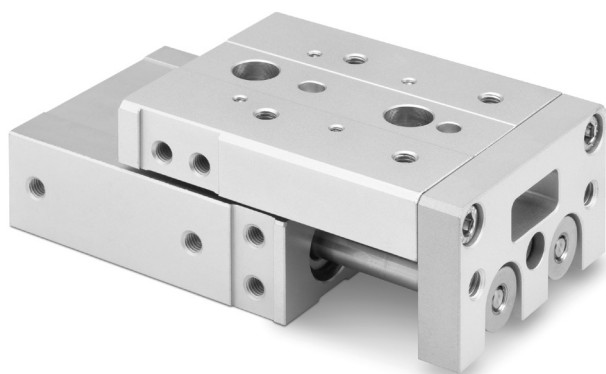


Пневматичні мініслайдери Серія MST

Новинка

Розміри: 6, 8, 12, 15, 20, 25



- » Висока жорсткість і точність
- » Компактна та легка конструкція
- » Регульована довжина ходу
- » Гідравлічна амортизація в кінці ходу

Пневматичні слайдери Серії MST є ідеальним рішенням для застосувань, які вимагають високої міцності і точного позиціонування. Поєднання пневматичного циліндра з подвійним поршнем і прецизійної напрямної з підшипником кочення забезпечує високоточне позиціонування, зводячи помилки позиціонування до мінімуму і підвищуючи загальну ефективність системи.

Серія MST доступна в різних розмірах і з різним ходом. Регулюється мініслайдер за допомогою спеціальних аксесуарів, які підвищують адаптивність і універсальність продукту. Оснащені внутрішнім магнітом, безконтактні перемикачі можуть бути інтегровані для моніторингу положення.

ОСНОВНІ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Дія	двосторонньої дії
Хід (мін. - макс.)	див. таблицю
Робоча температура	5°C ÷ 60°C (при сухому повітрі - 20°C)
Швидкість	50 ÷ 500 мм/с
Робочий тиск	1.5 ÷ 7 бар
Робоче середовище	очищене повітря за стандартом ISO 8573-1:2010 [7:8:4]. Якщо використовується маслорозпилення, рекомендується використовувати мастило ISOVG32. При цьому не можна припиняти подачу рідкого мастила
Датчики положення	Серія CSD

ТАБЛИЦЯ ЗНАЧЕНЬ СТАНДАРТНОГО ХОДУ

■ = Двосторонньої дії

СТАНДАРТНИЙ ХІД		10	20	30	40	50	75	100	125	150
Мод.	Ø									
MST6	6	■	■	■	■	■				
MST8	8	■	■	■	■	■	■			
MST12	12	■	■	■	■	■	■	■		
MST16	16	■	■	■	■	■	■	■	■	
MST20	20	■	■	■	■	■	■	■	■	■
MST25	25	■	■	■	■	■	■	■	■	■

КОДУВАННЯ

MST	12	-	40
------------	-----------	---	-----------

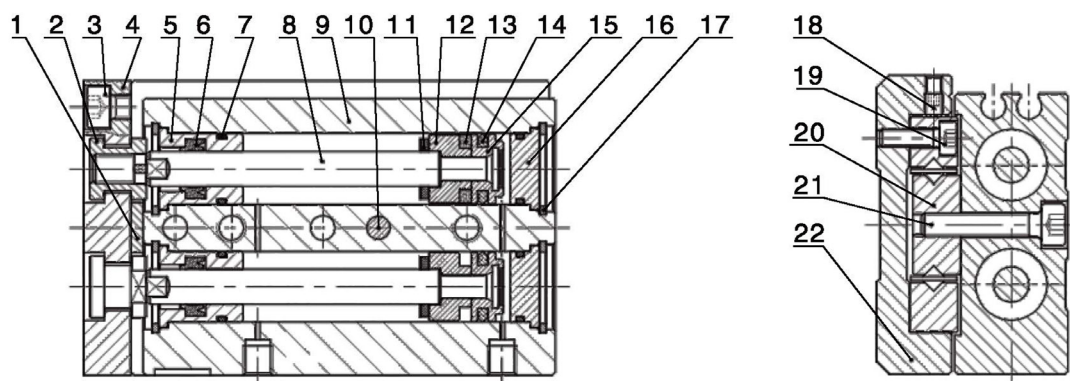
MST	СЕРІЯ	
12	РОЗМІР: 6 8 12 16 20 25	ПНЕВМАТИЧНІ СИМВОЛИ: CD39
40	ХІД: (Див. таблицю стандартних ходів)	

ПНЕВМАТИЧНІ СИМВОЛИ

Пневматичні символи, зазначені в КОДУВАННІ, наведені нижче.



Пневматичні мініслайдери Серія MST - конструкція



ПЕРЕЛІК КОМПОНЕНТІВ			
ДЕТАЛІ	МАТЕРІАЛИ	ДЕТАЛІ	МАТЕРІАЛИ
1 - Ущільнення для гальмування	TPU	12 - Місце під магніт	Алюмінієвий сплав
2 - Кріпильний гвинт	Неіржавна сталь	13 - Вбудований магніт	RbFeB
3 - Гвинт з внутрішнім шестигранником	Вуглецева сталь	14 - Ущільнення поршня	NBR
4 - Фіксуєча пластина	Алюмінієвий сплав	15 - Поршень	Алюмінієвий сплав
5 - Передня кришка	Алюмінієвий сплав	16 - Задня кришка	Алюмінієвий сплав
6 - Переднє ущільнення	NBR	17 - Стопорне кільце С-подібне	Пружинна сталь
7 - Ущільнююче кільце	NBR	18 - шестигранний гвинт із внутрішнім шестигранником	Вуглецева сталь
8 - Шток поршня	Неіржавна сталь	19 - Гвинт із шестигранною головкою з внутрішнім шестигранником	Вуглецева сталь
9 - Слайдер	Алюмінієвий сплав	20 - Лінійна роликів розсувна напрямна рейка	Збірка
10 - Позиціонуєчий штифт	Неіржавна сталь	21 - Гвинт із внутрішнім шестигранником	Вуглецева сталь
11 - Протиударне ущільнення	TPU	22 - Слайдер	Алюмінієвий сплав

Вага

Одиниця виміру: г

Вага в таблиці нижче - це вага стандартного слайдера.

Хід (мм)	10	20	30	40	50	75	100	125
Мод.								
MST6	73	90	103	146	163	-	-	-
MST8	143	156	178	225	269	-	-	-
MST12	345	350	355	403	470	651	-	-
MST16	542	551	560	623	708	973	1245	1523
MST20	988	995	1002	1111	1226	1617	2081	2482
MST25	1462	1480	1498	1638	1785	2314	2845	3437

Теоретичне зусилля

Одиниця виміру: Н

Мод.	Діаметр поршня (мм)	Діаметр штока (мм)	Дія	Зона тиску (мм ²)	2 бар	3 бар	4 бар	5 бар	6 бар	7 бар
MST6	6	3	прямий хід	57	11	17	23	29	34	40
			зворотний хід	42	8	13	17	21	25	29
MST8	8	4	прямий хід	101	20	30	40	51	61	71
			зворотний хід	75	15	23	30	38	45	53
MST12	12	6	прямий хід	226	45	68	90	113	136	158
			зворотний хід	170	34	51	68	85	102	119
MST16	16	8	прямий хід	402	80	121	161	201	241	281
			зворотний хід	302	60	91	121	151	181	211
MST20	20	10	прямий хід	628	126	188	251	314	377	440
			зворотний хід	471	94	141	188	236	283	330
MST25	25	12	прямий хід	982	194	295	393	491	589	687
			зворотний хід	756	151	227	302	378	454	529

Символ та одиниця виміру

Символ	Опис	Одиниця виміру
A, B, C	Поправочне значення для відстані переміщення до центра мас	мм
a	Прискорення інерції	м/с ²
E	Кінетична енергія	Дж
Ea	Допустима кінетична енергія	Дж
E _{max}	Максимально допустима кінетична енергія	Дж
g	Прискорення сили тяжіння g=9.81	м/с ²
K	Коефіцієнт роботи кріплення	-
L1, L2, L3	Виліт	мм
M _p , M _y , M _g	Динамічний момент	Нм
M _{pmax} , M _{ymax} , M _{gmax}	Максимально допустимий динамічний момент	Нм
M _{po} , M _{yo} , M _{go}	Статичний момент	Нм
M _{pmax} , M _{yomax} , M _{gomax}	Максимально допустимий статичний момент	Нм
Va	Середня швидкість	мм/с
W	Прикладене навантаження	Н
W _{max}	Максимально допустиме прикладене навантаження	Н
B	Коефіцієнт прикладеного навантаження	-

1. Перевірка кінетичної енергії

- 1.1 Розрахувати кінетичну енергію навантаження E (Дж)
 1.2 Розрахувати допустиму кінетичну енергію E_a (Дж)
 1.3 Переконайтеся, що кінетична енергія навантаження не перевищує допустиму кінетичну енергію

$$E = \frac{1}{2} \cdot \frac{W}{g} \cdot \left(\frac{1.4 \cdot V_a}{1000} \right)^2$$

$$E_a = K \cdot E_{max}$$

$$E \leq E_a$$

Максимально допустима кінетична енергія E_{max}, Максимально допустиме прикладене навантаження (W_{max})

Мод.	Кінетична енергія (Дж)	
	Стандарт	Амортизатор
MST6	0,01	-
MST8	0,024	0,048
MST12	0,05	0,1
MST16	0,1	0,2
MST20	0,13	0,26
MST25	0,22	0,44

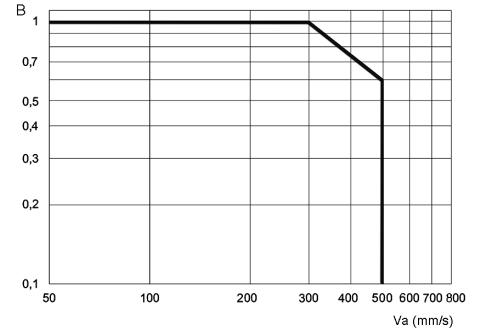
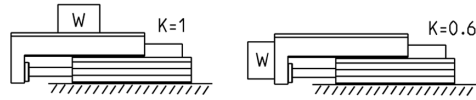
2. Перевірка навантаження

2.1 Розрахувати допустиме прикладене навантаження W_a (Н)
2.2 Переконайтеся, що навантаження (W) не перевищує допустиме прикладене навантаження (W_a)

K = коефіцієнт монтажних робіт
 B = коефіцієнт прикладеного навантаження
 V_a = середня швидкість [мм]

$$W_a = K \cdot B \cdot W_{max}$$

$$W \leq W_a$$



Мод.	Максимально допустиме прикладене навантаження W_{max} (кг)
MST6	4
MST8	8
MST12	15
MST16	30
MST20	40
MST25	70

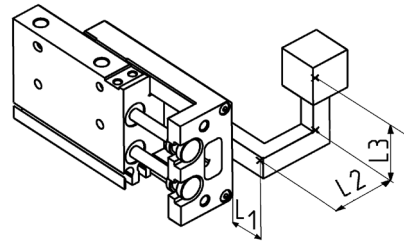
3. Перевірка моменту

$L1, L2, L3$: відстань від центру навантаження до площини кріплення
 A, B, C : значення поправки для відстані до центру моменту

M_p, M_u, M_g : динамічний момент, під час руху слайдера

M_{p0}, M_{u0}, M_{g0} : статичний момент, під час удару з кінцевим ходом

w : вага вантажу [кг]
 g : прискорення сили тяжіння [мм/с²]
 a : прискорення інерції [мм/с²]



Стандарт:

$$a = 1600 \cdot \left(\frac{V_a}{1000} \right)^2$$

Амортизатор:

$$a = 400 \cdot \left(\frac{V_a}{1000} \right)^2$$

3.1 Максимально допустимий момент

Статичний момент: Мротах, Муотах, Мготах

Динамічний момент: Мртах, Муттах, Мгтах

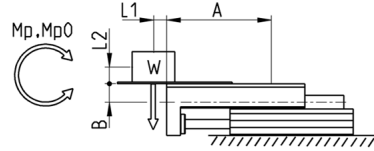
Значення поправки: А, В, С

Мод.	Хід (мм)	Мротах (Нм)	Муотах (Нм)	Мготах (Нм)	Мртах (Нм)	Муттах (Нм)	Мгтах (Нм)	А (мм)	В (мм)	С (мм)
MST6	10	3,3	3,8	2,6	0,7	0,7	0,6	27	7,3	15
MST6	20	3,3	3,8	2,6	0,7	0,7	0,6	42	7,3	15
MST6	30	3,3	3,8	2,6	0,7	0,7	0,6	52	7,3	15
MST6	40	7,2	7,9	3,6	1,3	1,3	0,6	72	7,3	15
MST6	50	12,4	12,7	4,7	1,8	1,8	0,6	87	8,5	20
MST8	10	10,1	9,1	8,8	2,5	2,5	2,0	32	8,5	20
MST8	20	10,1	9,1	8,8	2,6	2,6	2,0	42	8,5	20
MST8	30	10,1	9,1	8,8	2,8	2,8	2,0	57	8,5	20
MST8	40	12,4	10,8	10,1	3,4	3,4	2,3	72	8,5	20
MST8	50	23,6	24,8	13,9	4,4	4,4	2,1	92	8,5	20
MST8	75	32,8	35,3	16,4	4,6	4,6	1,8	132	8,5	20
MST12	10	33	34,3	30,9	7,3	7,3	5,8	48	10	25
MST12	20	33	34,3	30,9	7,6	7,6	5,8	58	10	25
MST12	30	33	34,3	30,9	7,8	7,8	5,8	68	10	25
MST12	40	33	34,3	30,9	8,0	8,0	5,8	78	10	25
MST12	50	53,4	49,6	39,7	9,8	9,8	5,8	88	10	25
MST12	75	78,8	71,9	48,6	14,2	14,2	6,8	125	10	25
MST12	100	78,8	71,9	48,6	14,7	14,7	6,8	160	10	25
MST16	10	33	34,3	30,9	8,8	8,8	7,6	43	11	31
MST16	20	33	34,3	30,9	9,2	9,2	7,6	53	11	31
MST16	30	33	34,3	30,9	9,5	9,5	7,6	63	11	31
MST16	40	33	34,3	30,9	10,0	10,0	7,6	78	11	31
MST16	50	53,4	49,6	39,7	12,2	12,2	7,6	93	11	31
MST16	75	78,8	71,9	48,6	17,6	17,6	8,9	130	11	31
MST16	100	78,8	71,9	48,6	18,2	18,2	8,9	165	11	31
MST16	125	143,7	144,5	53,3	24,8	24,8	7,8	204	11	31
MST20	10	60,1	50,5	72,8	14,5	14,5	15,2	47	16,5	38
MST20	20	60,1	50,5	72,8	15,2	15,2	15,2	57	16,5	38
MST20	30	60,1	50,5	72,8	15,7	15,7	15,2	67	16,5	38
MST20	40	60,1	50,5	72,8	16,3	16,3	15,2	82	16,5	38
MST20	50	60,1	50,5	72,8	16,6	16,6	15,2	92	16,5	38
MST20	75	169,3	154,3	114,4	41,2	41,2	22,0	136	16,5	38
MST20	100	169,3	154,3	114,4	42,8	42,8	22,0	176	16,5	38
MST20	125	169,3	154,3	114,4	43,6	43,6	22,0	205	16,5	38
MST20	150	267,5	286,6	145,6	49,0	49,0	20,5	249	16,5	38
MST25	10	60,1	50,5	72,8	16,3	16,3	17,6	52	20,3	43
MST25	20	60,1	50,5	72,8	17,0	17,0	17,6	62	20,3	43
MST25	30	60,1	50,5	72,8	17,4	17,4	17,6	72	20,3	43
MST25	40	60,1	50,5	72,8	17,8	17,8	17,6	82	20,3	43
MST25	50	60,1	50,5	72,8	18,2	18,2	17,6	96	20,3	43
MST25	75	169,3	154,3	114,4	45,2	45,2	25,3	141	20,3	43
MST25	100	169,3	154,3	114,4	46,2	46,2	25,3	165	20,3	43
MST25	125	169,3	154,3	114,4	48,0	48,0	25,3	210	20,3	43
MST25	150	267,5	286,6	145,6	65,0	65,0	28,3	254	20,3	43

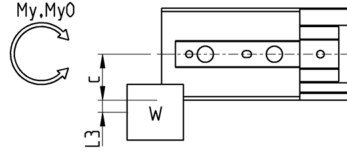
3.2 Перевірка моменту (горизонтальна орієнтація циліндра)

Обчислити дійсний момент: $M_p, M_{p0}, M_y, M_{y0}, M_r, M_{r0}$ (Нм)

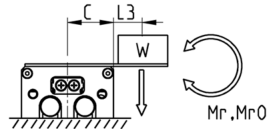
*Перевірка



$$M_p = W \cdot \frac{(L1 + A)}{1000} \quad M_{p0} = W \cdot \frac{(L1 + A)}{1000} + W \cdot \frac{a}{g} \cdot \frac{(L2 + B)}{1000}$$



$$M_{y0} = W \cdot \frac{a}{g} \cdot \frac{(L3 + C)}{1000} \quad M_y = 0$$



$$M_r = W \cdot \frac{(L3 + C)}{1000} \quad M_{r0} = W \cdot \frac{a}{g} \cdot \frac{(L3 + C)}{1000}$$

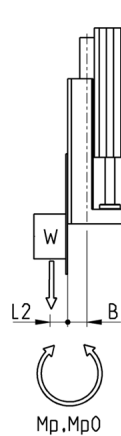
$$\frac{M_p}{M_{p,max}} + \frac{M_y}{M_{y,max}} + \frac{M_r}{M_{r,max}} \leq 1$$

$$\frac{M_{p0}}{M_{p0,max}} + \frac{M_{y0}}{M_{y0,max}} + \frac{M_{r0}}{M_{r0,max}} \leq 1$$

3.3 Перевірка моменту (вертикальна орієнтація циліндра)

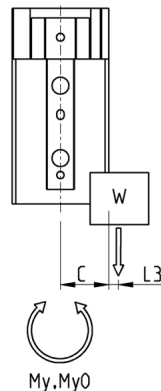
Обчислити дійсний момент: $M_p, M_{p0}, M_y, M_{y0}, M_r, M_{r0}$ (Нм)

*Перевірка



$$M_p = W \cdot \frac{(L2 + B)}{1000}$$

$$M_{p0} = W \cdot \frac{(L2 + B)}{1000} + W \cdot \frac{a}{g} \cdot \frac{(L2 + B)}{1000}$$



$$M_y = W \cdot \frac{(L3 + C)}{1000}$$

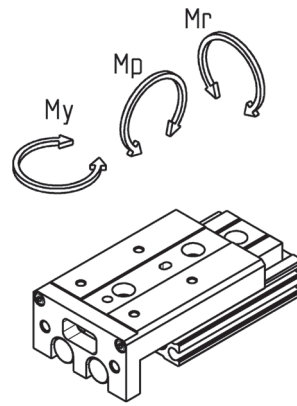
$$M_{y0} = W \cdot \frac{(L3 + C)}{1000} + W \cdot \frac{a}{g} \cdot \frac{(L3 + C)}{1000}$$

$$\frac{M_p}{M_{p,max}} + \frac{M_y}{M_{y,max}} \leq 1$$

$$\frac{M_{p0}}{M_{p0,max}} + \frac{M_{y0}}{M_{y0,max}} \leq 1$$

4. Графіки відхилень

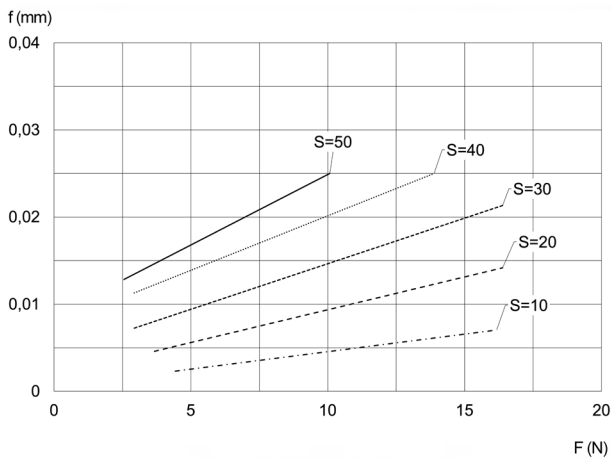
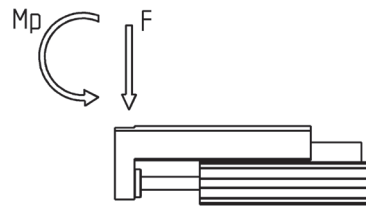
Нижче наведені графіки відхилення, розділені відповідно до типу моменту, що генерується навантаженням. Знаючи величину навантаження і модель слайдера, перевірте, чи відповідає відхилення необхідному застосуванню.



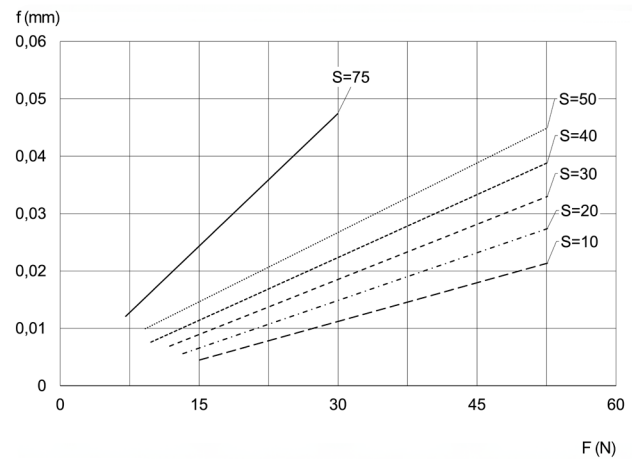
4.1 Графіки відхилення залежно від прикладеного моменту M_p

Графік відхилення (стрілка), коли навантаження діє на ділянку, позначену стрілкою, при повному ході мініслайдера. У цій ситуації навантаження створює момент M_p .

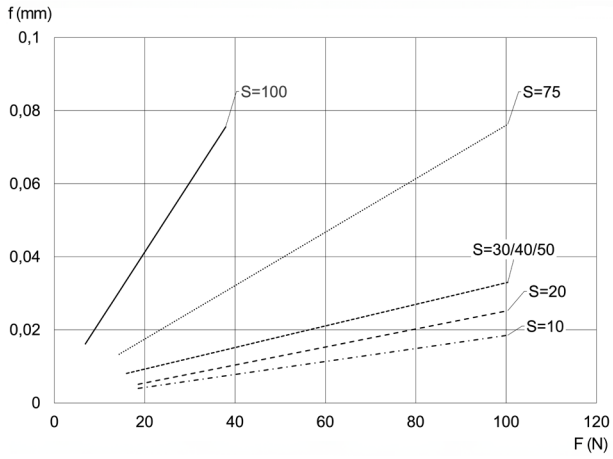
f = відхилення [мм]
 s = хід [мм]



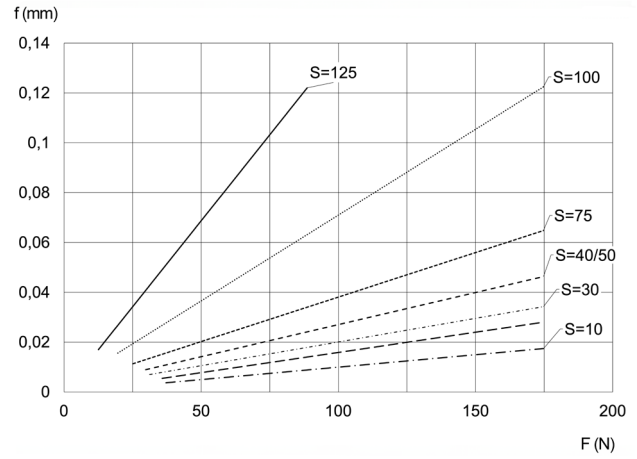
MST6



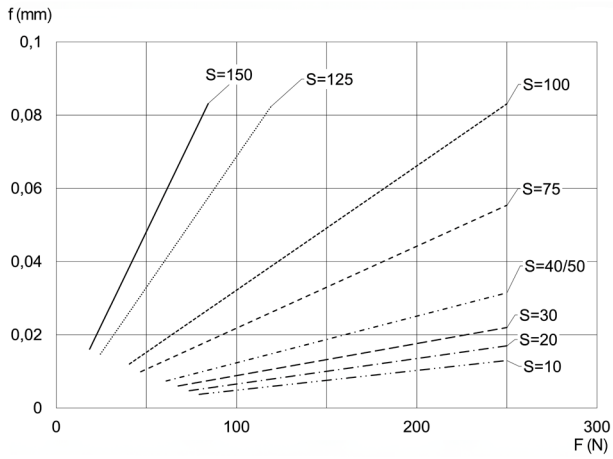
MST8



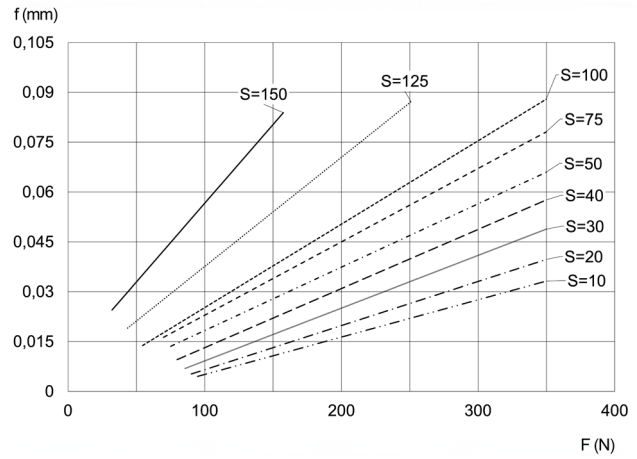
MST12



MST16



MST20

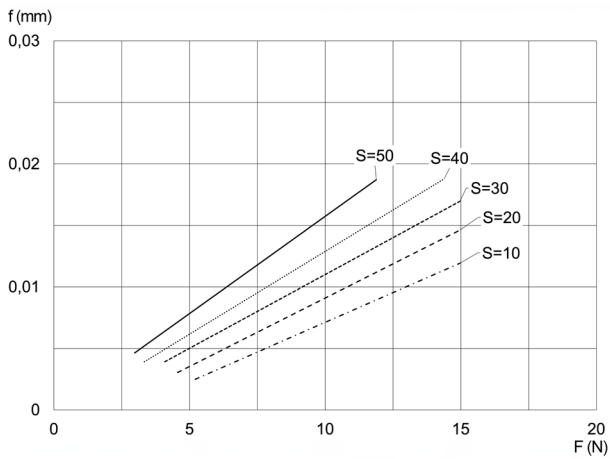
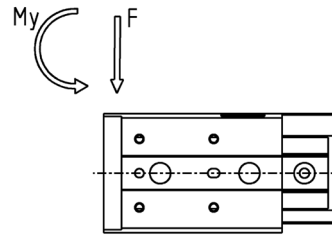


MST25

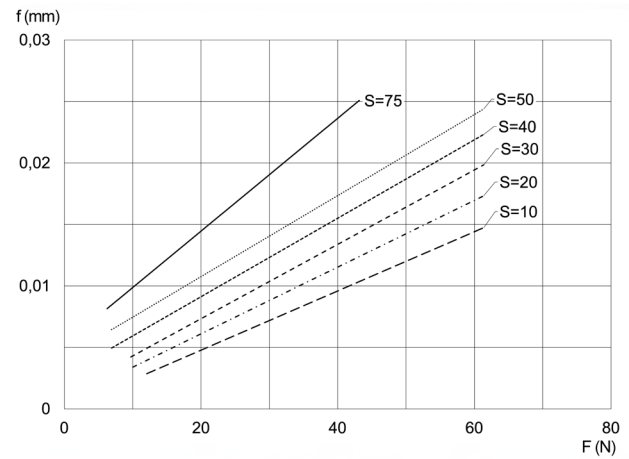
4.2 Графіки відхилення залежно від прикладеного моменту M_y

Графік відхилення (стрілка), коли навантаження діє на ділянку, позначену стрілкою, при повному ході мініслайдера. У цій ситуації навантаження створює момент M_y .

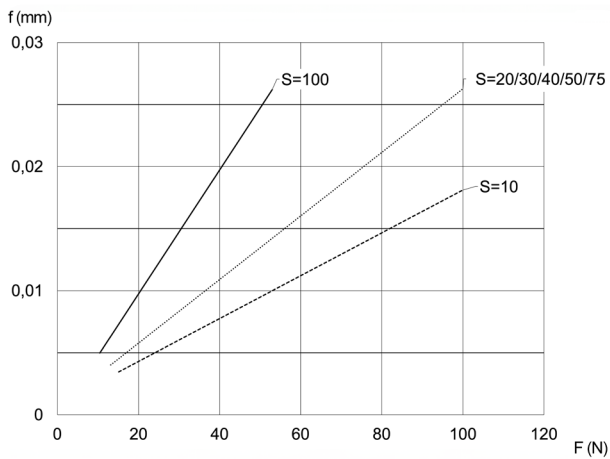
f = відхилення [мм]
 s = хід [мм]



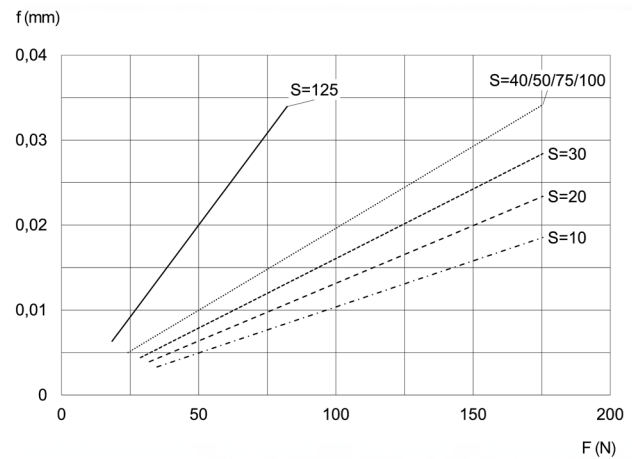
MST6



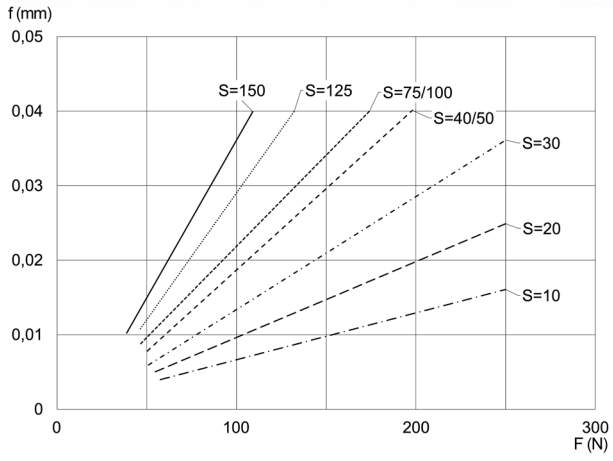
MST8



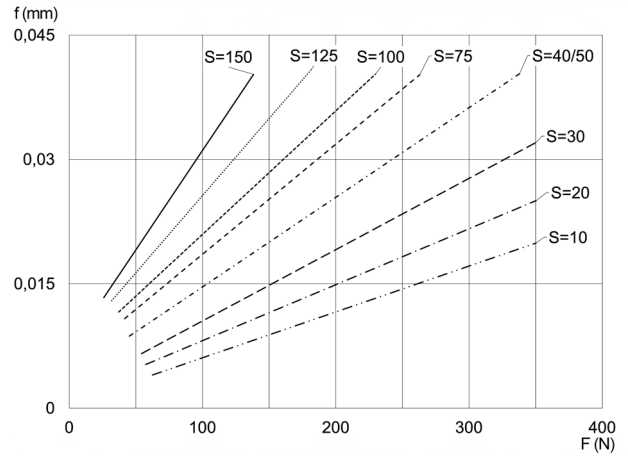
MST12



MST16



MST20

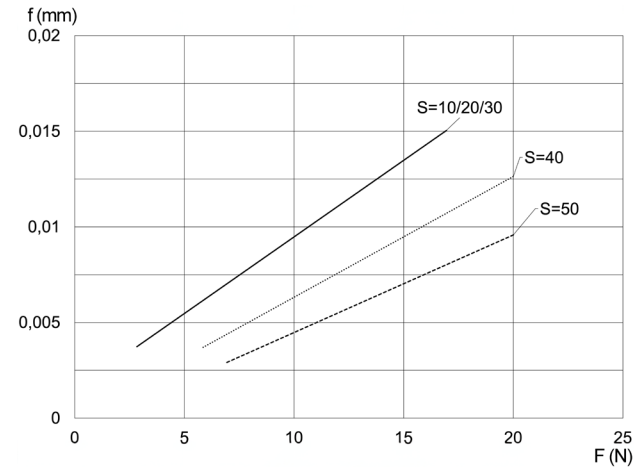
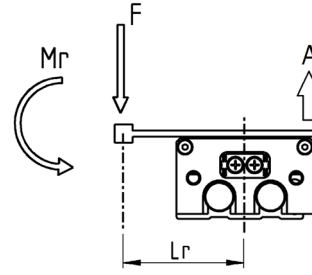


MST25

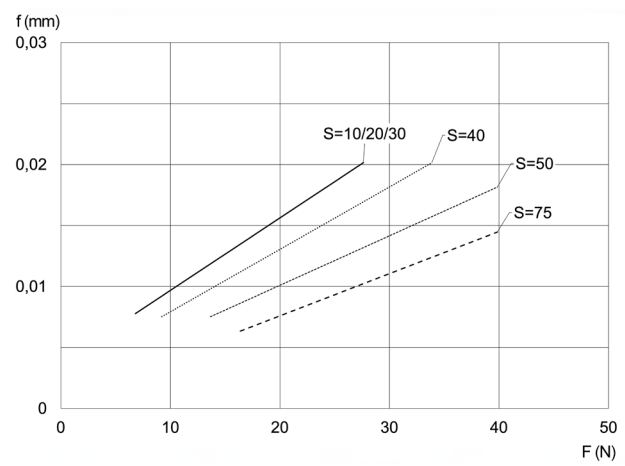
4.3 Графіки відхилення залежно від прикладеного моменту M_r

Графік відхилення (стрілка), коли навантаження діє на ділянку, позначену стрілкою, при повному ході мініслайдера.
У цій ситуації навантаження створює момент M_r .

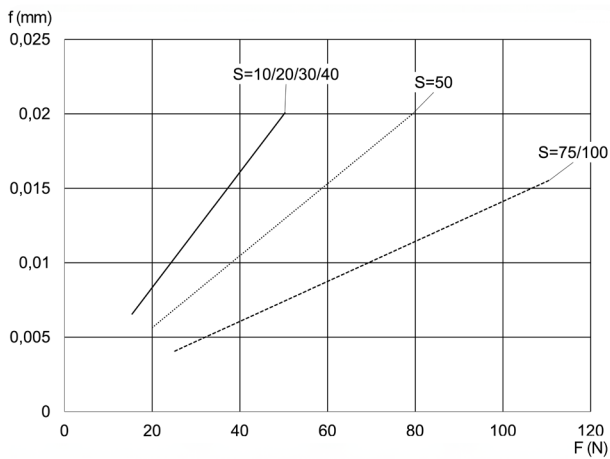
f = відхилення [мм]
 s = хід [мм]



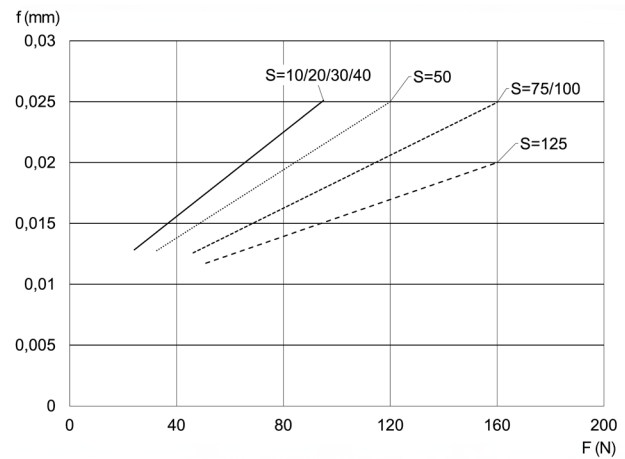
MST6



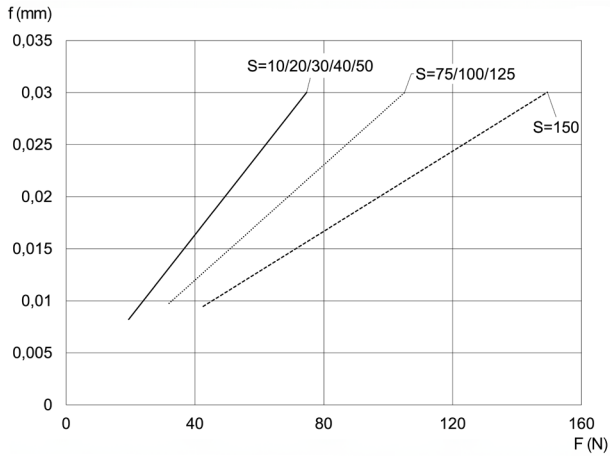
MST8



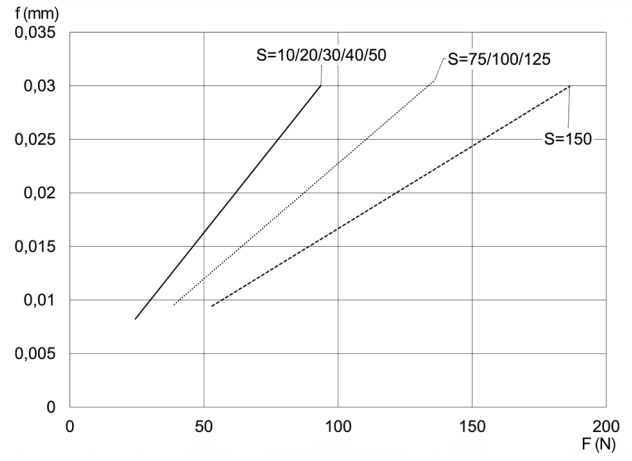
MST12



MST16

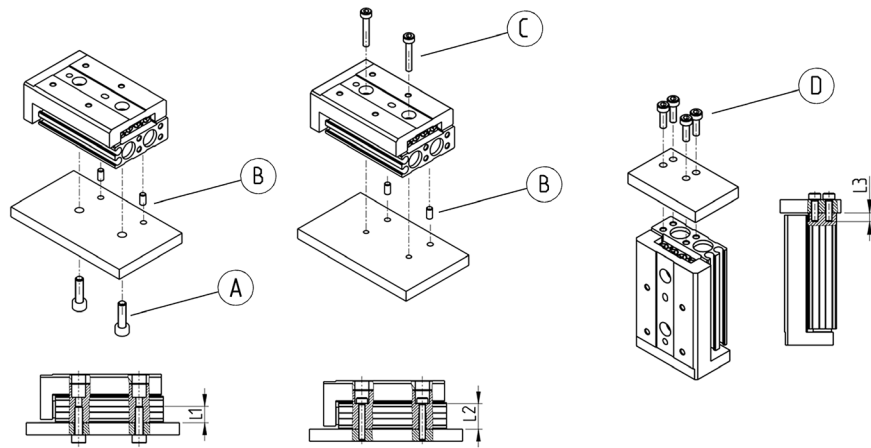


MST20



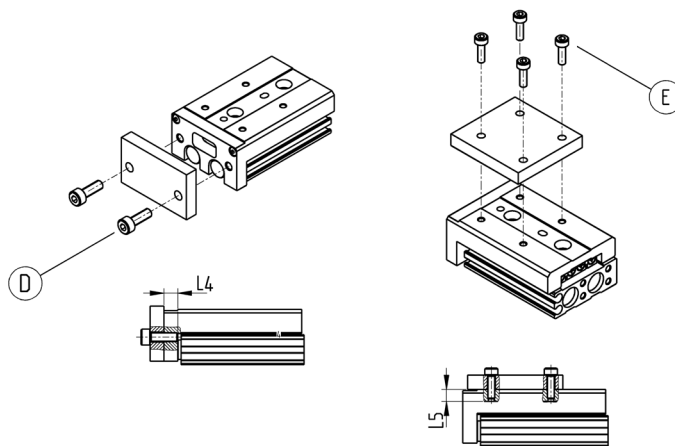
MST25

Приклади збірки слайдера



Мод.	A	B	C	D	L1 (мм)	L2 (мм)	L3 (мм)
MST6	M4	Ø3	M3	M2,5	8	10,8	3,5
MST8	M4	Ø3	M3	M3	8	12,5	4
MST12	M5	Ø4	M4	M4	10	18	6
MST16	M6	Ø5	M5	M5	12	23,5	7
MST20	M6	Ø5	M5	M5	12	28,5	8
MST25	M8	Ø6	M6	M6	16	34,5	10

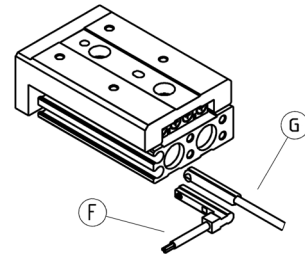
Приклади для прикладеного навантаження



Мод.	D	E	L4 (мм)	L5 (мм)
MST6	M3	M3	5	4
MST8	M4	M3	6	4,5
MST12	M5	M4	8	5,5
MST16	M6	M5	10	7,5
MST20	M6	M5	13	9,5
MST25	M8	M6	15	13

Приклад монтажу: датчики

Серія CSD

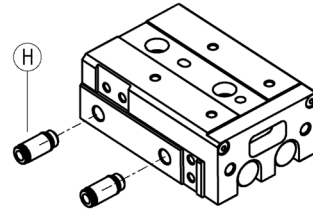


Мод.

F = CSD-H-334
CSD-H-364

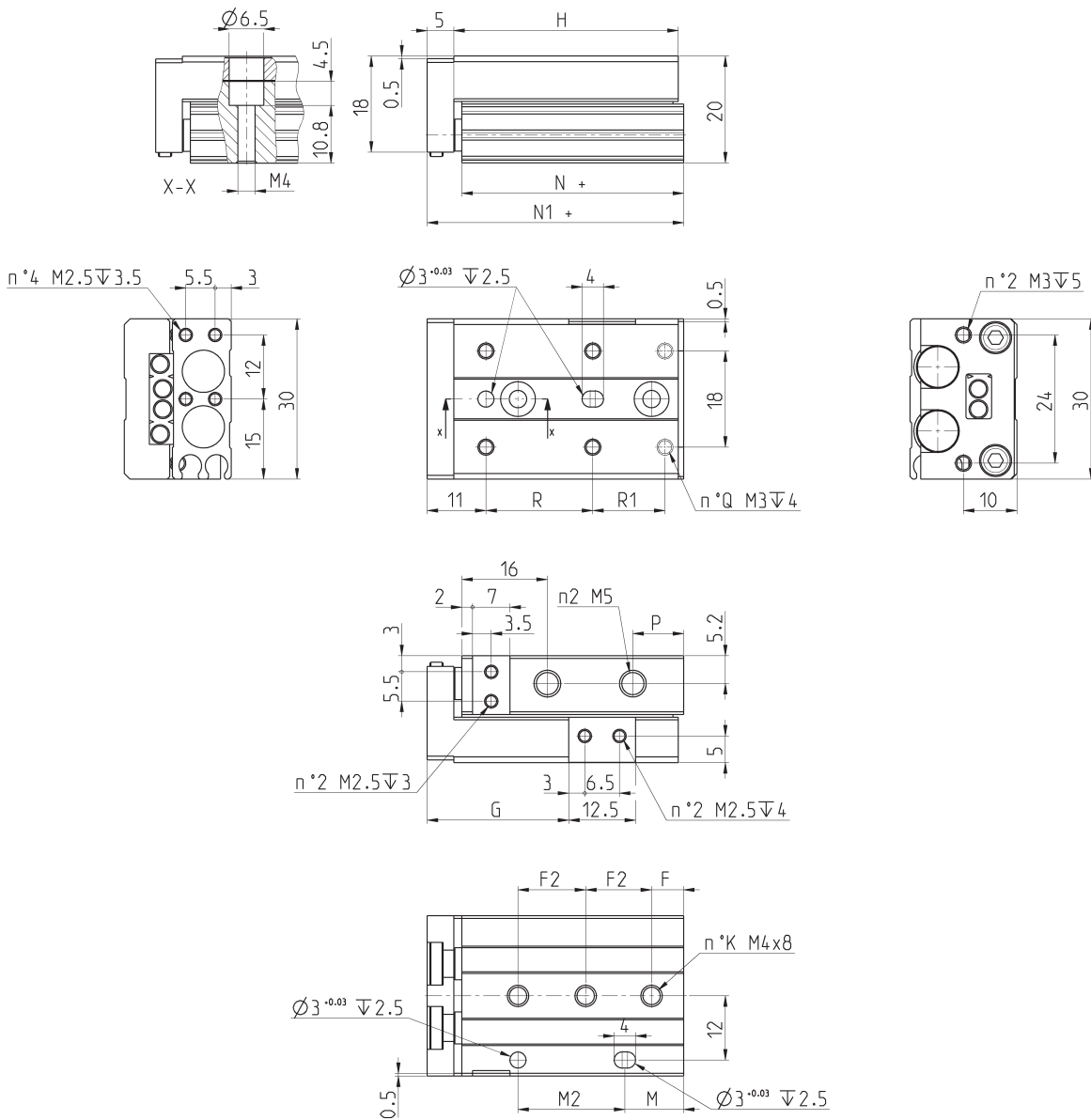
G = CSD-D-334
CSD-D-364

Порти подачі повітря



Мод.	H
MST6	M5
MST8	M5
MST12	M5
MST16	M5
MST20	G1/8
MST25	G1/8

ПНЕВМАТИЧНІ МІНІСЛАЙДЕРИ СЕРІЯ MST

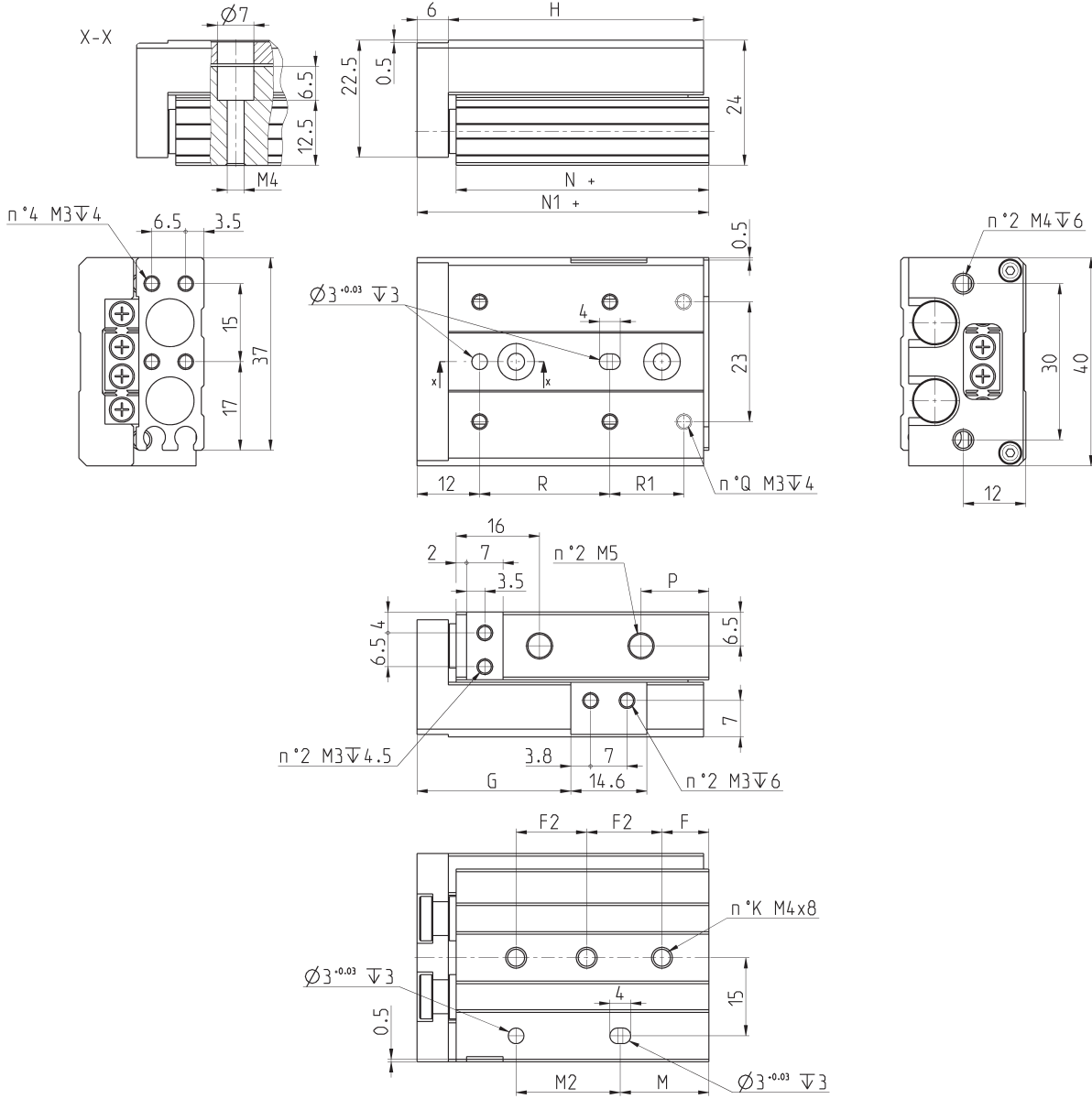


Мод.	M2	M	F	F2	R	G	H	P	N1+	N+	Q	K
MST6-10	20	11	6	25	20	26,5	42	9,5	48	41,5	4	2
MST6-20	20	21	6	35	30	36,5	52	9,5	58	51,5	4	2
MST6-30	20	31	11	20	20	46,5	62	8	68	61,5	6	3
MST6-40	30	43	13	30	28	56,5	84	18	90	83,5	6	3
MST6-50	48	41	17	24	38	66,5	100	24	106	99,5	6	4

Пневматичні мініслайдери Серія MST

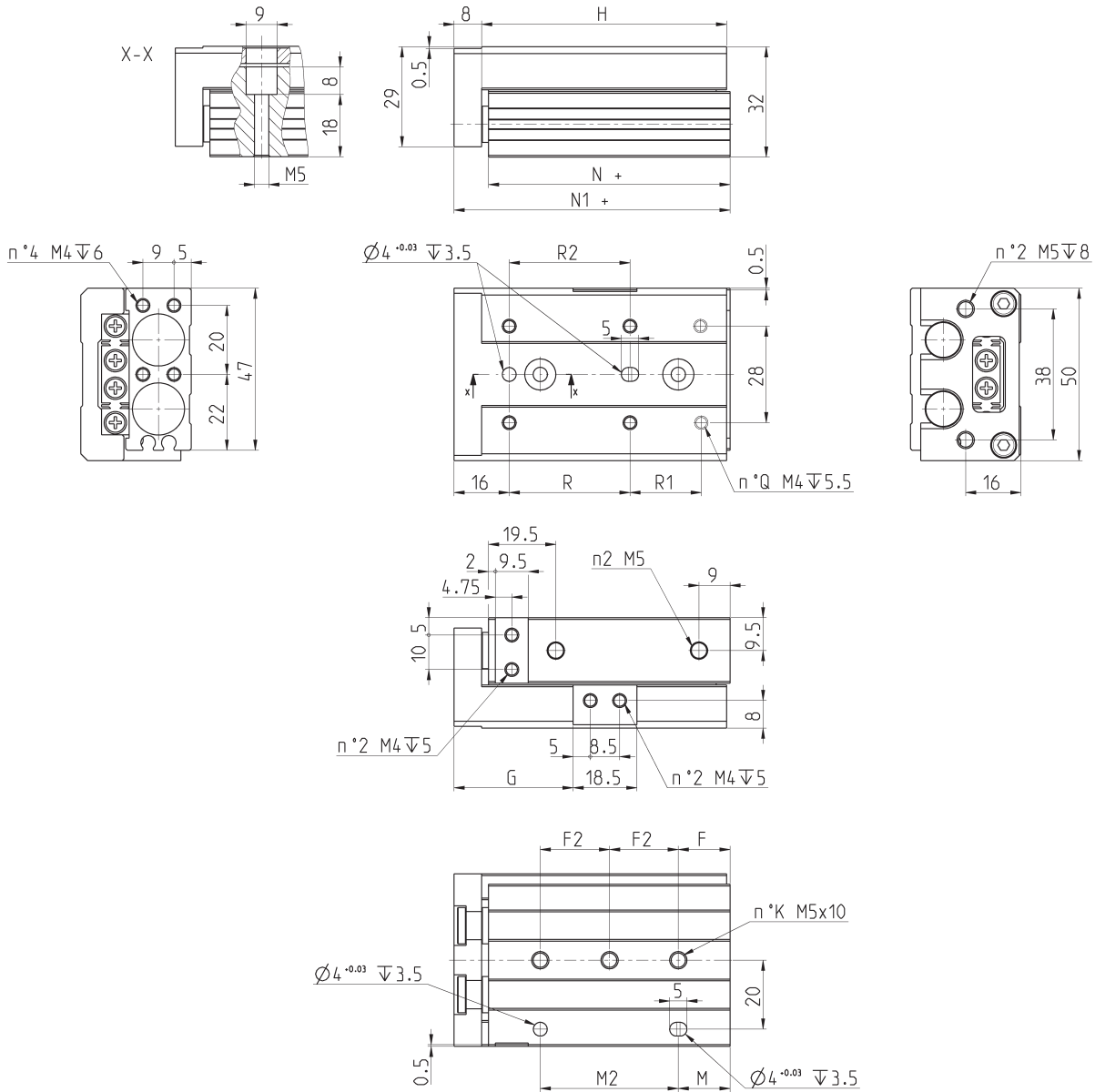


ПНЕВМАТИЧНІ МІНІСЛАЙДЕРИ СЕРІЯ MST



Мод.	M2	M	F	F2	R	G	H	P	N1+	N+	Q	K
MST8-10	20	17	9	28	25	29.5	49	13	56	48,5	4	2
MST8-20	30	12	12	30	25	39.5	54	8	61	53,5	4	2
MST8-30	20	33	13	20	40	49.5	65	8	72	64,5	4	3
MST8-40	28	43	15	28	50	59.5	83	8	90	82,5	4	3
MST8-50	46	43	20	23	38	69.5	101	8	108	100,5	6	4
MST8-75	56	83	27	28	50	94.5	151	8	158	150,5	6	5

Пневматичні мініслайдери Серія MST

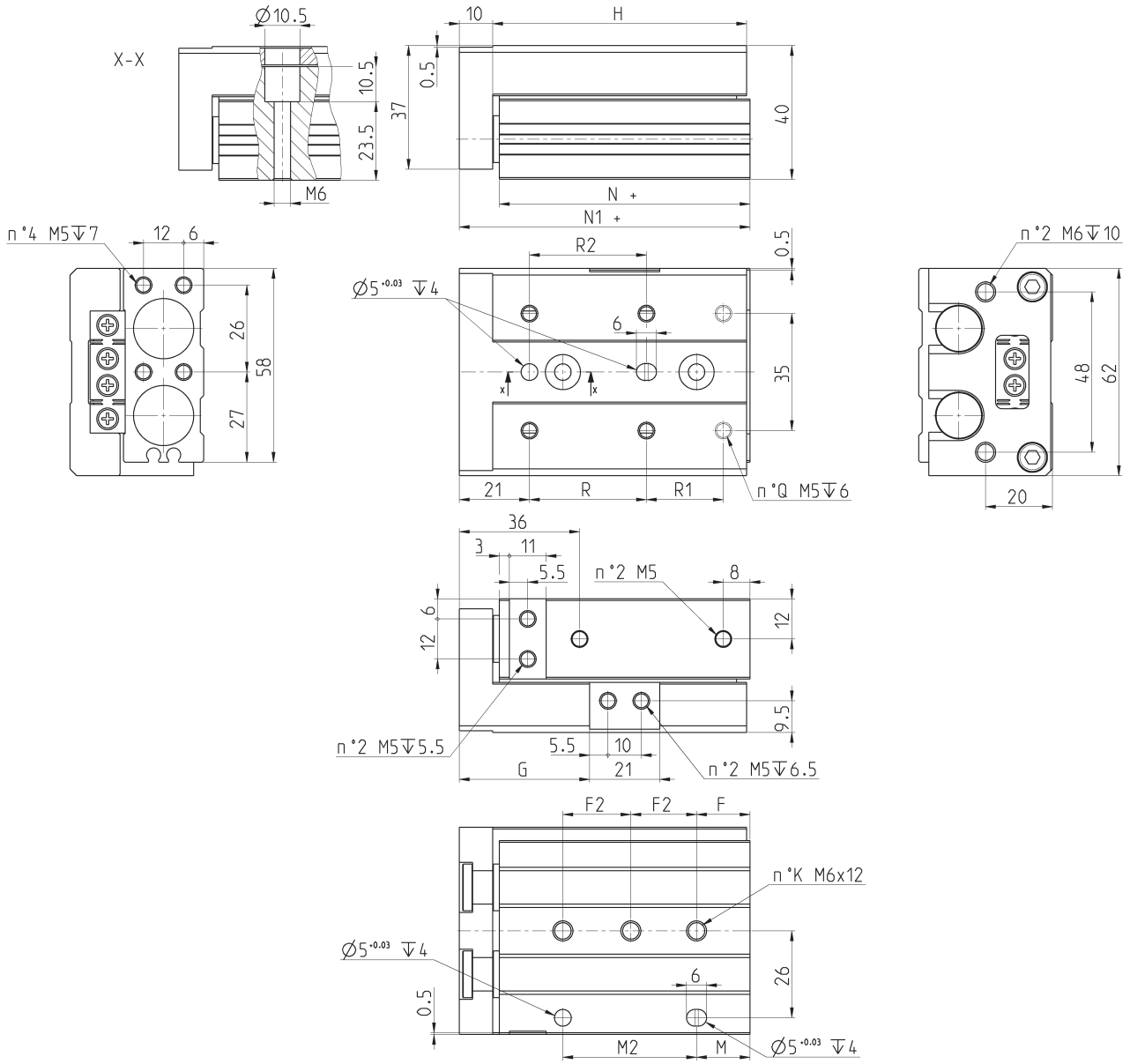


Мод.	M2	M	F	F2	R	G	H	N1+	N+	Q	K
MST12-10	40	15	15	40	35	34,5	71	80	70	4	2
MST12-20	40	15	15	40	35	44,5	71	80	70	4	2
MST12-30	40	15	15	40	35	54,5	71	80	70	4	2
MST12-40	25	42	17	25	50	64,5	83	92	82	4	3
MST12-50	36	51	15	36	35	74,5	103	112	102	6	3
MST12-75	72	61	25	36	55	99,5	149	158	148	6	4
MST12-100	76	111	35	38	65	124,5	203	212	202	6	5

Пневматичні мініслайдери Серія MST

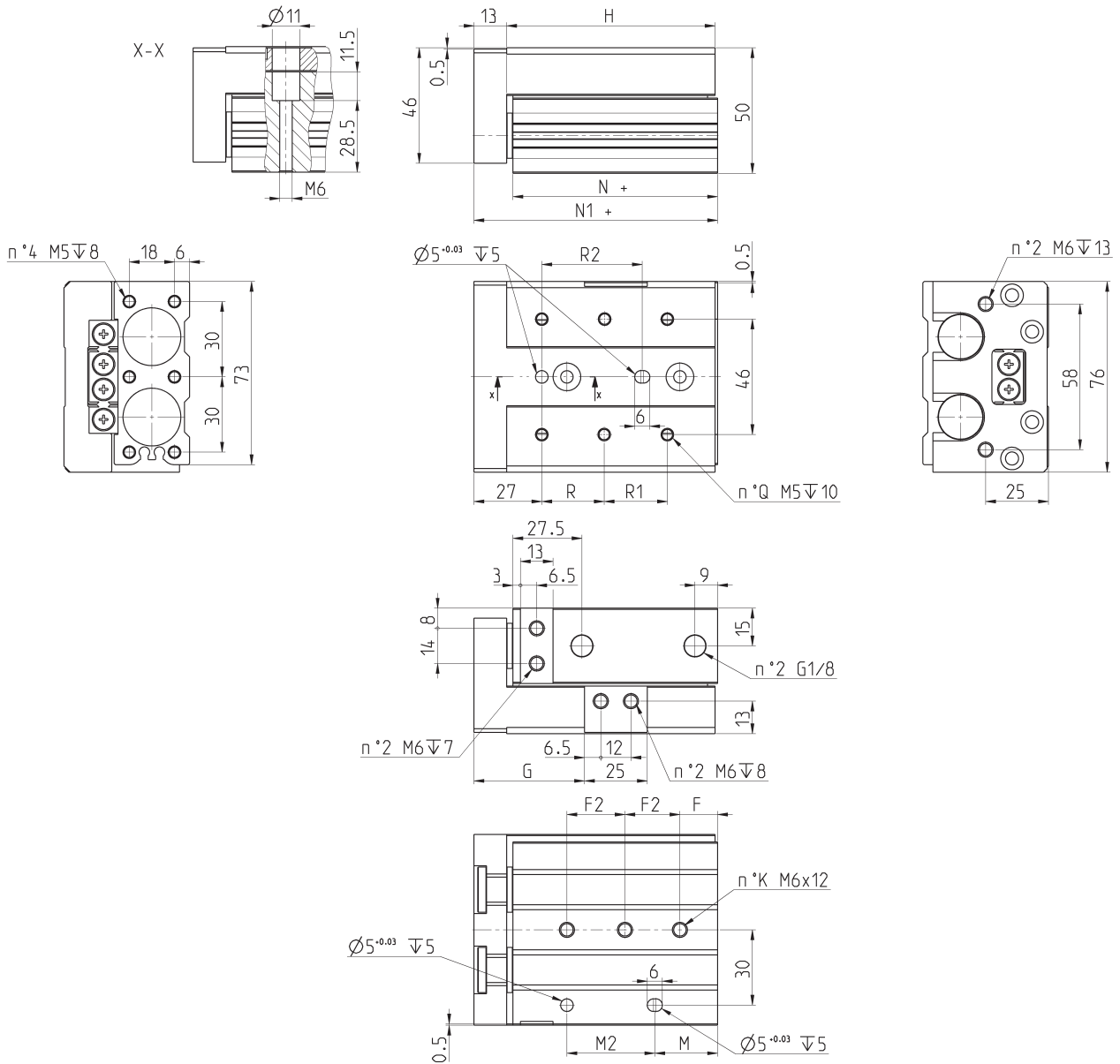


ПНЕВМАТИЧНІ МІНІСЛАЙДЕРИ СЕРІЯ MST



Мод.	M2	M	F	F2	R	G	H	N1+	N+	Q	K
MST16-10	40	16	16	40	35	39	76	87	75	4	2
MST16-20	40	16	16	40	35	49	76	87	75	4	2
MST16-30	40	16	16	40	35	59	76	87	75	4	2
MST16-40	50	16	16	50	40	69	86	97	85	4	3
MST16-50	30	21	21	30	30	79	101	112	100	6	3
MST16-75	70	26	26	35	55	104	151	162	150	6	4
MST16-100	70	109	39	35	65	129	199	210	198	6	5
MST16-125	70	159	19	35	70	154	249	260	248	6	7

Пневматичні мініслайдери Серія MST

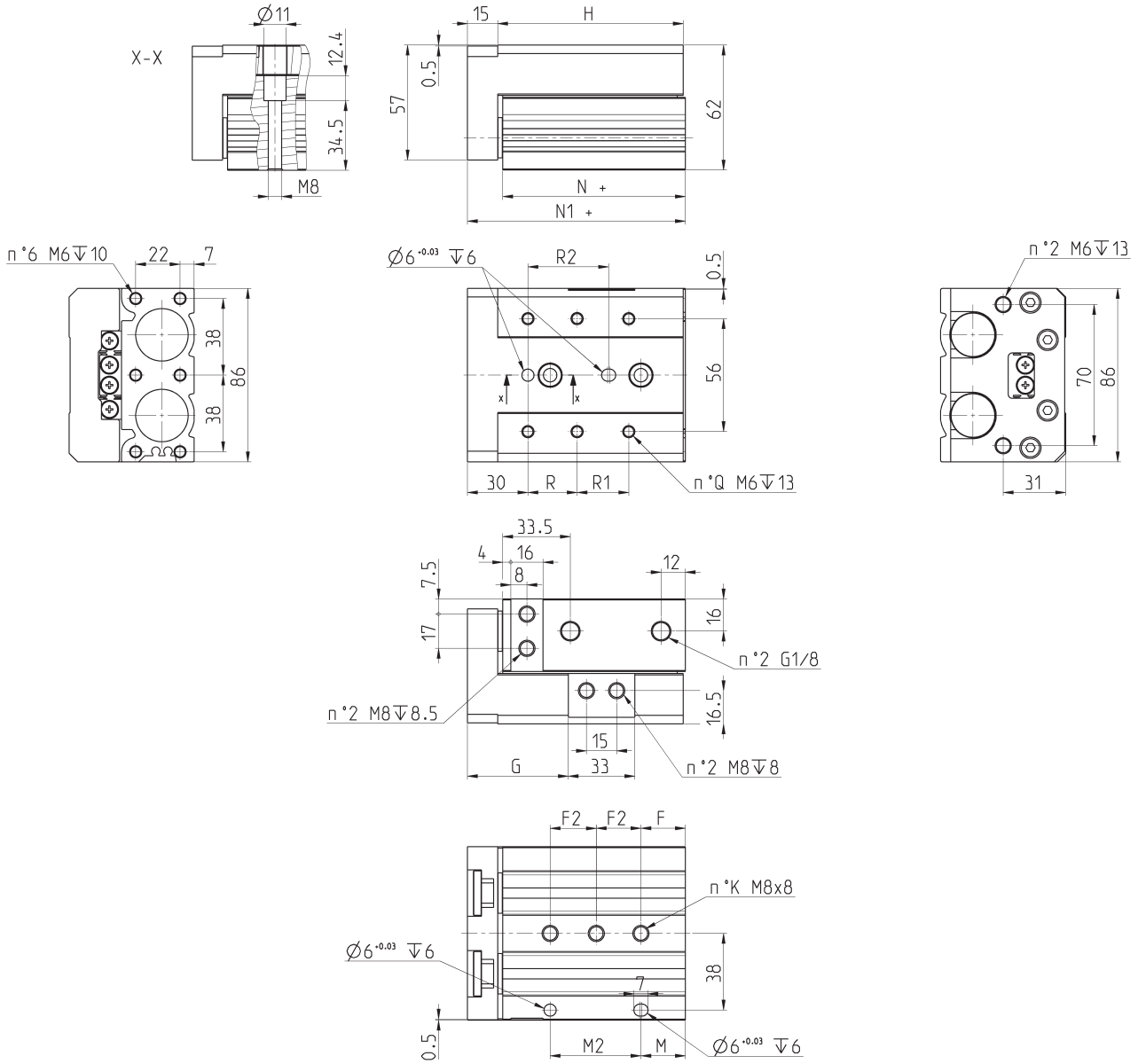


Мод.	M2	M	F	F2	R	R2	G	H	N1+	N+	Q	K
MST20-10	35	25	15	45	50	40	44	83	97	81,5	4	1
MST20-20	35	25	15	45	50	40	54	83	97	81,5	4	1
MST20-30	35	25	15	45	50	40	64	83	97	81,5	4	1
MST20-40	35	35	15	55	60	50	74	93	107	91,5	4	1
MST20-50	35	50	15	35	35	35	84	108	122	106,5	6	2
MST20-75	70	54	19	35	60	60	109	147	161	145,5	6	3
MST20-100	70	107	37	35	70	70	134	200	214	198,5	6	4
MST20-125	76	155	41	38	70	70	159	254	268	252,5	8	5
MST20-150	88	195	19	44	80	80	184	306	320	304,5	8	6

Пневматичні мініслайдери Серія MST

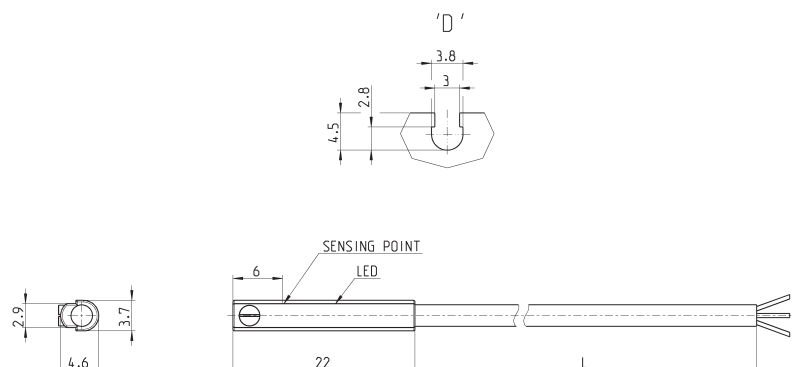


ПНЕВМАТИЧНІ МІНІСЛАЙДЕРИ СЕРІЯ MST



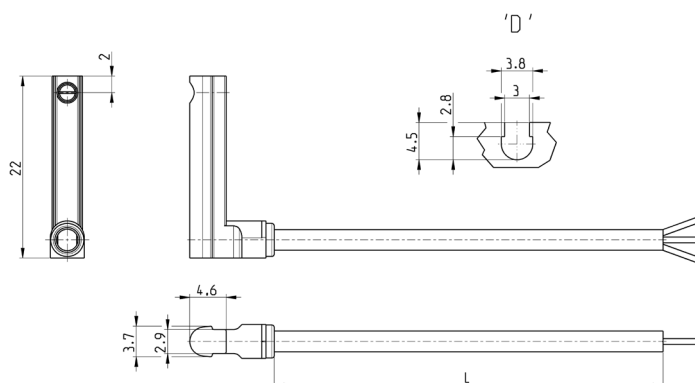
Мод.	M2	M	F	F2	R	R2	G	H	N1+	N+	Q	K
MST25-10	45	22	22	45	50	40	50	92	108	90,5	4	2
MST25-20	45	22	22	45	50	40	60	92	108	90,5	4	2
MST25-30	45	22	22	45	50	40	70	92	108	90,5	4	2
MST25-40	55	22	22	55	60	50	80	102	118	100,5	4	2
MST25-50	35	55	20	35	35	35	90	115	131	113,5	6	3
MST25-75	70	61	26	35	60	60	115	156	172	154,5	6	4
MST25-100	70	102	32	35	70	70	140	197	213	195,5	6	5
MST25-125	76	154	40	38	75	75	165	255	271	253,5	8	6
MST25-150	80	190	30	40	80	80	190	295	311	293,5	8	7

Магнітні датчики положення з 3-провідним кабелем для D-подібної канавки



Мод.	Принцип дії	З'єднання	Напруга	Вихід	Макс. струм	Макс. потужність	Захист	L = довжина кабелю
CSD-D-334	магніторезистивний	3-х провідні	10 ÷ 27 V DC	PNP	200 mA	6W	Від зміни полярності та перенапруги	2 м
CSD-D-334-5	магніторезистивний	3-х провідні	10 ÷ 27 V DC	PNP	200 mA	6W	Від зміни полярності та перенапруги	5 м
CSD-D-374	магніторезистивний	3-х провідні	10 ÷ 27 V DC	NPN	200 mA	6W	Від зміни полярності та перенапруги	2 м
CSD-D-374-5	магніторезистивний	3-х провідні	10 ÷ 27 V DC	NPN	200 mA	6W	Від зміни полярності та перенапруги	5 м

Магнітні датчики положення з 3-провідним кабелем під кутом 90° для D-подібної канавки

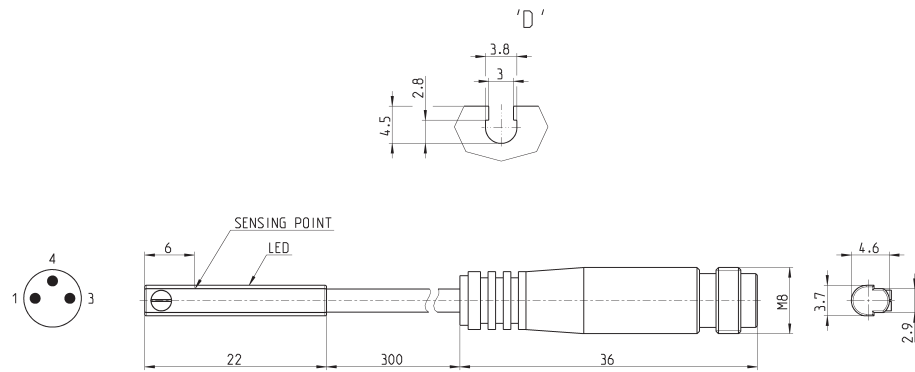


Мод.	Принцип дії	З'єднання	Напруга	Вихід	Макс. струм	Макс. потужність	Захист	L = довжина кабелю
CSD-H-334	магніторезистивний	3-х провідні	10 ÷ 27 V DC	PNP	200 mA	6 W	Від зміни полярності та перенапруги	2 м
CSD-H-334-5	магніторезистивний	3-х провідні	10 ÷ 27 V DC	PNP	200 mA	6 W	Від зміни полярності та перенапруги	5 м
CSD-H-374	магніторезистивний	3-х провідні	10 ÷ 27 V DC	NPN	200 mA	6 W	Від зміни полярності та перенапруги	2 м
CSD-H-374-5	магніторезистивний	3-х провідні	10 ÷ 27 V DC	NPN	200 mA	6 W	Від зміни полярності та перенапруги	5 м

Магнітні датчики положення з прямим роз'ємом M8 3-контактним для D-подібної канавки



Довжина кабелю: 0.3 м

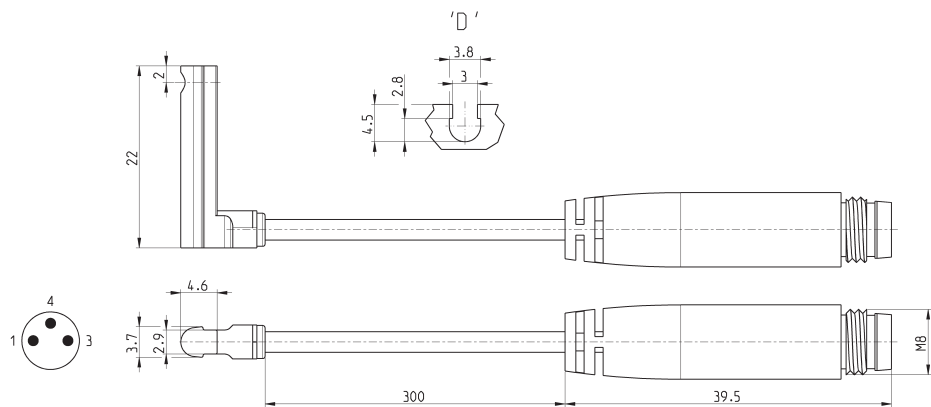


Мод.	Принцип дії	З'єднання	Напруга	Вихід	Макс. струм	Макс. потужність	Захист
CSD-D-364	магніторезистивний	3-х провідні з роз'ємом M8	10 ÷ 27 V DC	PNP	200 mA	6 W	Від зміни полярності та перенапруги
CSD-D-384	магніторезистивний	3-х провідні з роз'ємом M8	10 ÷ 27 V DC	NPN	200 mA	6 W	Від зміни полярності та перенапруги

Магнітні датчики положення з роз'ємом під 90° M8 3-контактним для D-подібної канавки

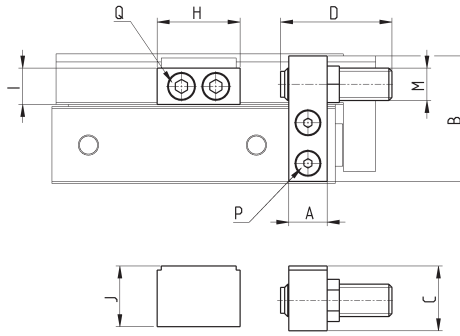


Довжина кабелю: 0.3 м



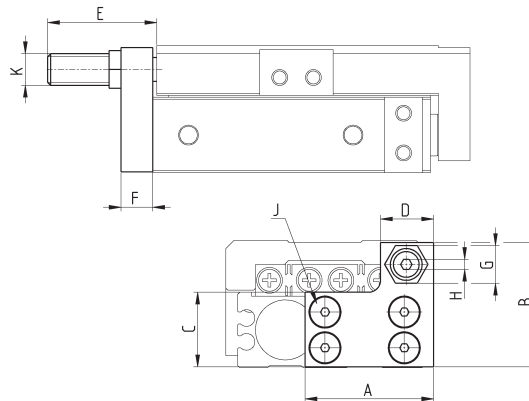
Мод.	Принцип дії	З'єднання	Напруга	Вихід	Макс. струм	Макс. потужність	Захист
CSD-H-364	магніторезистивний	3-х провідні з роз'ємом M8	10 ÷ 27 V DC	PNP	200 mA	6 W	Від зміни полярності та перенапруги
CSD-H-384	магніторезистивний	3-х провідні з роз'ємом M8	10 ÷ 27 V DC	NPN	200 mA	6 W	Від зміни полярності та перенапруги

Гвинт регулювання ходу для прямого ходу



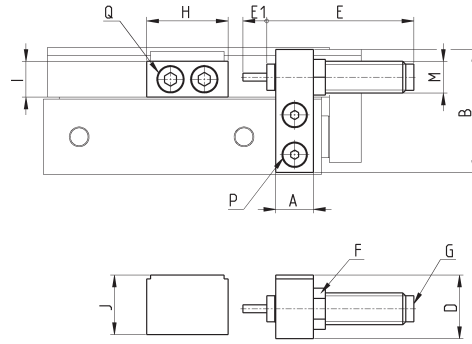
Мод.	Діапазон регулювання ходу (мм)	A	B	C	D	E	F	M	P	H	I	J	Q
SR-6F	10	7	19	10,5	22,5	8	3	M6x1,0	M2,5 довжина 10	12,5	6,5	10,5	M2,5 довжина 10
SR-8F	10	7	23	15,5	27,5	11	4	M8x1,0	M2,5 довжина 16	16,6	7	15,5	M2,5 довжина 16
SR-12F	10	9,5	31	16	27,5	11	4	M8x1,0	M2,5 довжина 14	20,5	9	15	M2,5 довжина 14
SR-16F	10	11	37	19	30,5	12,7	5	M10x1,0	M2,5 довжина 18	23	11	18,5	M2,5 довжина 18
SR-20F	10	13	47	26	34	19	6	M14x1,5	M2,5 довжина 25	27	12	25,5	M2,5 довжина 25
SR-25F	10	16	54	24	34	19	6	M14x1,5	M2,5 довжина 20	23	17	23	M2,5 довжина 20

Гвинт регулювання ходу для зворотного ходу



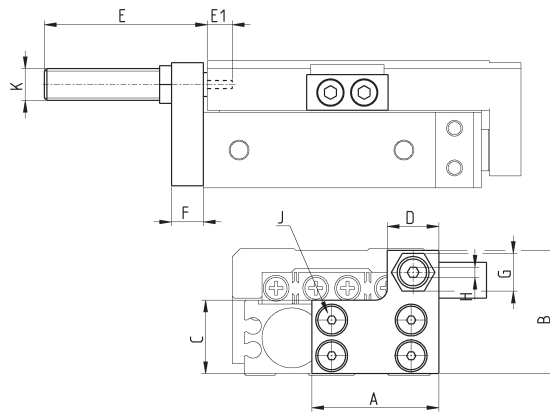
Мод.	Діапазон регулювання ходу (мм)	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K
SR-6R	10	18	19	11,2	8	22,5	6	8	3	M2,5 довжина 6	M6x1,0
SR-8R	10	25	23,2	13,2	15	27,5	8	11	4	M3 довжина 8	M8x1,0
SR-12R	10	32	31	18,5	13	27,5	8	11	4	M4 довжина 8	M8x1,0
SR-16R	10	39	38	23	17	30,5	10	12,7	5	M5 довжина 10	M10x1,0
SR-20R	10	48	48	29	20,5	34	12	19	6	M5 довжина 12	M14x1,5
SR-25R	10	51	53,3	34	25	34	15	19	6	M6 довжина 16	M14x1,5

Гвинт амортизатора для прямого ходу



Мод.	A	B	C	D	E	E1	F	M	P	H	I	J	Q
EA-8F	7	23	14	15.5	38	6	11	M8x1.0	M3 довжина 16	16.6	7	15.5	M3 довжина 16
EA-12F	9.5	31	14.5	16	38	6	11	M8x1.0	M4 довжина 14	20.5	9	15	M4 довжина 14
EA-16F	11	37	17.5	19	43	7	12.7	M10x1.0	M5 довжина 18	23	11	18.5	M5 довжина 18
EA-20F	13	47	23.5	26	76	12	19	M14x1.5	M6 довжина 25	27	12	25.5	M6 довжина 25
EA-25F	16	54	22	84	76	12	19	M14x1.5	M6 довжина 20	33	17	23	M6 довжина 20

Гвинт амортизатора для зворотного ходу



Мод.	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K
EA-8R	25	23.2	13.2	15	38	6	8	11	M3 довжина 8	M8x1.0
EA-12R	32	31	18.5	13	38	6	8	11	M4 довжина 8	M8x1.0
EA-16R	39	38	23	17	43	8	10	12.7	M5 довжина 10	M10x1.0
EA-20R	48	48	29	20.5	76	12	12	19	M5 довжина 12	M14x1.5
EA-25R	51	53.3	34	25	76	12	15	19	M6 довжина 16	M14x1.5