

Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch



Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch

Merkmale

FESTO

Auf einen Blick

Das Dreh-Hub-Modul EHMB vereinigt eine Dreh- und eine Linearbewegung in einer kompakten Einheit. Die Drehbewegung wird immer durch einen Elektromotor über einen Zahnriemen auf eine Hohlwelle übertragen, während die Linearbewegung wahlweise

durch einen pneumatischen Zylinder DNC oder über einen Elektrozylinder DNCE erzeugt wird. Beide Bewegungen wirken auf den Abtriebsflansch, der kompatibel zu dem Schwenkantrieb DRQD ist, so dass zahlreiche Greifer verwendet werden können.

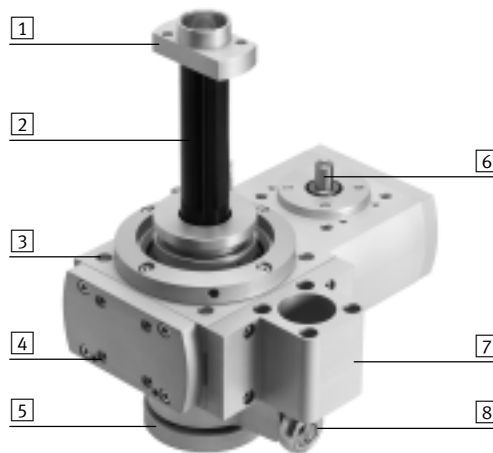
Durch die große Hohlwelle lassen sich Leitungen und Schläuche einfach zum Frontend des Dreh-Hub-Moduls führen. Auch lässt sich der Bewegungsbereich über Näherungsschalter an der Dreheinheit und an dem Zylinder abfragen.

Vorteile:

- große Hohlachse
- stabile Lagerung
- durch verschiedene Motoren und Zylinder ist eine einfache Anpassung der Leistungsfähigkeit an die Anwendung möglich

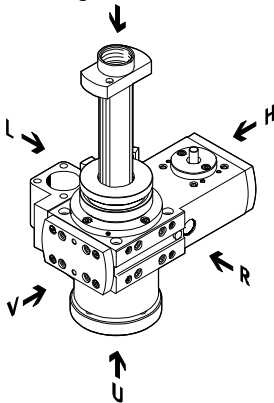
Technik im Detail

- 1 Anschlagmutter
- 2 Nutwellenführung
- 3 Durchgangsbohrung zur Befestigung
- 4 Befestigungsgewinde/-bohrungen
- 5 Abtriebsflansch mit Zentrier- und Gewindebohrungen für Nutzlast. Schnittstelle entspricht der vom pneumatischen Schwenkantrieb DRQD
- 6 Antriebswelle für Drehbewegung
- 7 Zylinderhalter
- 8 Gelenkkopf und Anschlussbolzen für Linearbewegung



Flexible Anbindung

Orientierung: O



O= oben
U= unten
R= rechts
V= vorne
L= links
H= hinten

- Das Dreh-Hub-Modul EHMB kann wahlweise an 4 Seiten befestigt werden:
 - rechts oder links am Gehäuse (L, R)
 - am Frontdeckel (V)
 - unten am Gehäuse (U)
- Die Seite, an der der Zylinderhalter montiert wird, kann nicht zur Befestigung des Dreh-Hub-Moduls verwendet werden
- Am Zylinderhalter kann wahlweise ein pneumatischer Normzylinder DNC oder ein Elektrozylinder DNCE angebaut werden. (Diese Zylinder müssen separat bestellt werden)
- Der Zylinderhalter kann wahlweise an 3 Seiten befestigt werden:
 - rechts oder links am Gehäuse (L, R)
 - vorne, nach Entfernen des Frontdeckels (V)

- Hinweis

Exzentrische Massen können das Lager zerstören.
Die vordere Seite (V) ist nur für den Anbau mit einer symmetrischen Zusatzmasse zulässig.

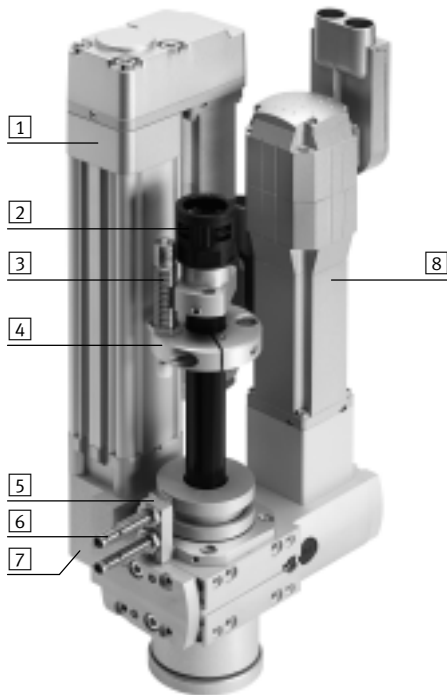
Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch

Merkmale

FESTO

Gesamtsystem aus Dreh-Hub-Modul, Motor und Axialbausatz

Dreh-Hub-Modul → 6

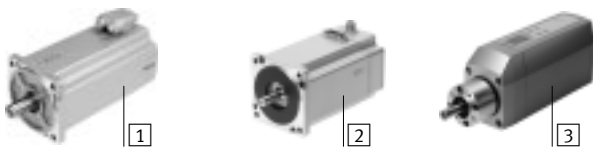


- 1 Elektrozylinder DNCE, alternativ Normzylinder DNC¹⁾
- 2 Schutzschlauch-Verschraubung¹⁾
- 3 Stoßdämpfer¹⁾
- 4 Stoßdämpferhalter¹⁾
- 5 Sensorenhalter
- 6 Näherungsschalter SIEN¹⁾
- 7 Zylinderhalter
- 8 Motor für Drehbewegung¹⁾

1) Diese Teile müssen als Zubehör separat bestellt werden.

Motoren

→ 16

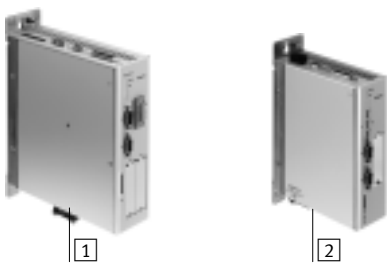


- 1 Servomotor EMME-AS, EMMS-AS
- 2 Schrittmotor EMMS-ST
- 3 Motoreinheit MTR-DCI

Hinweis
Für das Dreh-Hub-Modul EHMB und die Motoren gibt es speziell aufeinander abgestimmte Komplettlösungen.

Motorcontroller

Datenblätter → Internet: motorcontroller



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

Motoranbausatz

→ 16

Axialbausatz

Parallelbausatz



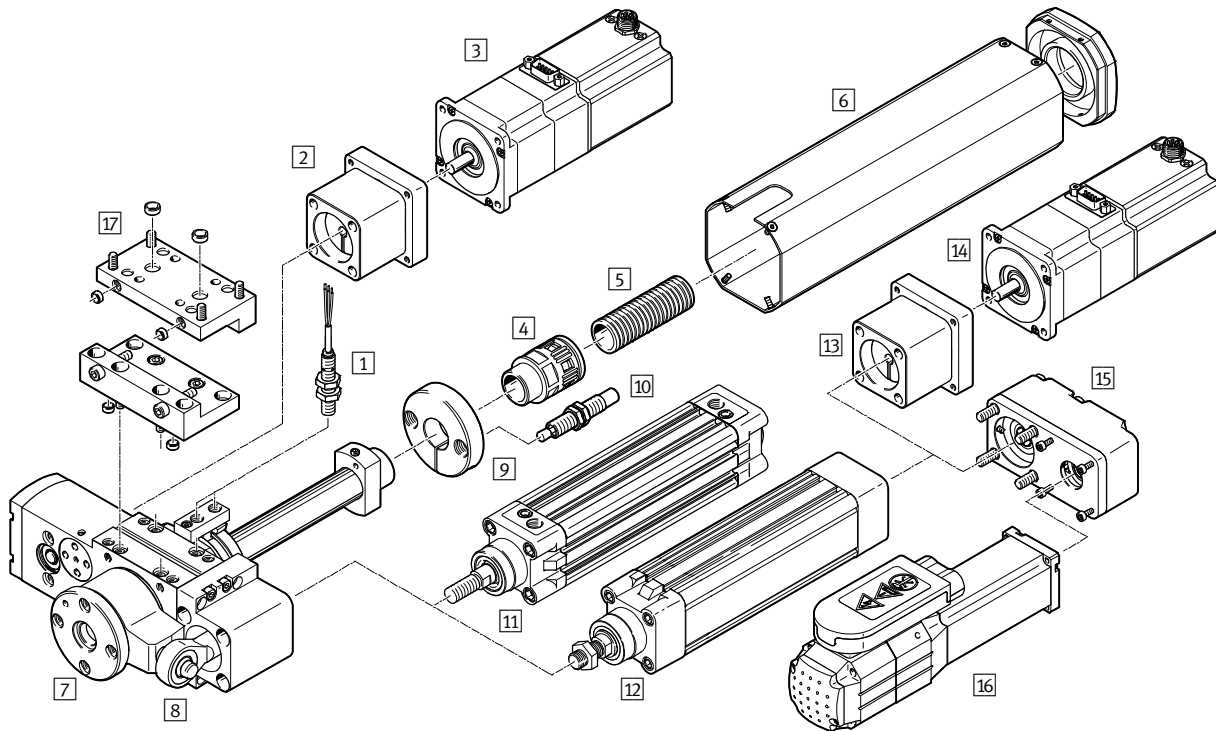
Sowohl für den parallelen, wie auch für den axialen Motoranbau gibt es komplette Bausätze.

Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch

Peripherieübersicht

FESTO

Peripherieübersicht




Zubehör		
Typ	Beschreibung	→ Seite/Internet
1 Näherungsschalter SIEN	<ul style="list-style-type: none"> zur Signal- oder Sicherheitsabfrage der Halter für den Näherungsschalter SIEN ist im Lieferumfang des Dreh-Hub-Moduls enthalten zwei Nocken → 21, zur Abfrage von Positionen, sind im Lieferumfang enthalten 	21
2 Axialbausatz EAMM-A	<ul style="list-style-type: none"> für die Drehbewegung des Dreh-Hub-Moduls für axialen Motoranbau (besteht aus: Kupplung, Kupplungsgehäuse und Motorflansch) 	17
3 Motor EMMS, MTR-DCI	<ul style="list-style-type: none"> für die Drehbewegung des Dreh-Hub-Moduls 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 	17
4 Schutzschlauch-Verschraubung EASA	zur Befestigung des Schutzschlauchs	21
5 Schutzschlauch MKR	zum Schutz von elektrischen Leitungen und Druckluftschläuchen	21
6 Abdeckung EASC	zum Berührungsschutz vor der Nutwellenführung und der Schaltnocken	20
7 Dreh-Hub-Modul EHMB	Kombination aus Linear- und Drehantrieb	6
8 Gelenkkopf SGS	<ul style="list-style-type: none"> Verbindungselement zwischen Dreh-Hub-Modul und Norm-/Elektrozylinder im Lieferumfang des Dreh-Hub-Moduls enthalten 	20
9 Stoßdämpferhalter EAYH	Halterung für Stoßdämpfer DYSW	20

Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch

Peripherieübersicht und Typenschlüssel

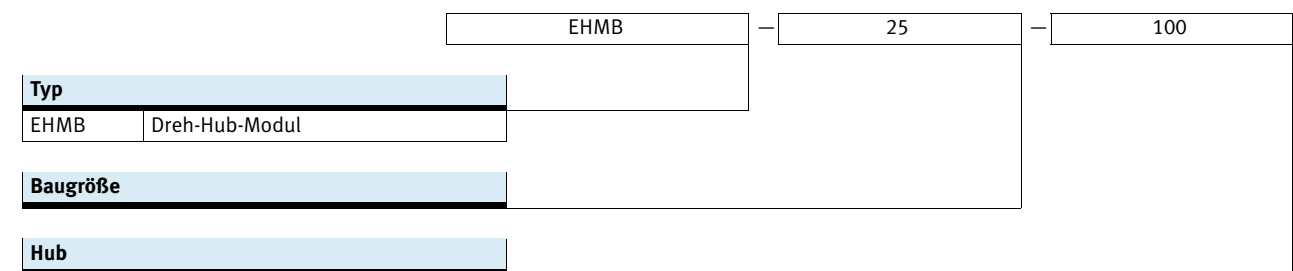
Zubehör		
Typ	Beschreibung	→ Seite/Internet
10 Stoßdämpfer DYSW	hydraulischer Stoßdämpfer mit weggesteuerter Drosselfunktion	20
11 Normzylinder DNC	pneumatischer Antrieb für die Linearbewegung des Dreh-Hub-Moduls	16
12 Elektrozyylinder DNCE	elektrischer Antrieb für die Linearbewegung des Dreh-Hub-Moduls	16
13 Axialbausatz EAMM-A	<ul style="list-style-type: none"> für die Linearbewegung des Dreh-Hub-Moduls für axialen Motoranbau alternativ Parallelbausatz 15 (besteht aus: Kupplung, Kupplungsgehäuse und Motorflansch) 	dnce
14 Motor EMMS, MTR-DCI	<ul style="list-style-type: none"> für die Linearbewegung des Dreh-Hub-Moduls 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 	dnce
15 Parallelbausatz EAMM-U	<ul style="list-style-type: none"> für die Linearbewegung des Dreh-Hub-Moduls für parallelen Motoranbau alternativ Axialbausatz 13 (besteht aus: Gehäuse, Klemmkörper, Spannhülse, Zahnriemenscheibe, Zahnriemen) 	dnce
16 Motor EMMS, MTR-DCI	<ul style="list-style-type: none"> für die Linearbewegung des Dreh-Hub-Moduls 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 	dnce
17 Adapterplattenbausatz EHAM	<ul style="list-style-type: none"> für den Anbau an die Achsen EGC und DGC Schrauben und Zentrierhülsen sind im Lieferumfang des Adapterplattenbausatzes enthalten 	20
– Adapter	für Verbindungen Antrieb/Antrieb	22
	für Verbindungen Antrieb/Greifer	greifer

 Hinweis

Bei Verlegung elektrischer Leitungen oder Druckluftschläuchen durch die Hohlwelle der Nutwellenführung muss der Drehwinkel des EHMB auf ein von den Leitungen bzw. Druckluftschläuchen abhängigen Drehwinkel begrenzt werden.

Bei einer Endlosdrehung werden Leitungen und Schläuche beschädigt.

Typenschlüssel



Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch

Datenblatt

FESTO

⊙ Baugröße
20, 25, 32

⋮ Hinweis
Alle Werte beziehen sich auf die
Raumtemperatur von 23 °C.

⚙️ Reparaturservice



Allgemeine Technische Daten			
Baugröße	20	25	32
Konstruktiver Aufbau	elektromechanisches Dreh-Hub-Modul mit Zahnriemen		
Antriebswellen-∅ [mm]	6	8	12
Drehwinkel	endlos (→ 5)		
Hub, linear [mm]	100, 200		
Wiederholgenauigkeit, rotativ ¹⁾			
mit Servomotor EMMS-AS [°]	±0,03		
mit Schrittmotor EMMS-ST ²⁾ [°]	±0,08		
mit Motoreinheit MTR-DCI [°]	±0,05		
Wiederholgenauigkeit, linear ¹⁾ [mm]	±0,02		
Max. Geschwindigkeiten, linear			
mit Normzylinder DNC [m/s]	→ 10		
mit Elektrozyylinder DNCE [m/s]	0,5		0,64
Positionierzeiten, rotativ	→ 11		
Übersetzungsverhältnis	4,5:1	4:1	3:1
Positionserkennung	für Näherungsschalter		
Einbaulage	beliebig		

- 1) Gemäß FN 942 027, mit Elektrozyylinder DNCE. Die Angaben gelten nur bei direkt angebaute Motor. Bei zusätzlichem Einbau eines Getriebes ändert sich die Wiederholgenauigkeit
2) Abhängig von der Encoderauflösung

Mechanische Daten			
Baugröße	20	25	32
Max. Antriebsmoment [Nm]	0,7	2,2	6,7
Max. Abtriebsmoment ¹⁾ [Nm]	3,15	8,8	20
Mittleres Leerlaufantriebsmoment ²⁾ [Nm]	< 0,07	< 0,18	< 0,5
Max. Eingangsdrehzahl [1/min]	1350	1200	900
Max. Abtriebsdrehzahl [1/min]	300	300	300
Max. Nutzlast, waagrecht [kg]	3	5	8
Max. Nutzlast, senkrecht [kg]	3	5	15 ³⁾
Max. Massenträgheitsmoment ⁴⁾			
mit Servomotor EMMS-AS [kgcm ²]	50	200	1000
mit Schrittmotor EMMS-ST [kgcm ²]	30	100	500
mit Motoreinheit MTR-DCI-...-G7 [kgcm ²]	50	300	1000
mit Motoreinheit MTR-DCI-...-G14 [kgcm ²]	200	1200	3700
Zahnriemen-Teilung	2	3	5

- 1) Abtriebsmoment abzüglich Reibung ist drehzahlabhängig
2) Bei maximaler Drehzahl
3) Bei symmetrischer und nicht exzentrischer Anordnung
4) Abhängig von der Baugröße des Motors. Geeignete Motoren → 17

Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch

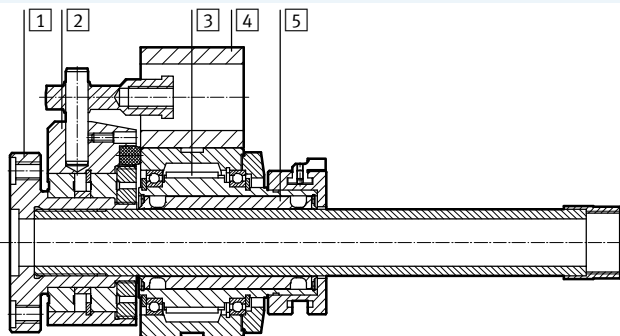
Datenblatt

Betriebs- und Umweltbedingungen			
Baugröße	20	25	32
Umgebungstemperatur [°C]	-10 ... +60		
Schalldruckpegel L_{pAeq} mit Abdeckung [dB (A)]	57	56	53
Schalldruckpegel L_{pAeq} ohne Abdeckung [dB (A)]	54	51	51

Gewichte [g]						
Baugröße	20		25		32	
Hub [mm]	100	200	100	200	100	200
Produktgewicht						
gesamt	1716	1851	3347	3620	6112	6388
Bewegte Masse für Linearbewegung						
Führungsstange	501	681	1251	1651	1332	1732
Anschlagmutter	25	25	53	53	53	53
Stoßdämpferhalter	64	64	99	99	99	99
Stoßdämpfer	42	42	66	66	66	66
Gelenkkopf	73	73	73	73	108	108
Bewegte Masse Normzylinder DNC	252	342	252	342	467	627

Werkstoffe

Funktionsschnitt



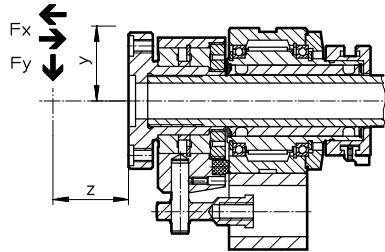
Dreh-Hub-Modul		
1	Flansch	Aluminium, eloxiert
2	Aufnahme	Alu-Knetlegierung, eloxiert
3	Zahnriemen	Polychloroprene mit Glasfaser
4	Halter	Aluminium, eloxiert
5	Abtriebswelle	Stahl
-	Antriebswelle	hochlegierter Stahl, rostfrei
-	Werkstoff-Hinweis	RoHS konform
		LABS-haltige Stoffe enthalten

Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch

Datenblatt

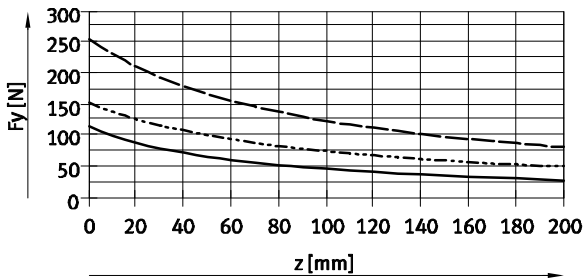
Maximale Radial- und Axialkraft F_y/F_z an der Abtriebswelle in Abhängigkeit des Abstandes x/z

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

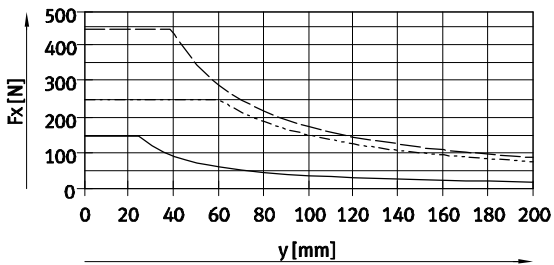


$$\frac{|F_x|}{F_{x_{max}}} + \frac{|F_y|}{F_{y_{max}}} + \frac{|F_z|}{F_{z_{max}}} \leq 1$$

Max. Radialkraft F_y , dynamisch



Max. Axialkraft F_x , dynamisch, drückend und ziehend



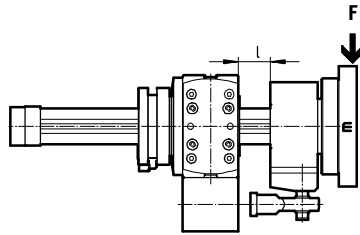
- EHMB-20
- - - EHMB-25
- · - EHMB-32

Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch

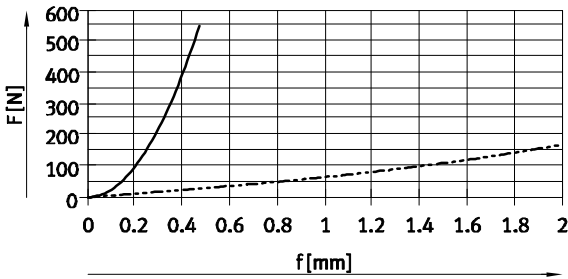
Datenblatt

Durchbiegung f in Abhängigkeit der Querkraft F und des Hubes l

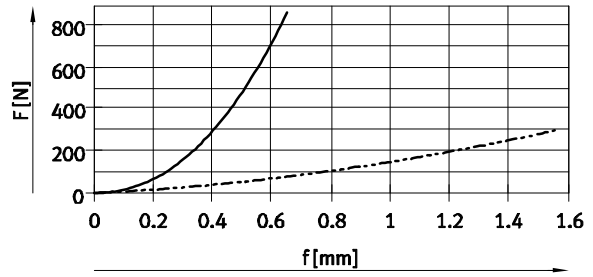
Die folgenden Diagramme zeigen die Durchbiegung f des Dreh-Hub-Moduls unter radialen Kräften und bei zwei Hüben.



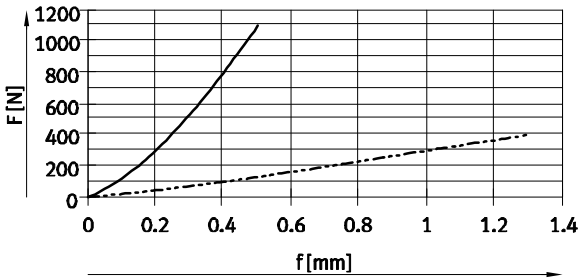
EHMB-20



EHMB-25



EHMB-32



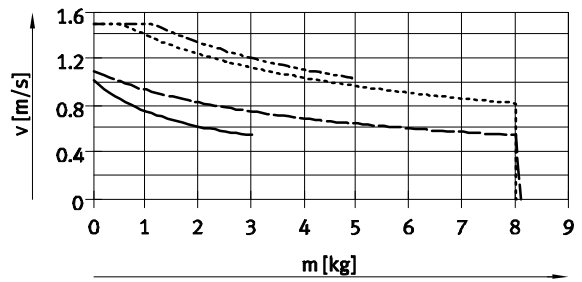
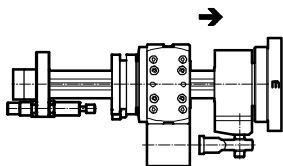
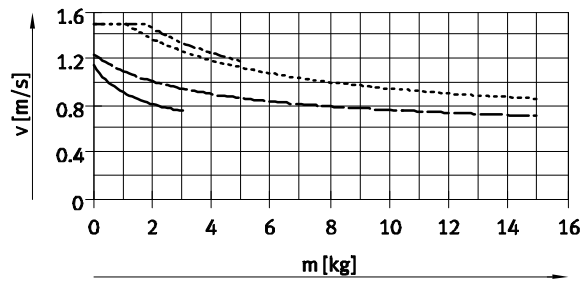
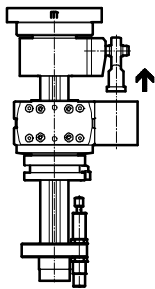
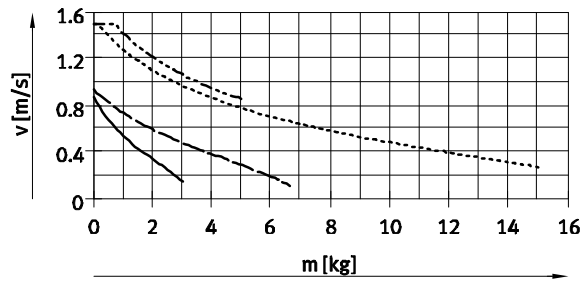
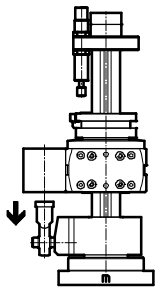
— $l = 10$ mm
 - - - $l = 200$ mm

Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch

Datenblatt

Max. Geschwindigkeit v in Abhängigkeit der Nutzlast m , in Verbindung mit dem pneumatischen Normzylinder DNC

Einbaulage:



- EHMB-20
- - - EHMB-25
- · - EHMB-32, mit einem Stoßdämpfer DYSW
- · · EHMB-32, mit zwei Stoßdämpfern DYSW

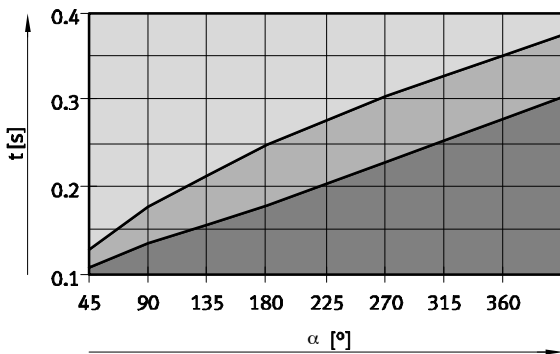
Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch

Datenblatt

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

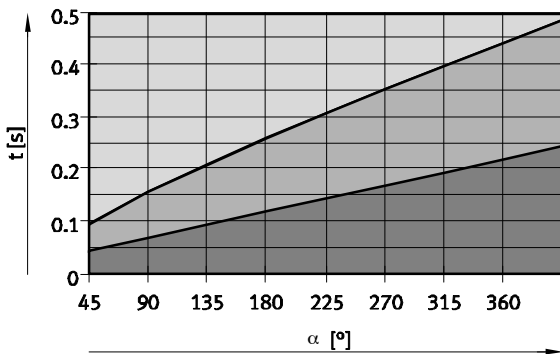
Baugröße 20

mit Servomotor EMMS-AS



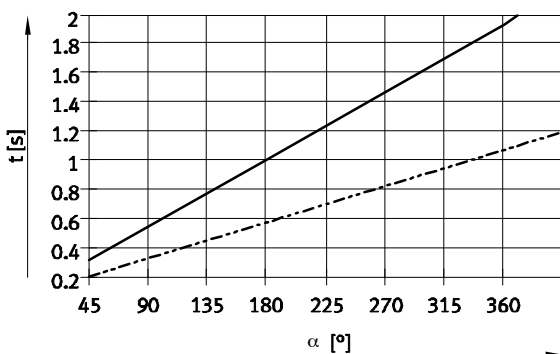
- Zulässiger Bereich
- Die Realisierbarkeit ist abhängig von Motorgröße und Massenträgheit der Last
- Nicht realisierbarer Bereich

mit Schrittmotor EMMS-ST



- Zulässiger Bereich
- Die Realisierbarkeit ist abhängig von Motorgröße und Massenträgheit der Last
- Nicht realisierbarer Bereich

mit Motoreinheit MTR-DCI



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

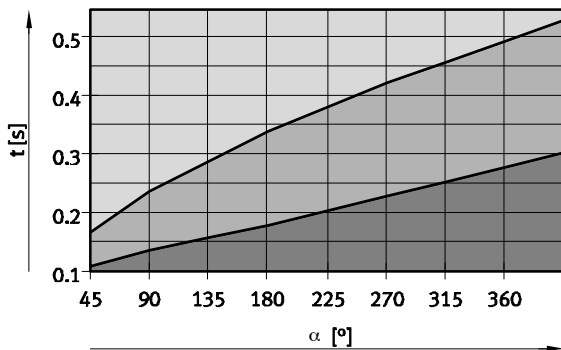
Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch

Datenblatt

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

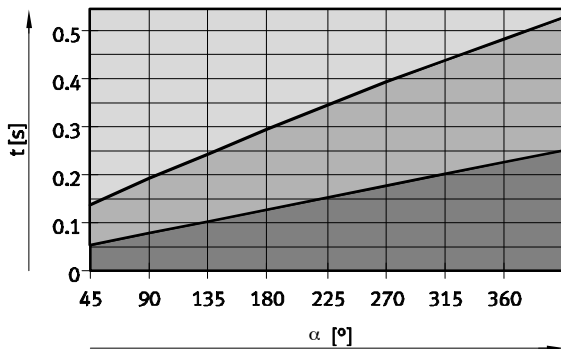
Baugröße 25

mit Servomotor EMMS-AS



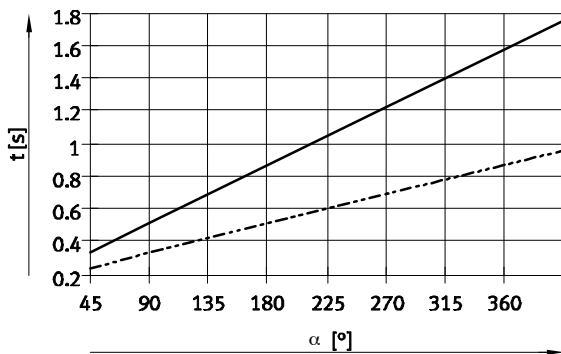
- Zulässiger Bereich
- Die Realisierbarkeit ist abhängig von Motorgröße und Massenträgheit der Last
- Nicht realisierbarer Bereich

mit Schrittmotor EMMS-ST



- Zulässiger Bereich
- Die Realisierbarkeit ist abhängig von Motorgröße und Massenträgheit der Last
- Nicht realisierbarer Bereich

mit Motoreinheit MTR-DCI



- Grenzbereich für MTR-DCI-42-G14 bei 0 ... 1200 kgcm²
- Grenzbereich für MTR-DCI-42-G7 bei 0 ... 300 kgcm²

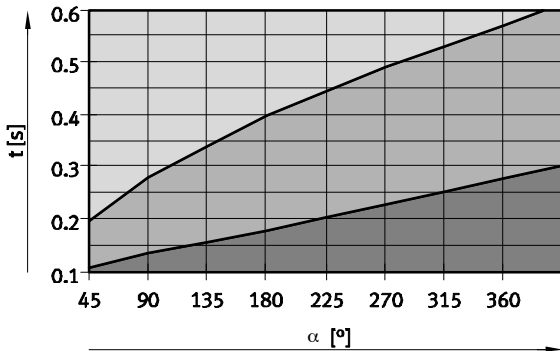
Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch

Datenblatt

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

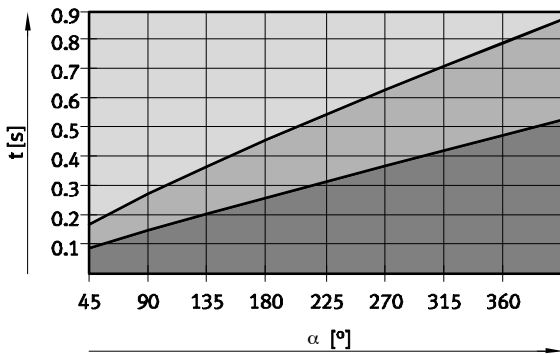
Baugröße 32

mit Servomotor EMMS-AS



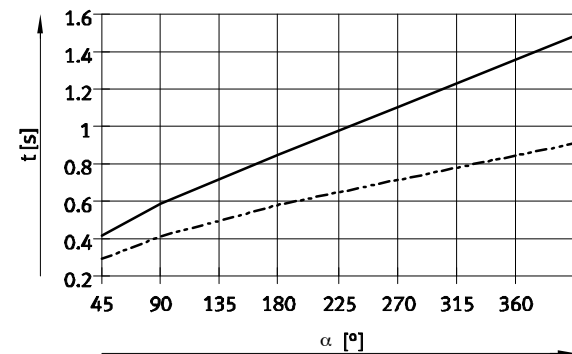
- Zulässiger Bereich
- Die Realisierbarkeit ist abhängig von Motorgröße und Massenträgheit der Last
- Nicht realisierbarer Bereich

mit Schrittmotor EMMS-ST



- Zulässiger Bereich
- Die Realisierbarkeit ist abhängig von Motorgröße und Massenträgheit der Last
- Nicht realisierbarer Bereich

mit Motoreinheit MTR-DCI



- Grenzbereich für MTR-DCI-52-G14 bei 0 ... 3700 kgcm²
- Grenzbereich für MTR-DCI-52-G7 bei 0 ... 1000 kgcm²

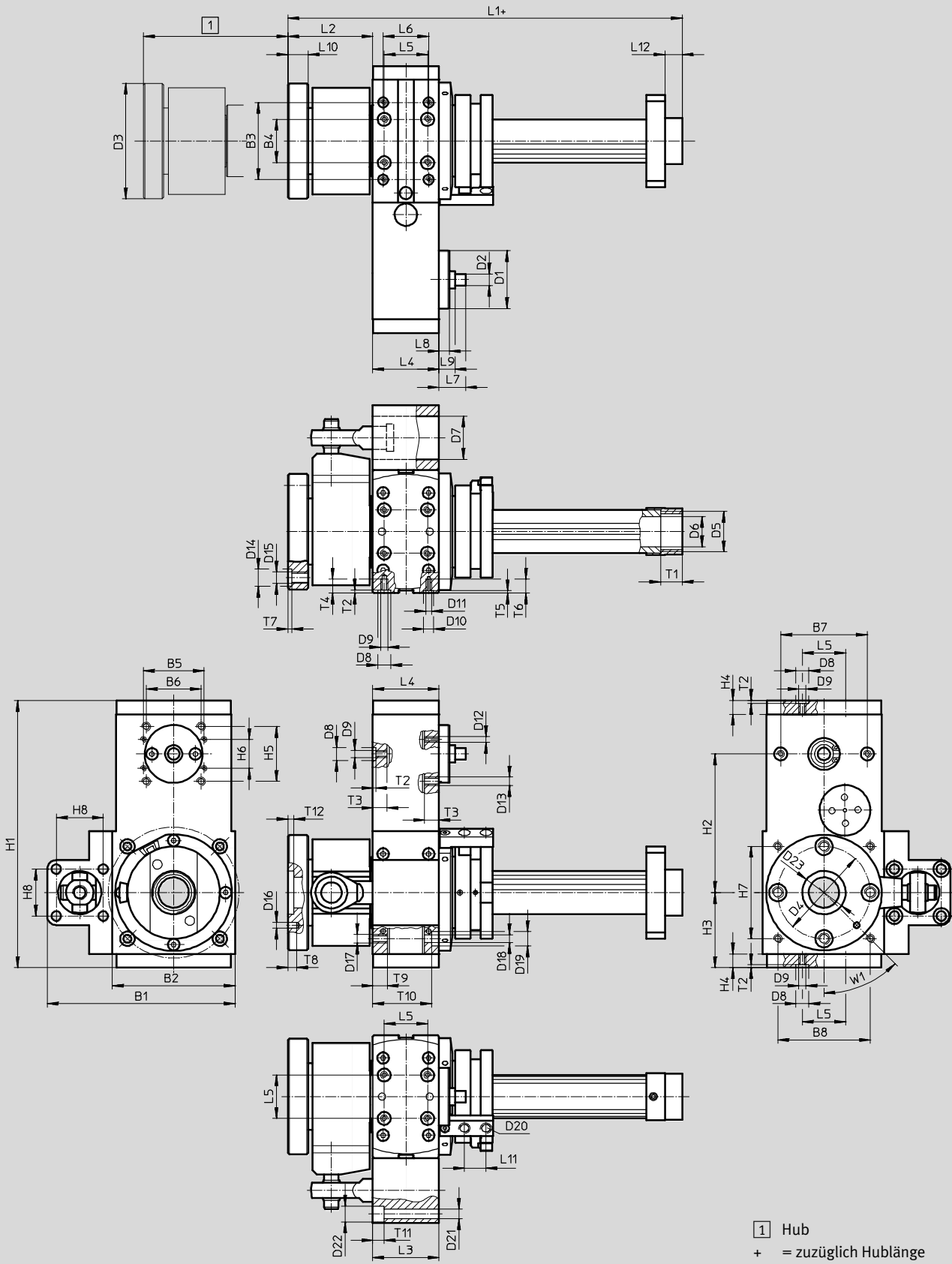
Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch

Datenblatt



Abmessungen

Download CAD-Daten → www.festo.com



Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch

Datenblatt

Baugröße	B1	B2	B3 ¹⁾	B4 ¹⁾	B5	B6	B7 ¹⁾	B8	D1 ∅ g7	D2 ∅ h6	D3 ∅	D4 ∅ ±0,05
	±0,5	±0,2			±0,15	±0,15		±0,15				
20	110	65	54	34	32	32,5	30	52	32	6	58	45
25	130	85	53,5	30	42	38	60	64	40	8	80	64
32	169,5	115	70	40	62	56,5	80	88	60	12	80	64

Baugröße	D5	D6 ∅	D7 ∅ H8	D8 ∅ H7	D9	D10 ∅ H7	D11	D12	D13	D14 ∅ H7	D15	D16 ∅ H7
20	Pg16	14	30	9	M5	7	M4	M3	M6	9	M6	4
25	Pg21	21	30	9	M5	7	M4	M4	M6	12	M8	4
32	Pg21	21	35	9	M5	-	M5	M5	M8	12	M8	4

Baugröße	D17	D18 ∅	D19 ∅	D20	D21 ∅	D22 ∅	D23 ∅	H1 ±0,5	H2 ±0,05	H3	H4	H5 ±0,15
20	M5	-	-	M8x1	6,6	11	19 ^{H8}	149	72	45	9,5	32,5
25	M6	5,5	10	M8x1	6,6	11	30 ^{H7}	185	96	52	9,5	38
32	M6	6,2	10	M8x1	6,6	11	30 ^{H7}	229,5	108	70,5	13	56,5

Baugröße	H6 ±0,15	H7 ±0,15	H8	L1	L2 min.	L3 ±0,1	L4 ±0,1	L5 ¹⁾	L6 ¹⁾	L7	L8	L9	L10	L11 ±0,1
20	19	44	32,5	147,5	40,5	52	40	30	30	15,8	5	7,8	9	15
25	20	64	32,5	173	58,6	46	46	30	31,5	18,35	7	-	14	15
32	31	88	38	183	61,4	60	60	40	47	23,3	6	-	14	15

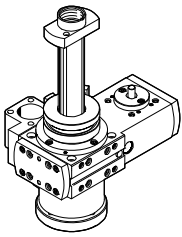
Baugröße	L12	T1	T2 +0,1	T3	T4	T5 +0,2	T6	T7 +0,1	T8	T9	T10 ±0,2	T11	T12 ±0,5	W1
20	12	14	2,1	10	9	1,6	9,5	2,1	6	8,5	-	11	3	45°
25	12	15	2,1	10	9,6	1,6	9,5	2,7	6	10	40,8	8	4	45°
32	12	15	2,1	10	9	-	9,5	2,7	6	10	54,3	15	4	45°

1) Toleranz für Zentrierbohrung ±0,02mm
Toleranz für Gewinde ±0,1mm

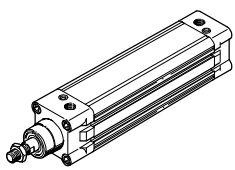
Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch

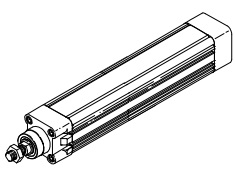
Datenblatt

FESTO

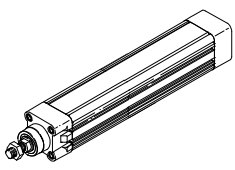
Bestellangaben				
	Baugröße	Hub [mm]	Teile-Nr. Typ	
				20
		200	1107097	EHMB-20-200
	25	100	1095933	EHMB-25-100
		200	1095934	EHMB-25-200
	32	100	1098558	EHMB-32-100
		200	1098559	EHMB-32-200

Zylinderanbindung für Linearbewegung

Bestellangaben				
	in Verbindung mit pneumatischem Normzylinder DNC		Datenblätter → Internet: dnc	
	für Dreh-Hub-Modul	Normzylinder DNC		
		Teile-Nr.	Typ	
	EHMB-20-100	163309	DNC-32-100-PPV-A	
	EHMB-20-200	163312	DNC-32-200-PPV-A	
	EHMB-25-100	163309	DNC-32-100-PPV-A	
	EHMB-25-200	163312	DNC-32-200-PPV-A	
	EHMB-32-100	163341	DNC-40-100-PPV-A	
	EHMB-32-200	163344	DNC-40-200-PPV-A	

in Verbindung mit Elektrozyylinder DNCE				
	in Verbindung mit Elektrozyylinder DNCE		Datenblätter → Internet: dnce	
	für Dreh-Hub-Modul	Elektrozyylinder DNCE		
		Teile-Nr.	Typ	
	EHMB-20-100	543115	DNCE-32-100-BS-”3”P-Q¹⁾	
	EHMB-20-200	543116	DNCE-32-200-BS-”3”P-Q¹⁾	
	EHMB-25-100	543115	DNCE-32-100-BS-”3”P-Q¹⁾	
	EHMB-25-200	543116	DNCE-32-200-BS-”3”P-Q¹⁾	
	EHMB-32-100	543127	DNCE-40-100-BS-”5”P-Q²⁾	
	EHMB-32-200	543128	DNCE-40-200-BS-”5”P-Q²⁾	

- 1) Kugelgewindetrieb mit Spindelsteigung 3 mm, mit reduzierter Dynamik
 2) Kugelgewindetrieb mit Spindelsteigung 5 mm, mit reduzierter Dynamik

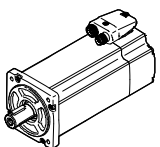
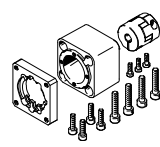
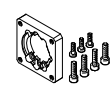

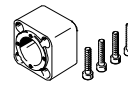
in Verbindung mit Elektrozyylinder DNCE				
	in Verbindung mit Elektrozyylinder DNCE		Datenblätter → Internet: dnce	
	für Dreh-Hub-Modul	Elektrozyylinder DNCE		
		Teile-Nr.	Typ	
	EHMB-20-100	543119	DNCE-32-100-BS-”10”P-Q³⁾	
	EHMB-20-200	543120	DNCE-32-200-BS-”10”P-Q³⁾	
	EHMB-25-100	543119	DNCE-32-100-BS-”10”P-Q³⁾	
	EHMB-25-200	543120	DNCE-32-200-BS-”10”P-Q³⁾	
	EHMB-32-100	543131	DNCE-40-100-BS-”12,7”P-Q⁴⁾	
	EHMB-32-200	543132	DNCE-40-200-BS-”12,7”P-Q⁴⁾	

- 3) Kugelgewindetrieb mit Spindelsteigung 10 mm
 4) Kugelgewindetrieb mit Spindelsteigung 12,7 mm


Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch

Zubehör

Motoranbindung für Drehbewegung

Zulässige Achs/Motor-Kombinationen mit Axialbausatz – Ohne Getriebe					Datenblätter → Internet: eamm-a
Motor ¹⁾	Axialbausatz	Axialbausatz besteht aus:			
		Motorflansch	Kupplung	Kupplungsgehäuse	
					
Typ	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ	
EHMB-20					
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 Integrierter Antrieb					
EMCA-EC-67-...	1454239 EAMM-A-D32-67A	1476305 EAMF-A-44A/B/C-67A-S1	551003 EAMC-30-32-6-9	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	
EHMB-25					
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 Integrierter Antrieb					
EMCA-EC-67-...	1454243 EAMM-A-D40-67A	1476305 EAMF-A-44A/B/C-67A-S1	543423 EAMC-30-32-8-9	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	

1) Das Eingangs-Drehmoment darf das max. zul. übertragbare Drehmoment des Axialbausatzes nicht überschreiten.

 Hinweis

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

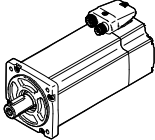
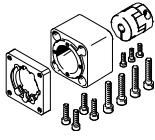


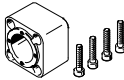
Zur Dimensionierung steht folgendes Tool zur Verfügung: Auslegungssoftware PositioningDrives → www.festo.com

Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch


Zubehör

FESTO

Motoranbindung für Drehbewegung

Zulässige Achs-/Motor-Kombinationen mit Axialbausatz– Ohne Getriebe					Datenblätter → Internet: eamm-a
Motor ¹⁾	Axialbausatz	Axialbausatz besteht aus:			
		Motorflansch	Kupplung	Kupplungsgehäuse	
					
Typ	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ	
EHMB-32					
mit Servomotor					
EMMS-AS-70-...	543161 EAMM-A-D60-70A	529945 EAMF-A-64A/B-70A	543424 EAMC-42-50-11-12	552160 EAMK-A-D60-64B	
EMME-AS-80-...	1977073 EAMM-A-D60-80P	1977113 EAMF-A-64A/C-80P	551005 EAMC-42-50-12-19	551007 EAMK-A-D60-64C	
EMME-AS-100-...	550983 EAMM-A-D60-100A	529947 EAMF-A-64A/C/D-100A	551005 EAMC-42-50-12-19	551007 EAMK-A-D60-64C	
EMMS-AS-100-...	550983 EAMM-A-D60-100A	529947 EAMF-A-64A/C/D-100A	551005 EAMC-42-50-12-19	551007 EAMK-A-D60-64C	
mit Schrittmotor					
EMMS-ST-87-...	543162 EAMM-A-D60-87A	533140 EAMF-A-64A/B-87A	543424 EAMC-42-50-11-12	552160 EAMK-A-D60-64B	
mit Motoreinheit					
MTR-DCI-52S-...-G7	543163 EAMM-A-D60-52B	–	533709 EAMC-42-50-12-12	552161 EAMK-A-D60-52B	
MTR-DCI-52S-...-G14	543164 EAMM-A-D60-52C	–	533709 EAMC-42-50-12-12	552162 EAMK-A-D60-52C	

1) Das Eingangs-Drehmoment darf das max. zul. übertragbare Drehmoment des Axialbausatzes nicht überschreiten.

-  Hinweis

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

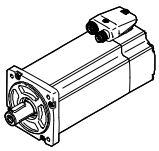
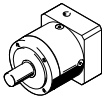
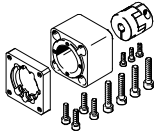
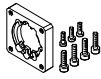

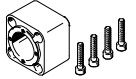
Zur Dimensionierung steht folgendes Tool zur Verfügung: Auslegungssoftware PositioningDrives
→ www.festo.com

Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch

Zubehör

FESTO

Motoranbindung für Drehbewegung

Zulässige Achs/Motor-Kombinationen mit Axialbausatz – Mit Getriebe						Datenblätter → Internet: eamm-a
Motor ¹⁾	Getriebe	Axialbausatz	Axialbausatz besteht aus:			
			Motorflansch	Kupplung	Kupplungsgehäuse	
						
Typ	Typ	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ	
EHMB-20						
mit Integrierter Antrieb						
EMCA-EC-67-...	EMGC-40-...	1454238 EAMM-A-D32-40G	1460095 EAMF-A-44C-40G-S	562681 EAMC-30-32-6-10	551006 EAMK-A-D32-44A/C	
	EMGC-60-...	2946760 EAMM-A-D32-60H	1460105 EAMF-A-44C-60G/H-S1	1233256 EAMC-30-32-6-14	551006 EAMK-A-D32-44A/C	
EHMB-25						
mit Servomotor						
EMME-AS-40-...	EMGA-40-P-G...-EAS-40	560282 EAMM-A-D40-40G	550986 EAMF-A-44A/B-40G	558029 EAMC-30-32-8-10	552157 EAMK-A-D40-44A/C	
EMMS-AS-40-...	EMGA-40-P-G...-SAS-40	560282 EAMM-A-D40-40G	550986 EAMF-A-44A/B-40G	558029 EAMC-30-32-8-10	552157 EAMK-A-D40-44A/C	
mit Schrittmotor						
EMMS-ST-42-...	EMGA-40-P-G...-SST-42	560282 EAMM-A-D40-40G	550986 EAMF-A-44A/B-40G	558029 EAMC-30-32-8-10	552157 EAMK-A-D40-44A/C	
mit Integrierter Antrieb						
EMCA-EC-67-...	EMGC-40-...	560282 ²⁾ EAMM-A-D40-40G	550986 EAMF-A-44A/B-40G	558029 EAMC-30-32-8-10	552157 EAMK-A-D40-44A/C	
		2256398 EAMM-A-D40-40G-G2	1460095 EAMF-A-44C-40G-S	558029 EAMC-30-32-8-10	552157 EAMK-A-D40-44A/C	
	EMGC-60-...	1454242 EAMM-A-D40-60H	1460105 EAMF-A-44C-60G/H-S1	562682 EAMC-30-32-8-14	552157 EAMK-A-D40-44A/C	
EHMB-32						
mit Servomotor						
EMMS-AS-55-...	EMGA-60-P-G...-SAS-55	560283 EAMM-A-D60-60G	550987 EAMF-A-64A/B-60G/H	543424 EAMC-42-50-11-12	552160 EAMK-A-D60-64B	
EMMS-AS-70-...	EMGA-60-P-G...-SAS-70	560283 EAMM-A-D60-60G	550987 EAMF-A-64A/B-60G/H	543424 EAMC-42-50-11-12	552160 EAMK-A-D60-64B	
mit Schrittmotor						
EMMS-ST-57-...	EMGA-60-P-G...-SST-57	560283 EAMM-A-D60-60G	550987 EAMF-A-64A/B-60G	543424 EAMC-42-50-11-12	552160 EAMK-A-D60-64B	
mit Integrierter Antrieb						
EMCA-EC-67-...	EMGC-60-...	1454245 EAMM-A-D60-60H	2256289 EAMF-A-64B-60G/H-S1	1455671 EAMC-42-50-12-14	552160 EAMK-A-D60-64B	

1) Das Eingangs-Drehmoment darf das max. zul. übertragbare Drehmoment des Axialbausatzes nicht überschreiten.

2) Auslauftyp

Hinweis

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

Zur Dimensionierung steht folgendes Tool zur Verfügung: Auslegungssoftware PositioningDrives → www.festo.com

Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch

Zubehör



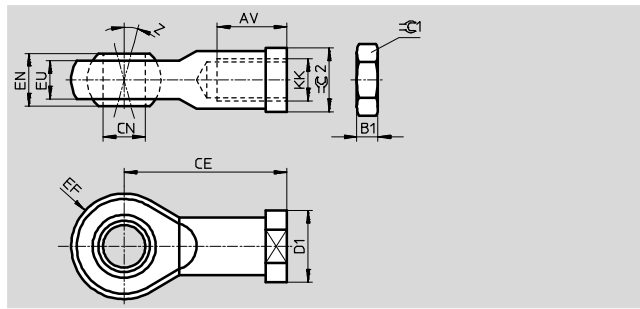
Gelenkkopf SGS

Lieferumfang:

1 Gelenkkopf, 1 Sechskantmutter DIN 439

Werkstoff:

Stahl, verzinkt



Abmessungen und Bestellangaben								
für Baugröße	AV	B1	CE	CN Ø H7	D1 Ø	EF ±0,5	EN	EU
20, 25	20 ⁻²	5	43	10	19	14	14	10,5
32	22 ⁻²	6	50	12	22	16	16	12


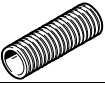


für Baugröße	EU	KK	Z	∅C1	∅C2	Teile-Nr.	Typ
20, 25	10,5	M10x1,25	13	17	17	9261	SGS-M10x1,25
32	12	M12x1,25	13	19	19	9262	SGS-M12x1,25

Bestellangaben						
	für Baugröße	Kurzbeschreibung	Gewicht [g]	Teile-Nr.	Typ	PE ¹⁾
Abdeckung EASC						
	20	zum Schutz der Nutwellenführung	303	1099901	EASC-H1-20-100	1
			388	1099902	EASC-H1-20-200	
	25		385	1096387	EASC-H1-25-100	
			482	1096388	EASC-H1-25-200	
	32		383	1107235	EASC-H1-32-100	
481	1107236	EASC-H1-32-200				
Stoßdämpferhalter EAYH						
	20	zur Befestigung der Stoßdämpfer	68	1153896	EAYH-H1-20	1
	25, 32		106	1153905	EAYH-H1-25	
Stoßdämpfer DYSW						
	20	progressive Stoßdämpfer	42	548073	DYSW-8-14-Y1F	1
	25, 32		67	548074	DYSW-10-17-Y1F	
Adapterplattenbausatz EHAM						
	20	für den Anbau an die Achsen EGC und DGC	288	1132369	EHAM-H1-20-L2-80	1
	25		292	1132402	EHAM-H1-25-L2-80	
	32		668	1132529	EHAM-H1-32-L2-120	

1) Packungseinheit in Stück


Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch


Zubehör


Bestellangaben						
	für Baugröße	Kurzbeschreibung	Gewicht [g]	Teile-Nr.	Typ	PE ¹⁾
Schutzschlauch-Verschraubung EASA						
	20	zur Befestigung des Schutzschlauches	8	1157774	EASA-H1-20-PG16	1
	25, 32		12	1096549	EASA-H1-25-PG21	
Schutzschlauch MKR						
	20	zum Schutz von Leitungen und Schläuchen	–	177566	MKR-16,5-PG-16	–
	25, 32		–	177567	MKR-23-PG-21	
Nocke EAPS						
	20	zur Abfrage von Positionen (2 Nocken im Lieferumfang enthalten)	11	1234887	EAPS-H1-20-CK	2
	25, 32		11	1234888	EAPS-H1-25-CK	
Zentrierhülse ZBH						
	– ²⁾	zur Zentrierung von Lasten und Anbauteilen	1	186717	ZBH-7	10
			1	150927	ZBH-9	
			1	189653	ZBH-12	

1) Packungseinheit in Stück

2) → Maßzeichnung 14

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

 Hinweis
Der Halter für den Näherungsschalter SIEN ist im Lieferumfang des Dreh-Hub-Moduls enthalten.

Bestellangaben – Verbindungsleitungen				Datenblätter → Internet: nebu	
	Elektrischer Anschluss links	Elektrischer Anschluss rechts	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Typ
	Dose gerade, M8x1, 3-polig	Kabel, offenes Ende,	2,5	541333	NEBU-M8G3-K-2.5-LE3
		3-adrig	5	541334	NEBU-M8G3-K-5-LE3


Dreh-Hub-Module EHMB, elektrisch

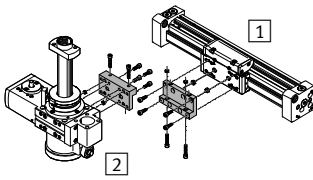
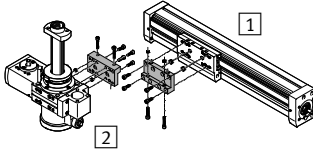
Zubehör



Adapterbausatz EHAM

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 → www.festo.com	
Kombination	[1] Antrieb	[2] Antrieb	Adapterbausatz		
	Baugröße	Baugröße	KBK ¹⁾	Teile-Nr.	Typ
DGC/EHMB	DGC	EHMB	EHAM		
	25	20	2	1132369	EHAM-H1-20-L2-80
	25	25		1132402	EHAM-H1-25-L2-80
	40	32		1132529	EHAM-H1-32-L2-120
EGC/EHMB	EGC	EHMB	EHAM		
	80	20	2	1132369	EHAM-H1-20-L2-80
	80	25		1132402	EHAM-H1-25-L2-80
	120	32		1132529	EHAM-H1-32-L2-120

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.