

Raumportale



Raumportale

Merkmale

Auf einen Blick

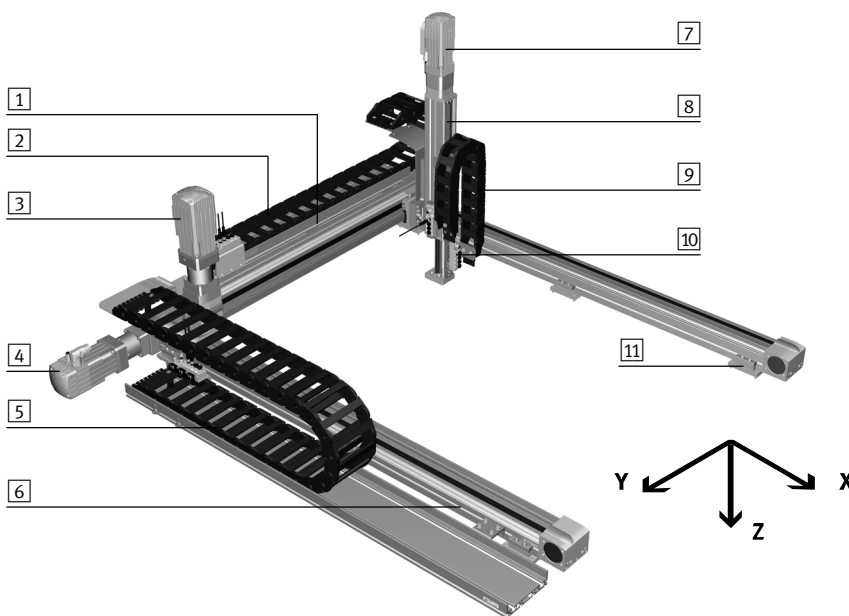
Ein Raumportal (YXCR) ist ein Zusammenbau mehrerer Achsmodule (EHM.../DHMZ) zur Erzeugung einer Bewegung im 3D Raum.

- Universell einsetzbar für leichte bis sehr schwere Werkstücke bzw. hohe Nutzlasten
- Besonders geeignet für sehr lange Hübe

- Hohe mechanische Steifigkeit und robuster Aufbau
- Pneumatische und elektrische Komponenten – frei kombinierbar
- Als elektrische Lösung – frei positionierbar/beliebige Zwischenpositionen

Einsatzbereich:

- Für beliebige Bewegungen im Raum 3D
- Sehr hohe Anforderungen an Präzision und/oder sehr schwere Werkstücke, bei gleichzeitig langen Hüben



- 1 Y-Achse
- 2 Energiekette des Y-Moduls
- 3 Servomotor des Y-Moduls
- 4 Servomotor des X-Moduls
- 5 Energiekette des X-Moduls
- 6 X-Achse
- 7 Servomotor des Z-Moduls
- 8 Z-Achse
- 9 Energiekette des Y-Moduls
- 10 Multipolverteiler, über den elektrische Signale, wie Endlagenabfrage, gesammelt weitertransportiert werden
- 11 Profilbefestigung/Justierbausatz

Beschreibung der Module

X-Modul

Aufbau:

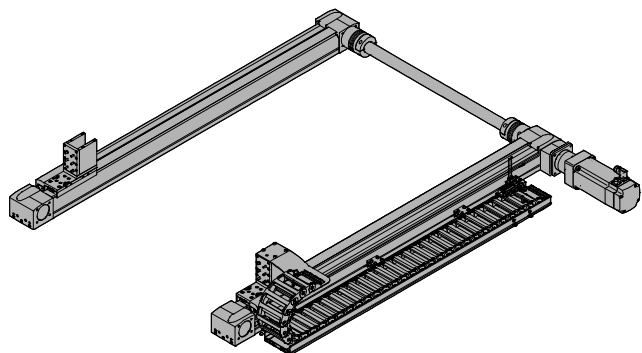
Das X-Modul EHM besteht aus einer Parallelführung von 2 Zahnriemenachsen, die über eine Verbindungswelle miteinander verbunden sind. Angetrieben werden sie von einem Servomotor. Zur Anbindung des Y-Moduls sind auf den Schlitten der X-Achsen Adapter montiert.

Die Position von Motor und Energiekette kann über den Konfigurator gewählt werden.

Motorseitig befinden sich folgende Elemente:

- Energiekette
- Multipolverteiler für Näherungsschalter (wenn Sensor Paket gewählt wurde)

Beispielhafte Darstellung:



Raumportale

Merkmale

Beschreibung der Module

Y-Modul

Aufbau:

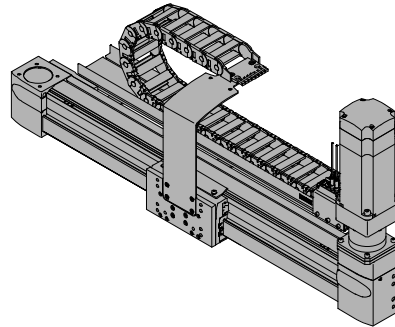
Das Y-Modul EHYMY besteht aus einer Linearachse, die von einem Servomotor angetrieben wird. Zur Anbindung des Z-Moduls sind auf den Schlitten der Y-Achse Adapter montiert.

Die Position von Motor und Energiekette ist von der Position des Motors am X-Modul abhängig.

Motorseitig befinden sich folgende Elemente:

- Energiekette
- Multipoverteiler für Näherungsschalter (wenn Sensor Paket gewählt wurde)

Beispielhafte Darstellung:



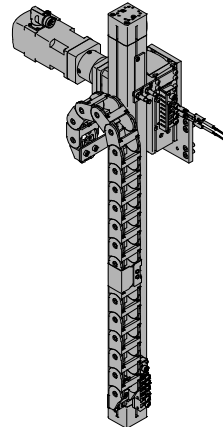
Z-Modul

Aufbau:

Das Z-Modul EHZMZ besteht aus einem elektrischen Antrieb, das DHMZ aus einem pneumatischen Antrieb. Bei beiden Varianten ist eine Energiekette zur Kabelführung angebaut.

Das Z-Modul kann über den Konfigurator, je nach Anwendungsfall, ausgewählt werden.

Beispielhafte Darstellung:



Versandmöglichkeiten

Komplett montiert:

Das Raumportal wird komplett montiert. Alle Leitungen und Schläuche werden verlegt und angeschlossen. Das System wird ausgerichtet ausgeliefert, muss

beim Einbau aber an die jeweilige Anbaufläche angepasst werden. Ebenheit beachten → nachfolgende Tabelle.

Teilmontiert:

Das Raumportal wird teilmontiert geliefert. Dies bedeutet, dass alle drei Achsmodule (X-/Y-/Z-Achse), jeweils mit den optionalen Motoren, montiert sind. Der Zusammenbau des teilmontierten Systems muss selbst umgesetzt

werden. Hierbei hilft die mitgelieferte Montageanleitung. Optionales Zubehör (→ 10) wird beigelegt. Ebenheit beachten → nachfolgende Tabelle.

Systemübersicht¹⁾

Baugröße	YXCR-1	YXCR-2	YXCR-3	YXCR-4
Max. Nutzhub	X: 1900 mm Y: 1900 mm Z: 50 mm	X: 3000 mm Y: 2000 mm Z: 800 mm	X: 3000 mm Y: 2000 mm Z: 800 mm	X: 3000 mm Y: 2000 mm Z: 800 mm
Max.Nutzlast	abhängig von der gewählten Dynamik			
Erforderliche Ebenheit der Anbaufläche	≤ 0,1 mm/m			
Einbaulage	waagrecht			

1) Antriebspaket je nach gewählter Konfiguration.

Raumportale

Merkmale

Konfigurator: Handling Guide Online (HGO)

Auswahl eines Handling Systems

Das Projektieren von aufwändigen Handling Systemen nimmt viel Zeit in Anspruch. Mit dem Konfigurator „Handling Guide Online“ (HGO) können Sie in wenigen Schritten ein auf Ihre Applikation zugeschnittenes

Handling konfigurieren.

Folgende Systeme stehen zur Auswahl:


- Einachssystem
- 2D Linienportal
- 2D Flächenportal
- 3D Raumportal

Vorteile:


- Automatische Auswahl aller relevanten Komponenten
- Automatische Auslegung und Berechnung der Auslastung
- Automatische Angebotserstellung
- CAD Modell sofort verfügbar
- Vollautomatische Abwicklung
- Komplett montierte oder unmontierte Systeme über Online Shop bestellbar
- Viele Optionen möglich

Einachssystem

Einachssystem




Einachs-Bewegung:
Einzelachsmodul als Komplettsystem.
Einfachste Anbindung Ihrer eigenen Fronteinheit.


 Animation

2D Linienportal

2D Linienportal

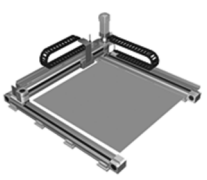


Bewegungen in 2D im vertikalen Arbeitsraum:
Linienportale als Komplettsystem.
Kombination von elektrischen und pneumatischen Achsen möglich.


 Animation

2D Flächenportal

2D Flächenportal




Bewegungen in 2D im horizontalen Arbeitsraum:
Flächenportale als Komplettsystem.
Kombination von elektrischen Achsen.
Einfachste Anbindung Ihrer eigenen Z-Einheit.


 Animation

3D Raumportal

3D Raumportal



Bewegungen in 3D:
Raumportale als Komplettsystem.
Kombination von elektrischen und pneumatischen Achsen möglich.

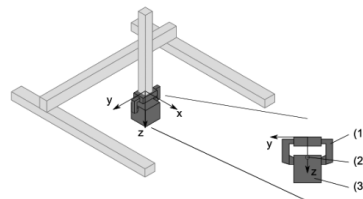
 Animation

Eingabe ihrer Applikationsdaten

- Nutzlast
- Antriebsart der Achse
- Abstand des Masseschwerpunkts
- Arbeitshub
- Referenzzyklus

Nutzlast

In wenigen Schritten zu Ihrer Handling-Lösung



Geben Sie die Kennwerte der Nutzlast an

Nutzlast (Fronteinheit und Werkstück) kg

Abstand des Massenschwerpunkts

X mm

Y mm

Z mm

Dreh- bzw. Schwenkbewegung an der Fronteinheit Nein Ja

Berechnungsergebnis

Sie erhalten auf Basis Ihrer eingegebenen Applikationsdaten eine Auswahl an berechneten Systemen.

Sofort für Sie verfügbar:

- CAD-Modell
- Datenblatt des gewählten Systems
- Preisauskunft

Berechnungsergebnis

In wenigen Schritten zu Ihrer Handling-Lösung

Wählen Sie Ihr passendes System und fahren Sie mit der Konfiguration fort: 1

Nr.	System Baureihe	Systemauslastung	Wiederholgenauigkeit (+/-)
<input type="checkbox"/>	1 YXCR-3	52 %	0.19 mm
<input type="checkbox"/>	2 YXCR-3	52 %	0.19 mm
<input type="checkbox"/>	3 YXCR-3	66 %	0.19 mm
<input type="checkbox"/>	4 YXCR-3	39 %	0.19 mm
<input checked="" type="checkbox"/>	5 YXCR-4	31 %	0.22 mm

« 1-5 of 10 »

3D Raumportal YXCR-4: #5

Antriebsmodul	Getriebe	Motorart	Motorposition	Motorcontroller	Phasen Nennspannung	Führungsauslastung	Antriebsauslastung	Achsauslastung
X-Modul: Zahnriemenschne EGC-185	3:1	Servomotor EMMS-AS	Links	CMMP-AS	3-phasig	12 %	8 %	7 %
Y-Modul: Zahnriemenschne EGC-185	3:1	Servomotor EMMS-AS	Links	CMMP-AS	3-phasig	12 %	7 %	6 %
Z-Modul: Spindelachse EGC-120	Ohne	Servomotor EMMS-AS	Oben	CMMP-AS	3-phasig	14 %	16 %	31 %

Bitte beachten Sie:
Dem Berechnungsergebnis sind folgende Voraussetzungen zugrunde gelegt:

- Betriebsdruck 6 bar
- Motor und Motorcontroller von Festo
- Keine Dreh- bzw. Schwenkbewegungen an der Fronteinheit

System im Überblick

Sie erhalten einen Überblick über das gesamte System. Außerdem bestehen folgende Möglichkeiten:

- Preis anfragen
- Anfrage senden
- In Warenkorb legen

Ihre Handling-Lösung

In wenigen Schritten zu Ihrer Handling-Lösung

Ihr gewähltes System im Überblick:

Ihre Eingaben	Merkmal	Wert
Ihre System Ihre Optionen	Handling Typ	3D Raumportal
	Nutzlast	12 kg
	Dreh- bzw. Schwenkbewegung	Nein
	Antriebsart der X-Achse	Elektrisch: Mehrere Positionen
	Antriebsart der Y-Achse	Elektrisch: Mehrere Positionen
	Antriebsart der Z-Achse	Elektrisch: Mehrere Positionen
	Arbeitshub in X-Richtung	500 mm
	Arbeitshub in Y-Richtung	500 mm
	Arbeitshub in Z-Richtung	100 mm
	Motorposition an der X-Achse	Links
	Motorposition an der Y-Achse	Links
	Feldbusanschaltung	EtherNet/IP
	AC 1-phasig	230 V
	AC 3-phasig	400 V
	Verfahrweg senkrecht 1 in Z-Richtung	100 mm
	Verfahrweg waagrecht in X-Richtung	500 mm
	Verfahrweg waagrecht in Y-Richtung	500 mm
Verfahrweg senkrecht 2 in Z-Richtung	100 mm	
Verfahrzeit	2 s	

Cad Preview:

Ihr nächster Schritt:

[Anfrage senden](#)

Standardkomponenten innerhalb des Handling

Das Handling besteht aus vielen bewährten Standardkomponenten von Festo. Je nach Konfiguration werden verschiedene Komponenten eingesetzt. Im Konfigurator HGO, auf der Seite „Berechnungsergebnis“, werden ihnen die verbauten Einzelachsen angezeigt.

Berechnungsergebnis

In wenigen Schritten zu Ihrer Handling-Lösung

Wählen Sie Ihr passendes System und fahren Sie mit der Konfiguration fort: :

	Nr.	System Baureihe
<input checked="" type="checkbox"/>	1	YXCR-3
<input type="checkbox"/>	2	YXCR-3
<input type="checkbox"/>	3	YXCR-3
<input type="checkbox"/>	4	YXCR-3
<input type="checkbox"/>	5	YXCR-4

3D Raumportal YXCR-3: #1

Antriebsmodul	Getriebe	Motorart
X-Modul: Zahnriemenachse EGC-120	5:1	Servomotor EMMS-AS
Y-Modul: Zahnriemenachse EGC-120	3:1	Servomotor EMMS-AS
Z-Modul: Auslegerachse Zahnriemen DGEA-25	3:1	Servomotor EMMS-AS

Antriebe/Achsen

X-Achse

Zahnriemenachse EGC-TB-KF



- Elektrisch
- Steifes, geschlossenes Profil
- Kugelumlauführung für hohe Lasten und Momente
- Hohe Dynamik und minimierte Schwingungen

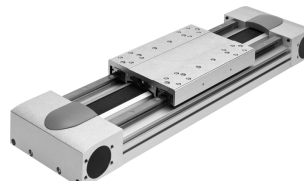
Y-Achse

Zahnriemenachse EGC-TB-KF



- Elektrisch
- Steifes, geschlossenes Profil
- Kugelumlauführung für hohe Lasten und Momente
- Hohe Dynamik und minimierte Schwingungen

Zahnriemenachse EGC-HD-TB



- Elektrisch
- Flachbauende Antriebseinheit mit steifem, geschlossenem Profil
- Duo-Schienenführung
- Für höchste Lasten und Momente, hohe Vorschubkräfte und Geschwindigkeiten und hohe Lebensdauer

Z-Achse

Mini-Schlitten DGSL



- Pneumatisch
- Flachbauend
- Hohe Belastbarkeit
- Hohe Dynamik
- Einfache Einstellung der Endlagen

Mini-Schlitten EGSL



- Elektrisch
- Kompakte Bauform
- Hohe Belastbarkeit
- Hohe Dynamik
- Einfache Einstellung der Endlagen

Zahnriemenachse EGC-TB-KF



- Elektrisch
- Steifes, geschlossenes Profil
- Kugelumlauführung für hohe Lasten und Momente
- Hohe Dynamik und minimierte Schwingungen
- Kleine Zahnscheibendurchmesser

Auslegerachse DGEA



- Elektrisch
- Hohe Steifigkeit
- Hohe Belastbarkeit
- Hohe Dynamik

Raumportale

Merkmale

Antriebe/Achsen

Z-Achse

Spindelachse EGC-BS-KF



- Elektrisch
- Steifes, geschlossenes Profil
- Kugelumlaufführung für hohe Lasten und Momente
- Hohe Dynamik und minimierte Schwingungen
- Verschiedene Spindelsteigungen

Mögliche Achskombinationen¹⁾

Baugröße	X-Modul	Y-Modul	Z-Modul
YXCR-1	<ul style="list-style-type: none"> • Zahnriemenachse EGC-50-TB-KF 	<ul style="list-style-type: none"> • Zahnriemenachse EGC-50-TB-KF 	<ul style="list-style-type: none"> • Mini-Schlitten pneumatisch: DGSL-6 elektrisch: EGSL-35
YXCR-2	<ul style="list-style-type: none"> • Zahnriemenachse EGC-80-TB-KF 	<ul style="list-style-type: none"> • Zahnriemenachse EGC-80-TB-KF • Zahnriemenachse mit Schwerlastführung EGC-HD-125-TB 	<ul style="list-style-type: none"> • Mini-Schlitten pneumatisch: DGSL-12/16 elektrisch: EGSL-45/55 • Auslegerachse DGEA-18 • Spindelachse EGC-70-BS-KF
YXCR-3	<ul style="list-style-type: none"> • Zahnriemenachse EGC-120-TB-KF 	<ul style="list-style-type: none"> • Zahnriemenachse EGC-120-TB-KF • Zahnriemenachse mit Schwerlastführung EGC-HD-160-TB 	<ul style="list-style-type: none"> • Mini-Schlitten pneumatisch: DGSL-20/25 elektrisch: EGSL-75 • Auslegerachse DGEA-25/40 • Spindelachse EGC-80-BS-KF
YXCR-4	<ul style="list-style-type: none"> • Zahnriemenachse EGC-185-TB-KF 	<ul style="list-style-type: none"> • Zahnriemenachse EGC-185-TB-KF • Zahnriemenachse mit Schwerlastführung EGC-HD-220-TB 	<ul style="list-style-type: none"> • Auslegerachse DGEA-40 • Spindelachse EGC-120-BS-KF

1) Antriebspaket je nach gewählter Konfiguration.

Raumportale

Merkmale



Standardkomponenten innerhalb des Handling

Das Handling besteht aus vielen bewährten Standardkomponenten von Festo. Je nach Konfiguration werden verschiedene Komponenten eingesetzt. Im Konfigurator HGO, auf der Seite „Systemkonfiguration“, können Sie Umfang und Ausprägung des Antriebspakets beeinflussen.

Systemkonfiguration

In wenigen Schritten zu Ihrer Handling-Lösung

<input checked="" type="checkbox"/> Festo Motor und Motorcontroller Paket <small>Bitte beachten Sie: Die beschriebenen Leistungsdaten setzen die Verwendung von Festo Motoren und Motorcontrollern voraus.</small>	
Motorcontroller	CMMP-AS Ohne
Sicherheitsfunktion Motorcontroller	Ohne
Erweiterung digitale Ein- und Ausgänge	EtherNet/IP <input checked="" type="radio"/> Ja <input type="radio"/> Nein
Feldbusanschaltung	<input checked="" type="radio"/> Ja <input type="radio"/> Nein
Steuerung für I/O Anschaltung an eine beliebige Steuerung	Encoder absolut, Single-Turn
Programmierung	X <input type="radio"/> Ja <input checked="" type="radio"/> Nein
Encoder Typ am Motor	Y <input type="radio"/> Ja <input checked="" type="radio"/> Nein
Motorbremse	Z <input checked="" type="radio"/> Ja <input type="radio"/> Nein
<input checked="" type="checkbox"/> Festo Sensor Paket	
Schaltausgang	PNP
Schaltfunktion	Other

Motoren und Controller

Servomotoren EMMS-AS



- Dynamisch, bürstenloser, permanenterregter Servomotor
 - Digitales Absolutmesssystem Singleturn oder Multiturn
 - Optional mit Bremse
- Wählbar:
- Mit oder ohne Bremse
 - Encodertyp: Singleturn oder Multiturn

Getriebe EMGA



- Spielarme Planetengetriebe
- Getriebeübersetzung $i = 3$ und 5
- Lebensdauerfett schmierung

Schrittmotoren EMMS-ST



- 2-Phasen-Hybridtechnologie
- Schrittwinkel $1,8^\circ$
- Optional mit Bremse

Motorcontroller CMMP-AS, für Servomotor



- Volle Integration aller Komponenten für Controller und Leistungsteil, einschließlich USB-Schnittstelle
- Integrierter Bremschopper
- Integrierte EMV-Filter
- Automatische Ansteuerung für eine Bremse

Wählbar:

- Sicherheitsfunktion: Sicher abgeschaltetes Moment (STO)/ Kategorie 4, Performance Level e
- Zusätzliche digitale Ein- und Ausgänge

Feldbusanschaltung

- CANopen
- DeviceNet
- EtherCAT
- EtherNet/IP
- PROFIBUS DP
- PROFINET

Motorcontroller CMMS-ST, für Schrittmotor



- Volle Integration aller Komponenten für Controller und Leistungsteil, einschließlich RS232-Interface
- Integrierter Bremschopper
- Integrierte EMV-Filter
- Automatische Ansteuerung für eine Bremse

Wählbar:

- Sicherheitsfunktion: Sicher abgeschaltetes Moment (STO)/ Kategorie 3, Performance Level d

Feldbusanschaltung

- CANopen
- DeviceNet
- PROFIBUS DP

Raumportale

Merkmale

Motoren und Controller

Motorleitung NEBM



- Speziell auf Motorcontroller und Motor abgestimmte Leitungen
 - Schutzart IP65 (in montiertem Zustand)
- Wählbar:
- Minimale Leitungslänge

Encoderleitung NEBM



- Speziell auf Motorcontroller und Motor abgestimmte Leitungen
 - Schutzart IP65 (in montiertem Zustand)
- Wählbar:
- Minimale Leitungslänge

Modul-/Motor-Kombinationen

Für den Betrieb des Raumportals werden die vorgesehenen Motoren von Festo empfohlen. Diese sind optimal auf die Mechanik abgestimmt.

Bei Verwendung von Fremdmotoren müssen die technischen Grenzwerte unbedingt beachtet werden.

Modul	Motor
X-Modul	
EHM-EGC-50-TB-KF	EMMS-AS-40-M-LS-...
EHM-EGC-80-TB-KF	EMMS-AS-70-M-LS-...
EHM-EGC-120-TB-KF	EMMS-AS-100-M-HS-...
EHM-EGC-185-TB-KF	EMMS-AS-140-L-HS-...
Y-Modul	
EHM-...-EGC-50-TB-KF	EMMS-AS-40-M-LS-...
EHM-...-EGC-80-TB-KF	EMMS-AS-70-S-LS-...
EHM-...-EGC-120-TB-KF	EMMS-AS-100-S-HS-...
EHM-...-EGC-125-TB-HD	EMMS-AS-70-S-LS-...
EHM-...-EGC-160-TB-HD	EMMS-AS-100-S-HS-...
EHM-...-EGC-185-TB-KF	EMMS-AS-100-S-HS-...
EHM-...-EGC-220-TB-HD	EMMS-AS-140-S-HS-...
Z-Modul	
EHMZ-DGEA-18-TB-KF	EMMS-AS-55-S-LS-...
EHMZ-DGEA-25-TB-KF	EMMS-AS-70-S-LS-...
EHMZ-DGEA-40-TB-KF	EMMS-AS-100-S-HS-...
EHMZ-EGC-70-BS-KF	EMMS-AS-55-S-LS-...
EHMZ-EGC-80-BS-KF	EMMS-AS-70-S-LS-...
EHMZ-EGC-120-BS-KF	EMMS-AS-100-S-HS-...
EHMZ-EGSL-35-BS-KF	EMMS-ST-28-L-...
EHMZ-EGSL-45-BS-KF	EMMS-AS-40-M-LS-...
EHMZ-EGSL-55-BS-KF	EMMS-AS-55-S-LS-...
EHMZ-EGSL-75-BS-KF	EMMS-AS-70-S-LS-...

Standardkomponenten innerhalb des Handling

Das Handling besteht aus vielen bewährten Standardkomponenten von Festo. Je nach Konfiguration werden verschiedene Komponenten eingesetzt. Im Konfigurator HGO, auf der Seite „Systemkonfiguration“, können Sie Umfang und Ausprägung des Zubehörs beeinflussen.

Systemkonfiguration

In wenigen Schritten zu Ihrer Handling-Lösung

Mechanik	
Befestigung	<input checked="" type="radio"/> Profilbefestigung <input type="radio"/> Justierbausatz
Elektrik	
Minimale Leitungslänge ab Energiekettenausgang	5 m
Zusätzlicher Multipolverteiler am Z-Modul für Fronteinheit	Ohne
Pneumatik	
Anzahl zusätzlicher Schläuche	2
Außendurchmesser der zusätzlichen Schläuche für Fronteinheit	Bitte wählen
Minimale Schlauchlänge ab Energiekettenausgang	2 m
Montage	
Montageart	<input checked="" type="radio"/> Komplettmontage <input type="radio"/> Teilmontage
Gedruckte Anwenderdokumentation	Englisch

Optionales Zubehör

Näherungsschalter SIEN



- Für Auslegerachse DGEA
 - Induktiver Näherungsschalter
 - Runde Bauform
 - Für Gleichspannung
- Bei Auswahl von „Festo Sensor Paket“ enthalten:
- 2 Stück

Näherungsschalter SIES-8M



- Für Zahnriemenachse EGC-TB, EGC-HD-TB
 - Induktiver Näherungsschalter
 - Für Antriebe/Achsen mit T-Nut
 - Für Gleichspannung
 - Einbau bündig
- Bei Auswahl von „Festo Sensor Paket“ enthalten:
- 2 Stück

Näherungsschalter SMT-10M



- Für Mini-Schlitten DGSL
 - Messprinzip: magnetoresistiv
 - Für Antriebe mit Rundnut
 - Für Gleichspannung
 - Einbau bündig
- Bei Auswahl von „Festo Sensor Paket“ enthalten:
- 2 Stück

Kunststoffschlauch PUN



- Material: Polyurethan
 - Farbe: blau
- Wählbar:
- zusätzlich 2 Schläuche für Fronteinheit
 - Außendurchmesser der zusätzlichen Schläuche
 - Schlauchlänge

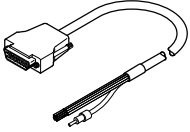
Multipolverteiler NEDU



- Mit Hilfe des Multipolverteilers können elektrische Signale, wie Endlagenabfrage, gesammelt weitertransportiert werden
- Wählbar:
- Zusätzlicher Multipolverteiler für Z-Modul
 - 4 Einzelanschlüsse
 - 6 Einzelanschlüsse

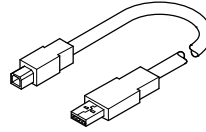
Optionales Zubehör

Steuerleitung NEBC



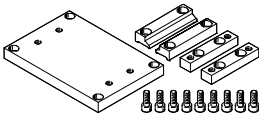
- Für I/O-Anschaltung an eine beliebige Steuerung
- Kabellänge: 2,5 m

Programmierleitung NEBC



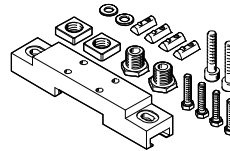
- High Speed USB 2.0 Anschlussleitung
- Kabellänge: 1,8 m

Profilbefestigung



- Die Profilbefestigung dient zur Befestigung des Handlings an der Auflagefläche. Sie ist nicht höhenverstellbar.

Justierbausatz



- Der Justierbausatz dient zur Befestigung des Handlings an der Auflagefläche. Mit ihm können Unebenheiten an der Auflagefläche einfach ausgeglichen werden.

Mögliche Leitungs- und Schlauchlängen

Leitungen und Schläuche sind so ausgewählt, dass mindestens die bei der Bestellung angegebene Anschlusslänge, ab Energiekettenausgang, zur Verfügung steht.

Leitungen und Schläuche stehen nur in festen Längen, entsprechend der nachfolgenden Tabelle, zur Verfügung. Dies kann dazu führen, dass die Leitungsstecker der verschiedenen Leitungen nicht am selben Punkt enden.

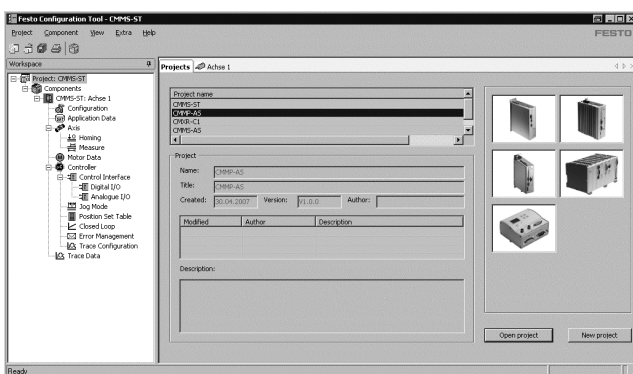
Länge	1 m	2 m	5 m	7 m	10 m
Motorleitung	–	■	■	■	■
Encoderleitung	–	■	■	■	■
Anschlussleitung Multipol	–	■	■	■	■
Schläuche (nur bei DHMZ)	■	■	■	–	–

Einfache Programmierung mit

FCT-Software – Festo Configuration Tool

Softwareplattform für elektrische Antriebe von Festo

- Nach der Bestellung des Handling-Systems wird automatisch ein FCT-Basisprojekt, passend zur Konfiguration, bereitgestellt. Das spart viel Zeit und erleichtert die Inbetriebnahme
- Alle Antriebe einer Anlage können im gemeinsamen Projekt verwaltet und archiviert werden
- Projekt- und Datenverwaltung für alle unterstützten Gerätetypen
- Einfach in der Anwendung, durch graphisch unterstützte Parametereingaben
- Durchgängige Arbeitsweise für alle Antriebe
- Arbeiten offline am Schreibtisch oder online an der Maschine



- Alle Antriebe einer Anlage können im gemeinsamen Projekt verwaltet und archiviert werden
- Projekt- und Datenverwaltung für alle unterstützten Gerätetypen
- Einfach in der Anwendung, durch graphisch unterstützte Parametereingaben
- Durchgängige Arbeitsweise für alle Antriebe
- Arbeiten offline am Schreibtisch oder online an der Maschine