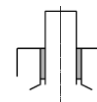
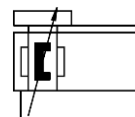


## DGCB-K

### Пневмопривод бесштоковый



#### Описание

- Бесштоковый привод для линейных перемещений
- Пневмопривод имеет компактную конструкцию – длина привода почти равна длине рабочего хода;
- Длина рабочего хода до 1 500 мм;
- Высокий ресурс благодаря регулируемому пневматическому демпфированию

#### Система обозначений

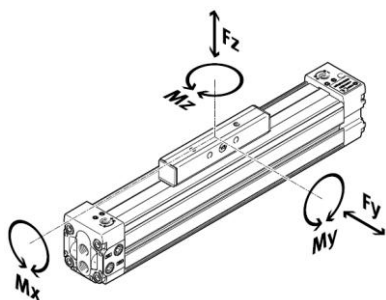
<div>□ - □ - □ - □ - □ - □</div>					
Серия			Опрос положения		
DGCB			A С помощью датчиков		
Тип направляющей			Тип демпфирования		
K Без направляющей, с ползуном			PPV Регулируемое пневматическое		
Диаметр поршня			Рабочий ход (мм)		
25 25 мм			10 10 мм		
32 32 мм			... ...		
40 40 мм			1500 1 500 мм		

**Пример заказа:** серия DGCB, диаметр поршня 32 мм, рабочий ход 500 мм, без направляющей, с опросом положения.  
Код заказа: **DGCB-K-32-500-PPV-A**

#### Технические характеристики

Основные характеристики	DGCB-K-25...	DGCB-K-32...	DGCB-K-40...
Тип	Двустороннего действия		
Рабочая среда	Сжатый воздух по ISO 8573-1:2010 [7:-:-]		
Рабочее давление, МПа	0,2 ... 0,8		
Рабочая температура, °C	-5 ... +60		
Тип направляющей	Без направляющей		
Рабочий ход, мм	10 ... 1 500		
Пневматическое присоединение	G1/8		G1/4
Максимальная скорость, м/с	2		
Положение монтажа	Любое		
Тип демпфирования	Регулируемое пневматическое		
Усилие, Н	DGCB-...-25	DGCB-...-32	DGCB-...-40
Теоретическое усилие при 0,6 МПа	295	483	754

## Нагрузочные характеристики



Допустимые Усилия (Н) и Моменты (Н*м)	DGCB-...-25	DGCB-...-32	DGCB-...-40
Fy макс.	-	-	-
Fz макс.	330	480	800
Mx макс.	1,2	1,9	3,8
My макс.	20	40	60
Mz макс.	3	5	8

**Внимание!** Указанные усилия и моменты приложены к середине ползуна. Эти значения превышать нельзя. Во время движения необходимо учитывать динамические усилия. Особое внимание нужно уделять фазе демпфирования.

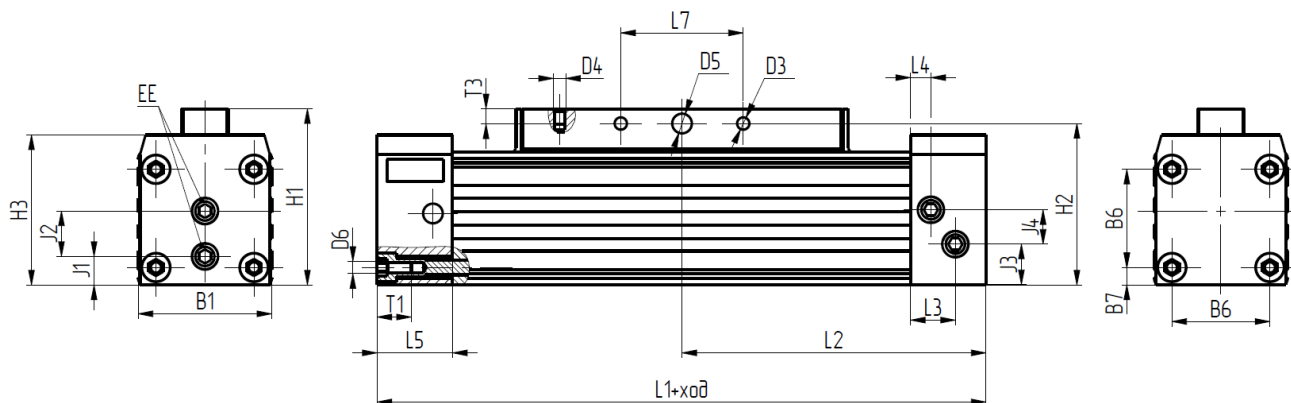
Если привод одновременно нагружен несколькими указанными усилиями и моментами, то кроме соблюдения максимальных значений должны выполняться следующие условия:

$$0,4 \cdot \frac{F_{z1}}{F_{z2}} + \frac{M_{x1}}{M_{x2}} + \frac{M_{y1}}{M_{y2}} + 0,2 \cdot \frac{M_{z1}}{M_{z2}} \leq 1$$

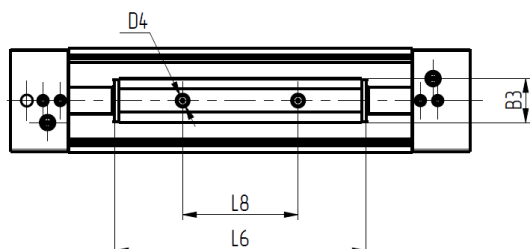
$$\frac{F_{z1}}{F_{z2}} \leq 1 \quad \frac{M_{z1}}{M_{z2}} \leq 1$$

F1/M1 – динамическое значение  
F2/M2 – максимальное значение

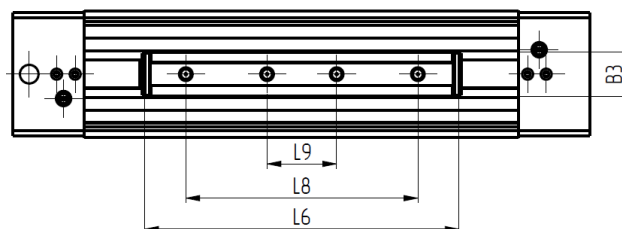
## Основные размеры



DGCB-K-25



DGCB-GF-32...40



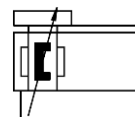
Модель	B1	B3	B6	B7	D3	D4	D5 Ø H7	D6	H1	H2	H3	J1	J2	J3
DGCB-K-25	45,1	19	32,5	6,8	5	M5	8	M4	63	65,9	51	9	17	16,5
DGCB-K-32	54,5	19	40	7	5	M5	8	M5	72	65,8	61	11,5	18,5	16,5
DGCB-K-40	64,4	21	49	7	6,4	M6	10	M5	84,5	76,5	71	14	21,5	19,5

Модель	J4	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8	L9	T1	T3	EE
DGCB-K-25	14	199	99,5	16	6,5	25	109	30	50	-	19	6	G1/8
DGCB-K-32	14	248,6	124,5	18,3	8,3	30,8	135,5	50	100	30	14	6,2	G1/8
DGCB-K-40	22	299,4	149,7	11,5	11,5	31	166	70	130	40	15,2	8,2	G1/4

## DGCB-GF

### Пневмопривод бесштоковый с направляющей скольжения



1

DGCB



#### Описание

- Пневмопривод имеет компактную конструкцию – длина привода почти равна длине рабочего хода;
- Длина рабочего хода до 1 500 мм;
- Поршень привода имеет механическую связь с кареткой, что обеспечивает жёсткость конструкции и высокую нагрузочную способность привода;
- Высокий ресурс благодаря регулируемому пневматическому демпфированию.

#### Система обозначений

<div>□ - □ - □ - □ - □ - □</div>					
Серия			Опрос положения		
DGCB			А С помощью датчиков		
Тип направляющей			Тип демпфирования		
GF Направляющая скольжения			PPV Регулируемое пневматическое		
Диаметр поршня			Рабочий ход (мм)		
25 25 мм			10 10 мм		
32 32 мм			... ...		
40 40 мм			1500 1 500 мм		

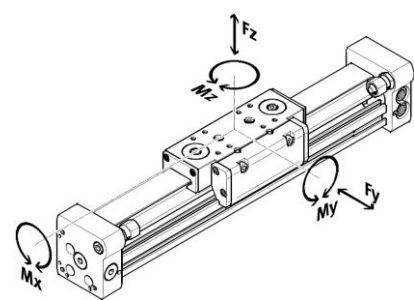
**Пример заказа:** серия DGCB, диаметр поршня 25 мм, рабочий ход 500 мм, с направляющей скольжения, с опросом положения.  
Код заказа: **DGCB-GF-25-500-PPV-A**

#### Технические характеристики

Основные характеристики	DGCB-GF-25...	DGCB-GF-32...	DGCB-GF-40...
Тип	Двустороннего действия		
Рабочая среда	Сжатый воздух по ISO 8573-1:2010 [7:-:-]		
Рабочее давление, МПа	0,2 ... 0,8		
Рабочая температура, °C	-5 ... +60		
Тип направляющей	Направляющая скольжения		
Рабочий ход, мм	10 ... 1 500		
Пневматическое присоединение	G1/8		G1/4
Максимальная скорость, м/с	3		
Положение монтажа	Любое		
Тип демпфирования	Регулируемое пневматическое		

Усилие, Н	DGCB-GF-25...	DGCB-GF-32...	DGCB-GF-40...
Теоретическое усилие при 0,6 МПа	295	483	754

Нагрузочные характеристики



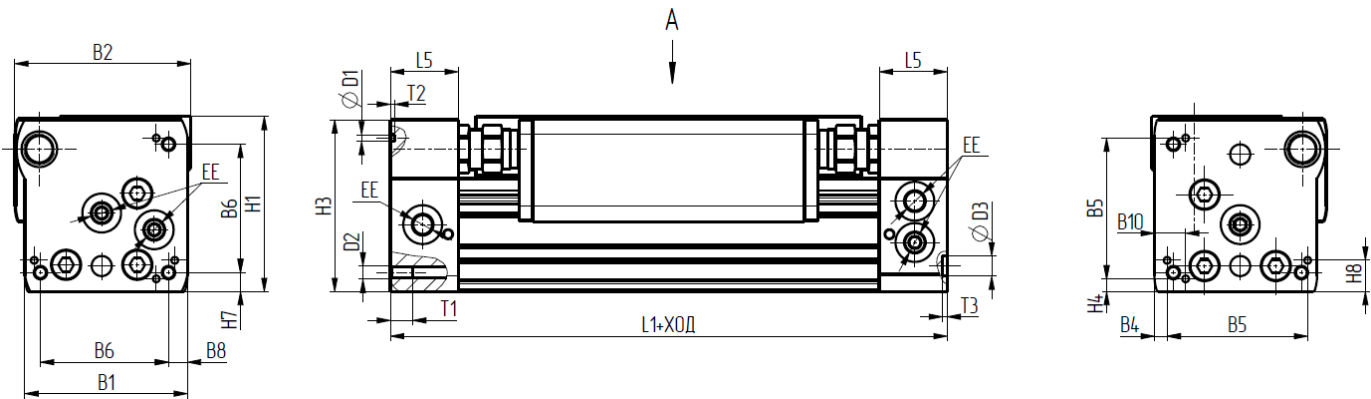
Допустимые Усилия (Н) и Моменты (Н*м)	DGCB-...-25	DGCB-...-32	DGCB-...-40
Fy макс.	576	810	1 242
Fz макс.	1 170	1 620	1 800
Mx макс.	7,6	13,5	25,2
My макс.	36	63	99
Mz макс.	18	29,7	48,6

**Внимание!** Указанные усилия и моменты приложены к середине каретки. Эти значения превышать нельзя. Во время движения необходимо учитывать динамические усилия. Особое внимание нужно уделять фазе демпфирования.

Если привод одновременно нагружен несколькими указанными усилиями и моментами, то кроме соблюдения максимальных значений должны выполняться следующие условия:

$$\frac{F_y}{F_{y_{\max}}} + \frac{F_z}{F_{z_{\max}}} + \frac{M_x}{M_{x_{\max}}} + \frac{M_y}{M_{y_{\max}}} + \frac{M_z}{M_{z_{\max}}} \leq 1$$

Основные размеры



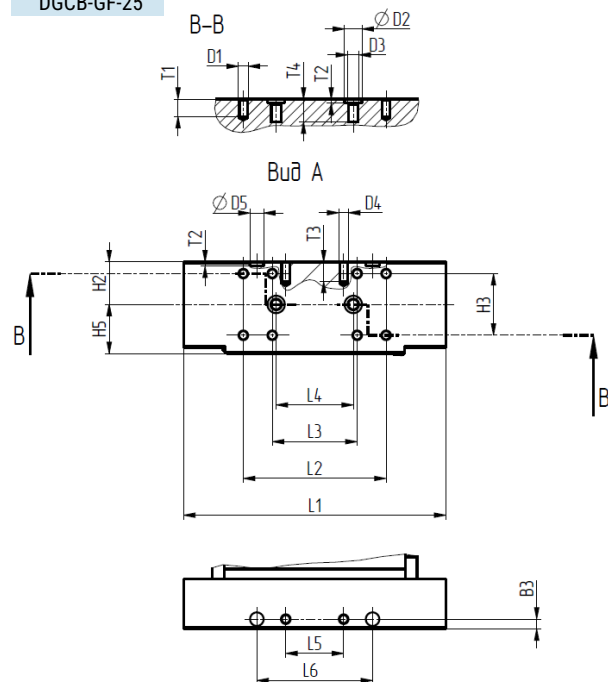
Модель	B1	B2	B4	B5	B6	B8	B10	D1	D2	D3	EE
DGCB-GF-25	59,8	66	12,7	30	42	6,7	3,5	3	M5	9	G1/8
DGCB-GF-32	73	79	5,7	63,1	57,5	8,5	14	3	M6	9	G1/8
DGCB-GF-40	91	98,5	17,2	55	65	12,2	8	4	M6	9	G1/4

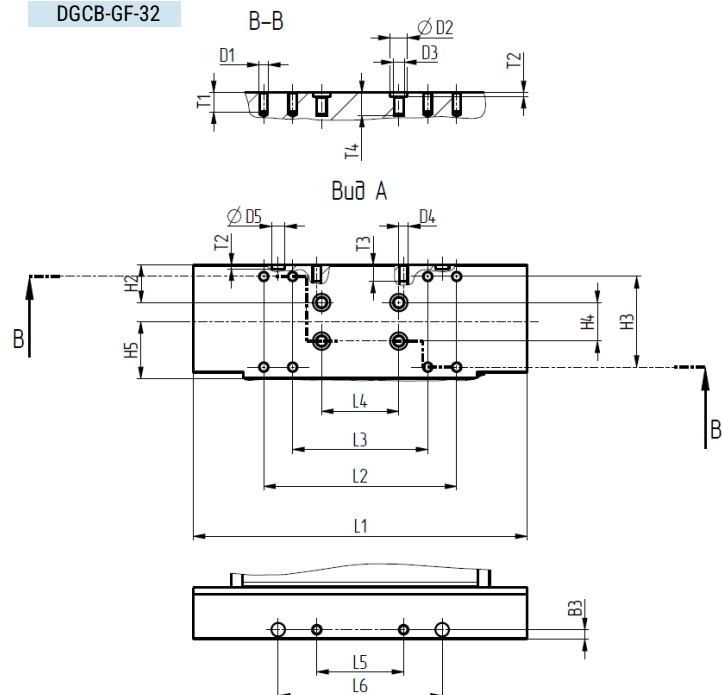
Модель	H1	H3	H4	H7	H8	L1	L5	T1	T2	T3
DGCB-GF-25	68	67	13,7	7,7	3,5	200	24,5	17,5	2	2.1
DGCB-GF-32	78,5	77	5,7	8,5	14	250	30,5	10	2	2.1
DGCB-GF-40	99,5	97,5	17,2	12,2	8	300	33,5	15	3	2.1

## Основные размеры - Каретка

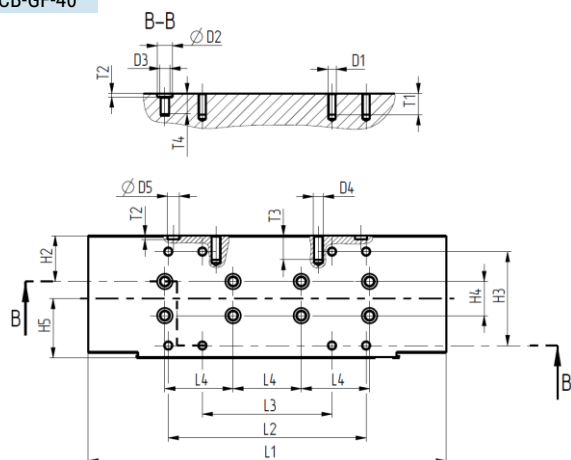
DGCB-GF-25



DGCB-GF-32



DGCB-GF-40

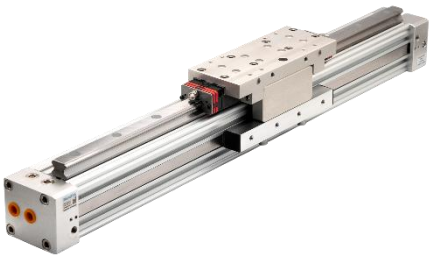
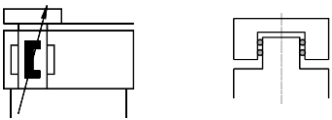


Модель	B3	D1	D2	D3	D4	D5	H2	H3	H4	H5
DGCB-GF-25	5	M5	9	M6	M5	7	22	32	-	25,5
DGCB-GF-32	5	M5	9	M6	M5	7	19,5	47	20	29,5
DGCB-GF-40	7	M5	9	M6	M6	7	26,8	55	20	34,7

Модель	L1	L2	L3	L4	L5	L6	T	T2	T3	T4
DGCB-GF-25	136	74	44	40	30	60	8,5	2,1	10	11,8
DGCB-GF-32	173	100	70	40	45	85	10	2,1	8,5	11,8
DGCB-GF-40	210	116	76	40	60	110	10	2,1	14	12,1

DGCB-KF

Пневмопривод бесштоковый с направляющей качения



Описание

- Надёжная направляющая качения позволяет работать с высокими нагрузками;
- Пневмопривод имеет компактную конструкцию – длина привода почти равна длине рабочего хода;
- Длина рабочего хода до 1 500 мм;
- Поршень привода имеет механическую связь с кареткой, что обеспечивает жёсткость конструкции и высокую нагрузочную способность привода;
- Высокий ресурс благодаря регулируемому пневматическому демпфированию

Система обозначений

Серия

DGCB

Тип направляющей

KF Направляющая качения

Диаметр поршня

25 25 мм

32 32 мм

40 40 мм

Опрос положения

A С помощью датчиков

Тип демпфирования

PPV Регулируемое пневматическое

Рабочий ход (мм)

10 10 мм

... 1 500 1 500 мм

Пример заказа: серия DGCB, диаметр поршня 32 мм, рабочий ход 500 мм, с направляющей качения, с опросом положения.  
Код заказа: **DGCB-KF-32-500-PPV-A**

Технические характеристики

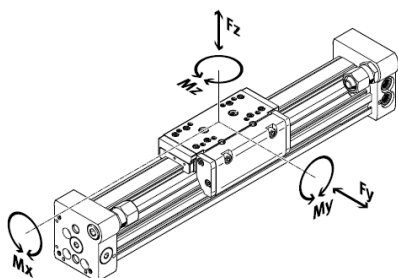
Основные характеристики	DGCB-KF-25...	DGCB-KF-32...	DGCB-KF-40...
Тип	Двустороннего действия		
Рабочая среда	Сжатый воздух по ISO 8573-1:2010 [7:-:-]		
Рабочее давление, МПа	0,2 ... 0,8		
Рабочая температура, °C	-5 ... +60		
Тип направляющей	Направляющая качения		
Рабочий ход, мм	10 ... 1 500		
Пневматическое присоединение	G1/8		G1/4
Максимальная скорость, м/с	3		
Положение монтажа	Любое		
Тип демпфирования	Регулируемое пневматическое		

Усилие, Н	DGCB-KF-25...	DGCB-KF-32...	DGCB-KF-40...
Теоретическое усилие при 0,6 МПа	295	483	754

## Нагрузочные характеристики

1

DGCБ



Допустимые Усилия (Н) и Моменты (Н*м)	DGCБ-KF-25...	DGCБ-KF-32...	DGCБ-KF-40...
Fy макс.	3 050	3 310	6 890
Fz макс.	3 050	3 310	6 890
Mx макс.	36	54	144
My макс.	97	150	380
Mz макс.	97	150	380

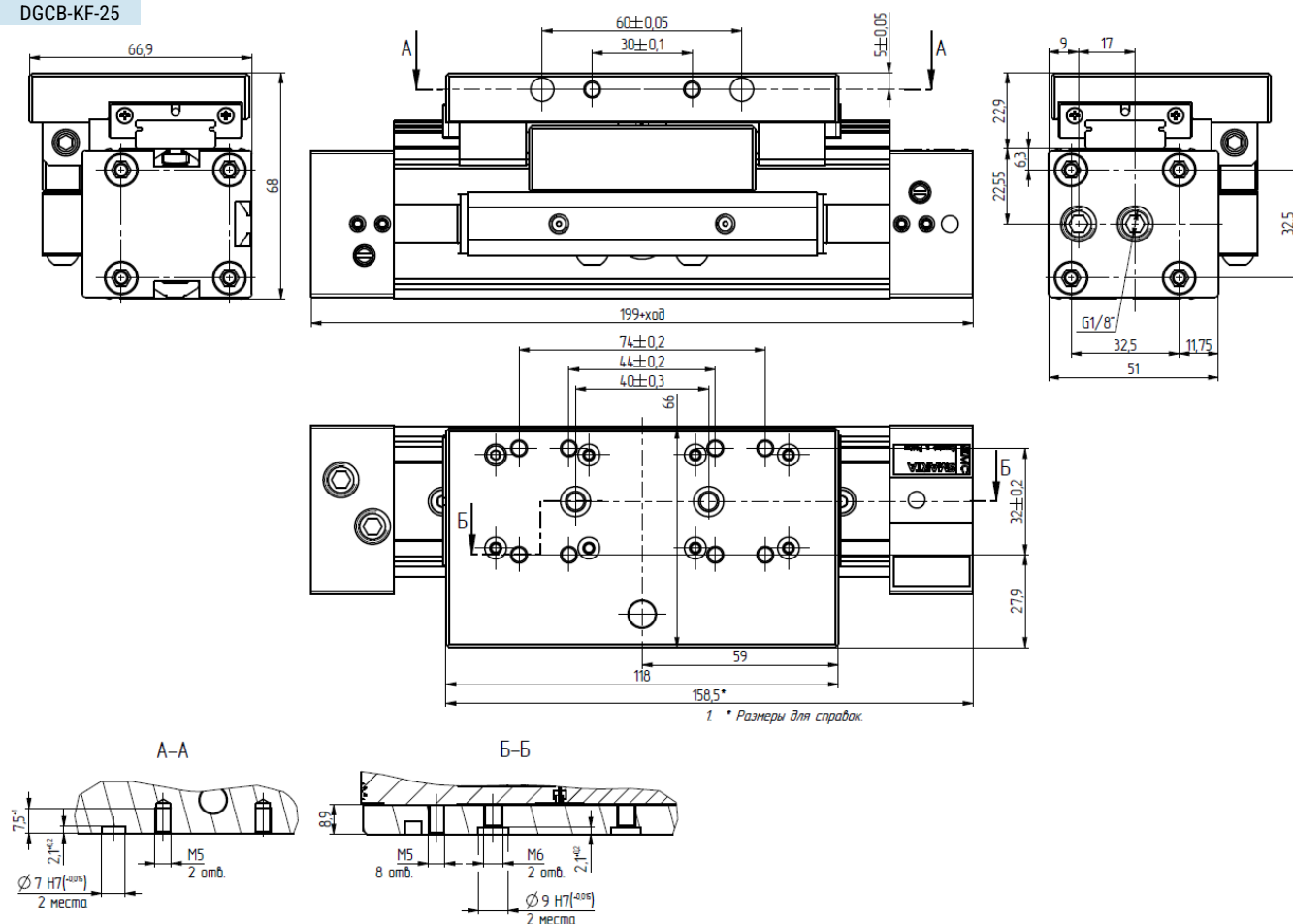
**Внимание!** Указанные усилия и моменты приложены к середине каретки. Эти значения превышать нельзя. Во время движения необходимо учитывать динамические усилия. Особое внимание нужно уделять фазе демпфирования.

Если привод одновременно нагружен несколькими указанными усилиями и моментами, то кроме соблюдения максимальных значений должны выполняться следующие условия:

$$\frac{F_y}{F_{y_{\max}}} + \frac{F_z}{F_{z_{\max}}} + \frac{M_x}{M_{x_{\max}}} + \frac{M_y}{M_{y_{\max}}} + \frac{M_z}{M_{z_{\max}}} \leq 1$$

## Основные размеры

DGCБ-KF-25



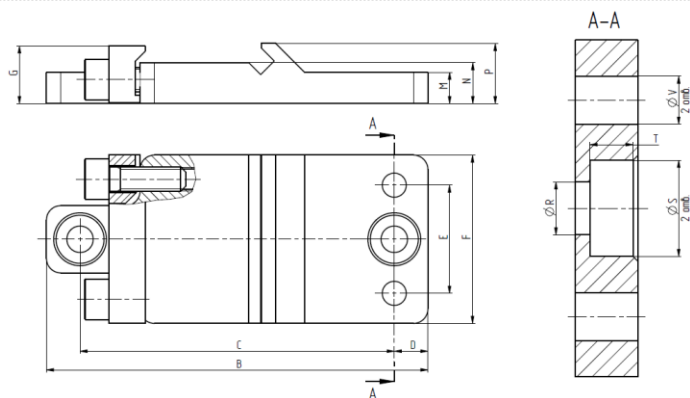


Данные для заказа

Диаметр поршня	Тип направляющей	Рабочий ход	Демпфирование	Номер для заказа	Код заказа
25	Без направляющей	10 ... 2 600 мм	Регулируемое пневматическое	30049269	DGCB-K-25-...-PPV-A
32				30049270	DGCB-K-32-...-PPV-A
40				30049271	DGCB-K-40-...-PPV-A
25	Направляющая скольжения	10 ... 1 500 мм	Регулируемое пневматическое	30042773	DGCB-GF-25-...-PPV-A
32				30042774	DGCB-GF-32-...-PPV-A
40				30046014	DGCB-GF-40-...-PPV-A
25	Направляющая качения	10 ... 1 500 мм	Регулируемое пневматическое	30053137	DGCB-KF-25-...-PPV-A
32				30047796	DGCB-KF-32-...-PPV-A
40				30047734	DGCB-KF-40-...-PPV-A

Данные для заказа - Принадлежности

Монтажный комплект



Для привода	Диаметр поршня	Номер для заказа	Код заказа	B	C ±0,2	D ±0,2	E ±0,05	F	G	M	N	P	R	S	T	V H7
DGCB-GF	25	30050777	UH-MUC-25-CV	79,5	65,5	7	22,5	35	12	6,5	8,5	12,5	5,5	10	5	5
	32	30050778	UH-MUC-32-CV	94	80	7	30	45	12,5	6,5	9	13	5,5	10	5	5
	40	30050779	UH-MUC-40-CV	110,5	96	7	44	59	16,5	6,5	12	16	6,5	11	6	6



Дроссели с обратным клапаном

	Материал корпуса	Пневматическое присоединение 1	Пневматическое при соединении 2	Номер для заказа	Код заказа
	Технополимер	G1/8	4	30011617	ZSC04-01G
			6	30011584	ZSC06-01G
			8	30011594	ZSC08-01G
			10	30011602	ZSC10-01G
		G1/4	6	30011586	ZSC06-02G
			8	30011596	ZSC08-02G
			10	30011604	ZSC10-02G
			12	30011610	ZSC12-02G
		G3/8	8	30011598	ZSC08-03G
			10	30011606	ZSC10-03G
			12	30011612	ZSC12-03G
		G1/2	8	30011600	ZSC08-04G
			10	30011608	ZSC10-04G
			12	30011614	ZSC12-04G

	Материал корпуса	Пневматическое присоединение 1	Пневматическое при соединении 2	Номер для заказа	Код заказа
	Никелированная латунь	G1/8	4	30006862	EMSC04-01G-A
			6	30006864	EMSC06-01G-A
			8	30006868	EMSC08-01G-A
		G1/4	6	30006865	EMSC06-02G-A
			8	30006869	EMSC08-02G-A
			10	30006872	EMSC10-02G-A
		G3/8	8	30006870	EMSC08-03G-A
			10	30006873	EMSC10-03G-A
			12	30023858	EMSC12-03G-A
		G1/2	10	30006874	EMSC10-04G-A
			12	30024167	EMSC12-04G-A
			16	30031131	EMSC16-04G-A

Данные для заказа - Принадлежности

Датчики положения

		Монтаж	Тип датчика	Подключение	Выход	Электрическое подключение	Номер для заказа	Код заказа
	Нормально разомкнутый	Вставляется сбоку	Магниторезистивный	3-хпроводный	PNP	Кабель 2 м	30002084	HX-31P-2M
						Кабель 5 м	30012018	HX-31P-5M
						Разъём M8	30026409	HX-31P-QD8
						Разъём M12	30029176	HX-31P-QD12
				2-хпроводный	NPN	Кабель 2м	30008817	HX-31N-2M
						Кабель 5м	30016047	HX-31N-5M
						Разъём M8	30033194	HX-31N-QD8
						Разъём M12	30033195	HX-31N-QD12
			Герконовый	2-хпроводный	-	Кабель 2м	30008818	HX-31D-2M
						Кабель 5м	30001053	HX-31D-5M
						Разъём M8	30033196	HX-31D-QD8
						Разъём M12	30033197	HX-31D-QD12
	Вставляется сверху	Магниторезистивный	3-хпроводный	PNP	Кабель 2м	30025590	HX-65P-2M	
					Кабель 5м	30029733	HX-65P-5M	
					Разъём M8	30025841	HX-65P-QD8	
					Разъём M12	30033200	HX-65P-QD12	
			2-хпроводный	NPN	Кабель 2м	30026367	HX-65N-2M	
					Кабель 5м	30029734	HX-65N-5M	
					Разъём M8	30033277	HX-65N-QD8	
					Разъём M12	30033278	HX-65N-QD12	
		Герконовый	2-хпроводный	-	Кабель 2м	30033201	HX-65D-2M	
					Кабель 5м	30028529	HX-65D-5M	
					Разъём M8	30033202	HX-65D-QD8	
					Разъём M12	30033203	HX-65D-QD12	