

Drehmodule ERMB, elektrisch

FESTO



Drehmodule ERMB, elektrisch

Merkmale

Auf einen Blick

Das Drehmodul ERMB ermöglicht unbegrenzte und flexible Drehwinkel. Die Abtriebsschnittstelle ist identisch, wie beim pneumatischen Schwenkantrieb DRQD.

Die Kraft des Motors wird durch einen umlaufenden Zahnriemen mit einem bestimmten Übersetzungsverhältnis auf das Abtriebsritzel übertragen. Antriebs- und

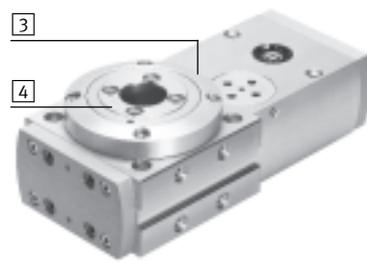
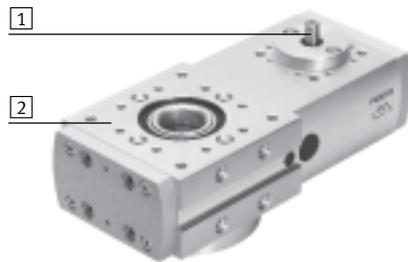
Abtriebsritzel sind separat gelagert. Der Zahnriemen ist durch eine Excenterspannrolle werksseitig vorgespannt.

Vorteile:

- Stabile Lagerung der Abtriebswelle
- Spielarm durch vorgespannten Zahnriemen
- Kompakte Bauform

Technik im Detail

- 1 Schnittstelle zum Motor, über Axialbausatz
- 2 Schnittstelle zur Befestigung
- 3 Befestigung für Näherungsschalter SIEN im Haltering
- 4 Abtriebsschnittstelle: Schnittstelle wie beim Schwenkantrieb DRQD (mit großer Durchgangsbohrung)



Abfragebausatz EAPS als Zubehör

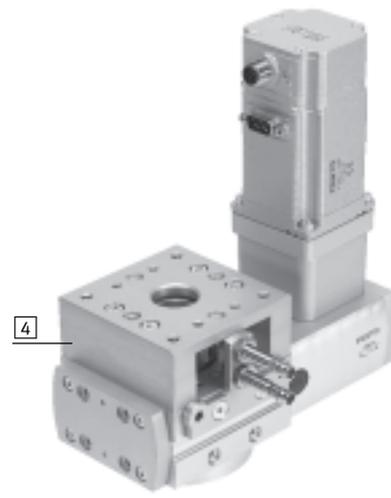
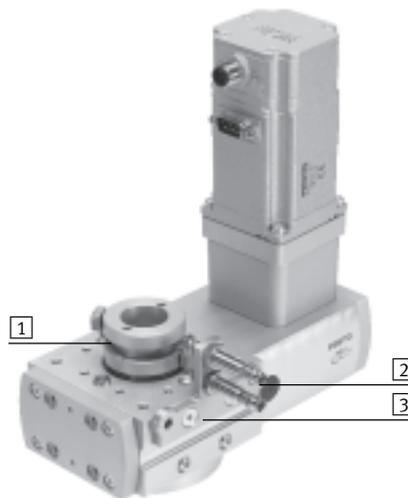
→ 14

Der Abfragebausatz ermöglicht eine Überwachung des Schwenkbereichs über einstellbare Nocken. Außerdem kann der Bausatz als Referenzabfrage genutzt werden.

Ohne Gehäuse

Mit Gehäuse

- 1 Schaltnockenaufnahme
- 2 Näherungsschalter SIEN
- 3 Sensorhalter
- 4 Gehäuse



Befestigungs- und Einbaumöglichkeiten

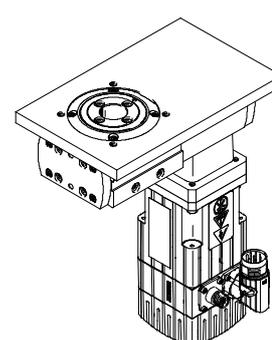
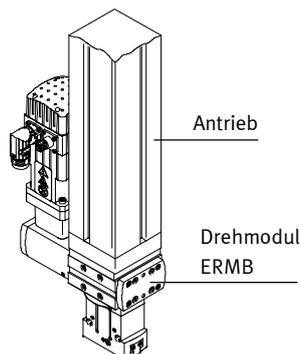
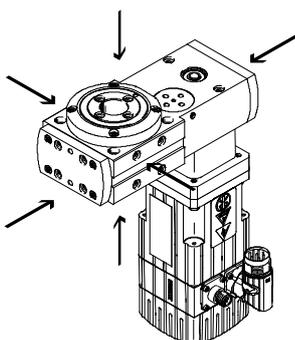
Befestigungsmöglichkeit

Einbaumöglichkeit

Das Drehmodul kann an 6 Seiten befestigt werden.

Als Frontend

Als Drehtisch in einer Platte



Drehmodule ERMB, elektrisch

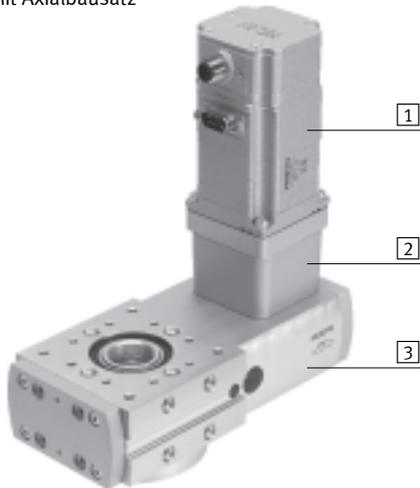
Merkmale

Gesamtsystem aus Drehmodul, Motor und Axialbausatz

Drehmodul

→ 6

Mit Axialbausatz



- 1 Motor
- 2 Axialbausatz
- 3 Drehmodul

Motoren

→ 16

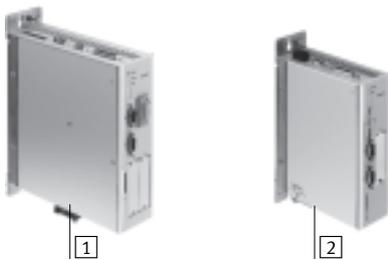


- 1 Servomotor EMMS-AS
- 2 Schrittmotor EMMS-ST
- 3 Motoreinheit MTR-DCI

 Hinweis
Für das Drehmodul ERMB und die Motoren gibt es speziell aufeinander abgestimmte Komplettlösungen.

Motorcontroller

Datenblätter → Internet: motorcontroller



- 1 Servomotor Controller CMMP-AS, CMMS-AS
- 2 Schrittmotor Controller CMMS-ST

Axialbausatz

→ 16



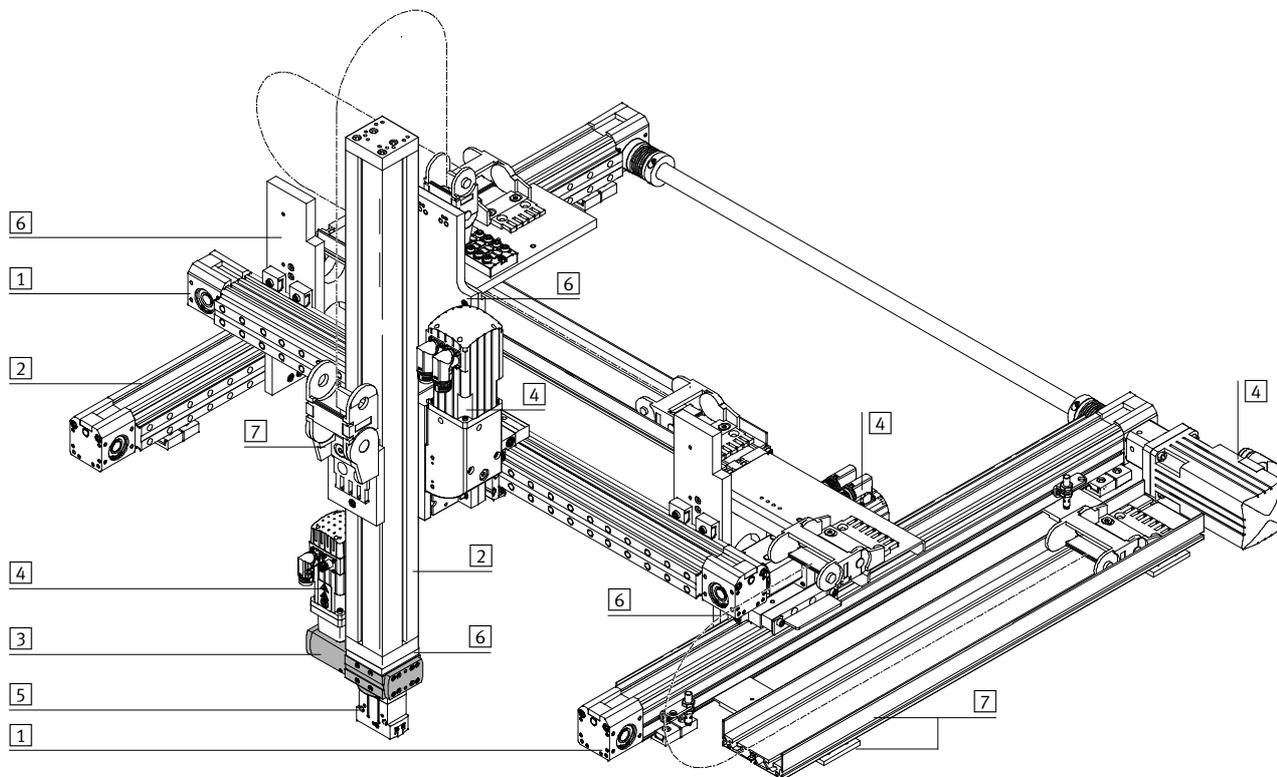
- Bausatz besteht aus:
- Motorflansch
 - Kupplungsgehäuse
 - Kupplung
 - Schrauben

Drehmodule ERMB, elektrisch

Merkmale

FESTO

Systemprodukt für die Handhabungs- und Montagetechnik



| Systemelemente und Zubehör | | | |
|----------------------------|-----------------------|---|----------------------|
| | Kurzbeschreibung | → Seite/Internet | |
| 1 | Achsen | vielfältige Kombinationsmöglichkeiten innerhalb der Handhabungs- und Montagetechnik | achse |
| 2 | Führungsachsen | zur Abstützung von Kräften und Momenten in Mehrachsanwendungen | führungsachse |
| 3 | Drehmodul | vielfältige Kombinationsmöglichkeiten innerhalb der Handhabungs- und Montagetechnik | drehmodul |
| 4 | Motoren | Servo- und Schrittmotoren, mit oder ohne Getriebe | motor |
| 5 | Greifer | vielfältige Variationsmöglichkeiten innerhalb der Handhabungs- und Montagetechnik | greifer |
| 6 | Adapter | für Verbindungen Antrieb/Antrieb und Antrieb/Greifer | adapter-bausatz |
| 7 | Installationselemente | zur übersichtlichen und sicheren Führung von elektrischen Kabeln und Schläuchen | installationselement |

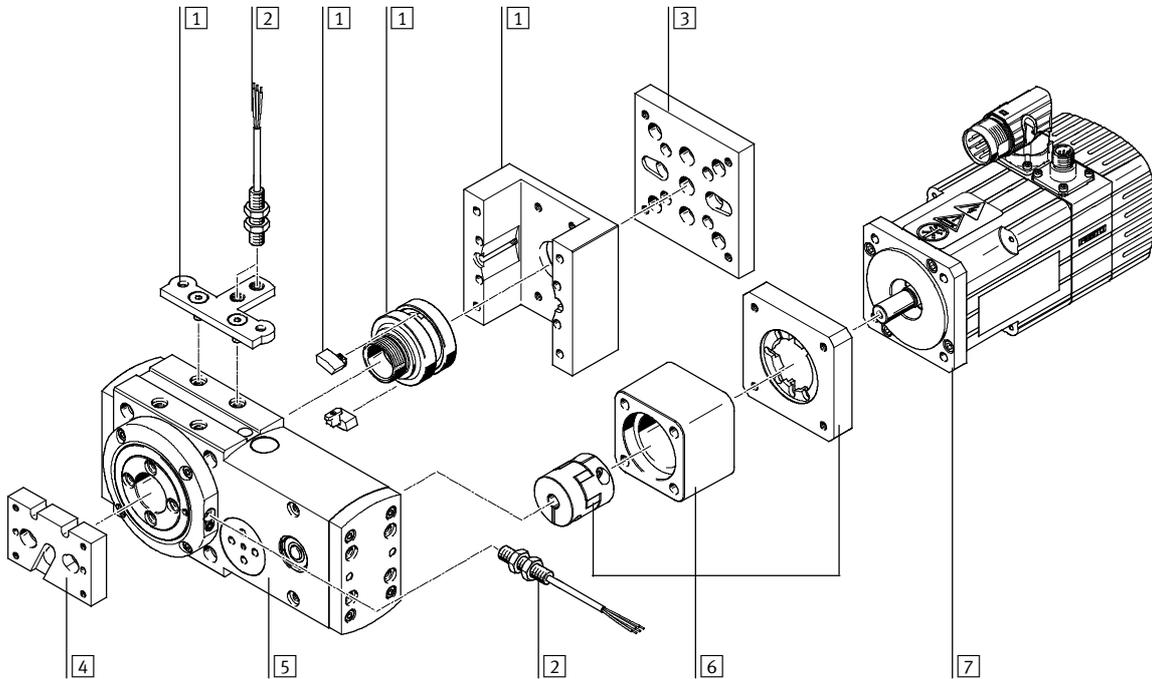
Drehmodule ERMB, elektrisch

Typenschlüssel und Peripherieübersicht

Typenschlüssel

| | | | | |
|-----------------|-------------|------|---|----|
| | | ERMB | - | 25 |
| Typ | | | | |
| ERMB | Drehmodul | | | |
| Baugröße | | | | |
| 20 | Baugröße 20 | | | |
| 25 | Baugröße 25 | | | |
| 32 | Baugröße 32 | | | |

Peripherieübersicht



| Zubehör | | |
|--------------------------|---|------------------|
| Typ | Kurzbeschreibung | → Seite/Internet |
| 1 Abfragebausatz EAPS | zum Markieren unzulässiger Schwenkbereiche, das heißt Hindernisse oder Bereiche, die nicht angefahren werden dürfen, können über Näherungsschalter abgefragt werden. (besteht aus: Gehäuse, Schaltnockenaufnahme, 2 Nocken und Sensorhalter) | 18 |
| 2 Näherungsschalter SIEN | zur Verwendung als Signal- oder Sicherheitsabfrage | 18 |
| 3 Adapter-Bausatz | Schnittstelle zwischen Drehmodul und Antrieb (Das Drehmodul kann mit oder ohne Abfragebausatz an einem Antrieb befestigt werden) | adapter-bausatz |
| 4 Adapter-Bausatz | Schnittstelle zwischen Drehmodul und Greifer | adapter-bausatz |
| 5 Drehmodul ERMB | ermöglicht unbegrenzte und flexible Drehwinkel | 6 |
| 6 Axialbausatz EAMM-A | für axialen Motoranbau (besteht aus: Kupplung, Kupplungsgehäuse und Motorflansch) | 16 |
| 7 Motor EMMS, MTR-DCI | <ul style="list-style-type: none"> speziell auf die Achse abgestimmte Motoren mit oder ohne Bremse der Motor kann, je nach Bedarf, um 90° gedreht montiert werden. Dadurch ist die Anschlussseite frei wählbar | 16 |

Drehmodule ERMB, elektrisch

Datenblatt

FESTO

⊙ Baugröße
20, 25, 32



| Allgemeine Technische Daten | | | |
|--|--|-------|-------|
| Baugröße | 20 | 25 | 32 |
| Konstruktiver Aufbau | elektromechanisches Drehmodul mit Zahnriemen | | |
| Antriebswellen-∅ [mm] | 6 | 8 | 12 |
| Drehwinkel | endlos | | |
| Wiederholgenauigkeit ¹⁾ | | | |
| mit Servomotor EMMS-AS [°] | ±0,03 | | |
| mit Schrittmotor EMMS-ST ²⁾ [°] | ±0,08 | | |
| mit Motoreinheit MTR-DCI [°] | ±0,05 | | |
| Positionierzeiten | → 8 | | |
| Übersetzungsverhältnis | 4,5:1 | 4:1 | 3:1 |
| Positionserkennung | für Näherungsschalter | | |
| Einbaulage | beliebig | | |
| Produktgewicht [g] | 850 | 1 460 | 3 250 |

- 1) Gemäß FN 942 027
2) Abhängig von der Encoderauflösung

| Mechanische Daten | | | |
|---|--------|--------|-------|
| Baugröße | 20 | 25 | 32 |
| Max. Antriebsmoment [Nm] | 0,7 | 2,2 | 8,5 |
| Max. Abtriebsmoment ¹⁾ [Nm] | 3,15 | 8,8 | 25,5 |
| Leerlaufantriebsmoment ²⁾ [Nm] | < 0,07 | < 0,18 | ≤ 0,5 |
| Max. Eingangsdrehzahl [1/min] | 1 350 | 1 200 | 900 |
| Max. Abtriebsdrehzahl [1/min] | 300 | 300 | 300 |
| Max. Massenträgheitsmoment ³⁾ | | | |
| mit Servomotor EMMS-AS [kgcm ²] | 50 | 200 | 1 000 |
| mit Schrittmotor EMMS-ST [kgcm ²] | 30 | 100 | 500 |
| mit Motoreinheit MTR-DCI-...-G7 [kgcm ²] | 50 | 300 | 1 000 |
| mit Motoreinheit MTR-DCI-...-G14 [kgcm ²] | 200 | 1 200 | 3 700 |
| Zahnriemen-Teilung | 2 | 3 | 5 |
| Hohlwellen-∅ [mm] | 20 | 24 | 28 |

- 1) Abtriebsmoment abzüglich Reibung ist drehzahlabhängig
2) Bei maximaler Drehzahl
3) Abhängig von der Baugröße des Motors. Geeignete Motoren → 16

| Betriebs- und Umweltbedingungen | | | |
|---|-------------|----|----|
| Baugröße | 20 | 25 | 32 |
| Umgebungstemperatur [°C] | -10 ... +60 | | |
| Schutzart | IP20 | | |
| Korrosionsbeständigkeit KBK ¹⁾ | 2 | | |
| Schalldruckpegel $L_{pAeq}^{2)}$ [dB (A)] | 32 | 49 | 53 |

- 1) Korrosionsbeständigkeitsklasse 2 nach Festo Norm 940 070
Bauteile mit mäßiger Korrosionsbeanspruchung. Außenliegende sichtbare Teile mit vorrangig dekorativer Anforderung an die Oberfläche, die im direkten Kontakt zur umgebenden industriellen Atmosphäre bzw. Medien, wie Kühl- und Schmierstoffe stehen.
KBK 2 gilt nicht für Kugellager, Sicherungsringe, Schrauben < M5
2) In Kombination mit Servomotor EMMS-AS

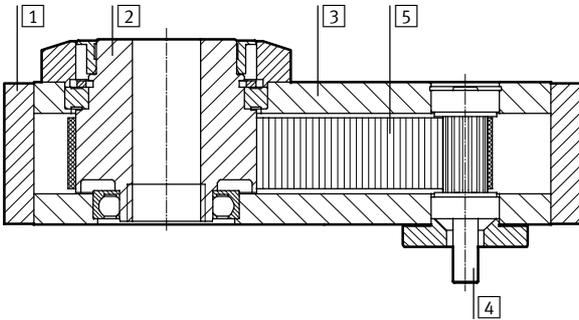
Drehmodule ERMB, elektrisch

Datenblatt

FESTO

Werkstoffe

Funktionschnitt

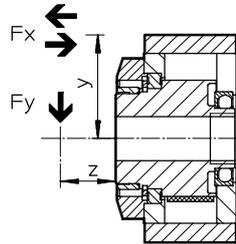


Drehmodul

| | | |
|-------------------|---------------|-----------------------------------|
| 1 | Deckel | Aluminium, eloxiert |
| 2 | Abtriebswelle | Aluminium-Knetlegierung, eloxiert |
| 3 | Gehäuse | Aluminium-Knetlegierung, eloxiert |
| 4 | Antriebswelle | hochlegierter Stahl, rostfrei |
| 5 | Zahnriemen | Polychloroprene mit Glasfaser |
| Werkstoff-Hinweis | | LABS-haltige Stoffe enthalten |

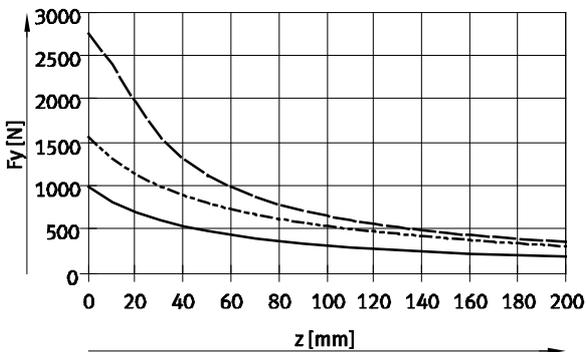
Maximale Radial- und Axialkraft F_x/F_y an der Abtriebswelle in Abhängigkeit des Abstandes y/z

Wirken gleichzeitig mehrere Kräfte auf das Drehmodul, muss neben den unten aufgeführten Maximalbelastungen folgende Gleichung erfüllt sein.

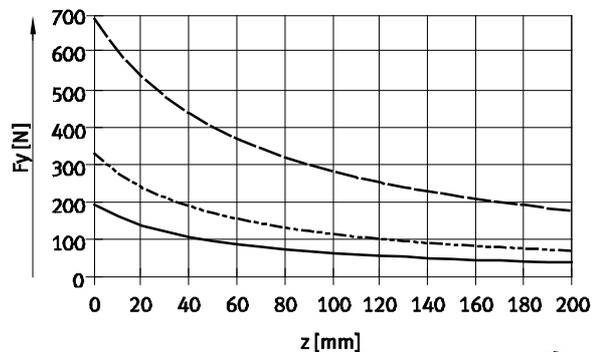


$$\frac{F_{y(z)}}{F_{y, \max.(z)}} + \frac{F_{x, \text{drück.}(v)}}{F_{x, \text{drück.,max.}(v)}} + \frac{F_{x, \text{zieh.}(v)}}{F_{x, \text{zieh.,max.}(v)}} \leq 1$$

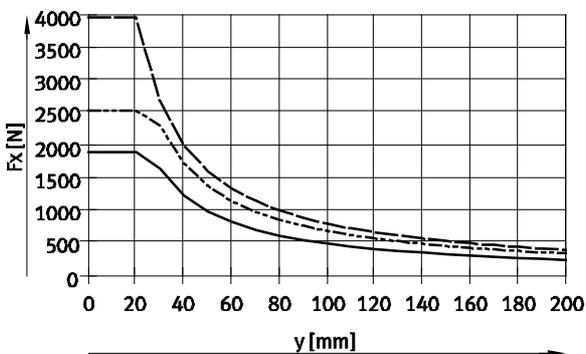
Max. Radialkraft F_y , statisch



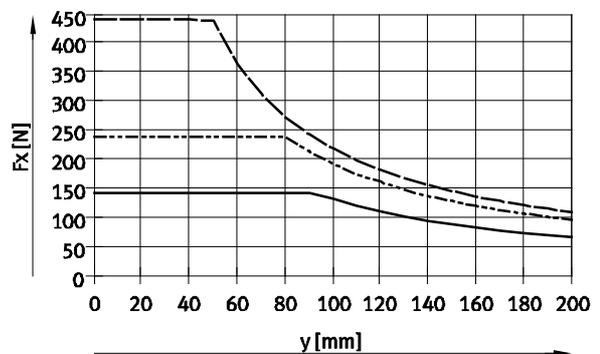
Max. Radialkraft F_y , dynamisch



Max. Axialkraft F_x , statisch, drückend und ziehend



Max. Axialkraft F_x , dynamisch, drückend und ziehend



- ERMB-20
- - - ERMB-25
- · - ERMB-32

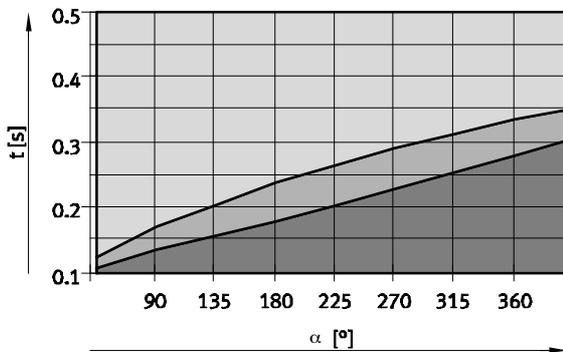
Drehmodule ERMB, elektrisch

Datenblatt

Positionierzeit t in Abhängigkeit vom Drehwinkel α in Kombination mit Motor EMMS-.../Motoreinheit MTR-DCI-...

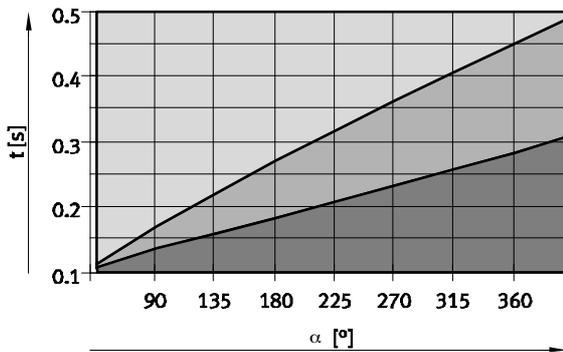
Baugröße 20

mit Servomotor EMMS-AS



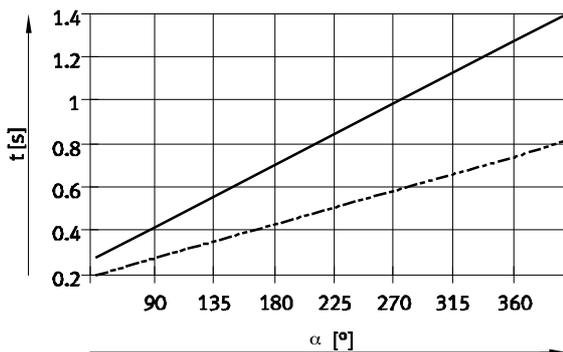
- Erweiterter Arbeitsbereich
- Typischer Arbeitsbereich, abhängig von Motorgröße und Massenträgheit der Last
- Nicht realisierbarer Bereich

mit Schrittmotor EMMS-ST



- Erweiterter Arbeitsbereich
- Typischer Arbeitsbereich, abhängig von Motorgröße und Massenträgheit der Last
- Nicht realisierbarer Bereich

mit Motoreinheit MTR-DCI



- Grenzlinie für MTR-DCI-32-G14 bei 0 ... 200 kgcm²
- Grenzlinie für MTR-DCI-32-G7 bei 0 ... 50 kgcm²

Hinweis

Die Positionierzeit t endet mit dem Controllersignal MC (Motion complete), d.h. antriebsseitig. Abhängig von der Motorart und der Exzentrizität der bewegten Masse, muss mit erhöhten Positionierzeiten an der Abtriebswelle gerechnet werden.

Bei Servomotor: 50 ... 100 ms
Bei Schrittmotor: 100 ... 200 ms



Die Auslegungssoftware "PositioningDrives" stellt, je nach Anwendungsfall bezüglich Massenträgheitsmoment, Positionierzeit, Positioniergenauigkeit, die optimale Kombination aus Drehmodul und Motor zusammen.

→ www.festo.com

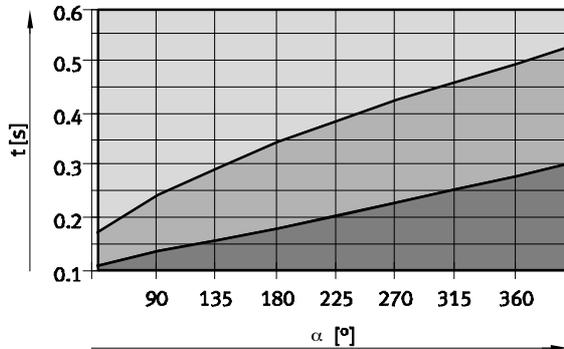
Drehmodule ERMB, elektrisch

Datenblatt

Positionierzeit t in Abhängigkeit vom Drehwinkel α in Kombination mit Motor EMMS-.../ Motoreinheit MTR-DCI-...

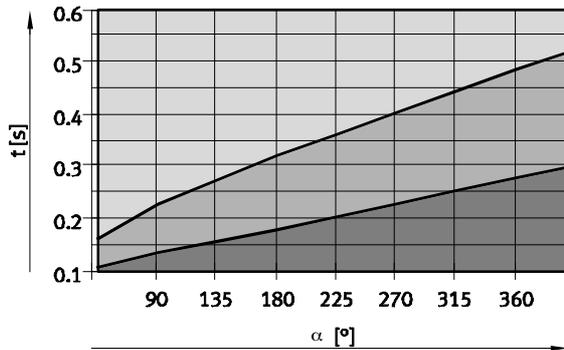
Baugröße 25

mit Servomotor EMMS-AS



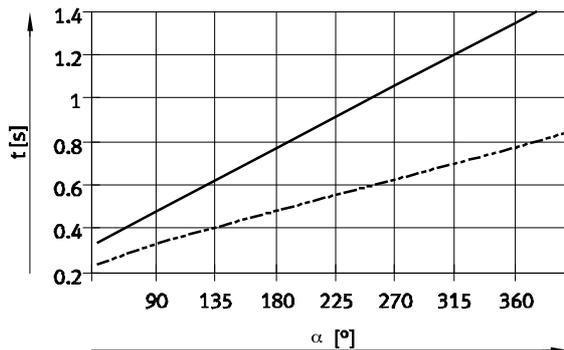
- Erweiterter Arbeitsbereich
- Typischer Arbeitsbereich, abhängig von Motorgröße und Massenträgheit der Last
- Nicht realisierbarer Bereich

mit Schrittmotor EMMS-ST



- Erweiterter Arbeitsbereich
- Typischer Arbeitsbereich, abhängig von Motorgröße und Massenträgheit der Last
- Nicht realisierbarer Bereich

mit Motoreinheit MTR-DCI



- Grenzlinie für MTR-DCI-42-G14 bei 0 ... 1 200 kgcm²
- Grenzlinie für MTR-DCI-42-G7 bei 0 ... 300 kgcm²

Hinweis

Die Positionierzeit t endet mit dem Controllersignal MC (Motion complete), d.h. antriebsseitig. Abhängig von der Motorart und der Exzentrizität der bewegten Masse, muss mit erhöhten Positionierzeiten an der Abtriebswelle gerechnet werden.

Bei Servomotor: 50 ... 100 ms
Bei Schrittmotor: 100 ... 200 ms



Die Auslegungssoftware "PositioningDrives" stellt, je nach Anwendungsfall bezüglich Massenträgheitsmoment, Positionierzeit, Positioniergenauigkeit, die optimale Kombination aus Drehmodul und Motor zusammen.

→ www.festo.com

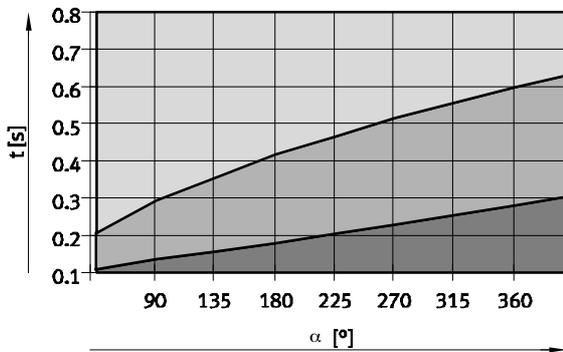
Drehmodule ERMB, elektrisch

Datenblatt

Positionierzeit t in Abhängigkeit vom Drehwinkel α in Kombination mit Motor EMMS-.../ Motoreinheit MTR-DCI-...

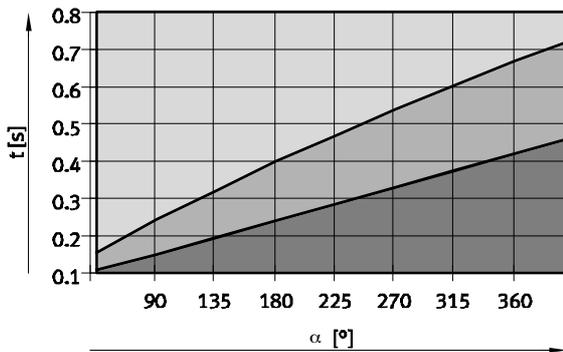
Baugröße 32

mit Servomotor EMMS-AS



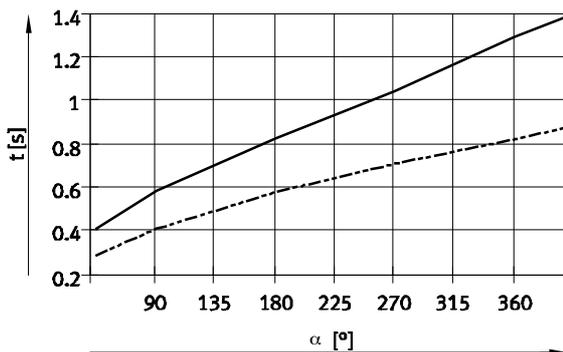
- Erweiterter Arbeitsbereich
- Typischer Arbeitsbereich, abhängig von Motorgröße und Massenträgheit der Last
- Nicht realisierbarer Bereich

mit Schrittmotor EMMS-ST



- Erweiterter Arbeitsbereich
- Typischer Arbeitsbereich, abhängig von Motorgröße und Massenträgheit der Last
- Nicht realisierbarer Bereich

mit Motoreinheit MTR-DCI



- Grenzlinie für MTR-DCI-52-G14 bei 0 ... 3 700 kgcm²
- - - Grenzlinie für MTR-DCI-52-G7 bei 0 ... 1 000 kgcm²

Hinweis

Die Positionierzeit t endet mit dem Controllersignal MC (Motion complete), d.h. antriebsseitig. Abhängig von der Motorart und der Exzentrizität der bewegten Masse, muss mit erhöhten Positionierzeiten an der Abtriebswelle gerechnet werden.

Bei Servomotor: 50 ... 100 ms
Bei Schrittmotor: 100 ... 200 ms



Die Auslegungssoftware "PositioningDrives" stellt, je nach Anwendungsfall bezüglich Massenträgheitsmoment, Positionierzeit, Positioniergenauigkeit, die optimale Kombination aus Drehmodul und Motor zusammen.

→ www.festo.com

Drehmodule ERMB, elektrisch

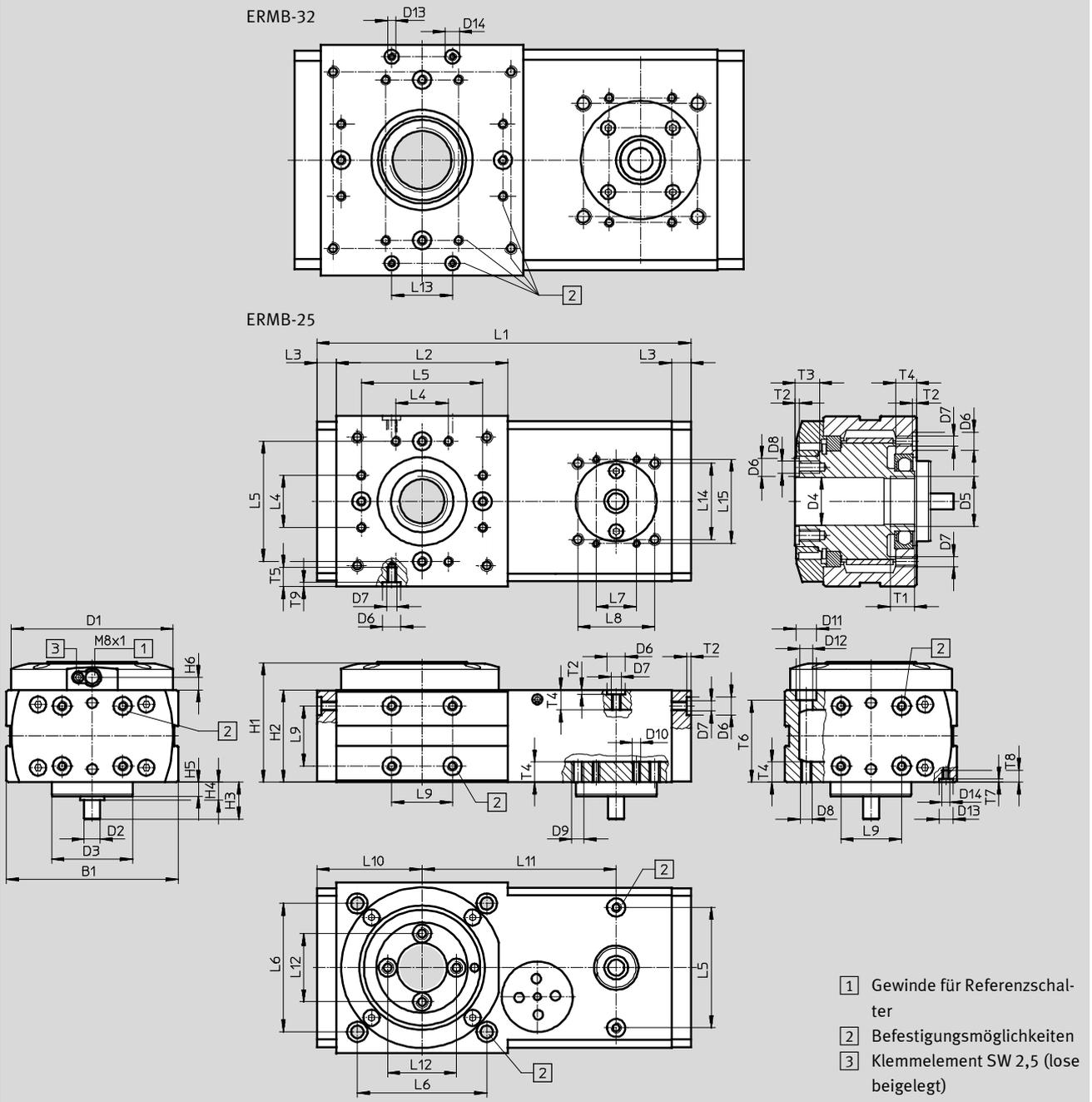
Datenblatt

FESTO

Abmessungen

Baugröße 25/32

Download CAD-Daten → www.festo.com



Drehmodule ERMB, elektrisch

Datenblatt

| Baugröße | 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 |

| Baugröße | 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 |

| Baugröße | 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 |

| Baugröße | 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) Toleranz zwischen den Zentrierbohrungen ±0,02 mm

Drehmodule ERMB, elektrisch

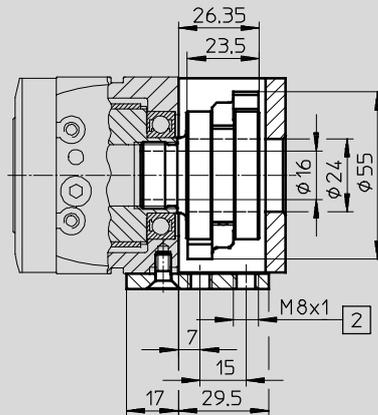
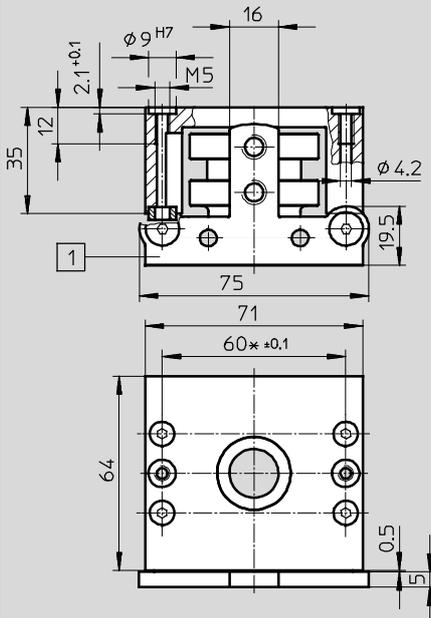
Datenblatt

FESTO

Abmessungen

Download CAD-Daten → www.festo.com

Abfragebausatz EAPS-R1-20-S für Baugröße 20



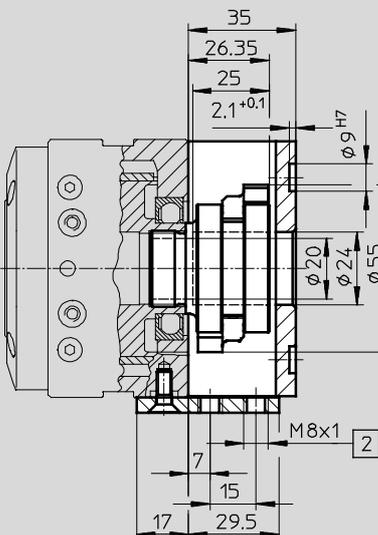
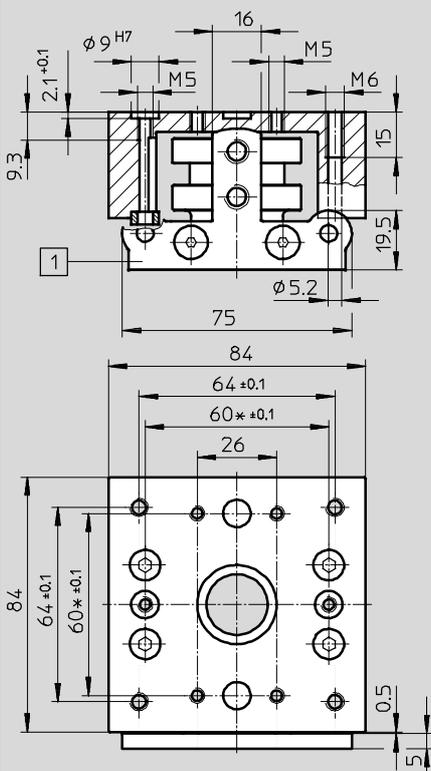
 Hinweis
Bestellangaben → 18

* Toleranz zwischen den Zentrierbohrungen $\pm 0,02$ mm

1 Sensorhalter für Näherungsschalter SIEN-M8B

2 Gewinde für Näherungsschalter SIEN-M8B

Abfragebausatz EAPS-R1-25-S für Baugröße 25



 Hinweis
Bestellangaben → 18

* Toleranz zwischen den Zentrierbohrungen $\pm 0,02$ mm

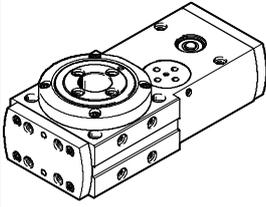
1 Sensorhalter für Näherungsschalter SIEN-M8B

2 Gewinde für Näherungsschalter SIEN-M8B

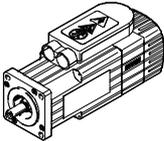
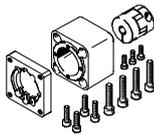
Drehmodule ERMB, elektrisch

Datenblatt und Zubehör

FESTO

| Bestellangaben | | | |
|---|----------|-----------|---------|
| | Baugröße | Teile-Nr. | Typ |
|  | 20 | 552 706 | ERMB-20 |
| | 25 | 552 707 | ERMB-25 |
| | 32 | 552 708 | ERMB-32 |

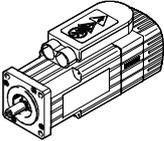
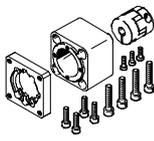
Zubehör

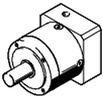
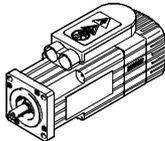
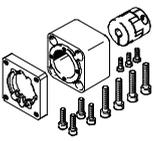
| Zulässige Achs/Motor-Kombinationen mit Axialbausatz – Ohne Getriebe | | | | Datenblätter → Internet: eamm-a |
|--|--|---|---|---|
| Motor/Motoreinheit | Axialbausatz | Axialbausatz besteht aus: | | |
| | | Motorflansch | Kupplung | Kupplungsgehäuse |
|  |  |  |  |  |
| Typ | Teile-Nr. Typ | Teile-Nr. Typ | Teile-Nr. Typ | Teile-Nr. Typ |
| ERMB-20 | | | | |
| mit Servomotor | | | | |
| EMMS-AS-40-... | 560 281 EAMM-A-D32-35A-40A | – | 558 312 EAMC-30-32-6-6 | 560 280 EAMK-A-D32-35-40A |
| mit Schrittmotor | | | | |
| 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-... | 550 980 EAMM-A-D32-57A | 530 081 EAMF-A-44A/B-57A | 551 002 EAMC-30-32-6-6.35 | 551 006 EAMK-A-D32-44A/C |
| mit Motoreinheit | | | | |
| MTR-DCI-32S-... | 543 149 EAMM-A-D32-32B | – | 543 420 EAMC-16-20-6-6 | 552 156 EAMK-A-D32-32B |
| ERMB-25 | | | | |
| mit Servomotor | | | | |
| EMMS-AS-55-... | 543 153 EAMM-A-D40-55A | 529 942 EAMF-A-44A/B-55A | 543 423 EAMC-30-32-8-9 | 552 157 EAMK-A-D40-44A/C |
| EMMS-AS-70-... | 550 981 EAMM-A-D40-70A | 529 943 EAMF-A-44A/B-70A | 551 004 EAMC-30-32-8-11 | 552 157 EAMK-A-D40-44A/C |
| mit Schrittmotor | | | | |
| EMMS-ST-57-... | 543 154 EAMM-A-D40-57A | 530 081 EAMF-A-44A/B-57A | 543 421 EAMC-30-32-6.35-8 | 552 157 EAMK-A-D40-44A/C |
| mit Motoreinheit | | | | |
| 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 |

Drehmodule ERMB, elektrisch

Zubehör

FESTO

| Zulässige Achs/Motor-Kombinationen mit Axialbausatz – Ohne Getriebe | | | | | Datenblätter → Internet: eamm-a |
|---|---|---|---|---|---------------------------------|
| Motor/Motoreinheit | Axialbausatz | Axialbausatz besteht aus: | | | |
| | | Motorflansch | Kupplung | Kupplungsgehäuse | |
|  |  |  |  |  | |
| Typ | Teile-Nr. Typ | Teile-Nr. Typ | Teile-Nr. Typ | Teile-Nr. Typ | |
| ERMB-32 | | | | | |
| mit Servomotor | | | | | |
| EMMS-AS-70-... | 543 161 EAMM-A-D60-70A | 529 945 EAMF-A-64A/B-70A | 543 424 EAMC-42-50-11-12 | 552 160 EAMK-A-D60-64B | |
| EMMS-AS-100-... | 550 983 EAMM-A-D60-100A | 529 947 EAMF-A-64A/C/D-100A | 551 005 EAMC-42-50-12-19 | 551 007 EAMK-A-D60-64C | |
| mit Schrittmotor | | | | | |
| EMMS-ST-87-... | 543 162 EAMM-A-D60-87A | 533 140 EAMF-A-64A/B-87A | 543 424 EAMC-42-50-11-12 | 552 160 EAMK-A-D60-64B | |
| mit Motoreinheit | | | | | |
| 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 | |

| Zulässige Achs/Motor-Kombinationen mit Axialbausatz – Mit Getriebe | | | | | Datenblätter → Internet: eamm-a |
|---|---|---|---|---|---|
| Getriebe | Motor | Axialbausatz | Axialbausatz besteht aus: | | |
| | | | Motorflansch | Kupplung | Kupplungsgehäuse |
|  |  |  |  |  |  |
| Typ | Typ | Teile-Nr. Typ | Teile-Nr. Typ | Teile-Nr. Typ | Teile-Nr. Typ |
| ERMB-25 | | | | | |
| mit Servomotor | | | | | |
| EMGA-40-P-G-...-SAS-40 | EMMS-AS-40-... | 560 282 EAMM-A-D40-40G | 550 986 EAMF-A-44A/B-40G | 558 029 EAMC-30-32-8-10 | 552 157 EAMK-A-D40-44A/C |
| ERMB-32 | | | | | |
| mit Servomotor | | | | | |
| EMGA-60-P-G-...-SAS-55 | EMMS-AS-55-... | 560 283 EAMM-A-D60-60G | 550 987 EAMF-A-64A/B-60G | 543 424 EAMC-42-50-11-12 | 552 160 EAMK-A-D60-64B |
| EMGA-60-P-G-...-SAS-70 | EMMS-AS-70-... | 560 283 EAMM-A-D60-60G | 550 987 EAMF-A-64A/B-60G | 543 424 EAMC-42-50-11-12 | 552 160 EAMK-A-D60-64B |
| mit Schrittmotor | | | | | |
| EMGA-60-P-G-...-SST-57 | EMMS-ST-57-... | 560 283 EAMM-A-D60-60G | 550 987 EAMF-A-64A/B-60G | 543 424 EAMC-42-50-11-12 | 552 160 EAMK-A-D60-64B |

 Hinweis

Beachten Sie das maximal zulässige Antriebsmoment des ERMB. Gegebenfalls muss der Motorstrom begrenzt werden.

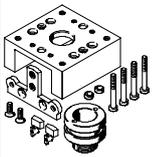
Drehmodule ERMB, elektrisch

Zubehör

FESTO

| Bestellangaben – Zentrierhülsen | | | | | | |
|---|--------------|---|--------|----------------|--------------|------------------|
| | für Baugröße | Kurzbeschreibung | Anzahl | Teile-Nr. | Typ | PE ¹⁾ |
|  | 20 | zur Zentrierung von Lasten und Anbauteilen (Zentrierhülsen sind im Lieferumfang des Drehmoduls enthalten) | 2 | 186 717 | ZBH-7 | 10 |
| | 25, 32 | | 2 | 150 927 | ZBH-9 | |
| | | | 4 | | | |

1) Packungseinheit in Stück

| Bestellangaben | | | | | | |
|---|--------------|---|-------------|----------------|------------------------|------------------|
| | für Baugröße | Kurzbeschreibung | Gewicht [g] | Teile-Nr. | Typ | PE ¹⁾ |
| Abfragebausatz EAPS-...-S | | | | | | |
|  | 20 | Bausatz mit Gehäuse (Schaltnockenaufnahme, 2 Nocken, Sensorhalter) | 258 | 558 392 | EAPS-R1-20-S | 1 |
| | 25 | | 406 | 558 393 | EAPS-R1-25-S | |
| | 32 | | 560 | 558 394 | EAPS-R1-32-S | |
| Abfragebausatz ohne Gehäuse EAPS-...-S-WH | | | | | | |
|  | 20 | Bausatz ohne Gehäuse (Schaltnockenaufnahme, 2 Nocken, Sensorhalter) | 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 | |
| Nocke EAPS-...-CK | | | | | | |
|  | 20, 25, 32 | zur Abfrage von Positionen (2 Nocken im Lieferumfang enthalten) | je 5 | 558 398 | EAPS-R1-CK | 2 |
| Sensorhalter EAPS-...-SH | | | | | | |
|  | 20, 25 | zur Befestigung der Näherungsschalter am Drehmodul | 24 | 558 399 | EAPS-R1-20-SH | 1 |
| | 32 | | 30 | 558 400 | EAPS-R1-32-SH | |
| Gehäuse EAPS-...-H | | | | | | |
|  | 20 | zum Schutz des Abfragebausatzes und Befestigungsschnittstelle zum Antrieb | 172 | 560 673 | EAPS-R1-20-H | 1 |
| | 25 | | 316 | 560 674 | EAPS-R1-25-H | |
| | 32 | | 424 | 560 675 | EAPS-R1-32-H | |

| Bestellangaben – Näherungsschalter, induktiv | | | | Datenblätter → Internet: sien | | |
|---|-----------|--------------|----------------|-------------------------------|--|--|
| | Kontakt | Anschluss | Teile-Nr. | Typ | | |
|  | Schließer | Kabel, 2,5 m | 150 386 | SIEN-M8B-PS-K-L | | |
| | | Stecker | 150 387 | SIEN-M8B-PS-S-L | | |
| | Öffner | Kabel, 2,5 m | 150 390 | SIEN-M8B-PO-K-L | | |
| | | Stecker | 150 391 | SIEN-M8B-PO-S-L | | |

| Bestellangaben – Verbindungsleitungen | | | | Datenblätter → Internet: nebu | | |
|---|------------------------------|-------------------------------|----------------|-------------------------------|----------------------------|--|
| | Elektrischer Anschluss links | Elektrischer Anschluss rechts | Kabellänge [m] | Teile-Nr. | Typ | |
|  | Dose gerade, M8x1, 3-polig | Kabel, offenes Ende, 3-adrig | 2,5 | 541 333 | NEBU-M8G3-K-2.5-LE3 | |
| | | | 5 | 541 334 | NEBU-M8G3-K-5-LE3 | |