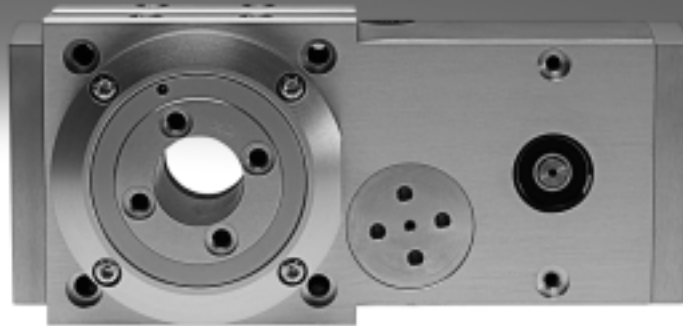


## Drehmodule ERMB, elektrisch

**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

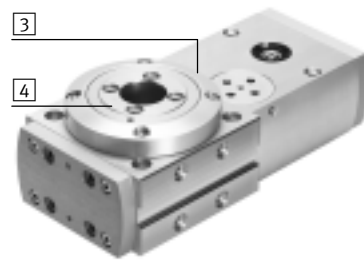
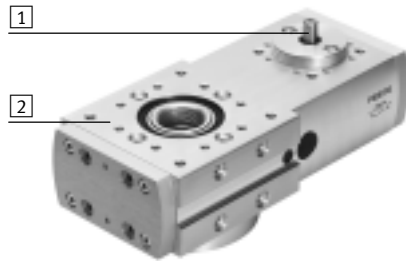
Abtriebsritzel sind separat gelagert. Der Zahnriemen ist durch eine Excenterspannrolle werksseitig vorgespannt.

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

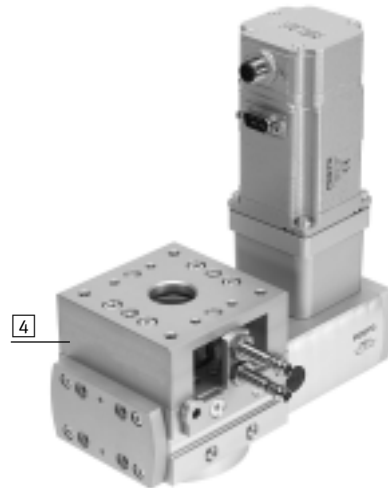
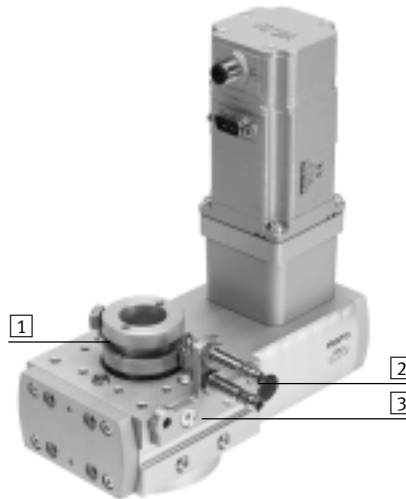
→ 14

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

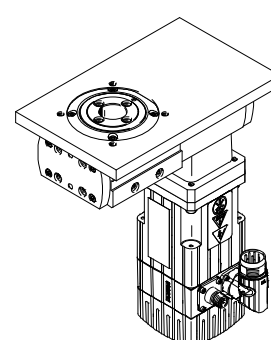
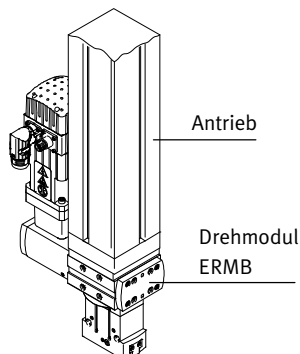
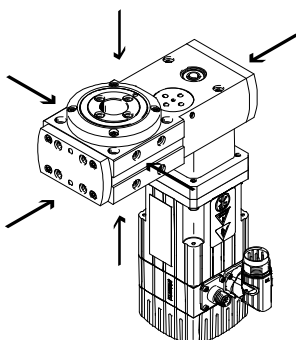
Befestigungsmöglichkeit

Einbaumöglichkeit

Das Drehmodul kann an 6 Seiten befestigt werden.

Als Frontend

Als Drehtisch in einer Platte



# Drehmodule ERMB, elektrisch

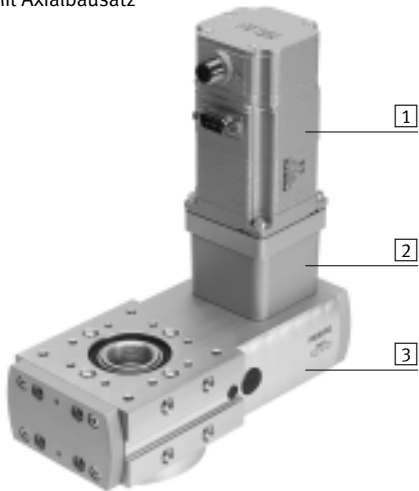
Merkmale

## Gesamtsystem aus Drehmodul, Motor und Axialbausatz

Drehmodul

→ 6

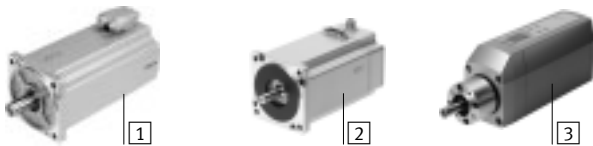
Mit Axialbausatz




- 1 Motor
- 2 Axialbausatz
- 3 Drehmodul

## Motoren

→ 16

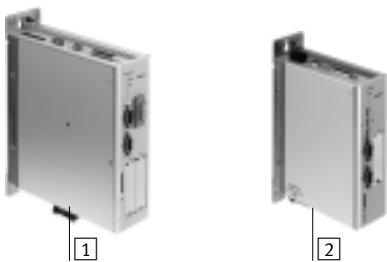


- 1 Servomotor EMME-AS, EMMS-AS
- 2 Schrittmotor EMMS-ST
- 3 Motoreinheit MTR-DCI

 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



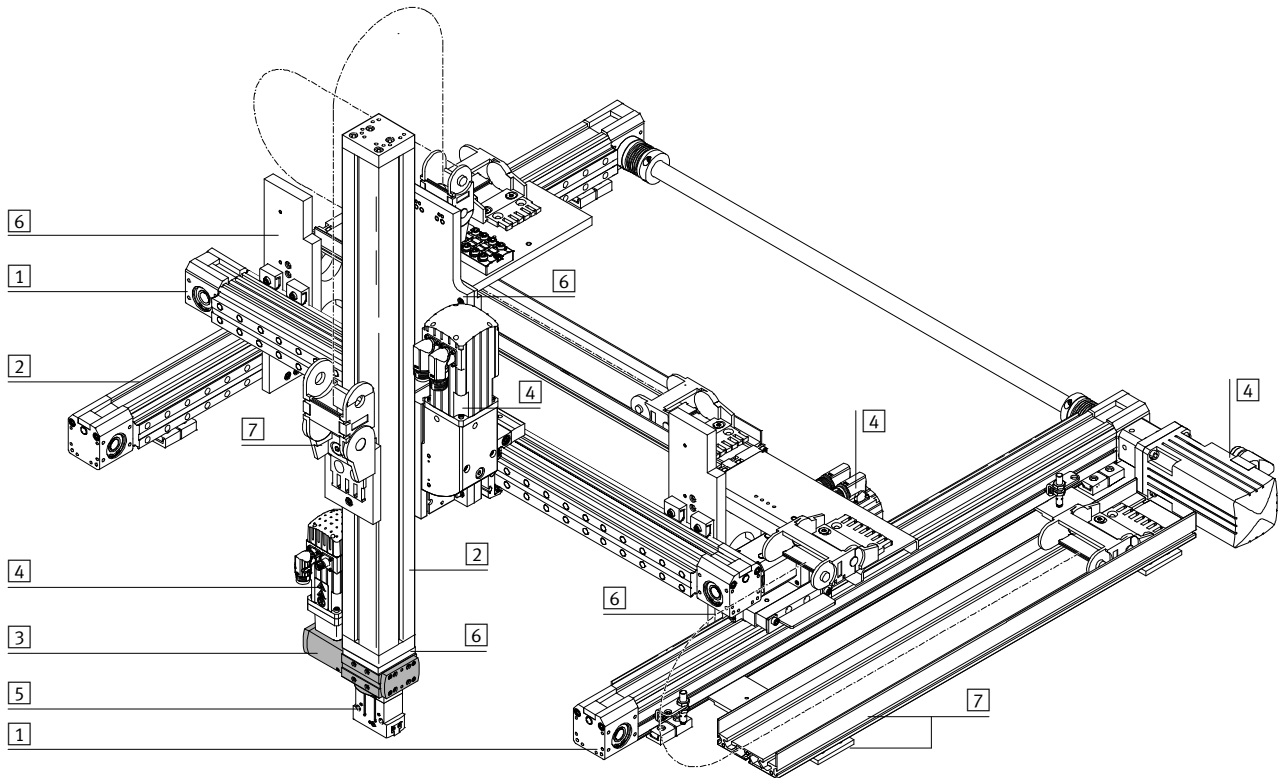
- Bausatz besteht aus:
- Motorflansch
  - Kupplungsgehäuse
  - Kupplung
  - Schrauben

# Drehmodule ERMB, elektrisch

Merkmale

FESTO

Systemprodukt für die Handhabungs- und Montagetechnik

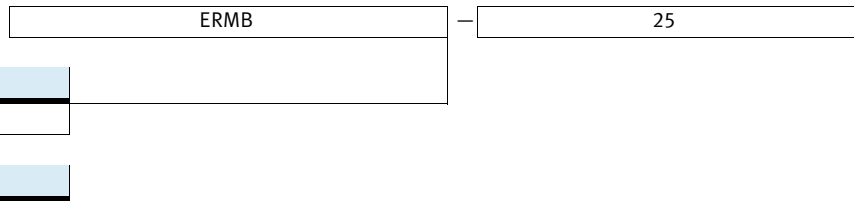


Systemelemente und Zubehör		
	Beschreibung	→ Seite/Internet
1	Achsen	vielfältige Kombinationsmöglichkeiten innerhalb der Handhabungs- und Montagetechnik achse
2	Führungsachsen	zur Abstützung von Kräften und Momenten in Mehrachsanwendungen führungsachse
3	Drehmodul	vielfältige Kombinationsmöglichkeiten 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 20
		für Verbindungen Antrieb/Greifer greifer
7	Installationselemente	zur übersichtlichen und sicheren Führung von elektrischen Kabeln und Schläuchen installationselement

# Drehmodule ERMB, elektrisch

Typenschlüssel und Peripherieübersicht

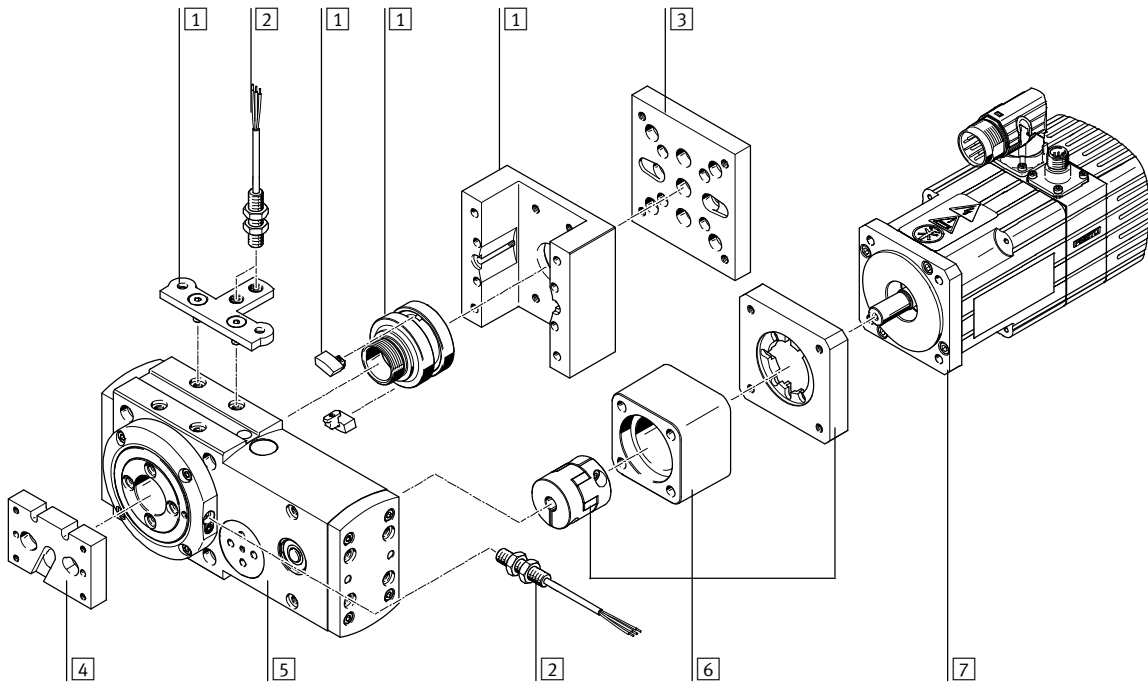
## Typenschlüssel



Typ	
ERMB	Drehmodul

Baugröße	
20	Baugröße 20
25	Baugröße 25
32	Baugröße 32

## Peripherieübersicht



Zubehör		
Typ	Beschreibung	→ 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)	19
2 Näherungsschalter SIEN	zur Verwendung als Signal- oder Sicherheitsabfrage	19
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"> <li>speziell auf die Achse abgestimmte Motoren mit oder ohne Bremse</li> <li>der Motor kann, je nach Bedarf, um 90° gedreht montiert werden. Dadurch ist die Anschlussseite frei wählbar</li> </ul>	16

# Drehmodule ERMB, elektrisch

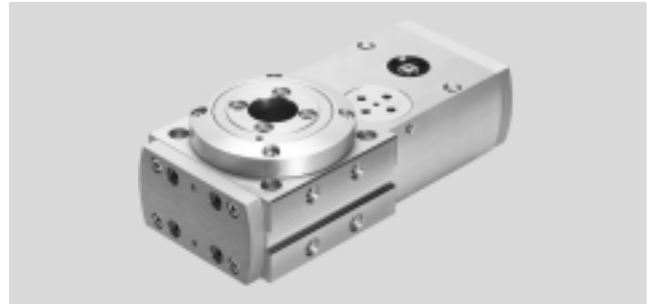
Datenblatt

FESTO

⊗ Baugröße  
20, 25, 32

www.festo.com

Reparaturservice



Allgemeine Technische Daten			
Baugröße	20	25	32
Konstruktiver Aufbau	elektromechanisches Drehmodul mit Zahnriemen		
Antriebswellen-Ø [mm]	6	8	12
Drehwinkel	endlos		
Wiederholgenauigkeit <sup>1)</sup>			
mit Servomotor EMMS-AS [°]	±0,03		
mit Schrittmotor EMMS-ST <sup>2)</sup> [°]	±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	1460	3250

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 <sup>1)</sup> [Nm]	3,15	8,8	25,5
Leerlaufantriebsmoment <sup>2)</sup> [Nm]	< 0,07	< 0,18	≤ 0,5
Max. Eingangsdrehzahl [1/min]	1350	1200	900
Max. Abtriebsdrehzahl [1/min]	300	300	300
Max. Massenträgheitsmoment <sup>3)</sup>			
mit Servomotor EMMS-AS [kgcm <sup>2</sup> ]	50	200	1000
mit Schrittmotor EMMS-ST [kgcm <sup>2</sup> ]	30	100	500
mit Motoreinheit MTR-DCI-...-G7 [kgcm <sup>2</sup> ]	50	300	1000
mit Motoreinheit MTR-DCI-...-G14 [kgcm <sup>2</sup> ]	200	1200	3700
Zahnriemen-Teilung	2	3	5
Hohlwellen-Ø [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 <sup>1)</sup>	2		
Schalldruckpegel $L_{pAeq}$ <sup>2)</sup> [dB (A)]	32	49	53

1) Korrosionsbeständigkeitsklasse KBK 2 nach Festo Norm FN 940070

Mäßige Korrosionsbeanspruchung. Innenraumanwendung bei der Kondensation auftreten darf. Außenliegende sichtbare Teile mit vorrangig dekorativer Anforderung an die Oberfläche, die in direktem Kontakt zur umgebenden industrietypischen Atmosphäre stehen.

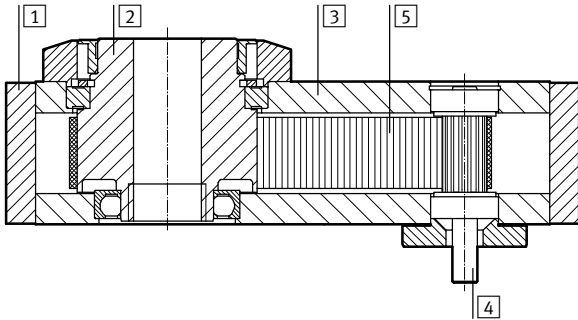
2) In Kombination mit Servomotor EMMS-AS

# Drehmodule ERMB, elektrisch

Datenblatt

## Werkstoffe

Funktionsschnitt

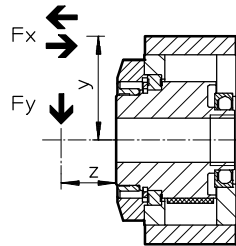


## Drehmodul

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

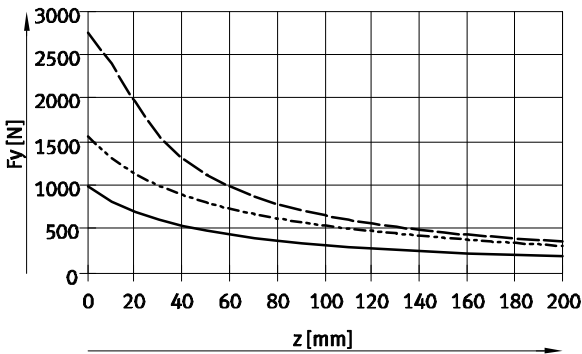
## Maximale Radial- und Axialkraft Fx/Fy an der Abtriebswelle in Abhängigkeit des Abstandes y/z

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

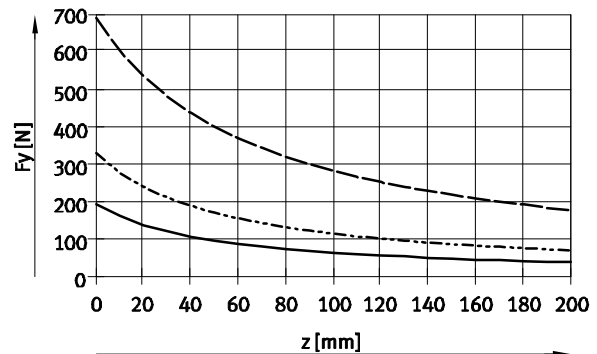


$$\frac{F_y(z)}{F_{y, \max.}(z)} + \frac{F_{x, \text{drück.}}(y)}{F_{x, \text{drück.,max.}}(y)} + \frac{F_{x, \text{zieh.}}(y)}{F_{x, \text{zieh.,max.}}(y)} \leq 1$$

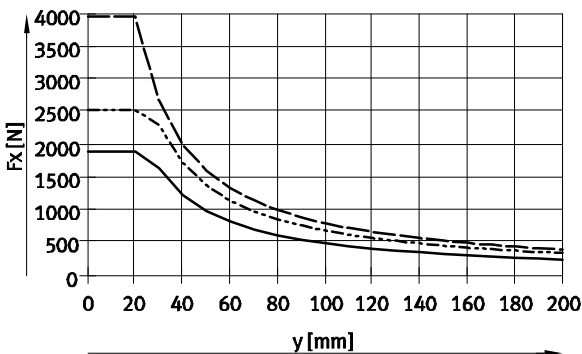
### Max. Radialkraft Fy, statisch



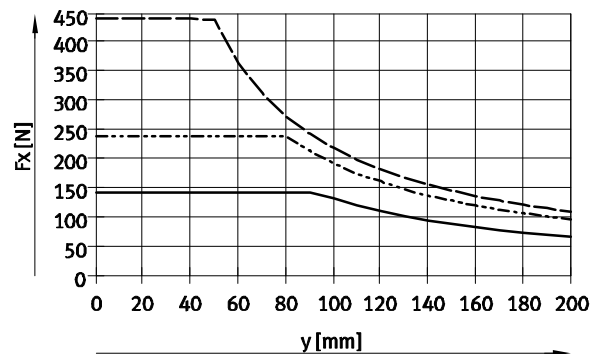
### Max. Radialkraft Fy, dynamisch



### Max. Axialkraft Fx, statisch, drückend und ziehend



### Max. Axialkraft Fx, dynamisch, drückend und ziehend



- ERMB-20
- - - ERMB-25
- · - ERMB-32

# Drehmodule ERMB, elektrisch

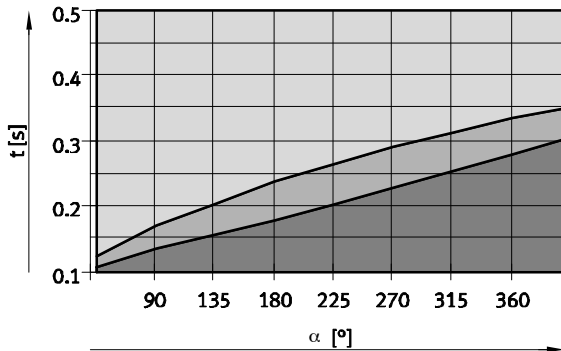
Datenblatt

FESTO

## Positionierzeit $t$ in Abhängigkeit vom Drehwinkel $\alpha$ in Kombination mit Motor EMMS-.../Motoreinheit MTR-DCI-...

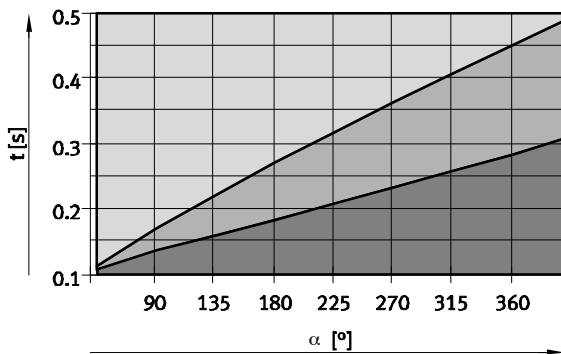
Baugröße 20

mit Servomotor EMMS-AS



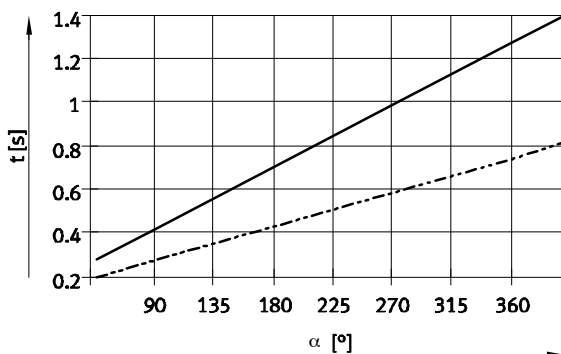
- Erweiterter Arbeitsbereich
- Typischer Arbeitsbereich, abhängig von Motorgröße und Massenträgheit der Last
- Nicht realisierbarer Bereich

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 kgcm<sup>2</sup>
- Grenzlinie für MTR-DCI-32-G7 bei 0 ... 50 kgcm<sup>2</sup>

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](http://www.festo.com)



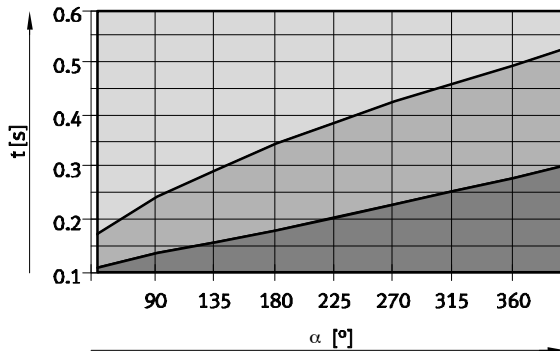
# Drehmodule ERMB, elektrisch

Datenblatt

## Positionierzeit $t$ in Abhängigkeit vom Drehwinkel $\alpha$ in Kombination mit Motor EMMS-.../Motoreinheit MTR-DCI-...

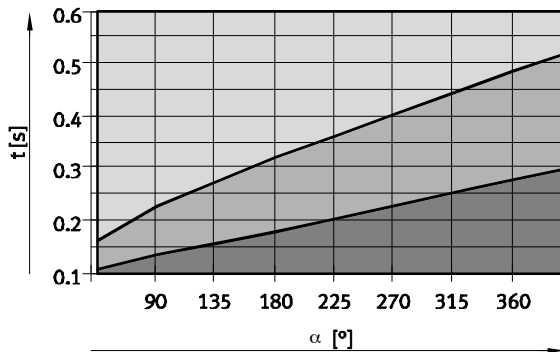
Baugröße 25

mit Servomotor EMMS-AS



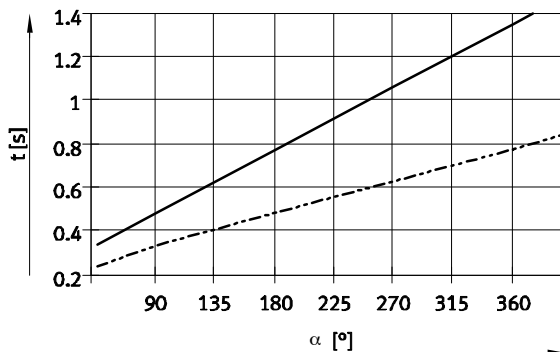
- Erweiterter Arbeitsbereich
- Typischer Arbeitsbereich, abhängig von Motorgröße und Massenträgheit der Last
- Nicht realisierbarer Bereich

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 kgcm<sup>2</sup>
- Grenzlinie für MTR-DCI-42-G7 bei 0 ... 300 kgcm<sup>2</sup>

### 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](http://www.festo.com)

# Drehmodule ERMB, elektrisch

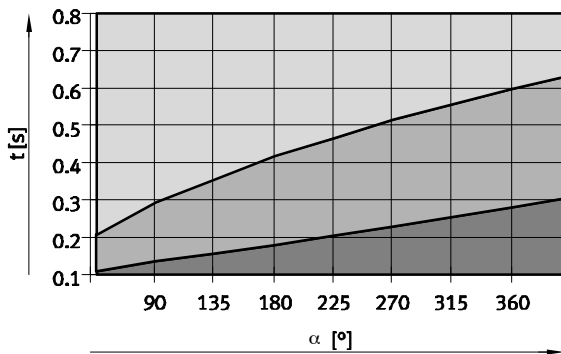
Datenblatt

FESTO

## Positionierzeit $t$ in Abhängigkeit vom Drehwinkel $\alpha$ in Kombination mit Motor EMMS-.../Motoreinheit MTR-DCI-...

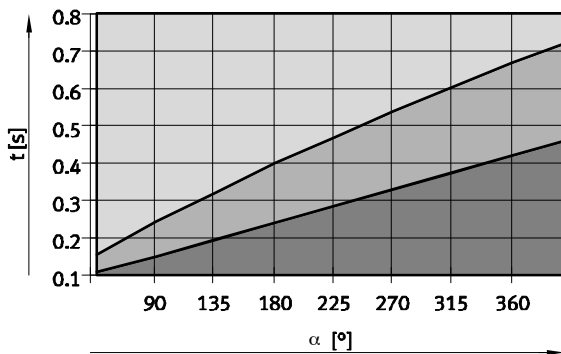
Baugröße 32

mit Servomotor EMMS-AS



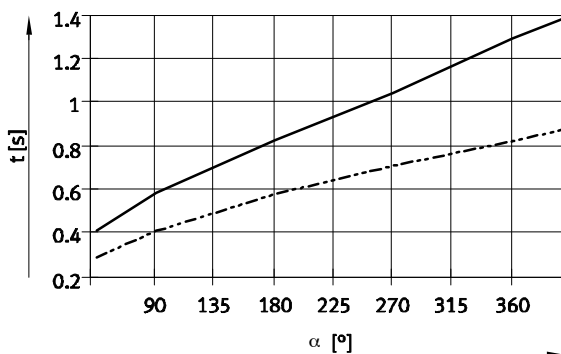
- Erweiterter Arbeitsbereich
- Typischer Arbeitsbereich, abhängig von Motorgröße und Massenträgheit der Last
- Nicht realisierbarer Bereich

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 ... 3700 kgcm<sup>2</sup>
- Grenzlinie für MTR-DCI-52-G7 bei 0 ... 1000 kgcm<sup>2</sup>

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](http://www.festo.com)



# Drehmodule ERMB, elektrisch

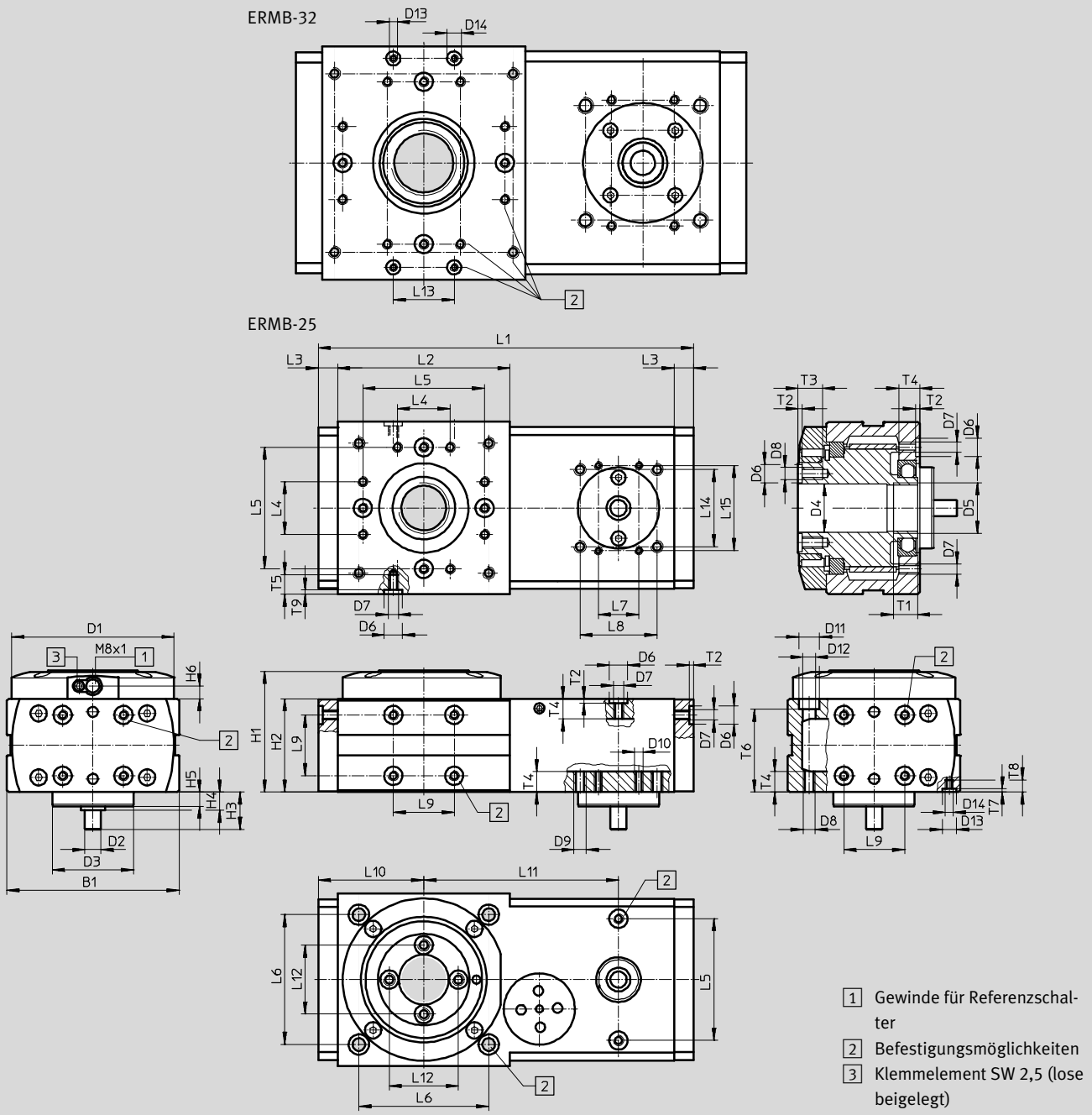
Datenblatt

FESTO

## Abmessungen

Baugröße 25/32

Download CAD-Daten → [www.festo.com](http://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 <sup>1)</sup> ±0,1	L6	L7 ±0,15	L8 ±0,15	L9 <sup>1)</sup> ±0,1	L10	L11 ±0,05	L12 <sup>1)</sup> ±0,1	L13 <sup>1)</sup> ±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

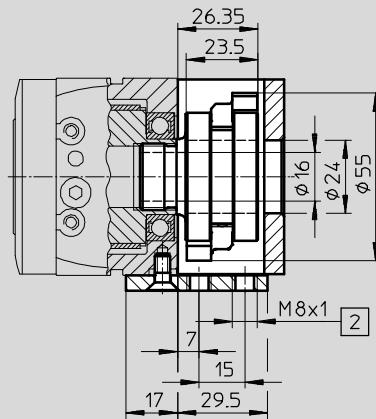
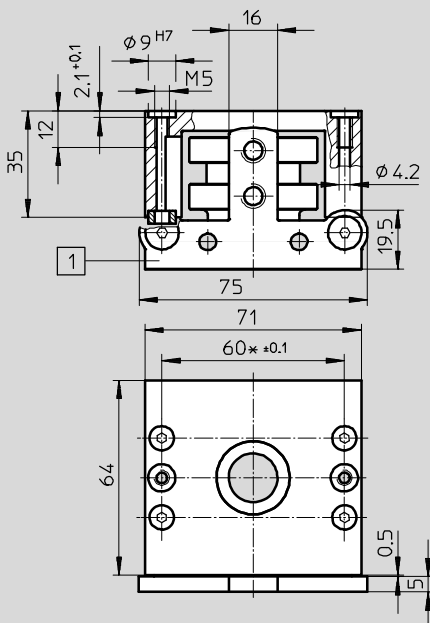
Datenblatt


FESTO

## Abmessungen

Download CAD-Daten → [www.festo.com](http://www.festo.com)

Abfragebausatz EAPS-R1-20-S für Baugröße 20



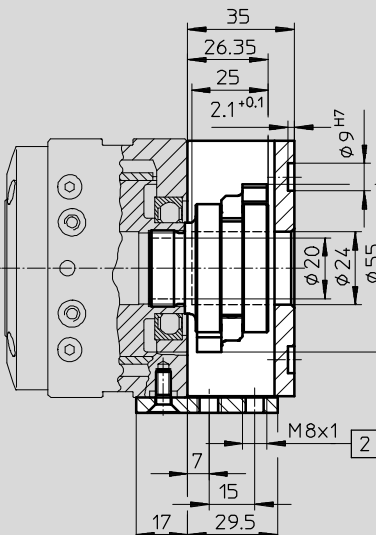
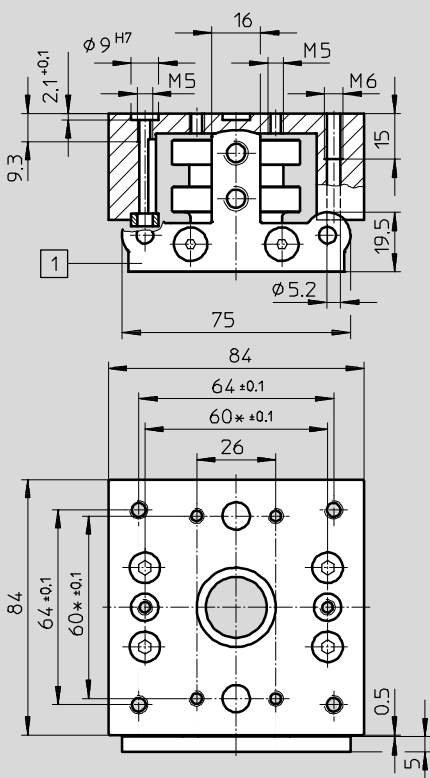
 Hinweis  
Bestellangaben → 19


\* 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 → 19

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

1 Sensorhalter für Näherungsschalter SIEN-M8B

2 Gewinde für Näherungsschalter SIEN-M8B

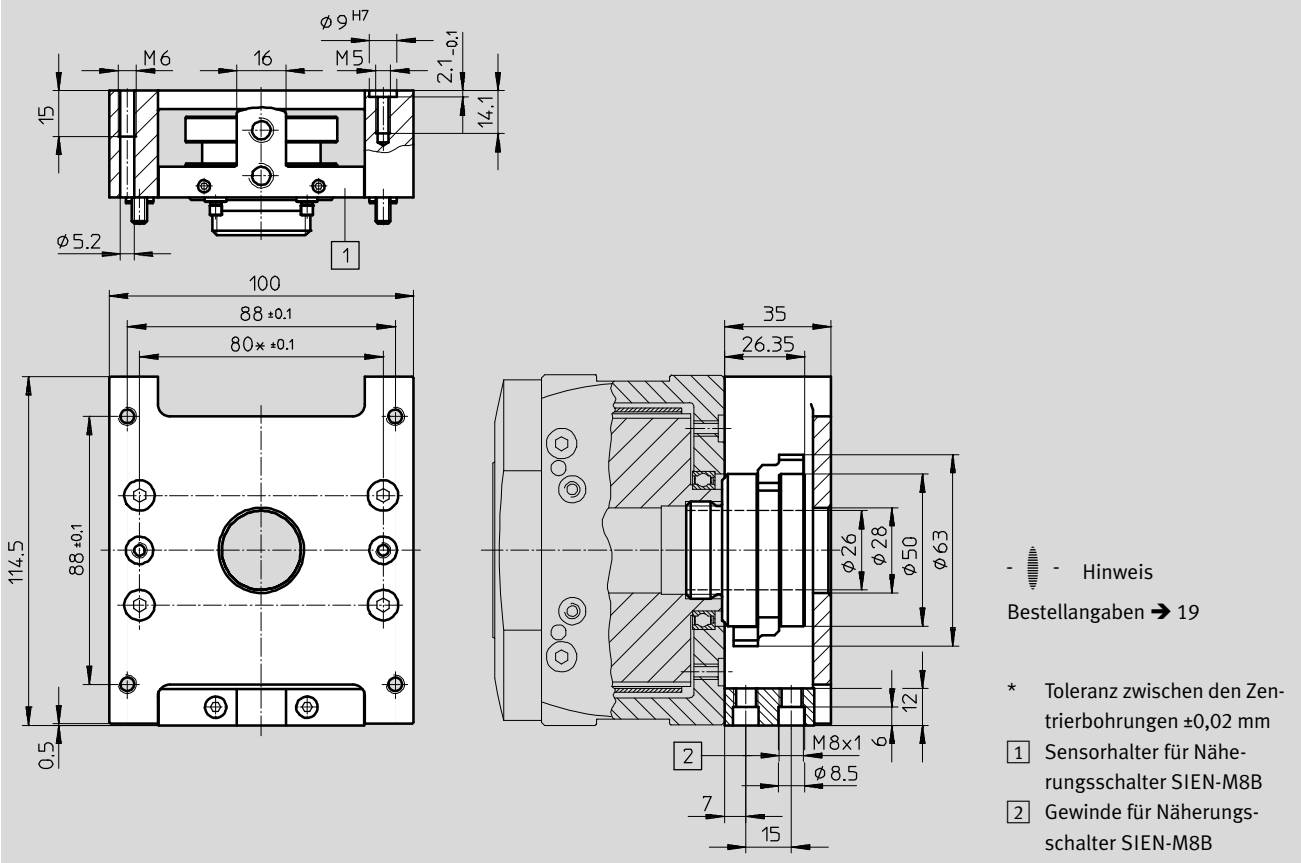
# Drehmodule ERMB, elektrisch

Datenblatt

## Abmessungen

Download CAD-Daten → [www.festo.com](http://www.festo.com)

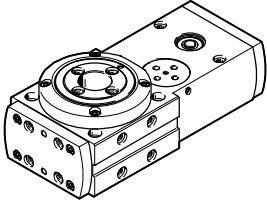
Abfragebausatz EAPS-R1-32-S für Baugröße 32



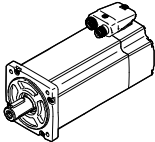
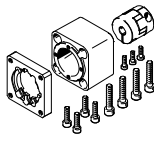


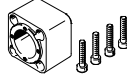
# Drehmodule ERMB, elektrisch

Datenblatt und Zubehör

FESTO

Bestellangaben			
	Baugröße	Teile-Nr.	Typ
	20	552706	ERMB-20
	25	552707	ERMB-25
	32	552708	ERMB-32

## Zubehör

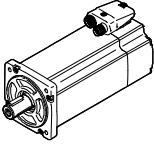
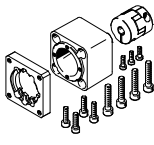


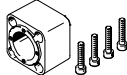
Zulässige Achs/Motor-Kombinationen mit Axialbausatz – Ohne Getriebe				Datenblätter → Internet: eamm-a
Motor/Motoreinheit	Axialbausatz	Axialbausatz besteht aus:		
		Motorflansch	Kupplung	Kupplungsgehäuse
				
Typ	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ
<b>ERMB-20</b>				
mit Servomotor				
EMME-AS-40-...	2207441 EAMM-A-D32-35A-40P	–	533708 EAMC-30-32-6-8	2207509 EAMK-A-D32-35-40P
EMMS-AS-40-...	560281 EAMM-A-D32-35A-40A	–	558312 EAMC-30-32-6-6	560280 EAMK-A-D32-35-40A
mit Schrittmotor				
EMMS-ST-42-...	543148 EAMM-A-D32-42A	552164 EAMF-A-28B-42A	543419 EAMC-16-20-5-6	552155 EAMK-A-D32-28B
EMMS-ST-57-...	550980 EAMM-A-D32-57A	530081 EAMF-A-44A/B-57A	551002 EAMC-30-32-6-6.35	551006 EAMK-A-D32-44A/C
mit Motoreinheit				
MTR-DCI-32S-...	543149 EAMM-A-D32-32B	–	543420 EAMC-16-20-6-6	552156 EAMK-A-D32-32B
<b>ERMB-25</b>				
mit Servomotor				
EMMS-AS-55-...	543153 EAMM-A-D40-55A	529942 EAMF-A-44A/B-55A	543423 EAMC-30-32-8-9	552157 EAMK-A-D40-44A/C
EMME-AS-60-...	1977000 EAMM-A-D40-60P	1956846 EAMF-A-44C-60P	562682 EAMC-30-32-8-14	552157 EAMK-A-D40-44A/C
EMMS-AS-70-...	550981 EAMM-A-D40-70A	529943 EAMF-A-44A/B-70A	551004 EAMC-30-32-8-11	552157 EAMK-A-D40-44A/C
mit Schrittmotor				
EMMS-ST-57-...	543154 EAMM-A-D40-57A	530081 EAMF-A-44A/B-57A	543421 EAMC-30-32-6.35-8	552157 EAMK-A-D40-44A/C
mit Motoreinheit				
MTR-DCI-42S-...-G7	543155 EAMM-A-D40-42B	–	543422 EAMC-30-32-8-8	552158 EAMK-A-D40-42B
MTR-DCI-42S-...-G14	543156 EAMM-A-D40-42C	–	543422 EAMC-30-32-8-8	552159 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	
<b>ERMB-32</b>					
mit Servomotor					
<b>EMMS-AS-70-...</b>	543161 <b>EAMM-A-D60-70A</b>	529945 <b>EAMF-A-64A/B-70A</b>	543424 <b>EAMC-42-50-11-12</b>	552160 <b>EAMK-A-D60-64B</b>	
<b>EMME-AS-80-...</b>	1977073 <b>EAMM-A-D60-80P</b>	1977113 <b>EAMF-A-64A/C-80P</b>	551005 <b>EAMC-42-50-12-19</b>	551007 <b>EAMK-A-D60-64C</b>	
<b>EMME-AS-100-...</b>	550983 <b>EAM-A-D60-100A</b>	529947 <b>EAMF-A-64A/C/D-100A</b>	551005 <b>EAMC-42-50-12-19</b>	551007 <b>EAMK-A-D60-64C</b>	
<b>EMMS-AS-100-...</b>	550983 <b>EAM-A-D60-100A</b>	529947 <b>EAMF-A-64A/C/D-100A</b>	551005 <b>EAMC-42-50-12-19</b>	551007 <b>EAMK-A-D60-64C</b>	
mit Schrittmotor					
<b>EMMS-ST-87-...</b>	543162 <b>EAMM-A-D60-87A</b>	533140 <b>EAMF-A-64A/B-87A</b>	543424 <b>EAMC-42-50-11-12</b>	552160 <b>EAMK-A-D60-64B</b>	
mit Motoreinheit					
<b>MTR-DCI-52S-...-G7</b>	543163 <b>EAMM-A-D60-52B</b>	–	533709 <b>EAMC-42-50-12-12</b>	552161 <b>EAMK-A-D60-52B</b>	
<b>MTR-DCI-52S-...-G14</b>	543164 <b>EAMM-A-D60-52C</b>	–	533709 <b>EAMC-42-50-12-12</b>	552162 <b>EAMK-A-D60-52C</b>	

 Hinweis

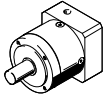
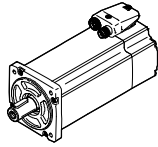
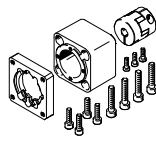
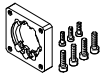

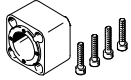
Beachten Sie das maximal zulässige Antriebsmoment des ERMB.


Gegebenfalls muss der Motorstrom begrenzt werden.

# Drehmodule ERMB, elektrisch

Zubehör

FESTO

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	
<b>ERMB-25</b>						
mit Servomotor						
<b>EMGA-40-P-G...-EAS-40</b>	<b>EMME-AS-40...</b>	<b>560282</b> <b>EAMM-A-D40-40G</b>	<b>550986</b> <b>EAMF-A-44A/B-40G</b>	<b>558029</b> <b>EAMC-30-32-8-10</b>	<b>552157</b> <b>EAMK-A-D40-44A/C</b>	
<b>EMGA-40-P-G...-SAS-40</b>	<b>EMMS-AS-40...</b>	<b>560282</b> <b>EAMM-A-D40-40G</b>	<b>550986</b> <b>EAMF-A-44A/B-40G</b>	<b>558029</b> <b>EAMC-30-32-8-10</b>	<b>552157</b> <b>EAMK-A-D40-44A/C</b>	
mit Schrittmotor						
<b>EMGA-40-P-G...-SST-42</b>	<b>EMME-ST-42...</b>	<b>560282</b> <b>EAMM-A-D40-40G</b>	<b>550986</b> <b>EAMF-A-44A/B-40G</b>	<b>558029</b> <b>EAMC-30-32-8-10</b>	<b>552157</b> <b>EAMK-A-D40-44A/C</b>	
<b>ERMB-32</b>						
mit Servomotor						
<b>EMGA-60-P-G...-SAS-55</b>	<b>EMMS-AS-55...</b>	<b>560283</b> <b>EAMM-A-D60-60G</b>	<b>550987</b> <b>EAMF-A-64A/B-60G</b>	<b>543424</b> <b>EAMC-42-50-11-12</b>	<b>552160</b> <b>EAMK-A-D60-64B</b>	
<b>EMGA-60-P-G...-SAS-70</b>	<b>EMMS-AS-70...</b>	<b>560283</b> <b>EAMM-A-D60-60G</b>	<b>550987</b> <b>EAMF-A-64A/B-60G</b>	<b>543424</b> <b>EAMC-42-50-11-12</b>	<b>552160</b> <b>EAMK-A-D60-64B</b>	
mit Schrittmotor						
<b>EMGA-60-P-G...-SST-57</b>	<b>EMMS-ST-57...</b>	<b>560283</b> <b>EAMM-A-D60-60G</b>	<b>550987</b> <b>EAMF-A-64A/B-60G</b>	<b>543424</b> <b>EAMC-42-50-11-12</b>	<b>552160</b> <b>EAMK-A-D60-64B</b>	


 Hinweis

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

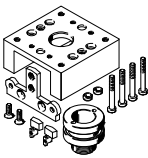



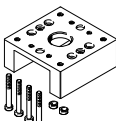
# Drehmodule ERMB, elektrisch


Zubehör


FESTO

Bestellangaben – Zentrierhülsen						
	für Baugröße	Kurzbeschreibung	Anzahl	Teile-Nr.	Typ	PE <sup>1)</sup>
	20	zur Zentrierung von Lasten und Anbauteilen (Zentrierhülsen sind im Lieferumfang des Drehmoduls enthalten)	2	<b>186717</b>	<b>ZBH-7</b>	10
	25, 32		2	<b>150927</b>	<b>ZBH-9</b>	
			4			

1) Packungseinheit in Stück

Bestellangaben						
	für Baugröße	Kurzbeschreibung	Gewicht [g]	Teile-Nr.	Typ	PE <sup>1)</sup>
<b>Abfragebausatz EAPS-...-S</b>						
	20	Bausatz mit Gehäuse (Schaltnockenaufnahme, 2 Nocken, Sensorhalter)	258	<b>558392</b>	<b>EAPS-R1-20-S</b>	1
	25		406	<b>558393</b>	<b>EAPS-R1-25-S</b>	
	32		560	<b>558394</b>	<b>EAPS-R1-32-S</b>	
<b>Abfragebausatz ohne Gehäuse EAPS-...-S-WH</b>						
	20	Bausatz ohne Gehäuse (Schaltnockenaufnahme, 2 Nocken, Sensorhalter)	86	<b>558395</b>	<b>EAPS-R1-20-S-WH</b>	1
	25		90	<b>558396</b>	<b>EAPS-R1-25-S-WH</b>	
	32		136	<b>558397</b>	<b>EAPS-R1-32-S-WH</b>	
<b>Nocke EAPS-...-CK</b>						
	20, 25, 32	zur Abfrage von Positionen (2 Nocken im Lieferumfang enthalten)	je 5	<b>558398</b>	<b>EAPS-R1-CK</b>	2
<b>Sensorhalter EAPS-...-SH</b>						
	20, 25	zur Befestigung der Näherungsschalter am Drehmodul	24	<b>558399</b>	<b>EAPS-R1-20-SH</b>	1
	32		30	<b>558400</b>	<b>EAPS-R1-32-SH</b>	
<b>Gehäuse EAPS-...-H</b>						
	20	zum Schutz des Abfragebausatzes und Befestigungsschnittstelle zum Antrieb	172	<b>560673</b>	<b>EAPS-R1-20-H</b>	1
	25		316	<b>560674</b>	<b>EAPS-R1-25-H</b>	
	32		424	<b>560675</b>	<b>EAPS-R1-32-H</b>	

Bestellangaben – Näherungsschalter, induktiv				Datenblätter → Internet: sien		
	Kontakt	Anschluss	Teile-Nr.	Typ		
	Schließer	Kabel, 2,5 m	<b>150386</b>	<b>SIEN-M8B-PS-K-L</b>		
		Stecker	<b>150387</b>	<b>SIEN-M8B-PS-S-L</b>		
	Öffner	Kabel, 2,5 m	<b>150390</b>	<b>SIEN-M8B-PO-K-L</b>		
		Stecker	<b>150391</b>	<b>SIEN-M8B-PO-S-L</b>		

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	<b>541333</b>	<b>NEBU-M8G3-K-2.5-LE3</b>	
			5	<b>541334</b>	<b>NEBU-M8G3-K-5-LE3</b>	


# Drehmodule ERMB, elektrisch

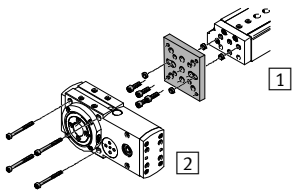
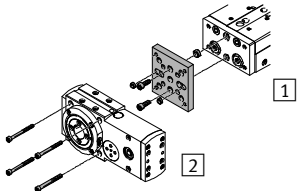
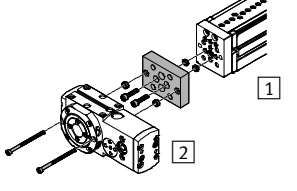
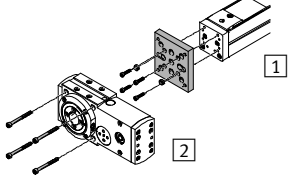
Zubehör

FESTO

**Adapterbausatz**  
**HAPB, HMSV**

Werkstoff:  
Alu-Knetlegierung  
Kupfer- und PTFE-frei  
RoHS konform

 Hinweis  
Der Bausatz beinhaltet die individuelle Befestigungsschnittstelle sowie das notwendige Befestigungsmaterial.

Zulässige Antrieb/Antrieb-Kombinationen mit Adapterbausatz				Download CAD-Daten → <a href="http://www.festo.com">www.festo.com</a>	
Kombination	[1] Antrieb	[2] Antrieb	Adapterbausatz		
	Baugröße	Baugröße	KBK <sup>1)</sup>	Teile-Nr.	Typ
	DGSL	ERMB	HAPB		
	16, 20, 25	20	2	<b>558306</b>	<b>HAPB-38</b>
	20, 25	25		<b>558307</b>	<b>HAPB-39</b>
	25	32		<b>558308</b>	<b>HAPB-40</b>
	SLT	ERMB	HAPB		
	20	20	2	<b>558306</b>	<b>HAPB-38</b>
	25	25		<b>558307</b>	<b>HAPB-39</b>
	EGSL	ERMB	HAPB		
	45, 55, 75	20	2	<b>558306</b>	<b>HAPB-38</b>
	75	25		<b>558307</b>	<b>HAPB-39</b>
	75	32		<b>558308</b>	<b>HAPB-40</b>
	DGEA	ERMB	HAPB		
	18, 25	20	2	<b>558306</b>	<b>HAPB-38</b>
	25, 40	25		<b>558307</b>	<b>HAPB-39</b>
	40	32		<b>558308</b>	<b>HAPB-40</b>

1) Korrosionsbeständigkeitsklasse KBK 2 nach Festo Norm FN 940070  
Mäßige Korrosionsbeanspruchung. Innenraumanwendung bei der Kondensation auftreten darf. Außenliegende sichtbare Teile mit vorrangig dekorativer Anforderung an die Oberfläche, die in direktem Kontakt zur umgebenden industrietypischen Atmosphäre stehen.