

Moduli rotativi ERMB, elettrici



Moduli rotativi ERMB, elettrici

Caratteristiche

Dati generali

Il modulo rotativo ERMB consente la regolazione di angoli di rotazione illimitati e flessibili. L'interfaccia di trasmissione è identica a quella dell'attuatore rotativo DRQD ad

azionamento pneumatico. La forza del motore viene trasmessa alla flangia per mezzo di una cinghia dentata con un determinato rapporto di trasmissione. Il pignone di attacco

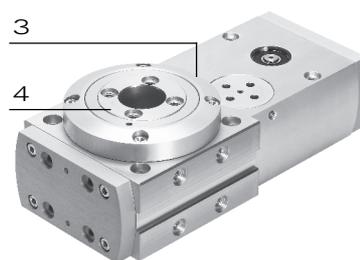
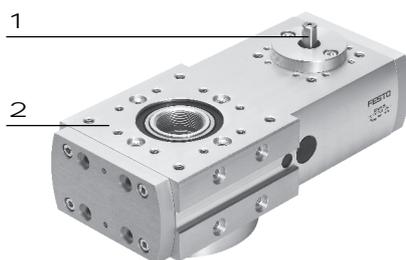
e quello di trasmissione sono collocati su supporti separati. La cinghia dentata viene fornita pre-tensionata per mezzo di rullo eccentrico.

Vantaggi:

- Supporto stabile dell'albero di trasmissione
- Gioco ridotto grazie alla cinghia dentata pre-tensionata
- Forma compatta

La tecnica in dettaglio

- 1 Connessione con il motore con kit assiale
- 2 Connessione di fissaggio
- 3 Fissaggio per sensore di finecorsa SIEN con anello di tenuta
- 4 Connessione di trasmissione: come per attuatore rotativo DRQD (con foro passante più grande)



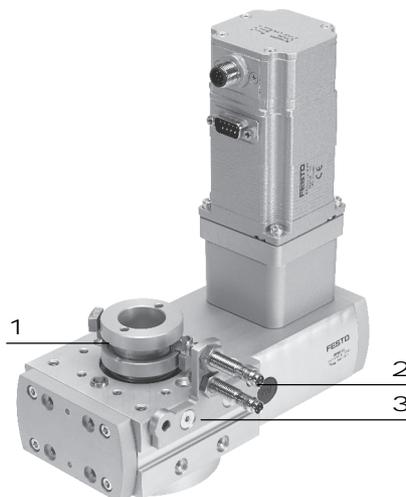
Kit di rilevamento EAPS come accessorio

→14

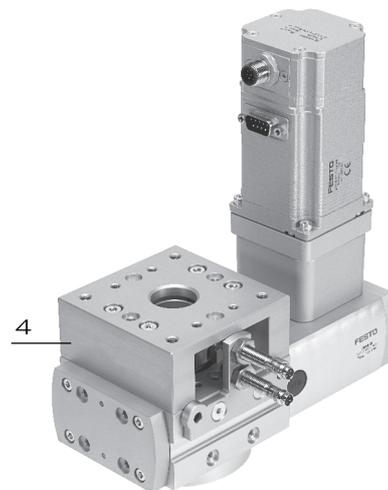
Il kit di rilevamento permette il monitoraggio dell'intervallo di oscillazione per mezzo di camme regolabili. Inoltre il kit può essere impiegato con elemento di rilevamento di riferimento.

- 1 Appoggio camma di commutazione
- 2 Sensore di finecorsa SIEN
- 3 Supporto sensore
- 4 Corpo

Senza corpo



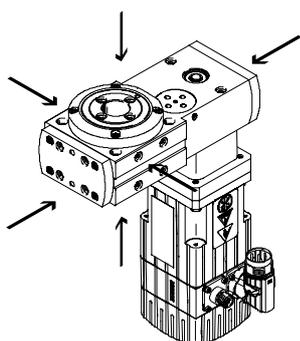
Con corpo



Varianti di fissaggio e di montaggio

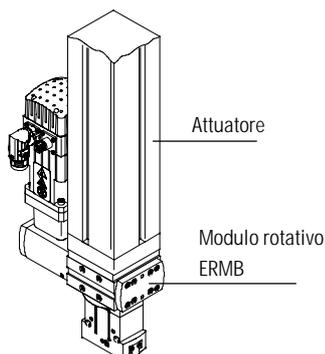
Varianti di fissaggio

Il modulo può essere fissato su 6 lati.

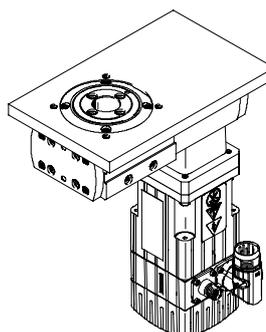


Possibilità di montaggio

Come unità frontale



Come tavola rotante



Moduli rotativi ERMB, elettrici

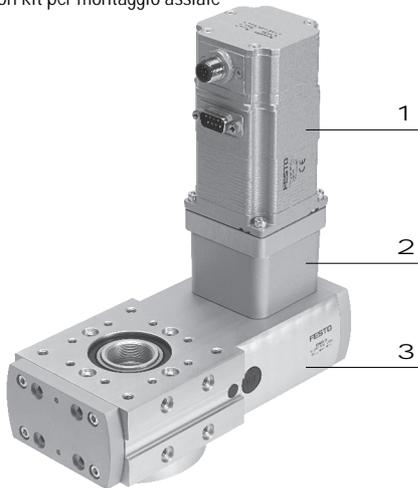
Caratteristiche

Sistema completo composto da modulo rotativo, motore e kit di montaggio

Modulo rotativo

→6

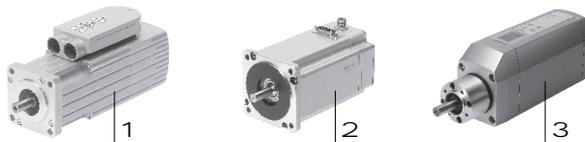
Con kit per montaggio assiale



- 1 Motore
- 2 Kit assiale
- 3 Modulo rotativo

Motori

→16



- 1 Servomotore EMMS-AS
- 2 Motore passo-passo EMMS-ST
- 3 Motore a corrente continua MTR-DCI

-H- Attenzione

Per il modulo rotatorio ERMB e i motori sono disponibili numerose soluzioni complete coordinate.

Controllore motore

Foglio dati → Internet: www.festo.it



- 1 Controllore per servomotori CMMP-AS, CMMS-AS
- 2 Controllore per motore passo-passo CMMS-ST

Kit assiale

→16



Il kit comprende:

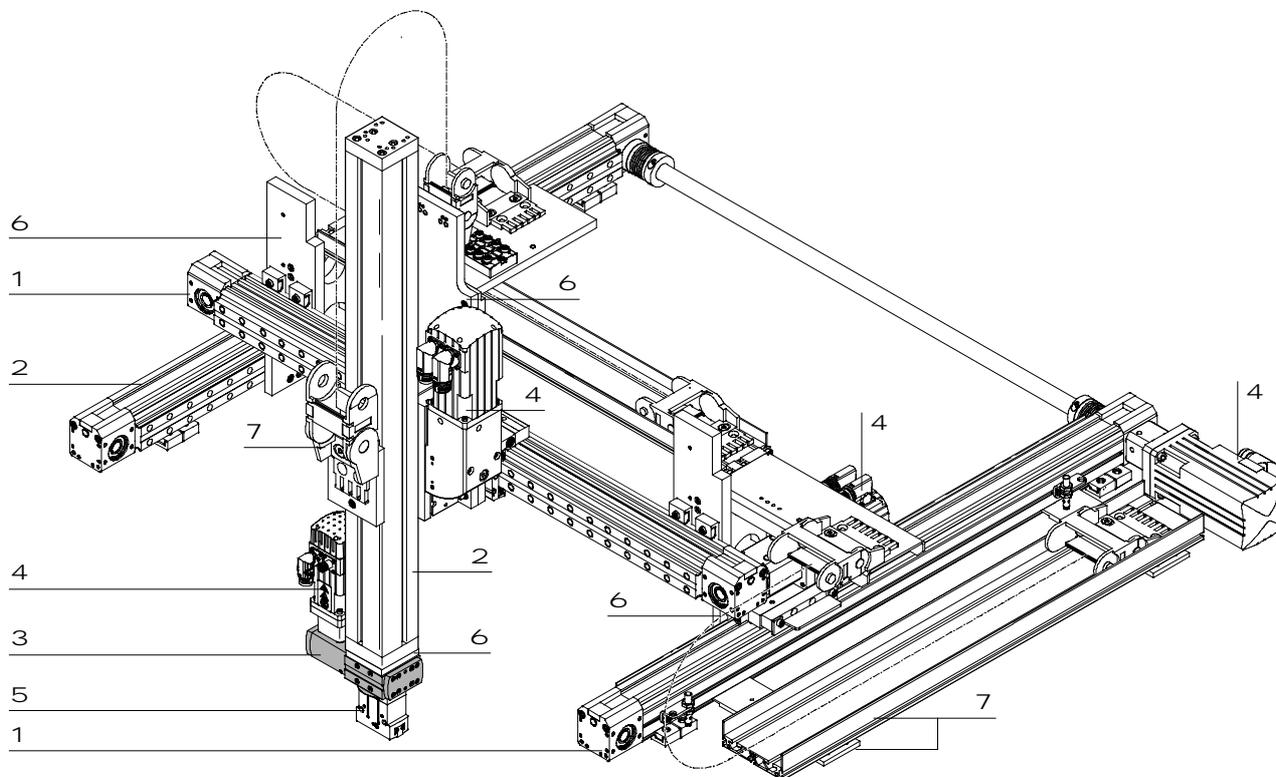
- Flangia motore
- Supporto giunto-motore
- Giunto
- Viti

Moduli rotativi ERMB, elettrici

Caratteristiche

FESTO

Prodotto globale per le applicazioni di manipolazione e di montaggio



| Elementi di sistema ed accessori | | |
|----------------------------------|---------------------------|--|
| | Descrizione | → Pagina/Internet |
| 1 | Assi | Numerose possibilità di combinazione con gli elementi della tecnica di manipolazione e montaggio www.festo.it |
| 2 | Assi di guida | Per la compensazione di forze e momenti in applicazioni multi-asse www.festo.it |
| 3 | Modulo rotativo | Numerose possibilità di combinazione con gli elementi della tecnica di manipolazione e montaggio www.festo.it |
| 4 | Motori | Servomotori e motori passo-passo, con o senza riduttore www.festo.it |
| 5 | Pinza | Numerose possibilità di varianti con gli elementi della tecnica di manipolazione e montaggio www.festo.it |
| 6 | Piastre di adattamento | Per il collegamento attuatore/attuatore e attuatore/pinza www.festo.it |
| 7 | Elementi di installazione | Per il cablaggio corretto ed ordinato di cavi elettrici e tubi www.festo.it |

Moduli rotativi ERMB, elettrici

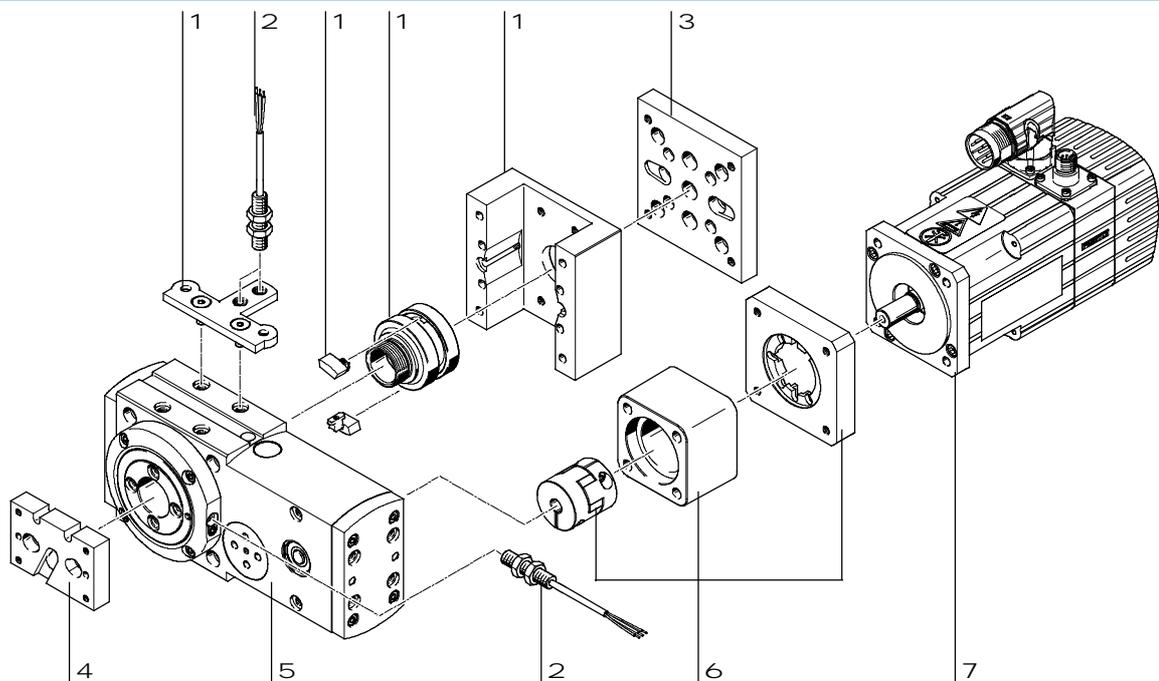
Composizione del codice e panoramica componenti

FESTO

Composizione del codice

| | | | | |
|-------------------|-----------------|------|---|----|
| | | ERMB | - | 25 |
| Tipo | | | | |
| ERMB | Modulo rotativo | | | |
| Dimensioni | | | | |
| 20 | Dimensioni 20 | | | |
| 25 | Dimensioni 25 | | | |
| 32 | Dimensioni 32 | | | |

Componenti

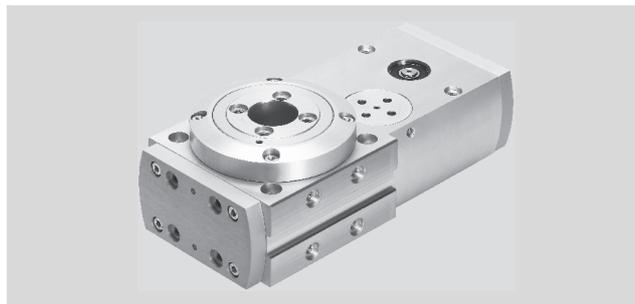


| Accessori | | |
|---------------------------------------|--|-------------------|
| Tipo | Descrizione | → Pagina/Internet |
| 1 Kit rilevamento EAPS | Per marcare intervalli di oscillazione non ammissibili (ostacoli o zone escluse dall'avvicinamento) è possibile consultare i sensori di finecorsa. (costituito da: corpo, supporto camma di commutazione, 2 leve e supporto sensore) | 19 |
| 2 Sensore di finecorsa SIEN | Per il rilevamento dei segnali o richiesta di conferma | 19 |
| 3 Kit di piastre di adattamento | Interfaccia tra modulo rotativo e attuatore (Il modulo rotativo può essere fissato ad un attuatore, con o senza il kit di rilevamento) | www.festo.it |
| 4 Kit di piastre di adattamento | Interfaccia tra modulo rotativo e pinza | www.festo.it |
| 5 Modulo rotativo ERMB | Consente la regolazione di angoli di rotazione illimitati e flessibili | 6 |
| 6 Kit assiale EAMM-A | Per il montaggio assiale del motore (costituito da: giunto, supporto giunto-motore e flangia motore) | 16 |
| 7 Motore EMMS, MTR-DCI | <ul style="list-style-type: none"> • Motori specifici per l'asse, con o senza freno • In base alle esigenze, il motore può essere montato orientato di 90°. In questo modo è selezionabile il lato attacchi. | 16 |

Moduli rotativi ERMB, elettrici

Foglio dati

-N- Dimensioni
20, 25, 32



| Dati tecnici generali | | | |
|--|---|------|------|
| Dimensioni | 20 | 25 | 32 |
| Struttura e composizione | Modulo rotativo elettro-meccanico con cinghia dentata | | |
| Diametro albero di azionamento [mm] | 6 | 8 | 12 |
| Angolo di rotazione | Illimitato | | |
| Riproducibilità ¹⁾ | | | |
| con servomotore EMMS-AS [°] | ±0,03 | | |
| con motore passo-passo EMMS-ST ²⁾ [°] | ±0,08 | | |
| con motore MTR-DCI [°] | ±0,05 | | |
| Tempi di posizionamento | → 8 | | |
| Rapporto di trasmissione | 4,5:1 | 4:1 | 3:1 |
| Rilevamento posizioni | Per sensore di finecorsa | | |
| Posizione di montaggio | Qualsiasi | | |
| Peso [g] | 850 | 1460 | 3250 |

- 1) A norme FN 942 027
2) In funzione della risoluzione dell'encoder

| Caratteristiche meccaniche | | | |
|---|-------|-------|-------|
| Dimensioni | 20 | 25 | 32 |
| Coppia di azionamento max. [Nm] | 0,7 | 2,2 | 8,5 |
| Momento di uscita max. ¹⁾ [Nm] | 3,15 | 8,8 | 25,5 |
| Coppia di azionamento a vuoto ²⁾ [Nm] | <0,07 | <0,18 | ≤ 0,5 |
| Numero di giri max. in ingresso [1/min] | 1350 | 1200 | 900 |
| Numero di giri max. di uscita [1/min] | 300 | 300 | 300 |
| Momento max. di inerzia di massa ³⁾ | | | |
| con servomotore EMMS-AS [kgcm ²] | 50 | 200 | 1000 |
| con motore passo-passo EMMS-ST [kgcm ²] | 30 | 100 | 500 |
| con motore MTR-DCI-...-G7 [kgcm ²] | 50 | 300 | 1000 |
| con motore MTR-DCI-...-G14 [kgcm ²] | 200 | 1200 | 3700 |
| Divisione cinghia dentata | 2 | 3 | 5 |
| Diametro albero cavo [mm] | 20 | 24 | 28 |

- 1) Il momento di uscita, meno l'attrito, è in funzione del numero di giri
2) Al max. numero di giri
3) In funzione della dimensione del motore. Motori idonei → 16

| Condizioni d'esercizio e ambientali | | | |
|---|-------------|----|----|
| Dimensioni | 20 | 25 | 32 |
| Temperatura ambiente [°C] | -10 ... +60 | | |
| Grado di protezione | IP20 | | |
| Resistenza alla corrosione CRC ¹⁾ | 2 | | |
| Livello di rumorosità \bar{T}_{pAeq} ²⁾ [dB A] | 32 | 49 | 53 |

- 1) Classe di resistenza alla corrosione 2 a norme Festo 940 070
Componenti soggetti a media corrosione. Componenti esterni, con funzione prevalentemente decorativa, a contatto diretto con l'atmosfera industriale normale o con fluidi come refrigeranti e lubrificanti.
CRC 2 non vale per cuscinetti a sfera, anelli di sicurezza, viti < M5
2) Con servomotore EMMS-AS

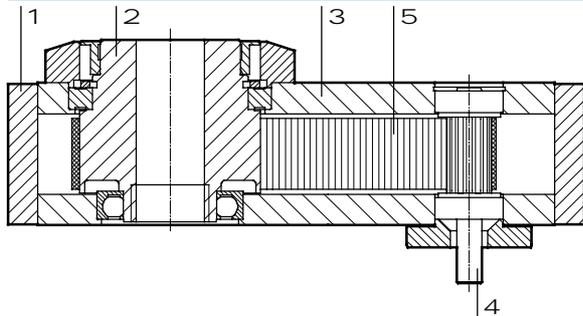
Moduli rotativi ERMB, elettrici

Foglio dati

FESTO

Materiali

Disegno funzionale

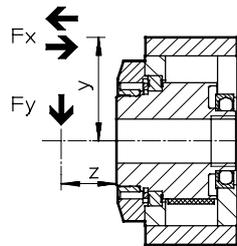


Modulo rotativo

| Modulo rotativo | |
|-------------------------|--|
| 1 Testate | Alluminio anodizzato |
| 2 Albero di uscita | Lega di alluminio per lavorazione plastica, anodizzata |
| 3 Corpo | Lega di alluminio per lavorazione plastica, anodizzata |
| 4 Albero di azionamento | Acciaio inossidabile fortemente legato |
| 5 Cinghia dentata | Policloropreno con fibra di vetro |

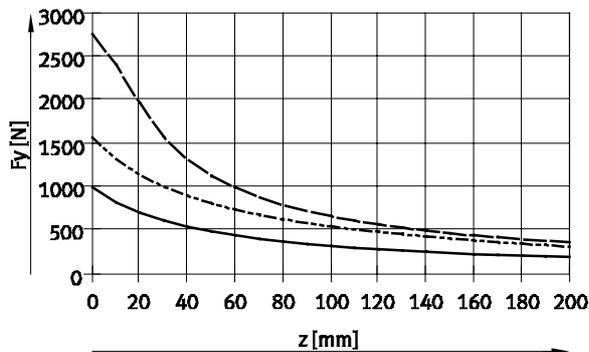
Forza max. radiale e assiale Fx/Fy sull'albero di uscita in funzione della distanza y/z

Se sul modulo rotativo agiscono contemporaneamente più forze e momenti, oltre ai carichi massimi indicati è necessario rispettare le seguenti equazioni:

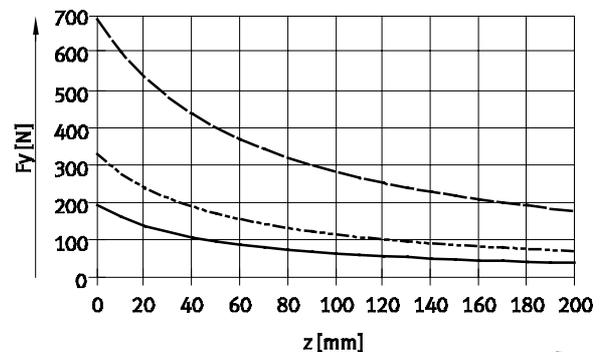


$$\frac{F_y(z)}{F_{y, \max.}(z)} + \frac{F_{x, \text{spinta}}(v)}{F_{x, \text{spinta, max.}}(v)} + \frac{F_{x, \text{trazione}}(v)}{F_{x, \text{trazione, max.}}(v)} \leq 1$$

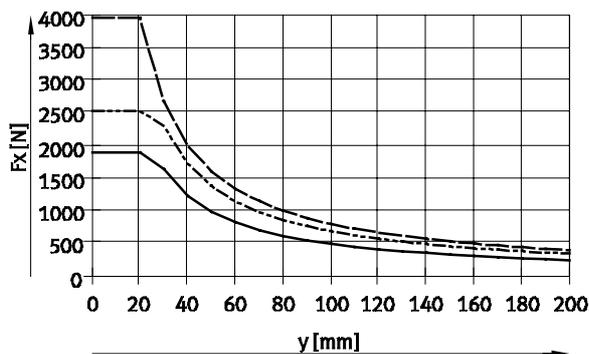
Forza radiale max. Fy, statica



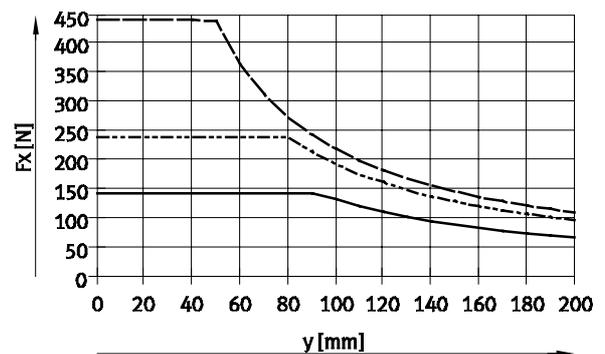
Forza radiale max. Fy, dinamica



Forza assiale max. Fx, statica, in spinta e in trazione



Forza assiale max. Fx, dinamica, in spinta e in trazione



- ERMB-20
- ERMB-25
- .-.-.- ERMB-32

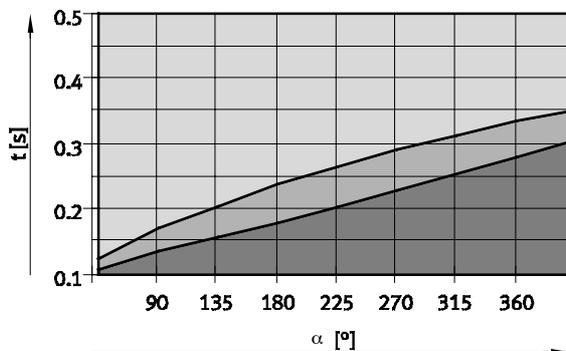
Moduli rotativi ERMB, elettrici

Foglio dati

Tempo di posizionamento t in funzione dell'angolo di rotazione α in combinazione con motore EMMS-.../Motore MTR-DCI-...

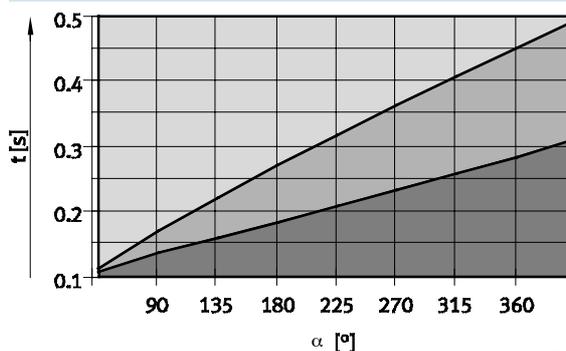
Dimensioni 20

con servomotore EMMS-AS



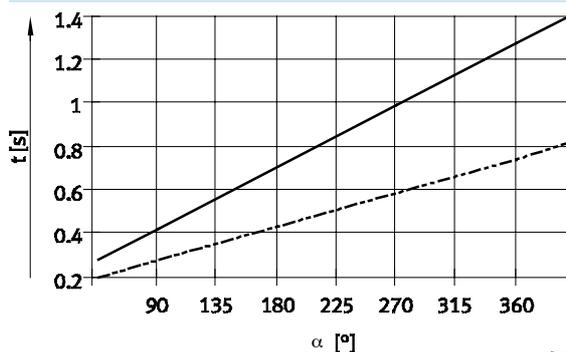
- Campo di lavoro esteso
- Campo di lavoro tipico, in funzione della dimensione del motore e dell'inerzia di massa del carico
- Campo non praticabile

con motore passo-passo EMMS-ST



- Campo di lavoro esteso
- Campo di lavoro tipico, in funzione della dimensione del motore e dell'inerzia di massa del carico
- Campo non praticabile

con motore MTR-DCI



- Limite per MTR-DCI-32-G14 a 0 ... 200 kgcm²
- - - Limite per MTR-DCI-32-G7 a 0 ... 50 kgcm²

⚠ Attenzione

Il tempo di posizionamento t termina con il segnale del controllore MC (Motion complete).

A seconda del tipo di motore e dell'eccentricità della massa movimentata, è necessario prevedere tempi di posizionamento maggiori sull'albero di uscita.

Con servomotore: 50 ... 100 ms.

Con motore passo-passo:

100 ... 200 ms.



Il software di configurazione "PositioningDrives" si utilizza per definire la combinazione ottimale di modulo rotativo e motore per ogni applicazione, considerando il momento di inerzia di massa, il tempo e la precisione di posizionamento.

➔ www.festo.it

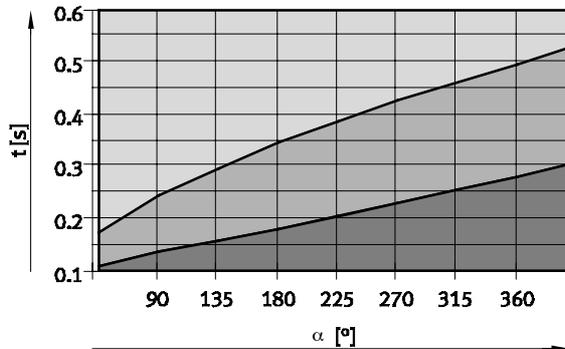
Moduli rotativi ERMB, elettrici

Foglio dati

Tempo di posizionamento t in funzione dell'angolo di rotazione α in combinazione con motore EMMS-.../Motore MTR-DCI-...

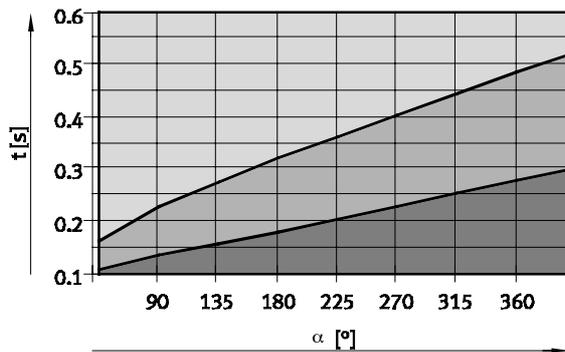
Dimensioni 25

con servomotore EMMS-AS



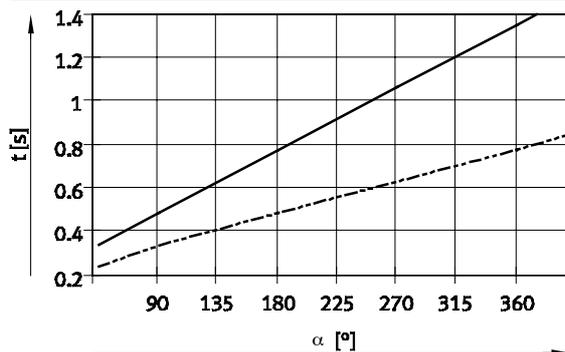
- Campo di lavoro esteso
- Campo di lavoro tipico, in funzione della dimensione del motore e dell'inerzia di massa del carico
- Campo non praticabile

con motore passo-passo EMMS-ST



- Campo di lavoro esteso
- Campo di lavoro tipico, in funzione della dimensione del motore e dell'inerzia di massa del carico
- Campo non praticabile

con motore MTR-DCI



- Limite per MTR-DCI-42-G14 a 0 ... 1.200 kgcm²
- Limite per MTR-DCI-42-G7 a 0 ... 300 kgcm²

Attenzione

Il tempo di posizionamento t termina con il segnale del controllore MC (Motion complete).

A seconda del tipo di motore e dell'eccentricità della massa movimentata, è necessario prevedere tempi di posizionamento maggiori sull'albero di uscita.

Con servomotore: 50 ... 100 ms.
Con motore passo-passo: 100 ... 200 ms.



Il software di configurazione "PositioningDrives" si utilizza per definire la combinazione ottimale di modulo rotativo e motore per ogni applicazione, considerando il momento di inerzia di massa, il tempo e la precisione di posizionamento.

➔ www.festo.it

Moduli rotativi ERMB, elettrici

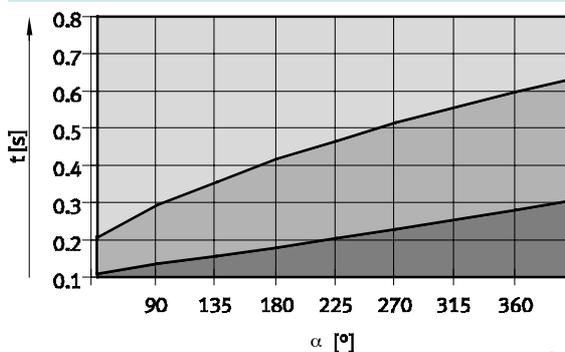
Foglio dati

FESTO

Tempo di posizionamento t in funzione dell'angolo di rotazione α in combinazione con motore EMMS-.../Motore MTR-DCI-...

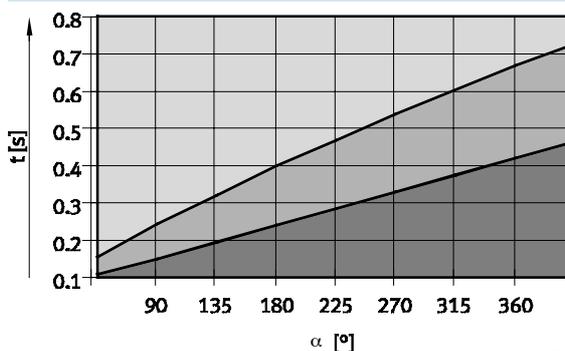
Dimensioni 32

con servomotore EMMS-AS



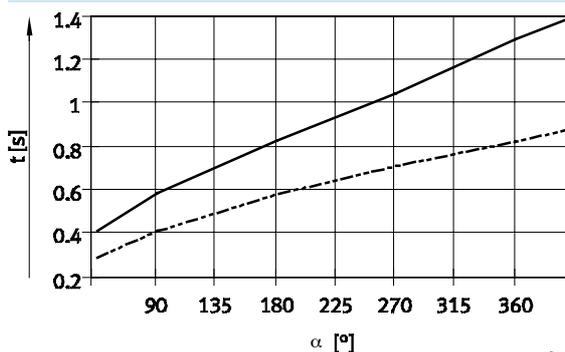
- Campo di lavoro esteso
- Campo di lavoro tipico, in funzione della dimensione del motore e dell'inerzia di massa del carico
- Campo non praticabile

con motore passo-passo EMMS-ST



- Campo di lavoro esteso
- Campo di lavoro tipico, in funzione della dimensione del motore e dell'inerzia di massa del carico
- Campo non praticabile

con motore MTR-DCI



- Limite per MTR-DCI-52-G14 a 0 ... 3.700 kgcm²
- Limite per MTR-DCI-52-G7 a 0 ... 1.000 kgcm²

-H- Attenzione

Il tempo di posizionamento t termina con il segnale del controllore MC (Motion complete).

A seconda del tipo di motore e dell'eccentricità della massa movimentata, è necessario prevedere tempi di posizionamento maggiori sull'albero di uscita.

Con servomotore: 50 ... 100 ms.
Con motore passo-passo: 100 ... 200 ms.



Il software di configurazione "PositioningDrives" si utilizza per definire la combinazione ottimale di modulo rotativo e motore per ogni applicazione, considerando il momento di inerzia di massa, il tempo e la precisione di posizionamento.

→ www.festo.it

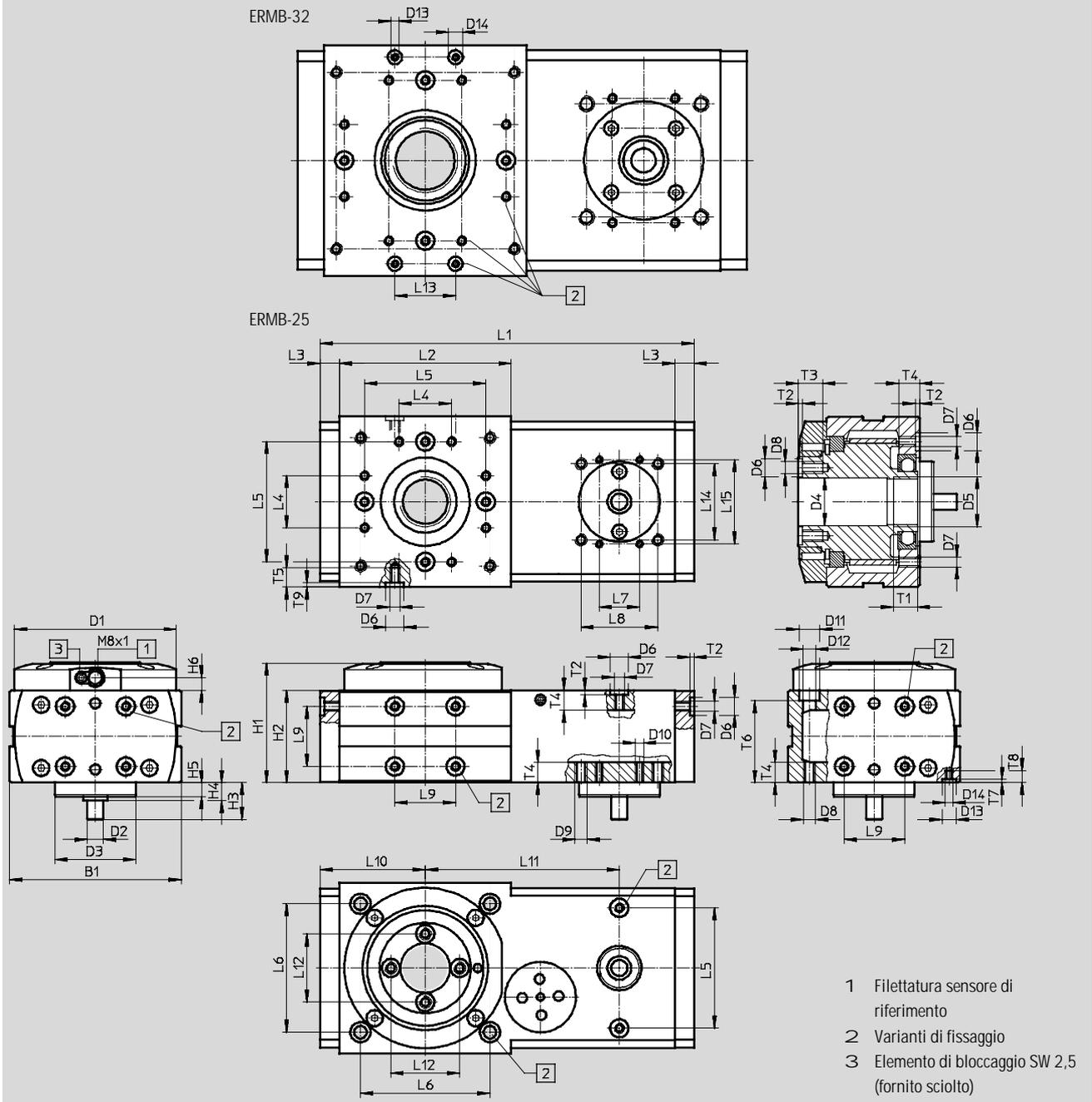
Moduli rotativi ERMB, elettrici

Foglio dati

Dimensioni

Download dati CAD → www.festo.it

Dimensioni 25/32



Moduli rotativi ERMB, elettrici

FESTO

Foglio dati

| Dimensioni | B1 | D1 | D2 | D3 | D4 | D5 | D6 | D7 | D8 | D9 | D10 |
|------------|------|---------|---------|---------|---------|---------|---------|----|----|----|-----|
| | ±0,2 | ∅ f9 | ∅ h6 | ∅ g7 | ∅ H7 | | ∅ H7 | | | | |
| 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 |

| Dimensioni | D11 | D12 | D13 | D14 | H1 | H2 | H3 | H4 | H5 | H6 | L1 |
|------------|-----|-----|---------|-----|-------|------|-------|-----|----|-----|------|
| | ∅ | ∅ | ∅ H7 | | ±0,5 | ±0,1 | | | | | ±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 |

| Dimensioni | L2 | L3 | L4 | L5 ¹⁾ | L6 | L7 | L8 | L9 ¹⁾ | L10 | L11 | L12 ¹⁾ | L13 ¹⁾ |
|------------|------|------|------|------------------|----------|-------|-------|------------------|-----|-------|-------------------|-------------------|
| | ±0,2 | ±0,1 | ±0,1 | ±0,1 | | ±0,15 | ±0,15 | ±0,1 | | ±0,05 | ±0,1 | ±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 |

| Dimensioni | L14 | L15 | L16 | T1 | T2 | T3 | T4 | T5 | T6 | T7 | T8 | T9 |
|------------|-------|-------|------|----|------|-----|----|-----|----------|------|-----|------|
| | ±0,15 | ±0,15 | +0,2 | | +0,1 | min | | min | | +0,1 | min | +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) Tolleranza interasse fori di centratura ±0,02 mm

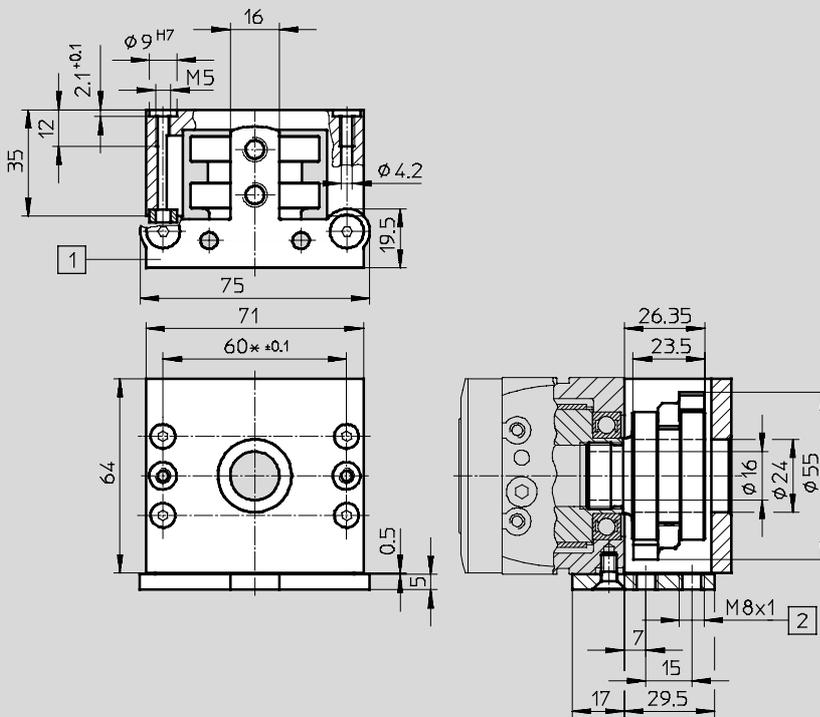
Moduli rotativi ERMB, elettrici

Foglio dati

Dimensioni

Download dati CAD → www.festo.it

Kit di rilevamento EAPS-R1-20-S per dimensione 20



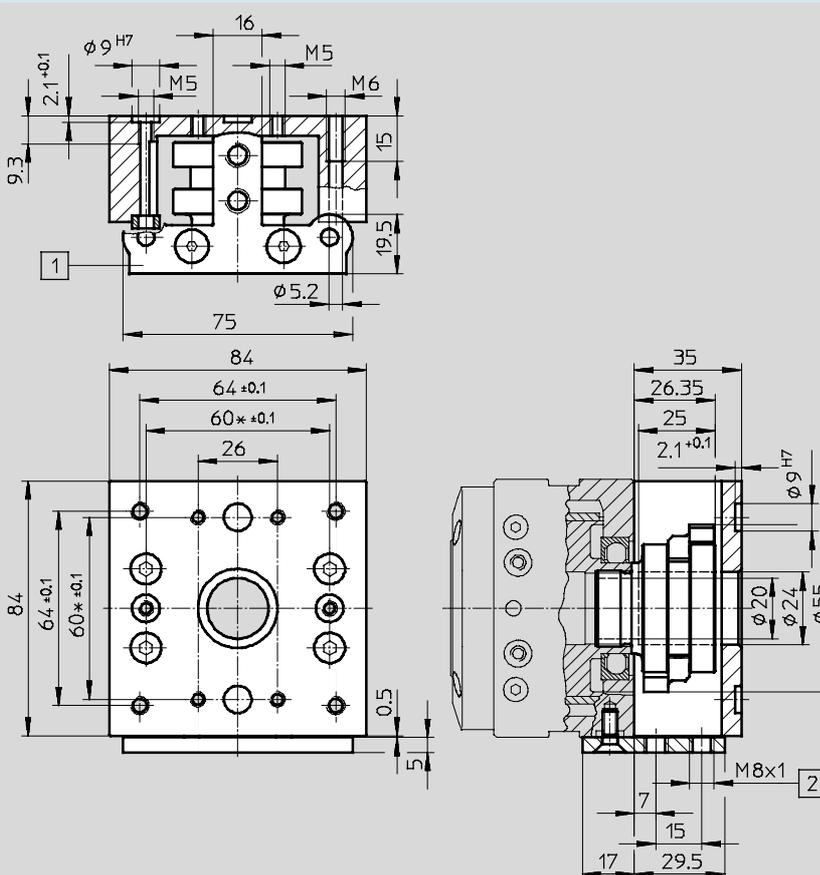
⊥ Attenzione

Dati di ordinazione → 19

* Tolleranza interasse fori di centratura ±0,02 mm

- 1 Supporto sensore SIEN-M8B
- 2 Filettatura sensore SIEN-M8B

Kit di rilevamento EAPS-R1-25-S per dimensione 25



⊥ Attenzione

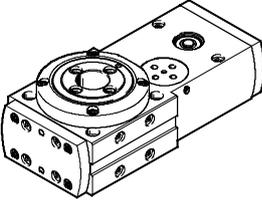
Dati di ordinazione → 19

* Tolleranza interasse fori di centratura ±0,02 mm

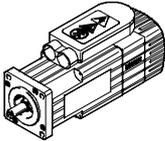
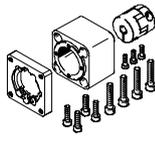
- 1 Supporto sensore SIEN-M8B
- 2 Filettatura sensore SIEN-M8B

Moduli rotativi ERMB, elettrici

Foglio dati e accessori

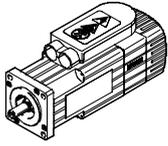
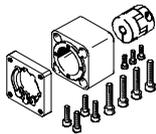
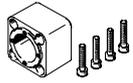
| Dati di ordinazione | | | |
|---|------------|------------|---------|
| | Dimensioni | Cod. prod. | Tipo |
|  | 20 | 552 706 | ERMB-20 |
| | 25 | 552 707 | ERMB-25 |
| | 32 | 552 708 | ERMB-32 |

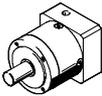
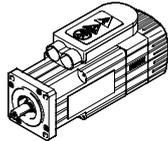
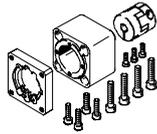
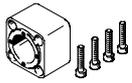
Accessori

| Combinazioni possibili asse/motore con kit assiale - Senza riduttore | | | | |
|--|--|--|---|--|
| Motore/Unità motore | Kit assiale | Kit assiale, costituito da: | | |
| | | Flangia motore | Giunto | Supporto giunto-motore |
|  |  |  |  |  |
| Tipo | Cod. prod. Tipo | Cod. prod. Tipo | Cod. prod. Tipo | Cod. prod. Tipo |
| ERMB-20 | | | | |
| Con servomotore | | | | |
| EMMS-AS-40-... | 560 281 EAMM-A-D32-35-40A | - | 558 312 EAMC-30-32-6-6 | 560 280 EAMK-A-D32-35-40A |
| Con motore passo-passo | | | | |
| EMMS-ST-42-... | 543 148 EAMM-A-D32-42A | 552 164 EAMF-A-28B-42A | 543 419 EAMC-16-20-5-6 | 552 155 EAMK-A-D32-28B |
| EMMS-ST-57-S-... | 550 980 EAMM-A-D32-57A | 530 081 MTR-FL44-ST57 | 551 002 EAMC-30-32-6-6.35 | 551 006 EAMK-A-D32-44 |
| Con motore | | | | |
| MTR-DCI-32S-... | 543 149 EAMM-A-D32-32B | - | 543 420 EAMC-16-20-6-6 | 552 156 EAMK-A-D32-32B |
| ERMB-25 | | | | |
| Con servomotore | | | | |
| EMMS-AS-55-... | 543 153 EAMM-A-D40-55A | 529 942 MTR-FL44-AC55 | 543 423 EAMC-30-32-8-9 | 552 157 EAMK-A-D40-44 |
| EMMS-AS-70-S-... | 550 981 EAMM-A-D40-70A | 529 943 MTR-FL44-AC70 | 551 004 EAMC-30-32-8-11 | 552 157 EAMK-A-D40-44 |
| Con motore passo-passo | | | | |
| EMMS-ST-57-... | 543 154 EAMM-A-D40-57A | 530 081 MTR-FL44-ST57 | 543 421 EAMC-30-32-6.35-8 | 552 157 EAMK-A-D40-44 |
| Con motore | | | | |
| MTR-DCI-42S-...-G7 | 543 155 EAMM-A-D40-42B | - | 543 422 EAMC-30-32-8-8 | 552 158 EAMK-A-D40-42B |
| MTR-DCI-42S-...-G14 | 543 156 EAMM-A-D40-42C | - | 543 422 EAMC-30-32-8-8 | 552 159 EAMK-A-D40-42C |

Moduli rotativi ERMB, elettrici

Accessori

| Combinazioni possibili asse/motore con kit assiale – Senza riduttore | | | | |
|---|---|---|---|---|
| Motore/Unità motore | Kit assiale | Kit assiale, costituito da: | | |
| | | Flangia motore | Giunto | Supporto giunto-motore |
|  |  |  |  |  |
| Tipo | Cod. prod. Tipo | Cod. prod. Tipo | Cod. prod. Tipo | Cod. prod. Tipo |
| ERMB-32 | | | | |
| Con servomotore | | | | |
| EMMS-AS-70-M-... | 543 161 EAMM-A-D60-70A | 529 945 MTR-FL64-AC70 | 543 424 EAMC-42-50-11-12 | 552 160 EAMK-A-D60-64-L51 |
| EMMS-AS-100-S-... | 550 983 EAMM-A-D60-100A | 529 947 MTR-FL64-AC100 | 551 005 EAMC-42-50-12-19 | 551 007 EAMK-A-D60-64-L61 |
| Con motore passo-passo | | | | |
| EMMS-ST-87-M-... | 543 162 | 533 140 | 543 424 | 552 160 |
| EMMS-ST-87-L-... | EAMM-A-D60-87A | MTR-FL64-ST87 | EAMC-42-50-11-12 | EAMK-A-D60-64-L51 |
| Con motore | | | | |
| MTR-DCI-52S-...-G7 | 543 163 EAMM-A-D60-52B | – | 533 709 EAMC-42-50-12-12 | 552 161 EAMK-A-D60-52B |
| MTR-DCI-52S-...-G14 | 543 164 EAMM-A-D60-52C | – | 533 709 EAMC-42-50-12-12 | 552 162 EAMK-A-D60-52C |

| Combinazioni possibili asse/motore con kit assiale – Con riduttore | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| Riduttore | Motore | Kit assiale | Kit assiale, costituito da: | | |
| | | | Flangia motore | Giunto | Supporto giunto-motore |
|  |  |  |  |  |  |
| Tipo | Tipo | Cod. prod. Tipo | Cod. prod. Tipo | Cod. prod. Tipo | Cod. prod. Tipo |
| ERMB-25 | | | | | |
| Con servomotore | | | | | |
| 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 | | | | | |
| Con servomotore | | | | | |
| EMGA-60-P-G...-SAS-55 | EMMS-AS-55-... | 560 283 EAMM-A-D60-60G | 550 987 EAMF-A-64-60G | 543 424 EAMC-42-50-11-12 | 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 EAMC-42-50-11-12 | 552 160 EAMK-A-D60-64-L51 |

-H- Attenzione

Rispettare il momento di azionamento max. del modulo ERMB. Eventualmente ridurre la corrente del motore.

Moduli rotativi ERMB, elettrici

Accessori

Kit assiale EAMM-A...

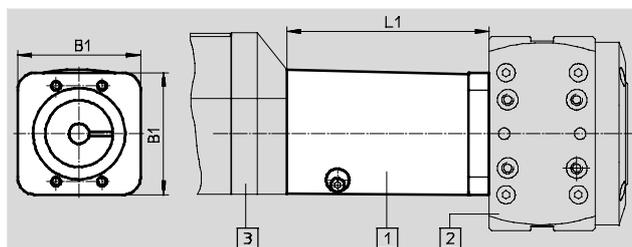
Materiali

Supporto giunto-motore: alluminio pressofuso

Mozzo giunto: lega di alluminio per lavorazione plastica

Elemento di serraggio: acciaio fortemente legato

Viti: acciaio zincato



Schema di principio:

- 1 Kit assiale
- 2 Modulo rotativo
- 3 Motore

| Dati tecnici generali | | | | | | | | |
|--|-----------|---------|-----|------|-----------|-----|-----|-----|
| EAMM-A... | D32- | | | | D40- | | | |
| | 32B | 35 -40A | 42A | 57A | 42B | 42C | 55A | 57A |
| Momento trasmissibile [Nm] | 1,1 | 4,0 | 0,8 | 4,0 | 8,0 | | | |
| Momento di inerzia di massa [kgmm ²] | 0,3 | 5,87 | 0,3 | 5,87 | 5,87 | | | |
| Posizione di montaggio | Qualsiasi | | | | Qualsiasi | | | |

| EAMM-A... | D40- | | D60- | | 70A | 87A | 100A | 60G |
|-----------------------------|-----------|-----|------|-----|------|-----|------|------|
| | 70A | 40G | 52B | 52C | | | | |
| Momento trasmissibile [Nm] | 8,0 | | 14,0 | | 12,0 | | 14,0 | 12,0 |
| Momento di inerzia di massa | 5,87 | | 35,5 | | | | | |
| Posizione di montaggio | Qualsiasi | | | | | | | |

| Condizioni d'esercizio e ambientali | | |
|-------------------------------------|-------------|--|
| Temperatura ambiente [°C] | 0 ... 50 | |
| Temperatura di stoccaggio [°C] | -25 ... +60 | |
| Grado di protezione ¹⁾ | IP40 | |
| Umidità relativa dell'aria [%] | 0 ... 95 | |

1) Solo con motore e asse montati

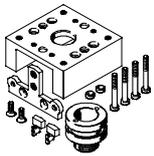
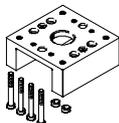
| Dimensioni e dati di ordinazione | | | | | |
|----------------------------------|------|------|----------|------------|-------------------|
| Tipo | B1 | L1 | Peso [g] | Cod. prod. | Tipo |
| EAMM-A-D32-32B | 45 | 43 | 150 | 543 149 | EAMM-A-D32-32B |
| EAMM-A-D32-35-40A | 40 | 46 | 220 | 560 281 | 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 | 1020 | 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 | 1170 | 550 983 | EAMM-A-D60-100A |

Moduli rotativi ERMB, elettrici

Accessori

| Dati di ordinazione - Bussole di centratura | | | | | | |
|---|----------------|---|--------|------------|-------|------------------|
| | Per dimensioni | Descrizione | Numero | Cod. prod. | Tipo | PE ¹⁾ |
|  | 20 | Per la centratura di carichi ed elementi da montare (le bussole di centratura sono comprese nella fornitura del modulo) | 2 | 186 717 | ZBH-7 | 10 |
| | 25, 32 | | 2 | 150 927 | ZBH-9 | |
| | | | 4 | | | |

1) Quantità in pezzi

| Dati di ordinazione | | | | | | |
|---|----------------|--|----------|------------|-----------------|------------------|
| | Per dimensioni | Descrizione | Peso [g] | Cod. prod. | Tipo | PE ¹⁾ |
| Kit rilevamento EAPS-...-S | | | | | | |
|  | 20 | Kit con corpo (supporto camme di commutazione, 2 camme, supporto sensore) | 258 | 558 392 | EAPS-R1-20-S | 1 |
| | 25 | | 406 | 558 393 | EAPS-R1-25-S | |
| | 32 | | 560 | 558 394 | EAPS-R1-32-S | |
| Kit di rilevamento senza corpo EAPS-...-S-WH | | | | | | |
|  | 20 | Kit senza corpo (supporto camme di commutazione, 2 camme, supporto sensore) | 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 | |
| Camma EAPS-...-CK | | | | | | |
|  | 20, 25, 32 | Per il rilevamento posizioni (2 pezzi in dotazione) | Ogni 5 | 558 398 | EAPS-R1-CK | 2 |
| Supporto sensore EAPS-...-SH | | | | | | |
|  | 20, 25 | Per il fissaggio del sensore di finecorsa sul modulo rotativo | 24 | 558 399 | EAPS-R1-20-SH | 1 |
| | 32 | | 30 | 558 400 | EAPS-R1-32-SH | |
| Corpo EAPS-...-H | | | | | | |
|  | 20 | Per la protezione del kit di rilevamento e dell'interfaccia di fissaggio verso l'attuatore | 172 | 560 673 | EAPS-R1-20-H | 1 |
| | 25 | | 316 | 560 674 | EAPS-R1-25-H | |
| | 32 | | 424 | 560 675 | EAPS-R1-32-H | |

| Dati di ordinazione - Sensore di finecorsa induttivo | | | | Foglio dati → Internet: www.festo.it | |
|---|---------------|------------|------------|--|--|
| | Contatto | Attacco | Cod. prod. | Tipo | |
|  | Contatto n.a. | Cavo | 150 386 | SIEN-M8B-PS-K-L | |
| | | Connettore | 150 387 | SIEN-M8B-PS-S-L | |
| | Contatto n.c. | Cavo | 150 390 | SIEN-M8B-PO-K-L | |
| | | Connettore | 150 391 | SIEN-M8B-PO-S-L | |

| Dati di ordinazione - Cavi di collegamento | | | | Foglio dati → Internet: www.festo.it | |
|---|------------------------------------|----------------------------------|--------------------|--|---------------------|
| | Connessione elettrica a sinistra | Connessione elettrica a destra | Lunghezza cavo [m] | Cod. prod. | Tipo |
|  | Connettore diritto, M8x1, a 3 poli | Cavo, estremità aperta, a 3 fili | 2,5 | 541 333 | NEBU-M8G3-K-2.5-LE3 |
| | | | 5 | 541 334 | NEBU-M8G3-K-5-LE3 |