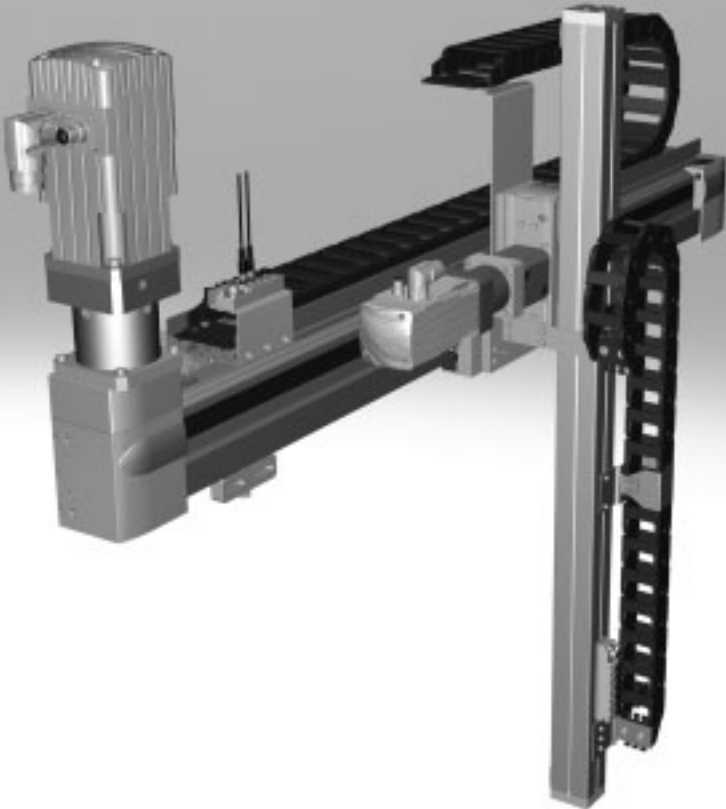


Pórticos vertical de dos ejes



Pórticos verticales de dos ejes

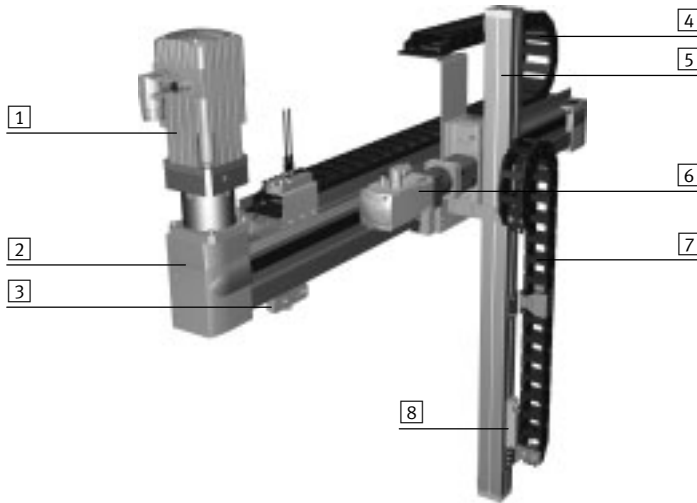
Características

FESTO

Informaciones resumidas

Un pórtico vertical de dos ejes (YXCL) está compuesto por varios módulos de eje (EHM.../DHMZ) para generar un movimiento en un espacio 2D.

- Ideal para carreras largas de pórtico y para cargas grandes
- Gran rigidez mecánica y estructura robusta
- Aplicaciones frecuentes: traslado o alimentación de piezas
- Uso de actuadores y ejes acreditados de Festo



- 1 Servomotor del módulo Y
- 2 Eje Y
- 3 Fijación para perfil/kit de ajuste
- 4 Cadena de arrastre del módulo Y
- 5 Eje Z
- 6 Servomotor del módulo Z
- 7 Cadena de arrastre del módulo Z
- 8 Distribuidor multipolo a través del cual se transportan agrupadas las señales eléctricas, como la detección de la posición final

Descripción de los módulos

Módulo Y

Construcción:

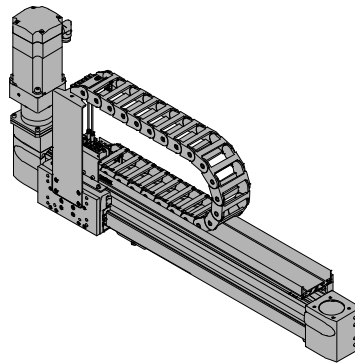
El módulo Y EHY está compuesto por un eje lineal accionado por un servomotor.

Para conectar el módulo Z, el carro del eje Y tiene un adaptador.

En el lado del motor están dispuestos los elementos siguientes:

- Cadena de arrastre
- Distribuidor multipolo para sensor de proximidad (si se ha seleccionado el paquete de sensores)

Representación a modo de ejemplo:



Pórticos verticales de dos ejes

Características

Descripción de los módulos

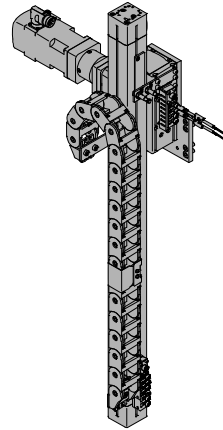
Módulo Z

Construcción:

El módulo Z EHMZ consta de un actuador eléctrico, y el DHMZ de un actuador neumático. Ambas variantes tienen montada una cadena de arrastre por la que transcurren los cables.

El módulo Z se puede seleccionar en función de la aplicación con el programa de configuración.

Representación a modo de ejemplo:



Opciones de envío

Completamente montado:

El pórtico vertical de dos ejes se monta completamente. Se colocan y se conectan todos los cables y tubos flexibles.

Montado parcialmente:

El pórtico vertical de dos ejes se suministra montado parcialmente. Esto significa que los dos módulos de eje (X/Z) están montados con los motores opcionales. El ensamblaje del sistema parcialmente montado debe realizarse por cuenta propia. Para

ello, sírvase de las instrucciones de montaje suministradas. Los accesorios opcionales (→ 9) están adjuntos. Respetar la planicidad → Tabla siguiente.

Cuadro general del sistema¹⁾

Tamaño	YXCL-1	YXCL-2	YXCL-3	YXCL-4
Carrera útil máx.	Y: 1900 mm Z: 50 mm	Y: 3000 mm Z: 800 mm	Y: 3000 mm Z: 800 mm	Y: 3000 mm Z: 800 mm
Carga útil máx.	En función de la dinámica seleccionada			
Posición de montaje	Horizontal			

1) Conjunto de accionamiento según la configuración seleccionada.

Pórticos verticales de dos ejes

Características

Programa de configuración: Handling Guide Online (HGO)

Selección de un sistema de manipulación

La planificación de extensos sistemas de manipulación lleva mucho tiempo. El programa de configuración "Handling Guide Online" (HGO) permite configurar fácilmente un sistema de manipulación a la medida de su aplicación.

Están disponibles los sistemas que se indican a continuación:

- Sistema de un eje
- Pórtico vertical 2D de dos ejes
- Pórtico horizontal 2D de dos ejes
- Pórtico 3D de tres ejes

Ventajas:

- Selección automática de todos los componentes relevantes
- Diseño y cálculo automáticos de la carga normal
- Generación automática de ofertas
- Modelo CAD disponible de forma inmediata
- Desarrollo totalmente automático
- Posibilidad de solicitar sistemas completamente montados o desmontados a través de la tienda online
- Hay muchas opciones disponibles

Sistema de un eje

Sistema de un eje



Movimientos con un solo eje
Módulo de un eje como sistema completo.
Montaje muy sencillo de su propia unidad frontal.

Animación

Pórtico vertical 2D de dos ejes

Pórtico con un eje de movimiento 2D



Movimientos en 2D en un espacio de trabajo vertical
Pórtico con un eje de movimiento como sistema completo.
Combinación posible de ejes eléctricos y neumáticos.

Animación

Pórtico horizontal 2D de dos ejes

2D pórtico con dos ejes de movimiento



Movimientos en 2D en un espacio de trabajo horizontal
Pórtico con dos ejes de movimiento como sistema completo.
Combinación de ejes eléctricos.
Montaje muy sencillo de su propio eje Z.

Animación

Pórtico 3D con tres ejes

Pórtico con tres ejes de movimiento 3D



Movimientos en 3D
Pórtico con tres ejes de movimiento como sistema completo.
Posibilidad de combinar ejes eléctricos y neumáticos.

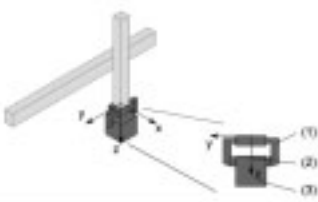
Animación

Introducción de los datos de la aplicación

- Carga útil
- Tipo de accionamiento del eje
- Distancia del centro de gravedad
- Carrera útil
- Ciclo de referencia

Carga útil

Obtener la función de manipulación apropiada para utilizar sólo una posición.



Definición de carga útil
(1) Su unidad frontal
(2) Centro de gravedad de la masa
(3) Su placa

Indique los valores característicos de la carga útil

Carga útil (unidad frontal más herramienta)	<input type="text"/>	kg
Distancia del centro de gravedad de la masa	<input type="text"/>	mm
	<input type="text"/>	mm
	<input type="text"/>	mm

Movimiento giratorio y balanceo de la unidad frontal

No
 Sí

Pórticos verticales de dos ejes

Características

Resultado del cálculo

Recibirá una selección de sistemas calculados a partir de los datos de la aplicación que se hayan introducido.

A su disposición de manera inmediata:

- Modelo CAD
- Ficha técnica del sistema seleccionado
- Precio orientativo

Resultado del cálculo

Observe la solución de manipulación apropiada para usted en el menú para pasar.

Seleccione el sistema apropiado para usted y confíele con la configuración: !

Nº	Costo del sistema	Aproximación de la capacidad del sistema	Presión de aspiración (m³)
21	1	100% 0	0,08 m³
22	2	100% 0	0,08 m³
23	3	100% 0	0,08 m³
24	4	100% 0	0,08 m³
25	5	100% 0	0,08 m³

» « 10/11/12 » «

Pórtico con un eje de movimiento 2D-YRCL-2-#1

Módulo de accionamiento	Reductor	Tipo de motor	Posición del motor	Controlador de motor	Faseado-velocidad de fase	Aproximación de la capacidad de carga de la gata	Carga del actuador	Actuación
Módulo T de accionamiento con reductor EDC-40	ST	Motor de inducción	Superior	CMND-40	NonInverso	30%	1%	1%
Módulo I Motor-actuator EDC-40	ST	Motor de inducción	inferior	CMND-40	NonInverso	12%	14%	33%

¡No tiene tiempo en cuenta ni espacio! El resultado del cálculo depende del cumplimiento de las siguientes condiciones:

- Posición de funcionamiento E-stop
- Motor y controlador de motor de 1 fase
- Entorno de un movimiento 2D plano o 3D

Resumen del sistema

Obtendrá un resumen de todo el sistema.

De manera adicional, también están disponibles las opciones siguientes:

- Consultar precio
- Enviar consulta
- Añadir a la cesta de la compra

Su solución de manipulación

Observe la solución de manipulación apropiada para usted en el menú para pasar.

En grübelico Systems los Österlück:

Parámetro	Valor
Características	grübelico
Tipo de manipulación	Pórtico con un eje de movimiento 2D
Carga útil	12 kg
Resonancia libre y gatas	No
Tipo de accionamiento del eje Y	EN2000 manipulacional
Tipo de accionamiento del eje Z	EN2000 manipulacional
Carretillo en dirección Y	100 mm
Carretillo en dirección Z	100 mm
Posición de motor del eje Y	Superior
Medida de luz de cámara	Controlador DC/CM integrable
AC 1-fase	230 V
AC 3-fases	400 V
Desplazamiento vertical 1 en dirección Z	100 mm
Desplazamiento horizontal en dirección Y	100 mm
Desplazamiento vertical 2 en dirección Z	100 mm
Tiempo de desplazamiento	70 s

Vista previa de CAD



Ver siguiente página

Ver siguiente página

Pórticos verticales de dos ejes

Características



Componentes estándar del sistema de manipulación

El sistema de manipulación contiene varios componentes estándar acreditados de Festo. Dependiendo de la configuración, se utilizan distintos componentes. En la página "Resultado del cálculo" del programa de configuración HGO se muestran individualmente los ejes que hay instalados.

Resultado del cálculo
Mostrar resultados de manipulación obtenidos para usar en sólo una zona para

Definición del sistema apropiado para su uso y compararlo con la configuración: 1

SE	Nº	Nombre del sistema	Agrupación de componentes
SE	1	TBCL-E	80%
SE	2	HSL-D	80%
SE	3	TBCL-E	80%
SE	4	HSL-D	80%
SE	5	TBCL-E	75%

Pórtico con un eje de movimiento 2D (XZ) - 2-81

Producto de accionamiento	Reductor	Tipo de motor	Posición del motor
Reductor de accionamiento por correa dentada EGC-KF	E1	Motor de inducción UM80-40	Externa
Reductor de accionamiento por correa dentada EGC-TB	B4	Motor de inducción UM80-40	Interna

Actuadores/ejes

Eje Y

Ejes accionados por correa dentada EGC-TB-KF



- Eléctrico
- Perfil cerrado y rígido
- Guía de rodamiento de bolas para cargas y momentos grandes
- Gran dinámica y vibraciones mínimas

Eje accionado por correa dentada EGC-HD-TB



- Eléctrico
- Unidad de accionamiento plana con perfil cerrado y rígido
- Guía de perfil DUO
- Para grandes cargas y momentos, grandes fuerzas de avance y altas velocidades; gran duración

Eje Z

Minicarro DGSL



- Neumático
- Diseño plano
- Gran capacidad de carga
- Elevada dinámica
- Ajuste sencillo de las posiciones finales

Minicarro EGSL



- Eléctrico
- Diseño compacto
- Gran capacidad de carga
- Elevada dinámica
- Ajuste sencillo de las posiciones finales

Ejes accionados por correa dentada EGC-TB-KF



- Eléctrico
- Perfil cerrado y rígido
- Guía de rodamiento de bolas para cargas y momentos grandes
- Gran dinámica y vibraciones mínimas
- Piñón dentado de pequeño diámetro

Eje en voladizo DGEA



- Eléctrico
- Gran rigidez
- Gran capacidad de carga
- Elevada dinámica

Pórticos verticales de dos ejes

Características

Actuadores/ejes

Eje Z

Eje de accionamiento por husillo EGC-BS-KF



- Eléctrico
- Perfil cerrado y rígido
- Guía de rodamiento de bolas para cargas y momentos grandes
- Gran dinámica y vibraciones mínimas
- Diferentes pasos de husillo

Combinaciones de ejes posibles ¹⁾		
Tamaño	Módulo Y	Módulo Z
YXCL-1	<ul style="list-style-type: none"> • Eje accionado por correa dentada EGC-50-TB-KF 	<ul style="list-style-type: none"> • Minicarro neumático: DGSL-6 eléctrico: EGSL-35
YXCL-2	<ul style="list-style-type: none"> • Eje accionado por correa dentada EGC-80-TB-KF • Eje accionado por correa dentada con guía para cargas pesadas EGC-HD-125-TB 	<ul style="list-style-type: none"> • Minicarro neumático: DGSL-12/16 eléctrico: EGSL-45/55 • Eje en voladizo DGEA-18 • Eje accionado por husillo EGC-70-BS-KF
YXCL-3	<ul style="list-style-type: none"> • Eje accionado por correa dentada EGC-120-TB-KF • Eje accionado por correa dentada con guía para cargas pesadas EGC-HD-160-TB 	<ul style="list-style-type: none"> • Minicarro neumático: DGSL-20/25 eléctrico: EGSL-75 • Eje en voladizo DGEA-25/40 • Eje accionado por husillo EGC-80-BS-KF
YXCL-4	<ul style="list-style-type: none"> • Eje accionado por correa dentada EGC-185-TB-KF • Eje accionado por correa dentada con guía para cargas pesadas EGC-HD-220-TB 	<ul style="list-style-type: none"> • Eje en voladizo DGEA-40 • Eje accionado por husillo EGC-120-BS-KF

1) Conjunto de accionamiento según la configuración seleccionada.

Pórticos verticales de dos ejes

Características



Componentes estándar del sistema de manipulación

El sistema de manipulación contiene varios componentes estándar acreditados de Festo. Dependiendo de la configuración, se utilizan distintos componentes. En la página "Configuración del sistema" del programa de configuración HGO se puede alterar la extensión y la característica del conjunto de accionamiento.



Motores y controladores

Servomotores EMMS-AS



- Servomotor dinámico de excitación permanente y sin escobillas
 - Sistema de medición absoluta Single-Turn o Multi-Turn
 - Opcionalmente con freno
- Libre elección:
- Con o sin freno
 - Tipo de encoder: Single-Turn o Multi-Turn

Reductor EMGA



- Engranaje planetario de mínimas holguras
- Relación de reducción $i = 3$ y 5
- Lubricación de por vida

Motores paso a paso EMMS-ST



- Tecnología híbrida de 2 fases
- Pasos en ángulos de $1,8^\circ$
- Opcionalmente con freno

Controlador CMMP-AS para servomotor



- Integración completa de todos los componentes para el controlador y la unidad de potencia, incluido el puerto USB
- Interruptor de freno integrado
- Filtro CEM integrado
- Accionamiento automático para un freno

Libre elección:

- Función de seguridad: momento desconectado seguro (STO) / categoría 4, Performance Level e
- Entradas y salidas digitales adicionales

- Interfaz de bus de campo
 - CANopen
 - DeviceNet
 - EtherCat
 - EtherNet/IP
 - PROFIBUS-DP
 - PROFINET

Controlador del motor CMMS-ST, para motores paso a paso



- Plena integración de todos los componentes para el controlador y la parte funcional, incluyendo la interfaz RS232
- Interruptor de freno integrado
- Filtro CEM integrado
- Accionamiento automático para un freno

Libre elección:

- Función de seguridad: momento desconectado seguro (STO) / categoría 3, Performance Level d

- Interfaz de bus de campo
 - CANopen
 - DeviceNet
 - PROFIBUS-DP

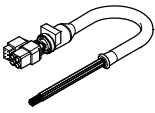

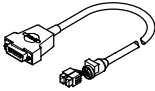
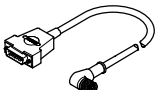
Pórticos verticales de dos ejes

Referencias – Accesorios

Combinaciones de módulo y motor

Para el pórtico vertical de dos ejes, se recomienda utilizar los motores de Festo, puesto que se adaptan óptimamente al sistema mecánico. En caso de utilizar motores de otras marcas, es obligatorio respetar los valores límite técnicos.

Módulo	Motor
Módulo Y	
EHMY-...-EGC-50-TB-KF	EMMS-AS-40-M-LS-...
EHMY-...-EGC-80-TB-KF	EMMS-AS-70-S-LS-...
EHMY-...-EGC-120-TB-KF	EMMS-AS-100-S-HS-...
EHMY-...-EGC-125-TB-HD	EMMS-AS-70-S-LS-...
EHMY-...-EGC-160-TB-HD	EMMS-AS-100-S-HS-...
EHMY-...-EGC-185-TB-KF	EMMS-AS-100-S-HS-...
EHMY-...-EGC-220-TB-HD	EMMS-AS-140-S-HS-...
Módulo Z	
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-...

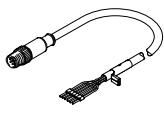
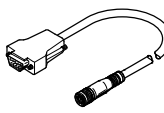
Denominación	Descripción	Longitud del cable	Nº art.	Tipo
Para servomotor				
Cable del motor¹⁾				
	<ul style="list-style-type: none"> Para servomotor EMMS-AS-40-M-LS-.../EMMS-AS-55-S-LS-... 	5 m	550306	NEBM-T1G8-E-5-Q7N-LE8
		10 m	550307	NEBM-T1G8-E-10-Q7N-LE8
		15 m	550308	NEBM-T1G8-E-15-Q7N-LE8
Cable del motor¹⁾				
	<ul style="list-style-type: none"> Para servomotor EMMS-AS-70-S-LS-.../EMMS-AS-100-S-HS-.../EMMS-AS-140-S-HS-... 	5 m	550310	NEBM-M23G8-E-5-Q9N-LE8
		10 m	550311	NEBM-M23G8-E-10-Q9N-LE8
		15 m	550312	NEBM-M23G8-E-15-Q9N-LE8
Cable del encoder¹⁾				
	<ul style="list-style-type: none"> Para servomotor EMMS-AS-40-M-LS-... 	5 m	550314	NEBM-T1G8-E-5-N-S1G15
		10 m	550315	NEBM-T1G8-E-10-N-S1G15
		15 m	550316	NEBM-T1G8-E-15-N-S1G15
Cable del encoder¹⁾				
	<ul style="list-style-type: none"> Para servomotor EMMS-AS-70-S-LS-.../EMMS-AS-100-S-HS-.../EMMS-AS-140-S-HS-... 	5 m	550318	NEBM-M12W8-E-5-N-S1G15
		10 m	550319	NEBM-M12W8-E-10-N-S1G15
		15 m	550320	NEBM-M12W8-E-15-N-S1G15

1) Cables adaptados especialmente al controlador del motor y al motor.
Tipo de protección IP65 (en estado montado)

Pórticos verticales de dos ejes

Referencias – Accesorios

FESTO

Denominación	Descripción	Longitud del cable	Nº art.	Tipo
Para motor paso a paso				
Cable del motor ¹⁾				
	<ul style="list-style-type: none"> Para motor paso a paso EMMS-ST-28-L... 	1,5 m	1449600	NEBM-SM12G8-E-1.5-Q5-LE6
		2,5 m	1449601	NEBM-SM12G8-E-2.5-Q5-LE6
		5 m	1449602	NEBM-SM12G8-E-5-Q5-LE6
		7 m	1449603	NEBM-SM12G8-E-7-Q5-LE6
		10 m	1449604	NEBM-SM12G8-E-10-Q5-LE6
Cable del encoder ¹⁾				
	<ul style="list-style-type: none"> Para motor paso a paso EMMS-ST-28-L... 	5 m	550748	NEBM-M12G8-E-5-S1G9
		10 m	550749	NEBM-M12G8-E-10-S1G9
		15 m	550750	NEBM-M12G8-E-15-S1G9

1) Cables adaptados especialmente al controlador del motor y al motor.
Tipo de protección IP65 (en estado montado)

Longitudes posibles de los cables y los tubos flexibles

- Los cables y los tubos flexibles están diseñados para que esté disponible, como mínimo, la longitud de conexión especificada en el pedido a partir de la salida de la cadena de arrastre.
- Los cables y los tubos flexibles solo están disponibles en las longitudes que se especifican en la tabla siguiente. Esto puede provocar que los conectores de distintos cables no terminen en el mismo lugar.

Longitud	1 m	2 m	5 m	7 m	10 m
Cable del motor	–	■	■	■	■
Cable del encoder	–	■	■	■	■
Cable de conexión multipolo	–	■	■	■	■
Tubos flexibles (solo DHMZ)	■	■	■	–	–

Pórticos verticales de dos ejes

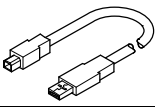
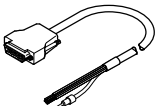
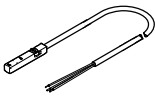
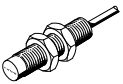
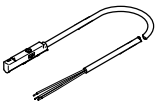
Referencias – Accesorios

Componentes estándar del sistema de manipulación

El sistema de manipulación contiene varios componentes estándar acreditados de Festo. Dependiendo de la configuración, se utilizan distintos componentes. En la página "Configuración del sistema" del programa de configuración HGO se puede alterar la extensión y la característica del accesorio.

Configuración del sistema


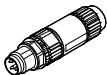
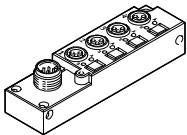
Mostrar la configuración del sistema para el eje Y/Z

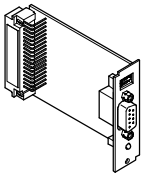
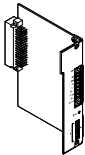
Denominación	Descripción	Longitud del cable	Nº art.	Tipo	
Cable de programación					
	<ul style="list-style-type: none"> Cable de conexión High Speed USB 2.0 	1,8 m	1501332	NEBC-U1G4-K-1.8-N-U2G4	
Cable de mando					
	<ul style="list-style-type: none"> Para conexión de E/S a cualquier sistema de mando 	2,5 m	552254	NEBC-S1G25-K-2.5-N-LE26	
Sensor de proximidad (inductivo) para la detección de la posición del carro en el eje Y/Z					
	Cable con extremo abierto				
	<ul style="list-style-type: none"> Para eje accionado por correa dentada EGC-TB, EGC-HD-TB 	PNP, normalmente cerrado	7,5 m	551391	SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE
	<ul style="list-style-type: none"> Para eje accionado por husillo EGC-BS 	PNP, normalmente abierto	7,5 m	551386	SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE
	<ul style="list-style-type: none"> Para minicarro EGSL 	NPN, normalmente cerrado	7,5 m	551401	SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE
	Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye:				
	<ul style="list-style-type: none"> 2 unidades 	NPN, normalmente abierto	7,5 m	551396	SIES-8M-NS-24V-K-7,5-OE
Sensor de proximidad (inductivo) para la detección de la posición del carro en el eje Z					
	Cable con extremo abierto				
	<ul style="list-style-type: none"> Para eje en voladizo DGEA 	PNP, normalmente cerrado	2,5 m	150398	SIEN-M8NB-PO-K-L
	<ul style="list-style-type: none"> Para corriente continua 	PNP, normalmente abierto	2,5 m	150394	SIEN-M8NB-PS-K-L
	Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye:				
	<ul style="list-style-type: none"> 2 unidades 	NPN, normalmente cerrado	2,5 m	150396	SIEN-M8NB-NO-K-L
		NPN, normalmente abierto	2,5 m	150392	SIEN-M8NB-NS-K-L
Sensor de proximidad (magnetorresistivo) para la detección de la posición del carro en el eje Z					
	Cable con extremo abierto				
	<ul style="list-style-type: none"> Para minicarro DGSL 	PNP, normalmente abierto	2,5 m	551373	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-L-OE
	<ul style="list-style-type: none"> Para corriente continua 	NPN, normalmente abierto	2,5 m	551377	SMT-10M-NS-24V-E-2,5-L-OE
	Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye:				
	<ul style="list-style-type: none"> 2 unidades 				

Pórticos verticales de dos ejes

Referencias – Accesorios

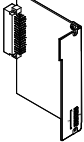

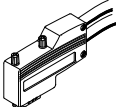
FESTO

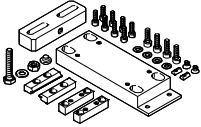
Denominación	Descripción	Longitud del cable	Nº art.	Tipo
Cable de conexión con conector				
	<ul style="list-style-type: none"> Conexión entre distribuidor multipolo y armario de maniobra 	5 m	525618	SIM-M12-8GD-5-PU
		10 m	570008	SIM-M12-8GD-10-PU
Conector tipo clavija				
	<ul style="list-style-type: none"> Para conectar al distribuidor multipolo 	–	562024	NECU-S-M8G3-HX
Distribuidor multipolo				
	<ul style="list-style-type: none"> El distribuidor multipolo permite transportar agrupadas las señales eléctricas, como por ejemplo la detección de la posición final <p>Libre elección:</p> <ul style="list-style-type: none"> – 4 conectores individuales – 6 conectores individuales 	–	574586	NEDU-L4R1-M8G3L-M12G8
			574587	NEDU-L6R1-M8G3L-M12G8

Denominación	Descripción	Nº art.	Tipo
Interfaz			
	Para E/S adicionales	567855	CAMC-D-8E8A
	Para DeviceNet	547451	CAMC-DN
	Para EtherCAT	567856	CAMC-EC
	Para EtherNet/IP	1911917	CAMC-F-EP
	Para PROFINET RT	1911916	CAMC-F-PN
	Para PROFIBUS DP	547450	CAMC-PB
Módulo de seguridad			
	Para momento desconectado seguro (STO)	1501330	CAMC-G-S1

Pórticos verticales de dos ejes

Referencias – Accesorios

Denominación	Descripción	Nº art.	Tipo
Módulo de interruptores			
	Si no se utiliza el módulo de seguridad CAMC-G-S1, para el funcionamiento del controlador CMMP-AS-...-M3 es indispensable el módulo de microinterruptores	1501329	CAMC-DS-M1
Conexión de bus			
	Para conexión de DeviceNet	525635	FBSD-KL-2X5POL
Conector tipo clavija			
	Para conexión CANopen	533783	FBS-SUB-9-WS-CO-K
	Para conexión de Profibus	533780	FBS-SUB-9-WS-PB-K

Denominación	Descripción	Nº art.	Tipo
Conjunto para el ajuste			
	<ul style="list-style-type: none"> Permite fijar el sistema de manipulación a una superficie vertical Una vez realizada la fijación, el eje se puede orientar horizontalmente 	EHMY-...-EGC-50-TB-KF	8047576 EADC-E16-50-E7
		EHMY-...-EGC-80-TB-KF	8047577 EADC-E16-80-E7
		EHMY-...-EGC-120-TB-KF	8047578 EADC-E16-120-E7
		EHMY-...-EGC-185-TB-KF	8047579 EADC-E16-185-E7
		EHMY-...-EGC-125-TB-HD	8047580 EADC-E16-125-E14
		EHMY-...-EGC-160-TB-HD	8047581 EADC-E16-160-E14
		EHMY-...-EGC-220-TB-HD	8047582 EADC-E16-220-E14

Pórticos verticales de dos ejes

Ayuda de programación

Programación sencilla con el

Software FCT: Festo Configuration Tool

Plataforma de software para actuadores eléctricos de Festo

- Todos los actuadores de una instalación pueden administrarse y archivarlos en un mismo proyecto
- Gestión de proyectos y de datos para todos los tipos de equipos compatibles
- Fácil de usar gracias a la introducción de parámetros en interfaces gráficas
- Forma de funcionamiento idéntica para todos los actuadores
- Posibilidad de trabajar offline u online en la máquina

