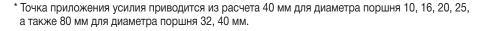
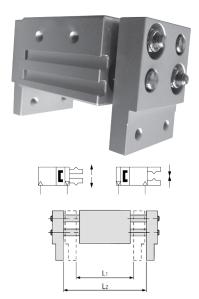
Серия MHL2-XBR01

Ø10~40

Технические характеристики

-							
Диаметр поршня, мм	10	16	20	25	32	40	
Рабочая среда			Сжатый	і воздух			
Принцип действия		Дв	усторонн	его действ	ВИЯ		
Рабочее давление, МПа	0.15~0.6			0.1~0.6			
Температура рабочей среды, °С	-10 ~ 60						
Воспроизводимость, мм			±0).1			
Смазка			Не тре	буется			
Эффективное удерживающее усилие при 0.5 МПа, Н	14	45	74	131	228	396	





Модель	MHL2- 10D	MHL2- 10D1	MHL2- 10D2	MHL2- 16D	MHL2- 16D1	MHL2- 16D2	MHL2- 20D	MHL2- 20D1	MHL2- 20D2	MHL2- 25D	MHL2- 25D1	MHL2- 25D2	MHL2- 32D	MHL2- 32D1	MHL2- 32D2	MHL2- 40D	MHL2- 40D1	MHL2- 40D2
Диаметр поршня, мм		10			16			20			25			32			40	
Макс. частота срабатывания, цикл/мин	60	4	.0	60	4	0	60	4	.0	60	4	0	30	2	0	30	2	0
Длина хода на раскрытие общ. (L1-L2)	20	40	60	30	60	80	40	80	100	50	100	120	70	120	160	100	160	200
Ширина при раскрытии, мм	56	78	96	68	110	130	82	142	162	100	182	200	150	198	242	188	246	286
Ширина при закрытии, мм	76	118	156	98	170	210	122	222	262	150	282	320	220	318	402	288	406	486
Вес, г	280	345	425	585	795	935	1025	1495	1690	1690	2560	2775	2905	3820	4655	5270	6830	7905

^{*} Значения ширины раскрытия/закрытия при удержании заготовки.

Номер для заказа

MHL2-16 D D-XBR01

① ②

① Диаметр поршня

<u> </u>
10 мм
16 мм
20 мм
25 мм
32 мм
40 мм

② Резьба

Обозн.	Тип	Диаметр поршня, мм
	М	Ø10~25
_	Rc	
TN*	NPT	Ø32~40
TF*	G	

3

③ Длина хода на раскрытие, мм

Обозн.	Ø10	Ø16	Ø20	Ø25	Ø32	Ø40
_	20	30	40	50	70	100
1*	40	60	80	100	120	160
2*	60	80	100	120	160	200

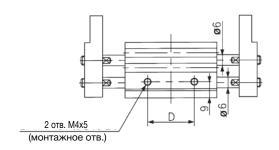
По запросу.

^{**} Датчики положения заказываются отдельно.

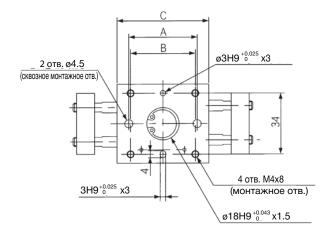
^{***} Ремкомплект поставляется по запросу.

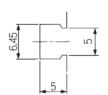
Размеры

MHL2-10D□-XBR01

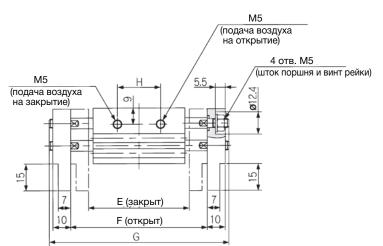


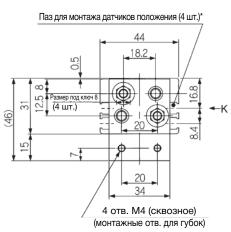






* Размеры паза для установки датчика положения



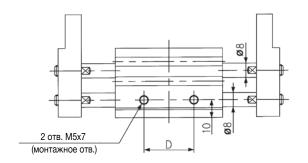


									MM
Модель	Α	В	С	D	Е	F	G	Н	J
MHL2-10D	38	36	51	26	56	76	100	24	80
MHL2-10D1	54	52	67	42	78	118	142	39	108
MHL2-10D2	72	70	85	60	96	156	180	57	146

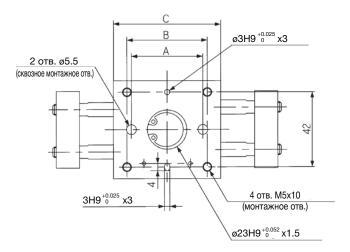
* Значения размера J приводятся при полностью закрытом положении. **Размер D1 отличается от D2 в закрытом положении, поскольку вал выдвигается за плоскость пальца. Размер J отличается от размера G.

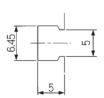
Размеры

MHL2-16D□-XBR01

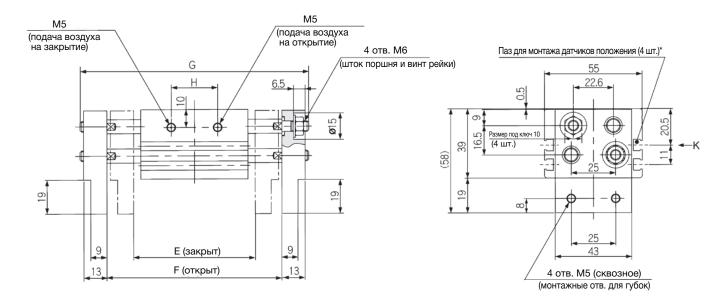








* Размеры паза для установки датчика положения



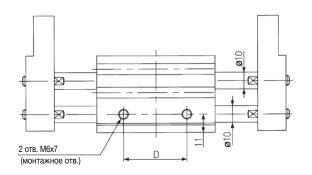
									MM
Модель	Α	В	С	D	Е	F	G	Н	J
MHL2-16D	40	45	60	28	68	98	128	26	98
MHL2-16D1	70	75	90	58	110	170	200	50	152
MHL2-16D2	90	95	110	78	130	210	240	70	192

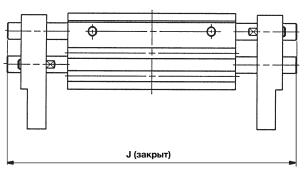
* Значения размера J приводятся при полностью закрытом положении.

**Размер D1 отличается от D2 в закрытом положении, поскольку вал выдвигается за плоскость пальца. Размер J отличается от размера G.

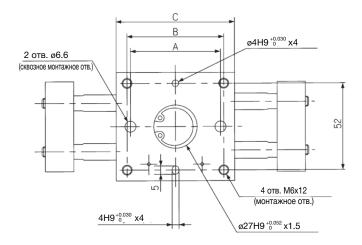
Размеры

MHL2-20D□-XBR01



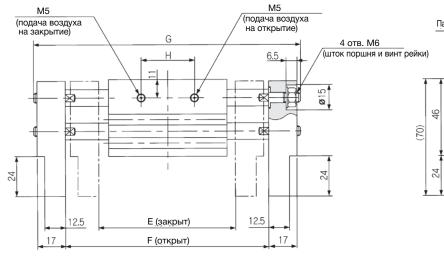


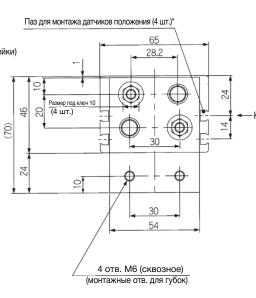
Вид К (пальцы закрыты)





* Размеры паза для установки датчика положения





MM	

									IVIIVI
Модель	Α	В	С	D	Е	F	G	Н	J
MHL2-20D	54	58	71	38	82	122	160	32	120
MHL2-20D1	96	100	113	80	142	222	260	68	195
MHL2-20D2	116	120	133	100	162	262	300	88	235

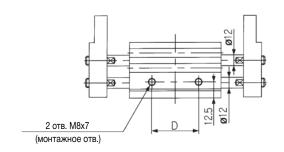
Значения размера Ј приводятся

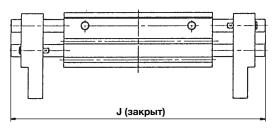
при полностью закрытом положении.

**Размер D1 отличается от D2 в закрытом положении, поскольку вал выдвигается за плоскость пальца. Размер J отличается от размера G.

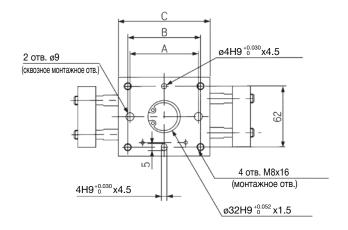
Размеры

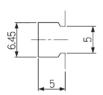
MHL2-25D□-XBR01



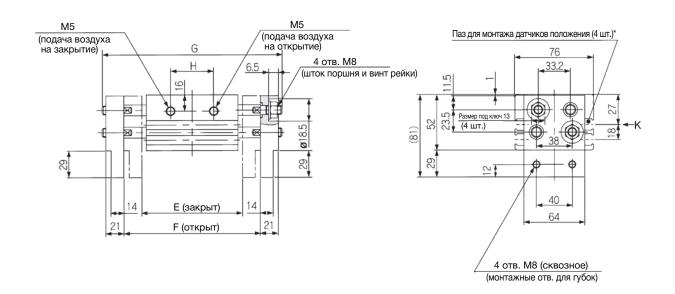


Вид К (пальцы закрыты)





* Размеры паза для установки датчика положения

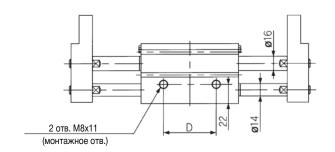


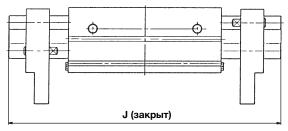
									MM
Модель	Α	В	С	D	Е	F	G	Н	J
MHL2-25D	66	70	88	48	100	150	196	38	146
MHL2-25D1	120	124	142	102	182	282	328	86	244
MHL2-25D2	138	142	160	120	200	320	366	104	282

* Значения размера J приводятся при полностью закрытом положении. **Размер D1 отличается от D2 в закрытом положении, поскольку вал выдвигается за плоскость пальца. Размер J отличается от размера G.

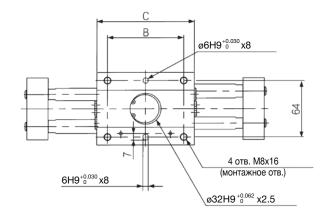
Размеры

MHL2-32D□-XBR01



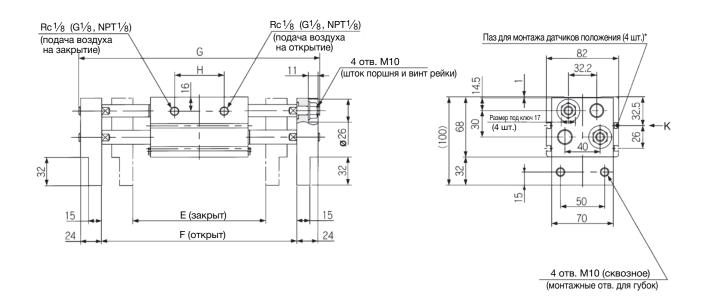


Вид К (пальцы закрыты)





* Размеры паза для установки датчика положения



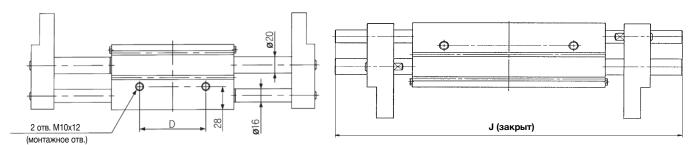
								MM
Модель	В	С	D	Е	F	G	Н	J
MHL2-32D	86	110	60	150	220	272	56	202
MHL2-32D1	134	158	108	198	318	370	104	282
MHL2-32D2	178	202	152	242	402	454	148	366

* Значения размера J приводятся при полностью закрытом положении.

**Размер D1 отличается от D2 в закрытом положении, поскольку вал выдвигается за плоскость пальца. Размер J отличается от размера G.

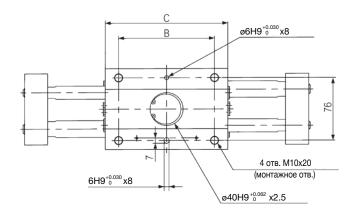
Размеры

MHL2-40D□-XBR01



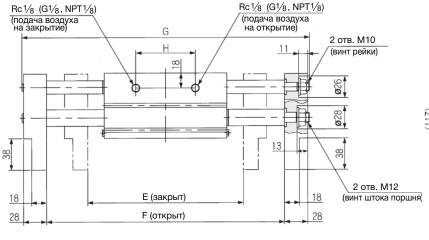
мм

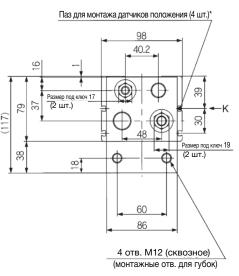
Вид К (пальцы закрыты)





* Размеры паза для установки датчика положения





Модель	В	С	D	Е	F	G	Н	J
MHL2-40D	116	148	80	188	288	348	72	252
MHL2-40D1	174	206	138	246	406	466	130	370
MHL2-40D2	214	246	178	286	486	546	170	450

Значения размера Ј приводятся при полностью закрытом положении. **Размер D1 отличается от D2 в закрытом положении, поскольку вал выдвигается за плоскость пальца. Размер J отличается от размера G.