



- **Wirtschaftliche Dynamik durch höchste Taktzeiten**
- **Ideal für Vertikalbetrieb**
- **Geringe bewegte Masse**
- **Platzsparend mit Winkelgetriebe**

Auslegerachsen DGEA

Merkmale



Auf einen Blick

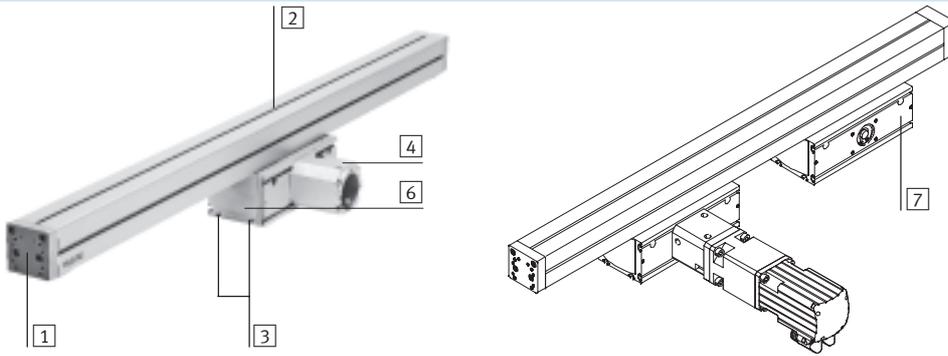
- Flachbauender Ω -Antriebskopf, dadurch hohe mechanische Momente möglich.
- Bessere Dynamik gegenüber der Zahnriemenachse DGE-ZR im Auslegerbetrieb, da Motor, Getriebe und Antriebskopf fest montiert werden und damit die bewegte Masse (Profilrohr) deutlich reduziert ist.
- Nutzung der bewährten Motor-Controller-Pakete.
- Befestigungsmöglichkeiten abgestimmt auf den neuen Mehrachsbauskasten.



Baugröße		18	25	40
max. Arbeitshub	[mm]	800	900	1 000
max. Nutzlast	[kg]	7	18	27
max. Geschwindigkeit	[m/s]	3	3	3
max. Vorschubkraft	[N]	230	400	1 000

Varianten

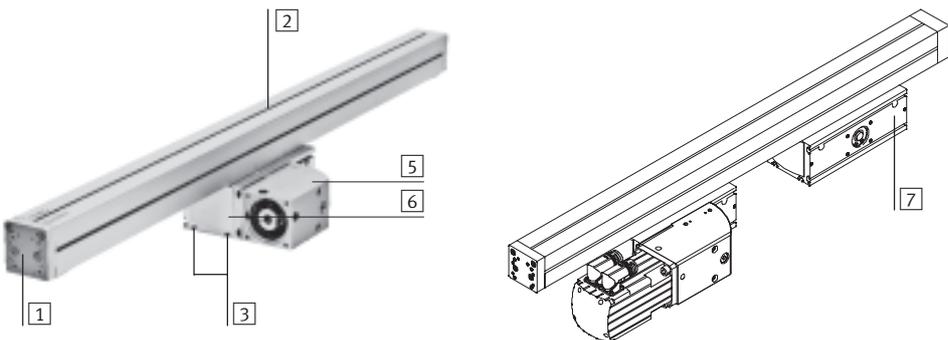
Grundausführung



1 Befestigungsschnittstelle für Nutzlast: Gewinde, Zentrierbohrungen und Lochbilder sind identisch zu den Abschlussdeckeln an den DGE-Achsen. Beide Deckel können frei bearbeitet oder entfernt und durch andere ersetzt werden.

2 Profilrohr: 3 Seiten mit Nuten für externe Befestigung. Freiraum zur Durchführung von Schläuchen und elektrischen Leitungen

Mit Winkelgetriebe



3 Befestigungsschnittstelle für den Auslegerbetrieb (abgestimmt auf DGE-...-KF Schlitten)

4 Kupplungsgehäuse

5 Kupplungsgehäuse mit integriertem Winkelgetriebe

6 Antriebskopf

7 optional: Zusatzantriebskopf ohne Wellenzapfen, zur Erhöhung der mechanischen Momentaufnahme

Auslegerachsen DGEA

Merkmale

Systemauswahl für elektromechanische Antriebe

Schrittmotor Controller
SEC-ST
→ 1 / 23



Servomotor Controller
SEC-AC
→ 5 / 2.2-38



Achscontroller
SPC-200
→ 5 / 1.3-2



Schrittmotor
MTR-ST
→ 1 / 12



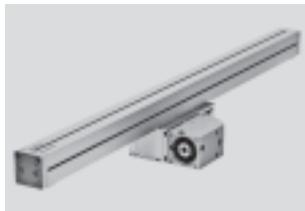
Servomotor
MTR-AC
→ 1 / 26



Kupplung
KSE-...
→ 1 / 3



Motorflansch
MTR-FL-...
→ 1 / 8



Auslegerachse
DGEA-...-ZR-...



Zahnriemenachse
mit Kugelumlauführung
DGE-...-ZR-KF-...



Zahnriemenachse
mit Rollenführung
DGE-...-ZR-RF-...



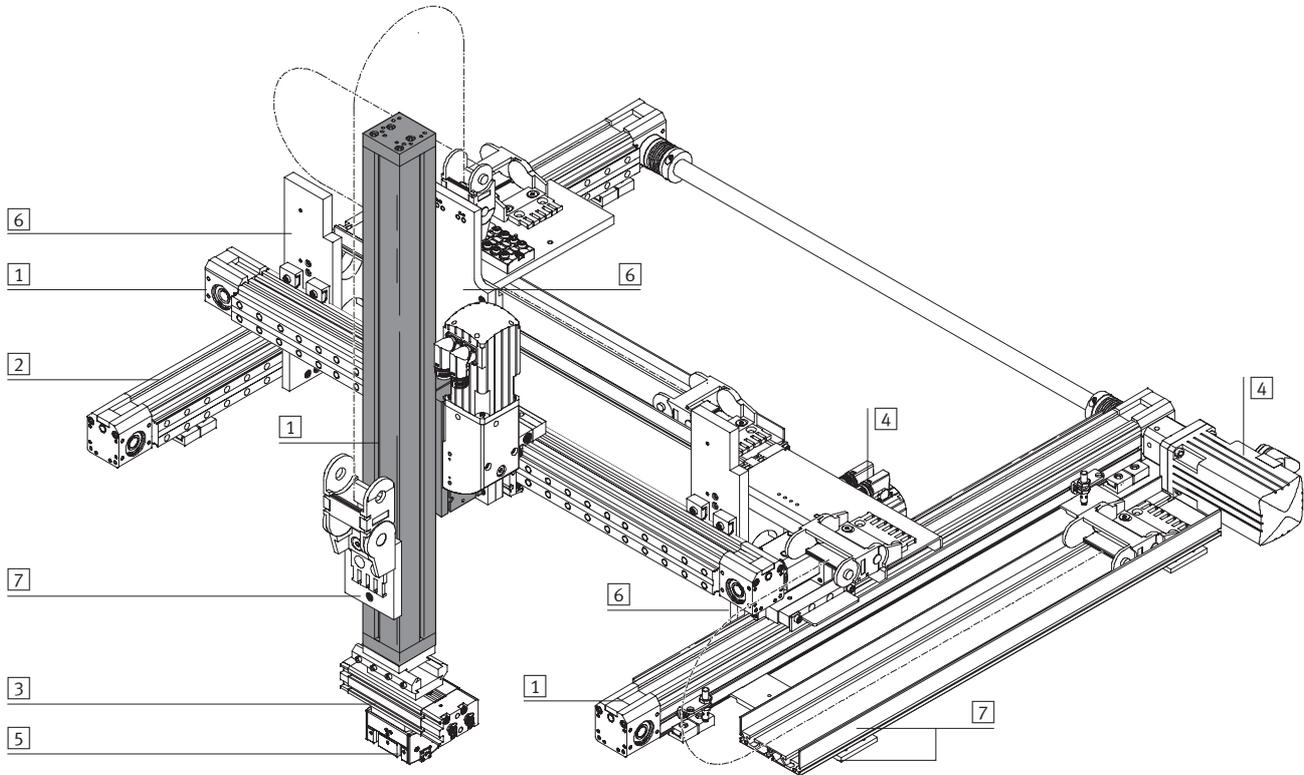
Spindelachse
mit Kugelumlauführung
DGE-...-SP-...

Auslegerachsen DGEA

Systembeispiel

FESTO

Systemprodukt für die Handhabungs- und Montagetechnik



Elektrische Positioniersysteme
Elektromechanische Antriebe

2.1

Systemelemente und Zubehör			
	Kurzbeschreibung	→ Seite	
1	Achsen	vielfältige Kombinationsmöglichkeiten innerhalb der Handhabungs- und Montagetechnik	Band 5
2	Führungsachsen	zur Abstützung von Kräften und Momenten in Mehrachsanwendungen	Band 5
3	Antriebe	vielfältige Kombinationsmöglichkeiten innerhalb der Handhabungs- und Montagetechnik	Band 1
4	Motoren	Servo- und Schrittmotoren, mit oder ohne Getriebe	Band 5
5	Greifer	vielfältige Variationsmöglichkeiten innerhalb der Handhabungs- und Montagetechnik	Band 1
6	Adapter	für Verbindungen Antrieb/Antrieb und Antrieb/Greifer	Band 5
7	Installationselemente	zur übersichtlichen und sicheren Führung von elektrischen Kabeln und Schläuchen	Band 5

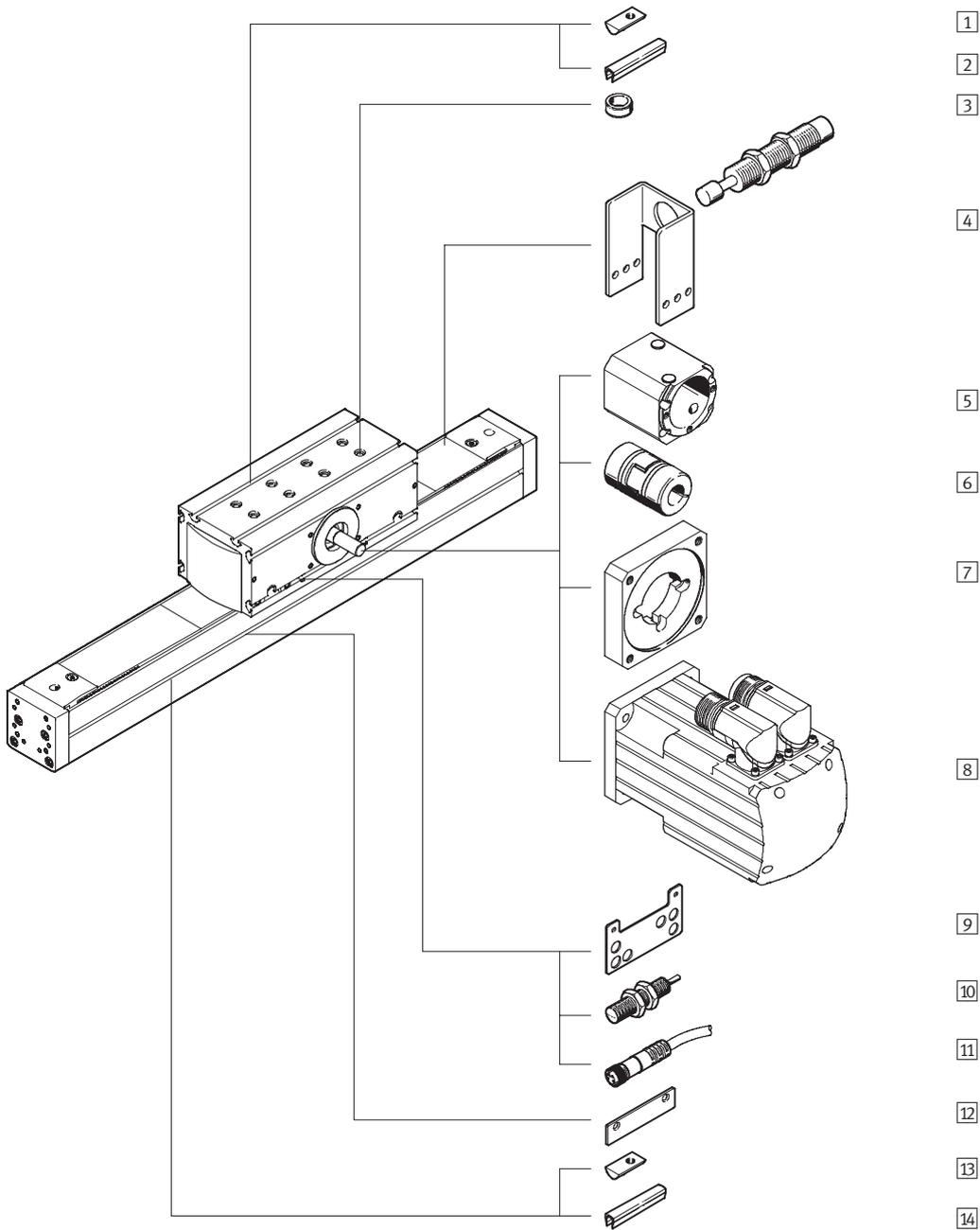
Auslegerachsen DGEA

Typenschlüssel

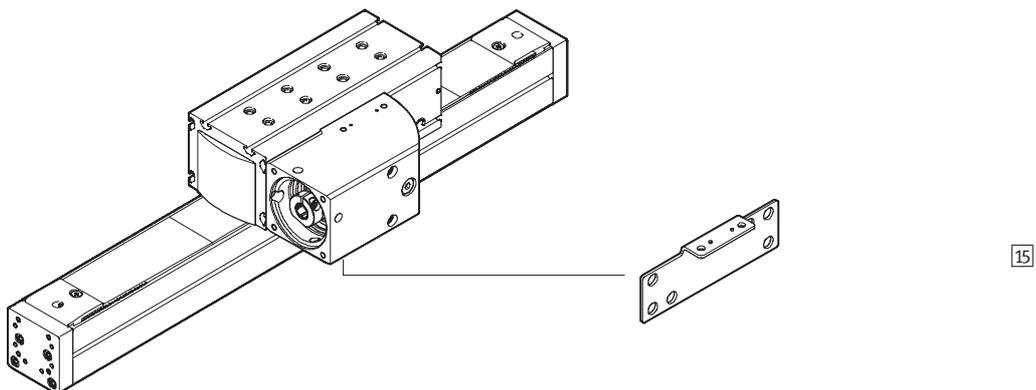
		DGEA	-	25	-	500	-	ZR	-	WH	-	KV	-	ZWK	-	STD	-		-		
Typ		DGEA	Auslegerachse																		
Baugröße																					
Hub [mm]																					
Antriebsfunktion		ZR	Zahnriemen																		
Antriebskopf																					
WH	Wellenzapfen hinten																				
WV	Wellenzapfen vorn																				
WB	Wellenzapfen beidseitig																				
GVL	Integriertes Winkelgetriebe/Motor vorn links																				
GVR	Integriertes Winkelgetriebe/Motor vorn rechts																				
GHL	Integriertes Winkelgetriebe/Motor hinten links																				
GHR	Integriertes Winkelgetriebe/Motor hinten rechts																				
Kupplungsgehäuse																					
KV	Antriebskopf vorn																				
KH	Antriebskopf hinten																				
LV	Antriebskopf vorn, für hohe Leistung																				
LH	Antriebskopf hinten, für hohe Leistung																				
Zusatzantriebskopf		ZWK	ohne Wellenzapfen																		
Motorart																					
STD	Schrittmotor																				
STG	Schrittmotor mit Getriebe																				
SED	Servomotor																				
SEDP	Servomotor für hohe Performanz																				
SEG	Servomotor mit Getriebe																				
SEI	Servomotor mit integriertem Getriebe																				
Motor-Bremse		BR	Bremsen																		
Zubehör lose beigelegt																					
...S	Nutabdeckung für Profilnut																				
...B	Nutabdeckung für Antriebskopf																				
...Y	Nutenstein für Profilnut																				
...X	Nutenstein für Antriebskopf																				
...C	Stoßdämpfer mit Halter																				
...Z	Zentrierhülse																				
L	Befestigungsbausatz für Näherungsschalter																				
...O	Näherungsschalter mit Kabel (Schließer)																				
...P	Näherungsschalter mit Kabel (Öffner)																				
...W	Näherungsschalter mit Stecker (Schließer)																				
...R	Näherungsschalter mit Stecker (Öffner)																				
...V	Steckdose mit Kabel 2,5 m																				

Auslegerachsen DGEA

Peripherieübersicht



mit Winkelgetriebe



Auslegerachsen DGEA

Peripherieübersicht

FESTO

Varianten und Zubehör					
Typ	Kurzbeschreibung	Grundausführung	Winkelgetriebe	→ Seite	
1	Nutenstein für Antriebskopf X	zur Befestigung der Achse	■	■	5 / 2.1-115
2	Nutabdeckung für Antriebskopf B	zum Schutz vor Verschmutzung	■	■	5 / 2.1-115
3	Zentrierhülse Z	zur Zentrierung der Achse	■	■	5 / 2.1-115
4	Stoßdämpfer mit Halter C	verhindert eine Beschädigung der Achse bei Stromausfall (im Vertikalbetrieb), wenn durch die Last die Achse in die Endlage gezogen wird	■	■	5 / 2.1-114
5	Kupplungsgehäuse KG	Adapter zum Befestigen des Motors an der Achse	■	integriert	5 / 2.1-110
6	Kupplung KSE	Verbindungselement zwischen Achse und Motor	■	integriert	5 / 2.1-110
7	Motorflansch MTR-FL	Verbindungselement zwischen Kupplungsgehäuse und Motor	■	integriert	5 / 2.1-110
8	Motor MTR	speziell auf die Achse abgestimmte Motoren mit oder ohne Getriebe	■	■	5 / 2.1-110
9	Befestigungsplatte L	Adapter zur Befestigung der Näherungsschalter SIEN an der Achse (Grundausführung)	■	-	5 / 2.1-112
10	Näherungsschalter O/P/W/R	zur Verwendung als Signal- oder Sicherheitsabfrage	■	■	5 / 2.1-115
11	Steckdose mit Kabel V	für Näherungsschalter	■	■	5 / 2.1-115
12	Schaltfahne L	zur Abfrage der Schlittenposition	■	■	5 / 2.1-112
13	Nutenstein für Profilnut Y	zur Befestigung von Anbauteilen	■	■	5 / 2.1-115
14	Nutabdeckung für Profilnut S	zum Schutz vor Verschmutzung	■	■	5 / 2.1-115
15	Befestigungsplatte L	Adapter zur Befestigung der Näherungsschalter SIEN an der Achse mit Winkelgetriebe	-	■	5 / 2.1-113

Auslegerachsen DGEA

Datenblatt

FESTO

-  - Baugröße
18, 25, 40
-  - Hublänge
100 ... 1 000 mm

-  - Reparaturservice



Allgemeine Technische Daten				
Baugröße		18	25	40
Konstruktiver Aufbau	Auslegerachse mit Zahnriemen			
Führung	Kugelumlaufführung			
Einbaulage	beliebig			
max. Arbeitshub ¹⁾	[mm]	1 ... 800	1 ... 900	1 ... 1 000
max. Nutzlast, horizontal ²⁾	[kg]	6	15	40
max. Nutzlast, vertikal	[kg]	10	20	50
max. Vorschubkraft F _x	[N]	230	400	1 000
max. Geschwindigkeit	[m/s]	3		
max. Beschleunigung	[m/s ²]	50		
Wiederholgenauigkeit	[mm]	< ±0,05		
Grundausführung				
max. Antriebsmoment	[Nm]	3	5,2	19
max. Leerlaufantriebsmoment ³⁾	[Nm]	0,4	0,4	1
Maximaldrehzahl Antrieb	[1/min]	2 222	2 222	1 500
mit Winkelgetriebe				
max. Antriebsmoment	[Nm]	1,4	2,2	7,3
max. Leerlaufantriebsmoment ³⁾	[Nm]	0,3	0,6	1,3
Maximaldrehzahl Antrieb	[1/min]	6 666	6 666	4 500
Getriebeart	Kronenradgetriebe			
Verzahnung	gerade			
Übersetzung	3			

- 1) Gesamthub = Arbeitshub + 2x Hubreserve
- 2) bei 500 mm Hub und zentrierter Nutzlast auf dem Mittelpunkt der Führung. Weitere Werte → 5 / 2.1-100
- 3) gemessen bei einer Geschwindigkeit von 0,2m/s

Betriebs- und Umweltbedingungen				
Baugröße		18	25	40
Umgebungstemperatur	[°C]	-10 ... +60		
Schutzart		IP20		

Auslegerachsen DGEA

Datenblatt

FESTO

Gewichte [kg]							
Baugröße		18		25		40	
Anzahl der Antriebsköpfe		1	2	1	2	1	2
Grundausführung							
Gesamtgewicht	bei 0 mm Hub ¹⁾	2,8	4,7	4,9	8,5	14,3	23,2
	Gewichtszuschlag pro 100 mm Hub ¹⁾	0,35	0,35	0,47	0,47	1	1
Bewegte Masse	bei 0 mm Hub	1,5	2	2,4	3,3	6,2	8,6
mit Winkelgetriebe							
Gesamtgewicht	bei 0 mm Hub ¹⁾	3,6	5	6,6	9,3	19,5	26
	Gewichtszuschlag pro 100 mm Hub ¹⁾	0,35	0,35	0,47	0,47	1	1
Bewegte Masse	bei 0 mm Hub ¹⁾	1,5	2	2,4	3,3	6,2	8,6

1) ohne Motor, Kupplung, Kupplungsgehäuse und Zubehör

Massenträgheitsmoment							
Baugröße		18		25		40	
Anzahl der Antriebsköpfe		1	2	1	2	1	2
J_0	[kg cm ²]	2,87	4,08	4,45	6,40	28	41,5
J_H	pro Meter Hub [kg cm ² /m]	0,6		0,8		3,65	
J_L	pro kg Nutzlast [kg cm ² /Kg]	1,66		1,66		3,65	
J_G	Winkelgetriebe [kg cm ² /m]	0,14		0,26		2,02	
i	Übersetzung	3		3		3	

Das Massenträgheitsmoment J_A der gesamten Achse wird wie folgt berechnet:

Grundausführung

$$J_A = J_0 + J_H \times \text{Arbeitshub [m]} + J_L \times m_{\text{Nutzlast [kg]}}$$

mit Winkelgetriebe

$$J_A = J_G + \frac{J_0 + J_H \times \text{Arbeitshub [m]} + J_L \times m_{\text{Nutzlast [kg]}}}{i^2}$$

Zahnriemen				
Baugröße		18	25	40
Dehnung ¹⁾	[%]	0,037	0,053	0,056
Teilung	[mm]	3	3	5
Wirkkreis; Wirkdurchmesser	[mm]	25,78	25,78	38,2
Vorschubkonstante	[mm/U]	81	81	120
Vorschubkonstante mit integriertem Winkelgetriebe	[mm/U]	27	27	40

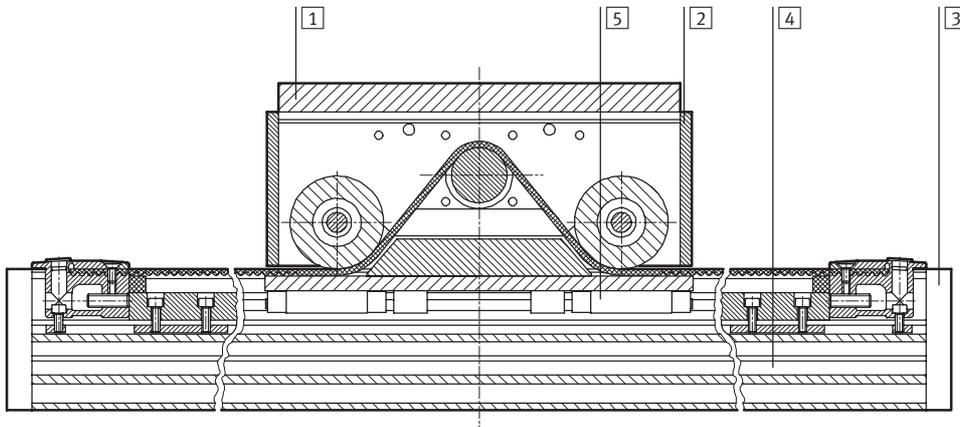
1) bei max. Vorschubkraft

Auslegerachsen DGEA

Datenblatt

FESTO

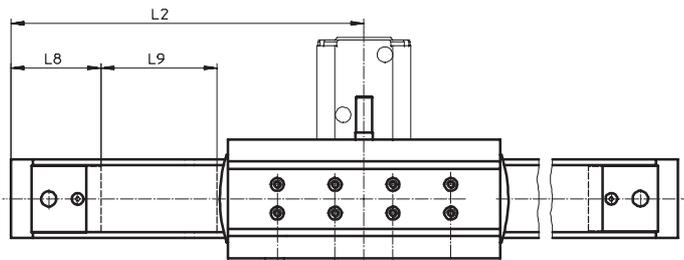
Werkstoffe Funktionsschnitt



Achse		
1	Antriebskopf Schlitten	Stahl, verzinkt
2	Antriebskopf Gehäuse	Aluminium, eloxiert
3	Abschlussdeckel	Aluminium, eloxiert
4	Profil	Aluminium, eloxiert
5	Führungsschiene	Wälzlagerstahl, corrotect beschichtet
-	Getriebegehäuse	Aluminium, eloxiert
-	Ritzel	Stahl
-	Kronenrad	Stahl

Hubreserve

- L2 Antriebskopf in Endposition des Arbeitshubes
- L8 Abstand zwischen mechanischem Anschlag und Außenmaß der Achse
- L9 Bei der Hubreserve handelt es sich um einen Sicherheitsabstand, der zusätzlich zum Hub auf beiden Seiten der Achse vorhanden ist.



Beispiel:
Typ DGEA-25-500-ZR

Baugröße	18	25	40
L9 pro Endlage [mm]	81	81	120

Arbeitshub = 500 mm
 Hubreserve = (2x 81 mm)
 = 162 mm
 Gesamthub = 500 mm + 126 mm
 = 662 mm

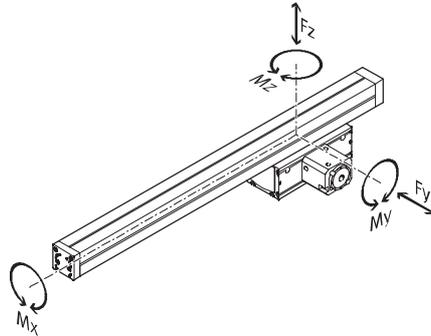
Auslegerachsen DGEA

Datenblatt



Belastungskennwerte der Führung

Die angegebenen Kräfte und Momente beziehen sich auf das Zentrum der Führungsschiene. Sie dürfen im dynamischen Betrieb nicht überschritten werden. Dabei muss besonders auf den Abbremsvorgang geachtet werden.



Wirken gleichzeitig mehrere der unten genannten Kräfte und Momente auf die Auslegerachse ein, müssen neben den aufgeführten Maximalbelastungen folgende Gleichung erfüllt werden:

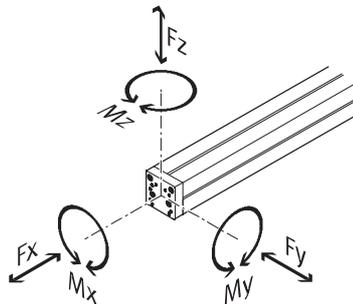
$$\frac{|F_y|}{|F_{y_{max.}}|} + \frac{|F_z|}{|F_{z_{max.}}|} + \frac{|M_x|}{|M_{x_{max.}}|} + \frac{|M_y|}{|M_{y_{max.}}|} + \frac{|M_z|}{|M_{z_{max.}}|} \leq 1$$

Zulässige Kräfte und Momente

Baugröße	18	25	40
$F_{y_{max.}}$ [N]	2 000	3 080	7 300
$F_{z_{max.}}$ [N]	2 000	3 080	7 300
$M_{x_{max.}}$ [Nm]	19	28	133
$M_{y_{max.}}$ [Nm]	94	230	665
$M_{z_{max.}}$ [Nm]	65	160	460

Belastungskennwerte der Schnittstelle zur Befestigung der Nutzlast

Die angegebenen Kräfte und Momente beziehen sich auf die Schnittstelle zur Befestigung der Nutzlast. Sie dürfen im dynamischen Betrieb nicht überschritten werden. Dabei muss besonders auf den Abbremsvorgang geachtet werden.



Wirken gleichzeitig mehrere der unten genannten Kräfte und Momente auf die Auslegerachse ein, müssen neben den aufgeführten Maximalbelastungen folgende Gleichung erfüllt werden:

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

Zulässige Kräfte und Momente

Baugröße	18	25	40
$F_{x_{max.}}$ [N]	6 000	6 000	8 400
$F_{y_{max.}}$ [N]	2 240	2 240	3 200
$F_{z_{max.}}$ [N]	2 240	2 240	3 200
$M_{x_{max.}}$ [Nm]	30	50	118
$M_{y_{max.}}$ [Nm]	125	230	407
$M_{z_{max.}}$ [Nm]	185	273	580



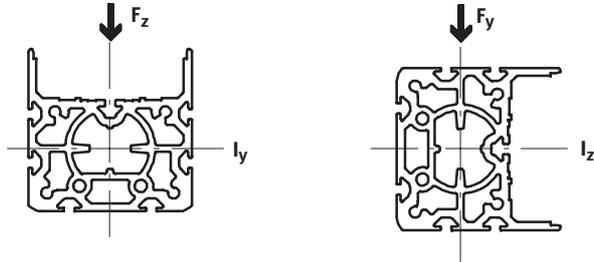
Engineering-Tool
PtTool
www.festo.com/de/engineering

Auslegerachsen DGEA

Datenblatt

FESTO

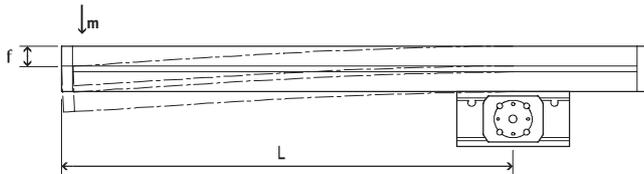
Flächenmoment 2. Grades¹⁾



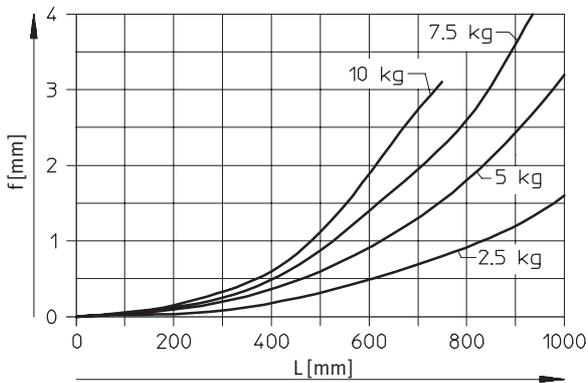
Baugröße		18	25	40
I_y	[mm ⁴]	173×10^3	432×10^3	1759×10^3
I_z	[mm ⁴]	135×10^3	438×10^3	1894×10^3

1) Nach Bearbeiten oder Austauschen der Abschlussdeckel verlieren die Werte ihre Gültigkeit

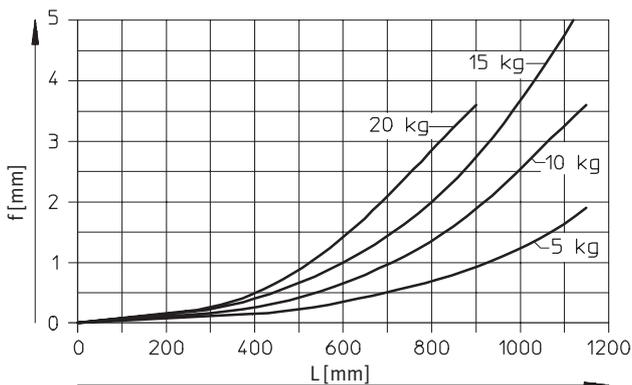
Durchbiegung f des Profils in Abhängigkeit vom Abstand L und der Nutzlast m



DGEA-18



DGEA-25



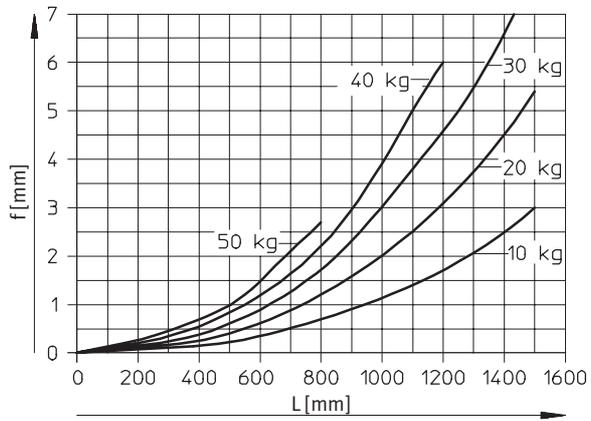
Auslegerachsen DGEA

Datenblatt

FESTO

Durchbiegung f des Profils in Abhängigkeit vom Abstand L und der Nutzlast m

DGEA-40



Auslegerachsen DGEA

Datenblatt

FESTO

Elektrische Positioniersysteme
Elektromechanische Antriebe

2.1

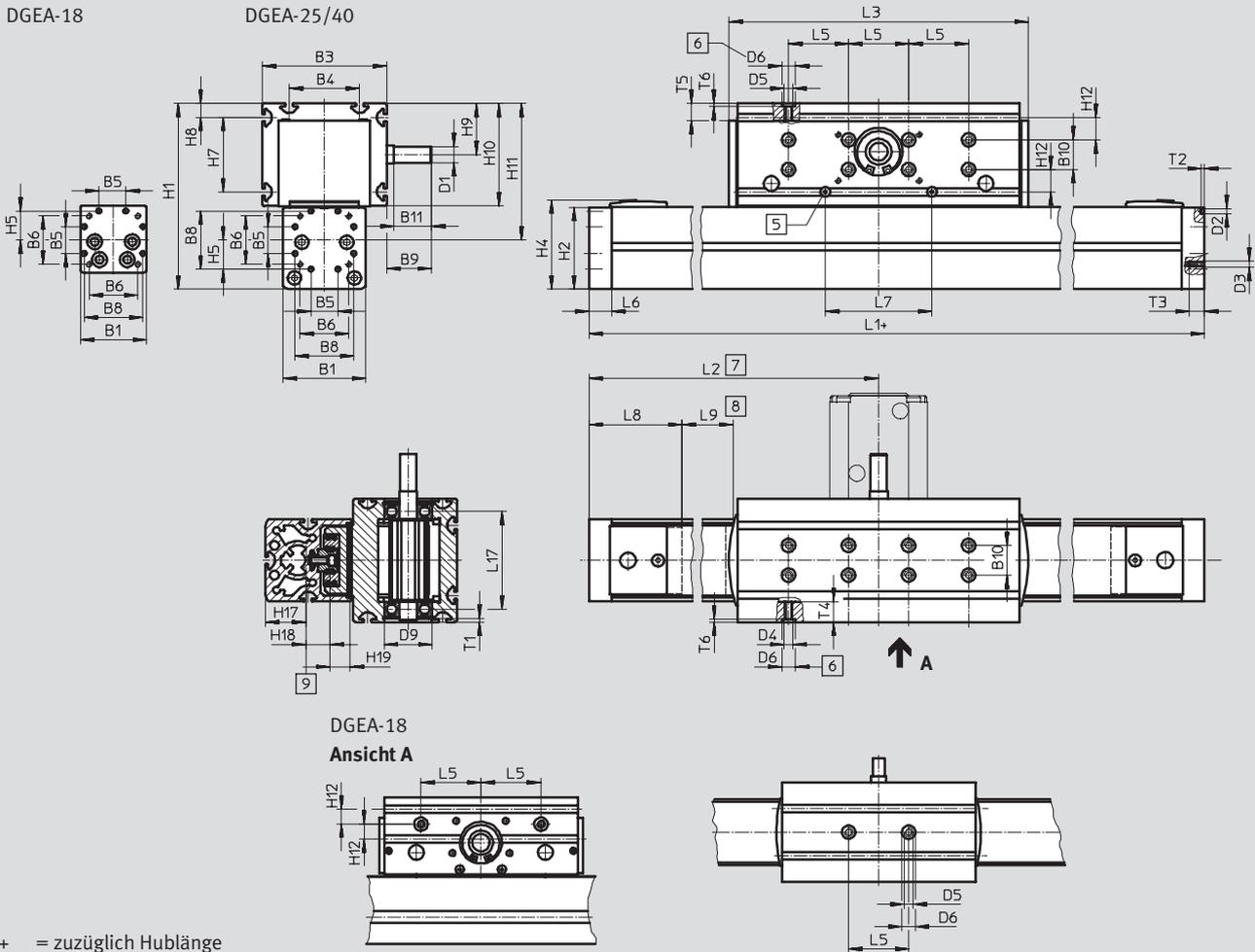
Abmessungen

Download CAD-Daten → www.festo.com/de/engineering

Grundausführung

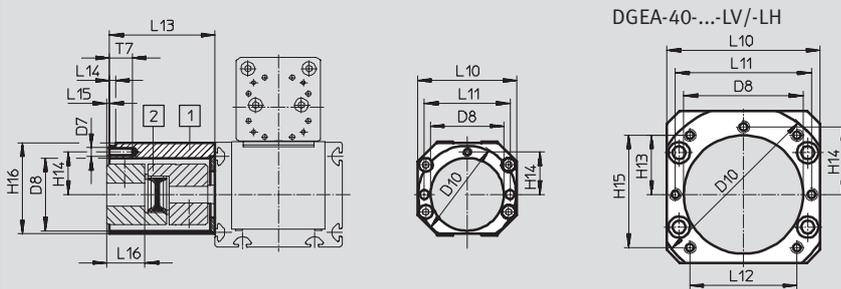
DGEA-18

DGEA-25/40



+ = zuzüglich Hublänge

Kupplungsgehäuse



- | | | | |
|--------------------|--|--|---------------------------------------|
| 1 Kupplungsgehäuse | 6 Bohrung für Zentrierhülse ZBH-9 | 8 Hubreserve (auf beiden Seiten vorhandener Sicherheitsabstand von der mechanischen Endlage) | 9 Schwerpunkt der bewegten Eigenmasse |
| 2 Kupplung | 7 Läufer in Endposition des Arbeitshubes | | |
| 5 Schmiernippel | | | |

Auslegerachsen DGEA

Datenblatt

FESTO

Baugröße	Variante	B1	B3	B4	B5 ±0,1	B6	B8	B9	B10	B11	D1 ∅ h6	D2 ∅	D3
18	KV/KH	44	67	32	18	32,5	39,1	16	–	12	8	3,3	M4
25	KV/KH	55	83	47	18	32,5	39,1	29,8	20	25	11	3,3	M4
40	KV/KH	80	111,8	72	28	49	53	30,1	40	25	15	4	M5
	LV/LH												

Baugröße	Variante	D4	D5	D6 ∅ H7	D7	D8 ∅	D9 ∅ H7	D10 ∅ g7	H1	H2	H4	H5	H7
18	KV/KH	M6	M6	9	M4	32	28	44	99	45	50,8	19,55	20
25	KV/KH	M6	M6	9	M6	48	32	64	128	57,7	63,1	19,55	50
40	KV/KH	M6	M6	9	M6	48	40	64	197	85	91,3	26,5	72
	LV/LH				M8	78		118					

Baugröße	Variante	H8	H9	H10	H11	H12	H13	H14 ±0,1	H15	H16	H17	H18	H19
18	KV/KH	8	30,5	52	77	10	–	19	–	45	19,6	10	14,3
25	KV/KH	9,5	32,5	69	95	15	–	28	–	60	27,1	16	13,3
40	KV/KH	15,5	55,5	110	153	16	–	28	–	60	42,8	21,5	18
	LV/LH						39	44,5	74	100			

Baugröße	Variante	L1	L2	L3	L5	L6	L7	L8	L9	L10	L11	L12	L13
18	KV/KH	419,5	210	138	40	13	28	58	81	45	38	–	40
25	KV/KH	487,5	244	202	40	15	71	60	81	65	56	–	65
40	KV/KH	662	331	256	40	15	94	81	120	65	56	–	65
	LV/LH									100	89	70	96

Baugröße	Variante	L14	L15	L16	L17	T1	T2	T3	T4 min.	T5 min.	T6	T7
18	KV/KH	3,2	–3,6	14,6	53	1,6	2	9	11	11	2,1	10
25	KV/KH	4	2,2	22,8	65,6	2,3	2	10	11	11	2,1	13
40	KV/KH	4	2,2	22,8	90	2,8	3	10	11	11	2,1	13
	LV/LH	5	–0,9	35,9								18

Elektrische Positioniersysteme
Elektromechanische Antriebe

2.1

Auslegerachsen DGEA

Datenblatt



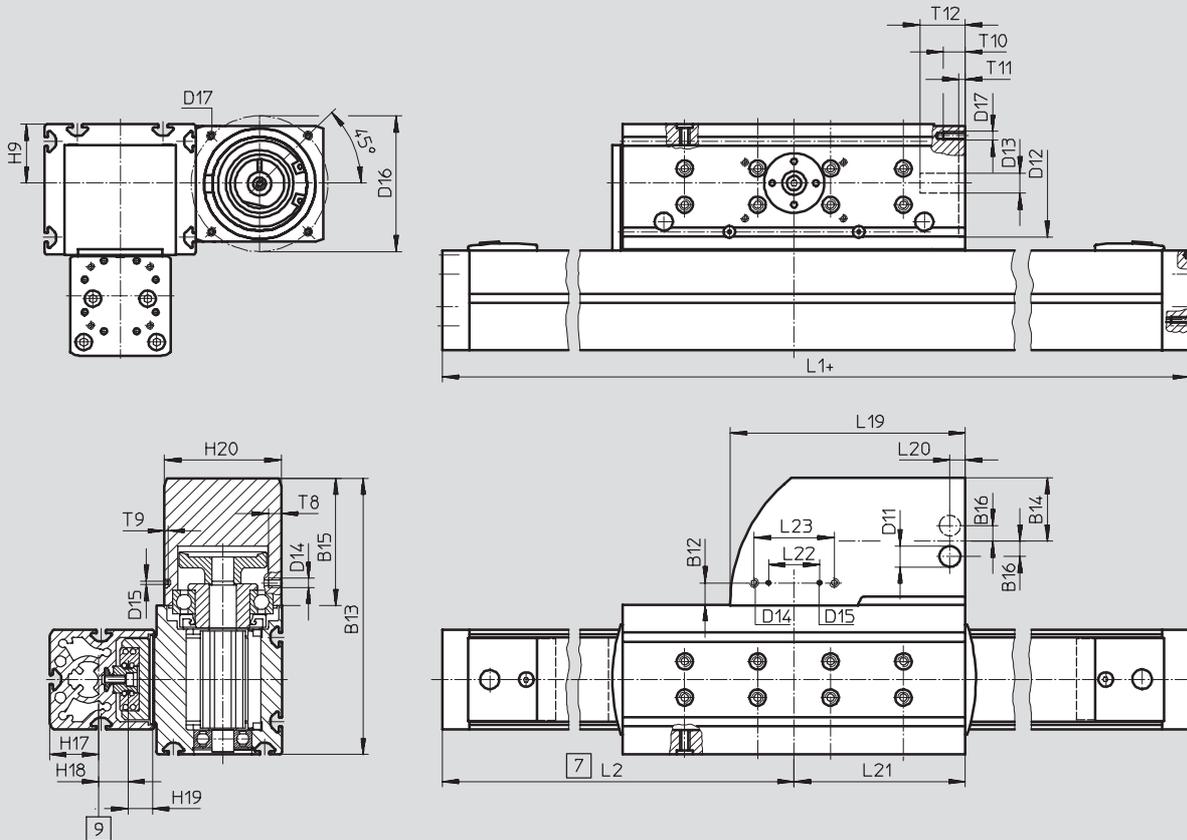
Elektrische Positioniersysteme
Elektromechanische Antriebe

2.1

Abmessungen

Download CAD-Daten → www.festo.com/de/engineering

mit Winkelgetriebe



- + = zuzüglich Hublänge
- 9 Schwerpunkt der bewegten Eigenmasse
- 7 Läufer in Endposition des Nennhubs

Baugröße	B12	B13	B14	B15	B16	D11 Ø	D12 Ø +0,05/+0,08	D13 Ø	D14	D15 Ø ±0,05
18	11	122	27,5	55	9	11,5	40	9	M4	2
25	12	153	35	70	9	11,5	60	11	M5	2
40	16	211,8	50	100	17	11,9	95	19	M5	3

Baugröße	D16 Ø	D17	H9	H17	H18	H19	H20	L1	L2	L19
18	63	M5	30,5	19,6	10	14,3	55	419,5	210	97
25	75	M5	32,5	27,1	16	13,3	64	487,5	244	129
40	115	M8	55,5	42,8	21,5	18	100	662	331	173

Baugröße	L20	L21	L22	L23	T8	T9	T10	T11	T12
			±0,1	±0,1					
18	8,5	64,5	18	34	5	2	12	3,5	24
25	8,5	94	28	44	7	2	12	3,5	25
40	11,5	120	44	68	5	2	12	3,5	40

Auslegerachsen DGEA

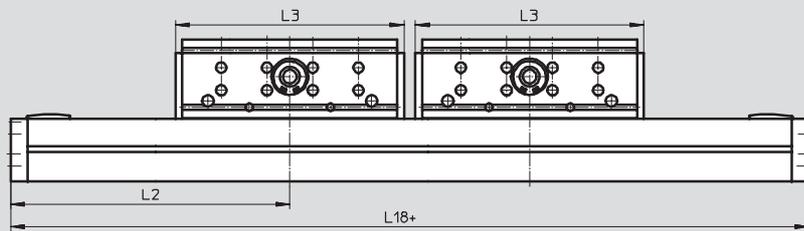
Datenblatt



Abmessungen

Download CAD-Daten → www.festo.com/de/engineering

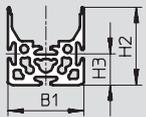
mit Zusatzantriebskopf



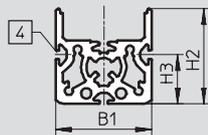
+ = zuzüglich Hublänge

Profilrohr

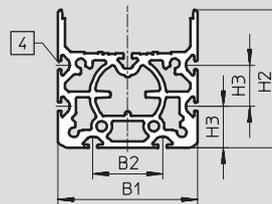
Baugröße 18



Baugröße 25



Baugröße 40



4 Befestigungsnut für Nutenstein NST

Baugröße	B1	B2	H2	H3	L2	L3	L18
18	44	–	45	18	210	138	569,5
25	55	–	57,7	28,7	244	202	697,5
40	80	40	85	24	331	256	926

Auslegerachsen DGEA

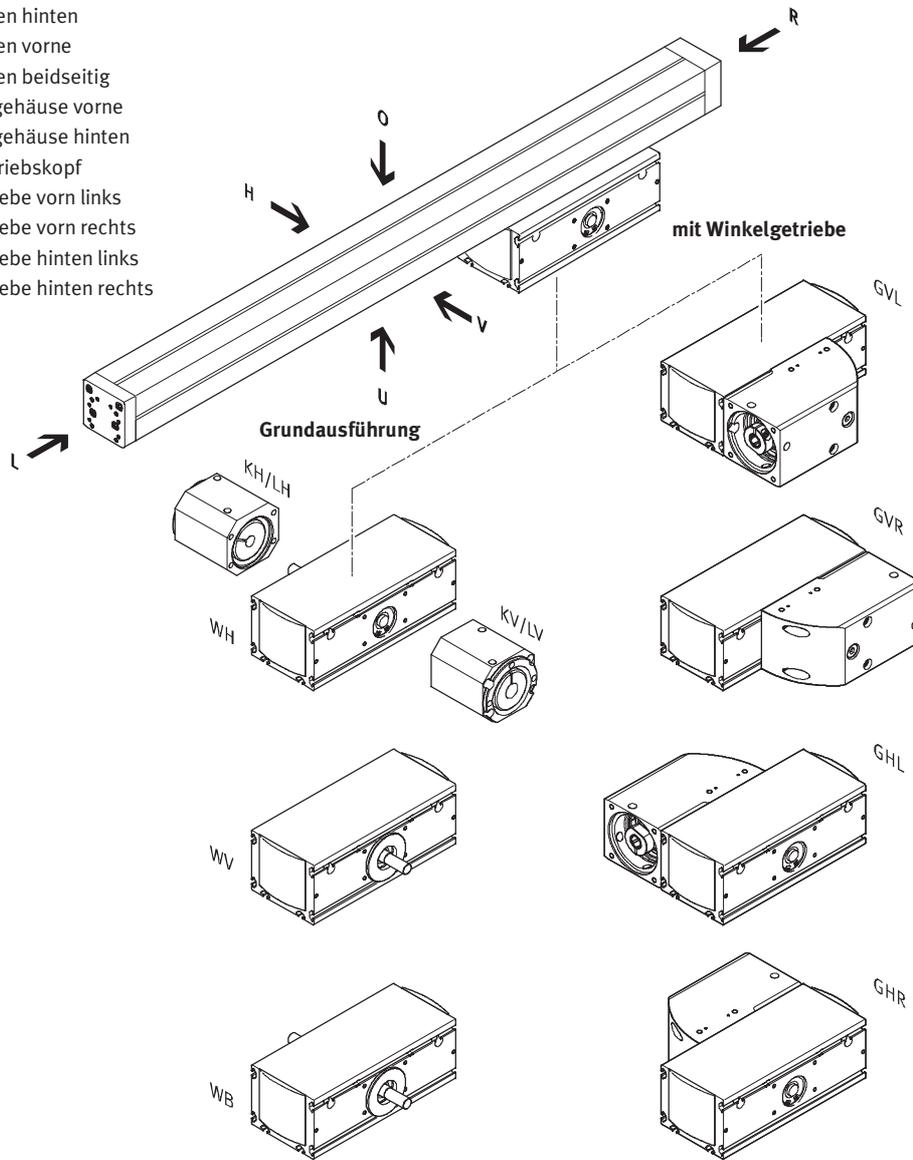
Bestellangaben – Produktbaukasten



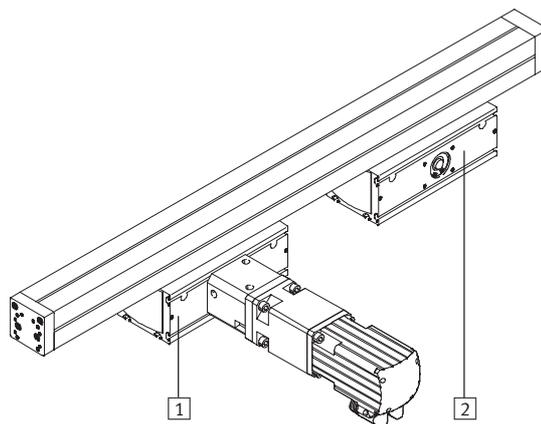
Bestellcode

Mindestangaben/Optionen

WH	Wellenzapfen hinten
WV	Wellenzapfen vorne
WB	Wellenzapfen beidseitig
KV/LV	Kupplungsgehäuse vorne
KH/LH	Kupplungsgehäuse hinten
ZWK	zweiter Antriebskopf
GVL	Winkelgetriebe vorn links
GVR	Winkelgetriebe vorn rechts
GHL	Winkelgetriebe hinten links
GHR	Winkelgetriebe hinten rechts



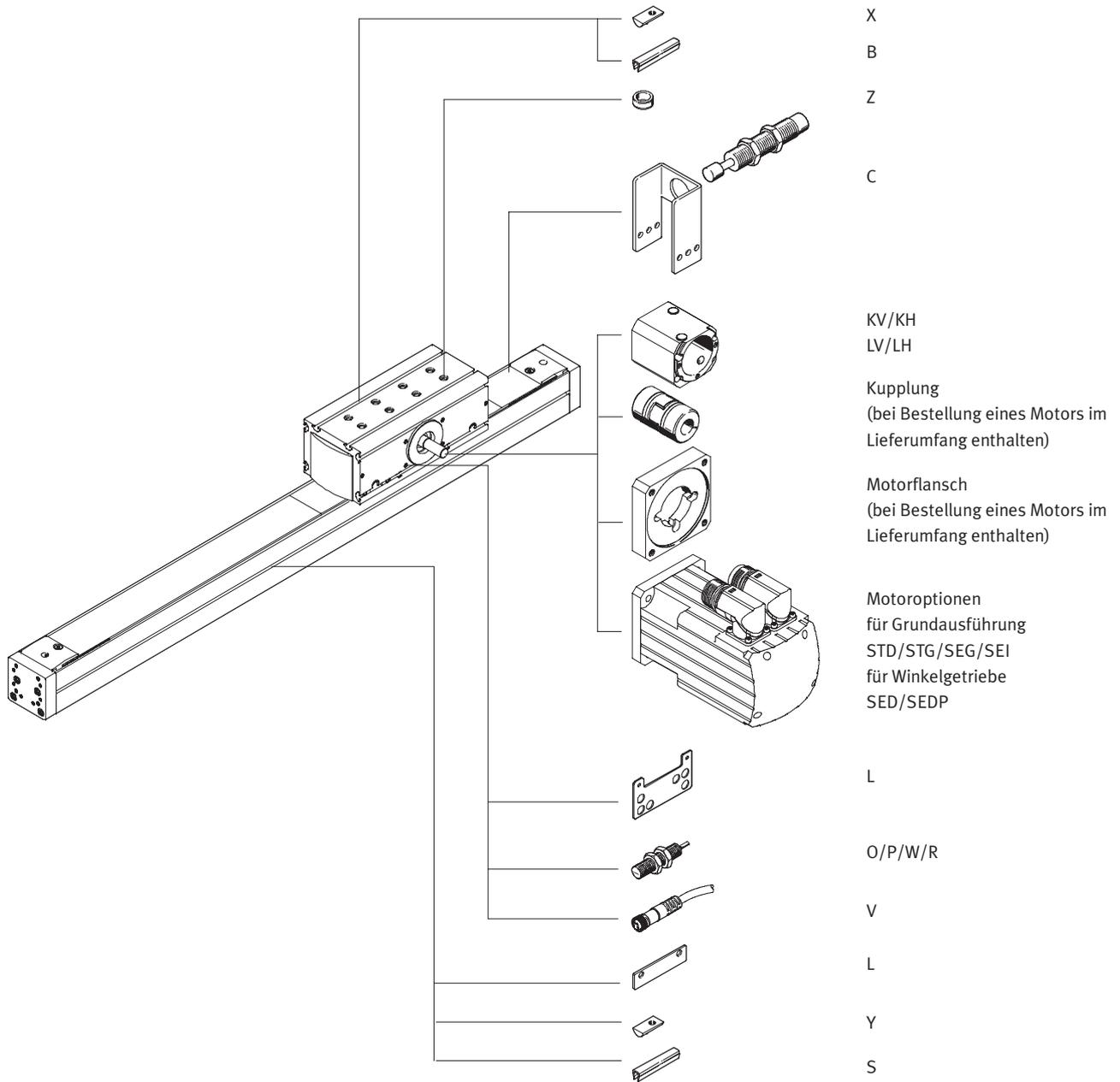
- 1 Antriebskopf
- 2 Optional:
Zusatzantriebskopf
(zur Erhöhung der mechanischen Momentaufnahme)



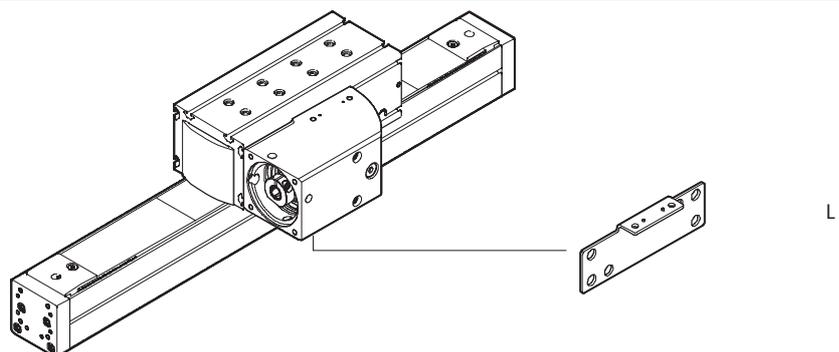
Auslegerachsen DGEA

Bestellangaben – Produktbaukasten

Bestellcode
Optionen



mit Winkelgetriebe



Auslegerachsen DGEA

Bestellangaben – Produktbaukasten



M Mindestangaben **O** Optionen →

Baukasten-Nr.	Bauart	Baugröße	Hub	Antriebsfunktion	Antriebskopf	Kupplungsgehäuse	Zusatzantriebskopf	Motorart	Bremse
195 611	DGEA	18	1 ... 1000	ZR	WH	KV	ZWK	STD	BR
195 612		25			WV	KH		STG	
195 613		40			WB	LV		SED	
					GVL	LH		SEDP	
					GVR			SEG	
					GHL			SEI	
					GHR				
Bestellbeispiel									
195 612	DGEA	- 25	- 850	- ZR	- WV	- KV	-	- STD	- BR

Bestelltabelle		Baugröße	18	25	40	Bedingungen	Code	Eintrag Code
M	Baukasten-Nr.	195 611	195 612	195 613				
	Bauart	Auslegerachse mit Zahnriemen					DGEA	DGEA
	Baugröße	18	25	40			-...	
	Hub [mm]	1 ... 800	1 ... 900	1 ... 1 000			-...	
	Antriebsfunktion	Elektromechanischer Antrieb mit Zahnriemen					-ZR	-ZR
	Antriebskopf	Wellenzapfen hinten					-WH	
		Wellenzapfen vorn					-WV	
		Wellenzapfen beidseitig					-WB	
		Integriertes Winkelgetriebe für Motoranordnung vorn links					-GVL	
		Integriertes Winkelgetriebe für Motoranordnung vorn rechts					-GVR	
		Integriertes Winkelgetriebe für Motoranordnung hinten links					-GHL	
		Integriertes Winkelgetriebe für Motoranordnung hinten rechts					-GHR	
O	Kupplungsgehäuse	Standard für Antriebskopf vorne			-	1	-KV	
		für Antriebskopf hinten			-	2	-KH	
	große Ausführung (für hohe Leistung)	-			-	1	-LV	
		-			-	2	-LH	
	Zusatz Antriebskopf	ohne Wellenzapfen					-ZWK	
	Motorart	Schrittmotor an einem Antriebskopf			-	3	-STD	
		-			-	3	-STG	
		Servomotor an einem Antriebskopf			-	4	-SED	
		-			-	4	-SEDP	
		mit Getriebe			-	3	-SEG	
		-			-	5	-SEI	
		mit integriertem Getriebe			-	5	-SEI	
↓	Bremse ¹⁾	Motorbremse				6	-BR	

1) Bei Vertikaleinsatz aus Sicherheitsgründen immer mit Bremse bestellen.

1 **KV, LV** Nur mit Antriebskopf WV, WB.

2 **KH, LH** Nur mit Antriebskopf WH, WB.

3 **STD, STG, SEG**

Nur mit Kupplungsgehäuse KV, KH und Antriebskopf WV, WH, WB.

4 **SED, SEDP** Nur mit Antriebskopf GVL, GVR, GHL, GHR.

5 **SEI** Nur mit Kupplungsgehäuse LV, LH und Antriebskopf WV, WH, WB.

6 **BR** Nur mit Motorart zulässig.

Übertrag Bestellcode

DGEA - - - **ZR** - - - - - - - -

Auslegerachsen DGEA

Bestellangaben – Produktbaukasten

Optionen							
Zubehör	Nutabdeckung	Nutenstein	Stoßdämpfer mit Halter	Zentrierhülse	Halteblech für Näherungsschalter	Induktive Näherungsschalter	Steckdose mit Kabel
ZUB	...S ...B	...Y ...X	...C	...Z	L	...O ...P ...W ...R	...V
ZUB	- 2B		2C	10Z	L	2P2W	2V

Bestelltabelle							
Baugröße	18	25	40	Bedingungen	Code	Eintrag Code	
↓ Zubehör	lose beigelegt				ZUB-		ZUB-
⊖ Nut- abdeckung	für Profilnut	1 ... 10			...S		
	für Antriebskopf	1 ... 10			...B		
Nutenstein	für Profilnut	1 ... 10			...Y		
	für Antriebskopf	1 ... 10			...X		
Stoßdämpfer mit Halter		1 ... 2			...C		
Zentrierhülse		10, 20, 30, 40, 50, 60, 70, 80, 90			...Z		
Halteblech für induktive Näherungsschalter, inkl. 2 Schaltfahnen		1			L		
Induktive Näher- ungs- schalter	Schließer, Kabel	1 ... 5			...O		
	Öffner, Kabel	1 ... 5			...P		
	Schließer, Stecker	1 ... 5			...W		
	Öffner, Stecker	1 ... 5			...R		
Steckdose mit Kabel		1 ... 10			...V		

 - Hinweis

Motorcontroller und Kabelsatz müssen separat bestellt werden.
Bestellangaben:

Schrittmotor → 1 / 12
Servomotor → 1 / 26

Die Auslegerachsen DGEA bieten dieselben Befestigungsmöglichkeiten (am Deckel des Profils und Antriebskopf) wie die elektromechanischen Achsen DGE-...-ZR-KF/-SP-KF.

Allerdings ist zu beachten, dass keine 1:1 Zuordnung bezüglich der Baugrößen besteht.
Beispiel:
Profilabmessung DGEA-18 entspricht DGE-25.

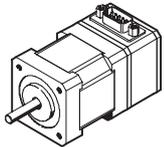
Übertrag Bestellcode

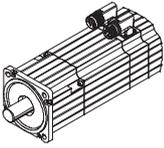
-

Auslegerachsen DGEA

Zubehör

FESTO

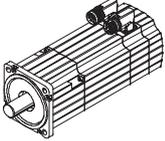
Zulässige Kombinationen mit Schrittmotor						
Bestellcode	Motor	Motorflansch	Kupplung	Kupplungsgehäuse		
						
	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ		
Für DGEA-18, Grundausführung						
	ohne Getriebe/ohne Bremse					
STD	530 065 MTR-ST-87-48S-AA	530 082 MTR-FL44-ST87	123 042 KSE-30-35-D08-D11	530 468 DGEA-KG-18-ZR-FL44		
	ohne Getriebe/mit Bremse					
STD + BR	530 066 MTR-ST-87-48S-AB	530 082 MTR-FL44-ST87	123 042 KSE-30-35-D08-D11	530 468 DGEA-KG-18-ZR-FL44		
Für DGEA-25, Grundausführung						
	ohne Getriebe/ohne Bremse					
STD	530 065 MTR-ST-87-48S-AA	533 140 MTR-FL64-ST87	530 090 KSE-40-66-D11-D11	530 469 DGEA-KG-25-ZR-FL64		
	ohne Getriebe/mit Bremse					
STD + BR	530 066 MTR-ST-87-48S-AB	533 140 MTR-FL64-ST87	530 090 KSE-40-66-D11-D11	530 469 DGEA-KG-25-ZR-FL64		
Für DGEA-40, Grundausführung						
	mit Getriebe/ohne Bremse					
STG	530 067 MTR-ST-87-48S-GA	533 139 MTR-FL64-PL80	123 845 KSE-40-66-D15-D20	124 629 DGEA-KG-40-ZR-FL64		
	mit Getriebe/mit Bremse					
STG + BR	530 068 MTR-ST-87-48S-GB	533 139 MTR-FL64-PL80	123 845 KSE-40-66-D15-D20	124 629 DGEA-KG-40-ZR-FL64		

Zulässige Kombinationen mit Servomotor						
Bestellcode	Motor	Motorflansch	Kupplung	Kupplungsgehäuse		
						
	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ		
Für DGEA-18, Grundausführung						
	mit Getriebe/ohne Bremse					
SEG	526 725 MTR-AC-55-3S-GA	529 944 MTR-FL44-PL60	123 042 KSE-30-35-D08-D11	530 468 DGEA-KG-18-ZR-FL44		
	mit Getriebe/mit Bremse					
SEG + BR	526 726 MTR-AC-55-3S-GB	529 944 MTR-FL44-PL60	123 042 KSE-30-35-D08-D11	530 468 DGEA-KG-18-ZR-FL44		
Für DGEA-25, Grundausführung						
	mit Getriebe/ohne Bremse					
SEG	526 729 MTR-AC-70-3S-GA	529 945 MTR-FL64-AC70	525 864 KSE-40-66-D11-D12	530 469 DGEA-KG-25-ZR-FL64		
	mit Getriebe/mit Bremse					
SEG + BR	526 730 MTR-AC-70-3S-GB	529 945 MTR-FL64-AC70	524 864 KSE-40-66-D11-D12	530 469 DGEA-KG-25-ZR-FL64		
Für DGEA-40, Grundausführung						
	mit Getriebe/ohne Bremse					
SEI	526 737 MTR-AC-100-5S-GA	529 949 MTR-FL118-AC100	530 940 KSE-65-90-D15-D24	530 470 DGEA-KG-40-ZR-FL118		
	mit Getriebe/mit Bremse					
SEI + BR	526 738 MTR-AC-100-5S-GB	529 949 MTR-FL118-AC100	530 940 KSE-65-90-D15-D24	530 470 DGEA-KG-40-ZR-FL118		

Auslegerachsen DGEA

Zubehör

FESTO

Zulässige Kombinationen mit Servomotor	
Bestellcode	Motor
	
	Teile-Nr. Typ
Für DGEA-18, mit Winkelgetriebe	
	ohne Getriebe/ohne Bremse
SED	526 723 MTR-AC-55-3S-AA
	ohne Getriebe/mit Bremse
SED + BR	526 724 MTR-AC-55-3S-AB
Für DGEA-25, mit Winkelgetriebe	
	ohne Getriebe/ohne Bremse
SED	526 727 MTR-AC-70-3S-AA
	ohne Getriebe/mit Bremse
SED + BR	526 728 MTR-AC-70-3S-AB
Für DGEA-40, mit Winkelgetriebe	
	ohne Getriebe/ohne Bremse
SEDP	526 735 MTR-AC-100-5S-AA
	ohne Getriebe/mit Bremse
SEDP + BR	526 736 MTR-AC-100-5S-AB

-  - Hinweis

Die Getriebe haben bei der Grundausführung eine Untersetzung von 4 : 1 und bei der Ausführung mit Winkelgetriebe eine Untersetzung von 3 : 1.

Technische Daten für Schrittmotoren → 1 / 12

Technische Daten für Servomotoren → 1 / 26

Auslegerachsen DGEA

Zubehör



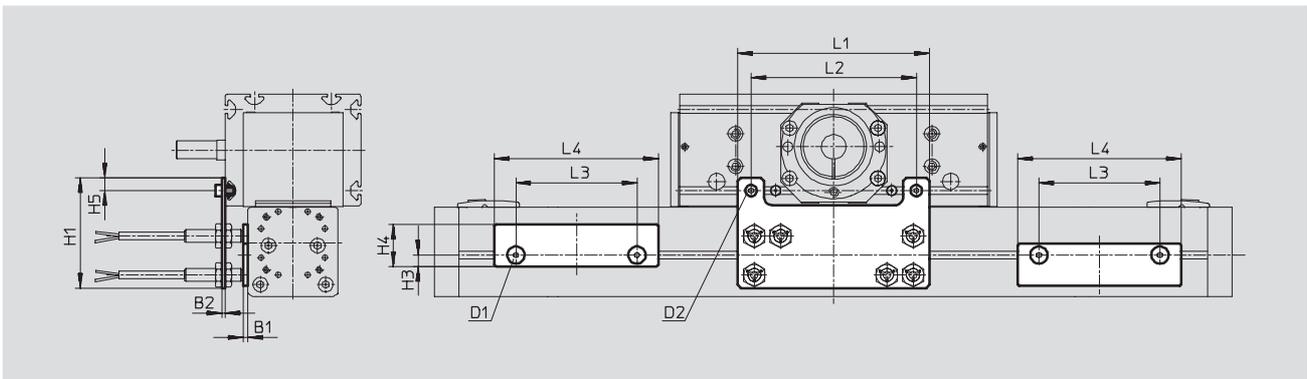
**Befestigungsbausatz für
Näherungsschalter
(DGEA als Grundaussführung)
DGEA-...-SIE-M8**
(Bestellcode L)



Werkstoff:
Stahl, verzinkt

Elektrische Positioniersysteme
Elektromechanische Antriebe

2.1



Abmessungen und Bestellangaben							
für Baugröße	B1	B2	D1	D2	H1	H3	H4
18	3	2	M4	M4	77	5	21
25	3	2	M4	M5	68	7	26
40	3	7	M4	M5	92	7	26

für Baugröße	H5	L1	L2	L3	L4	Gewicht [g]	Teile-Nr.	Typ
18	7,5	114	90	74	84	200	525 868	DGEA-18-SIE-M8
25	8	117	101	85	100	250	525 869	DGEA-25-SIE-M8
40	10	190	133	124,5	145	600	525 870	DGEA-40-SIE-M8

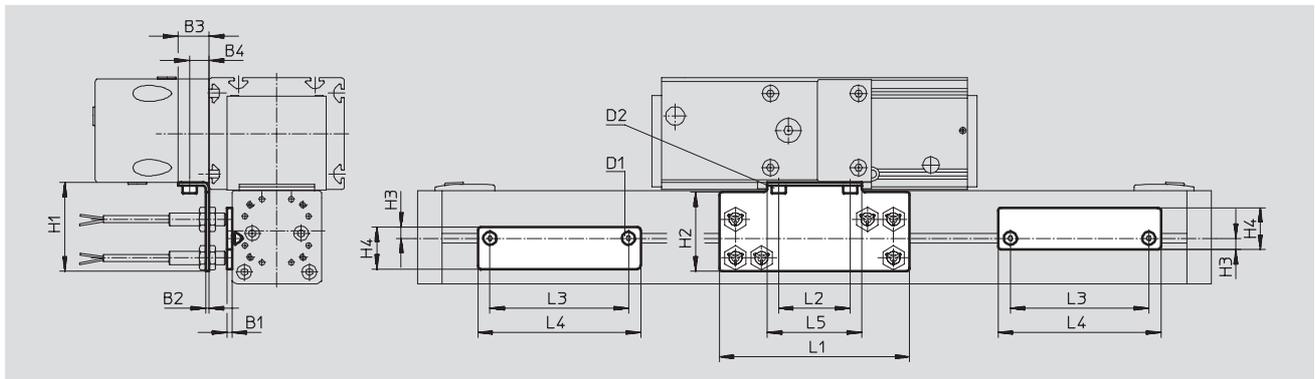
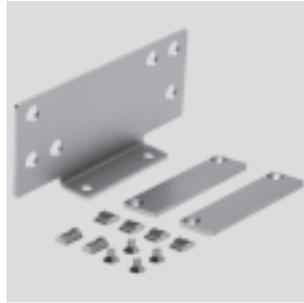
Auslegerachsen DGEA

Zubehör



**Befestigungsbausatz für
Näherungsschalter
(DGEA mit Winkelgetriebe)
DGEA-...-G...-SIE-M8
(Bestellcode L)**

Werkstoff:
Stahl, verzinkt



Abmessungen und Bestellangaben									
für Baugröße	B1	B2	B3	B4	D1	D2	H1	H2	H3
18	3	2	17	11	M4	M4	40	34	5
25	3	2	19	12	M4	M5	55	49	7
40	3	4	23	16	M4	M5	64	52	7

für Baugröße	H4	L1	L2	L3	L4	L5	Gewicht [g]	Teile-Nr.	Typ
18	21	114	34	74	84	46	170	539 935	DGEA-18-G...-SIE-M8
25	26	117	44	85	100	58	250	539 936	DGEA-25-G...-SIE-M8
40	26	153	68	124,5	145	82	520	539 937	DGEA-40-G...-SIE-M8

Auslegerachsen DGEA

Zubehör



Stoßdämpferbausatz

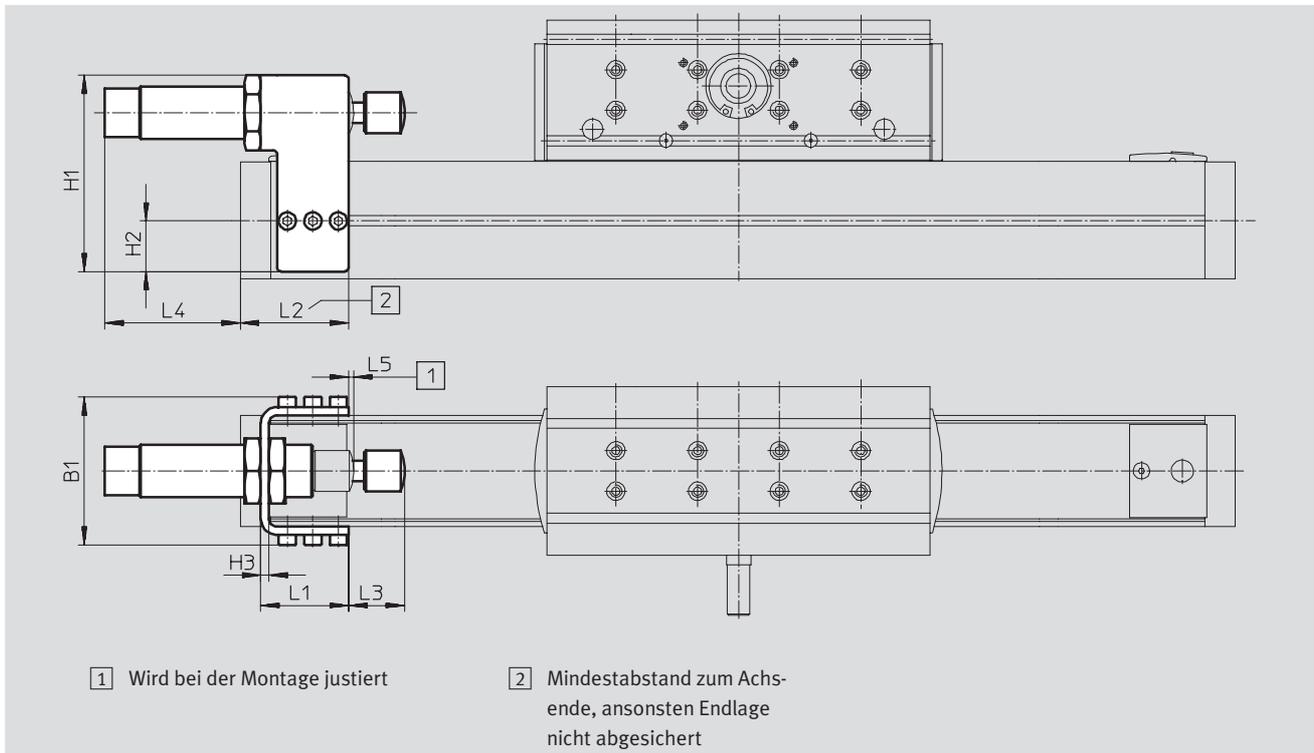
DGEA-...-YSR

(Bestellcode C)

Werkstoff:

Stahl, verzinkt

Kupfer-, PTFE- und silikonfrei



Abmessungen und Bestellangaben											
für Baugröße	B1	H1	H2	H3	L1	L2 +1	L3	L4	L5 +1	Gewicht [g]	Teile-Nr. Typ
18	59	80	15	3	44	67	¹⁾	¹⁾	2	390	525 865 DGEA-18-YSR
25	73	97	25	4	43	60	¹⁾	¹⁾	2	630	525 866 DGEA-25-YSR
40	98	122	14	4	70,5	81	¹⁾	¹⁾	2	1 200	525 867 DGEA-40-YSR

1) Maß ist abhängig von Baugröße des Stoßdämpfers und der Montageposition des Stoßdämpfer-Bausatzes

Auslegerachsen DGEA

Zubehör

FESTO

Bestellangaben						Datenblätter → Band 1
	für Baugröße	Bemerkung	Bestellcode	Teile-Nr.	Typ	PE ¹⁾
Nutenstein NST						
	18	für Profilvernut	Y	526 091	NST-HMV-M4	1
	25, 40			150 914	NST-5-M5	1
	18, 25, 40	für Antriebskopf	X	150 914	NST-5-M5	1
Zentrierhülse ZBH						
	18, 25, 40	für Antriebskopf	Z	150 927	ZBH-9	10
Nutabdeckung ABP/ABP-S						
	18	für Profilvernut	S	151 680	ABP-5-S	2
	25, 40	je 0,5 m		151 681	ABP-5	2
	18, 25, 40	für Antriebskopf je 0,5 m	B	151 681	ABP-5	2

1) Packungseinheit in Stück

Bestellangaben – Induktive Näherungsschalter M8						Datenblätter → Band 4
	Elektrischer Anschluss		Schalt- ausgang	LED	Kabellänge [m]	Teile-Nr. Typ
	Kabel	Stecker M8				
Schließer						
	3-adrig	–	PNP	■	2,5	150 386 SIEN-M8B-PS-K-L
	–	3-polig	PNP	■		150 387 SIEN-M8B-PS-S-L
Öffner						
	3-adrig	–	PNP	■	2,5	150 390 SIEN-M8B-PO-K-L
	–	3-polig	PNP	■		150 391 SIEN-M8B-PO-S-L

Bestellangaben – Steckdosenkabel						Datenblätter → Band 1
	Montage	Schaltausgang		Anschluss	Kabellänge [m]	Teile-Nr. Typ
		PNP	NPN			
Dose gerade						
	Überwurf- mutter M8	■	■	3-polig	2,5	159 420 SIM-M8-3GD-2,5-PU
					5	159 421 SIM-M8-3GD-5-PU
Dose gewinkelt						
	Überwurf- mutter M8	■	■	3-polig	2,5	159 422 SIM-M8-3WD-2,5-PU
					5	159 423 SIM-M8-3WD-5-PU