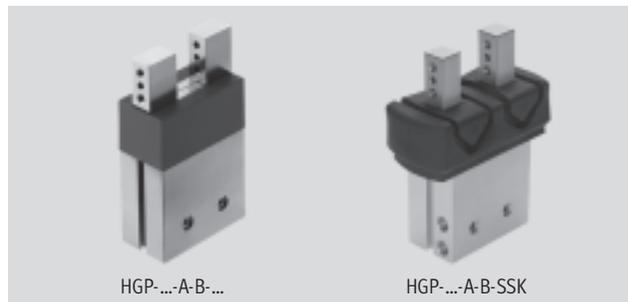


- Экономичные и разнообразные
- Самоцентрирующие
- Различные действия при захвате

Параллельные захваты HGP

Основные особенности



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

HGP-...-A-B-SSK

На первый взгляд

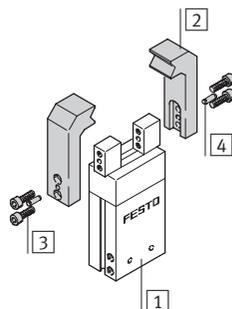
- Поршневой привод двустороннего действия
- Самоцентрирующие
- Действия захвата по выбору:
 - Внешний/внутренний захват
- Многообразные применения благодаря внешним адаптируемым пальцам захвата
- Широкий диапазон опций монтажа на приводах
- Высокие усилие захвата и компактный размер
- Макс. точность повторения
- Сохранение усилия удержания
- Внутреннее управление расходом
- Защитная крышка от пыли для использования в запыленных условиях (Класс защиты IP54)
- Датчики:
 - Адаптируемые датчики положения на малых стандартных захватах
 - Встроенные датчики положения для средних и больших стандартных захватов



Программа выбора захватов
www.festo.com/en/engineering

Варианты монтажа внешних пальцев (по выбору заказчика)

- 1 Стандартный захват
- 2 Внешние пальцы захвата
- 3 Монтажные винты
- 4 Центрирующие штифты



С защитной крышкой от пыли

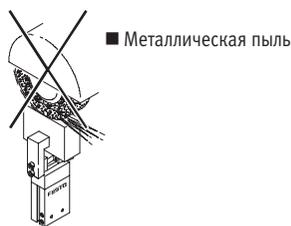
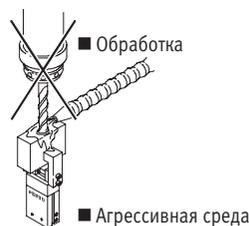
Размеры 16 и 25 могут быть адаптированы для использования в запыленных условиях. Они соответствуют требованиям класса защиты IP54.

Технические данные аналогичны данным параллельных захватов HGP без защитной крышки.



- Примечание

Стандартные захваты всегда нужно использовать с дросселированием выходящего воздуха; они не предназначены для следующих и подобных им операций:

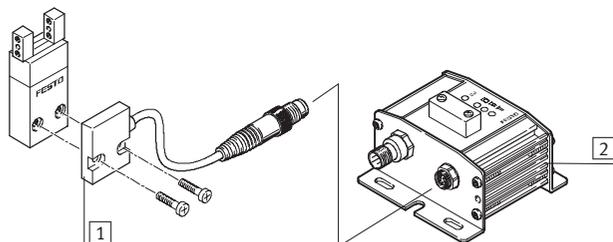


Параллельные захваты HGP

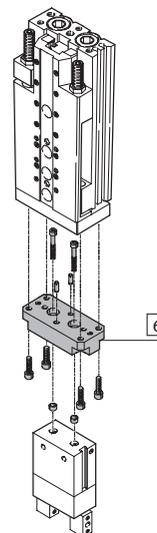
Обзор периферии и система обозначений

Обзор периферии

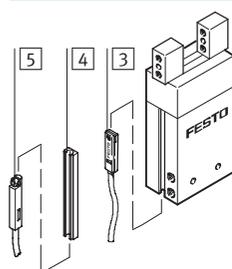
HGP-06



Системный продукт для техники перемещения и сборки



HGP-10 ... 35



Принадлежности		
Тип	Краткое описание	→ Стр.
1 Датчик положения SMH-S1	Адаптируемый или встроенный датчик для определения позиции поршня	1/7.5-13
2 Блок оценки SMH-AE1	Для датчика положения SMH-S1	1/7.5-13
3 Датчик положения SME/SMT-8	Для определения позиции поршня	1/7.5-14
4 Полоска для датчика HGP-SL	Позволяет использовать датчики положения SME/SMT-10	1/7.5-13
5 Датчик положения SME/SMT-10	Для определения позиции поршня	1/7.5-15
6 -	Соединение привод/захват	Том 5

Система обозначений

		HGP	-	16	-	A	-	B	-	G1	-	SSK
Тип	HGP	Параллельный захват										
Размер												
Опрос положений	A	С помощью датчика положения										
Версии	B	Серия B										
Сохранение усилия удержания	G1	Открыты										
	G2	Закрыты										
Защитная противоположная крышка	SSK	Защитная крышка от пыли										

Параллельные захваты HGP

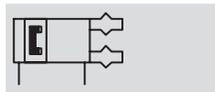
FESTO

Технические характеристики

Функция

Двустороннего действия

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



Размер
6 ... 35 мм

Ход
4 ... 25 мм

Варианты

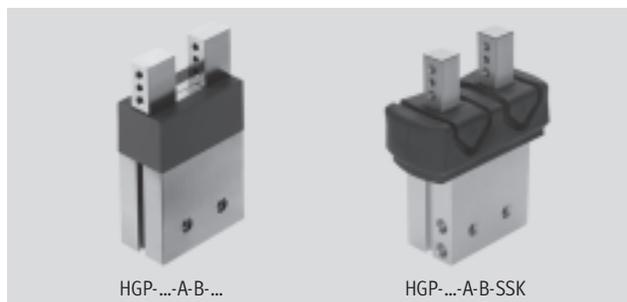
- С сохранением усилия захвата...
 - ... открытый HGP-...-G1
 - ... закрытый HGP-...-G2
- С защитной крышкой от пыли



www.festo.com/en/Spare_parts_service
Набор изнашивающихся частей
→ 1 / 7.5-12



Сервисное обслуживание



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

HGP-...-A-B-SSK

Основные характеристики							
Размер	6	10	16	20	25	35	
Конструкция	Наклонный Рычаг						
Режим работы	Двустороннего действия						
Функция захвата	Параллельный						
Число губок захвата	2						
Макс. допустимая нагрузка на внешний палец захвата ¹⁾	[Н]	0.1	0.2	0.4	0.6	0.8	1.2
Ход	[мм]	2	3	5	6.5	7.5	12.5
Присоединительная резьба		M3			M5	G1/8	
Точность повторения ²⁾	[мм]	≤ 0.04					
Макс. взаимозаменяемость	[мм]	0.2					
Макс. частота работы	[Гц]	4					
Опрос положений		С помощью датчика положения					
Тип монтажа		Через внутреннюю резьбу и центрирующее отверстие					
		– Через сквозное отверстие центрирующие втулки					

1) Для работы без дросселирования.

2) Смещение крайнего положения при постоянных условиях после 100 последовательных ходов в направлении перемещения губок.

Условия рабочей и окружающей среды						
Размер	6	10	16	20	25	35
Мин. рабочее давление	HGP-...-A/-B [бар]	2				
	HGP-...-G... [бар]	5				
Макс. рабочее давление	[бар]	8				
Рабочая среда		Фильтрованный сжатый воздух, с маслом или без масла				
Окружающая температура	[°C]	+5 ... +60				
Класс защиты от коррозии CRC ¹⁾		2	1			

1) Сопротивление коррозии класс 1 по стандарту Festo 940 070

Элементы, требующие умеренной защиты от коррозии. Защита при транспортировке и хранении. Поверхности, которые не имеют специальных декоративных требований, например, внутренние, которые невидимы или закрыты крышками.

Сопротивление коррозии класс 2 по стандарту Festo 940 070

Элементы, требующие умеренной защиты от коррозии. Элементы с декоративным покрытием открытых поверхностей, которые контактируют с окружающей промышленной атмосферой, с охлаждающими или смазывающими жидкостями.

Вес [г]						
Размер	6	10	16	20	25	35
HGP-...-A	18	75	194	396	725	1 369
HGP-...-G1	–	76	197	402	737	1 387
HGP-...-G2	–	76	197	402	737	1 387
С защитной крышкой от пыли						
HGP-...-SSK	–	–	197	–	737	–

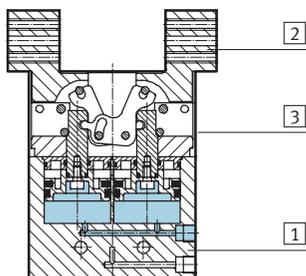
Параллельные захваты HGP

Технические характеристики

FESTO

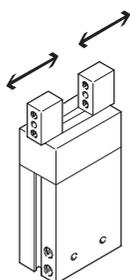
Материалы

Продольный разрез



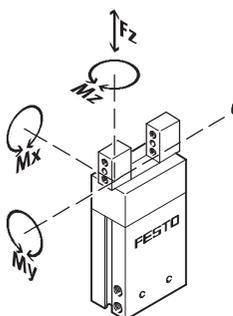
Параллельный захват	6	10	16	20	25	35
1 Корпус	Никелированный алюминий		Твердо анодированный алюминий			
2 Губки захвата	Никелированная сталь		Нержавеющая сталь			
3 Крышка	Полиамид					
- Защитная крышка от пыли SSK	-		термопластичный вулканизированный эластомер	-	термопластичный вулканизированный эластомер	-
- Примечания по материалам	Не содержит меди и PTFE					

Усилие захвата [Н] при давлении 6 бар



Размер	6	10	16	20	25	35
Усилие захвата на одну губку						
Открытие	10	22	70	120	185	375
Закрытие	10	17	80	115	170	350
Общее усилие захвата						
Открытие	20	44	140	240	370	750
Закрытие	20	34	160	230	340	700

Значения характерных нагрузок на губки захвата



Показанные допустимые усилия и моменты приложены к одной губке. Статические усилия и моменты относятся к дополнительным

нагрузкам, вызванным наличием заготовки или внешних пальцев захвата, а также к силам, возникающим при перемещении.

При расчетах моментов нужно рассматривать нулевую линию координат (точка поворота губок захвата).

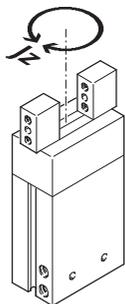
Размер	6	10	16	20	25	35	
Макс. допустимое усилие F_z	[Н]	14	25	90	150	240	380
Макс. допустимый момент M_x	[Нм]	0.1	0.5	3.3	6	11	25
Макс. допустимый момент M_y	[Нм]	0.1	0.5	3.3	6	11	25
Макс. допустимый момент M_z	[Нм]	0.1	0.5	3.3	6	11	25

Параллельные захваты HGP

Технические характеристики

FESTO

Массовый момент инерции [кгм²×10⁻⁴]



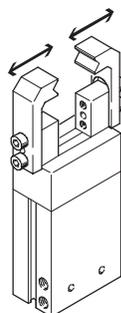
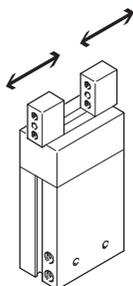
Массовый момент инерции [кгм²×10⁻⁴] для параллельных захватов относительно центральной оси, без внешних пальцев, без нагрузки.

Размер	6	10	16	20	25	35
HGP-...-A	0.01	0.08	0.47	1.49	3.83	12.70
HGP-...-G1	–	0.08	0.47	1.52	3.92	12.83
HGP-...-G2	–	0.08	0.47	1.49	3.84	12.73

Время открытия и закрытия [мс] при давлении 6 бар

без внешних пальцев захвата

с внешними пальцами захвата



Показанное время открытия и закрытия [мс] было измерено при комнатной температуре и рабочем давлении 6 бар у вертикально установленного захвата без внешних

пальцев.

Для больших нагрузок следует применять дросселирование. Следует соответственно настроить время открытия и закрытия.

Размер		6	10	16	20	25	35
Без внешних пальцев захвата							
HGP-...-A	Открытие	5	22	44	32	47	77
	Закрытие	5	31	60	44	50	77
HGP-...-G1	Открытие	–	17	39	30	39	71
	Закрытие	–	29	62	48	60	82
HGP-...-G2	Открытие	–	33	66	39	62	90
	Закрытие	–	29	44	42	49	72

С внешними пальцами как функция приложенной нагрузки

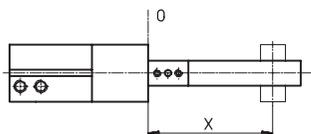
HGP	0.06 Н	5	–	–	–	–	–
	0.08 Н	10	–	–	–	–	–
	0.10 Н	20	–	–	–	–	–
	0.20 Н	50	–	–	–	–	–
	0.50 Н	–	100	–	–	–	–
	1.00 Н	–	200	100	–	–	–
	1.25 Н	–	–	–	100	–	–
	1.50 Н	–	300	200	–	100	–
	1.75 Н	–	–	–	200	–	–
	2.00 Н	–	–	300	–	200	100
	2.50 Н	–	–	–	300	–	–
	3.00 Н	–	–	–	–	300	200
	4.00 Н	–	–	–	–	–	300

Параллельные захваты HGP

Технические характеристики

Усилие захвата F_{Grip} на одну губку как функция рабочего давления и плеча рычага x

Внешний и внутренний захват (закрытие и открытие)

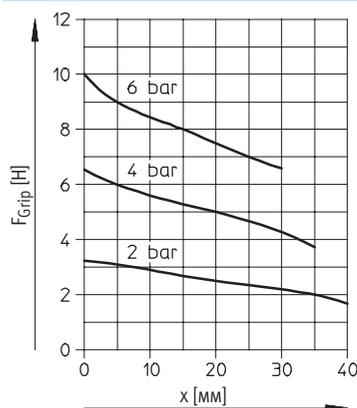


Моменты захвата можно определить с помощью следующих диаграмм для разных размеров в зависимости

от рабочего давления и плеча рычага (дистанция от нулевой линии координат, показанной над точкой

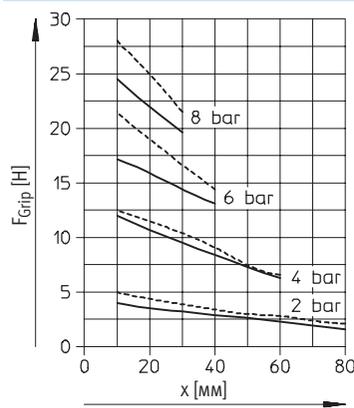
давления, в которой пальцы захватывают заготовку).

HGP-06-A¹⁾

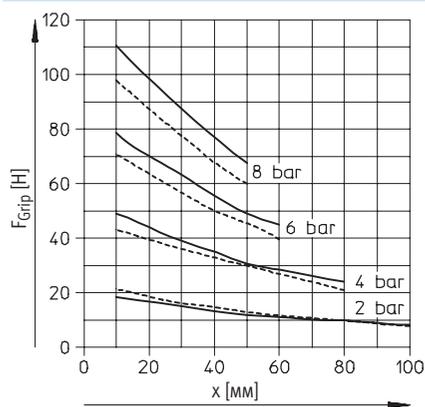


1) Due to the design, the opening and closing gripping forces for HGP-06-A are identical

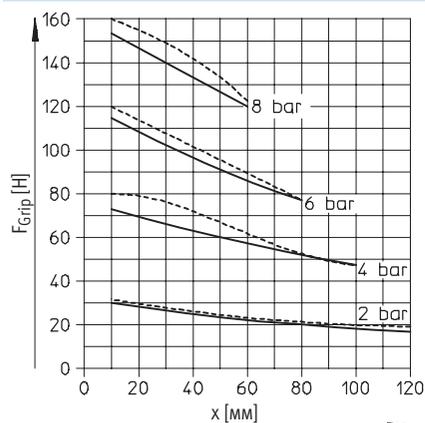
HGP-10-A-B



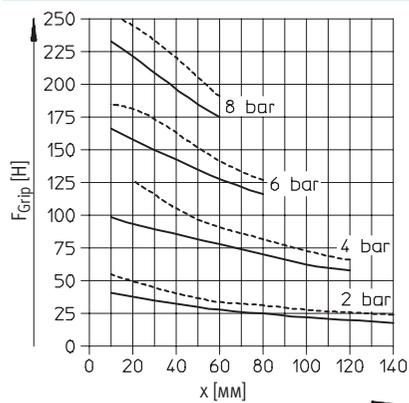
HGP-16-A-B



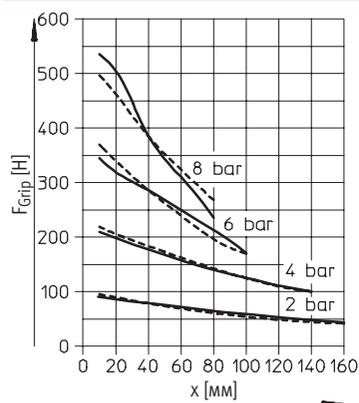
HGP-20-A-B



HGP-25-A-B



HGP-35-A-B

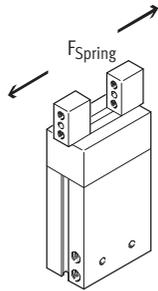


— Закрытие
- - - Открытие

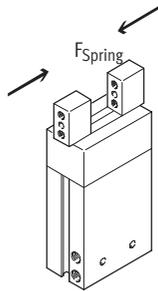
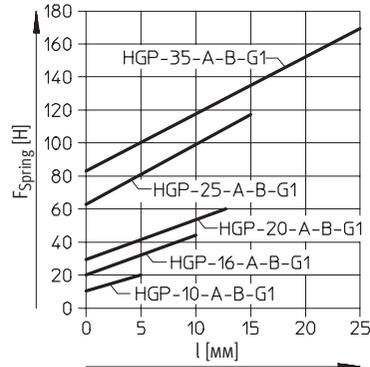
Параллельные захваты HGP

Технические характеристики

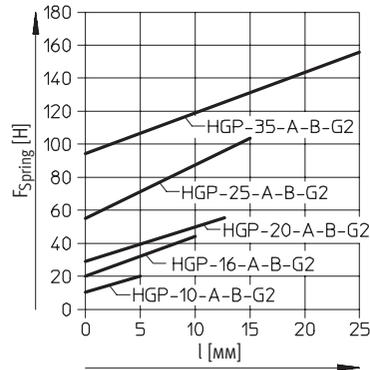
Усилие пружины F_{Spring} как функция размера захвата и общей длины хода l



Усилие удержания захвата, открытие:
 усилия пружины F_{Spring} в параллельном захвате HGP...-G1 можно определить по следующим графикам.



Усилие удержания захвата, закрытие:
 усилия пружины F_{Spring} в параллельном захвате HGP...-G2 можно определить по следующим графикам.



Определение реальных усилий захвата для параллельных захватов HGP...-G1 и HGP...-G2 в зависимости от применения

Параллельные захваты со встроенными пружинами могут использоваться как:

- захваты одностороннего действия
- захваты с дополнительным усилием и
- захваты с сохранением усилия

Чтобы подсчитать имеющееся усилие захвата F_{Gr} (на одну губку), нужно соответственно учесть усилие

захвата F_{Grip} и усилие пружины (F_{Spring}).

7.5 Модули перемещения Стандартные захваты

Применение

	Одностороннего действия	Дополнительное усилие захвата	Сохранение усилия удержания
Результирующее усилие захвата F_{Gr} , обусловленное применением, зависит от действия при захвате (внешний/внутренний) и конструкции захвата (с пружинным возвратом или без). Усилие пружины добавляется в соответствии с конструкцией захвата и его действием.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Захват с помощью усилия пружины $F_{Gr} = F_{Spring}$ ■ Захват с помощью усилия давления: $F_{Gr} = F_{Grip} - F_{Spring}$ 	<ul style="list-style-type: none"> ■ Захват с помощью усилия давления и пружины: $F_{Gr} = F_{Grip} + F_{Spring}$ 	<ul style="list-style-type: none"> ■ Захват с помощью усилия пружины: $F_{Gr} = F_{Spring}$

		Давление подано (при захвате)	Давление снято
HGP	Внутреннее захватывание	$F_{Gr} = F_{Grip}$	$F_{Gr} = 0$
	Внешнее захватывание	$F_{Gr} = F_{Grip}$	$F_{Gr} = 0$
HGP...-G1	Внутреннее захватывание	$F_{Gr} = F_{Grip} + F_{Spring}$	$F_{Gr} = F_{Spring}$
	Внешнее захватывание	$F_{Gr} = F_H - F_F$	$F_{Gr} = 0$
HGP...-G2	Внутреннее захватывание	$F_{Gr} = F_{Grip} - F_{Spring}$	$F_{Gr} = 0$
	Внешнее захватывание	$F_{Gr} = F_{Grip} + F_{Spring}$	$F_{Gr} = F_{Spring}$

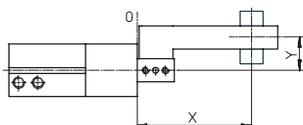
Параллельные захваты HGP

Технические характеристики

FESTO

Усилие захвата F_H на одну губку при давлении 6 бар как функция плеча рычага x и эксцентриситета y

Внешний и внутренний захват (закрытие и открытие)



Усилие захвата можно определить с помощью следующих диаграмм для разных размеров при давлении 2, 4 и 6 бар в зависимости от

эксцентриситета приложения усилия (дистанция от нулевой линии координат, показанной напротив точки, к которой пальцы берут

заготовку) и максимально допустимого смещения точки приложения силы от центральной оси.

Пример расчета

Дано:

HGP-16-A-B

Плечо рычага $x = 20$ мм

Эксцентриситет $y = 22$ мм

Найти:

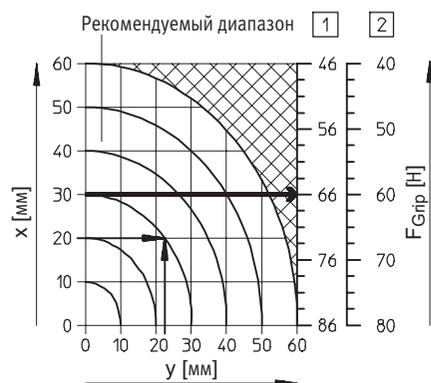
Усилие захвата при 6 барах

Процедура:

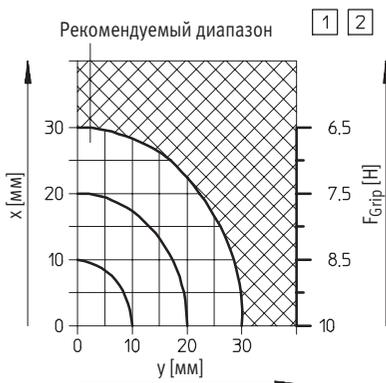
- Определяем точку пересечения x между плечом рычага x и эксцентриситетом y на графике для захвата HGP-16-A-B
- Рисуем дугу (в центре в начале координат) через точку пересечения x
- Находим пересечение дуги с осью x .
- Считываем усилие захвата

Результат:

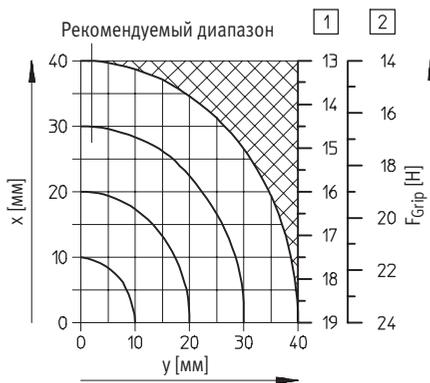
Усилие захвата = примерно 66 Н



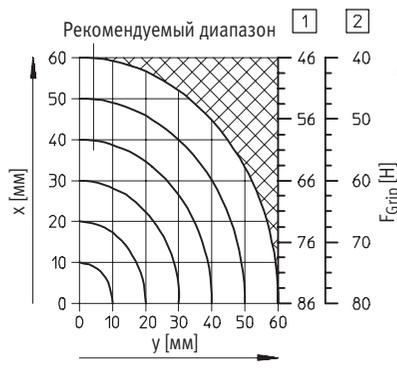
HGP-06-A



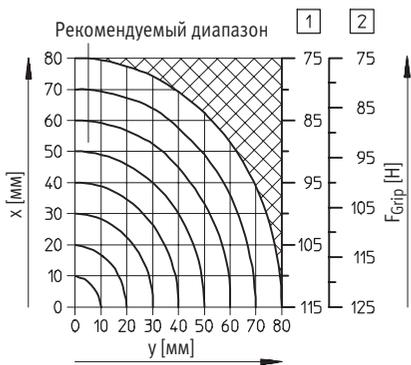
HGP-10-A-B



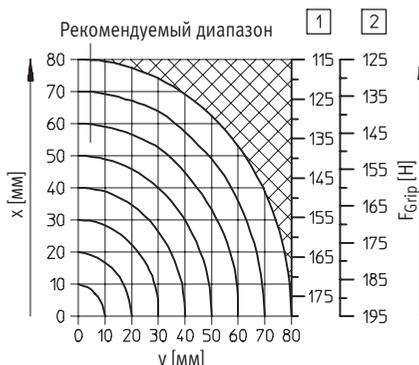
HGP-16-A-B



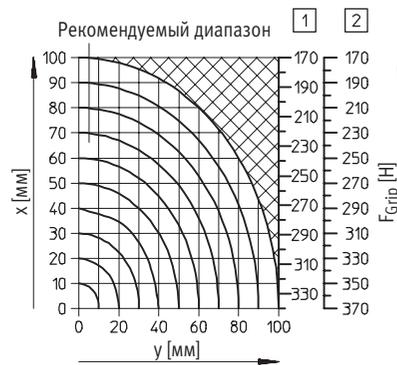
HGP-20-A



HGP-25-A-B



HGP-35-A-B



1 Закрытие

2 Открытие

Модули перемещения
Стандартные захваты

7.5

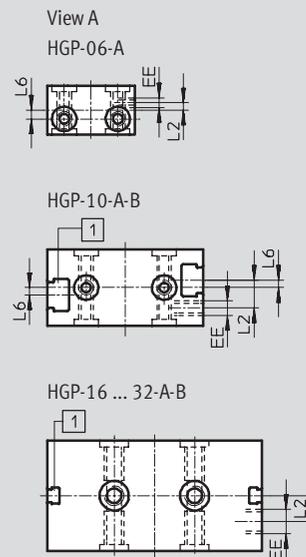
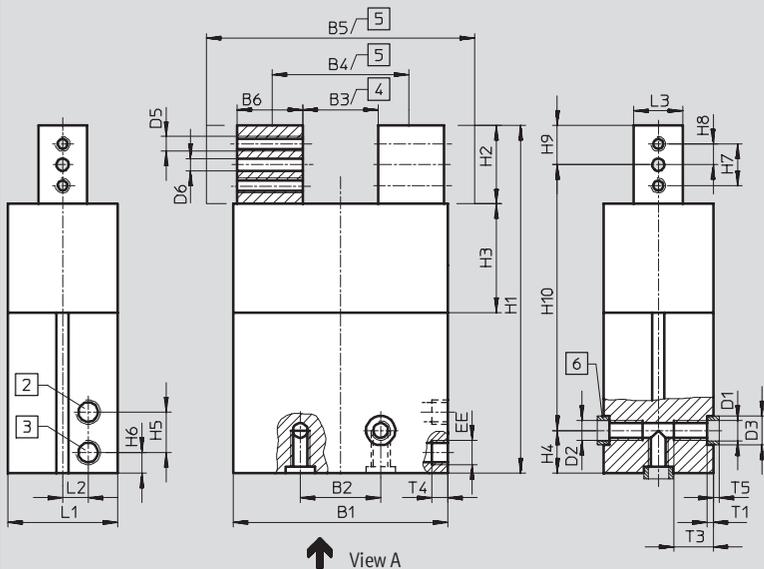
Параллельные захваты HGP

Технические характеристики

FESTO

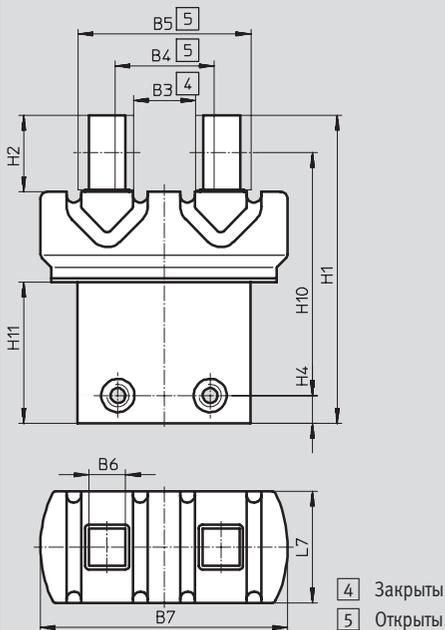
Размеры

Загрузка CAD данных → www.festo.com/en/engineering



- | | |
|---|--|
| <p>1 Паз для датчика положения SME-8/SMT-8 (нет с HGP-06-A). Датчики положения SME-10/SMT-10 также можно использовать в комбинации с полоской HGP-SL... (ее можно вклеить на место).</p> | <p>2 Подключение сжатого воздуха, открытие</p> <p>3 Подключение сжатого воздуха, закрытие</p> <p>4 Закрыты</p> <p>5 Открыты</p> <p>6 Центрирующие втулки ZBN (2 входят в состав поставки)</p> |
|---|--|

С защитной крышкой от пыли HGP-...SSK



- | |
|---|
| <p>4 Закрыты</p> <p>5 Открыты</p> |
|---|

Модули перемещения
Стандартные захваты

7.5

Параллельные захваты HGP

FESTO

Технические характеристики

Тип	B1	B2 ¹⁾ ±0.1	B3 ±0.5	B4 ±0.5	B5 ±0.5	B6 -0.03	B7 ±0.5	D1 ∅	D2	D3 ∅ H8/h7	D5	D6 ∅ H8	EE	H1	H2	H3	H4 ²⁾ ±0.1
HGP-06-A	18	11	6	10	21	5.5	-	3.2	M3	5	M2	1.5	M3	45.5	9.9	10.2	7.5
HGP-10-A-B	32	16	15.8	21.8	35.8	7	-	3.2	M3	5	M3	2	M3	66	15	16	7.5
HGP-16-A-B	47	25	17.8	27.8	53.8	13	-	5.3	M4	7	M4	3	M3	80	20	21.9	7.5
HGP-20-A-B	55.6	25	17.4	30.4	65.4	17.5	-	5.3	M4	7	M4	4	M5	101	27.5	26.1	7.5
HGP-25-A-B	68.2	29	21	36	80	22	-	6.4	M6	9	M5	4	G1/8	121	30	32.2	17.5
HGP-35-A-B	88	33	31	56	110	27	-	8.4	M8	12	M6	5	G1/8	142	31.9	44.8	17.5
С защитной крышкой от пыли																	
HGP-16-A-B-SSK	47	25	16.4	26.4	46.4	10	67	5.3	M4	7	M4	3	M3	83	20.5	21.9	7.5
HGP-25-A-B-SSK	68.2	29	21	36	66	15	101	6.4	M6	9	M5	4	G1/8	126.8	31.5	32.2	17.5

Тип	H5	H6	H7	H8	H9	H10 ±0.2	H11	L1	L2	L3 -0.03	L6	L7	T1 +0.1	T3 +1	T4 +0.5	T5 -0.3
HGP-06-A	7	4	5.8	2.9	5	33	-	10	1.5	5	1.8	-	1.2	-	3.5	1.2
HGP-10-A-B	7	4	8	4	7.5	51	-	15.5	4.2	7	1.5	-	1.2	6	3.5	1.2
HGP-16-A-B	7	4	11	5.5	10	62.5	-	22	5.7	10	-	-	1.6	7.5	3.5	1.4
HGP-20-A-B	10.5	11.5	14	7	12.5	81	-	30	9	12	-	-	1.6	8	6	1.4
HGP-25-A-B	16.5	8.3	16	8	15	88.5	-	37	10.5	15	-	-	2.1	15	6.5	1.9
HGP-35-A-B	16.5	8.5	17	8.5	16	108.5	-	45	10.5	20	-	-	2.6	16	6.5	2.4
С защитной крышкой от пыли																
HGP-16-A-B-SSK	7	4	11	5.5	10	65.5	38.1	22	5.7	10	-	30	1.6	7.5	3.5	1.4
HGP-25-A-B-SSK	16.5	8.3	16	8	15	94.3	58.8	37	10.5	15	-	47	2.1	15	6.5	1.9

1) Допуск на центрирующее отверстие: ±0.02

2) Допуск на центрирующее отверстие: -0.05



Примечание

Из-за расстояния H5 между отверстиями подвода воздуха на захватах HGP-06/-10/-16, которое равно 7 мм, можно использовать

только следующие штуцеры
- QSM-M3-3

- QSML-M3-3
- QSMLL-M3-3
- CN-M3-PK-3

- LCN-M3-PK-3
→ www.festo.com
→ Том 3

Параллельные захваты HGP

FESTO

Технические характеристики

Данные для заказа						
Размер [мм]	Двустороннего действия без пружины сжатия		Усилие удержания захвата G1, открыт		Усилие удержания захвата G2, закрыт	
	Номер заказа.	Тип	Номер заказа.	Тип	Номер заказа.	Тип
6	174 815	HGP-06-A	–		–	
10	197 542	HGP-10-A-B	197 543	HGP-10-A-B-G1	197 544	HGP-10-A-B-G2
16	197 545	HGP-16-A-B	197 546	HGP-16-A-B-G1	197 547	HGP-16-A-B-G2
20	525 889	HGP-20-A-B	525 890	HGP-20-A-B-G1	525 891	HGP-20-A-B-G2
25	197 548	HGP-25-A-B	197 549	HGP-25-A-B-G1	197 550	HGP-25-A-B-G2
35	197 551	HGP-35-A-B	197 552	HGP-35-A-B-G1	197 553	HGP-35-A-B-G2
С защитной крышкой от пыли						
16	539 636	HGP-16-A-B-SSK	–		–	
25	539 635	HGP-25-A-B-SSK	–		–	

Данные для заказа – Наборы изнашивающихся частей		
Размер [мм]	Номер заказа. Тип	
	6	378 516
10	397 376	HGP-10
16	397 377	HGP-16
20	397 378	HGP-20
25	397 397	HGP-25
32	397 380	HGP-35

Параллельные захваты HGP

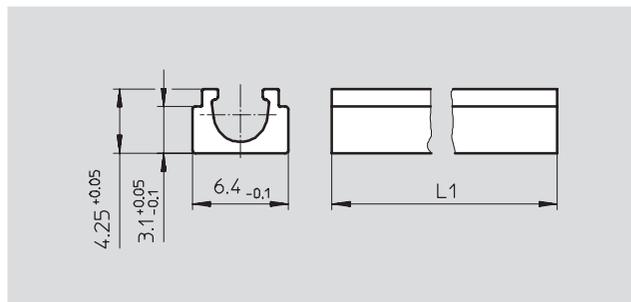
Принадлежности

Полоска для датчика HGP-SL

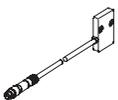
можно клеить на место

Материал:

Отливка из алюминиевого сплава



Размеры и данные для заказа				
Для размера	L1	Вес	Номер заказа	Тип
[мм]		[г]		
10	35	1.4	535 582	HGP-SL-10-10
16	38	1.5	535 583	HGP-SL-10-16
20	50	2.0	535 584	HGP-SL-10-20
25	58	2.3	535 585	HGP-SL-10-25
35	65	2.6	535 586	HGP-SL-10-35

Данные для заказа					
Тип	Для размера	Вес	Номер заказа	Тип	PU ¹⁾
		[г]			
Датчик положения SMH-S1 Технические данные → 1/10.2-102					
	6	20	175 710	SMH-S1-HGP06	1
Блок оценки SMH-AE1 Технические данные → 1/10.2-105					
	6	170	175 708	SMH-AE1-PS3-M12	1
			175 709	SMH-AE1-NS3-M12	
Центрирующие втулки ZBH Технические данные → 1/10.1-3					
	6, 10	1	189 652	ZBH-5	10
	16, 20		186 717	ZBH-7	
	25		150 927	ZBH-9	
	35		189 653	ZBH-12	

1) Количество штук в упаковке

Параллельные захваты HGP

FESTO

Принадлежности

Данные для заказа – Датчик положения для паза 8 мм, бесконтактный							Технические данные → 1/10.2-13					
Монтаж	Электрический выход	Электрическое присоединение			Длина кабеля [м]	Номер заказа	Тип					
		Кабель	Штекер M8	Штекер M12								
Н0 контакт												
	Вставляется сверху	PNP	3-проводной	–	–	2.5	525 898	SMT-8F-PS-24V-K2,5-OE				
		NPN					525 909	SMT-8F-NS-24V-K2,5-OE				
		–	2-проводной	–	–	2.5	525 908	SMT-8F-ZS-24V-K2,5-OE				
		PNP					–	3-полюсный	–	0.3	525 899	SMT-8F-PS-24V-K0,3-M8D
		NPN									525 910	SMT-8F-NS-24V-K0,3-M8D
PNP	–	–	3-полюсный	–	0.3	525 900	SMT-8F-PS-24V-K0,3-M12					
	Вставляется с конца в профиль заподлицо	PNP	3-проводной	–	–	2.5	175 436	SMT-8-PS-K-LED-24-B				
		–					3-полюсный	–	0.3	175 484	SMT-8-PS-S-LED-24-B	

Данные для заказа – Датчик положения для щели 8 мм, геркон							Технические данные → 1/10.2-16	
Монтаж	Электрическое присоединение	Длина кабеля [м]	Номер заказа	Тип				
					Кабель	Штекер M8		
Н0 контакт								
	Вставляется сверху	3-проводной	–	2.5	525 895	SME-8F-DS-24V-K2,5-OE		
		–		5.0	525 897	SME-8F-DS-24V-K5,0-OE		
		2-проводной	–	2.5	525 907	SME-8F-ZS-24V-K2,5-OE		
	Вставляется с конца в профиль заподлицо	–	3-полюсный	0.3	525 896	SME-8F-DS-24V-K0,3-M8D		
		3-проводной					–	2.5
		–	3-полюсный	0.3	150 857	SME-8-S-LED-24		
Н3 контакт								
	Вставляется с конца в профиль заподлицо	3-проводной	–	7.5	160 251	SME-8-O-K-LED-24		

Данные для заказа – Штекерные разъемы с кабелем							Технические данные → 1/10.2-109	
Монтаж	Электрический выход	Присоединение	Длина кабеля [м]	Номер заказа	Тип			
						PNP	NPN	
Прямой разъем								
	Накидная гайка M8	■	■	3-полюсный	2.5	159 420	SIM-M8-3GD-2,5-PU	
					5	159 421	SIM-M8-3GD-5-PU	
	Накидная гайка M12	■	■	3-полюсный	2.5	159 428	SIM-M12-3GD-2,5-PU	
					5	159 429	SIM-M12-3GD-5-PU	
Угловой штекерный разъем								
	Накидная гайка M8	■	■	3-полюсный	2.5	159 422	SIM-M8-3WD-2,5-PU	
					5	159 423	SIM-M8-3WD-5-PU	
	Накидная гайка M12	■	■	3-полюсный	2.5	159 430	SIM-M12-3WD-2,5-PU	
					5	159 431	SIM-M12-3WD-5-PU	

■ Базовая программа

Parallel grippers HGP

Accessories

FESTO

Данные для заказа – Датчик положения для паза 10 мм, бесконтактный							Технические данные → 1/10.2-52	
Монтаж	Электрический выход	Электрическое присоединение		Длина кабеля [м]	Направление подключения	Номер заказа	Тип	
		Кабель	Штекер M8					
НО контакт								
	Вставляется сверху	PNP	3-проводной	–	2.5	Прямое	525 915	SMT-10F-PS-24V-K2,5L-OE
			–	3-полюсный	0.3		525 916	SMT-10F-PS-24V-K0,3L-M8D
	Боковое	526 675	SMT-10F-PS-24V-K0,3Q-M8D					
	Вставляется с конца	PNP	–	3-полюсный	0.3	Прямое	173 220	SMT-10-PS-SL-LED-24
			3-проводной	–	2.5		173 218	SMT-10-PS-KL-LED-24

Данные для заказа – Датчик положения для щели 10 мм, геркон							Технические данные → 1/10.2-55	
Монтаж	Электрическое присоединение		Длина кабеля [м]	Направление подключения	Номер заказа	Тип		
	Кабель	Штекер M8						
НО контакт								
	Вставляется сверху	–	3-полюсный	0.3	Прямое	525 914	SME-10F-DS-24V-K0,3L-M8D	
		3-проводной	–	2.5		525 913	SME-10F-DS-24V-K2,5L-OE	
	2-проводной	526 672	SME-10F-ZS-24V-K2,5L-OE					
	Вставляется с конца	–	3-полюсный	0.3	Прямое	173 212	SME-10-SL-LED-24	
		3-проводной	–	2.5		173 210	SME-10-KL-LED-24	

Данные для заказа – Штекерные разъемы с кабелем						Технические данные → 1/10.2-109	
Монтаж	Электрический выход		Присоединение	Длина кабеля [м]	Номер заказа	Тип	
	PNP	NPN					
Прямой разъем							
	Накидная гайка M8	■	■	3-полюсный	2.5	159 420	SIM-M8-3GD-2,5-PU
					5	159 421	SIM-M8-3GD-5-PU
Угловой штекерный разъем							
	Накидная гайка M8	■	■	3-полюсный	2.5	159 422	SIM-M8-3WD-2,5-PU
					5	159 423	SIM-M8-3WD-5-PU

 Базовая программа

Модули перемещения
Стандартные захваты

7.5