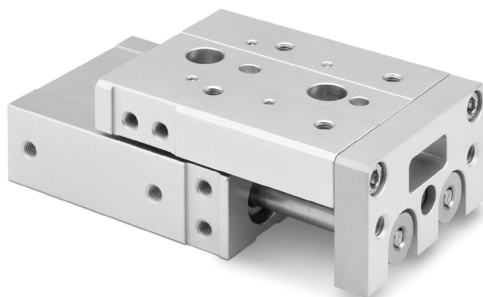


MINI-CHARIOTS PNEUMATIQUES

SÉRIE MST

Nouveautés

Taille: 6, 8, 12, 16, 20, 25



- Rigidité et précision élevées
- Conception compacte et légère
- Longueur de course réglable
- Amortissement hydraulique de fin de course

Les chariots pneumatiques de la série MST sont la solution idéale pour les applications qui exigent une grande robustesse et un positionnement précis. La combinaison d'un vérin pneumatique à double piston et d'un guidage à billes de précision permet un positionnement très précis, réduisant les erreurs de positionnement au minimum tout en améliorant l'efficacité globale du système.

La série MST est disponible en différentes tailles et courses et peut être réglée à l'aide d'accessoires spéciaux qui augmentent la flexibilité et la polyvalence du produit. Équipés d'un aimant interne, les détecteurs de proximité peuvent être intégrés pour le contrôle de la position.

CARACTÉRISTIQUES GÉNÉRALES

Fonctionnement	double-effet
Courses min-max	voir le tableau
Température de fonctionnement	5°C ÷ 60°C (avec air sec - 20°C)
Vitesse	50 ÷ 500 mm/s
Pression de fonctionnement	1,5 ÷ 7 bar
Fluide	air filtré de classe 7.8.4 selon la norme ISO 8573-1. En cas d'utilisation d'air lubrifié, il est recommandé d'utiliser l'huile ISOVG32. Une fois appliquée, la lubrification ne doit jamais être interrompue
Capteurs magnétiques de proximité	CSD

MINI-CHARIOTS PNEUMATIQUES
SÉRIE MST - TABLEAU DES COURSES STANDARDS

COURSES STANDARDS

■ = Double-effet

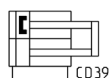
Mod.	Ø	10	20	30	40	50	75	100	125	150
MST6	6	■	■	■	■	■				
MST8	8	■	■	■	■	■	■			
MST12	12	■	■	■	■	■	■	■		
MST16	16	■	■	■	■	■	■	■	■	
MST20	20	■	■	■	■	■	■	■	■	■
MST25	25	■	■	■	■	■	■	■	■	■

CODIFICATION

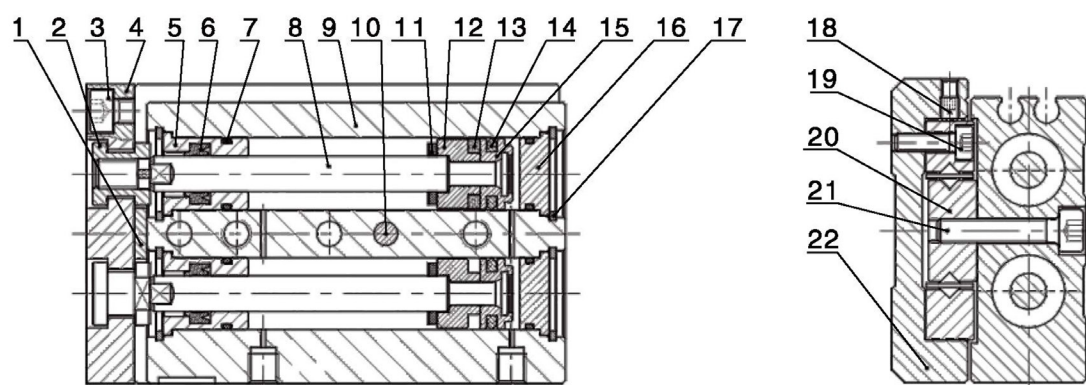
MST	12	-	40
MST	SÉRIE		
12	TAILLE 6 8 12 16 20 25		
40	COURSE (Voir le tableau des courses standard)		

SYMBOLES PNEUMATIQUES

Les symboles pneumatiques indiqués dans l'EXEMPLE DE CODIFICATION sont représentés ci-dessous.



Mini-chariots pneumatiques Série MST - Construction



PARTIES	MATÉRIAUX	PARTIES	MATÉRIAUX
1 - Cushion Pad	TPU	12 - Magnet Seat	Aluminum Alloy
2 - Fixing Screw	Stainless steel	13 - Integrated Magnet	RbFeB
3 - Hexagon Socket Cap Head Screw	Carbon steel	14 - Piston Seal	NBR
4 - Fixin Plate	Aluminum Alloy	15 - Piston	Aluminum Alloy
5 - Front Cover	Aluminum Alloy	16 - Rear Cover	Aluminum Alloy
6 - Front Scrapper Seal	NBR	17 - C-Type Retainer Ring	Spring Steel
7 - O-ring	NBR	18 - Hexagon Socket Set Screw	Carbon Steel
8 - Piston Rod	Stainless steel	19 - Hexagon Socket Cap Head Screw	Carbon Steel
9 - Barrel	Aluminum Alloy	20 - Linear Roller Sliding Guide Rail	Assembly
10 - Positioning pin	Stainless steel	21 - Hexagon Socket Cap Head Screw	Carbon Steel
11 - Anti-Crash Gasket	TPU	22 - Slide Table	Aluminium Alloy

MINI-CHARIOTS PNEUMATIQUES

SÉRIE MST - CARACTERISTIQUES TECHNIQUES

Poids

Unité de mesure : g

Le poids indiqué dans le tableau ci-dessous est le poids standard du produit sans accessoire.

Stroke (mm)	10	20	30	40	50	75	100	125
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

Puissance théorique

Unité de mesure : N

Mod.	Bore size (mm)	Rod size (mm)	Acting type	Pressure area (mm ²)	2 bar	3 bar	4 bar	5 bar	6 bar	7 bar
MST6	6	3	OUT	57	11	17	23	29	34	40
			IN	42	8	13	17	21	25	29
MST8	8	4	OUT	101	20	30	40	51	61	71
			IN	75	15	23	30	38	45	53
MST12	12	6	OUT	226	45	68	90	113	136	158
			IN	170	34	51	68	85	102	119
MST16	16	8	OUT	402	80	121	161	201	241	281
			IN	302	60	91	121	151	181	211
MST20	20	10	OUT	628	126	188	251	314	377	440
			IN	471	94	141	188	236	283	330
MST25	25	12	OUT	982	194	295	393	491	589	687
			IN	756	151	227	302	378	454	529

Symboles et unités

Symbole	Description	Unit
A, B, C	Correction value for center position distance of movement	mm
a	Acceleration of inertia	m/s ²
E	Kinect energy	J
Ea	Allowable kinect energy	J
E _{max}	Maximum allowable kinect energy	J
g	Acceleration of gravity g = 9,81	m/s ²
K	Mounting work coefficient	-
L1, L2, L3	Overhang	mm
M _p , M _y , M _r	Dynamic moment (Pitch Yaw Roll)	Nm
M _{pmax} , M _{y_{max}} , M _{r_{max}}	Maximum allowable dynamic moment (Pitch Yaw Roll)	Nm
M _{po} , M _{yo} , M _{ro}	Static moment (Pitch Yaw Roll)	Nm
M _{pomax} , M _{yomax} , M _{romax}	Maximum allowable static moment (Pitch Yaw Roll)	Nm
V _a	Average speed	mm/s
W	Applied load	N
W _{max}	Maximum allowable applied load	N
B	Applied load coefficient	-

1. Contrôle de l'énergie cinétique

- 1.1 Calculer l'énergie cinétique de la charge E (J)
- 1.2 Calculer l'énergie cinétique admissible E_a (J)
- 1.3 Vérifier que l'énergie cinétique de la charge ne dépasse pas l'énergie cinétique admissible E_a (J).

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

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

$$E \leq E_a$$

Maximum allowable kinetic energy E_{max} , Maximum allowable applied load (W_{max})

Mod.	Kinetic energy (J)	
	Standard	Shock absorber
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. Vérification de la charge

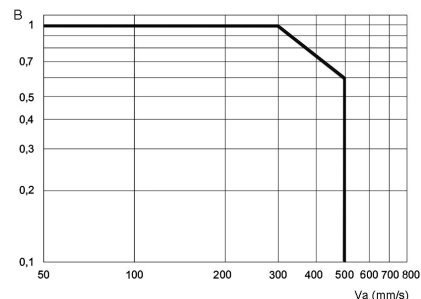
2.1 Calculer le poids de la charge admissible W_a (N)

2.2 Vérifier que le poids de la charge W ne dépasse pas le poids de la charge admissible (W_a)

K = Coefficient de fixation de la charge
 B = Coefficient d'application de la charge
 V_a = Vitesse moyenne [mm/s]

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

$$W \leq W_a$$



Mod.	Maximum allowable applied load W_{max} (kg)
MST6	4
MST8	8
MST12	15
MST16	30
MST20	40
MST25	70

3. Contrôle du moment

$L1, L2, L3$: distance du centre de gravité de la charge par rapport au plan de référence
 A, B, C : valeurs de correction de la distance par rapport à la référence pour le calcul des moments

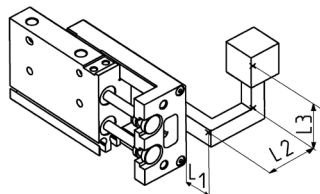
M_p, M_y, M_r : moment dynamique, pendant le mouvement du traîneau

M_{p0}, M_{y0}, M_{r0} : moment statique, lors de l'impact avec la butée.

w : poids de la charge [kg].

g : accélération de la pesanteur [mm/s²].

a : accélération de l'inertie [mm/s²].



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

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

3.1 Moment maximal admissible

Moment statique: Mpomax, Myomax, Mromax

Moment dynamique: Mpmx, Mymax, Mrmax

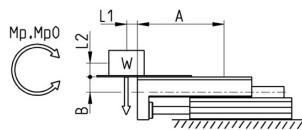
Valeur de correction: A, B, C

Mod.	Course (mm)	Mpomax (Nm)	Myomax (Nm)	Mromax (Nm)	Mpmx (Nm)	Mymax (Nm)	Mrmax (Nm)	A (mm)	B (mm)	C (mm)
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

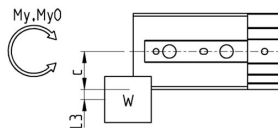
3.2 Contrôle des Moments (horizontal)

Calculer le moment réel : $M_p, M_{p0}, M_y, M_{y0}, M_r, M_{r0}$ (Nm)

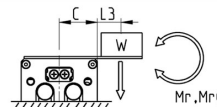
*Vérifier



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



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



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

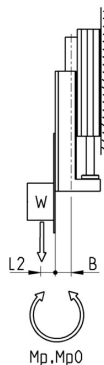
$$\frac{M_p}{M_{p,max}} + \frac{M_y}{M_{y,max}} + \frac{M_r}{M_{r,max}} \leq 1^*$$

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

3.3 Contrôle des Moments (vertical)

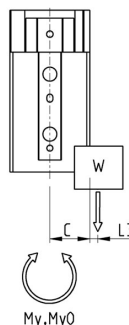
Calculer le moment réel : $M_p, M_{p0}, M_y, M_{y0}, M_r, M_{r0}$ (Nm)

*Vérifier



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

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



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

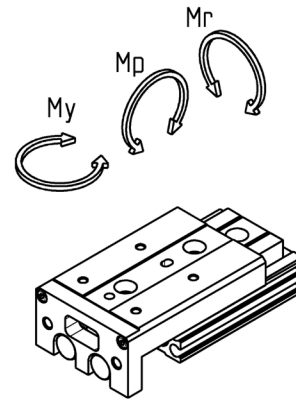
$$M_{y0} = W \cdot \frac{(L3 + C)}{1000} + W \cdot \frac{a}{g} \cdot \frac{(L3 + C)}{1000}$$

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

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

4. Graphique de la déflexion

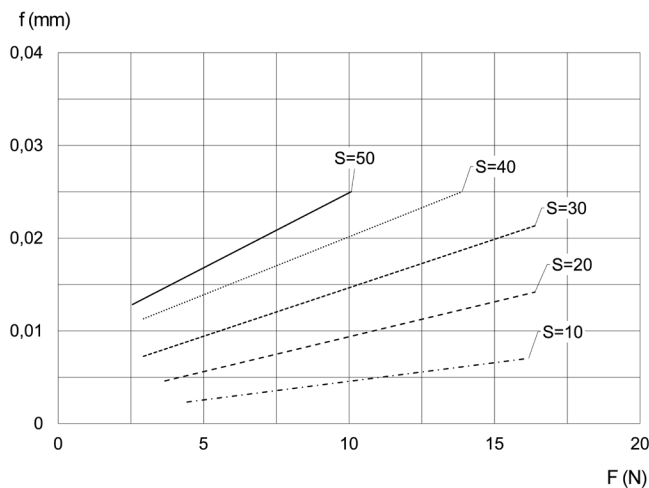
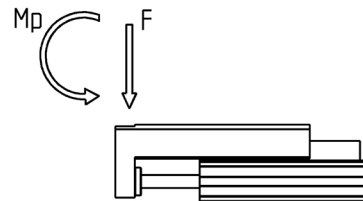
Vous trouverez ci-dessous les graphiques de la déflexion de la table, répartis en fonction du type de moment généré par la charge. En connaissant la valeur de la charge et le modèle de chariot, vérifiez que la déflexion de la table est adaptée à l'application requise.



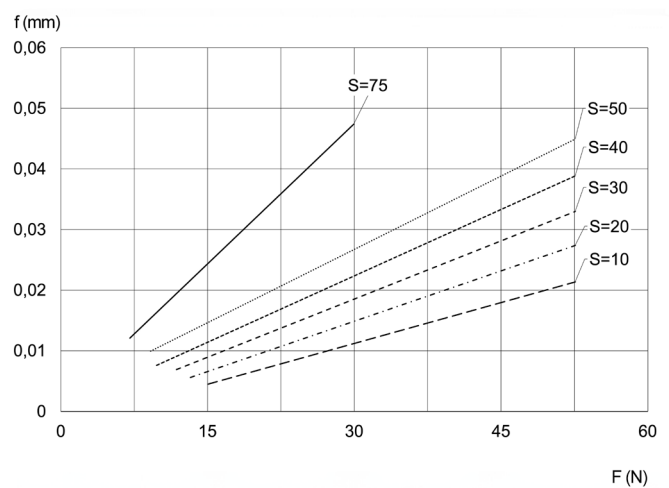
4.1 Graphique de la déflexion due au moment M_p

Déflexion du graphique (flèche) lorsqu'une charge agit sur la section marquée d'une flèche à la fin de la course du mini-chariot. Dans cette situation, la charge génère un moment M_p .

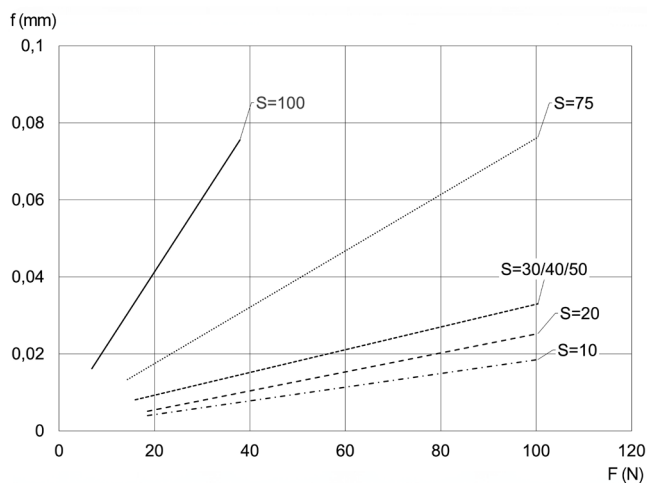
f = déviation de la table [mm]
 s = course [mm]



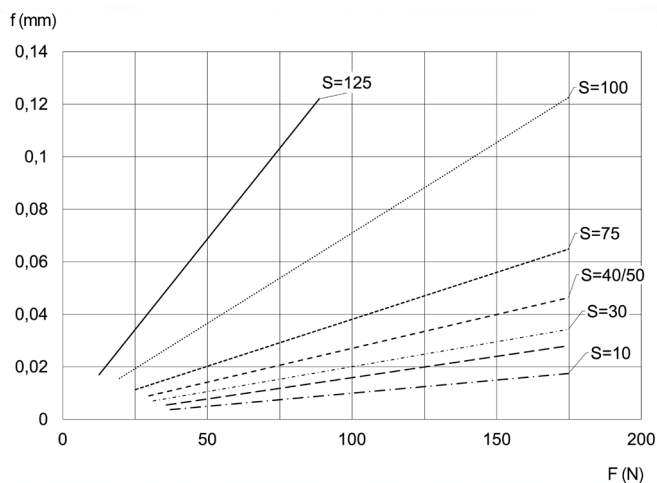
MST6



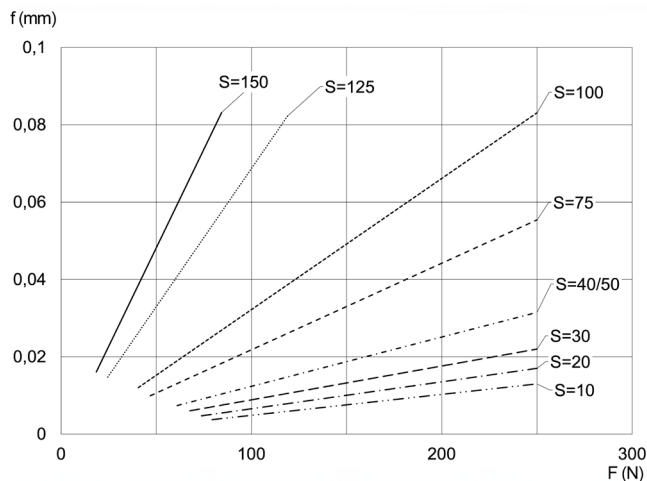
MST8



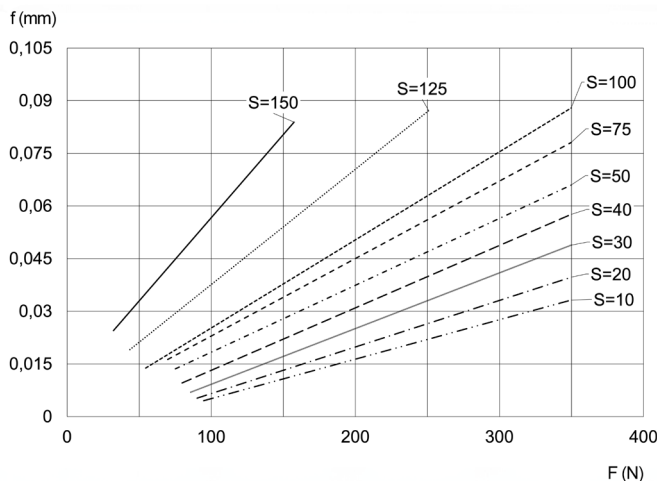
MST12



MST16



MST20

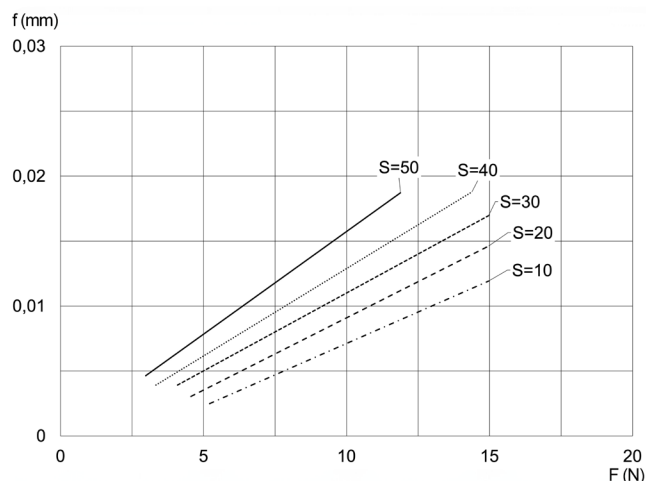
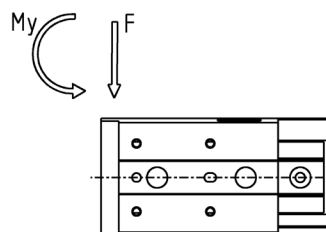


MST25

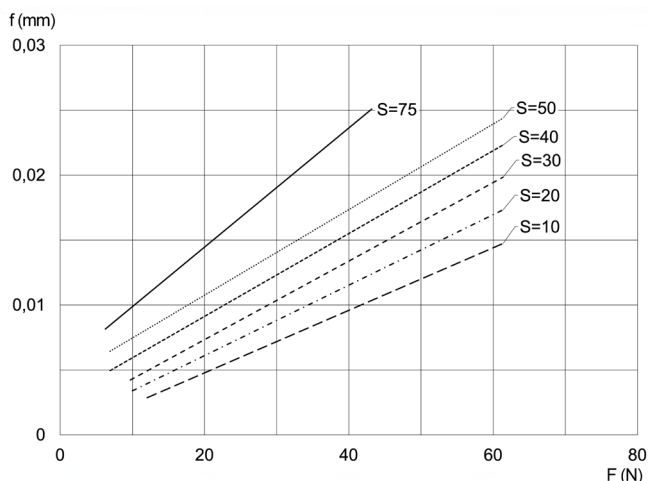
4.2 Graphique de la déflexion due au Moment My

Déviation du graphique (flèche) lorsqu'une charge agit sur la section marquée d'une flèche à la fin de la course du mini-chariot. Dans cette situation, la charge génère un moment M_y .

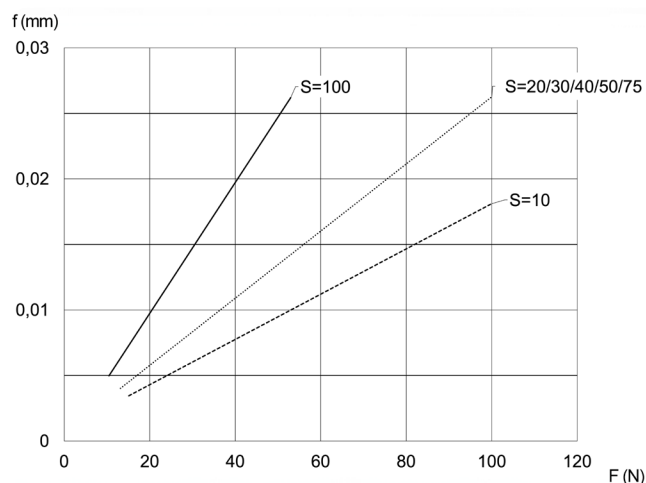
f = déviation de la table [mm]
 s = course [mm]



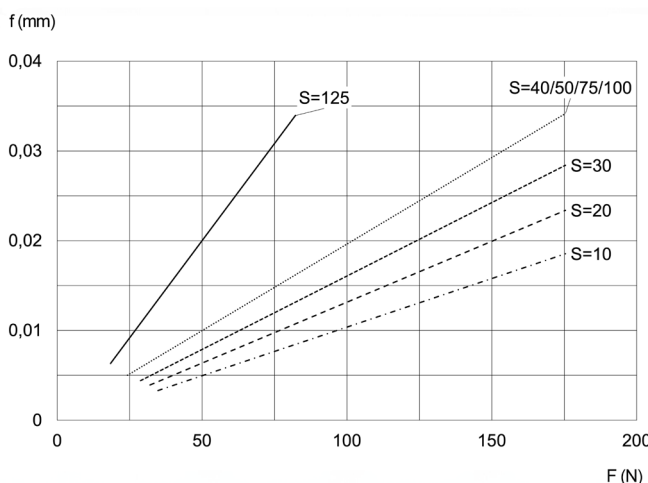
MST6



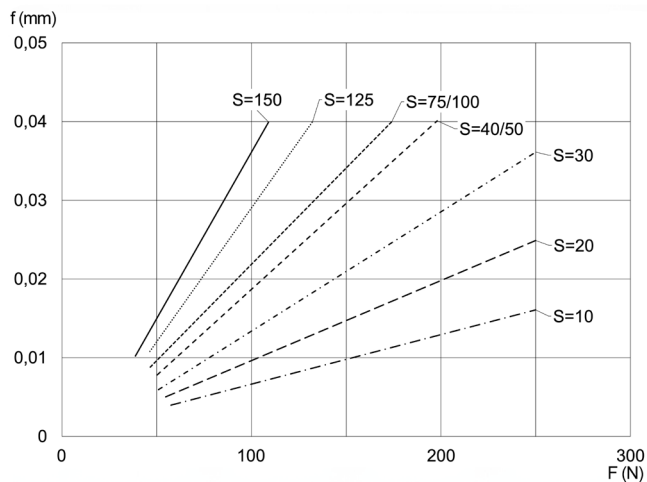
MST8



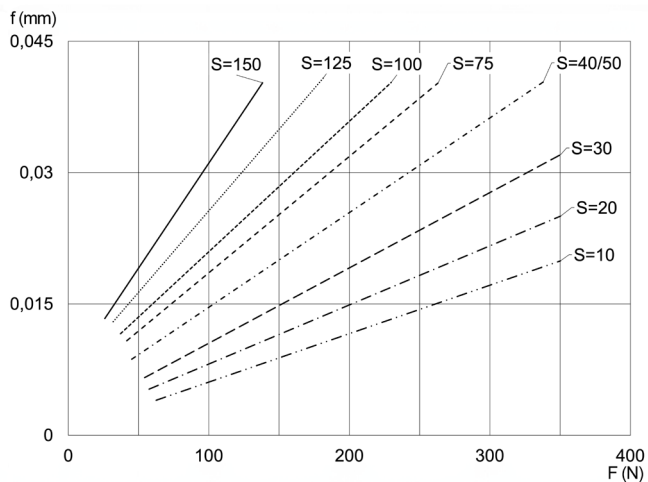
MST12



MST16



MST20

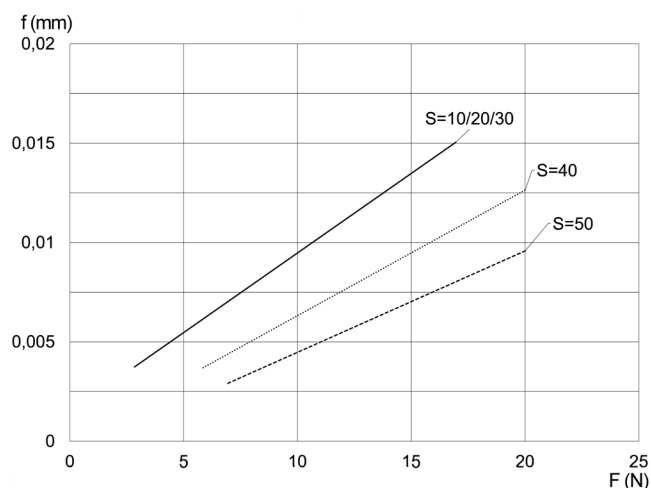
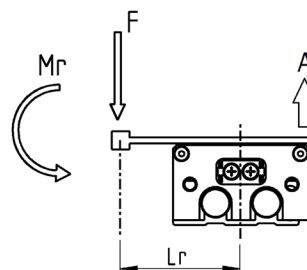


MST25

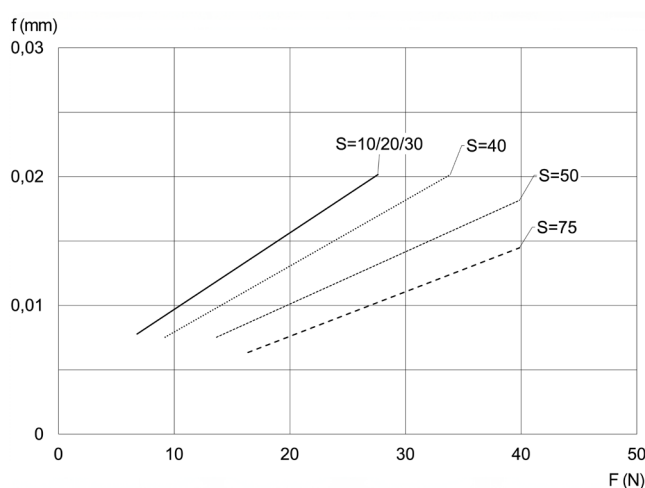
4.3 Graphique de la déflexion due au Moment M_r

Déviations du graphique (flèche) lorsqu'une charge agit sur la section marquée d'une flèche à la fin de la course du mini-chariot. Dans cette situation, la charge génère un moment M_r .

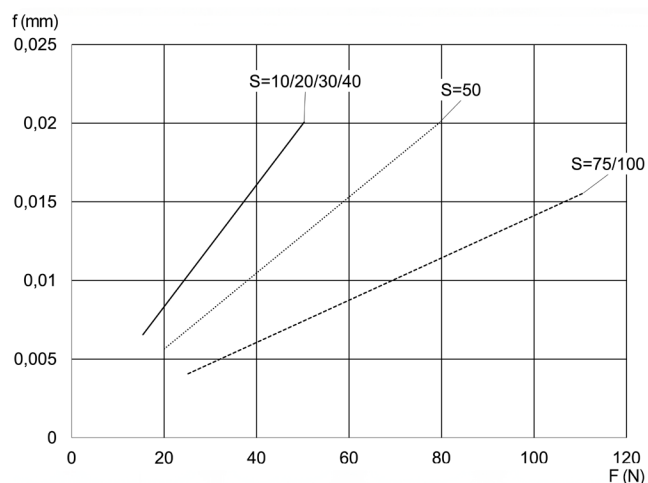
f = déviation de la table [mm]
 s = course [mm]



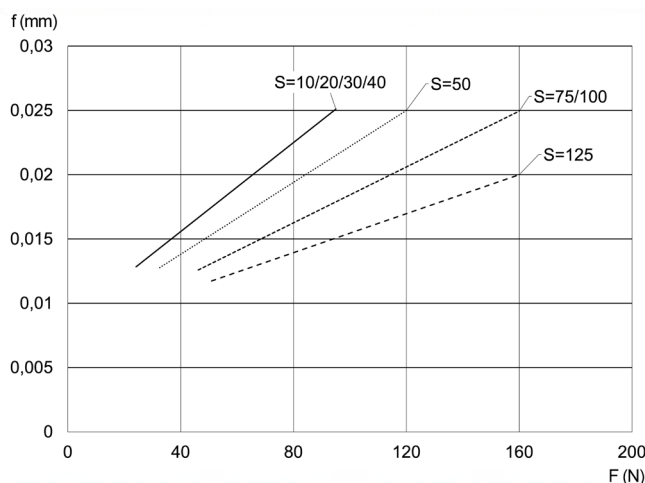
MST6



MST8



MST12

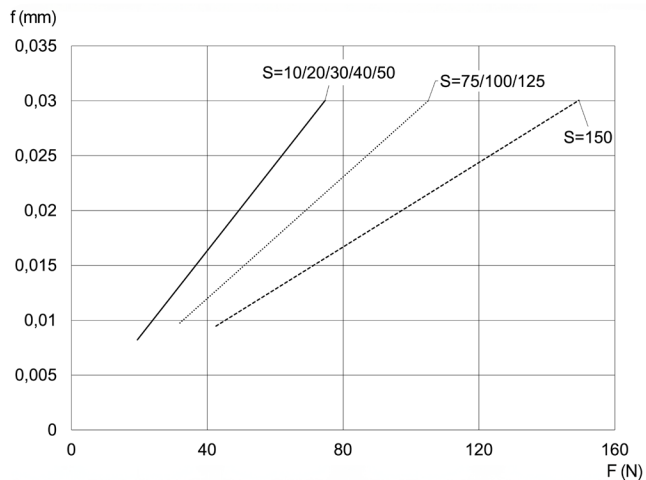


MST16

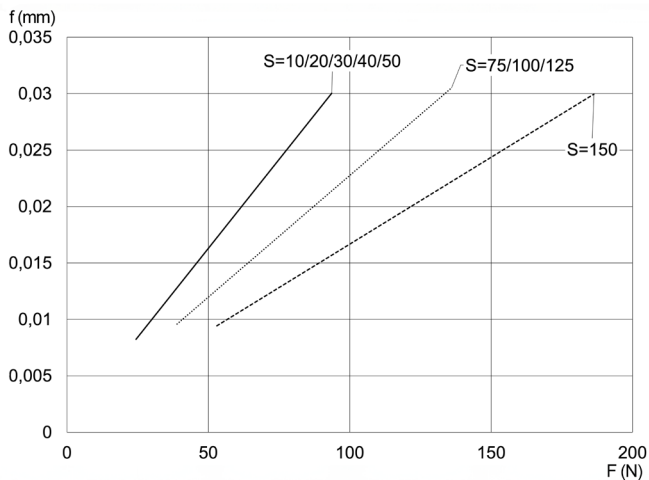
MINI-CHARIOTS PNEUMATIQUES
SÉRIE MST - DIAGRAMMES

ACTIONNEMENT PNEUMATIQUE

1

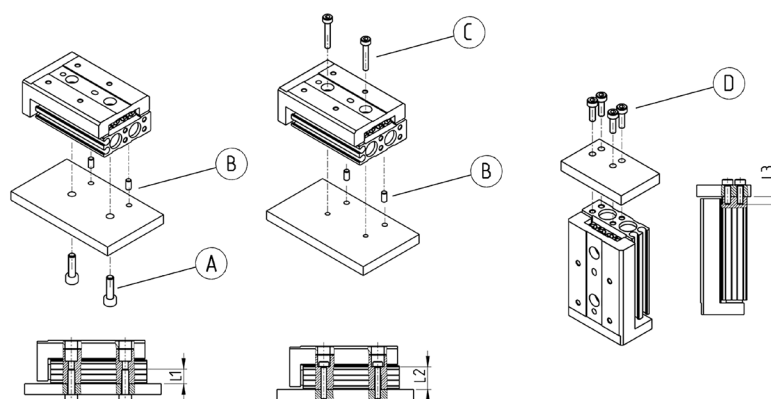


MST20



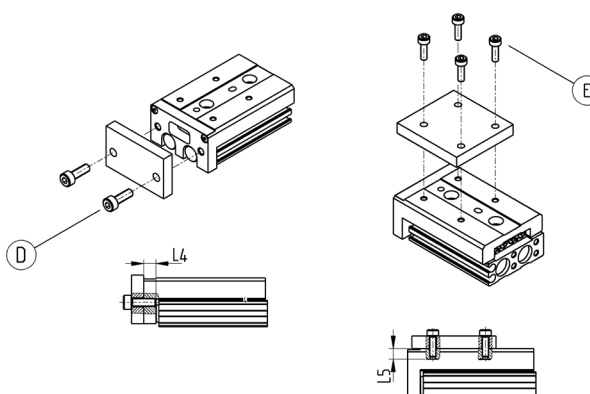
MST25

Exemples d'assemblage de chariots



Mod.	A	B	C	D	L1 (mm)	L2 (mm)	L3 (mm)
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

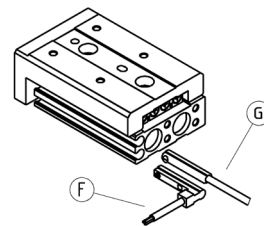
Exemples d'applications des charges



Mod.	D	E	L4 (mm)	L5 (mm)
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

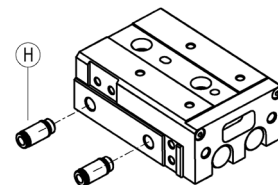
Exemple de montage: capteurs

Série CSD



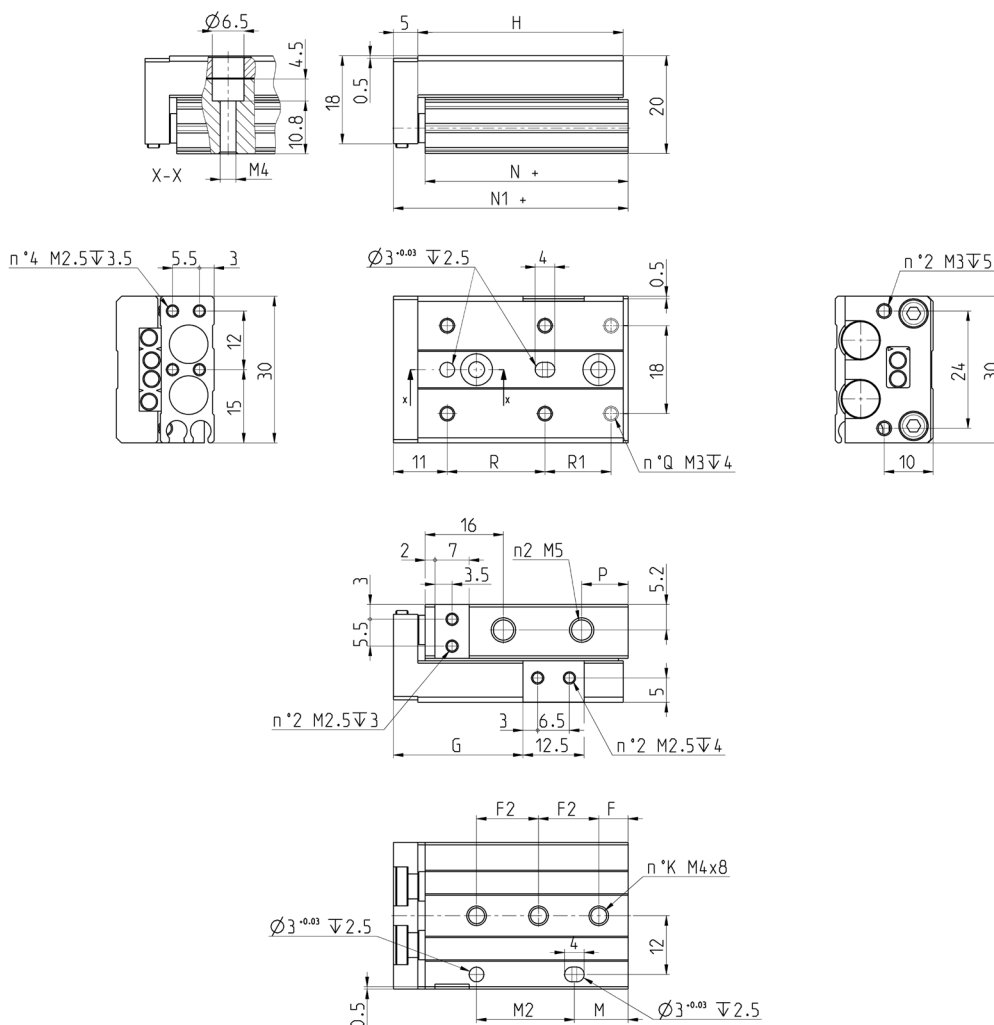
Mod.
F = CSD-H-334 CSD-H-364
G = CSD-D-334 CSD-D-364

Orifices d'alimentation d'air

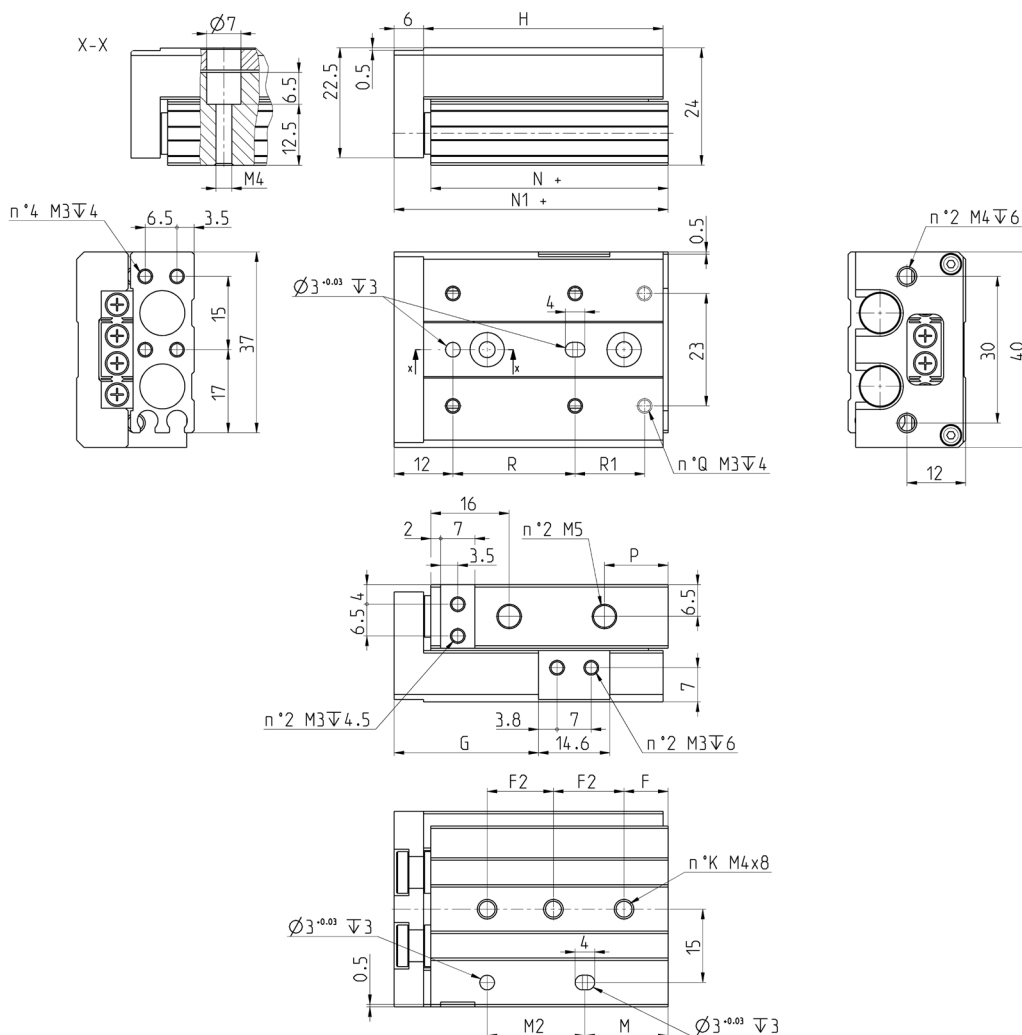


Mod.	H
MST6	M5
MST8	M5
MST12	M5
MST16	M5
MST20	G1/8
MST25	G1/8

Mini-chariots MST, taille 6 - dimensions

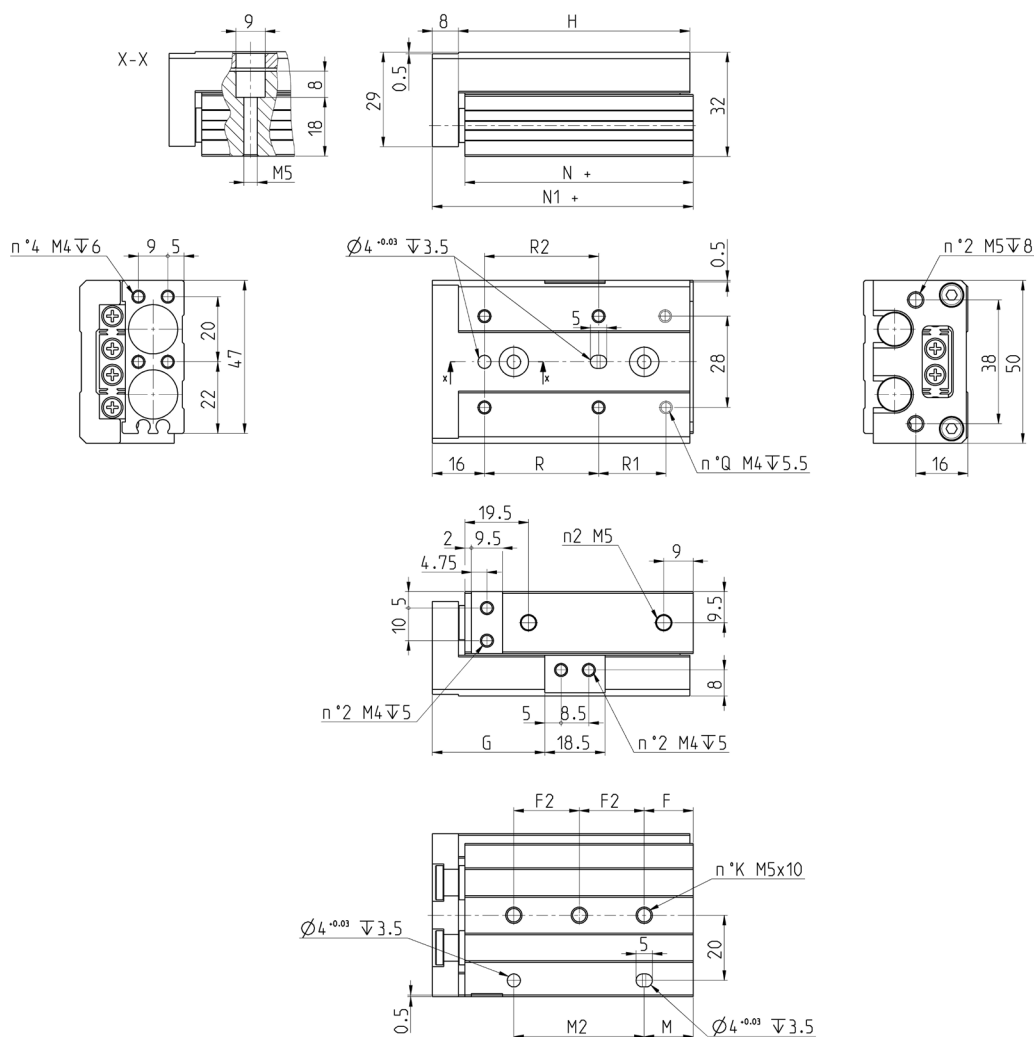


Mod.	M2	M	F	F2	R	G	H	P	N1+	N+	Q	K
MST6-10	20	11	6	25	20	26,5	42	9,5	48	41,5	4	2
MST6-20	20	21	6	35	30	36,5	52	9,5	58	51,5	4	2
MST6-30	20	31	11	20	20	46,5	62	8	68	61,5	6	3
MST6-40	30	43	13	30	28	56,5	84	18	90	83,5	6	3
MST6-50	48	41	17	24	38	66,5	100	24	106	99,5	6	4

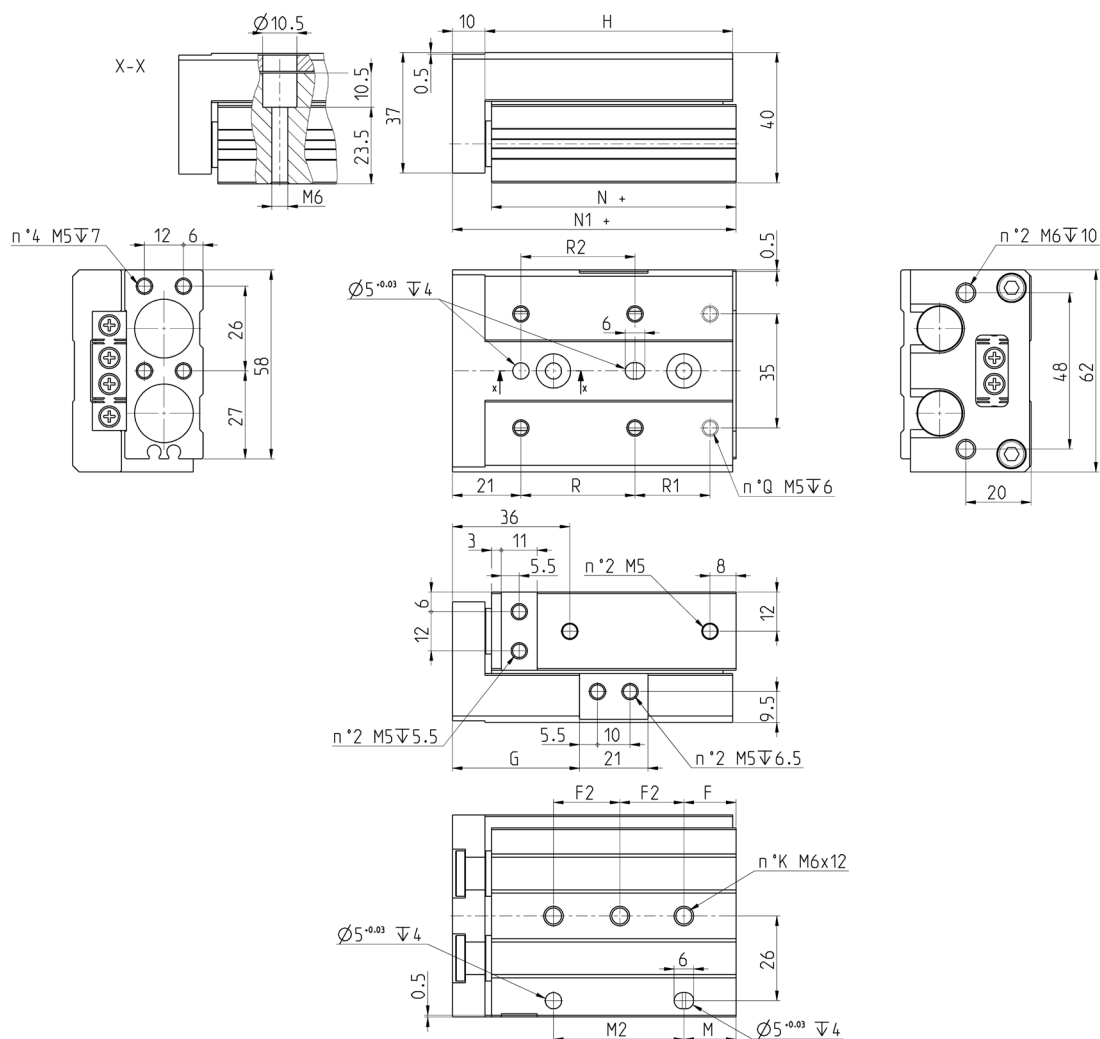
Mini-chariots MST, taille 8 - dimensions


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

Mini-chariots MST, taille 12 - dimensions

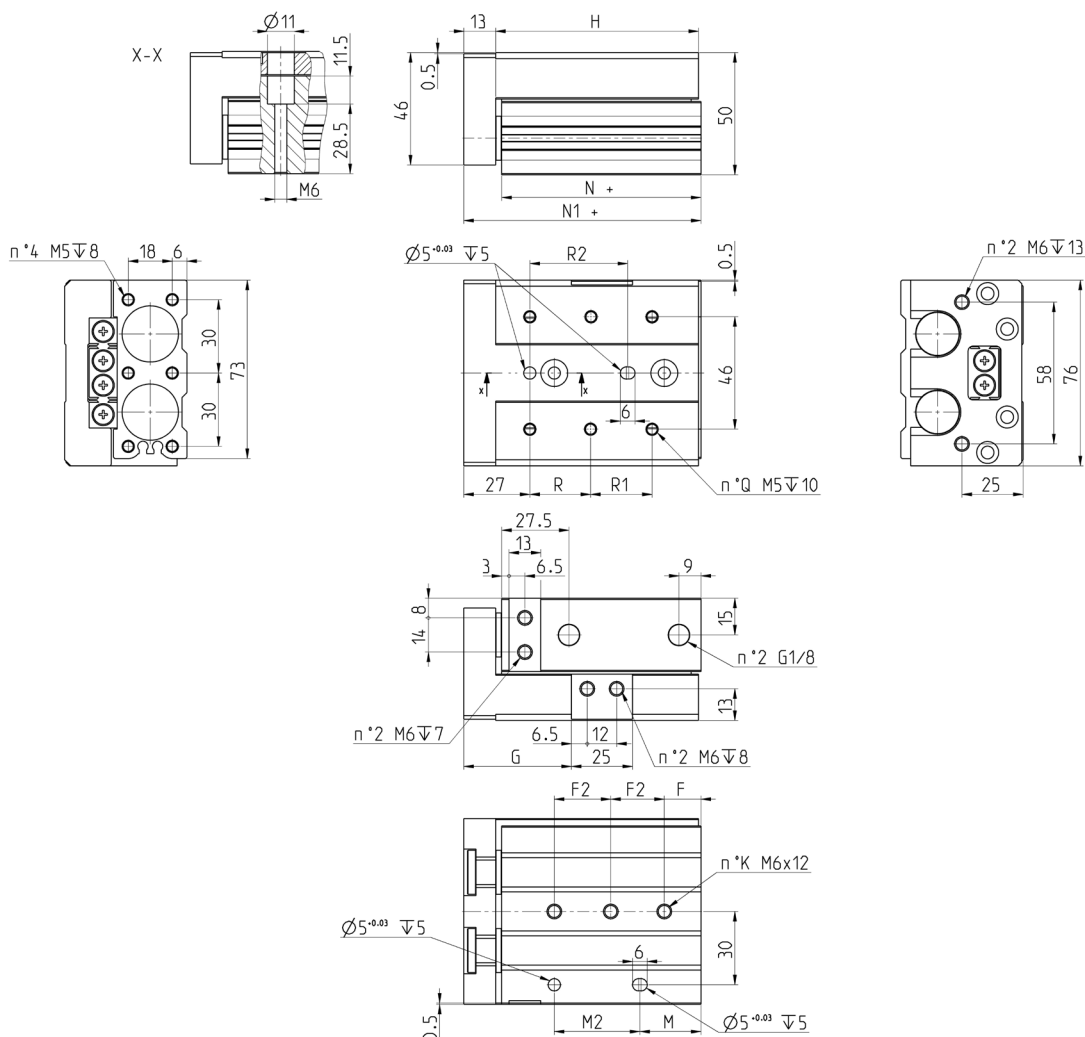


Mod.	M2	M	F	F2	R	R2	G	H	N1+	N+	Q	K
MST12-10	40	15	15	40	35	34,5	71	80	70	4	2	2
MST12-20	40	15	15	40	35	44,5	71	80	70	4	2	2
MST12-30	40	15	15	40	35	54,5	71	80	70	4	2	2
MST12-40	25	42	17	25	50	64,5	83	92	82	4	3	2
MST12-50	36	51	15	36	35	74,5	103	112	102	6	3	3
MST12-75	72	61	25	36	55	99,5	149	158	148	6	4	4
MST12-100	76	111	35	38	65	124,5	203	212	202	6	5	5

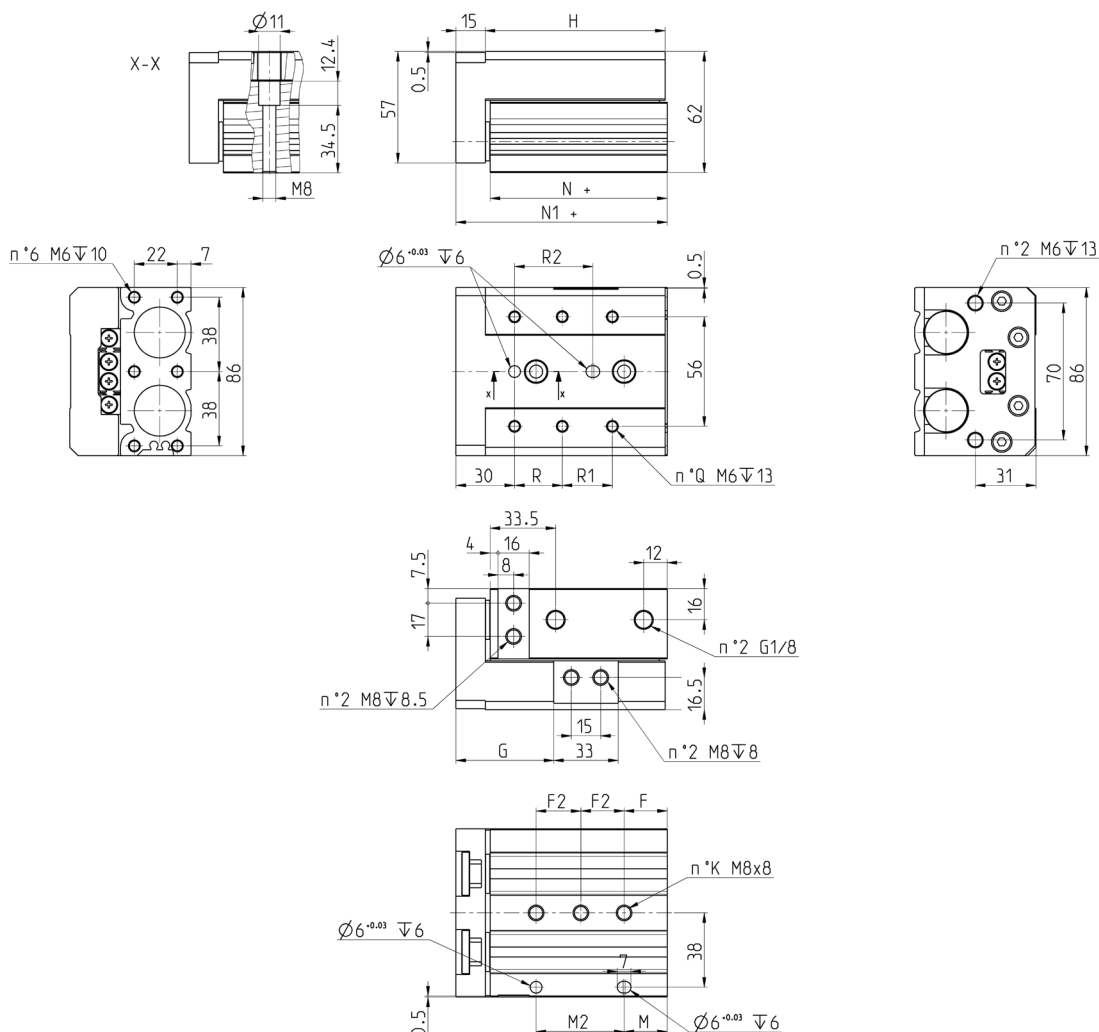
Mini-chariots MST, taille 20 - dimensions


Mod.	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

Mini-chariots MST, taille 20 - dimensions

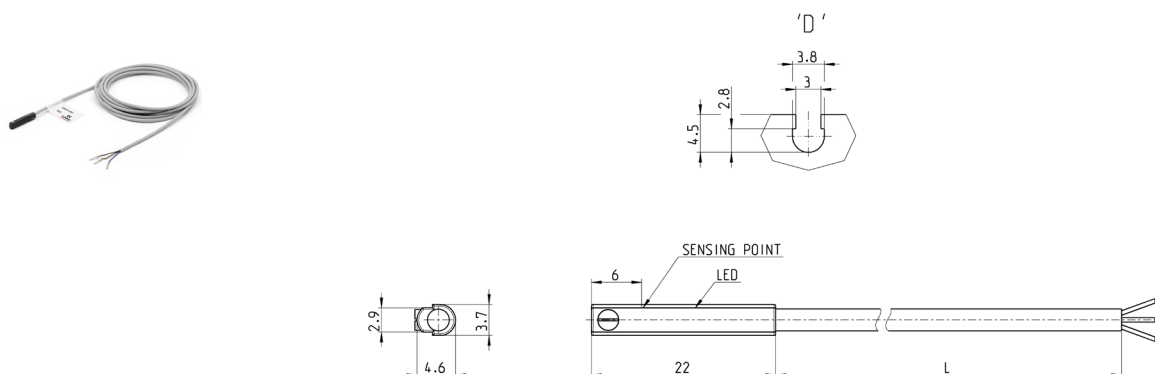


Mod.	M2	M	F	F2	R	R2	G	H	N1+	N+	Q	K
MST20-10	35	25	15	45	50	40	44	83	97	81,5	4	1
MST20-20	35	25	15	45	50	40	54	83	97	81,5	4	1
MST20-30	35	25	15	45	50	40	64	83	97	81,5	4	1
MST20-40	35	35	15	55	60	50	74	93	107	91,5	4	1
MST20-50	35	50	15	35	35	35	84	108	122	106,5	6	2
MST20-75	70	54	19	35	60	60	109	147	161	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

Mini-chariots MST, taille 25 - dimensions


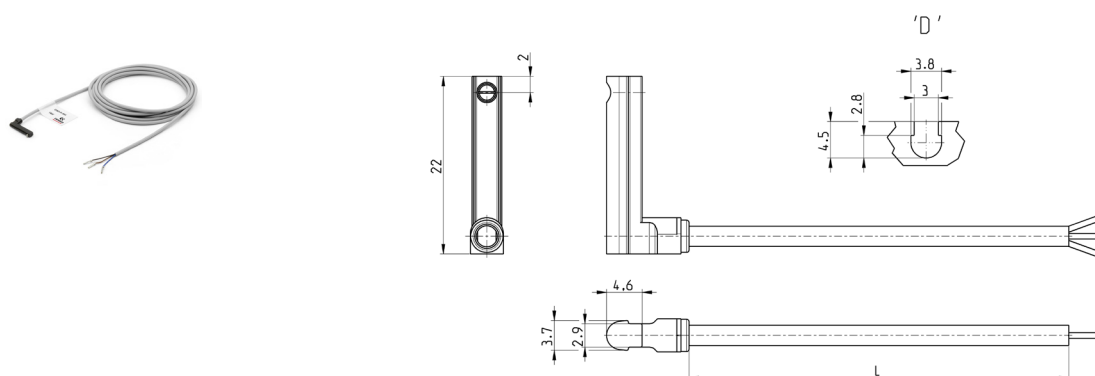
Mod.	M2	M	F	F2	R	R2	G	H	N1+	N+	Q	K
MST25-10	45	22	22	45	50	40	50	92	108	90,5	4	2
MST25-20	45	22	22	45	50	40	60	92	108	90,5	4	2
MST25-30	45	22	22	45	50	40	70	92	108	90,5	4	2
MST25-40	55	22	22	55	60	50	80	102	118	100,5	4	2
MST25-50	35	55	20	35	35	35	90	115	131	113,5	6	3
MST25-75	70	61	26	35	60	60	115	156	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

Capteurs magnétiques, câble 3 fils, rainures D



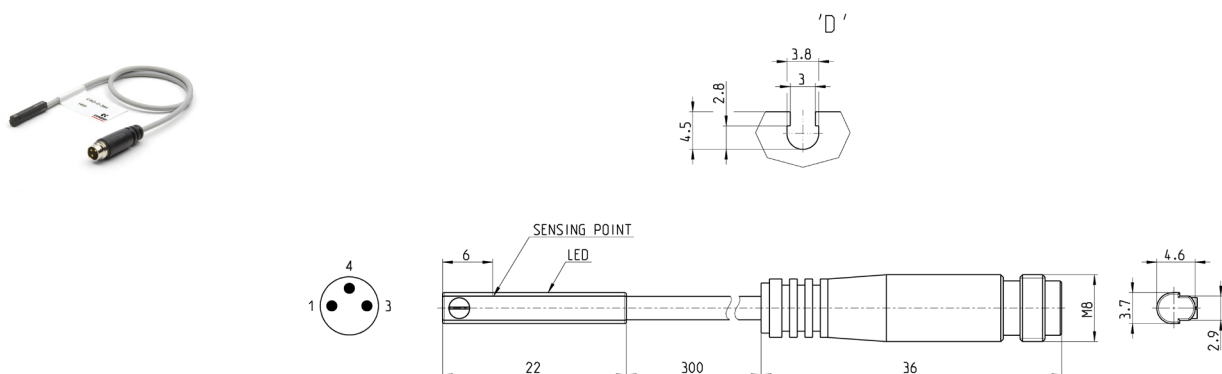
Mod.	Fonctionnement	Connexions	Tension	Sortie	Courant Max.	Charge max.	Protection	L = longueur câble
CSD-D-334	Magnétorésistif	3 fils	10 ÷ 27 V DC	PNP	200 mA	6W	contre les inversions de polarités et les surtensions	2 m
CSD-D-334-5	Magnétorésistif	3 fils	10 ÷ 27 V DC	PNP	200 mA	6W	contre les inversions de polarités et les surtensions	5 m
CSD-D-374	Magnétorésistif	3 fils	10 ÷ 27 V DC	NPN	200 mA	6W	contre les inversions de polarités et les surtensions	2 m
CSD-D-374-5	Magnétorésistif	3 fils	10 ÷ 27 V DC	NPN	200 mA	6W	contre les inversions de polarités et les surtensions	5 m

Capteurs magnétiques, câble 3 fils, rainures D avec câble à 90°



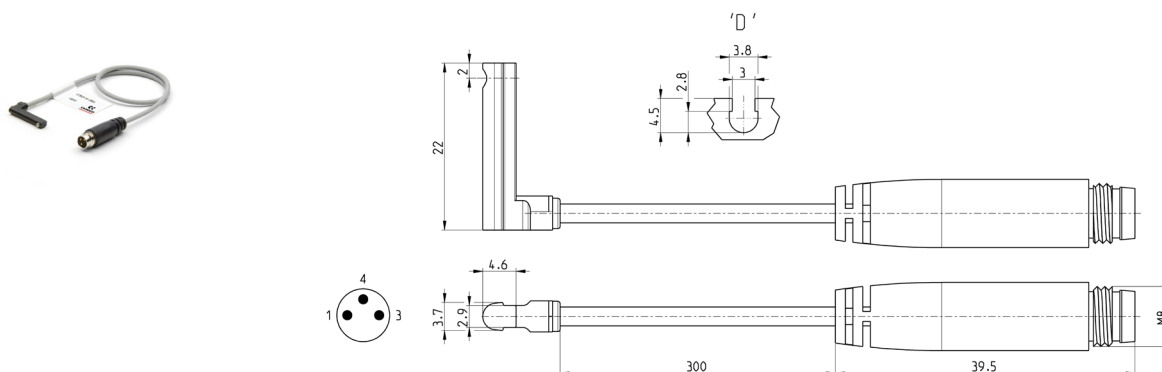
Mod.	Fonctionnement	Connexions	Tension	Sortie	Courant Max.	Charge max.	Protection	L = longueur câble
CSD-H-334	Magnétorésistif	3 fils	10 ÷ 27 V DC	PNP	200 mA	6 W	contre les inversions de polarités et les surtensions	2 m
CSD-H-334-5	Magnétorésistif	3 fils	10 ÷ 27 V DC	PNP	200 mA	6 W	contre les inversions de polarités et les surtensions	5 m
CSD-H-374	Magnétorésistif	3 fils	10 ÷ 27 V DC	NPN	200 mA	6 W	contre les inversions de polarités et les surtensions	2 m
CSD-H-374-5	Magnétorésistif	3 fils	10 ÷ 27 V DC	NPN	200 mA	6 W	contre les inversions de polarités et les surtensions	5 m

Capteurs magnétiques de proximité, con. mâle M8 à 3 broch. rainure D, droit



Mod.	Fonctionnement	Connection	Tension	Sortie	Courrant Max.	Charge max.	Protection
CSD-D-364	Magnéto-résistif	3 fils avec connecteur M8	10 ÷ 27 V DC	PNP	200 mA	6 W	contre les inversions de polarités et les surtensions
CSD-D-384	Magnéto-résistif	3 fils avec connecteur M8	10 ÷ 27 V DC	NPN	200 mA	6 W	contre les inversions de polarités et les surtensions

Capteurs magnétiques de proximité, con. mâle M8 à 3 broches, rainure D, 90°



Câble longueur 0,3 mètres

Mod.	Fonctionnement	Connection	Tension	Sortie	Courrant Max.	Charge max.	Protection
CSD-H-364	Magnéto-résistif	3 fils avec connecteur M8	10 ÷ 27 V DC	PNP	200 mA	6 W	contre les inversions de polarités et les surtensions
CSD-H-384	Magnéto-résistif	3 fils avec connecteur M8	10 ÷ 27 V DC	NPN	200 mA	6 W	contre les inversions de polarités et les surtensions