

**Mini carro EGSC-BS**

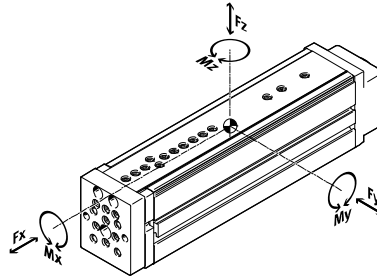


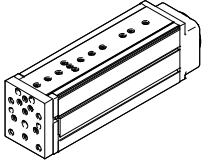
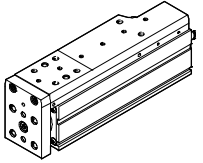
# Actuadores electromecánicos

Ayuda para la selección

## Sumario de los mini carros eléctricos

- Velocidades de hasta 1,3 m/s
- Aceleraciones de hasta 15 m/s<sup>2</sup>
- Precisión de repetición de hasta 0,015 mm
- Carrera de hasta 300 mm
- Diversas posibilidades de conectar el motor



Mini carro						
Código del producto	$F_x$ [N]	$v$ [m/s]	$M_x$ [Nm]	$M_y$ [Nm]	$M_z$ [Nm]	Características
EGSL						
	75	0,5	6,2	6,0	6,0	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Para las mayores exigencias de precisión y capacidad</li> <li>• Múltiples posibilidades de adaptación a actuadores lineales, pinzas y actuadores giratorios</li> </ul>
	150	1,0	18,6	16,3	16,3	
	300	1,0	33,1	33,3	33,3	
	450	1,3	67,4	47,1	47,1	
EGSC						
	20	0,4	2,5	2,1	2,1	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Producto integrable del sistema modular de ejes múltiples ELGC/EGSC</li> <li>• Guía y husillo de bolas precisos</li> <li>• Dimensiones compactas</li> </ul>
	60	0,5	4,6	3,2	3,2	
	120	0,6	8,1	7	7	
	250	0,6	39,5	43,1	43,1	

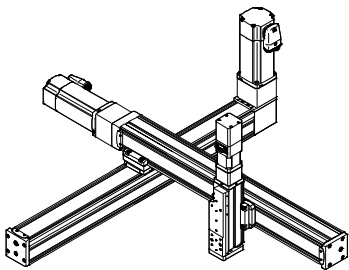
# Mini carro EGSC-BS

Características

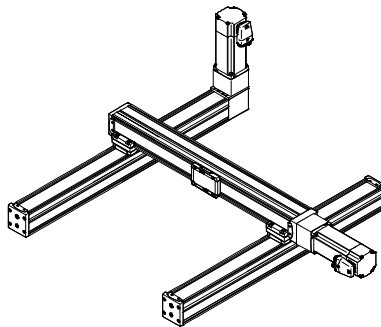
## Información resumida

- Los ejes accionados por correa dentada, los ejes accionados por husillo EGSC y los mini carros EGSC forman un conjunto modular escalable para la automatización compacta
- La arquitectura de plataforma conjunta forma un programa continuo con interfaces adaptadas. Es posible crear múltiples sistemas sin placas adaptadoras
- Los potentes actuadores y guías proporcionan una larga vida útil, capacidad y fiabilidad
- La gama de accesorios universal reduce la necesidad de almacenamiento y el esfuerzo en construcción

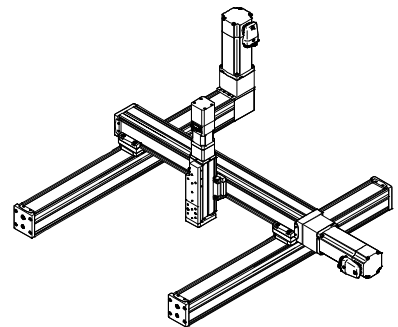
### Sistema de voladizo



### Pórtico horizontal de dos ejes



### Pórtico de tres ejes



## Sistema completo compuesto de motor, controlador de motor y conjunto de montaje del motor

### Motor




- 1 Servomotor EMME-AS, EMMS-AS
- 2 Motor paso a paso EMMS-ST

### Controlador del motor



- 1 Controlador de servomotor CMMP-AS
- 2 Controlador de motor paso a paso CMMO-ST

 **Importante**  
Se ofrecen soluciones completas adaptadas especialmente para el mini carro EGSC y los motores.

### Conjunto de montaje para el motor Conjunto para montaje axial



### Conjunto paralelo



Se ofrecen conjuntos completos tanto para el montaje en paralelo como para el montaje axial del motor.

# Mini carro EGSC-BS

Características

## Matriz de combinaciones entre eje ELGC-TB, ELGC-BS, mini carro EGSC-BS y eje de guía ELFC

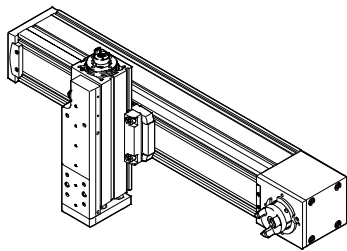
Con fijación para perfil EAHF-L2-...-P-D...

- Para montaje del eje sin placa adaptadora
- Posibilidad de montaje: eje básico con el eje adicional siguiente más pequeño

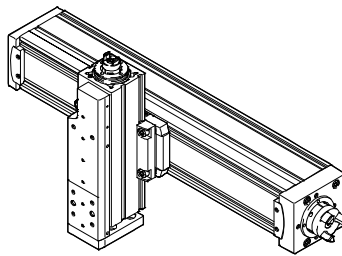
	Tamaño	Eje adicional ELGC-BS/-TB; ELFC; EGSC-BS			
		25	32	45	60
Eje básico	32	■	–	–	–
ELGC-BS/-TB; ELFC	45	–	■	–	–
	60	–	–	■	–
	80	–	–	–	■

### Ejemplos de aplicaciones

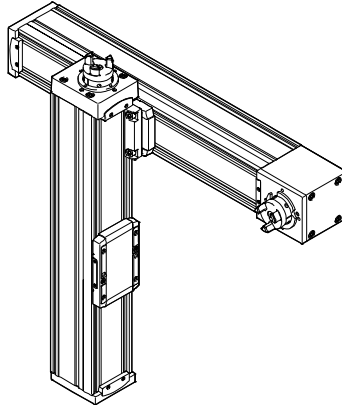
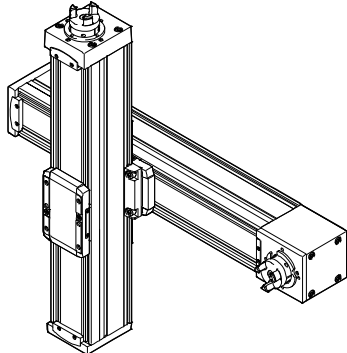
Eje accionado por correa dentada ELGC-TB - mini carro EGSC-BS



Eje accionado por husillo ELGC-BS - mini carro EGSC-BS



Eje accionado por correa dentada ELGC-TB - eje accionado por husillo ELGC-BS



## Mini carro EGSC-BS

Características

### Matriz de combinaciones entre eje ELGC-TB, ELGC-BS, mini carro EGSC-BS y eje de guía ELFC

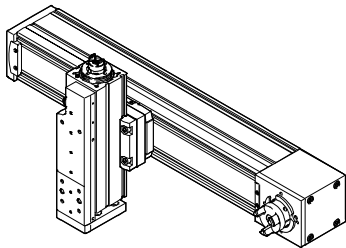
Con kit adaptador EHAA-D-L2

- Para montaje del eje con placa adaptadora
- Posibilidad de montaje: eje básico con el eje adicional de igual tamaño o del tamaño siguiente inferior
- En el montaje del motor con conjuntos paralelos pueden darse perfiles de interferencia. En ese caso se necesita la placa adaptadora para compensar la altura (descarga de datos CAD → [www.festo.com](http://www.festo.com))

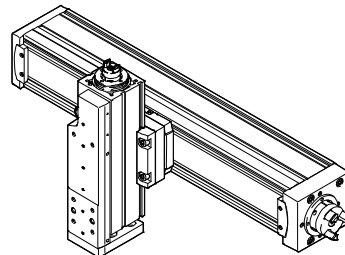
	Tamaño	Eje adicional ELGC-BS/-TB; ELFC; EGSC-BS				
		25	32	45	60	80
Eje básico	32		■	–	–	–
ELGC-BS/-TB; ELFC	45	–		■	–	–
	60	–	–		■	–
	80	–	–	–		■

### Ejemplos de aplicaciones

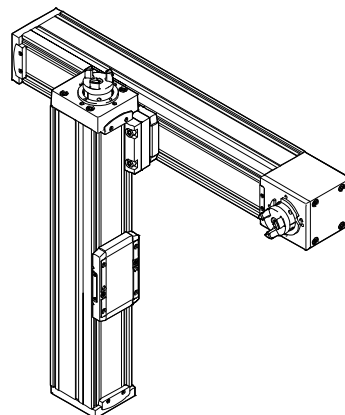
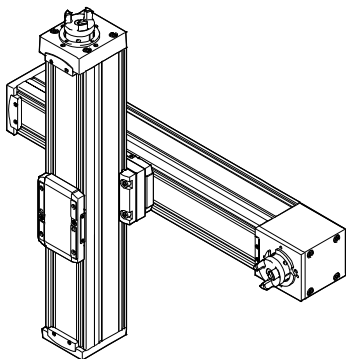
Eje accionado por correa dentada ELGC-TB - mini carro EGSC-BS



Eje accionado por husillo ELGC-BS - mini carro EGSC-BS



Eje accionado por correa dentada ELGC-TB - eje accionado por husillo ELGC-BS



# Mini carro EGSC-BS

Características

## Matriz de combinaciones entre eje ELGC-TB, ELGC-BS, mini carro EGSC-BS y eje de guía ELFC

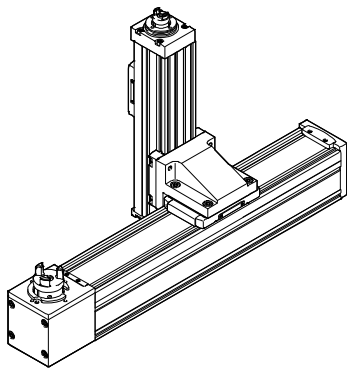
Con conjunto de sujeción angular EHAA-D-L2-...-AP

- Para montaje de ejes verticales (ejes adicionales) del tamaño siguiente inferior sobre eje básico con posición de montaje "carro arriba"

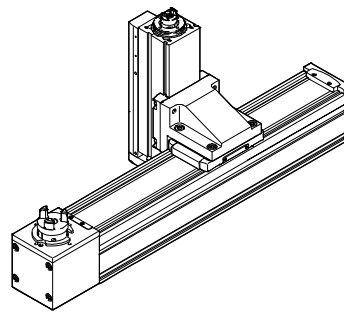
	Tamaño	Eje adicional ELGC-BS/-TB; ELFC; EGSC-BS			
		25	32	45	60
Eje básico	32	■	–	–	–
ELGC-BS/-TB; ELFC	45	–	■	–	–
	60	–	–	■	–
	80	–	–	–	■

### Ejemplos de aplicaciones

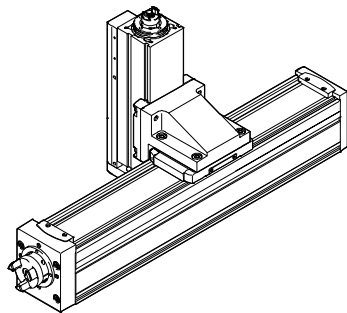
Eje accionado por correa dentada ELGC-TB - eje accionado por husillo ELGC-BS



Eje accionado por correa dentada ELGC-TB - mini carro EGSC-BS



Eje accionado por husillo ELGC-BS - mini carro EGSC-BS



# Mini carro EGSC-BS

Características

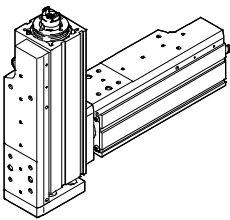
## Matriz de combinaciones entre mini carro EGSC-BS y mini carro EGSC-BS

Montaje directo

		Mini carro EGSC-BS			
		25	32	45	60
Mini carro EGSC-BS	25	■	-	-	-
	32	-	■	-	-
	45	-	-	■	-
	60	-	-	-	■

## Ejemplos de aplicaciones

Mini carro EGSC-BS - mini carro EGSC-BS



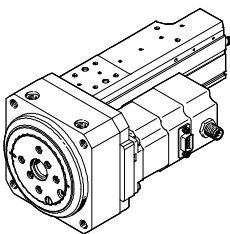
## Matriz de combinaciones entre mini carro EGSC-BS y actuador giratorio ERMO

Montaje directo

		Actuador giratorio ERMO			
		12	16	25	32
Mini carro EGSC-BS	32	■	-	-	-
	45	-	■	■	-
	60	-	-	■	■

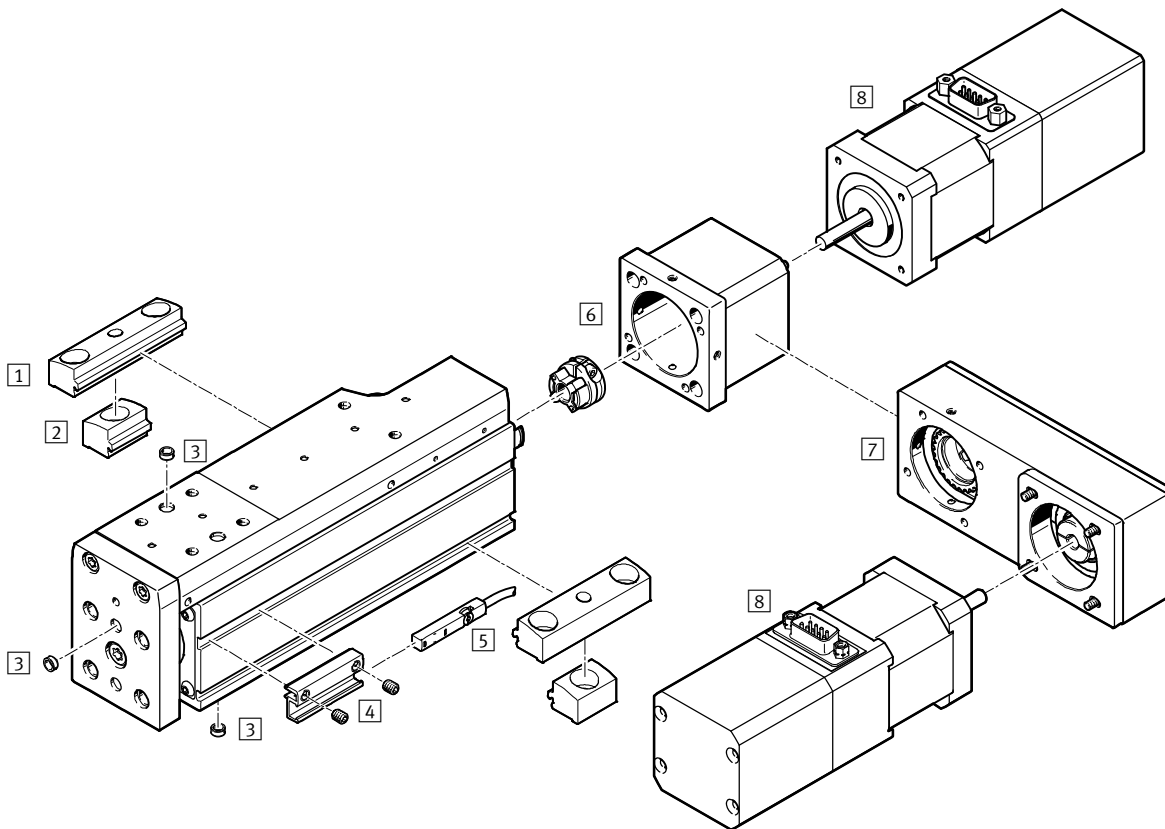
## Ejemplos de aplicaciones

Mini carro EGSC-BS - actuador giratorio ERMO



## Mini carro EGSC-BS

Cuadro general de periféricos



Accesorios			
Tipo/Denominación	Descripción	→ Página/Internet	
1 Fijación para perfil EAHF-L2-...-P	Para la fijación lateral del eje en el perfil. Gracias al agujero en el medio, la fijación para perfil puede fijarse sobre la superficie de montaje	22	
2 Fijación para perfil EAHF-L2-...-P-S	Para el montaje lateral del eje en el perfil	21	
3 Pasador/casquillo para centrar ZBS, ZHB	Para centrar cargas y elementos para el montaje	23	
4 Soporte para sensores EAPM-L2	Para montar los sensores de proximidad en el eje. Los sensores de proximidad solo pueden fijarse con el soporte para sensores	23	
5 Sensor de proximidad SMT-8M	Sensores de proximidad magnéticos, para ranura en T	23	
6 Conjunto axial EAMM-A	Para montaje axial del motor	19	
7 Conjunto paralelo EAMM-U	Para el montaje del motor en paralelo	20	
8 Motores EMME-AS, EMMS-ST	Motores especialmente adaptados al eje, con o sin freno	19	



# Mini carro EGSC-BS

Código del producto

EGSC – BS – KF – 45 – 100 – 10P

**Tipo**

EGSC | Mini carros

**Tipo de accionamiento**

BS | Accionamiento por husillo de bolas

**Guía**

KF | Guía de rodamiento de bolas

**Tamaño**

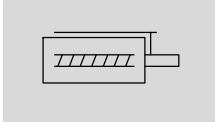
**Carrera [mm]**



**Paso de husillo [mm/giro]**

# Mini carro EGSC-BS

Hoja de datos

## Funcionamiento



-  Tamaño  
25 ... 60
-  Carrera  
25 ... 200 mm



Datos técnicos generales					
Tamaño		25	32	45	60
Forma constructiva		Mini carro eléctrico con husillo de bolas			
Guía		Guía de rodamiento de bolas			
Posición de montaje		Indistinta			
Carrera de trabajo	[mm]	25, 50, 75	25, 50, 75, 100	25, 50, 75, 100, 125, 150	50, 75, 100, 125, 150, 200
Fuerza de avance $F_x$ máxima	[N]	20	60	120	250
Par de accionamiento sin carga para velocidad de desplazamiento inferior	[Nm]	0,008	0,014	0,026	0,069
	[m/s]	0,05	0,05	0,05	0,05
Par de accionamiento sin carga para velocidad máx. de desplazamiento	[Nm]	0,029	0,042	0,1	0,306
	[m/s]	0,4	0,5	0,6	0,6
Fuerza radial máx. <sup>1)</sup>	[N]	30	75	180	230
Revoluciones máx.	[rpm]	4000	3750	3600	3000
Aceleración máxima	[m/s <sup>2</sup> ]	15			
Precisión de repetición	[mm]	±0,015			
Movimiento reversible	[mm]	≤ 0,15			

1) En el vástago de accionamiento

Condiciones de funcionamiento y medioambientales					
Tamaño		25	32	45	60
Temperatura ambiente <sup>1)</sup>	[°C]	0 ... +50			
Grado de protección		IP40			
Tiempo de utilización	[%]	100			
Intervalo entre servicios de mantenimiento		Lubricación por vida			

1) Tener en cuenta el margen de aplicación de los sensores de proximidad

Pesos [g]					
Tamaño		25	32	45	60
Peso básico con carrera de 0 mm		176	331	608	1555
Peso adicional por cada 10 mm de carrera		19	30	63	196
Masa móvil con carrera de 0 mm		83	149	212	675
Masa adicional por 10 mm de carrera		9	12	30	40

# Mini carro EGSC-BS

Hoja de datos

Husillo					
Tamaño		25	32	45	60
Diámetro	[mm]	6	8	10	12
Paso	[mm/rev]	6	8	10	12

Momento de inercia de la masa					
Tamaño		25	32	45	60
$J_0$	[kg cm <sup>2</sup> ]	0,0014	0,0062	0,0136	0,0839
$J_H$ por metro de carrera	[kg cm <sup>2</sup> /m]	0,0150	0,0493	0,1361	0,2708
$J_L$ por kg de carga útil	[kg cm <sup>2</sup> /kg]	0,0091	0,0162	0,0253	0,0365

El momento de inercia de la masa  $J_{act}$   $J_{act} = J_0 + J_H/1000$  mm x carrera de trabajo del mini carro se calcula de la siguiente manera:

### Referencia

La referencia se puede realizar de dos formas:

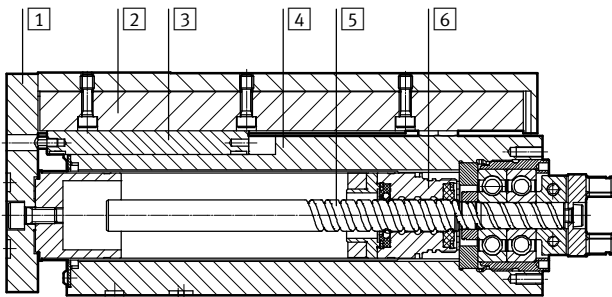
- Contra tope fijo
- A través del interruptor de referencia

Para ello, deben respetarse los siguientes valores:

Tamaño		25	32	45	60
Energía máx. de impacto	[J]	0,005x10 <sup>-3</sup>	0,009x10 <sup>-3</sup>	0,014x10 <sup>-3</sup>	0,044x10 <sup>-3</sup>
a velocidad máxima del recorrido de referencia	[m/s]	0,01			

### Materiales

Vista en sección



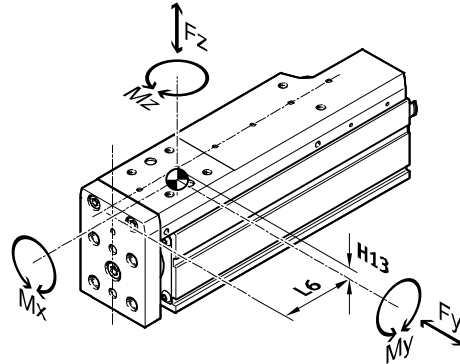
Eje		
1	Placa de yugo	Aleación forjada de aluminio anodizado
2	Carro	Aleación forjada de aluminio anodizado
3	Carril de guía	Acero
4	Cuerpo	Aleación forjada de aluminio anodizado
5	Husillo	Acero
6	Tuerca del husillo	Acero
Nota sobre los materiales		Conformidad con la directiva 2002/95/CE (RoHS)
		Contiene sustancias que afectan el proceso de pintura

# Mini carro EGSC-BS

Hoja de datos

## Valores característicos de las cargas dinámicas

Las fuerzas y los pares indicados se refieren al centro de la guía.  
No deberán superarse durante el funcionamiento dinámico.



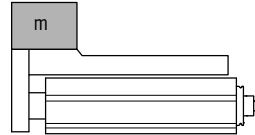
Distancia al centro de la guía					
Tamaño		25	32	45	60
Medida H13	[mm]	7,3	7,9	10,2	15,9
Medida L6 <sup>1)</sup>	[mm]	25,1	31,8	37,3	53,4

1) La medida se refiere a la posición retraída del carro. En posiciones avanzadas, la medida debe ampliarse de manera correspondiente.

### 1 Masa m en placa



### 2 Masa m en carro



## Fuerzas y momentos máximos admisibles para el dimensionamiento de la guía, para una vida útil de 5x 10<sup>6</sup> ciclos y carrera máx.

Tamaño		25	32	45	60
<b>1 Masa m en placa</b>					
F <sub>y,máx.</sub>	[N]	669	991	1314	4937
F <sub>z,máx.</sub>	[N]	669	991	1314	4937
M <sub>x,máx.</sub>	[Nm]	2,5	4,6	8,1	39,5
M <sub>y,máx.</sub>	[Nm]	0,6	0,8	2	6
M <sub>z,máx.</sub>	[Nm]	1,2	1,6	4	12
<b>2 Masa m en carro</b>					
F <sub>y,máx.</sub>	[N]	669	991	1314	4937
F <sub>z,máx.</sub>	[N]	669	991	1314	4937
M <sub>x,máx.</sub>	[Nm]	2,5	4,6	8,1	39,5
M <sub>y,máx.</sub>	[Nm]	2,1	3,2	7	43,1
M <sub>z,máx.</sub>	[Nm]	2,1	3,2	7	43,1

### Importante

Para una vida útil del sistema de guía de 5x 10<sup>6</sup> ciclos, el valor comparativo de la carga debe tomar un valor  $f_v < 1$ , basándose en las fuerzas y pares máximos admisibles para 5x 10<sup>6</sup> ciclos de vida útil.

Con esta fórmula se puede calcular un valor de referencia.

Para el cálculo exacto, está disponible la herramienta de dimensionamiento "PositioningDrives" en [www.festo.com](http://www.festo.com)

Si el eje está expuesto a varias fuerzas y pares, deberán respetarse las cargas máximas admisibles y deberá cumplirse la siguiente ecuación:

Cálculo del factor comparativo de la carga:

$$f_v = \frac{|F_{y,dyn}|}{F_{y,máx}} + \frac{|F_{z,dyn}|}{F_{z,máx}} + \frac{|M_{x,dyn}|}{M_{x,máx}} + \frac{|M_{y,dyn}|}{M_{y,máx}} + \frac{|M_{z,dyn}|}{M_{z,máx}}$$

## Mini carro EGSC-BS

Hoja de datos

### Cálculo de la vida útil

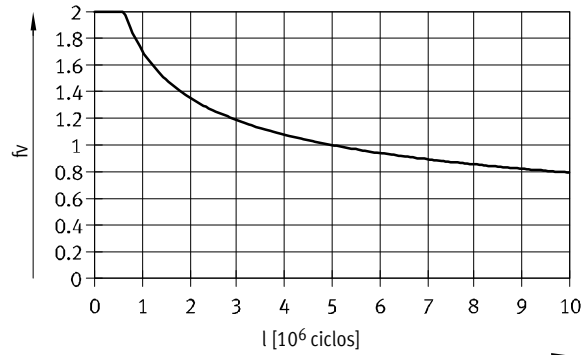
La vida útil de la guía depende de la carga. Para poder estimar aproximadamente la vida útil, en el siguiente diagrama se muestra el factor de carga  $f_v$  como característica en relación con la vida útil.

Esta representación solamente proporciona el valor teórico. Si el factor comparativo de la carga  $f_v$  es superior a 1, es imprescindible consultar a su técnico de Festo local.

### Factor comparativo de carga $f_v$ en función de la vida útil $l$

Ejemplo:

Un usuario quiere mover una masa de  $x$  kg. Mediante el cálculo con las fórmulas (→ página 12), se obtiene un valor del factor comparativo de carga  $f_v$  de 1,5. Según el diagrama, la guía tiene en ese caso una vida útil de aproximadamente  $1,5 \times 10^6$  ciclos. Reduciendo la aceleración, se reducen los valores  $M_y$  y  $M_z$ . Con un factor comparativo de carga  $f_v$  de 1, se obtiene una duración de  $5 \times 10^6$  ciclos.



### Comparativa de los valores característicos de las cargas para $5 \times 10^6$ con fuerzas y pares dinámicos de las guías de rodamientos de bolas

Los valores característicos de las cargas de las guías de rodamientos están normalizados según ISO y JIS mediante fuerzas y pares dinámicos y estáticos. Estas fuerzas y pares se basan en una esperanza de vida útil del sistema de guía de 100 km según ISO o de 50 km según JIS. Debido a que los valores característicos de las cargas dependen de la vida útil, las fuerzas y pares máximos admisibles para una vida útil de 5000 km no pueden compararse con las fuerzas y pares dinámicos de las guías de rodamientos según ISO/JIS.

Para facilitar la comparación de la capacidad de guiado de los mini carros EGSC con las guías de rodamientos, se incluye en la siguiente tabla las fuerzas y pares teóricos admisibles para una vida útil calculada de 100 km. Esto corresponde a las fuerzas y pares dinámicos según ISO. Estos valores para 100 km se han determinado solo mediante cálculo y sirven exclusivamente para comparar con las fuerzas y pares dinámicos según ISO. Someter al actuador a una carga con estos valores característicos debe descartarse, ya que podría causar daños en el eje.

### Fuerzas y pares máximos admisibles para una vida útil teórica de 100 km (solo se considera la guía)

Aplicación: Masa  $m$  en carro

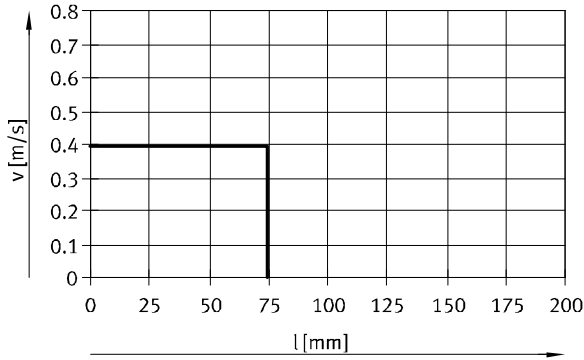
Tamaño		25	32	45	60
$F_{y\text{máx.}}$	[N]	1310	2135	3240	13400
$F_{z\text{máx.}}$	[N]	1310	2135	3240	13400
$M_{x\text{máx.}}$	[Nm]	5	10	20	107
$M_{y\text{máx.}}$	[Nm]	4	7	17	117
$M_{z\text{máx.}}$	[Nm]	4	7	17	117

# Mini carro EGSC-BS

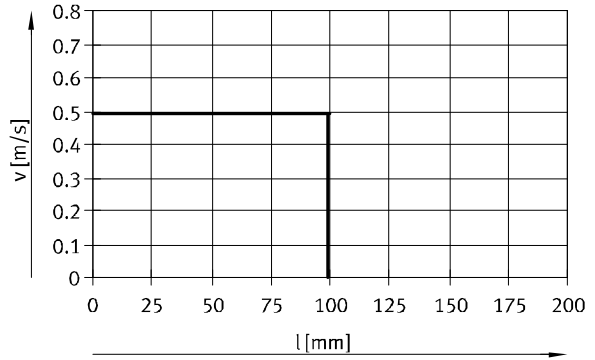
Hoja de datos

## Velocidad $v$ en función de las revoluciones $n$

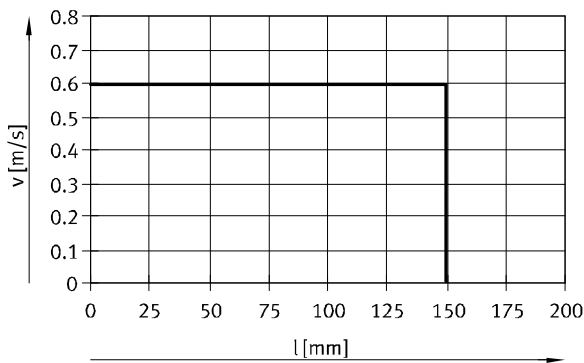
Tamaño 25



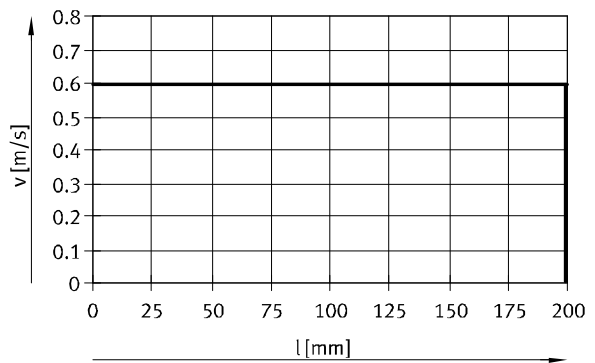
Tamaño 32



Tamaño 45

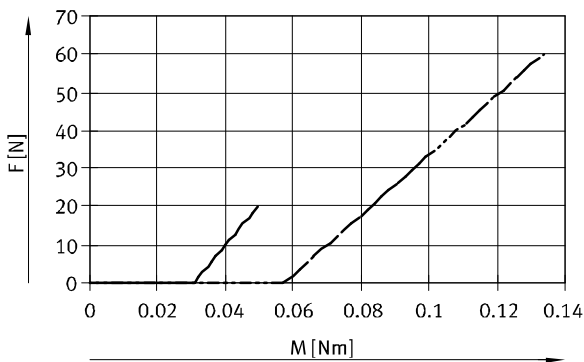


Tamaño 60

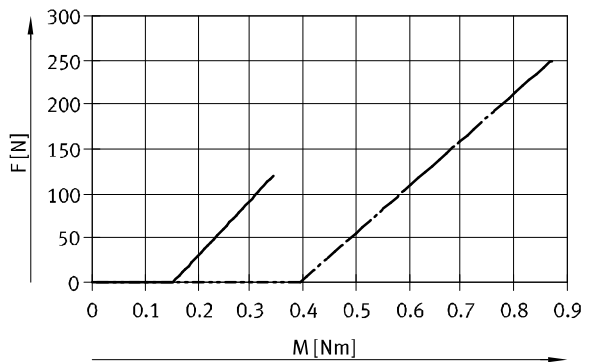


## Fuerza de avance $F$ en función del momento inicial $M$

Tamaños 25/32



Tamaños 45/60



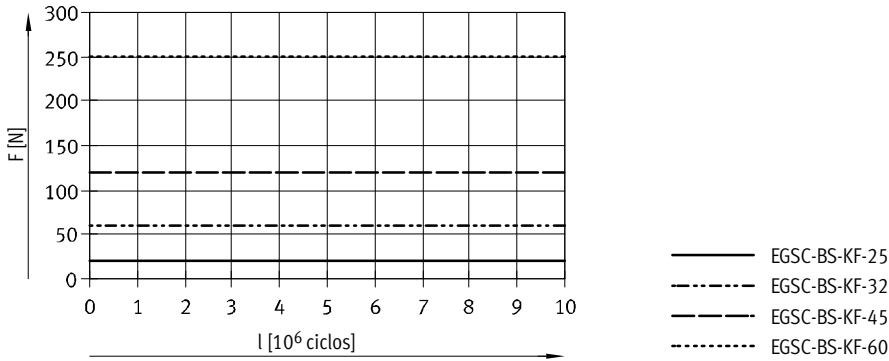
— EGSC-BS-KF-25  
 - - - - - EGSC-BS-KF-32

— EGSC-BS-KF-45  
 - - - - - EGSC-BS-KF-60

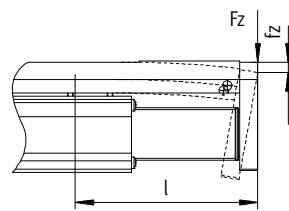
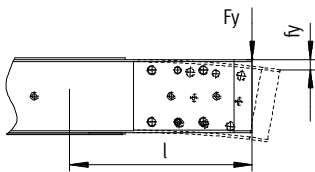
# Mini carro EGSC-BS

Hoja de datos

## Fuerza de avance F en función de la vida útil l



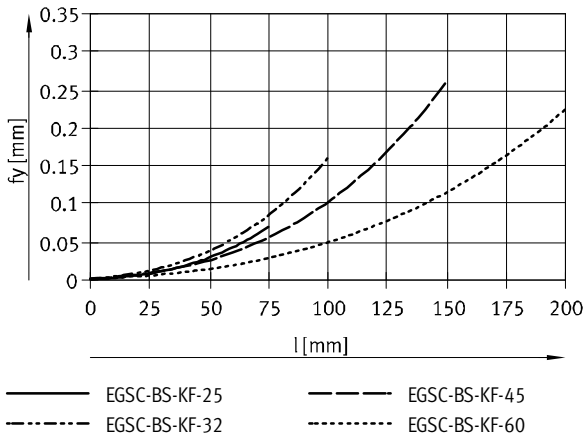
## Desviación f en el carril de guía en función de la carrera l



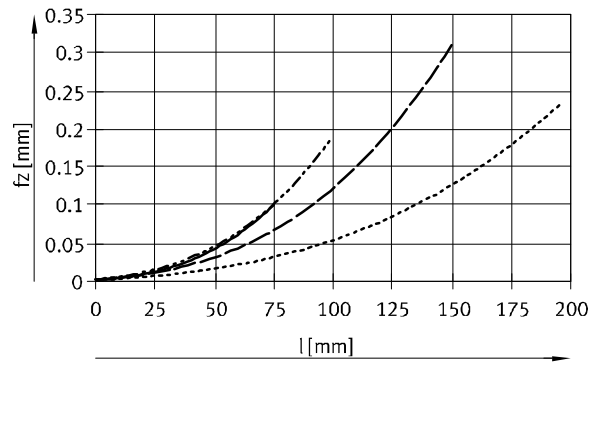
Fy/Fz en las que se ha comunicado las curvas características

EGSC-BS-KF-25: 10 N      EGSC-BS-KF-45: 10 N  
 EGSC-BS-KF-32: 10 N      EGSC-BS-KF-60: 10 N

## Desviación fy



## Desviación fz



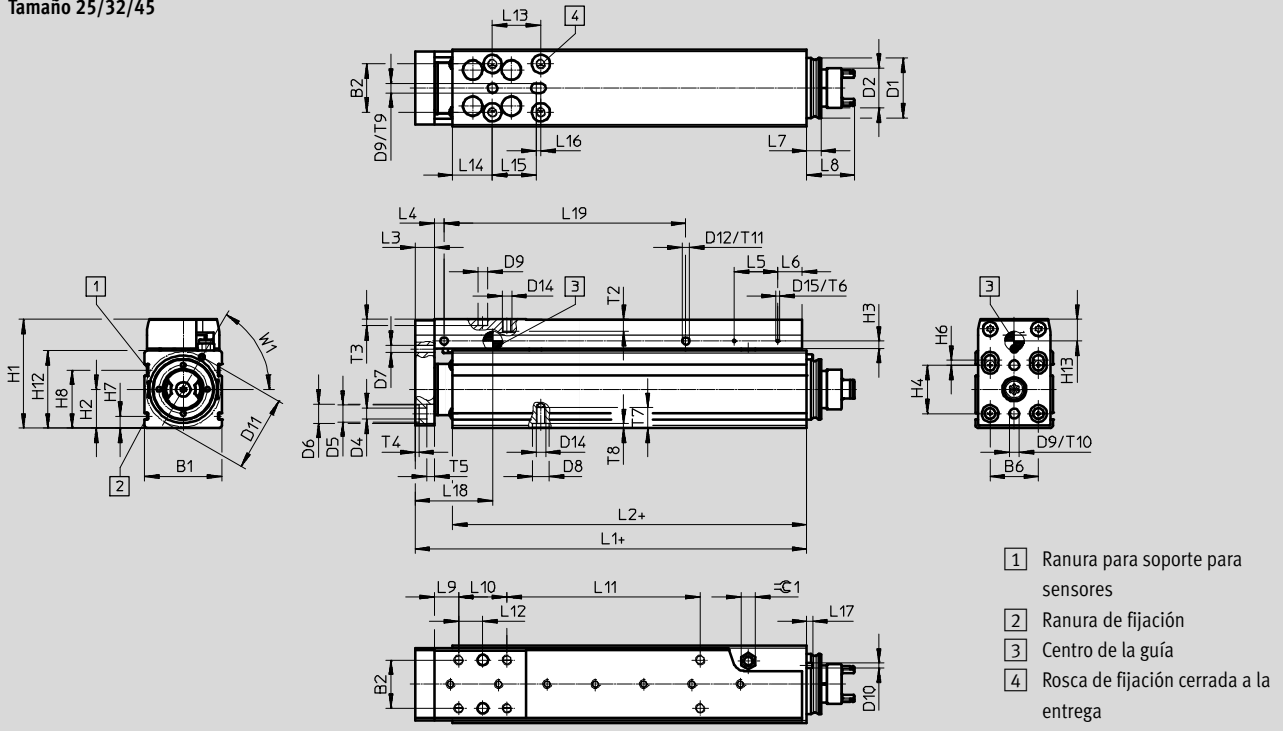
# Mini carro EGSC-BS

Hoja de datos

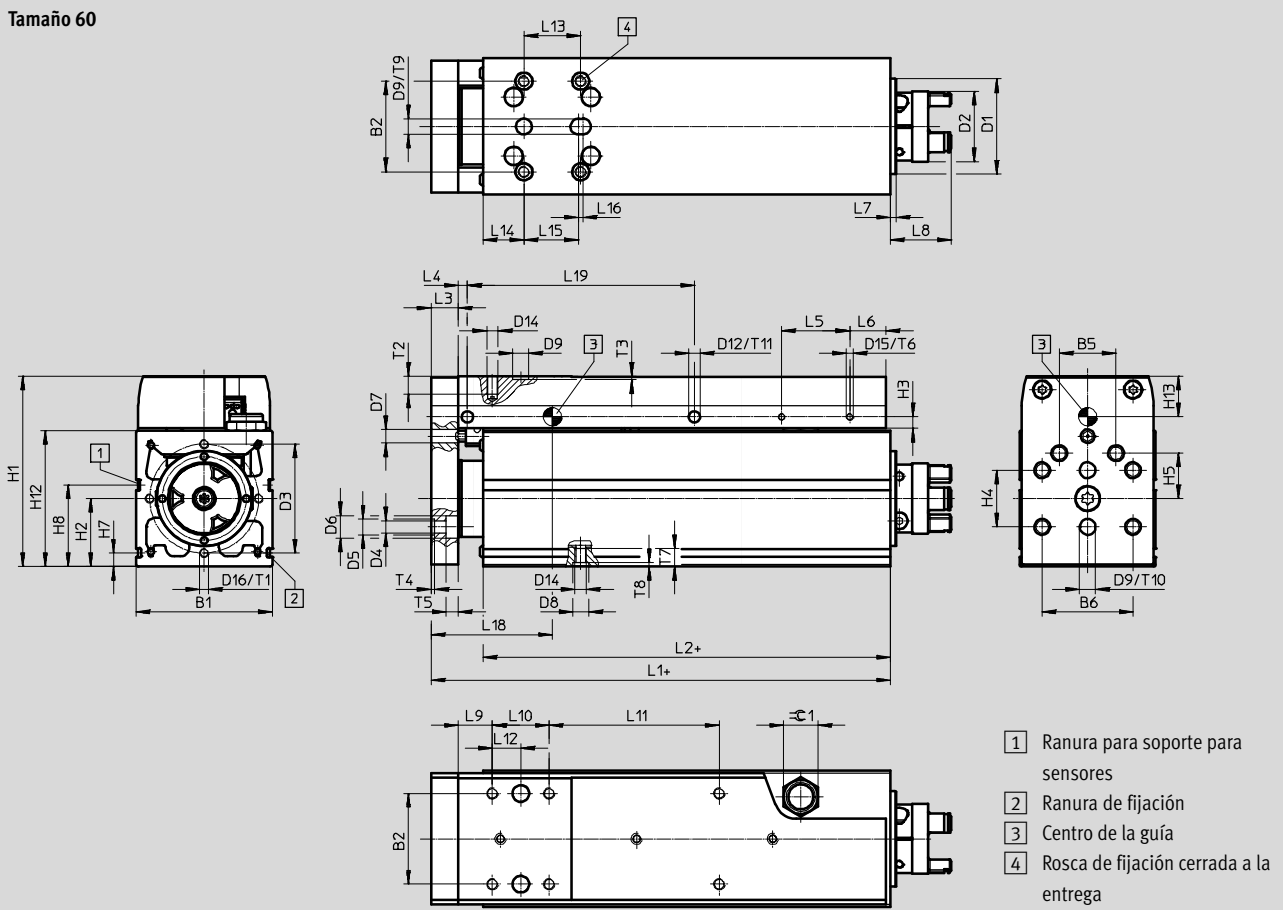
## Dimensiones

Datos CAD disponibles en [www.festo.com](http://www.festo.com)

### Tamaño 25/32/45



### Tamaño 60





# Mini carro EGSC-BS

Hoja de datos

Tamaño	B1 ±0,15	B2	B5	B6	D1 ∅	D2 ∅	D3 ∅	D4 ∅ H13	D5 ∅ H7	D6 ∅ H13	D7 ∅	D8 ∅ H7	D9 ∅ H8	D10 ∅	D11 ∅
25	25	17	-	17	20,5	11	-	3,4	5	6	2,5	5	2	2	25
32	32	20	-	20	25	16,5	-	4,5	7	8	3	7	4	2	31
45	45	25	-	25	32	16,5	-	5,5	7	10	3	7	5	3	41
60	60	40	25	40	42	31	48	5,5	7	10	6	7	7	-	-

Tamaño	D12 ∅	D13	D14	D15	D16	H1	H2	H3	H4	H5	H6	H7	H8	H12 ±0,15	H13
25	3	-	M3	M1,6	-	36,5	12,5	2,5	17	-	-	4,9	20,5	25	7,6
32	3	-	M4	M1,6	-	45	16	3	20	-	2	4,9	24	32	8,4
45	3	-	M5	M2	-	60,5	22,5	3	25	-	-	6,1	28,5	45	10,7
60	5	M4	M5	M3	M4	84	30	5	25	20	-	6,1	36	60	16,4

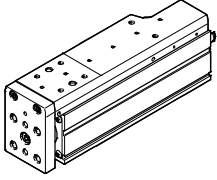
Tamaño	L1	L2	L3 +0,2	L4	L5 ±0,1	L6	L7	L8	L9	L10	L12	L13	L14	L15	L16
25	53,6	42	6	4	18	6	5	15	10	17	8,5	17	13,5	16,5	1
32	62	46,5	8	4	18	10	6	19,9	10	20	10	20	16,5	18	2
45	73,8	54,5	10	4	24	12	6	19,9	15	25	12,5	25	17,5	24	2
60	102,4	79,5	12	4	30	16	2,5	26,9	15	25	12,5	25	30	24	2

Tamaño	L17	L18	T1	T2	T3 +0,1	T4 +0,1	T5	T6	T7	T8	T9	T10	T11	W1	≈ 1
25	2,5	25,1	-	4,5	2,6	1,3	3,2	2	6	1,3	2,1	3,1	2	60°	6
32	2,5	31,8	-	5	2,6	1,6	3,2	1,5	8,5	1,8	2,6	2,6	1,5	60°	6
45	2	37,3	-	6	1,3	1,6	5,4	4	7	1,8	1,3	1,3	5	60°	12
60	-	53,4	10	8	1,6	1,6	5,4	6	8	1,8	1,6	1,6	5	-	15

Tamaño	Carrera [mm]	L19	L11
25	25	25	0
	50	50	33
	75	75	58
	150	150	133
32	25	25	0
	50	50	30
	75	75	55
	100	100	80
	150	150	130
	200	200	180
45	25	25	0
	50	50	25
	75	75	50
	100	100	75
	125	125	100
	150	150	125
60	50	50	25
	75	75	50
	100	100	75
	125	125	100
	150	150	125
	200	200	175

## Mini carro EGSC-BS

Hoja de datos

Referencia de pedido					
	Tamaño	Paso de husillo	Carrera	Nº art.	Código del producto
	25	6	25	<b>8048310</b>	<b>EGSC-BS-KF-25-25-6P</b>
			50	<b>8048311</b>	<b>EGSC-BS-KF-25-50-6P</b>
			75	<b>8061280</b>	<b>EGSC-BS-KF-25-75-6P</b>
	32	8	25	<b>8048306</b>	<b>EGSC-BS-KF-32-25-8P</b>
			50	<b>8048307</b>	<b>EGSC-BS-KF-32-50-8P</b>
			75	<b>8048308</b>	<b>EGSC-BS-KF-32-75-8P</b>
			100	<b>4356032</b>	<b>EGSC-BS-KF-32-100-8P</b>
	45	10	25	<b>8048300</b>	<b>EGSC-BS-KF-45-25-10P</b>
			50	<b>8048301</b>	<b>EGSC-BS-KF-45-50-10P</b>
			75	<b>8048302</b>	<b>EGSC-BS-KF-45-75-10P</b>
			100	<b>4022926</b>	<b>EGSC-BS-KF-45-100-10P</b>
			125	<b>8048303</b>	<b>EGSC-BS-KF-45-125-10P</b>
			150	<b>8048304</b>	<b>EGSC-BS-KF-45-150-10P</b>
	60	12	50	<b>8048362</b>	<b>EGSC-BS-KF-60-50-12P</b>
			75	<b>8048363</b>	<b>EGSC-BS-KF-60-75-12P</b>
			100	<b>4356469</b>	<b>EGSC-BS-KF-60-100-12P</b>
			125	<b>8048364</b>	<b>EGSC-BS-KF-60-125-12P</b>
			150	<b>8048365</b>	<b>EGSC-BS-KF-60-150-12P</b>
200			<b>8048366</b>	<b>EGSC-BS-KF-60-200-12P</b>	

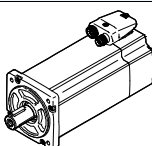
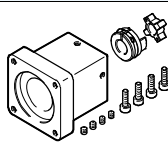
## Mini carro EGSC-BS

Accesorios

 **Importante**

En función de la combinación de motor y actuador, es posible que el actuador no pueda alcanzar la fuerza de avance máxima.

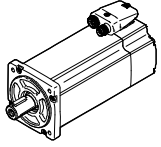
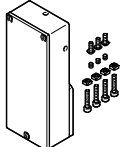
Si se utilizan conjuntos paralelos, deberá tenerse en cuenta el correspondiente par de accionamiento sin carga.

Combinaciones de eje y motor admisibles con conjunto para el montaje axial – Sin reductor			Hojas de datos → Internet: eamm-a
Motor <sup>1)</sup>	Conjunto axial		
			
Código del producto	Nº art.	Código del producto	
<b>EGSC-25</b>			
Con motor paso a paso			
<b>EMMS-ST-28-...</b>	<b>4505258</b>	<b>EAMM-A-V20-28A</b>	
<b>EGSC-32</b>			
Con servomotor			
<b>EMME-AS-40-...</b>	<b>4491059</b>	<b>EAMM-A-V25-40P</b>	
Con motor paso a paso			
<b>EMMS-ST-42-...</b>	<b>4582608</b>	<b>EAMM-A-V25-42A</b>	
<b>EGSC-45</b>			
Con servomotor			
<b>EMME-AS-40-...</b>	<b>4595742</b>	<b>EAMM-A-V32-40P</b>	
Con motor paso a paso			
<b>EMMS-ST-42-...</b>	<b>4281142</b>	<b>EAMM-A-V32-42A</b>	
<b>EGSC-60</b>			
Con servomotor			
<b>EMME-AS-60-...</b>	<b>4133487</b>	<b>EAMM-A-T42-60P</b>	
Con motor paso a paso			
<b>EMMS-ST-57-...</b>	<b>4327034</b>	<b>EAMM-A-T42-57A</b>	

1) El momento de giro de entrada no deberá superar el momento de giro máximo admisible que pueda transmitirse del conjunto axial.

## Mini carro EGSC-BS

Accesorios

Combinaciones de eje y motor admisibles con montaje en paralelo		Hojas de datos → Internet: eamm-u
Motor/Reductor <sup>1)</sup>	Conjunto paralelo	
		<ul style="list-style-type: none"> <li>• El conjunto puede montarse en todas las direcciones</li> <li>• Utilización en combinación con motores de otras marcas, sobre demanda</li> </ul>
Código del producto	Nº art.	Código del producto
<b>EGSC-25</b>		
Con motor paso a paso		
<b>EMMS-ST-28-...</b>	<b>4767125</b>	<b>EAMM-U-30-V20-28A-44</b>
<b>EGSC-32</b>		
Con servomotor		
<b>EMME-AS-40-...</b>	<b>4782056</b>	<b>EAMM-U-45-V25-40P-63</b>
Con motor paso a paso		
<b>EMMS-ST-42-...</b>	<b>4825645</b>	<b>EAMM-U-45-V25-42A-63</b>
<b>EGSC-45</b>		
Con servomotor		
<b>EMME-AS-40-...</b>	<b>4718297</b>	<b>EAMM-U-45-V32-40P-63</b>
Con motor paso a paso		
<b>EMMS-ST-42-...</b>	<b>4280674</b>	<b>EAMM-U-45-V32-42A-63</b>
<b>EGSC-60</b>		
Con servomotor		
<b>EMME-AS-60-...</b>	<b>4784301</b>	<b>EAMM-U-65-T42-60P-87</b>
Con motor paso a paso		
<b>EMMS-ST-57-...</b>	<b>4331535</b>	<b>EAMM-U-65-T42-57A-87</b>

1) El momento de giro de entrada no deberá superar el momento de giro máximo admisible que pueda transmitirse del conjunto paralelo.

## Mini carro EGSC-BS

Accesorios

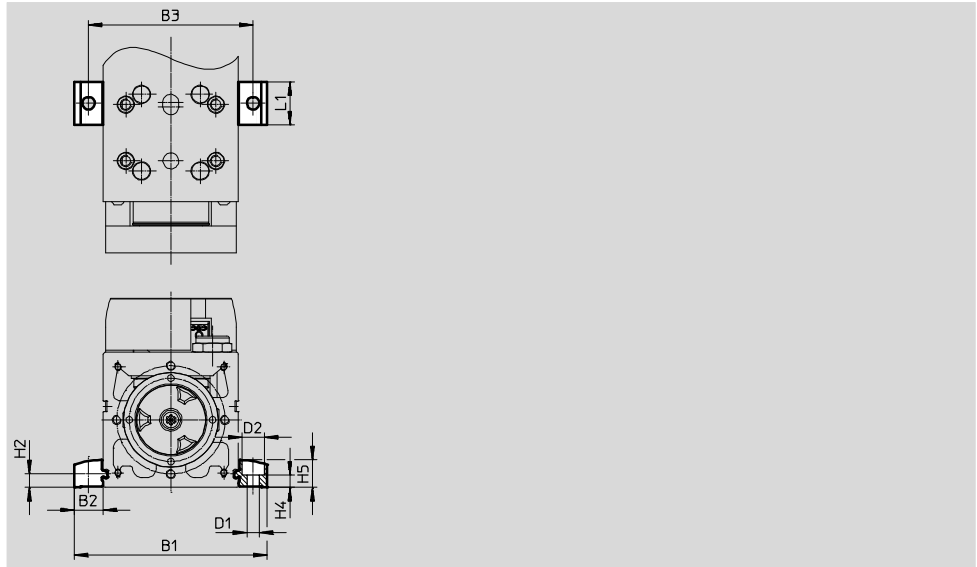
### Fijación para perfil EAHF-L2-...-P-S

Materiales:

Aleación forjada de aluminio anodizado

Conformidad con la directiva 2002/95/CE (RoHS)

- Para el montaje lateral del carro en el perfil



Dimensiones y referencias de pedido						
Para tamaño	B1	B2	B3	D1 Ø H13	D2 Ø H13	H2
25	44,4	9,7	35	4,5	8	4,9
32	51,4	9,7	42	4,5	8	4,9
45	70,6	12,8	58	5,5	10	6,1
60	85,6	12,8	73	5,5	10	6,1

Para tamaño	H4	H5	L1	Peso [g]	Nº art.	Código del producto
	±0,1					
25	4,2	9	19	4	5183153	EAHF-L2-25-P-S
32	4,2	9	19	4	5183153	EAHF-L2-25-P-S
45	5,5	12,2	19	6	5184133	EAHF-L2-45-P-S
60	5,5	12,2	19	6	5184133	EAHF-L2-45-P-S

## Mini carro EGSC-BS

Accesorios

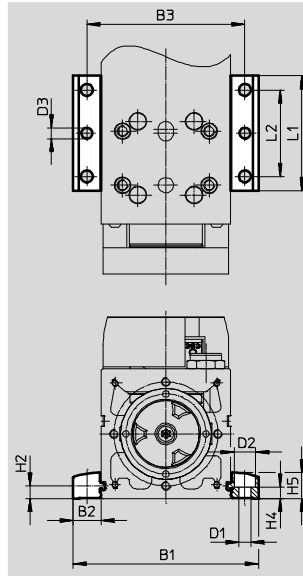
### Fijación para perfil EAHF-L2-...-P

Materiales:

Aleación forjada de aluminio anodizado

Conformidad con la directiva 2002/95/CE (RoHS)

- Para el montaje lateral del carro en el perfil  
Gracias al agujero en el medio, la fijación para perfil puede fijarse sobre la superficie de montaje



Dimensiones y referencias de pedido							
Para tamaño	B1	B2	B3	D1 ∅ H13	D2 ∅ H13	D3 ∅	H2
25	44,4	9,7	35	4,5	8	4	4,9
32	51,4	9,7	42	4,5	8	4	4,9
45	70,6	12,8	58	5,5	10	5	6,1
60	85,6	12,8	73	5,5	10	5	6,1

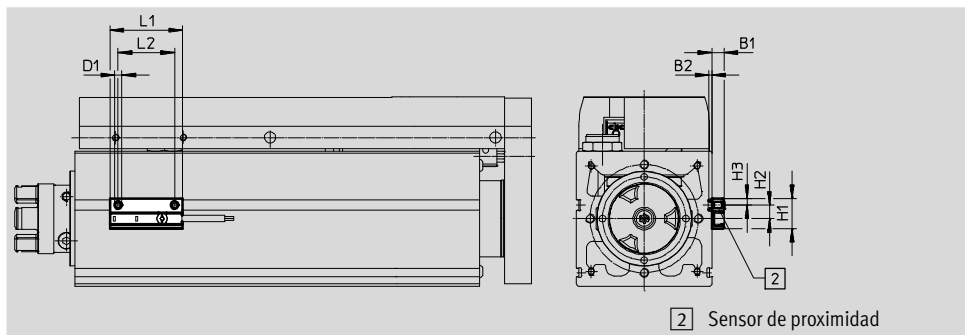
Para tamaño	H4	H5	L1	L2	Peso [g]	Nº art.	Código del producto
	±0,1						
25	4,2	9	53	40	19	4835684	EAHF-L2-25-P
32	4,2	9	53	40	19	4835684	EAHF-L2-25-P
45	5,5	12,2	53	40	35	4835728	EAHF-L2-45-P
60	5,5	12,2	53	40	35	4835728	EAHF-L2-45-P

# Mini carro EGSC-BS

Accesorios

## Soprote para sensores EAPM-L2

Materiales:  
Aleación forjada de aluminio anodizado  
Conformidad con la directiva 2002/95/CE (RoHS)



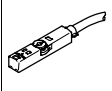
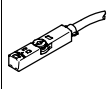
Dimensiones y referencias de pedido						
Para tamaño	B1	B2	D1	H1	H2	
25, 32, 45, 60	5,5	1,3	M4	13,4	6	



  

Para tamaño	H3	L1	L2	Peso [g]	Nº art.	Código del producto
25, 32, 45, 60	3	32	25	4	4759852	EAPM-L2-SH

Referencias de pedido: Casquillo de centraje						
	Para tamaño	Descripción	Nº art.	Código del producto	PE <sup>1)</sup>	
	25	Para carro y yugo	150928	ZBS-5	10	
	32, 45, 60		186717	ZBH-7		

1) Contenido en el embalaje en piezas

Referencias de pedido: Sensores de proximidad para ranura en T, magnetorresistivo						Hojas de datos → Internet: smt
	Tipo de fijación	Salida de conmutación	Conexión eléctrica	Longitud del cable [m]	Nº art.	Código del producto
normalmente abierto						
	Aplicable desde arriba en la ranura, a ras con el perfil del cilindro, diseño corto	PNP	Cable trifilar	2,5	574335	SMT-8M-A-PS-24V-E-2,5-OE
			Conector tipo clavija M8x1, 3 contactos	0,3	574334	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M8D
normalmente cerrado						
	Aplicable desde arriba en la ranura, a ras con el perfil del cilindro, diseño corto	PNP	Cable trifilar	7,5	574340	SMT-8M-A-PO-24V-E-7,5-OE

Referencias de pedido: Cables de conexión					Hojas de datos → Internet: nebu
	Conexión eléctrica en el lado izquierdo	Conexión eléctrica en el lado derecho	Longitud del cable [m]	Nº art.	Código del producto
	Conector recto tipo zócalo M8x1, 3 contactos	Cable trifilar, extremo abierto	2,5	541333	NEBU-M8G3-K-2.5-LE3
			5	541334	NEBU-M8G3-K-5-LE3
	Conector acodado tipo zócalo M8x1, 3 contactos	Cable trifilar, extremo abierto	2,5	541338	NEBU-M8W3-K-2.5-LE3
			5	541341	NEBU-M8W3-K-5-LE3