK ¹⁾		1
CE-Zeichen (siehe Konformitätserklärung) ³⁾		nach EU-EMV-Richtlinie ²⁾ nach EU-RoHS-Richtlinie
UKCA-Zeichen (siehe Konformitätserklärung)		nach UK Vorschriften für EMV nach UK Vorschriften RoHS
KC-Zeichen		KC-EMV
Zulassung		RCM Mark
LABS-Konformität		VDMA24364-B2-L

1) Korrosionsbeständigkeitsklasse KBK 1 nach Festo Norm FN 940070

Niedrige Korrosionsbeanspruchung. Trockene Innenraumanwendung bzw. Transport und Lagerschutz. Gilt auch für Teile hinter Abdeckungen, im nicht sichtbaren Innenbereich, oder Teile die im Anwendungsfall abgedeckt sind (z. B. Antriebszapfen).

2) Das Produkt ist ausschließlich für industrielle Zwecke (Klasse A) geeignet. In Wohnbereichen (Klasse B) müssen evtl. Maßnahmen zur Funkentstörung getroffen werden.

3) Weitere Informationen www.festo.com/sp → Zertifikate.

Technische Daten IO-Link		
SIO-Mode Unterstützung		nein
Communication mode		COM3 (230,4 kBaud)
Port class		Device B
Anzahl Ports		Device 1
Prozessdatenbreite OUT	[Byte]	8
Prozessdateninhalt OUT	[bit]	16 (ControlWord)
	[bit]	16 (GrippingPosition)
	[bit]	8 (GrippingForce)
	[bit]	8 (GrippingMode)
	[bit]	8 (GrippingTolerance)
	[bit]	8 (WorkpieceNo)
Prozessdatenbreite IN	[Byte]	6
Prozessdateninhalt IN	[bit]	16 (ActualPosition)
	[bit]	16 (ErrorNumber)
	[bit]	16 (StatusWord)
Minimale Zykluszeit	[ms]	5
Datenspeicher benötigt	[Kilobyte]	0,5
Protokollversion		Device V 1.1

Datenblatt

Öffnungs- und Schließzeiten [ms] in Abhängigkeit von Stellung 1 ... 4

Die angegebenen Öffnungs- und Schließzeiten wurden bei senkrecht eingebautem Greifer, Greifbacken nach oben und ohne Greiffinger gemessen.

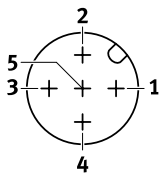
Baugröße Stellung	16	20	25
1	337	470	580
2	291	408	507
3	271	362	449
4	245	295	404

Werkstoffe

Gehäuse	Aluminium, eloxiert
Greifbacken	hochlegierter Stahl, rostfrei
O-Ring	NBR

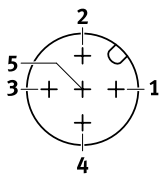
Pinbelegung des Anschlusssteckers

Für digitale I/O

**Stecker M12, 5-polig**

Pin	Anschluss	Funktion
1	+24 V DC	Versorgungsspannung
2	Eingang 1	Greifbacken öffnen (bei Außengreifer)
3	0 V	–
4	Eingang 2	Greifbacken schließen (bei Außengreifer)
5	n.c.	nicht verbunden

Für IO-Link

**Stecker M12, 5-polig**

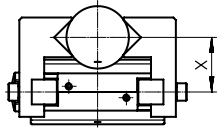
Pin	Anschluss	Funktion
1	+24 V DC Sensor	Sensor: Versorgungsspannung der IO-Link Kommunikation
2	+24 V DC Aktor	Aktuator: Versorgungsspannung
3	GND Sensor	Sensor: Versorgungsspannung der IO-Link Kommunikation
4	C/Q	IO-Link Kommunikation
5	GND Aktor	Aktuator: Versorgungsspannung

Abweichend zur Spezifikation IO-Link Port Class B ohne galvanische Trennung zwischen primärer und sekundärer Spannungsversorgung. Dies kann zu Fehlfunktion oder Beschädigung am IO-Link Master und den angeschlossenen IO-Link Devices führen.

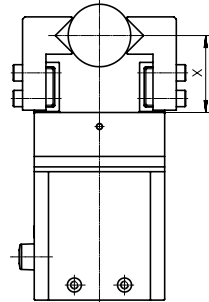
Datenblatt

Gesamtgreifkraft F_H in Abhängigkeit von Hebelarm x , Einbaulage, Außen-/Innengreifen und Stellung 1 ... 4

Einbaulage waagrecht



Einbaulage senkrecht



Die max. erreichbaren Kräfte beziehen sich ausschließlich auf zentrisches Greifen von nicht elastischen Bauteilen.

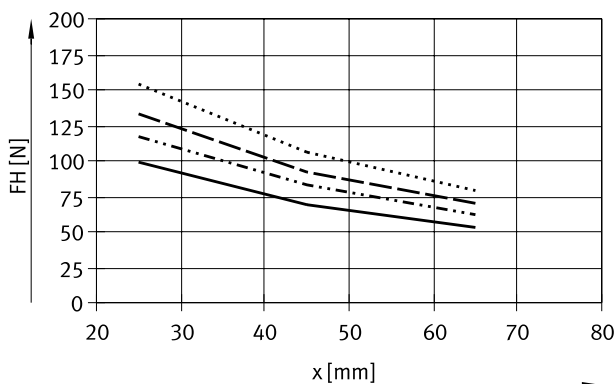
Die Greifposition und Greifkraft wird nicht nachgeregelt.

Die Gestaltung der Greifbacken hat einen großen Einfluss auf die zu erreichenden Kräfte.

Für spezielle Greifsituationen kann es notwendig sein, ein weiteres Greifsignal zu senden (max. 3x in eine Richtung).

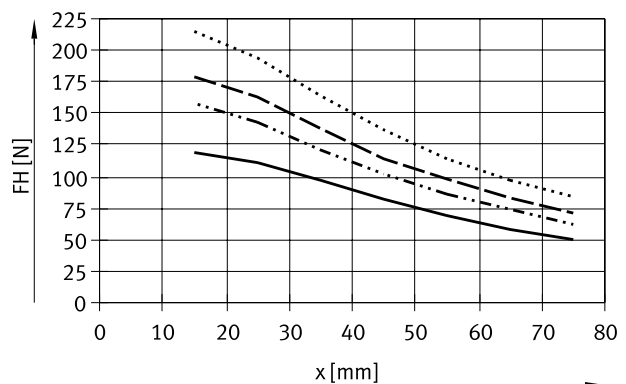
EHPS-16

Außengreifen, waagrecht



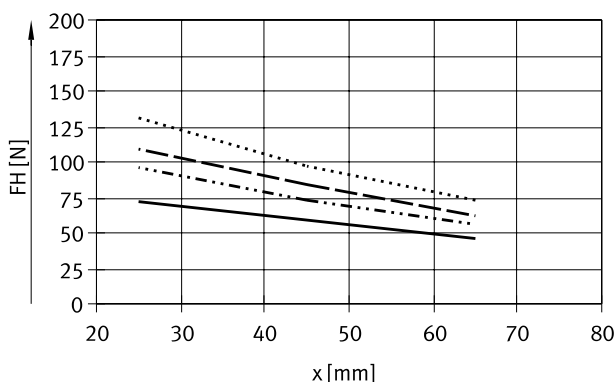
Hebelarm [mm]	F_H [N] bei Stellung			
	1	2	3	4
25	98	116	132	154
45	68	84	92	106
65	54	62	70	78

Außengreifen, senkrecht



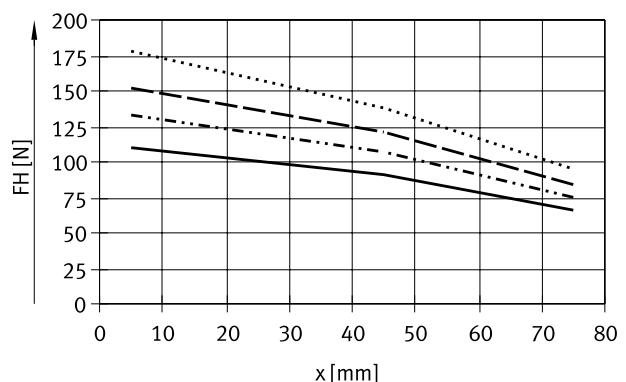
Hebelarm [mm]	F_H [N] bei Stellung			
	1	2	3	4
15	118	158	178	214
45	82	102	114	138
75	50	62	72	84

Innengreifen, waagrecht



Hebelarm [mm]	F_H [N] bei Stellung			
	1	2	3	4
25	72	96	108	130
45	58	72	84	96
65	46	56	62	74

Innengreifen, senkrecht



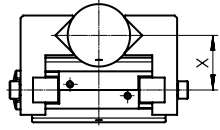
Hebelarm [mm]	F_H [N] bei Stellung			
	1	2	3	4
15	110	134	152	178
45	90	108	122	138
75	66	74	84	94

- Stellung 1
- · - · - Stellung 2
- - - Stellung 3
- · · · · Stellung 4

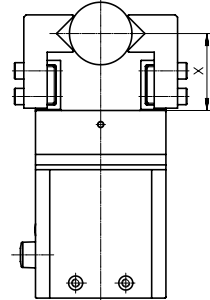
Datenblatt

Gesamtgreifkraft F_H in Abhängigkeit von Hebelarm x , Einbaulage, Außen-/Innengreifen und Stellung 1 ... 4

Einbaulage waagrecht



Einbaulage senkrecht



Die max. erreichbaren Kräfte beziehen sich ausschließlich auf zentrisches Greifen von nicht elastischen Bauteilen.

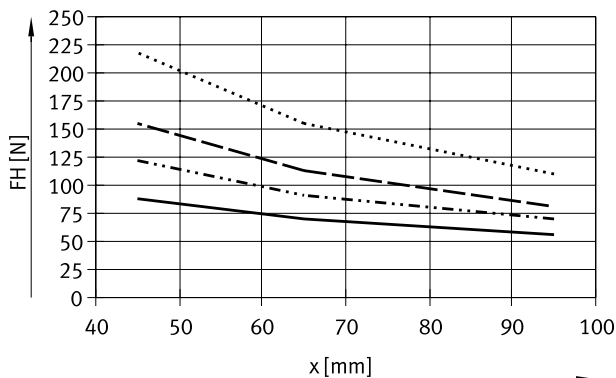
Die Greifposition und Greifkraft wird nicht nachgeregelt.

Die Gestaltung der Greifbacken hat einen großen Einfluss auf die zu erreichenden Kräfte.

Für spezielle Greifsituationen kann es notwendig sein, ein weiteres Greifsignal zu senden (max. 3x in eine Richtung).

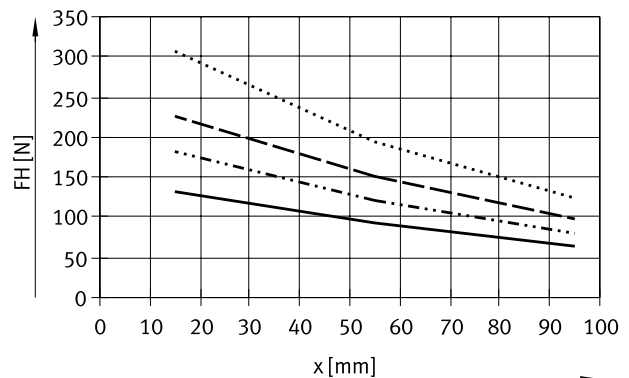
EHPS-20

Außengreifen, waagrecht



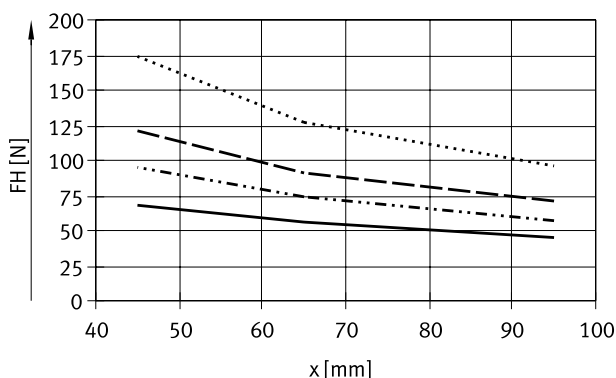
Hebelarm [mm]	F_H [N] bei Stellung			
	1	2	3	4
45	88	122	156	218
65	70	90	114	154
95	56	70	82	110

Außengreifen, senkrecht



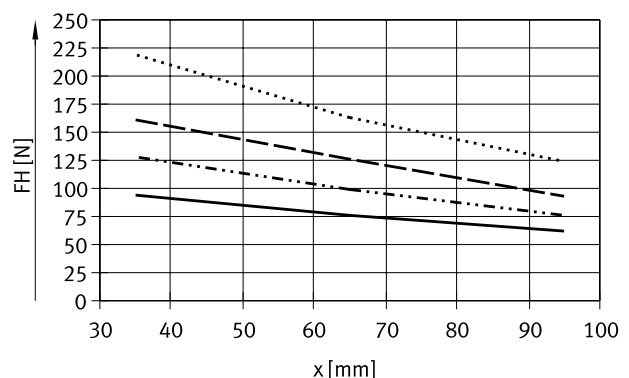
Hebelarm [mm]	F_H [N] bei Stellung			
	1	2	3	4
15	132	182	226	306
55	94	120	150	194
95	64	80	98	124

Innengreifen, waagrecht



Hebelarm [mm]	F_H [N] bei Stellung			
	1	2	3	4
45	68	96	120	174
65	56	74	92	128
95	46	58	72	96

Innengreifen, senkrecht



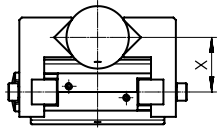
Hebelarm [mm]	F_H [N] bei Stellung			
	1	2	3	4
35	94	128	160	220
65	76	100	126	162
95	62	76	92	124

- Stellung 1
- Stellung 2
- - - Stellung 3
- Stellung 4

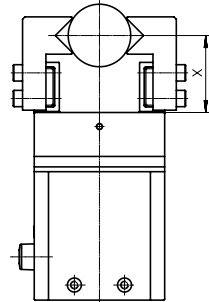
Datenblatt

Gesamtgreifkraft F_H in Abhängigkeit von Hebelarm x , Einbaulage, Außen-/Innengreifen und Stellung 1 ... 4

Einbaulage waagrecht



Einbaulage senkrecht



Die max. erreichbaren Kräfte beziehen sich ausschließlich auf zentrisches Greifen von nicht elastischen Bauteilen.

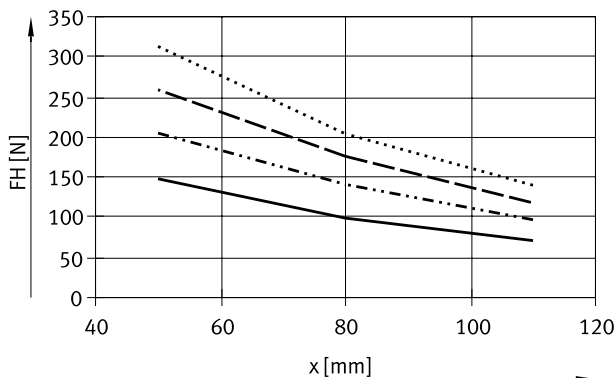
Die Greifposition und Greifkraft wird nicht nachgeregelt.

Die Gestaltung der Greifbacken hat einen großen Einfluss auf die zu erreichenden Kräfte.

Für spezielle Greifsituationen kann es notwendig sein, ein weiteres Greifsignal zu senden (max. 3x in eine Richtung).

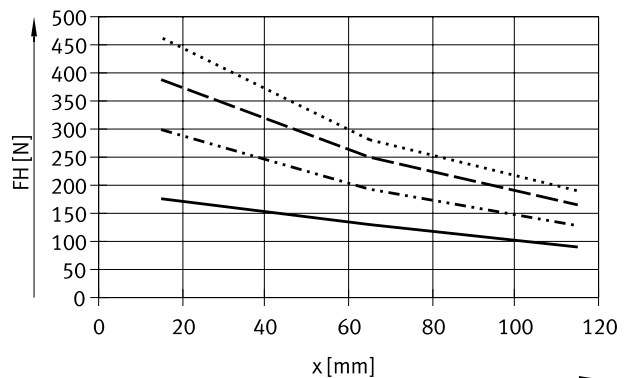
EHPS-25

Außengreifen, waagrecht



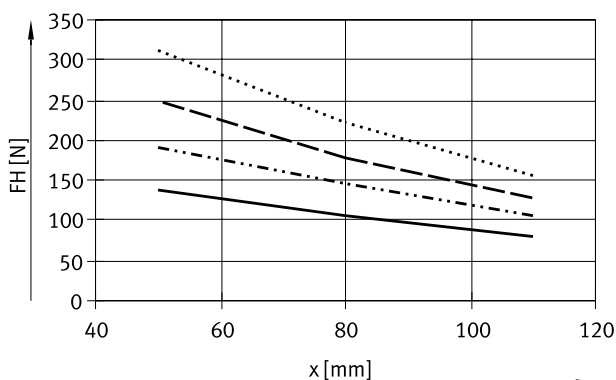
Hebelarm [mm]	F_H [N] bei Stellung			
	1	2	3	4
50	148	204	260	312
80	98	140	176	204
110	70	96	118	140

Außengreifen, senkrecht



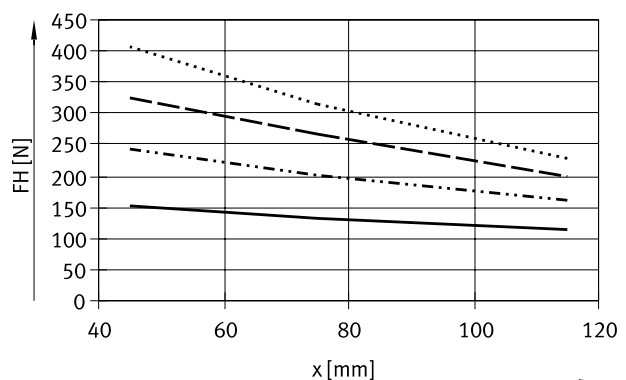
Hebelarm [mm]	F_H [N] bei Stellung			
	1	2	3	4
15	176	298	388	462
65	130	194	250	280
115	90	128	166	190

Innengreifen, waagrecht



Hebelarm [mm]	F_H [N] bei Stellung			
	1	2	3	4
50	138	192	250	312
80	106	146	178	222
110	80	106	128	156

Innengreifen, senkrecht

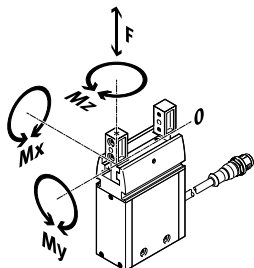


Hebelarm [mm]	F_H [N] bei Stellung			
	1	2	3	4
45	152	242	326	406
75	132	200	266	314
115	114	162	198	228

- Stellung 1
- Stellung 2
- Stellung 3
- Stellung 4

Datenblatt

Statische Belastungskennwerte an den Greifbacken

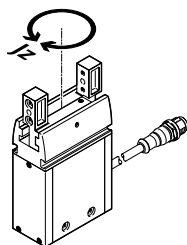


Die angegebenen zulässigen Kräfte und Momente beziehen sich auf einen Greifbacken. Sie beinhalten den Hebelarm, zusätzliche Gewichtskräfte durch das Werkstück bzw. durch externe Greiffinger und auftretende Beschleunigungskräfte während der Bewegung.

Für die Berechnung der Momente ist die 0-Lage des Koordinatensystems (Führungsnut der Greifbacken) zu berücksichtigen.

Baugröße		16	20	25
Max. zul. Kraft F_z	[N]	200	325	450
Max. zul. Moment M_x	[Nm]	7	13	28
Max. zul. Moment M_y	[Nm]	4,4	8	16
Max. zul. Moment M_z	[Nm]	7	13	28

Massenträgheitsmoment



Unter folgenden Voraussetzungen:

- Bezugspunkt ist die Mittelachse
- Ohne externe Greiffinger
- Im unbelasteten Zustand

Baugröße		16	20	25
Massenträgheitsmoment	[kgcm ²]	0,78	2,02	5,24

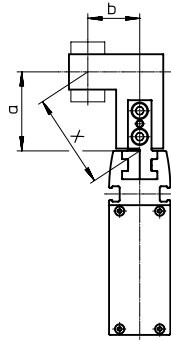
Datenblatt

Greifkraft F_H pro Greifbacken in Abhängigkeit vom Hebelarm x und der Exzentrizität a und b

Zur Berechnung des Hebelarms x bei exzentrischem Greifen muss folgende Formel angewendet werden:

$$x = \sqrt{a^2 + b^2}$$

Mit dem errechneten Wert x kann aus den Diagrammen (→ Seite 10) die Greifkraft F_H herausgelesen werden.

**Berechnungsbeispiel**

Gegeben:

Abstand $a = 40 \text{ mm}$

Abstand $b = 50 \text{ mm}$

Gesucht:

Die Greifkraft in Stellung 4, bei einem EHPS-16-A, eingesetzt als Außengreifer und in waagrechter Einbaulage.

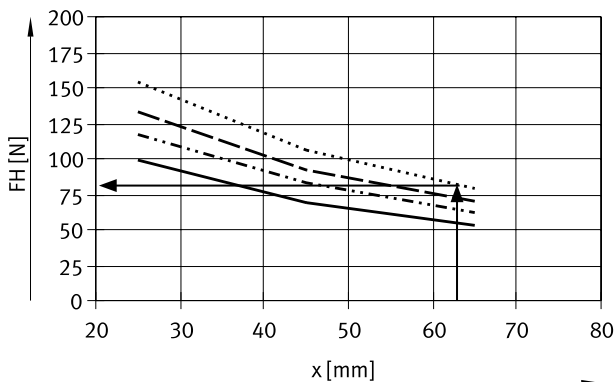
Vorgehensweise:

Berechnung des Hebelarm x

$$x = \sqrt{40^2 + 50^2}$$

$$x = 64 \text{ mm}$$

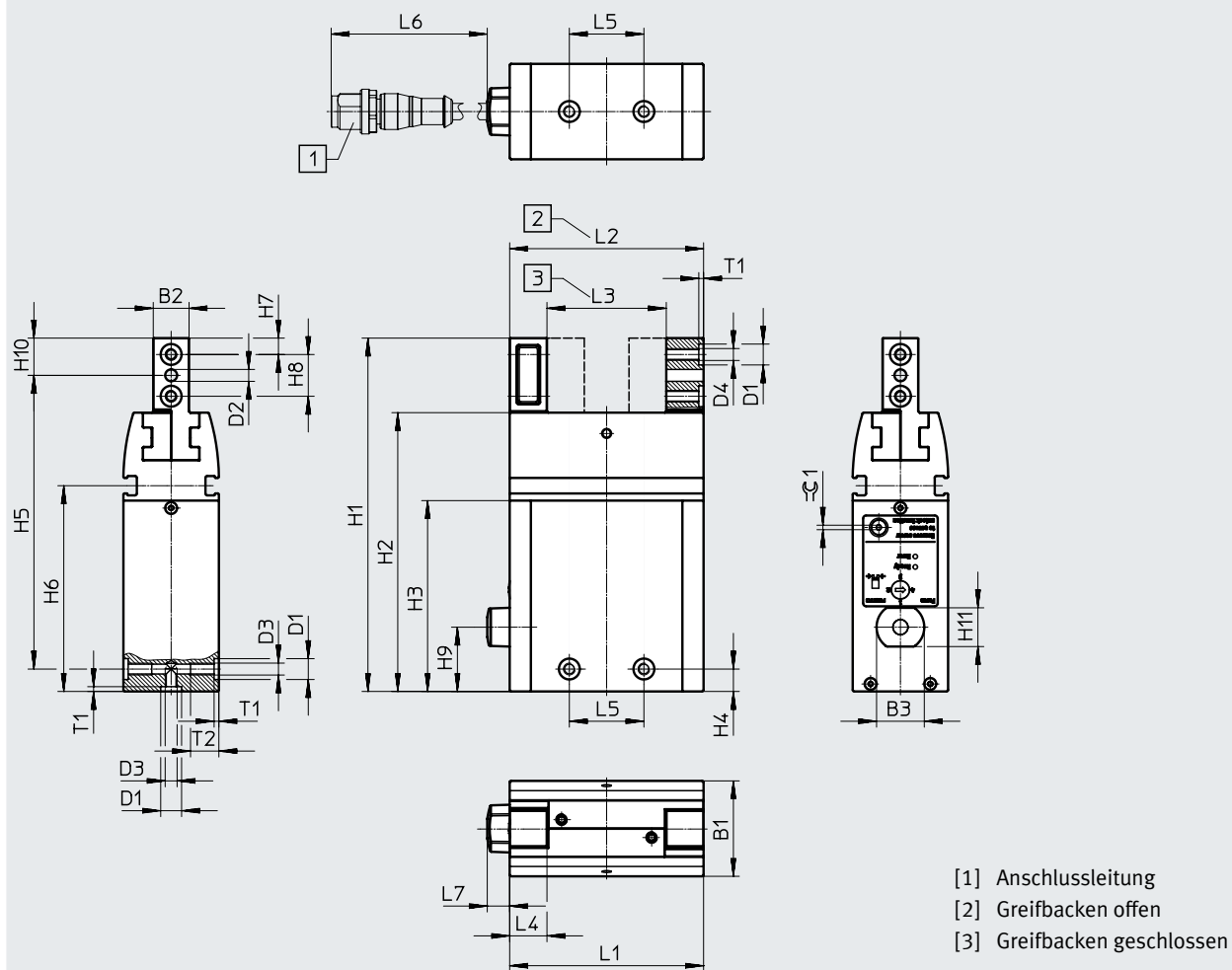
Aus dem Diagramm (→ Seite 10) ergibt sich für die Greifkraft ein Wert von $F_H = \text{ca. } 77 \text{ N}$.



- Stellung 1
- - - - - Stellung 2
- · - · - Stellung 3
- · · · · Stellung 4

Datenblatt

Abmessungen

Download CAD-Daten → www.festo.com

Baugröße	B1 ±0,03	B2 ±0,05	B3	D1 Ø H8	D2 Ø H8	D3	D4	H1 ±0,1	H2
16	26	10	16	7	3	M4	M4	99,5	78
20	32	12	16	7	4	M4	M4	118,5	93,5
25	39	15	16	9	4	M6	M5	139,5	110

Baugröße	H3	H4 ¹⁾	H5 ±0,2	H6	H7 ¹⁾	H8 ¹⁾	H9	H10	H11
16	55	7,5	82	59,8	4,5	11	14,5	10	13
20	64	7,5	98,5	69	5,5	14	21,6	12,5	32
25	75	12,5	112	80	7	16	28,6	15	39

Baugröße	L1 ±0,3	L2 +1	L3 ±0,5	L4 ±0,05	L5 ¹⁾	L6	L7	T1 +0,1	T2 min.	≈ 1
16	53,8	53,8	33,8	10,5	25	300	7,5	1,6	9,5	1,5
20	65	65	39	12,5	25	300	7,5	1,6	9,5	1,5
25	79,4	79,4	47,4	15	29	300	7,5	2,1	12	2

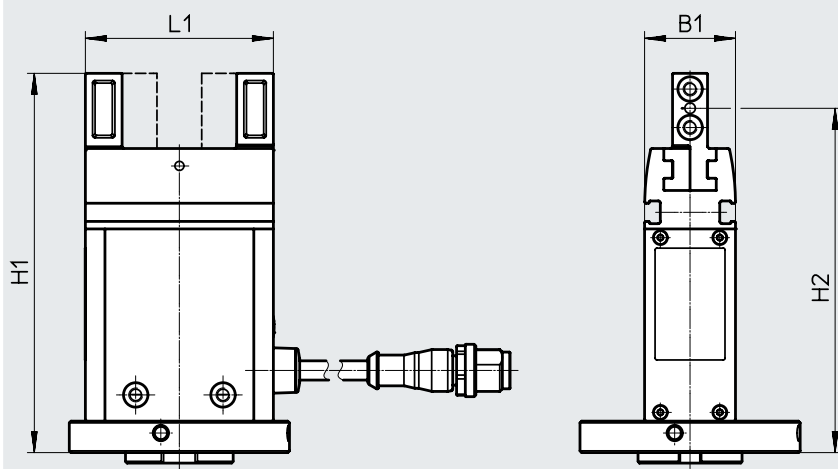
1) Toleranz für Zentrierbohrung ±0,02 mm
Toleranz für Gewinde ±0,1 mm

Datenblatt

Abmessungen

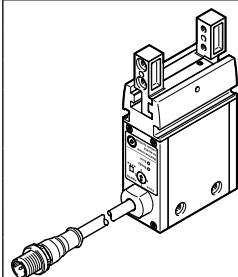
Download CAD-Daten → www.festo.com

Mit Roboteranbindung



Baugröße	B1	H1	H2	L1
16	26	108,5	98,5	53,8
20	32	127,5	115	65
25	39	148,5	133,5	79,4

Bestellangaben



Baugröße	Teile-Nr.	Typ
mit I/O-Anschaltung		
16	8070832	EHPS-16-A
20	8070831	EHPS-20-A
25	8070830	EHPS-25-A
mit IO-Link		
16	8103809	EHPS-16-A-LK
20	8103810	EHPS-20-A-LK
25	8103811	EHPS-25-A-LK
mit Roboteranbindung		
16	8119111	EHPS-16-A-RA1
20	8119112	EHPS-20-A-RA1
25	8119113	EHPS-25-A-RA1

Zubehör

Adapterbausatz
DHAA, HAPG, HMSV

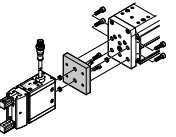
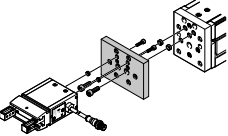
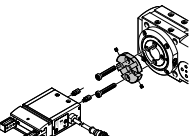
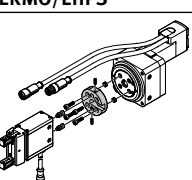
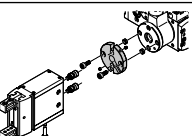
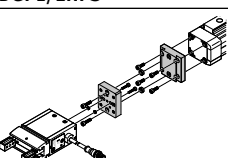
Werkstoff:
Aluminium-Knetlegierung
Kupfer- und PTFE-frei
RoHS konform

**Hinweis**

Der Bausatz beinhaltet die individuelle Befestigungsschnittstelle sowie das notwendige Befestigungsmaterial.

Zulässige Antrieb/Greifer-Kombinationen mit Adapterbausatz

Download CAD-Daten → www.festo.com

Kombination	Antrieb	Greifer		Adapterbausatz		
	Baugröße	Baugröße	Montagemöglichkeit	KBK ¹⁾	Teile-Nr.	Typ
			 			
EGSC/EHPS	EGSC	EHPS		HMSV		
	60	16, 20	■ ■	2	8106581	DHAA-G-E8-60-B18-16
EGSL/EHPS	EGSL	EHPS		HMSV		
	45, 55	16	■ ■	2	548785	HMSV-55
	75	20, 25	■ ■		548786	HMSV-56
ERMB/EHPS	ERMB	EHPS		HAPG		
	20	16, 20	■ ■	2	184479	HAPG-SD2-3
	25	16, 20	■ ■		184482	HAPG-SD2-6
	20	25	■ ■		184480	HAPG-SD2-4
	25	25	■ ■		184483	HAPG-SD2-7
	32	25	■ ■		184485	HAPG-SD2-9
ERMO/EHPS	ERMO	EHPS		DHAA		
	16	16	■ ■	2	8079173	DHAA-G-R3-16-B18-16
	25	16, 20	■ ■		8071956	DHAA-G-R3-25-B18-16
	32	20	■ ■		8079214	DHAA-G-R3-32-B18-20
	32	25	■ ■		8079208	DHAA-G-R3-32-B18-25
EHMB/EHPS	EHMB	EHPS		HAPG		
	20	25	■ ■	2	184485	HAPG-SD2-9
	25, 32	25	■ ■		8078739	DHAA-G-H1-25-B18-25
DGPL/EHPS	DGPL	EHPS		HMVA, HAPG, HMSV		
	Direktbefestigung					
	25, 32	16	■ ■	2	196788	HMVA-DLA18/25
					193922	HAPG-37-S4
	40	16	■ ■		196790	HMVA-DLA40
					193922	HAPG-37-S4
	Schwalbenschwanzbefestigung					
	25	16	■ ■	2	196788	HMVA-DLA18/25
					177768	HMSV-28
	40	16, 20	■ ■		196790	HMVA-DLA40
					177768	HMSV-28
	40	25	■ ■		196790	HMVA-DLA40
					177769	HMSV-29

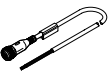
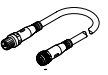
1) Korrosionsbeständigkeitsklasse KBK 2 nach Festo Norm FN 940070

Mäßige Korrosionsbeanspruchung. Innenraumanwendung bei der Kondensation auftreten darf. Außenliegende sichtbare Teile mit vorrangig dekorativer Anforderung an die Oberfläche, die in direktem Kontakt zur umgebenden industrietypischen Atmosphäre stehen.

Zubehör

Bestellangaben						
	für Baugröße [mm]	Beschreibung	Gewicht [g]	Teile-Nr.	Typ	PE ¹⁾
Zentrierhülse ZBH						
	16, 20	im Lieferumfang des Greifers enthalten:	1	8146544	ZBH-7-B	10
	25	4 Zentrierhülsen für die Greifbacken und 2 zur Befestigung des Greifers	1	8137184	ZBH-9-B	

1) Packungseinheit in Stück

Bestellangaben – Verbindungsleitungen für Anschlussstecker des Greifers						
	Elektrischer Anschluss links	Elektrischer Anschluss rechts	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Typ	
	Dose gerade, M12x1, 5-polig	Kabel, offenes Ende, 4-adrig	2,5	550326	NEBU-M12G5-K-2.5-LE4	
			5	541328	NEBU-M12G5-K-5-LE4	
	Dose gewinkelt, M12x1, 5-polig	Kabel, offenes Ende, 4-adrig	2,5	550325	NEBU-M12W5-K-2.5-LE4	
			5	541329	NEBU-M12W5-K-5-LE4	
	Dose gerade, M12x1, 5-polig	Dose gerade, M12x1, 5-polig	5	574321	NEBU-M12G5-E-5-Q8N-M12G5	
			7,5	574322	NEBU-M12G5-E-7.5-Q8N-M12G5	
	Dose gerade, M12x1, 5-polig	Dose gewinkelt, M12x1, 5-polig	0,5	8003617	NEBU-M12G5-K-0.5-M12W5	
			2	8003618	NEBU-M12G5-K-2-M12W5	

Bestellangaben – Näherungsschalter für T-Nut, magnetoresistiv						Datenblätter → Internet: smt
	Befestigungsart	Schaltausgang	Elektrischer Anschluss	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Typ
Schließer						
	von oben in Nut einsetzbar, kurze Bauform	PNP	Kabel, 3-adrig	2,5	574335	SMT-8M-A-PS-24V-E-2,5-OE
			Stecker M8x1, 3-polig	0,3	574334	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M8D
		NPN	Kabel, 3-adrig	2,5	574338	SMT-8M-A-NS-24V-E-2,5-OE
			Stecker M8x1, 3-polig	0,3	574339	SMT-8M-A-NS-24V-E-0,3-M8D
Öffner						
	von oben in Nut einsetzbar, kurze Bauform	PNP	Kabel, 3-adrig	7,5	574340	SMT-8M-A-PO-24V-E-7,5-OE

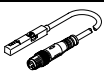
Bestellangaben – Näherungsschalter für T-Nut, magnetoresistiv						Datenblätter → Internet: smt
	Befestigungsart	Schaltausgang	Elektrischer Anschluss, Abgangsrichtung Anschluss	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Typ
	längs in Nut einschiebbar	PNP	Kabel, 3-adrig, quer	2,5	547859	SMT-8G-PS-24V-E-2,5Q-OE
			Stecker M8x1, 3-polig, quer	0,3	547860	SMT-8G-PS-24V-E-0,3Q-M8D
		NPN	Kabel, 3-adrig, quer	2,5	8065028	SMT-8G-NS-24V-E-2,5Q-OE
			Stecker M8x1, 3-polig, quer	0,3	8065027	SMT-8G-NS-24V-E-0,3Q-M8D

Bestellangaben – Verbindungsleitungen					Datenblätter → Internet: nebu	
	Elektrischer Anschluss links	Elektrischer Anschluss rechts	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Typ	
	Dose gerade, M8x1, 3-polig	Kabel, offenes Ende, 3-adrig	2,5	541333	NEBU-M8G3-K-2.5-LE3	
			5	541334	NEBU-M8G3-K-5-LE3	
	Dose gewinkelt, M8x1, 3-polig	Kabel, offenes Ende, 3-adrig	2,5	541338	NEBU-M8W3-K-2.5-LE3	
			5	541341	NEBU-M8W3-K-5-LE3	

Zubehör

Positionstransmitter

Der Positionstransmitter erfasst kontinuierlich die Position der Greifbacken. Er verfügt über einen Analogausgang, mit einem zur Greifbackenposition proportionalem Ausgangssignal.

Bestellangaben – Positionstransmitter für T-Nut							Datenblätter → Internet: positionstransmitter	
	für Bau- größe	Wegmess- bereich	Analogausgang [V]	Befestigungsart	Elektrischer Anschluss	Kabel- länge [m]	Teile-Nr.	Typ
	10 ... 35	0 ... 40	0 ... 10	von oben in Nut einsetzbar	Stecker M8x1, 4-polig, längs	0,3	553744	SMAT-8M-U-E-0,3-M8D

Bestellangaben – Verbindungsleitungen					Datenblätter → Internet: nebu	
	Elektrischer Anschluss links	Elektrischer Anschluss rechts	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Typ	
	Dose gerade, M8x1, 4-polig	Kabel, offenes Ende, 4-adrig	2,5	541342	NEBU-M8G4-K-2.5-LE4	
			5	541343	NEBU-M8G4-K-5-LE4	
	Dose gewinkelt, M8x1, 4-polig	Kabel, offenes Ende, 4-adrig	2,5	541344	NEBU-M8W4-K-2.5-LE4	
			5	541345	NEBU-M8W4-K-5-LE4	