

摆动电缸 ERMB

FESTO



摆动电缸 ERMB

主要特性

概览

摆动电缸 ERMB 的摆动角度不仅灵活而且没有限制。输出接口与摆动气缸 DRQD 的输出接口相同。

马达的功率通过循环齿形带以特定的传输比传输到输出齿轮。驱动和输出齿轮安装在单独的轴承

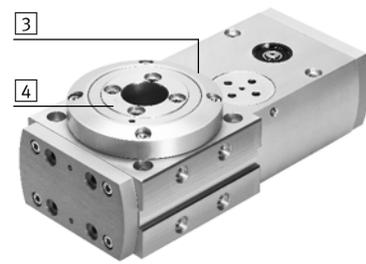
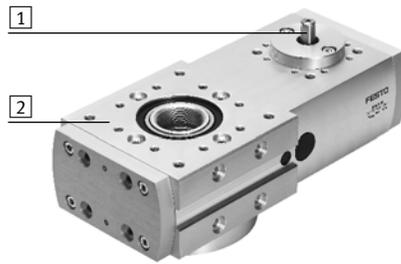
上。齿形带的张力在工厂里通过偏心拉伸滚轴预先经过调整。

优势:

- 输出轴承结构稳定
- 预紧的齿形带可将回转间隙控制在较低水平
- 结构紧凑

技术细节

- 1 与马达连接的接口，通过轴向安装组件连接
- 2 安装面
- 3 安装件，用于将接近开关 SIEN 安装到扣环上
- 4 输出接口：
与摆动气缸 DRQD 的输出接口相同（通孔更大）



传感器组件 EAPS, 作为附件

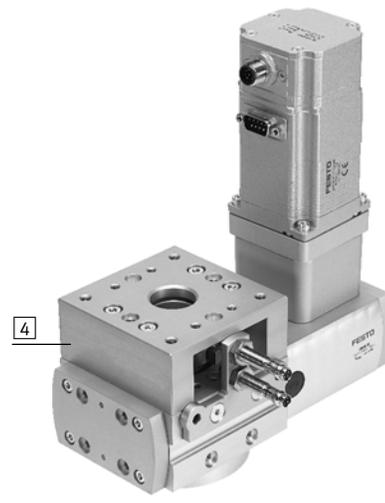
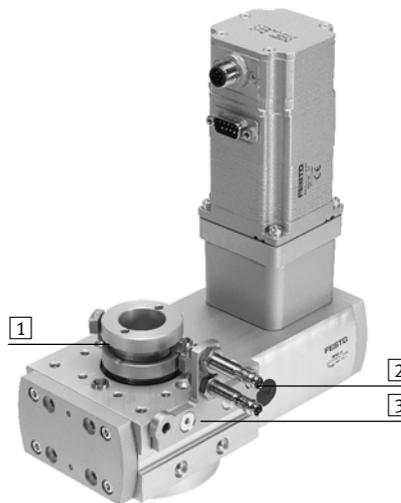
→ 4/1.1-14

传感器组件可以通过可调凸轮来更好地监控摆动角，同时还可以用于参考检查。

不带壳体

带壳体

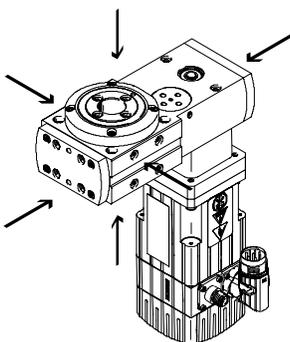
- 1 释放凸轮支撑件
- 2 接近开关 SIEN
- 3 传感器支架
- 4 壳体



安装和安装选项

安装

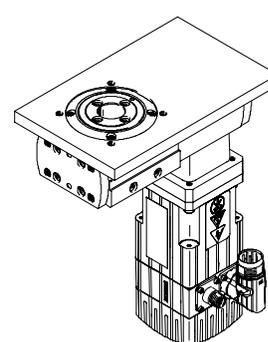
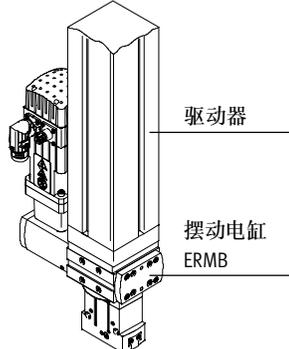
摆动电缸可以安装在六个侧面。



安装选项

作为前端安装

作为板上的旋转台



摆动电缸 ERMB

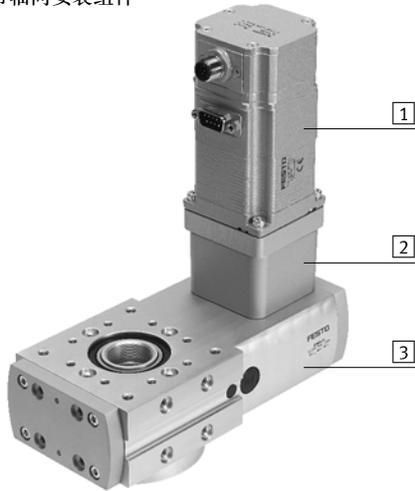
主要特性

完整的系统包括摆动电缸，马达和轴向安装组件

摆动电缸

→ 4/1.1-6

带轴向安装组件



- 1 马达
- 2 轴向安装组件
- 3 旋转电缸

马达

→ 4/1.1-16

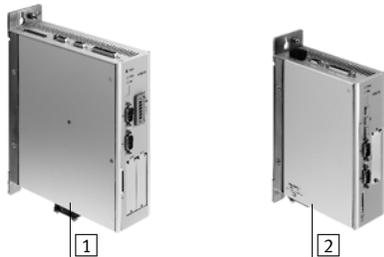


- 1 伺服马达 EMMS-AS
- 2 步进马达 EMMS-ST
- 3 马达单元 MTR-DCI

注意
摆动电缸ERMB与马达有一系列完整的专配解决方案。

马达控制器

技术参数 → xdki.festo.com.cn/cmmp-as



- 1 伺服马达控制器
CMMP-AS, SEC-AC
- 2 步进马达控制器
CMMS-ST

轴向安装组件

→ 4/1.1-16

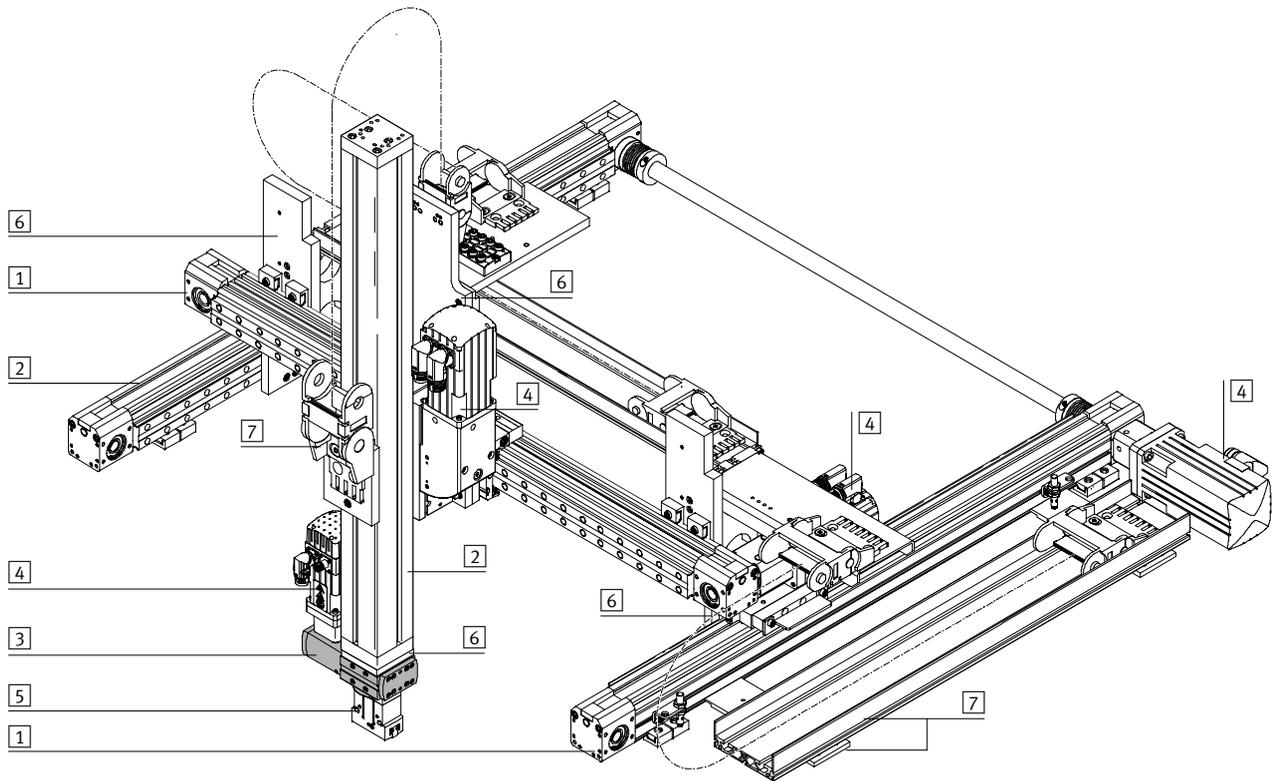


- 包括:
- 马达法兰
 - 联轴器壳体
 - 联轴器
 - 螺钉

摆动电缸 ERMB

主要特性

抓取和装配技术的系统产品



系统元件和附件		
	简要说明	→ 页码/网站
1	电缸	抓取和装配技术领域内有多种派生型 xdki.festo.com.cn
2	导向电缸	增加多轴应用中的力和扭矩能力 xdki.festo.com.cn
3	摆动电缸	抓取和装配技术领域内有多种组合应用 xdki.festo.com.cn
4	马达	伺服或步进马达, 带或不带减速机 xdki.festo.com.cn
5	爪手	抓取和装配技术领域内有多种组合应用 xdki.festo.com.cn
6	连接件	用于驱动器/驱动器或驱动器/爪手组合 xdki.festo.com.cn
7	安装元件	用于让电缆和气管的布局清晰安全 xdki.festo.com.cn

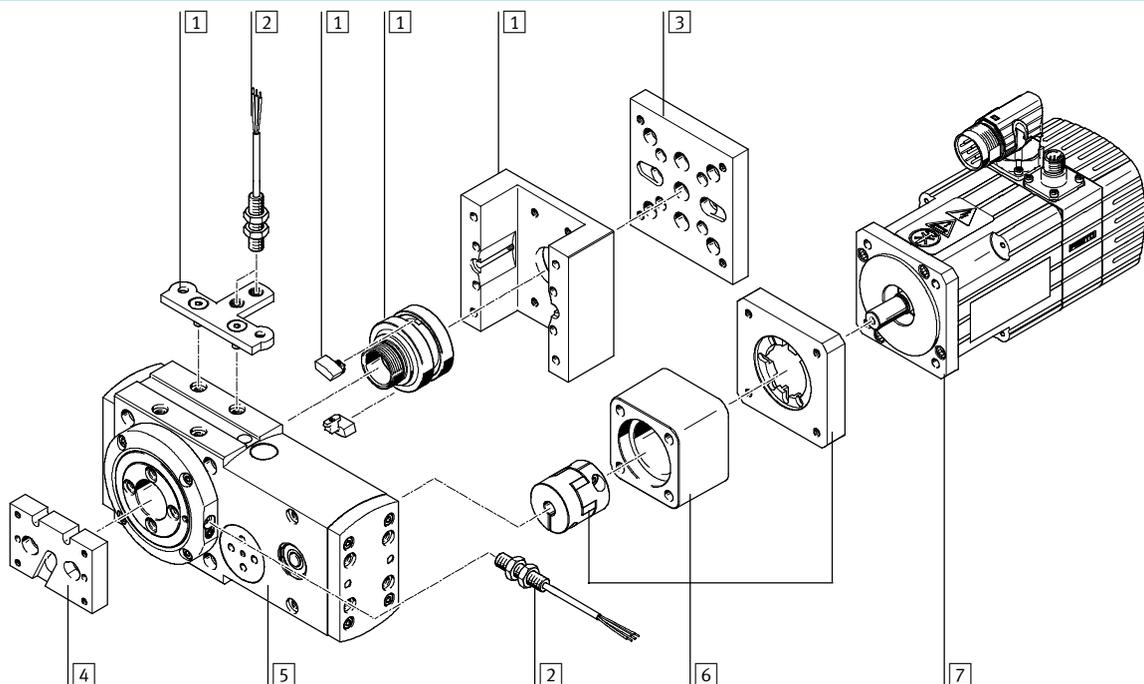
摆动电缸 ERMB

型号代码和外围元件一览

型号代码

ERMB		25
型号		
ERMB	摆动电缸	
规格		
20	规格 20	
25	规格 25	
32	规格 32	

外围元件一览



附件

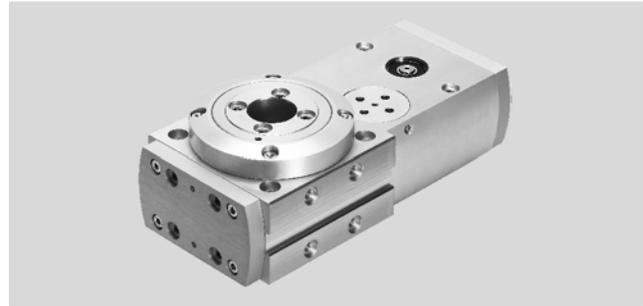
型号	简要说明	→ 页码
① 感测组件 EAPS	用于指示禁用的摆动角，例如障碍物或不能接近的区域可以用接近开关感测（包括：壳体、释放凸轮支撑件、2个凸轮以及传感器支架）	4/1.1-19
② 接近开关 SIEN	用作信号和安全检测	4/1.1-19
③ 连接组件	连接摆动电缸和驱动器的组件 (摆动电缸连接驱动器时，可用或不用感测组件)	-
④ 连接组件	连接摆动电缸和爪手的组件	-
⑤ 摆动电缸 ERMB	更容易实现无限制且灵活的摆动角	4/1.1-6
⑥ 轴向安装组件 EAMM-A	用于马达轴向安装 (包括：联轴器、联轴器壳体和马达法兰)	4/1.1-16
⑦ 马达 EMMS, MTR-DCI	<ul style="list-style-type: none"> 与电缸专配的马达，带或不带制动装置 根据要求，马达可在安装时旋转 90°，可自由选择安装在电缸的任意一侧 	4/1.1-16

摆动电缸 ERMB

技术参数

FESTO

规格
20, 25, 32



主要技术参数			
规格	20	25	32
结构特点	摆动电缸，带齿形带		
驱动轴直径 \varnothing [mm]	6	8	12
摆动角度	无限制		
重复精度 ¹⁾			
配伺服马达 EMMS-AS 时	[°]	±0.03	
配步进马达 EMMS-ST 时 ²⁾	[°]	±0.08	
配马达单元 MTR-DCI 时	[°]	±0.05	
定位时间	→ 4/1.1-8		
传动比	4.5:1	4:1	3:1
位置感测	通过接近开关		
安装位置	任意		
产品重量 [g]	850	1,460	3,250

- 1) 符合 FN 942 027 标准
2) 取决于编码器的分辨率

机械参数			
规格	20	25	32
最大驱动扭矩 [Nm]	0.7	2.2	8.5
最大输出扭矩 ¹⁾ [Nm]	3.15	8.8	25.5
空载驱动扭矩 ²⁾ [Nm]	< 0.07	< 0.18	≤ 0.5
最大输入转速 [rpm]	1,350	1,200	900
最大输出转速 [rpm]	300	300	300
最大转动惯量 ³⁾			
配伺服马达 EMMS-AS 时	[kgcm ²]	50	200
配步进马达 EMMS-ST 时	[kgcm ²]	30	100
配马达单元 MTR-DCI-...-G7 时	[kgcm ²]	50	300
配马达单元 MTR-DCI-...-G14 时	[kgcm ²]	200	1,200
齿形带齿距	2	3	5
中空轴直径 \varnothing [mm]	20	24	28

- 1) 减去摩擦力的输出扭矩取决于速度
2) 于最大速度时测量的结果
3) 取决于马达的规格。相适应的马达 → 4/1.1-16

工作和环境条件			
规格	20	25	32
环境温度 [°C]	-10 ... +60		
防护等级	IP20		
耐腐蚀等级 CRC ¹⁾	2		
噪音水平 L_{pEq} ²⁾ [dB A]	32	49	53

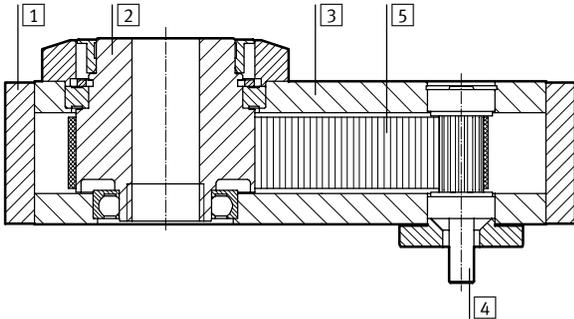
- 1) 耐腐蚀等级 2，符合 Festo 940 070 标准
元件必须具备一定的耐腐蚀能力。外部可视元件具备基本的涂层表面，可直接与工业环境或与冷却液、润滑剂等介质接触。
耐腐蚀等级 2 不适用于滚珠轴承、定位器、螺钉 < M5
2) 与伺服马达 EMMS-AS 组合时

摆动电缸 ERMB

技术参数

材料

剖面图

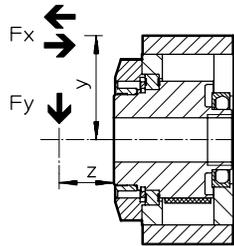


摆动电缸

1	端盖	阳极氧化铝
2	输出轴	精制铝合金, 阳极氧化
3	壳体	精制铝合金, 阳极氧化
4	驱动轴	高质合金不锈钢
5	齿形带	聚氯丁烯, 加玻璃纤维

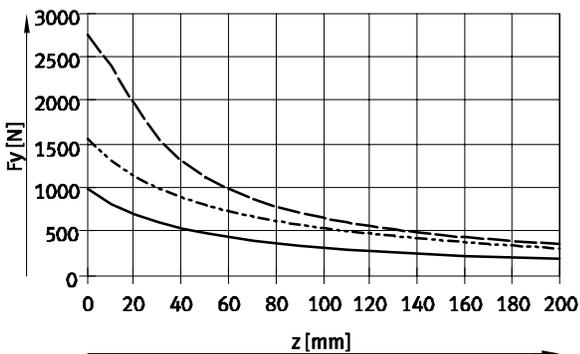
输出轴上最大径向力和轴向力 F_x/F_y 与距离 y/z 的函数关系

如果摆动电缸同时受到以下多个力和力矩作用时, 除了满足指定的最大负载外, 还必须满足以下公式:

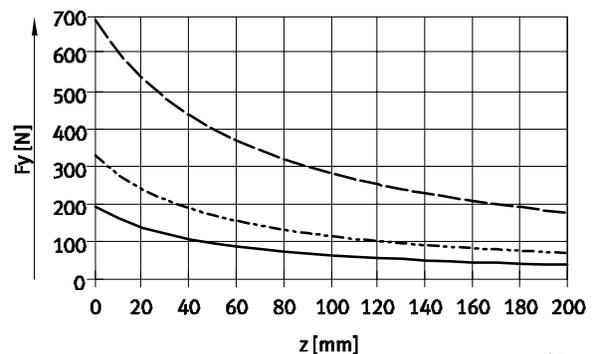


$$\frac{F_{y(z)}}{F_{y,max.(z)}} + \frac{F_{x,pushing(v)}}{F_{x,pushing,max.(v)}} + \frac{F_{x,pulling(v)}}{F_{x,pulling,max.(v)}} \leq 1$$

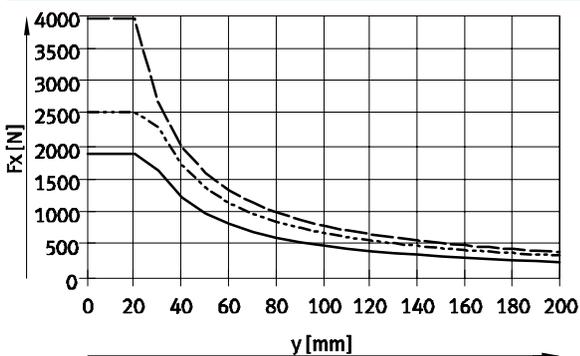
最大径向力 F_y, 静态



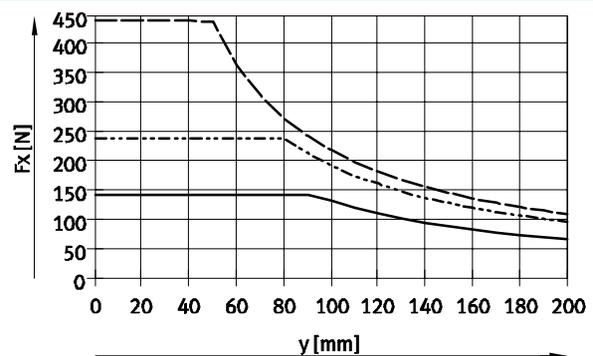
最大径向力 F_y, 动态



最大轴向力 F_x, 静态, 推力和拉力



最大轴向力 F_x, 动态, 推力和拉力



- ERMB-20
- - - - ERMB-25
- · - · ERMB-32

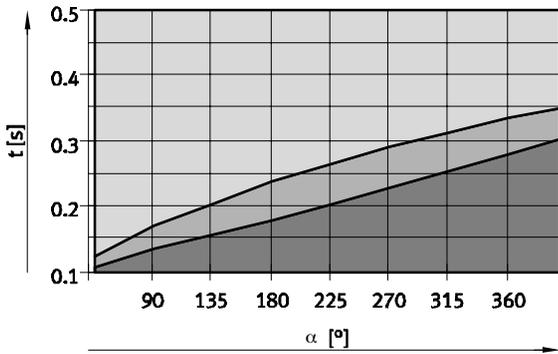
摆动电缸 ERMB

技术参数

定位时间 t 与摆动角 α 的函数关系（与马达 EMMS-.../马达单元 MTR-DCI-... 组合时）

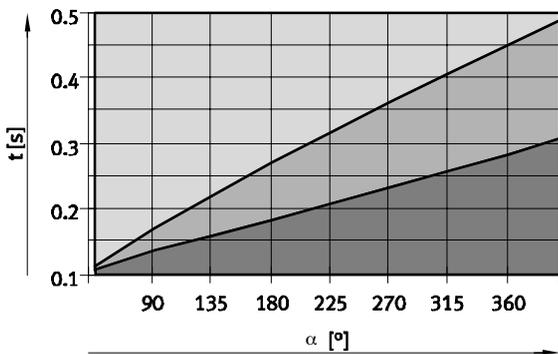
规格 20

配伺服马达 EMMS-AS



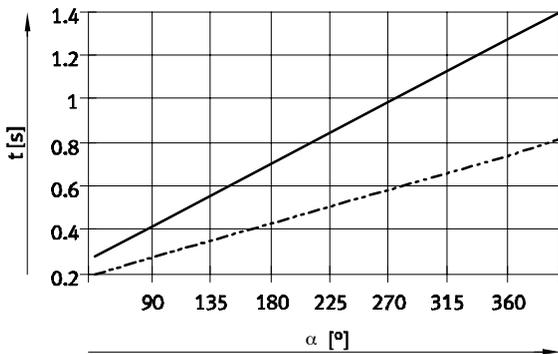
- 扩展工作范围
- 标准工作范围，取决于马达规格和负载转动惯量
- 无法实现的范围

配步进马达 EMMS-ST



- 扩展工作范围
- 标准工作范围，取决于马达规格和负载转动惯量
- 无法实现的范围

配马达单元 MTR-DCI



- 0 ... 200 kgcm² 时 MTR-DCI-32-G14 的界限
- - - 0 ... 50 kgcm² 时 MTR-DCI-32-G7 的界限

注意

定位时间 t 于控制器信号 MC（动作完成）时终止，例如驱动器一侧。输出轴定位时间的增加取决于马达的类型和移动负载的偏心度。

伺服马达定位时间：
50 ... 100 ms
步进马达定位时间：
100 ... 200 ms

注意

选型软件“PositioningDrives”设计工具汇集了应用于对于转动惯量，定位时间和定位精度有不同要求的应用场合的摆动电缸和马达的最佳组合。

→ www.festo.com.cn

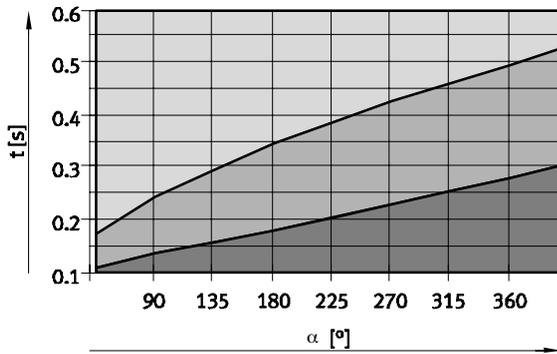
摆动电缸 ERMB

技术参数

定位时间 t 与摆动角 α 的函数关系 (与马达 EMMS-.../马达单元 MTR-DCI-... 组合时)

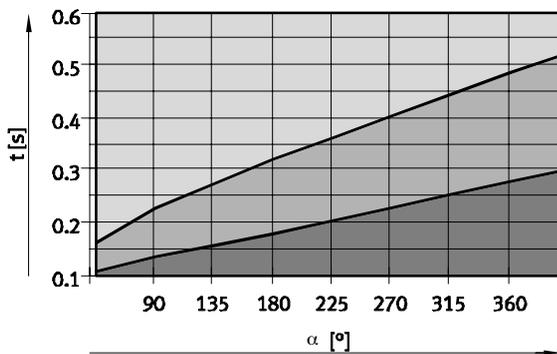
规格 25

配伺服马达 EMMS-AS



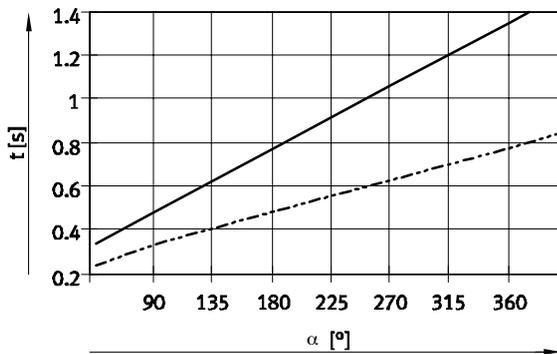
- 扩展工作范围
- 标准工作范围, 取决于马达规格和负载转动惯量
- 无法实现的范围

配步进马达 EMMS-ST



- 扩展工作范围
- 标准工作范围, 取决于马达规格和负载转动惯量
- 无法实现的范围

配马达单元 MTR-DCI



- 0 ... 1,200 kgcm² 时 MTR-DCI-42-G14 的界限
- - - - 0 ... 300 kgcm² 时 MTR-DCI-42-G7 的界限

注意

定位时间 t 于控制器信号 MC (动作完成) 时终止, 例如驱动器一侧。输出轴定位时间的增加取决于马达的类型和移动负载的偏心度。

伺服马达定位时间: 50 ... 100 ms
步进马达定位时间: 100 ... 200 ms

注意

选型软件 “PositioningDrives” 设计工具汇集了应用于对于转动惯量, 定位时间和定位精度有不同要求的应用场合的摆动电缸和马达的最佳组合。

→ www.festo.com.cn

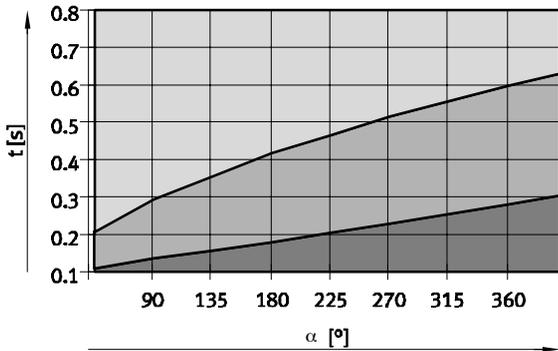
摆动电缸 ERMB

技术参数

定位时间 t 与摆动角 α 的函数关系 (与马达 EMMS-.../马达单元 MTR-DCI-... 组合时)

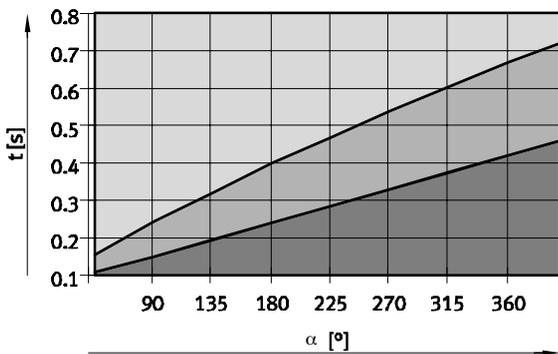
规格 32

配伺服马达 EMMS-AS



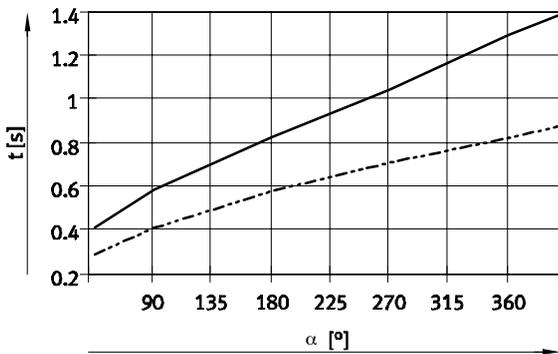
- 扩展工作范围
- 标准工作范围, 取决于马达规格和负载转动惯量
- 无法实现的范围

配步进马达 EMMS-ST



- 扩展工作范围
- 标准工作范围, 取决于马达规格和负载转动惯量
- 无法实现的范围

配马达单元 MTR-DCI



- 0 ... 3,700 kgcm² 时 MTR-DCI-52-G14 的界限
- - - 0 ... 1,000 kgcm² 时 MTR-DCI-52-G7 的界限

注意

定位时间 t 于控制器信号 MC (动作完成) 时终止, 例如驱动器一侧。输出轴定位时间的增加取决于马达的类型和移动负载的偏心度。

伺服马达定位时间: 50 ... 100 ms
步进马达定位时间: 100 ... 200 ms

注意

选型软件 “PositioningDrives” 设计工具汇集了应用于对于转动惯量, 定位时间和定位精度有不同要求的应用场合的摆动电缸和马达的最佳组合。
→ www.festo.com.cn

摆动电缸 ERMB

技术参数

寿命特性值

在合格产品的范围内，以上指定的静态负载变化次数/开关循环次数的指导值是在以下规定的工作环境条件下测得的：

负载变化/开关循环定义：

一个开关循环对应两次负载变化：从位置 A 到位置 B，随后返回。

规格		20	25	32
负载变化建议值	[Mio.]	30	40	40
开关循环建议值	[Mio.]	15	20	20
输出处转动惯量	[kgcm ²]	24	80	400
输出处角加速度中间值	[°/sec ²]	28,000	20,000	12,000
输出处最大角速度	[°/sec]	1,800	1,800	1,800

以上静态负载变化/开关循环的参数值是在以下工作环境下测得的：水平悬挂安装，180° 摆动

角，频率 2Hz，表中所规定的转动惯量、加速度（无抖动）和最大角速度，室温（23 ± 5）°C。

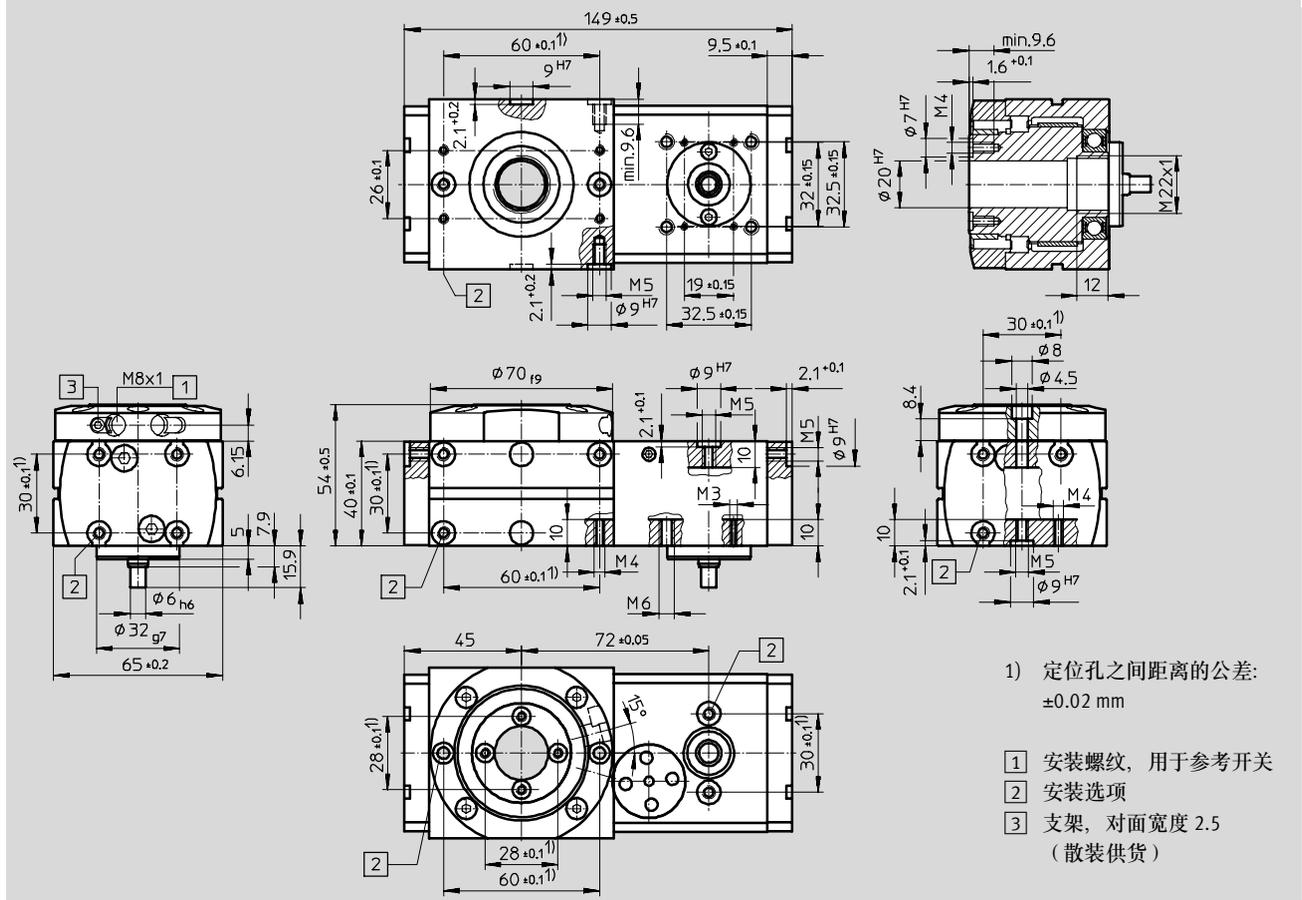
在不同的工作条件下，使用寿命可长可短。

同时，还必须考虑产品文档中列出的使用条件和安全管理规定。

尺寸

规格 20

CAD 相关数据 → www.festo.com.cn/engineering

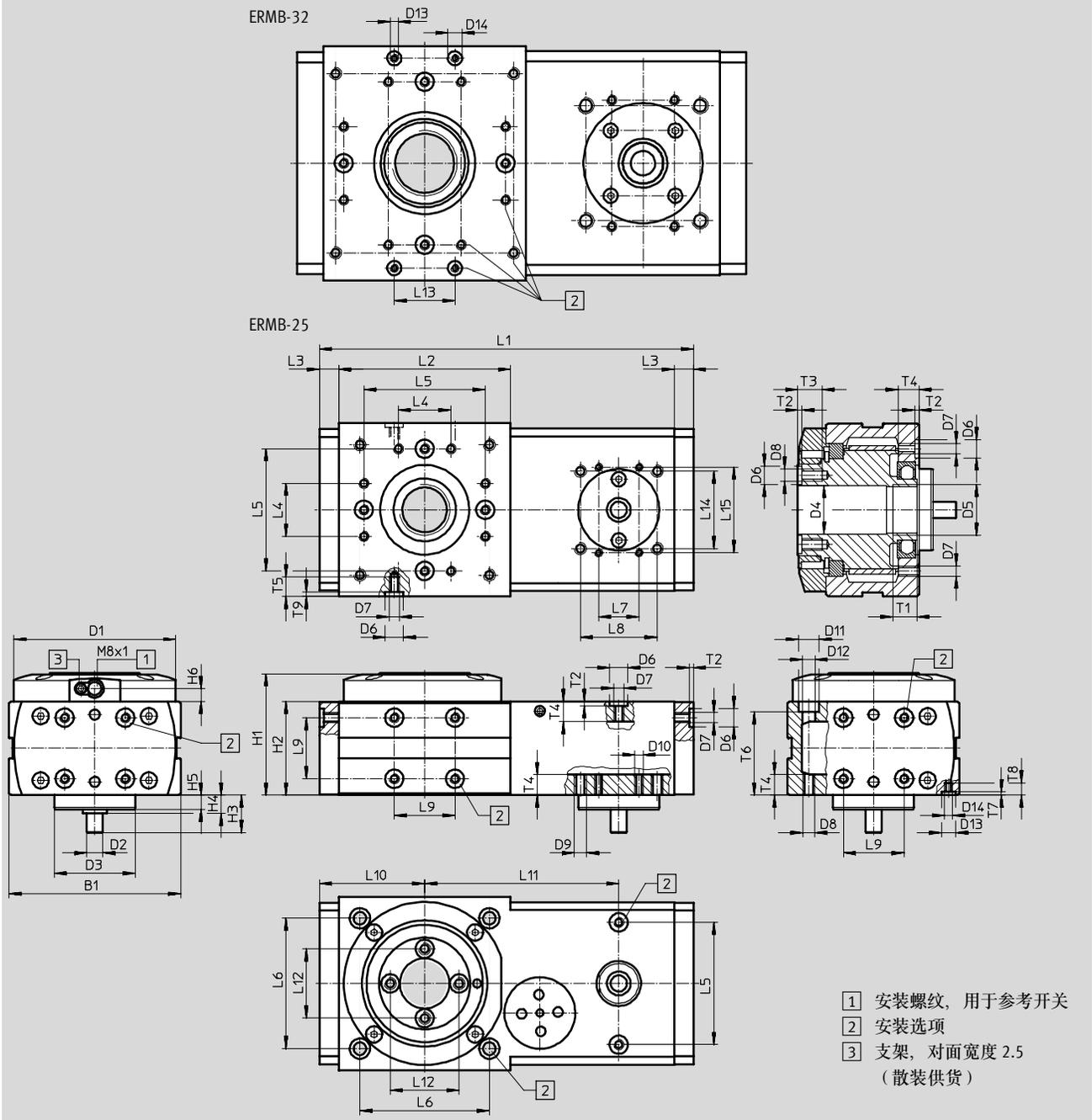


摆动电缸 ERMB

技术参数

尺寸
规格 25/32

CAD 相关数据 → www.festo.com.cn/engineering



摆动电缸 ERMB

技术参数

FESTO

规格	B1 ±0.2	D1 ∅ f9	D2 ∅ h6	D3 ∅ g7	D4 ∅ H7	D5	D6 ∅ H7	D7	D8	D9	D10
25	85	80	8	40	24	M25x1	9	M5	M6	M6	M4
32	115	112	12	60	28	M32x1.5	9	M5	M6	M8	M5

规格	D11 ∅	D12 ∅	D13 ∅ H7	D14	H1 ±0.5	H2 ±0.1	H3	H4	H5	H6	L1 ±0.5
25	10	6.2	-	-	60	46	18.45	-	7	6.3	185
32	10	6.2	7	M4	76.05	60	23.5	6.5	6	9.4	222

规格	L2 ±0.2	L3 ±0.1	L4 ±0.1	L5 ¹⁾ ±0.1	L6	L7 ±0.15	L8 ±0.15	L9 ¹⁾ ±0.1	L10	L11 ±0.05	L12 ¹⁾ ±0.1	L13 ¹⁾ ±0.1
25	85	9.5	26	60	64±0.15	20	38	30	52	96	34	-
32	100	13	36	80	88±0.1	31	56.5	40	63	108	45	30

规格	L14 ±0.15	L15 ±0.15	L16 +0.2	T1	T2 +0.1	T3 min.	T4	T5 min.	T6	T7 +0.1	T8 min.	T9 +0.2
25	38	42	-	12	2.1	12	10	9.6	40.8±0.2	-	-	2.1
32	56.5	62	103	12	2.1	12	10	10	54.3	1.6	7.6	2.1

1) 定位孔之间距离的公差 ±0.02 mm

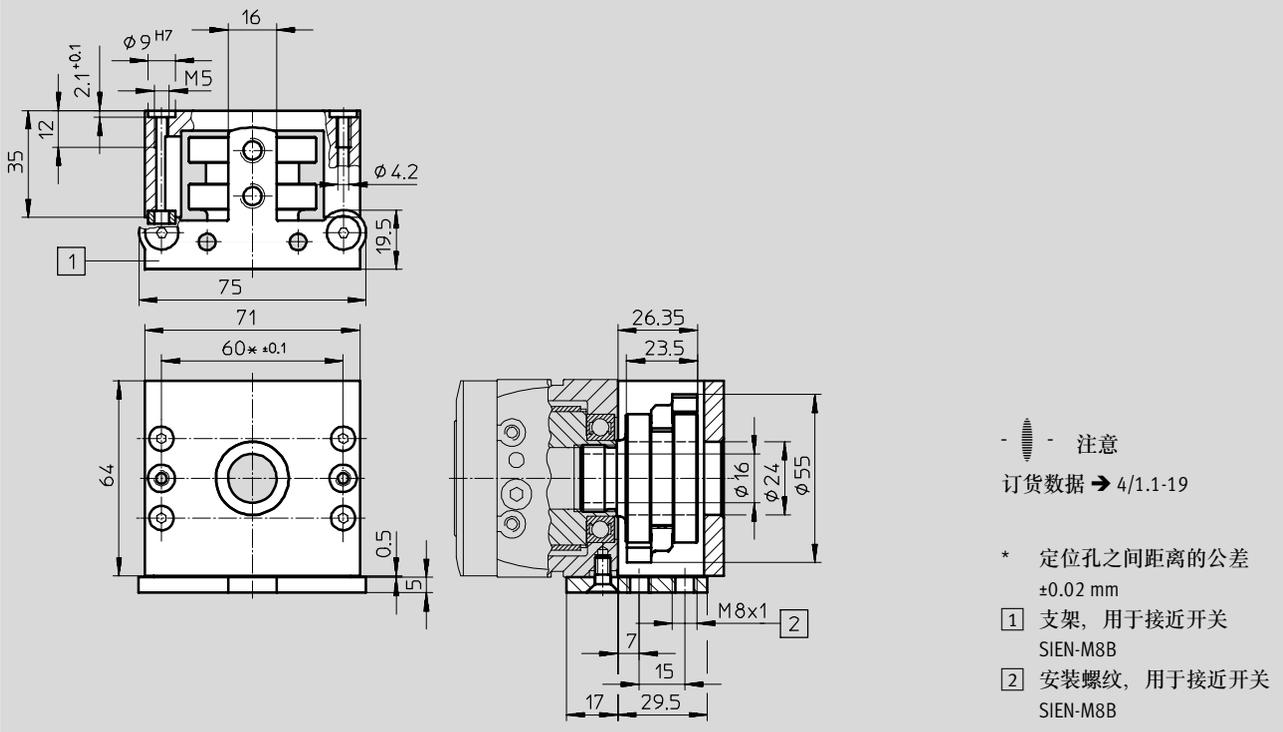
摆动电缸 ERMB

技术参数

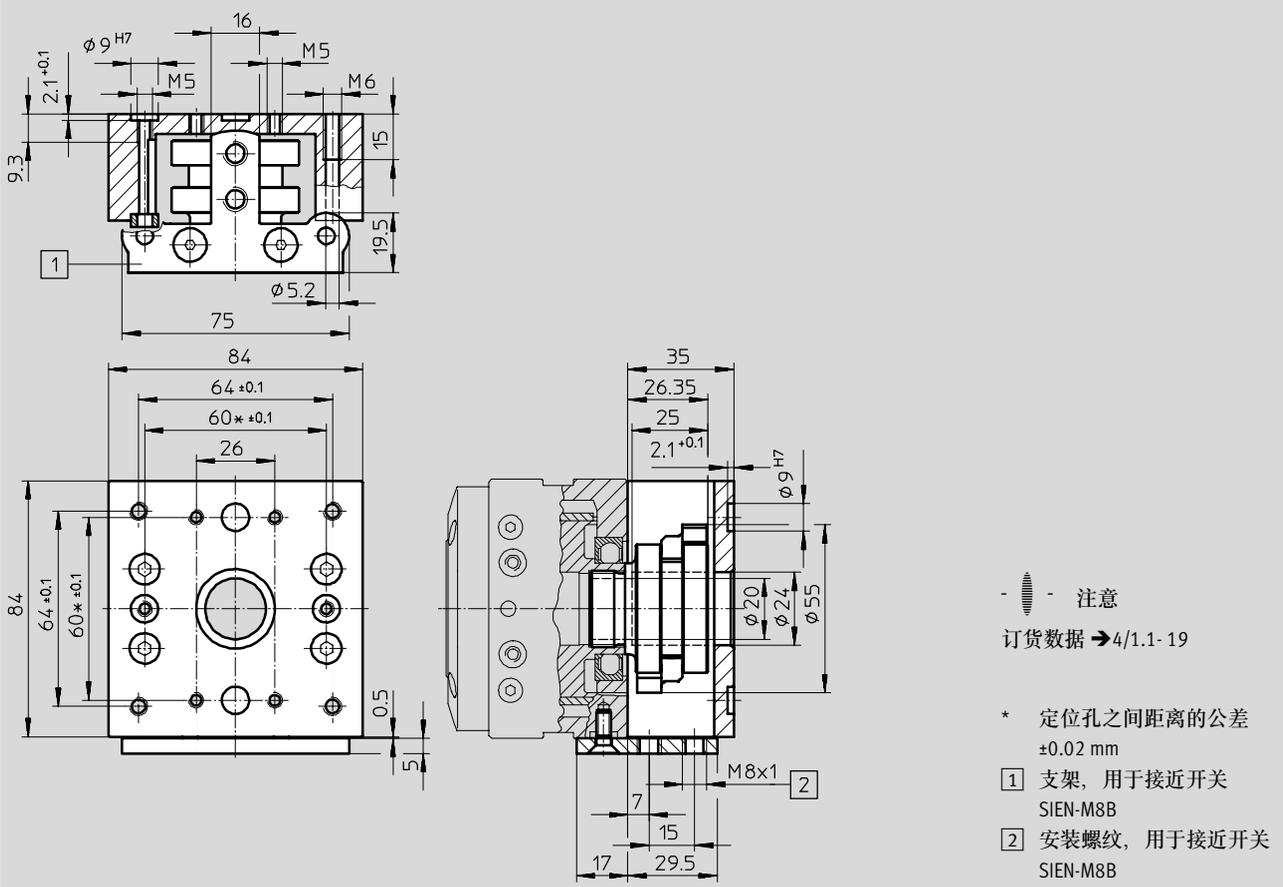
尺寸

CAD 相关数据 → www.festo.com.cn/engineering

感测组件 EAPS-R1-20-S, 用于规格 20



感测组件 EAPS-R1-25-S, 用于规格 25



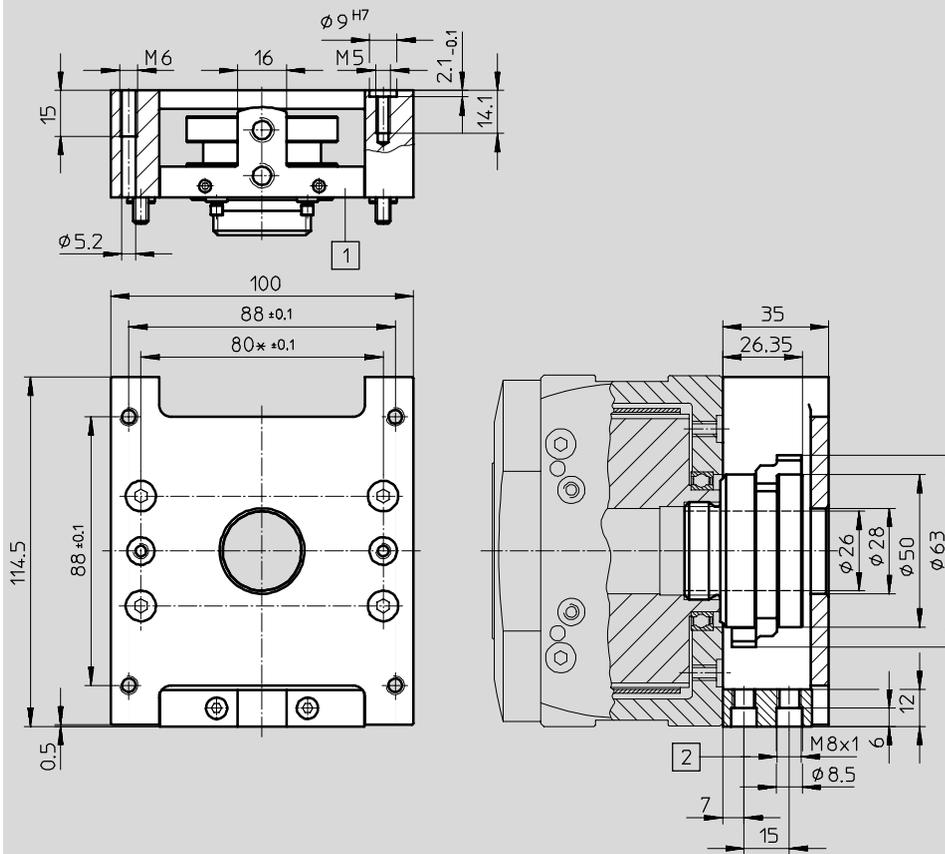
摆动电缸 ERMB

技术参数

尺寸

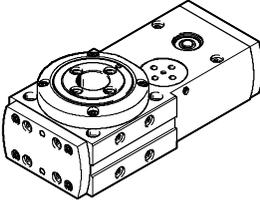
CAD 相关数据 → www.festo.com.cn/engineering

感测组件 EAPS-R1-32-S, 用于规格 32

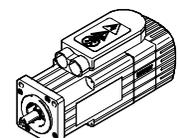
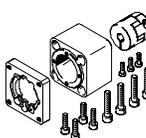


摆动电缸 ERMB

技术参数和附件

订货数据		规格	订货号	型号
	20	552 706	ERMB-20	
	25	552 707	ERMB-25	
	32	552 708	ERMB-32	

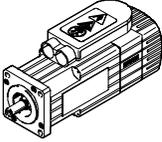
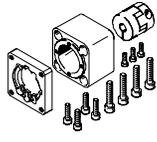
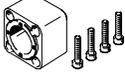
附件

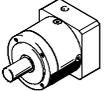
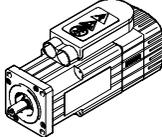
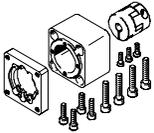
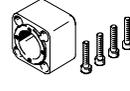
电缸/马达和轴向安装组件的许用组合 - 不带减速机				
马达/马达单元 	轴向安装组件 	包括:		
		马达法兰 	联轴器 	联轴器壳体 
型号	订货号 型号	订货号 型号	订货号 型号	订货号 型号
ERMB-20				
配伺服马达				
EMMS-AS-40-...	560 281 EAMM-A-D32-35-40A	-	558 312 EAMC-30-32-6-6	560 280 EAMK-A-D32-35-40A
配步进马达				
EMMS-ST-42-...	543 148 EAMM-A-D32-42A	552 164 EAMF-A-28B-42A	543 419 KSE-16-20-D05-D06	552 155 EAMK-A-D32-28B
EMMS-ST-57-S-...	550 980 EAMM-A-D32-57A	530 081 MTR-FL44-ST57	551 002 KSE-30-32-D06-D06.35	551 006 EAMK-A-D32-44
配马达单元				
MTR-DCI-32S-...	543 149 EAMM-A-D32-32B	-	543 420 KSE-16-20-D06-D06	552 156 EAMK-A-D32-32B
ERMB-25				
配伺服马达				
EMMS-AS-55-...	543 153 EAMM-A-D40-55A	529 942 MTR-FL44-AC55	543 423 KSE-30-32-D08-D09	552 157 EAMK-A-D40-44
EMMS-AS-70-S-...	550 981 EAMM-A-D40-70A	529 943 MTR-FL44-AC70	551 004 KSE-30-32-D08-D11	552 157 EAMK-A-D40-44
配步进马达				
EMMS-ST-57-...	543 154 EAMM-A-D40-57A	530 081 MTR-FL44-ST57	543 421 KSE-30-32-D06.35-D08	552 157 EAMK-A-D40-44
配马达单元				
MTR-DCI-42S-...-G7	543 155 EAMM-A-D40-42B	-	543 422 KSE-30-32-D08-D08	552 158 EAMK-A-D40-42B
MTR-DCI-42S-...-G14	543 156 EAMM-A-D40-42C	-	543 422 KSE-30-32-D08-D08	552 159 EAMK-A-D40-42C

摆动电缸 ERMB

附件

FESTO

电缸/马达与轴向安装组件的许用组合 - 不带减速机					
马达/马达单元	轴向安装组件	包括:			
		马达法兰	联轴器	联轴器壳体	
					
型号	订货号 型号	订货号 型号	订货号 型号	订货号 型号	
ERMB-32					
配伺服马达					
EMMS-AS-70-M-...	543 161 EAMM-A-D60-70A	529 945 MTR-FL64-AC70	543 424 KSE-42-50-D11-D12	552 160 EAMK-A-D60-64-L51	
EMMS-AS-100-S-...	550 983 EAMM-A-D60-100A	529 947 MTR-FL64-AC100	551 005 KSE-42-50-D12-D19	551 007 EAMK-A-D60-64-L61	
配步进马达					
EMMS-ST-87-M-...	543 162	533 140	543 424	552 160	
EMMS-ST-87-L-...	EAMM-A-D60-87A	MTR-FL64-ST87	KSE-42-50-D11-D12	EAMK-A-D60-64-L51	
配马达单元					
MTR-DCI-52S-...-G7	543 163 EAMM-A-D60-52B	-	533 709 KSE-42-50-D12-D12	552 161 EAMK-A-D60-52B	
MTR-DCI-52S-...-G14	543 164 EAMM-A-D60-52C	-	533 709 KSE-42-50-D12-D12	552 162 EAMK-A-D60-52C	

电缸/马达与轴向安装组件的许用组合 - 带减速机					
减速机	马达	轴向安装组件	包括:		
			马达法兰	联轴器	联轴器壳体
					
型号	型号	订货号 型号	订货号 型号	订货号 型号	订货号 型号
ERMB-25					
配伺服马达					
EMGA-40-P-G3-SAS-40	EMMS-AS-40-...	560 282 EAMM-A-D40-40G	550 986 EAMF-A-44-40G	558 029 EAMC-30-32-8-10	552 157 EAMK-A-D40-44
ERMB-32					
配伺服马达					
EMGA-60-P-G...-SAS-55	EMMS-AS-55-...	560 283 EAMM-A-D60-60G	550 987 EAMF-A-64-60G	543 424 KSE-42-50-D11-D12	552 160 EAMK-A-D60-64-L51
EMGA-60-P-G3-SAS-70	EMMS-AS-70-...	560 283 EAMM-A-D60-60G	550 987 EAMF-A-64-60G	543 424 KSE-42-50-D11-D12	552 160 EAMK-A-D60-64-L51

 注意

注意 ERMB 的最大许用驱动扭矩。可能需要限制马达电流。

摆动电缸 ERMB

附件

轴向安装组件 EAMM-A...

材料:

联轴器壳体: 压铸铝

联轴器: 精制铝合金

支架: 高质合金钢

螺钉: 镀锌钢

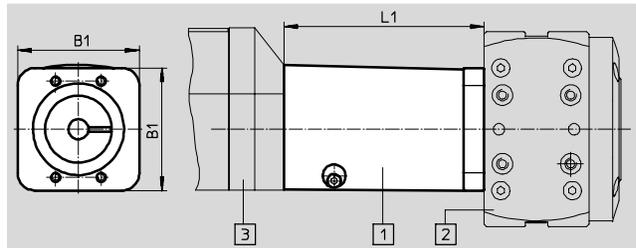


示意图:

- 1 轴向安装组件
- 2 摆动电缸
- 3 马达

主要技术参数		D32-				D40-			
		32B	35-40A	42A	57A	42B	42C	55A	57A
可传输扭矩	[Nm]	1.1	4.0	0.8	4.0	8.0			6.0
转动惯量	[kgmm ²]	0.3	5.87	0.3	5.87	5.87			
安装位置		任意				任意			

EAMM-A-...		D40-		D60-					
		70A	40G	52B	52C	70A	87A	100A	60G
可传输扭矩	[Nm]	8.0		14.0		12.0		14.0	12.0
转动惯量		5.87		35.5					
安装位置		任意							

工作和环境条件		
环境温度	[°C]	0 ... 50
贮存温度	[°C]	-25 ... +60
防护等级 ¹⁾		IP40
相对空气湿度	[%]	0 ... 95

1) 只适用于马达和电缸的组合安装

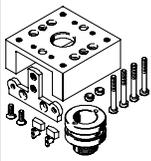
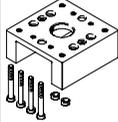
尺寸和订货数据					
型号	B1	L1	重量 [g]	订货号	型号
EAMM-A-D32-32B	45	43	150	543 149	EAMM-A-D32-32B
EAMM-A-D32-35-40A	40	46	220	560 281	EAMM-A-D32-35-40A
EAMM-A-D32-42A	45	48	140	543 148	EAMM-A-D32-42A
EAMM-A-D32-57A	45	50.5	270	550 980	EAMM-A-D32-57A
EAMM-A-D40-42B	53.5	88	340	543 155	EAMM-A-D40-42B
EAMM-A-D40-42C	53.5	101	370	543 156	EAMM-A-D40-42C
EAMM-A-D40-40G	53.5	55.5	350	560 282	EAMM-A-D40-40G
EAMM-A-D40-55A	53.5	49.2	350	543 153	EAMM-A-D40-55A
EAMM-A-D40-57A	53.5	50.5	350	543 154	EAMM-A-D40-57A
EAMM-A-D40-70A	53.5	52	410	550 981	EAMM-A-D40-70A
EAMM-A-D60-52B	74	112	930	543 163	EAMM-A-D60-52B
EAMM-A-D60-52C	74	126	1,020	543 164	EAMM-A-D60-52C
EAMM-A-D60-60G	74	71.4	830	560 283	EAMM-A-D60-60G
EAMM-A-D60-70A	74	63.2	750	543 161	EAMM-A-D60-70A
EAMM-A-D60-87A	74	64.7	890	543 162	EAMM-A-D60-87A
EAMM-A-D60-100A	74	78.2	1,170	550 983	EAMM-A-D60-100A

摆动电缸 ERMB

附件

订货数据 - 定位套						
	规格	简要说明	数量	订货号	型号	PU ¹⁾
	20	用于附件和负载的定位（定位套包括在摆动电缸的供货范围内）	2	186 717	ZBH-7	10
			2	150 927	ZBH-9	
	25, 32		4			

1) 每包的数量

订货数据						
	规格	简要说明	重量 [g]	订货号	型号	PU ¹⁾
传感器组件 EAPS-...-S						
	20	传感器组件带壳体（释放凸轮支撑件，2个凸轮，传感器支架）	258	558 392	EAPS-R1-20-S	1
	25		406	558 393	EAPS-R1-25-S	
	32		560	558 394	EAPS-R1-32-S	
传感器组件 EAPS-...-S-WH，不带壳体						
	20	传感器组件不带壳体（释放凸轮支撑件，2个凸轮，传感器支架）	86	558 395	EAPS-R1-20-S-WH	1
	25		90	558 396	EAPS-R1-25-S-WH	
	32		136	558 397	EAPS-R1-32-S-WH	
凸轮 EAPS-...-CK						
	20, 25, 32	用于感测位置（供货范围内包括两个凸轮）	每件5 g	558 398	EAPS-R1-CK	2
传感器支架 EAPS-...-SH						
	20, 25	用于将接近开关安装到摆动电缸上	24	558 399	EAPS-R1-20-SH	1
	32		30	558 400	EAPS-R1-32-SH	
壳体 EAPS-...-H						
	20	用于保护感测组件，作为驱动器的安装接口	172	560 673	EAPS-R1-20-H	1
	25		316	560 674	EAPS-R1-25-H	
	32		424	560 675	EAPS-R1-32-H	

订货数据 - 接近开关，电感式				技术参数 → xdki.festo.com.cn/sien		
	触点	连接方式	订货号	型号		
	常开触点	电缆	150 386	SIEN-M8B-PS-K-L		
		插头	150 387	SIEN-M8B-PS-S-L		
	常闭触点	电缆	150 390	SIEN-M8B-PO-K-L		
		插头	150 391	SIEN-M8B-PO-S-L		

订货数据 - 连接电缆				技术参数 → xdki.festo.com.cn/nebu		
	电气连接，左侧	电气连接，右侧	电缆长度 [m]	订货号	型号	
	直列式插座，M8x1，3针	电缆，开放式端口，3芯	2.5	541 333	NEBU-M8G3-K-2.5-LE3	
			5	541 334	NEBU-M8G3-K-5-LE3	

