

Трёхпозиционный пневматический захват

MHZL2-16D-X6770
MHZL2-20D-X6770

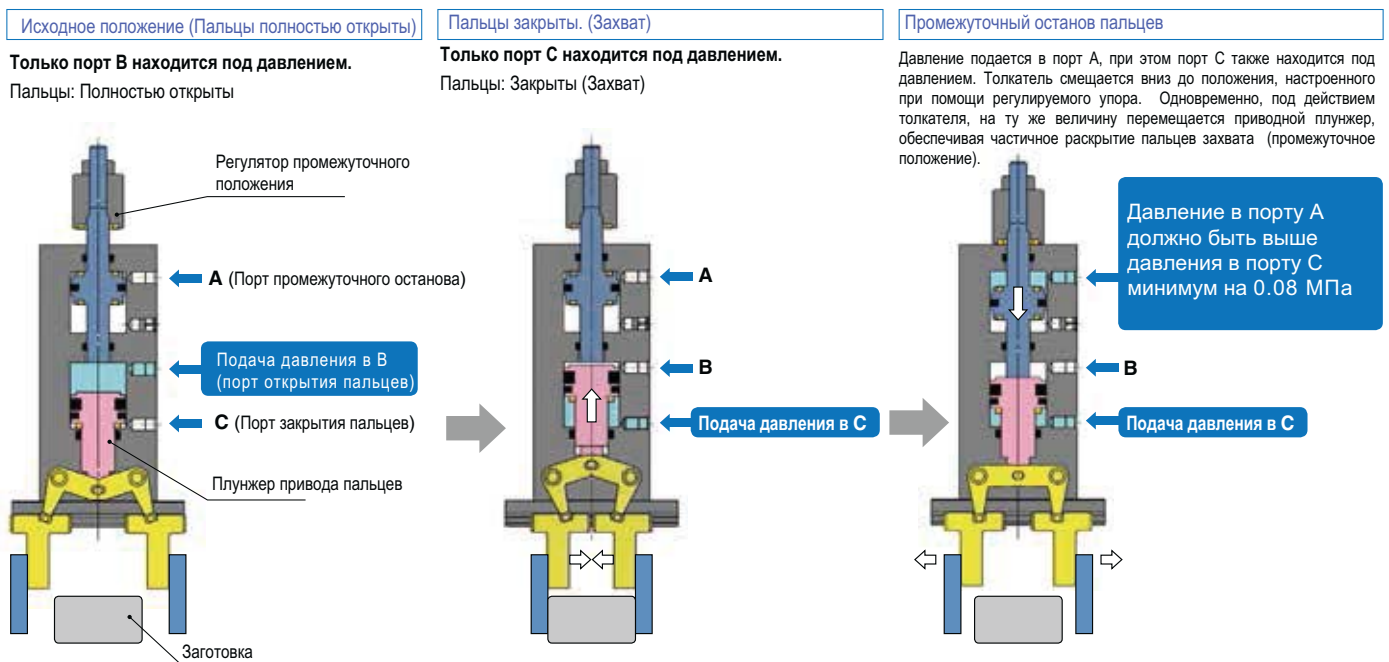
Особенности

- Возможна остановка пальцев захвата в произвольном положении во всем диапазоне рабочего хода
- Рабочий ход $\varnothing 16$: 12 мм
 $\varnothing 20$: 18 мм
- Типоразмер: $\varnothing 16$, $\varnothing 20$ мм
- Возможна установка датчиков положения



Принципы работы

Захват за внешн.поверхность: Промежуточный останов выполняется при раскрытии пальцев захвата



* В дополнение к указанному выше, так же возможны операции захвата за внешнюю поверхность (операция закрытия), захвата за внутреннюю поверхность (операция открытия), и операция захвата за внутреннюю поверхность (операция закрытия). Обратитесь, пожалуйста, в офис SMC за подробной информацией.

Технические характеристики

Диаметр цилиндра		ø16	ø20
Рабочая среда		Сжатый воздух	
Рабочее давление		0.1 ~ 0.7 МПа	
Температура рабочей и окружающей среды		-10 ~ 60°C	
Усилие захвата 0.5 МПа, L = 20 мм	Захват за внешн.	34 Н	42 Н
	Захват за внутр.	45 Н	66 Н
Рабочий ход		12 мм	18 мм
Частота макс. срабатывания		120 циклов в минуту	
Смазка		Не требует смазки	
Вес		205 г	410 г

Номер для заказа

MHZL2 - **20** D - **M9BW** - X6770

Диаметр цилиндра

16	16 мм
20	20 мм

Количество датчиков положения

--	2
S	1
n	n

Датчик положения

--	Без датчика положения (встроен. магнит)
----	---

* Применяемые датчики положения см. в таблице ниже.

Применяемые датчики положения

Тип	Специальная функция	Эл.подкл-е	Световая индикация	Проводка (Выход)	Напряжение нагрузки		Подвод кабеля		Длина эл.кабеля [м]				Разъем на конце кабеля	Тип нагрузки	
					DC	AC	Вертикальный	Осевой	0.5 (-)	1 (M)	3 (L)	5 (Z)			
Электронный датчик положения	—	Залитый кабель	Да	3 провода (NPN)	24 В	5 В, 12 В	—	M9NV	M9N	●	●	●	○	○	Интегральная микросхема
				F8N				—	●	—	●	○	—		
				M9PV				M9P	●	●	●	○	○		
				F8P				—	●	—	●	○	—		
				M9BV				M9B	●	●	●	○	○		
				F8B				—	●	—	●	○	—		
	Индикация диагностики (2-цв.индикация)	Залитый кабель	Да	3 провода (NPN)	24 В	5 В, 12 В	—	M9NWV	M9NW	●	●	●	○	○	Интегральная микросхема
	3 провода (PNP)			M9PWV				M9PW	●	●	●	○	○		
	2 провода			M9BVV				M9BV	●	●	●	○	○		
	3 провода (NPN)			M9NAV*1				M9NA*1	○	○	●	○	○	Интегральная микросхема	
	3 провода (PNP)			M9PAV*1				M9PA*1	○	○	●	○	○		
	2 провода			M9BAV*1				M9BA*1	○	○	●	○	○		

*1 Влагозащищенный датчик положения можно устанавливать на вышеуказанные модели, но SMC не может гарантировать влагозащищенность захвата.

* Обозначение длины эл.кабеля: 0.5 м- (Пример) M9NW * Электронные датчики положения, отмеченные "○" производятся по запросу.

1 м-M (Пример) M9NWM

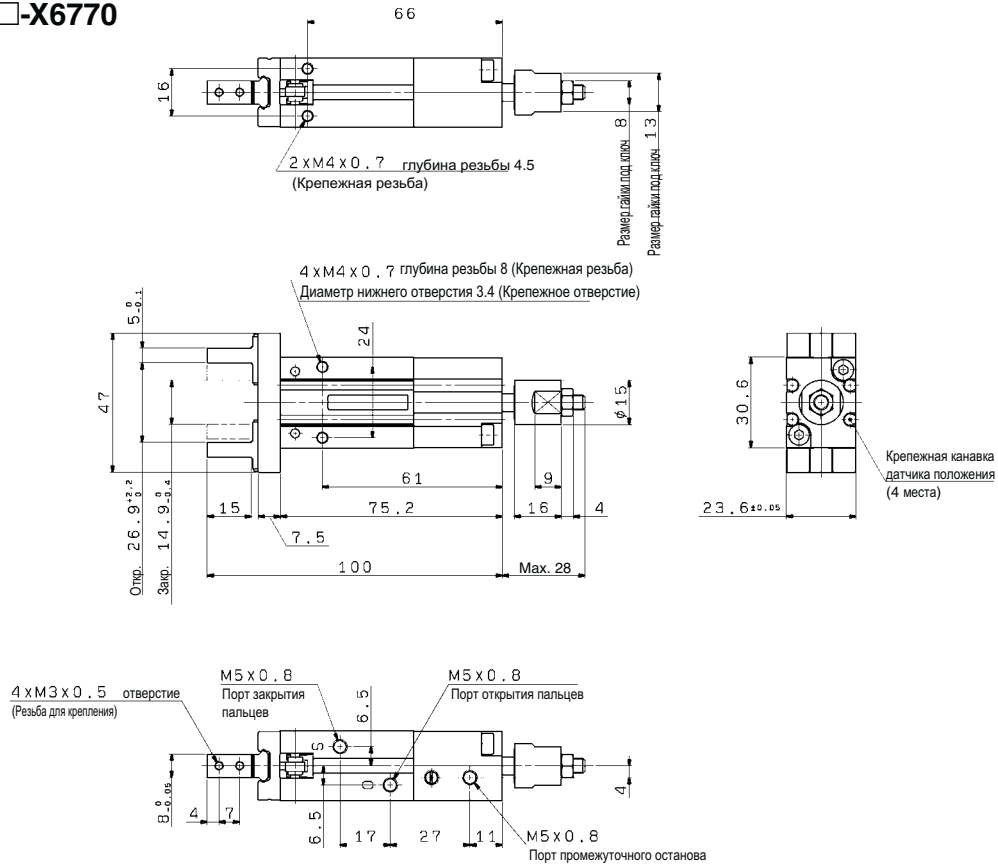
3 м-L (Пример) M9NWL

5 м-Z (Пример) M9NWX

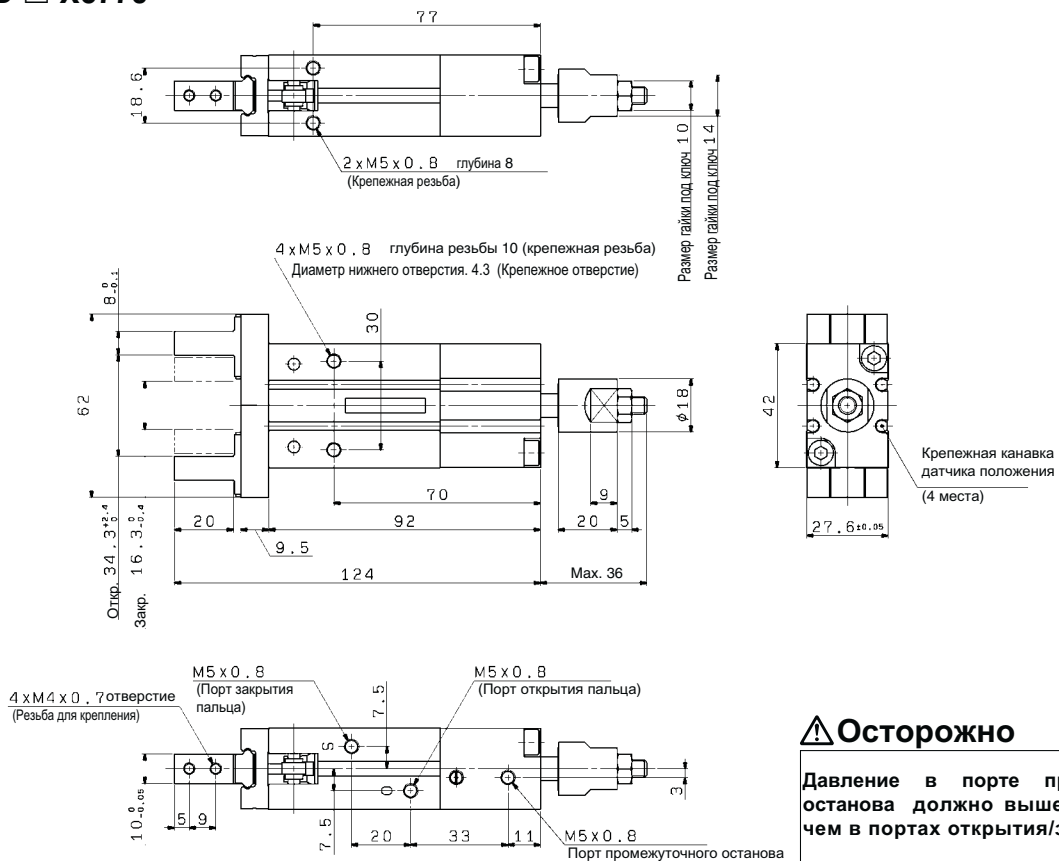
* При использовании датчика с 2-цв.индикацией, запрограммируйте его таким образом, чтобы индикатор загорался красным для определения пневматического захвата в его правильном положении.

Размеры

MHZL2-16D-□-X6770



MHZL2-20D-□-X6770



⚠ Осторожно

Давление в порте промежуточного останова должно быть выше на 0,08 МПа, чем в портах открытия/закрытия.