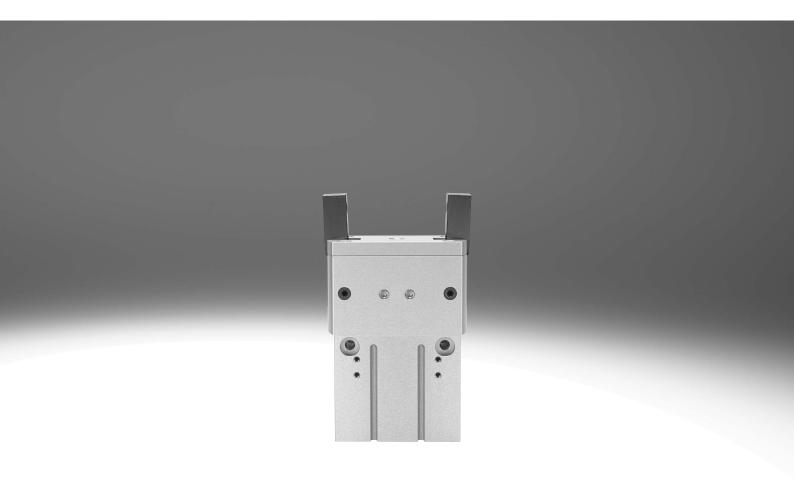
# **FESTO**



#### Merkmale

#### Auf einen Blick

- Robuste und präzise Kinematik für höchste Momentenaufnahme und lange Lebensdauer
- Die nahezu spielfreie Gleitführung wird über eingeschliffene Greifbacken realisiert
- Systematischer Einsatz leichter und leistungsstarker Werkstoffe
- Die Kraftübertragung von der Linearbewegung in die Greifbackenbewegung erfolgt mittels einer Kulissenführung an der Kolbenstange.
   Diese gewährleistet auch die synchrone Bewegung der Greifbacken
- Der Öffnungswinkel der Greifbacken ist bis max. 90° pro Greiffinger frei einstellbar. Dies spart Taktzeit und verhindert eine mögliche Kollision der Greifbacken durch zu weites Öffnen
- Wahlweise als doppelt- oder einfachwirkender Greifer einsetzbar
- Druckfeder zur Unterstützung oder Sicherung der Greifkräfte
- · Als Außen- und Innengreifer geeignet
- Vielfältige Adaptionsmöglichkeiten an Antriebe

#### Flexible Hubbegrenzung



Im Auslieferungszustand befindet sich ein Festanschlag im Greifer, der einen Öffnungswinkel von 180° ermöglicht.

Mit Hilfe der Hubreduzierung HGRT-HR, die als Zubehör bestellt werden kann, kann der Öffnungswinkel durch eine Einstellschraube begrenzt werden. Somit kann auf einfache Weise der Radialgreifer in einen Winkelgreifer umgebaut werden.

#### Sonstige Anschlüsse



#### für Sperrluft

Bei angeschlossener Sperrluft (max. 0,5 bar) strömt an den Greifbacken Druckluft vorbei. Dadurch wird verhindert, dass z. B. Staub in die Greifbackenführung eindringen kann.

#### für Schmiernippel

Die Anschlüsse können auch zum Nachschmieren der Führung verwendet werden.

#### Positionserkennung/Kraftsteuerung

Mit Positionstransmitter SMAT-8M/SDAT



Analoge Positionsrückmeldung möglich

- Analogausgang
  - 0 ... 10 V
- 4 ... 20 mA

#### Mit Proportional-Druckregelventil VPPM



Stufenloses Einstellen der Greifkraft möglich

- Sollwerteingabe
  - 0 ... 10 V
  - 4 ... 20 mA

#### Mit Näherungsschalter SMT-8G/-10G



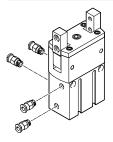
Mehrere Positionen abfragbar:

- Auf
- Zu
- · Werkstück gegriffen

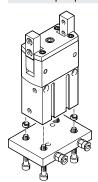
# Merkmale

#### Druckluftanschlüsse

direkt



über Adapterplatte



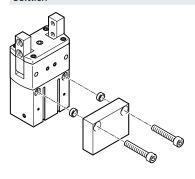


Auslegungssoftware Greiferauswahl

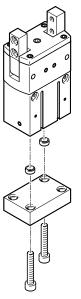
→ www.festo.com

#### Befestigungsmöglichkeiten

Direktbefestigung seitlich



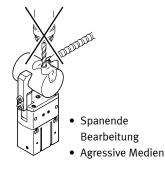
stirnseitig

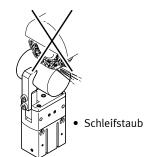


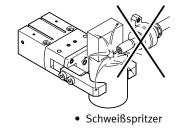


#### Hinweis

Radialgreifer sind nicht für nachfolgende Anwendungsbeispiele ausgelegt:







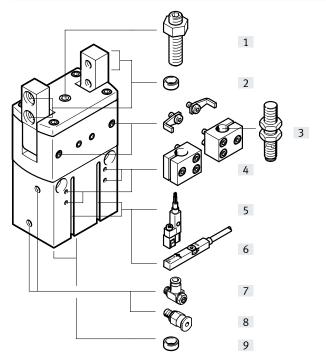
# Typenschlüssel

001	Baureihe	
HGRT	Radialgreifer	
1	1	
002	Baugröße	
16	16	
20	20	
25	25	
32	32	
40	40	
50	50	

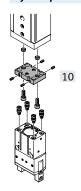
Positionserkennung	
Für Näherungsschalter	
Greifkraftsicherung	
Ohne	
Schließend	
_	Für Näherungsschalter  Greifkraftsicherung  Ohne

# Peripherieübersicht

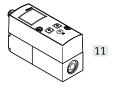
#### Peripherieübersicht



#### Systemprodukt für die Handhabungs- und Montagetechnik



#### Proportional-Druckregelventil VPPM



Zube	hör			
	Тур	Baugröße	Beschreibung	→ Seite/Internet
[1]	Hubreduzierung HGRT-HR	16 50	zum Einstellen des Öffnungswinkels	19
[2]	Zentrierhülse ZBH	16 50	<ul><li> zur Zentrierung beim Anbau von Greiferfingern</li><li> 4 Stück im Lieferumfang des Greifers enthalten</li></ul>	20
[3]	Näherungsschalter SIEN	16 50	zur Abfrage der Kolbenposition	21
[4]	Sensorhalter DASI	16 50	<ul> <li>zur Befestigung der Näherungsschalter SIEN am Greifer</li> <li>Schaltfahne sind im Lieferumfang des Sensorhalters enthalten</li> </ul>	19
[5]	Näherungsschalter SMT-8G/-10G	16 50	<ul> <li>zur Abfrage der Kolbenposition</li> <li>Näherungsschalter ragt unten nicht über das Gehäuse hinaus</li> </ul>	20
[6]	Positionstransmitter SMAT-8M	40	erfasst kontinuierlich die Position des Kolbens. Er verfügt über einen Analog- ausgang, mit einem zur Kolbenposition proportionalem Ausgangssignal.	21
	Positionstransmitter SDAT	40, 50		
[7]	Drossel-Rückschlagventil GRLA	16 50	zur Geschwindigkeitsregulierung	grla
[8]	Steckverschraubung QS	16 50	zum Anschluss von außentolerierten Druckluftschläuchen	qs
[9]	Zentrierhülse ZBH	16 50	zur Zentrierung beim Anbau an einen Antrieb oder auf eine Platte	20
[10]	Adapterbausatz DHAA, HAPG	16 50	Verbindungsplatte zwischen Antrieb und Greifer	17
[11]	Proportional-Druckregelventil VPPM	16 50	zum stufenlosen Einstellen der Greifkraft	vppm

#### Datenblatt

-**D**- E

Baugröße 12 ... 50 mm

Öffnungswinkel





Einfachwirkend oder mit Greif-

kraftsicherung





Allgemeine Technische Daten							
Baugröße		16	20	25	32	40	50
Konstruktiver Aufbau		zwangsgefi	ihrter Bewegung	sablauf			
Funktionsweise		doppeltwirl	kend				
Greiferfunktion		radial			·		
Anzahl der Greifbacken		2		,			
Max. Öffnungswinkel	[°]	180		,			
Pneumatischer Anschluss		M3	M5	M5	M5	G1/8	G1/8
Wiederholgenauigkeit <sup>1)</sup>	[mm]	≤ 0,02					·
Max. Austauschgenauigkeit	[mm]	≤ 0,2					
Max. Greifbackenspiel <sup>2)</sup>	[mm]	≤ 0,1					
Max. Greifbackenwinkelspiel <sup>3)</sup>	[°]	≤ 0,1					
Max. zul. Arbeitsfrequenz	[Hz]	≤ 3		·		≤ 2	
Rotationssymmetrie	[mm]	≤ Ø 0,2					
Positionserkennung		für Näherur	ngsschalter		·		
		-		,		Positionstr	ansmitter
Befestigungsart		mit Innenge	ewinde und Zentr	rierhülse			
Einbaulage		beliebig					
Produktgewicht		•					
HGRTA	[g]	130	290	540	840	1580	3100
HGRTA-G2	[g]	150	320	610	940	1770	3500

- 1) Streuung der Endlagenstellung unter konstanten Einsatzbedingungen bei 100 aufeinanderfolgenden Hüben in Bewegungsrichtung der Greifbacken
- Quer zur Bewegungsrichtung der Greifbacken
- 3) Vorgespannte, spielfreie Kugelführung

Betriebs- und Umweltbedingungen		
Betriebsdruck		
HGRTA	[bar]	38
HGRTA-G2	[bar]	48
Betriebsmedium		Druckluft nach ISO 8573-1:2010 [7:4:4]
Hinweis zum Betriebs-/Steuermedium		geölter Betrieb möglich (im weiteren Betrieb erforderlich)
Umgebungstemperatur <sup>1)</sup>	[°C]	+5 +60
Korrosionsbeständigkeit KBK <sup>2)</sup>		1

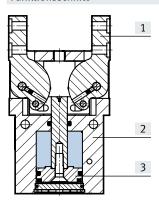
<sup>1)</sup> Einsatzbereich der Näherungsschalter beachten

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

<sup>2)</sup> Korrosionsbeständigkeitsklasse KBK 2 nach Festo Norm FN 940070

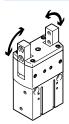
#### Werkstoffe

Funktionsschnitt



# Radialgreifer [1] Greifbacken Stahl, gehärtet [2] Gehäuse Aluminium, gleiteloxiert [3] Kolben Aluminium, eloxiert - Dichtungen Polyurethan, NBR - Werkstoff-Hinweis Kupfer- und PTFE-frei RoHS-konform

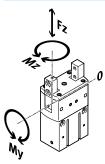
#### Gesamtgreifmoment bei 6 bar



Das Greifmoment ist innerhalb des Öffnungswinkels nicht konstant → Seite 12

Baugröße		16	20	25	32	40	50
öffnen	[Ncm]	188	588	1348	2024	3892	8424
schließen	[Ncm]	158	516	1208	1856	3526	7754

#### Statische Belastungskennwerte an den Greifbacken

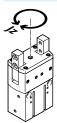


Die angegebenen zulässigen Kräfte und Momente beziehen sich auf einen Greifbacken. Die angegebenen Werte beinhalten den Hebelarm, zusätzliche Gewichtskräfte durch das Werkstück bzw. durch externe Greiffinger und auftretende Beschleunigungskräfte während der Bewegung.

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

Baugröße		16	20	25	32	40	50
Max. zulässige Kraft F <sub>z</sub>	[N]	50	100	180	280	400	1200
Max. zulässiges Moment M <sub>y</sub>	[Nm]	3,9	6,2	10	13,5	17,5	35
Max. zulässiges Moment M <sub>z</sub>	[Nm]	0,3	0,5	1	1,3	1,6	10

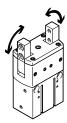
#### Massenträgheitsmomente [kgm²x10-4]



Massenträgheitsmoment des Radialgreifers bezogen auf die Mittelachse, ohne externe Greiffinger, im unbelasteten Bauzustand.

Baugröße	16	20	25	32	40	50
HGRTA	0,191	0,74	2,1	4,62	13,87	43,39
HGRTA-G2	0,21	0,81	2,33	5,03	15,26	47,70

#### Öffnungs- und Schließzeiten [ms] bei 6 bar



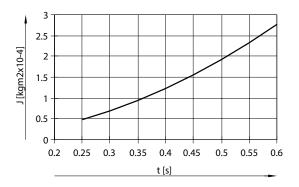
Die angegebenen Öffnungs- und Schließzeiten [ms] wurden bei Raumtemperatur, 6 bar Betriebsdruck und bei senkrecht eingebautem Greifer ohne zusätzliche Greiffinger gemessen.

Für höhere Gewichtskräfte müssen die Greifer gedrosselt werden. Öffnungs- und Schließzeiten sind dann entsprechend einzustellen.

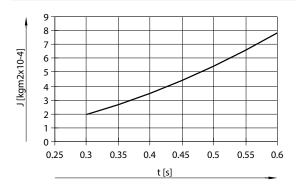
Baugröße		16	20	25	32	40	50
Ohne externe Greiffinger							
HGRTA	öffnen	246	280	309	359	283	350
	schließen	293	308	343	403	320	403
HGRTA-G2	öffnen	233	372	443	503	370	490
	schließen	185	295	301	337	270	355

#### Zulässiges Massenträgheitsmoment J mit externen Greiffinger in Abhängigkeit der Öffnungs- und Schließzeiten t bei 6 bar

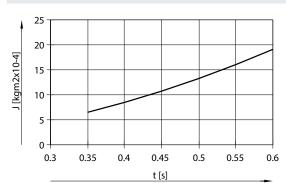
HGRT-16



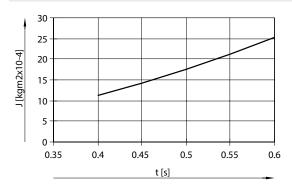
HGRT-20



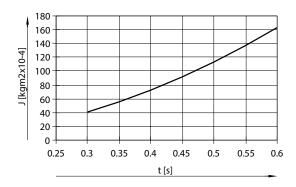
HGRT-25



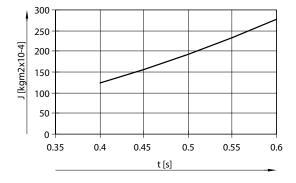
HGRT-32



HGRT-40



HGRT-50

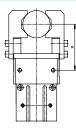


#### Greifkraft $F_H$ pro Greifbacken in Abhängigkeit vom Betriebsdruck und dem Hebelarm ${\bf x}$

Aus dem nachfolgenden Diagramm können die Greifkräfte in Abhängigkeit vom Betriebsdruck und vom Hebelarm für die Baugröße ermittelt werden

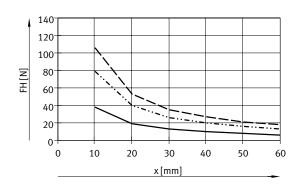
Das Greifmoment ist innerhalb des Öffnungswinkels nicht konstant

→ Seite 12

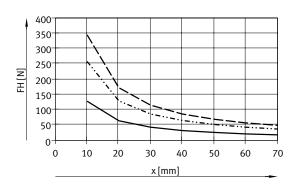


#### Außengreifen (schließen)

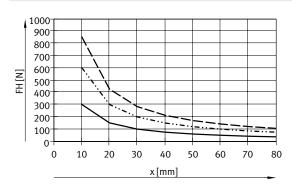
HGRT-16



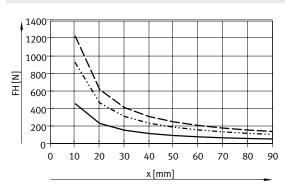
#### HGRT-20



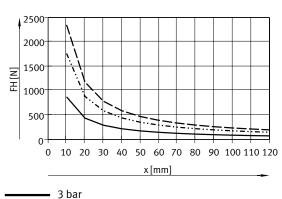




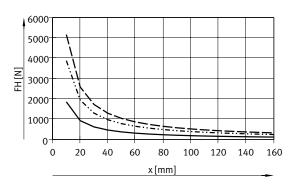
HGRT-32



HGRT-40



HGRT-50

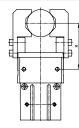


#### Greifkraft $F_H$ pro Greifbacken in Abhängigkeit vom Betriebsdruck und dem Hebelarm ${\bf x}$

Aus dem nachfolgenden Diagramm können die Greifkräfte in Abhängigkeit vom Betriebsdruck und vom Hebelarm für die Baugröße ermittelt werden.

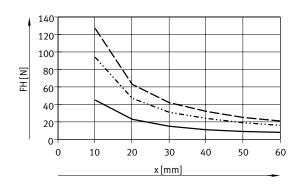
 ${\tt Das\ Greifmoment\ ist\ innerhalb\ des\ \"{O}ffnungswinkels\ nicht\ konstant}$ 

→ Seite 12

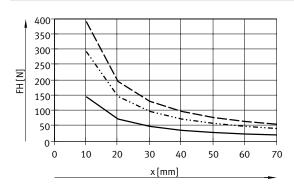


#### Innengreifen (öffnen)

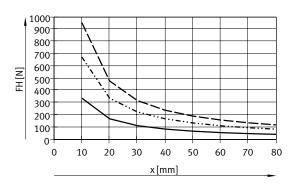
HGRT-16



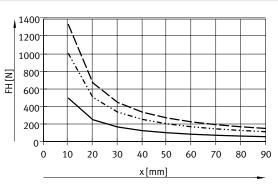
#### HGRT-20



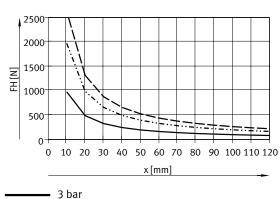
#### HGRT-25



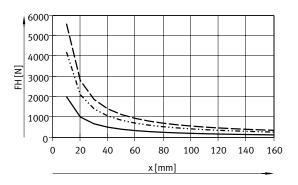
HGRT-32



#### HGRT-40



#### HGRT-50



------ 6 bar ----- 8 bar

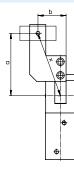
#### Datenblatt

#### Greifkraft F<sub>H</sub> pro Greifbacken bei 6 bar in Abhängigkeit vom Hebelarm x und 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  $(\rightarrow$  Seite 10) die Greifkraft  $F_H$  herausgelesen werden.



#### Berechnungsbeispiel

Gegeben: Abstand a = 45 mm Vorgehensweise:Berechnung des

Hebelarm x

Abstand b = 40 mm

\_\_\_\_

Gesucht:

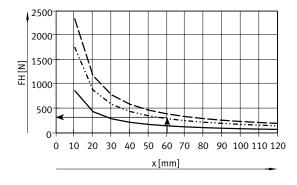
 $x = \sqrt{45^2 + 40^2}$ 

Die Greifkraft bei 6 bar,

x = 60 mm

bei einem HGRT-40,

eingesetzt als Außengreifer

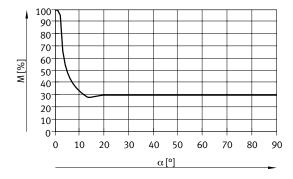


Aus dem Diagramm ( $\rightarrow$  Seite 10) ergibt sich für die Greifkraft ein Wert von  $F_H = 300 \text{ N}$ .



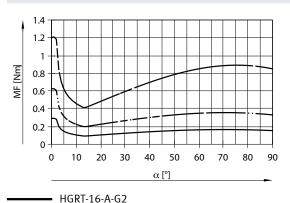
#### Momentenverlauf M in Abhängigkeit des Öffnungswinkels á

Bedingt durch das Antriebsprinzip der Greifbacken ist das Moment innerhalb des Öffnungswinkels nicht konstant. In dem Diagramm kann der jeweilig zur Verfügung stehende Prozentsatz ermittelt werden. Öffnungswinkel von 0° bedeutet: parallele Greifbackenstellung

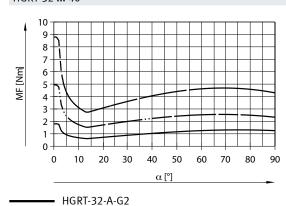


#### Federmoment $M_{\text{F}}$ in Abhängigkeit vom Öffnungswinkel $\alpha$

HGRT-16 ... 25



#### HGRT-32 ... 40



HGRT-40-A-G2
HGRT-50-A-G2

#### $Ermittlung \ der \ tats \"{a}chlichen \ Greifmomente \ M_{Grges} \ f\"{u}r \ HGRT-...-G2 \ in \ Abh\"{a}ngigkeit \ des \ Einsatzfalles \ Greifmomente \ M_{Grges} \ f\ddot{u}r \ HGRT-...-G2 \ in \ Abh\"{a}ngigkeit \ des \ Einsatzfalles \ Greifmomente \ M_{Grges} \ f\ddot{u}r \ HGRT-...-G2 \ in \ Abh\ddot{a}ngigkeit \ des \ Einsatzfalles \ Greifmomente \ M_{Grges} \ f\ddot{u}r \ HGRT-...-G2 \ in \ Abh\ddot{a}ngigkeit \ des \ Einsatzfalles \ Greifmomente \ M_{Grges} \ f\ddot{u}r \ HGRT-...-G2 \ in \ Abh\ddot{a}ngigkeit \ des \ Einsatzfalles \ Greifmomente \ M_{Grges} \ f\ddot{u}r \ HGRT-...-G2 \ in \ Abh\ddot{a}ngigkeit \ des \ Einsatzfalles \ Greifmomente \ M_{Grges} \ f\ddot{u}r \ HGRT-...-G2 \ in \ Abh\ddot{a}ngigkeit \ des \ Einsatzfalles \ Greifmomente \ Grei$

Der Radialgreifer mit eingebauter Feder, HGRT-...-G2 (Greifkraftsicherung schließend), kann je nach Bedarf wie folgt eingesetzt werden:

- Einfachwirkender Greifer
- Greifer mit Greifkraftunterstützung
- Greifer mit Greifkraftsicherung

Zur Berechnung des zur Verfügung stehenden Greifmomentes  $M_{Grges}$  (pro Greifbacken) müssen die Daten aus den Diagrammen Greifkraft  $F_H$  ( $\rightarrow$  Seite 10), dem Momentenverlauf M ( $\rightarrow$  Seite 12) und Federmoment  $M_F$  ( $\rightarrow$  Seite 13) entsprechend kombiniert werden.

$$M_{Gr} = F_H * x * M [\%]$$

M<sub>Gr</sub> Greifmoment

F<sub>H</sub> Greifkraft

x Hebelarm

M Momentenverlauf

#### Einsatzfall

Einfachwirkend

- Greifen mit Federkraft: M<sub>Grges</sub> = M<sub>F</sub>
- Greifen mit Druckkraft:  $M_{Grges} = M_{Gr} - M_{F}$

Greifkraftunterstützung

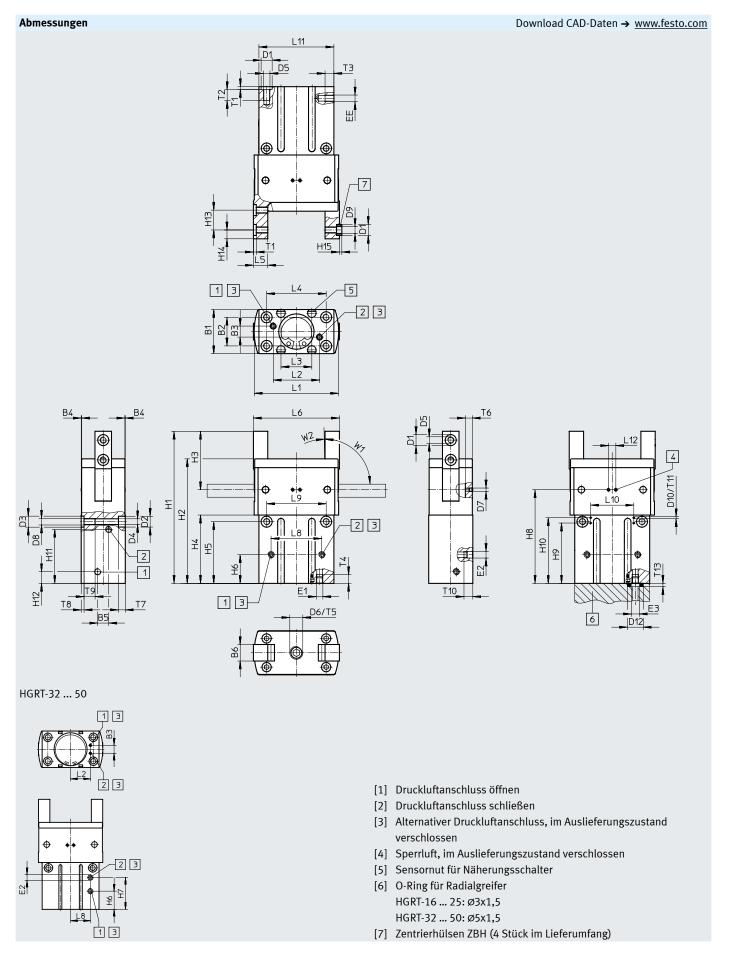
 Greifen mit Druck- und Federkraft:

$$M_{Grges} = M_{Gr} + M_{F}$$

Greifkraftsicherung

Greifen mit Federkraft:

$$M_{Grges} = M_F$$



Baugröße	B1	B2 <sup>1)</sup>	В3	B4	B5	В6	D1	D2	D3	D4	D5	D6	D7	D8	D9
[mm]	±0,05		±0,1	+0,05	±0,1	±0,05	Ø H8	ø +0,1	Ø H8	Ø					Ø
16	20	13	5	0,2	5	7,5	5	4,9	5	2,6	M3	M6	_	M3	3,2
20	28	18	6	0,2	6	10	7	7,4	7	4,2	M5	M6	M3	M5	5,3
25	35	23	7	0,2	7	12,5	9	9,4	9	5,1	M6	M8	M5	M6	6,4
32	40	27	10	0,2	10	14,5	9	9,4	9	5,1	M6	M8	M5	M6	6,4
40	50	33	11	0,2	11	18	12	10,4	12	6,8	M8	M8	M5	M8	10,3
50	64	42	14	0,2	14	22,5	15	13,5	15	8,5	M10	M12	M5	M10	12,4
	i	1	i	ı		1	1	J.			1	1		1	
Baugröße	D10	D12	EE	E1	E2	E3	H	11		H2	H3		H4	+	15
[mm]		+0,2					±0,05	-G ±0,05	±0,05	-G ±0,05	±0,1	±0,1	-G ±0,1	±0,1	-G ±0,1
16	_	6	M3	M3	М3	M3	69	77,5	56,5	65	26,5	31	39,5	28	36,5
20	_	6	M5 M5	M3	M3	M3	88,5	97,5	71	80	35,1	39	48	34,5	43,5
25	M3	6	M5	M3	M3	M3	109	120	88	99	42,5	48,3	59,3	42,5	53,5
32	M3	8	M5	M5	M5	M5	125	137	102	114	42,5	54,7	66,7	42,5	61
40	M3	8	G1/8	M5	G1/8	M5	154,6	172,6	122	140	63,6	65,5	83,5	58	76
50	M3	8	G1/8 G1/8	M5	G1/8	M5	193,5	215,5	153	175	79,5	82,4	104,4	73	95
30	5	Ū	01/0	5	01/0	5	273,3	215,5	193	1, 5	, , , , ,	02,.	20 1,7 1		,,,
Baugröße	l I	H6		H7		Н8		Н9		H10		H1	.1	H12	H13 <sup>1)</sup>
		-G		-G		-G			-G		-G		-G		
[mm]	±0,1	±0,1	±0,1	±0,1			±0	,1	±0,1	±0,1	±0,1	±0,1	±0,1	±0,1	
16	13	13	-	_	_			-	-	-	-	24,5	33	5,3	9
20	16	16	_		52,5	5 61,	.5 -	-	-	-	-	29	38	6	12
25	19,5	19,5	-	-	65,5	5 76,	,5 2	8	39	36	47	36	47	7,6	14
32	20	20	35,5	46,5	75,5	5 87,	,5 34			42,5	54,5	42,4	54,2	8,1	16
40	26	29	45	56,5	90	10	8 4	7	65	55	73	48	64,5	9,7	20
50	32	32	56	70	113	3 13	5 7	2	94	80	102	62	80	13,5	25
Baugröße	H14 <sup>1)</sup>	H15	L1	L2	L3	L4	1) L	5	L6	L8	L9 <sup>1)</sup>	L10	L11	L12	T1
[mm]		-0,3	±0,05		+0,1	1	±0,	,05	±0,5	±0,1		±0,1	±0,1		+0,1
16	4	1,2	38,3	21±0,1	. 14	27	7 6,	.5	39	23	27	_	34	_	1,3
20	5	1,4	49,9	30±0,1					50,4	30	34	-	44	11	1,6
25	6	1,9	61,1	39±0,1					61,2	39	41	33	54	11	2,1
32	7	1,9	72,2	22,5+0,		_	_			22,5	48	41	64	11	2,1
40	9	2,4	90,3	28+0,1		63	3 16		90,8	28	62	47	80	11	2,6
50	11	2,9	113,2	35 <sup>+0,1</sup>	36	80	) 2	0	113	35	78	59	100	11	3,1
Baugröße	І т	2	Т3	T4	T5	Т6	T7	T8	т9	T10	T11	T12	T13	W1	W2
Daugrobe		-G		14	15	10	''	10		110	'''	112	113	**1	W Z
[mm]	min.	min.	min.	min.			+0,1	+0,1	min.	min.	min.	min.	+0,1	±2°	+3°
16	5	5	4	4	4	_	3,1	1,3	5	4	-	_	1,2	90	1
20	8,5	8	5	4	5	4,3	4,1	1,6	8	4		4	1,2	90	1
25	10	10	5	4,5	6	5,8	5,1	2,1	10	4,5	5,5	_	1,2	90	1
32	9,5	9,5	5	5	7	6,3	5,2	2,1	9,5	5	5,5	_	1,2	90	1
40	14,5	14,5	8,5	5	8	7,8	6,2	2,6	12,5	8,5	5,5	_	1,2	90	1
	- , -					- ,-		2,0	12,5	0,5	,,,				

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

# Datenblatt

Bestellangaben					
	Baugröße	Doppeltwirk ohne Druckf		Einfachwirke sicherung schließend	nd oder mit Greifkraft-
	[mm]	Teile-Nr.	Тур	Teile-Nr.	Тур
	16	563904	HGRT-16-A	563905	HGRT-16-A-G2
	20	563906	HGRT-20-A	563907	HGRT-20-A-G2
	25	563908	HGRT-25-A	563909	HGRT-25-A-G2
	32	563910	HGRT-32-A	563911	HGRT-32-A-G2
	40	563912	HGRT-40-A	563913	HGRT-40-A-G2
	50	563914	HGRT-50-A	563915	HGRT-50-A-G2

Bestellangaben – Verschleißteilsätze		
Baugröße	Teile-Nr.	Тур
[mm]		
16	1459481	HGRT-16
20	1459482	HGRT-20
25	1459483	HGRT-25
32	1459484	HGRT-32
40	1459485	HGRT-40
50	1459486	HGRT-50

Adapterbausatz DHAA Werkstoff:

Aluminium-Knetlegierung Kupfer- und PTFE-frei RoHS konform



#### Hinweis

Der Bausatz beinhaltet die individuelle Befestigungsschnittstelle sowie das notwendige Befestigungsmaterial.

Kombination	Antrieb	Greifer			Adapterba	ausatz	
	Baugröße	Baugröße	Montagem	öglichkeit	KBK <sup>1)</sup>	Teile-Nr.	Тур
DGSL/HGRT	DGSL	HGRT			DHAA		
// <sub>2</sub> 0°,	8, 10	16	•	•	2	1273902	DHAA-G-G6-8-B11-16
	12, 16	16	•	•		1467524	DHAA-G-G6-12-B11-16
	12, 16	20	•	•		1278364	DHAA-G-G6-12-B11-20
	20, 25	25	•	•		1468307	DHAA-G-G6-20-B11-25
	25	32	-	-		1280494	DHAA-G-G6-25-B11-32
DRRD/HGRT	DRRD	HGRT			DHAA	<u>'</u>	
	16	16	•	•	2	2185606	DHAA-G-Q11-16-B11-16
	20	20	•	•		2184467	DHAA-G-Q11-20-B11-20
	25	25	•	•		1741183	DHAA-G-Q11-25-B11-25
	25	32	•	•	7	1743177	DHAA-G-Q11-25-B11-32
	32	25	•	•		2184080	DHAA-G-Q11-32-B11-25
	32	32	•	•		2184322	DHAA-G-Q11-32-B11-32
	32	40	•	-		2184652	DHAA-G-Q11-32-B11-40
	35	40	•		1	2185436	DHAA-G-Q11-35-B11-40

<sup>1)</sup> 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 industrieüblichen Atmosphäre stehen.

Adapterbausatz DHAA, HAPG Werkstoff:

Aluminium-Knetlegierung Kupfer- und PTFE-frei RoHS konform



#### Hinweis

Der Bausatz beinhaltet die individuelle Befestigungsschnittstelle sowie das notwendige Befestigungsmaterial.

Kombination	Antrieb	Greifer			Adapterba	usatz	Adapterbausatz		
	Baugröße	Baugröße	Montagem	öglichkeit	KBK <sup>1)</sup>	Teile-Nr.	Тур		
SP/HGRT	HSP	HGRT			DHAA, HAF	PG			
	16	16	•	_	2	1274347	DHAA-G-H4-16-B11-16		
<b>*</b> '						540882	HAPG-71-B		
	25	16	-	_		1274347	DHAA-G-H4-16-B11-16		
, 🦠						540883	HAPG-72-B		
	T	HGRT			DHAA, HAF	PG			
		LICOT			DHAA, HAF	PG			
SW/HGRT	HSW				2	127/2//7	DHAA-G-H/-16-R11-16		
ISW/HGRT	12, 16	16	•	_	2	1274347 540882	DHAA-G-H4-16-B11-16 HAPG-71-B		
	12, 16	16	•	-					
	12, 16	HGRT			DHAA	540882	HAPG-71-B		
	12, 16  EGSL 45, 55	16	•			540882 1278364	DHAA-G-G6-12-B11-20		
GSL/HGRT	EGSL 45, 55 45, 55	HGRT 20 25			DHAA	1278364 1279418	DHAA-G-G6-12-B11-20 DHAA-G-E8-45-B11-25		
GSL/HGRT	EGSL 45, 55 45, 55 75	HGRT 20 25 25	•		DHAA	1278364 1279418 1468307	DHAA-G-G6-12-B11-20 DHAA-G-E8-45-B11-25 DHAA-G-G6-20-B11-25		
GSL/HGRT	EGSL 45, 55 45, 55	HGRT 20 25			DHAA	1278364 1279418	DHAA-G-G6-12-B11-20 DHAA-G-E8-45-B11-25		
	EGSL 45, 55 45, 55 75	HGRT 20 25 25			DHAA	1278364 1279418 1468307	DHAA-G-G6-12-B11-20 DHAA-G-E8-45-B11-25 DHAA-G-G6-20-B11-25		
GSL/HGRT	EGSL 45, 55 45, 55 75	HGRT 20 25 25			DHAA	1278364 1279418 1468307	DHAA-G-G6-12-B11-20 DHAA-G-E8-45-B11-25 DHAA-G-G6-20-B11-25		
GSL/HGRT	EGSL 45, 55 45, 55 75 75	HGRT 20 25 25 32			DHAA 2	1278364 1279418 1468307	DHAA-G-G6-12-B11-20 DHAA-G-E8-45-B11-25 DHAA-G-G6-20-B11-25		
GSL/HGRT	EGSL 45, 55 45, 55 75 75	HGRT 20 25 25 32 HGRT			DHAA 2	1278364 1279418 1468307 1280494	DHAA-G-G6-12-B11-20 DHAA-G-E8-45-B11-25 DHAA-G-G6-20-B11-25 DHAA-G-G6-25-B11-32		

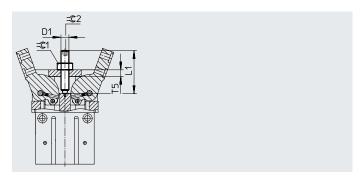
<sup>1)</sup> Korrosionsbeständigkeitsklasse KBK 2 nach Festo Norm FN 940070 Mäßige Korrosionsbeanspruchung. Innenraumanwendung bei der Kondensation auftreten darf. Außenliegende sichtbare Teile mit vorrangig dekorativer Anforderung an die Oberfläche, die in direktem Kontakt zur umgebenden industrieüblichen Atmosphäre stehen.

#### **Hubreduzierung HGRT-HR**

Werkstoff: Schraube: Stahl

Gegenmutter: Einsatzstahl





Abmessungen (	ınd Bestell	angaben							
für Baugröße	D1	L1	T5	<b>=</b> © 1	<b>=</b> © 2	Justierbarer Endlagen- bereich [mm]	Gewicht [g]	Teile-Nr.	Тур
[111111]						[111111]	[15]		
16	M6	26	4	10	3	20	7	564296	HGRT-HR-16
20	M6	31	5	10	3	25	9	564297	HGRT-HR-20
25	M8	36	6	13	4	30	18	564298	HGRT-HR-25
32	M8	41	7	13	4	35	20	564299	HGRT-HR-32
40	M8	51	8	13	4	45	24	564300	HGRT-HR-40
50	M12	61	10	19	6	50	66	564301	HGRT-HR-50

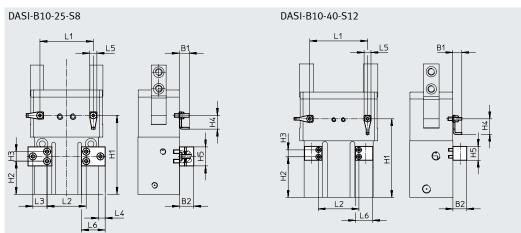
#### Sensorhalter DASI

Werkstoff:

DASI-B10-25-S8: Polyamid

DASI-B10-40-S12: Aluminium





Abmessungen und Be	stellangaben			
für Typ	H1	H2	L1	L2
[mm]	±0,02	±0,1	±0,01	
HGRT-25-A	66,5	28	45	33
HGRT-25-A-G2	77,5	39	45	33
HGRT-32-A	76	34,5	53	64
HGRT-32-A-G2	88	46,5	53	64
HGRT-40-A	91	47	67	47
HGRT-40-A-G2	109	65	67	47
HGRT-50-A	114	72	84	59
HGRT-50-A-G2	136	94	84	59

für Baugröße	B1	B2	Н3	H4	H5	L3	L4	L5	L6	Gewicht	Teile-Nr.	Тур
[mm]			±0,1			±0,1			±0,2	[g]		
25, 32	8,45	12	8	11,5	16	12	5,5	6	20	39	564311	DASI-B10-25-S8
40, 50	10,5	16	8	18	16	-	-	8	20	18	564312	DASI-B10-40-S12

# Radialgreifer HGRT

# Zubehör

Ве	estellangaben -	- Zentrierhülsen		Datenblätter → Interne	et: zbh
		für Baugröße	Teile-Nr.	Тур	PE <sup>1)</sup>
		[mm]			
		16	8146543	ZBH-5-B	10
16		20	8146544	ZBH-7-B	
		25, 32	8137184	ZBH-9-B	
		40	8137185	ZBH-12-B	
		50	191409	ZBH-15	

<sup>1)</sup> Packungseinheit in Stück

Näherungsscha	lter für Baugröße 16 32					
Bestellangaber	n – Näherungsschalter für Run	dnut, magnetoresistiv				Datenblätter → Internet: smt
	Befestigungsart	Elektrischer Anschluss, Abgangsrichtung Anschluss	Schaltaus- gang	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Тур
Schließer			*		*	
Д	längs in Nut einschiebbar	Kabel, 3-adrig, quer	PNP	2,5	547862	SMT-10G-PS-24V-E-2,5Q-0E
🖰		Stecker M8x1, 3-polig, quer		0,3	547863	SMT-10G-PS-24V-E-0,3Q-M8D
		Kabel, 3-adrig, quer	NPN	2,5	8065030	SMT-10G-NS-24V-E-2,5Q-OE
JEP .		Stecker M8x1, 3-polig, quer		0,3	8065029	SMT-10G-NS-24V-E-0,3Q-M8D

Näherungsscha	lter für Baugröße 40 50					
Bestellangaben	– Näherungsschalter für T-Nu	ıt, magnetoresistiv				Datenblätter → Internet: smt
	Befestigungsart	Elektrischer Anschluss,	Schaltaus-	Kabellänge	Teile-Nr.	Тур
		Abgangsrichtung Anschluss	gang	[m]		
Schließer						
A	längs in Nut einschiebbar	Kabel, 3-adrig, quer	PNP	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
		Kabel, 3-adrig, quer	NPN	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

Bestellangabe	n – Verbindungsleitungen				Datenblätter → Internet: nebu
	Elektrischer Anschluss links	Elektrischer Anschluss rechts	Kabellänge	Teile-Nr.	Тур
			[m]		
	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,	Kabel, offenes Ende, 3-adrig	2,5	541338	NEBU-M8W3-K-2.5-LE3
	3-polig		5	541341	NEBU-M8W3-K-5-LE3

#### Positionstransmitter

Der Positionstransmitter erfasst kontinuierlich die Position des Kolbens. Er verfügt über einen Analogausgang, mit einem zur Kolbenposition proportionalem Ausgangssignal.

	fürø	Weg-	Analogau	isgang	Befesti-	Elektrischer	Kabellänge	Teile-Nr.	Тур
	Tui 2	messbe- reich	[V]	[mA]	gungsart	Anschluss	[m]	Telle III.	1,50
	40	0 40	0 10	_	von oben in Nut einsetz- bar	Stecker M8x1, 4-po- lig, längs	0,3	553744	SMAT-8M-U-E-0,3-M8D
No.	40, 50	0 50	-	4 20	von oben in Nut einsetz- bar	Stecker M8x1, 4-po- lig, längs	0,3	1531265	SDAT-MHS-M50-1L-SA-E-0.3-M8
Sestellangabe	n – Verbind	ungsleitunge	en						Datenblätter → Internet: nel
	Elektrisc	her Anschlus	s links	Elek	trischer Anschlu	ss rechts	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Тур
	Dose gei	rade, M8x1, 4	4-polig	Kab	Kabel, offenes Ende, 4-adrig		2,5	541342	NEBU-M8G4-K-2.5-LE4
							5	541343	NEBU-M8G4-K-5-LE4
	Dose gev	winkelt, M8x	1, 4-polig	Kab	el, offenes Ende,	2,5	541344	NEBU-M8W4-K-2.5-LE4	
<b>©</b>							5	541345	NEBU-M8W4-K-5-LE4
Sestellangabe	n – Näherur	ngsschalter,	induktiv, fü	r Sensorha	lter DASI				Datenblätter → Internet: si
J	Gewinde	•	•	1					1
				Kon	takt		Anschluss	Teile-Nr.	Тур
	für DASI	-B10-25-S8		Kon	akt		Anschluss	Teile-Nr.	Тур
	für DASI M8				ießer		Anschluss Kabel, 2,5 m	Teile-Nr.	Typ SIEN-M8B-PS-K-L
	M8		!	Sch	ießer		Kabel, 2,5 m	150386	SIEN-M8B-PS-K-L
	M8	-B10-25-S8	!	Sch			Kabel, 2,5 m Stecker	150386 150387	SIEN-M8B-PS-K-L SIEN-M8B-PS-S-L SIEN-M12B-PS-K-L
	M8	-B10-25-S8	2	Sch	ießer		Kabel, 2,5 m Stecker	150386 150387	SIEN-M8B-PS-K-L SIEN-M8B-PS-S-L
estellangabe	M8  für DASI  M12	-B10-25-S8 -B10-40-S12		Sch	ießer		Kabel, 2,5 m Stecker	150386 150387	SIEN-M8B-PS-K-L SIEN-M8B-PS-S-L SIEN-M12B-PS-K-L
estellangabe	M8  für DASI  M12  en – Verbind	-B10-25-S8 -B10-40-S12	en	Schl	ießer	ss rechts	Kabel, 2,5 m Stecker	150386 150387	SIEN-M8B-PS-K-L SIEN-M8B-PS-S-L SIEN-M12B-PS-K-L SIEN-M12B-PS-S-L
estellangabe	M8  für DASI  M12  en – Verbind	-B10-25-S8 -B10-40-S12 ungsleitunge	en	Schl	ießer ießer	ss rechts	Kabel, 2,5 m Stecker Kabel, 2,5 m Stecker	150386 150387 150402 150403	SIEN-M8B-PS-K-L  SIEN-M8B-PS-S-L  SIEN-M12B-PS-K-L  SIEN-M12B-PS-S-L  Datenblätter → Internet: ne
estellangabe	M8  für DASI  M12  en – Verbind  Elektrisc	-B10-25-S8 -B10-40-S12 ungsleitunge	en ss links	Schi	ießer ießer		Kabel, 2,5 m Stecker  Kabel, 2,5 m Stecker  Kabellänge	150386 150387 150402 150403	SIEN-M8B-PS-K-L  SIEN-M8B-PS-S-L  SIEN-M12B-PS-K-L  SIEN-M12B-PS-S-L  Datenblätter → Internet: ne
estellangabe	M8  für DASI  M12  en – Verbind  Elektrisc	-B10-25-S8 -B10-40-S12 ungsleitungs her Anschlus	en ss links	Schi	ießer ießer trischer Anschlu		Kabel, 2,5 m Stecker  Kabel, 2,5 m Stecker  Kabellänge [m]	150386 150387 150402 150403	SIEN-M8B-PS-K-L SIEN-M8B-PS-S-L  SIEN-M12B-PS-K-L SIEN-M12B-PS-S-L  Datenblätter → Internet: ne
Bestellangabe	M8  für DASI M12  n – Verbind Elektrisc  Dose gei	-B10-25-S8 -B10-40-S12 ungsleitungs her Anschlus	<b>en</b> ss links 3-polig	Schl Schl Elek	ießer ießer trischer Anschlu	3-adrig	Kabel, 2,5 m Stecker  Kabel, 2,5 m Stecker  Kabellänge [m] 2,5	150386 150387 150402 150403 Teile-Nr.	SIEN-M8B-PS-K-L SIEN-M8B-PS-S-L  SIEN-M12B-PS-K-L SIEN-M12B-PS-S-L  Datenblätter → Internet: ne Typ  NEBU-M8G3-K-2.5-LE3