

# Integrierte Antriebe EMCA



# Integrierte Antriebe EMCA

Merkmale

## Auf einen Blick

### Integrierter Antrieb

- Bürstenloser Gleichstrommotor (EC-Motor) für Positionieraufgaben mit integrierter Leistungs-, Steuerungs- und Regelungselektronik. Das vermeidet lange Motorleitungen, verbessert die elektromagnetische Verträglichkeit und reduziert Installationsaufwand und Platzbedarf
- 64 frei programmierbare Verfahrssätze (Zielgröße: Position, Geschwindigkeit oder Drehmoment)
- Optional: integrierte Haltebremse incl. Ansteuerung
- Sicherheitsfunktion: „Sicher abgeschaltetes Moment“ (STO)
- Schutzart wählbar:
  - Standard: IP54 Gehäuse und Anschlussstechnik
  - Optional: IP65 Gehäuse und Anschlussstechnik für erhöhte Ansprüche
- Absolute Positionserfassung über:
  - Standard: Singleturn Absolutwertgeber
  - Optional: Multiturn Absolutmesssystem mit integriertem Puffer, zur Speicherung der Positionswerte bei Bewegungen um bis zu 7 Tage (ohne externe Spannungsversorgung). Mit Hilfe einer externen Batteriebox (→ Seite 19) kann die Zeit verlängert werden

### Zubehör

- Getriebe:
  - Standard: Anbaugesetze und Winkelstufe (lagerhaltig)
  - Sondergetriebe auf Anfrage
- Bremswiderstand:
  - Bremswiderstand Chopper integriert
  - Optional: externer Bremswiderstand (mit Befestigungswinkel)
- Vorkonfektionierte Leitungen
- Antriebsauslegung über PositioningDrives
  - Dimensionierung von EMCA und Getriebe
  - Bremswiderstand notwendig: Ja/Nein
- Inbetriebnahme erfolgt über Ethernet-Schnittstelle mit Festo Configuration Tool (FCT)

## Technik im Detail



- 1** LED-Anzeigen
- 2** Parametrier-Schnittstelle  
Modbus TCP-Schnittstelle (integriert im EMCA-DIO)
- 3** CANopen-Schnittstelle  
PROFINET-Schnittstelle  
EtherNet/IP-Schnittstelle  
EtherCAT-Schnittstelle
- 4** Anschlusskasten
- 5** Motorwelle
- 6** Motorflansch

### Busprotokolle

**CANopen**

**PROFINET**

**EtherNet/IP**

**EtherCAT**

**Modbus**

# Integrierte Antriebe EMCA

Merkmale

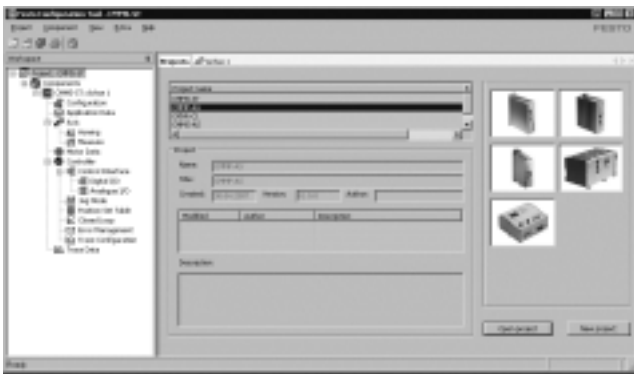
## Bibliotheken & Tools → [www.festo.com/sp/emca](http://www.festo.com/sp/emca) (Software)

Funktionsbausteine für vereinfachtes Programmieren sowie andere Software Unterstützung

- FCT – Festo Configuration Tool – PlugIn für EMCA
- EMCA Firmware Updates
- CANopen EDS
- EtherNet/IP EDS
- EtherCAT ESI
- PROFINET GSDML
- Funktionsbausteine für Festo, Omron, Rockwell Studio 5000, CODESYS, Beckhoff TwinCAT, Siemens TIA Portal
- Modbus – Demonstrator

## FCT-Software – Festo Configuration Tool

Softwareplattform für elektrische Antriebe von Festo (→ [www.festo.com/sp/fct](http://www.festo.com/sp/fct))



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

## FHPP – Festo Profil für Handhabungs- und Positionieraufgaben

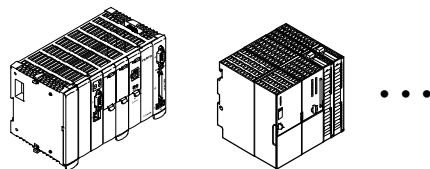
Optimiertes Datenprofil

Zugeschnitten auf die Zielapplikationen für Handhabungs- und Positionieraufgaben hat Festo ein optimiertes Datenprofil entwickelt, das "Festo Handling and Positioning Profile (FHPP)".

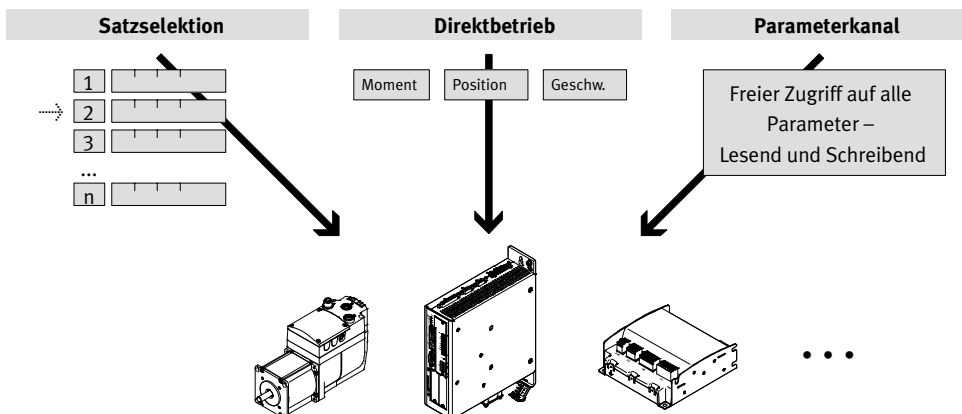
Das Datenprofil FHPP ermöglicht die Ansteuerung der Motorcontroller von Festo, mit Feldbusanschaltung, über einheitliche Steuer- und Statusbytes.

Definiert sind unter Anderem:

- Betriebsarten
- I/O-Datenstruktur
- Parameterobjekte
- Ablaufsteuerung



Feldbus-Kommunikation



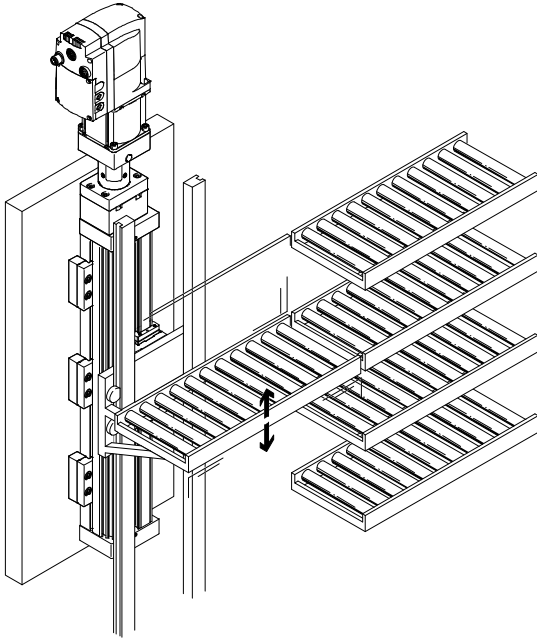
## Integrierte Antriebe EMCA

Merkmale

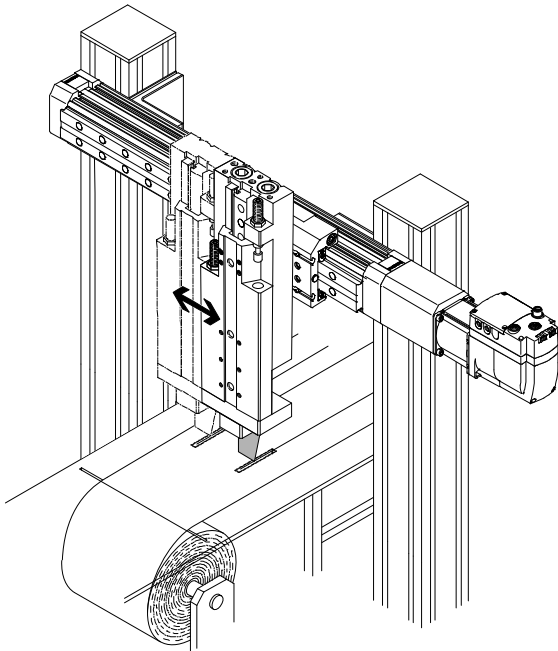
### Anwendungsbeispiele

- Maschinen im Bereich Druck- und Postpress
- Verpackungs- und Etikettiermaschinen
- Holzbearbeitungsmaschinen
- Textilindustrie
- Medizintechnik
- Materialtransport
- Fördern
- Beschriften
- Elektronikfertigung

### Verstellen von Sortierbändern



### Einstellen von Formaten für Papier- bzw. Folienschneidmaschinen



# Integrierte Antriebe EMCA

Typenschlüssel

EMCA - EC - 67 - M - 1 T E B - CO - S1

**Produktart**

EMCA	Motor mit Controller
------	----------------------

**Motortechnologie**

EC	EC Motor
----	----------

**Flanschgröße Motor**

67	67 mm
----	-------

**Baulänge**

S	kurz
M	mittel

**Nennbetriebsspannung**

1	24 V DC
---	---------

**Elektrischer Anschluss**

T	Anschlusskasten
---	-----------------

**Messeinheit**

E	Encoder absolut, Singleturn
M	Encoder absolut, Multiturn-Messsystem

**Bremse**

-	ohne
B	mit Haltebremse

**Busprotokoll/Ansteuerung**

DIO	digitale I/O-Schnittstelle + Modbus TCP
CO	CANopen
PN	PROFINET
EP	EtherNet/IP
EC	EtherCAT

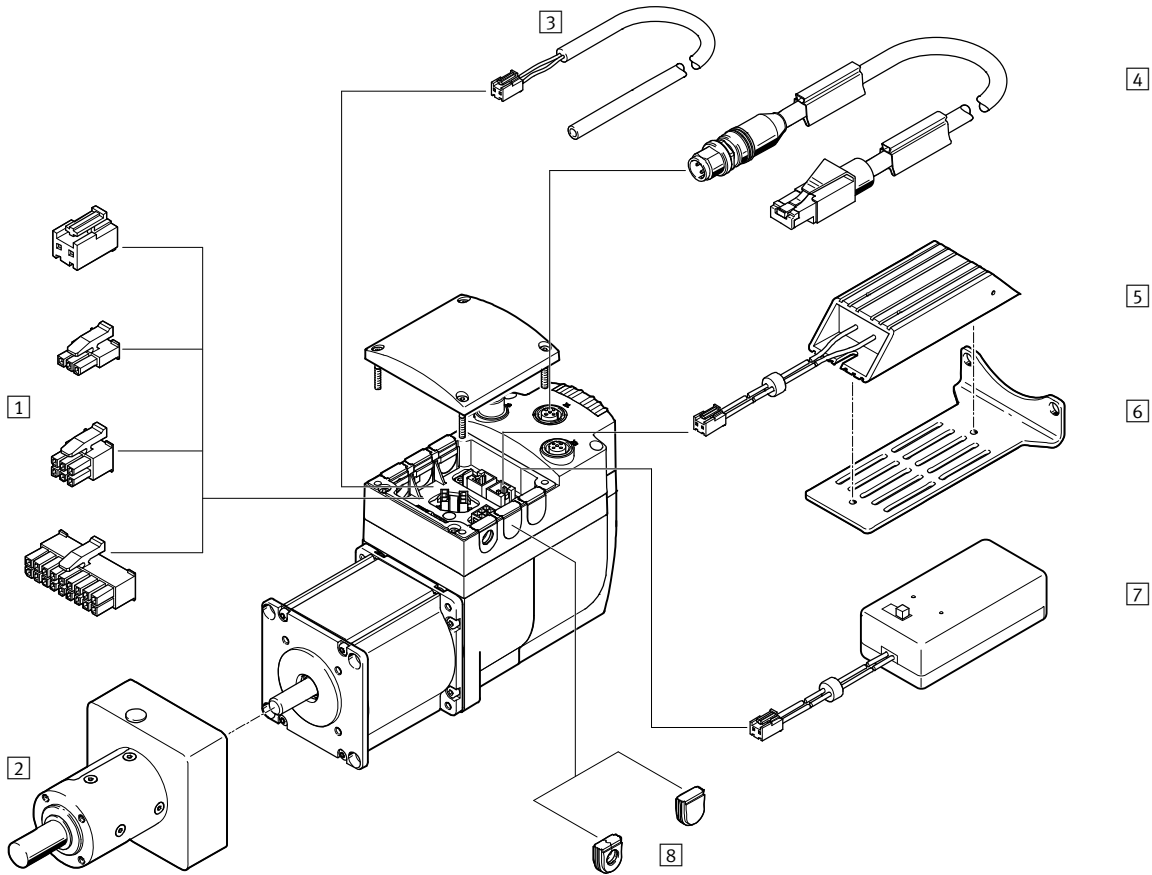
**Schutzart Elektrik**

-	Standard
S1	IP65

# Integrierte Antriebe EMCA

Peripherieübersicht

am Beispiel der Variante EMCA-...-CO





## Integrierte Antriebe EMCA

Peripherieübersicht

Zubehör		→ Seite/Internet	
1	Steckersortiment NEKM	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Anschlussstecker für Spannungsversorgung, Referenz-/Endschalter u.s.w (Für Stecker X4, X6, X7, X8, X9 → Seite 13).</li> <li>• Ist nicht im Lieferumfang des EMCA enthalten</li> </ul>	19
2	Getriebe EMGC	erhöht das Drehmoment des Motors, bei gleichzeitiger Reduzierung der Drehzahl	18
3	Vorkonfektionierte Leitung NEBM	für Spannungsversorgung, STO-Schnittstelle und I/O-Schnittstelle	20
4	Verbindungsleitung NEBC-D12G4	zum Parametrieren des Integrierten Antriebs	20
5	Bremswiderstand CACR-LE2	nimmt die Energie auf, die beim Bremsen oder Fremderregung in den Zwischenkreis zurückgespeist wird	19
6	Befestigungswinkel EAHM-M1	zur flexiblen Befestigung des Bremswiderstandes	19
7	Batteriebox EADA	zum Speichern der Positionswerte in Verbindung mit dem Multiturn-Absolutmesssystem	19
8	Gummidichtungen	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Dichtungssortiment ist im Lieferumfang des EMCA enthalten</li> <li>• Nachbestellung ist über Ersatzteilkatalog möglich → <a href="http://www.festo.com/emca">www.festo.com/emca</a> (Dokumentation)</li> </ul>	emca

# Integrierte Antriebe EMCA

Datenblatt

-  Baugröße 67
-  Nennspannung 24 V DC

Busprotokolle





Allgemeine Technische Daten	
Betriebsart Controller	PWM-MOSFET-Leistungsendstufe Kaskadenregler mit P-Positionsregler PI-Geschwindigkeitsregler PI-Stromregler
Parametrierschnittstelle	Ethernet
Ethernet, unterstützte Protokolle	TCP/IP
Max. Übertragungsrate [Mbit/s]	100
Rotorlagegeber	Encoder absolut, Singleturn Encoder absolut, Multiturn-Messsystem
Rotorlagegeber Messprinzip	magnetisch
Auflösung	
Singleturn	12 bit (4096 Inkremente pro Umdrehung)
Multiturn-Messsystem	12 bit (4096 Inkremente pro Umdrehung; ±2.147.483.648 Umdrehungen)
Betriebsdauer Multiturn-Messsystem	ohne externe Batterie: 7 Tage mit externer Batterie: 6 Monate
Anzeige	LED
Befestigungsart	Montageflansch mit Durchgangsbohrung
Einbaulage	beliebig

Elektrische Daten			
Baugröße		S	M
Nennspannung [V DC]		24 ±20%	
Nennstrom [A]		6,9	7,2
Spitzenstrom [A]		10,2	10,3
Nennleistung Motor [W]		120	150
Spitzenleistung Motor [W]		158	200
Max. Strom digitale Ausgänge [mA]		100	
Schaltlogik Eingang/Ausgang		PNP	

Technische Daten Motor			
Baugröße		S	M
Nenn Drehzahl [1/min]		3100	3150
Max. Drehzahl [1/min]		3500	3300
Nenn Drehmoment [Nm]		0,37	0,45
Spitzen Drehmoment [Nm]		0,85	0,91
Massenträgheitsmoment Rotor [kg cm <sup>2</sup> ]		0,175	0,301
Zul. Wellenbelastung			
axial [N]		60	
radial [N]		100	



# Integrierte Antriebe EMCA

Datenblatt

Technische Daten Haltebremse		
Haltemoment	[Nm]	1
Leistungsaufnahme	[W]	9
Massenträgheitsmoment	[kg cm <sup>2</sup> ]	0,021

Technische Daten					
Schnittstellen	I/O	CANopen	PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT
Anzahl digitaler Logikausgänge	4	2	2	2	2
Anzahl digitaler Logikeingänge	11	2	2	2	2

Technische Daten – Busprotokoll					
Schnittstellen	Modbus TCP	CANopen	PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT
Verfahrensätze	64	64	64	64	64
Kommunikationsprofil	FHPP	CiA 402 und FHPP	FHPP	FHPP	CiA 402 und FHPP
Max. Feldbusübertragungsrate	[Mbit/s]	100	1	100	100
Abschlusswiderstand	[Ω]	–	120 (aktivierbar über DIP-Schalter)	–	–
RPI (Requested Packet Interval)	[ms]	–	–	5	–
Übertragungsdienste	–	–	–	Messaging: implicit (T1) explicit	–

Sicherheitstechnische Kenngrößen	
Sicherheitsfunktion nach EN 61800-5-2	sicher abgeschaltetes Moment (STO)
Performance Level (PL) nach EN ISO 13849-1	Kategorie 3, Performance Level d
Safety Integrity Level (SIL) nach EN 61800-5-2	SIL 2
Max. positiver Prüfimpuls bei 0 Signal	[μs] 10000
Max. negativer Prüfimpuls bei 1 Signal	[μs] 600
Proof-Test-Intervall	20 Jahre
PFH	$1 \times 10^{-9}$
PFD	$1,86 \times 10^{-5}$
Diagnosedeckungsgrad	[%] 90
Safe Failure Fraction (SFF)	[%] > 90
Hardware-Fehlertoleranz	1
Zertifikat ausstellende Stelle	TÜV 01/205/5514.00/16
CE-Zeichen (siehe Konformitätserklärung)	nach EU-EMV-Richtlinie <sup>1)</sup> nach EU-Maschinen-Richtlinie
Schwingfestigkeit	Transporteinsatzprüfung mit Schärfegrad 2 nach FN 942017-4 und EN 60068-2-6
Schockfestigkeit	Schockprüfung mit Schärfegrad 2 nach FN 942017-5 und EN 60068-2-27

 1) Bitte entnehmen Sie den Nutzungsbereich der EG-Konformitätserklärung: [www.festo.com/sp](http://www.festo.com/sp) → Zertifikate.

Im Falle von Nutzungsbeschränkungen der Geräte in Wohn-, Geschäfts- und Gewerbebereichen, sowie Kleinbetrieben, können weitere Maßnahmen zur Reduzierung der Störaussendung erforderlich sein.

Gewichte [g]		
Baugröße	S	M
Produktgewicht	1900	2260
zusätzlich Haltebremse	350	350
zusätzlich Multiturn-Messsystem	25	25

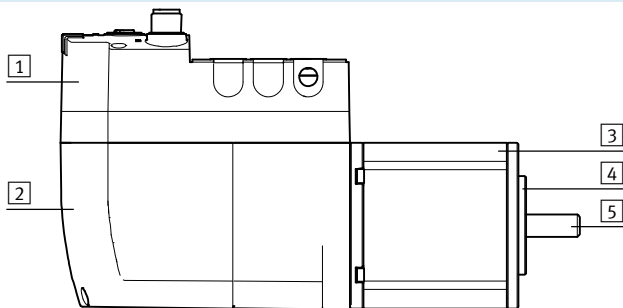
# Integrierte Antriebe EMCA

Datenblatt

Betriebs- und Umweltbedingungen	
Eigenschaften digitaler Logikausgänge	– teilweise frei konfigurierbar – nicht galvanisch getrennt
Eigenschaften Logikeingänge	galvanisch mit Logikpotential verbunden
Spezifikation Logikeingang	in Anlehnung an IEC 61131-2
Schutzfunktion	i <sup>2</sup> t Überwachung
	Schleppfehlerüberwachung
	Softwareendlagenerkennung
	Spannungsausfalldetektion
	Stromüberwachung
Temperaturüberwachung	
Schutzart	
EMCA-..., Motorwelle	IP54
EMCA-..., Motorgehäuse incl. Anschlussstechnik	IP54
EMCA-...-S1, Motorgehäuse incl. Anschlussstechnik	IP65
Umgebungstemperatur [°C]	0 ... +50
Hinweis zur Umgebungstemperatur	oberhalb der Umgebungstemperatur von 20 °C ist eine Leistungsreduktion von 1,75% pro °C einzuhalten
Lagertemperatur [°C]	–25 ... +70
Relative Luftfeuchtigkeit [%]	0 ... 95 (nicht kondensierend)
Korrosionsbeständigkeit KBK <sup>1)</sup>	1
Zulassung	RCM Mark
CE-Zeichen (siehe Konformitätserklärung)	nach EU-EMV-Richtlinie <sup>2)</sup>
	nach EU-Maschinen-Richtlinie
KC-Zeichen	KC-EMV

- 1) Korrosionsbeständigkeitsklasse KBK 1 nach Festo Norm FN 940070  
Niedrige Korrosionsbeanspruchung. Trockene Innenraumanwendung bzw. Transport- und Lagerschutz. Gilt auch für Teile hinter Abdeckungen, im nicht sichtbaren Innenbereich, oder Teile die im Anwendungsfall abgedeckt sind (z. B. Antriebszapfen).
- 2) Bitte entnehmen Sie den Nutzungsbereich der EG-Konformitätserklärung: [www.festo.com/sp](http://www.festo.com/sp) → Zertifikate.  
Im Falle von Nutzungsbeschränkungen der Geräte in Wohn-, Geschäfts- und Gewerbebereichen, sowie Kleinbetrieben, können weitere Maßnahmen zur Reduzierung der Störaussendung erforderlich sein.

## Werkstoffe



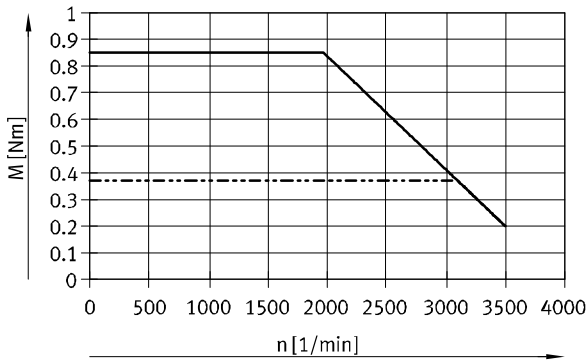
Integrierter Antrieb	
Gehäuse	
1 Anschlusskasten	Kunststoff, glasfaserverstärkt
2 unteres Gehäuseteil	Zinkdruckguss
– Dichtungen	NBR
Motor	
3 Gehäuseprofil	Aluminium
4 Flansch	Zinkdruckguss
5 Welle	Stahl
Werkstoff-Hinweis	RoHS konform
	LABS-haltige Stoffe enthalten

# Integrierte Antriebe EMCA

Datenblatt

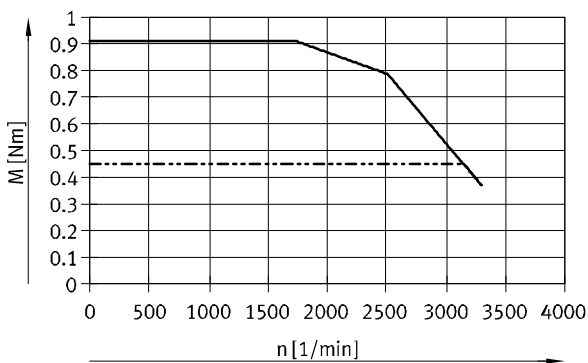
## Drehmoment M in Abhängigkeit von Drehzahl n

EMCA-EC-67-S




— Spitzendrehmoment  
- - - - - Nenn Drehmoment

EMCA-EC-67-M



— Spitzendrehmoment  
- - - - - Nenn Drehmoment

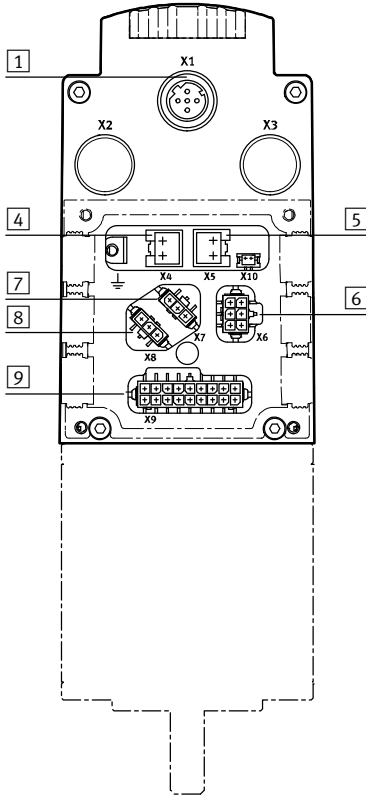
 Hinweis  
Motortypische Kennlinien  
(fertigungstypische Toleranzen  
±20%) bei Nennspannung.

# Integrierte Antriebe EMCA

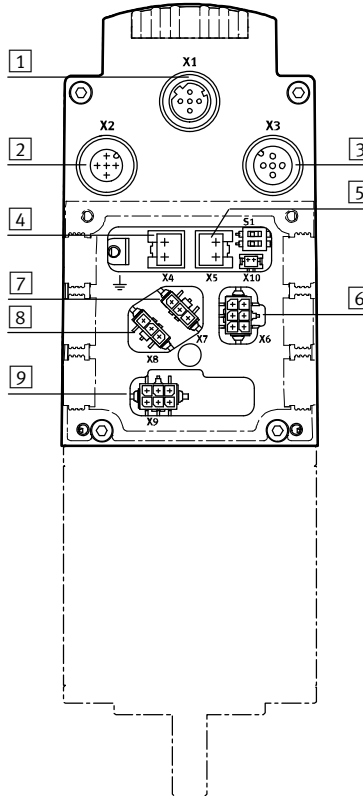
Datenblatt

## Steckerbelegung

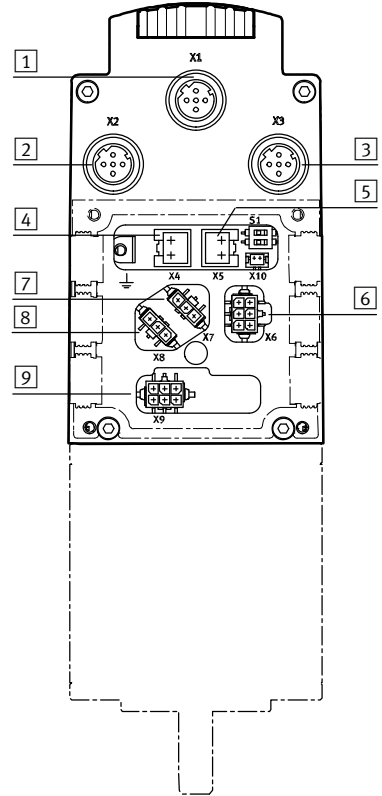
EMCA-...-DIO



EMCA-...-CO



EMCA-...-PN/-EP/-EC



1 [X1] Parametrierschnittstelle (Ethernet)			
	PIN		Funktion
	1	TD+	Sendedaten+
	2	RD+	Empfangsdaten+
	3	TD-	Sendedaten-
	4	RD-	Empfangsdaten-
	5	-	n.c.
	Gehäuse		Schirm/Funktionserde

2 [X2] CAN IN (CAN-Schnittstelle)			
	PIN		Funktion
	1	CAN Shield	Schirm
	2	n.c.	-
	3	CAN GND	CAN Bus Bezugspotential
	4	CAN H	CAN Bus High
	5	CAN L	CAN Bus Low
	Gehäuse		Schirm/Funktionserde

3 [X3] CAN OUT (CAN-Schnittstelle)			
	PIN		Funktion
	1	CAN Shield	Schirm
	2	n.c.	-
	3	CAN GND	CAN Bus Bezugspotential
	4	CAN H	CAN Bus High
	5	CAN L	CAN Bus Low
	Gehäuse		Schirm/Funktionserde

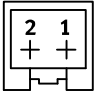
2 [X2] PN IN (PROFINET-Schnittstelle) [X2] EP IN (EtherNet/IP-Schnittstelle) [X2] EC IN (EtherCAT-Schnittstelle)			
	PIN		Funktion
	1	TD+	Sendedaten+
	2	RD+	Empfangsdaten+
	3	TD-	Sendedaten-
	4	RD-	Empfangsdaten-
	5	-	n.c.
	Gehäuse		Schirm/Funktionserde

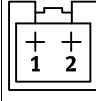
3 [X3] PN OUT (PROFINET-Schnittstelle) [X3] EP OUT (EtherNet/IP-Schnittstelle) [X3] EC OUT (EtherCAT-Schnittstelle)			
	PIN		Funktion
	1	TD+	Sendedaten+
	2	RD+	Empfangsdaten+
	3	TD-	Sendedaten-
	4	RD-	Empfangsdaten-
	5	-	n.c.
	Gehäuse		Schirm/Funktionserde

# Integrierte Antriebe EMCA

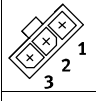
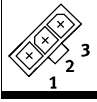
Datenblatt

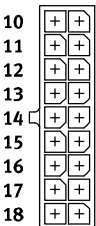
## Steckerbelegung

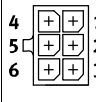
4 [X4] Spannungsversorgung			
		PIN	Funktion
		1	24 V DC
		2	GND
			Spannungsversorgung
			Bezugspotential


5 [X5] Bremswiderstand			
		PIN	Funktion
		1	ZK+
		2	BR-CH
			Anschluss für externen
			Bremswiderstand

6 [X6] STO-Schnittstelle			
		PIN	Funktion
		1	NC1
		2	NC2
		3	24 V DC
		4	STO1
		5	STO2
		6	GND
			Rückmeldekontakt 1
			Rückmeldekontakt 2
			Spannungsausgang
			Steuereingang
			Steuereingang
			Bezugspotential

7/8 [X7/X8] End- und Referenzschalter			
		PIN	Funktion
		1	24 V DC
		2	Schalter 1
		3	GND
			Spannungsausgang
			Signaleingang 1
			Bezugspotential
		1	24 V DC
		2	Schalter 2
		3	GND
			Spannungsausgang
			Signaleingang 2
			Bezugspotential

9 [X9] I/O-Schnittstelle bei EMCA-...-DIO			
		PIN	Funktion (Mode0/Mode1)
		1	DIN
		2	DIN
		3	DIN
		4	DIN
		5	DIN
		6	DIN
		7	DIN
		8	DOUT
		9	DOUT
		10	24 V DC
		11	DOUT
		12	DIN
		13	DIN
		14	DIN
		15	DIN
		16	DIN
		17	-
		18	GND
			Satzselektion 1
			Satzselektion 2
			Satzselektion 4
			Satzselektion 8
			Satzselektion 16
			Satzselektion 32/Tippen+
			Bereit
			konfigurierbar
			Spannungsausgang
			Start bestätigt/Teachen bestätigt
			Motion Complete
			Steuerung Mode 0/1
			Start/Teachen
			Bremse öffnen, Restweg löschen/Tippen-
			Stopp
			Freigabe/Fehler quittieren
			n.c.
			Bezugspotential

9 [X9] I/O-Schnittstelle bei EMCA-...-CO/-PN/-EP/-EC			
		PIN	Funktion
		1	DOUT
		2	DOUT
		3	24 V DC
		4	DIN
		5	DIN
		6	GND
			Bereit
			konfigurierbar
			Spannungsausgang
			Reglerfreigabe
			Sample-Eingang
			Bezugspotential

10 [X10] Externe Batterie			
		PIN	Funktion
		1	Batterie+
		2	Batterie-
			Anschluss für externe
			Batterie

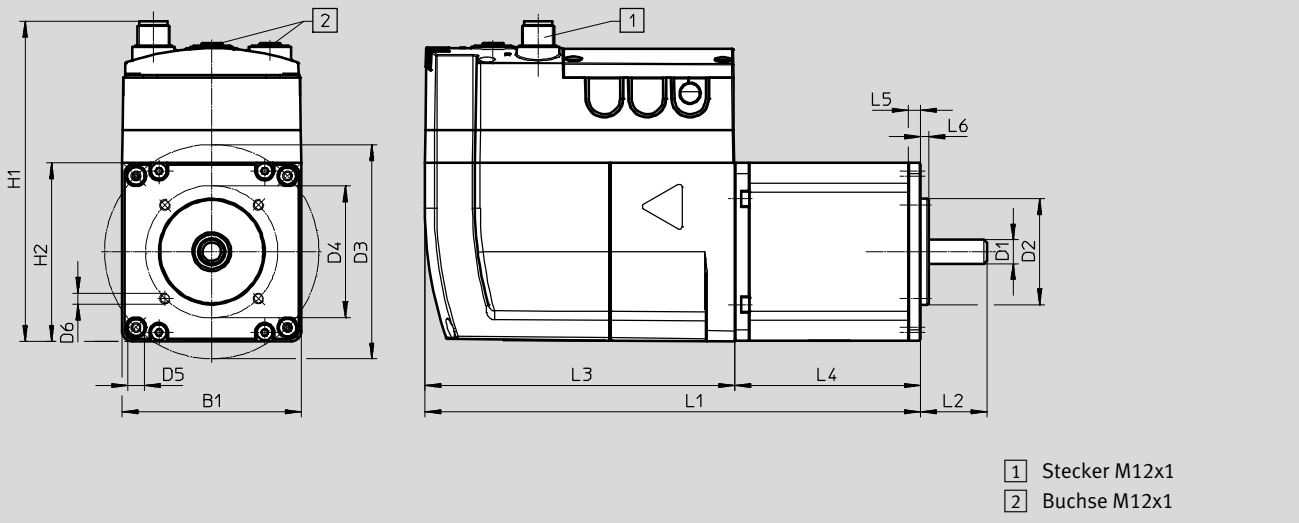
# Integrierte Antriebe EMCA

Datenblatt

**Abmessungen**

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

EMCA-...-CO



Typ	B1	D1 ∅ h6	D2 ∅ h8	D3 ∅ ±0,2	D4 ∅ ±0,2	D5 ∅ +0,2	D6	H1 ±0,5
EMCA-...-S	67	9	40	81	50	6,3	M4x5	121,1
EMCA-...-M								

Typ	H2	L1	L2 ±0,5	L3 ±0,3	L4 ±0,8	L5 ±0,3	L6 -0,1
EMCA-...-S	67	169,9	25	117,2	52,7	4,7	3
EMCA-...-M		187,4			70,2		

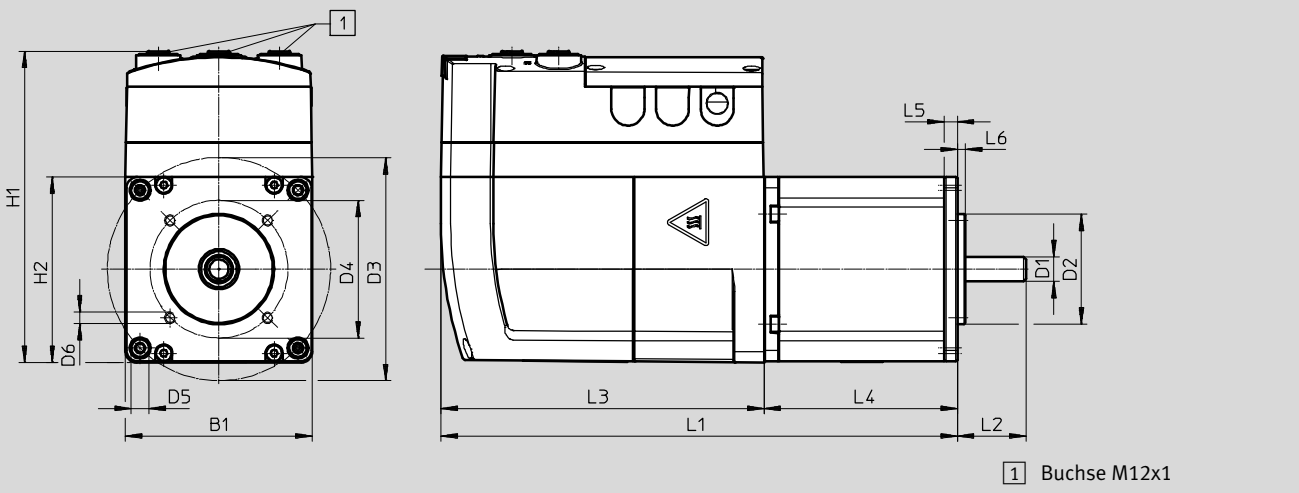
# Integrierte Antriebe EMCA

Datenblatt

**Abmessungen**

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

EMCA-...-PN/-EP/-EC/-DIO



Typ	B1	D1 ∅ h6	D2 ∅ h8	D3 ∅ ±0,2	D4 ∅ ±0,2	D5 ∅ +0,2	D6	H1 ±0,5
mit PROFINET-, EtherNet/IP-, EtherCAT-Schnittstelle								
EMCA-...-S	67	9	40	81	50	6,3	M4x5	113
EMCA-...-M								
mit I/O-Schnittstelle								
EMCA-...-S	67	9	40	81	50	6,3	M4x5	111,5
EMCA-...-M								

Typ	H2	L1	L2 ±0,5	L3 ±0,3	L4 ±0,8	L5 ±0,3	L6 -0,1
mit PROFINET-, EtherNet/IP-, EtherCAT-Schnittstelle							
EMCA-...-S	67	169,9	25	117,2	52,7	4,7	3
EMCA-...-M		187,4			70,2		
mit I/O-Schnittstelle							
EMCA-...-S	67	169,9	25	117,2	52,7	4,7	3
EMCA-...-M		187,4			70,2		

# Integrierte Antriebe EMCA

Datenblatt

Bestellangaben – lagerhaltige Produkte						
Baugröße		Messeinheit		Schutzart	Teile-Nr.	Typ
kurz	mittel	Encoder, Singleturn	Encoder, Multiturn	IP54		
Schnittstelle: I/O mit Modbus TCP						
■		■		■	8061196	EMCA-EC-67-S-1TE-DIO
	■	■		■	8061197	EMCA-EC-67-M-1TE-DIO
■			■	■	8061199	EMCA-EC-67-S-1TM-DIO
	■		■	■	8061198	EMCA-EC-67-M-1TM-DIO
Schnittstelle: CANopen						
■		■		■	8034238	EMCA-EC-67-S-1TE-CO
	■	■		■	8034239	EMCA-EC-67-M-1TE-CO
■			■	■	8034240	EMCA-EC-67-S-1TM-CO
	■		■	■	8034241	EMCA-EC-67-M-1TM-CO
Schnittstelle: PROFINET						
■		■		■	8069725	EMCA-EC-67-S-1TE-PN
	■	■		■	8069726	EMCA-EC-67-M-1TE-PN
■			■	■	8069727	EMCA-EC-67-S-1TM-PN
	■		■	■	8069728	EMCA-EC-67-M-1TM-PN
Schnittstelle: EtherNet/IP						
■		■		■	8061201	EMCA-EC-67-S-1TE-EP
	■	■		■	8061202	EMCA-EC-67-M-1TE-EP
■			■	■	8061203	EMCA-EC-67-S-1TM-EP
	■		■	■	8061204	EMCA-EC-67-M-1TM-EP
Schnittstelle: EtherCAT						
■		■		■	8069729	EMCA-EC-67-S-1TE-EC
	■	■		■	8069730	EMCA-EC-67-M-1TE-EC
■			■	■	8069731	EMCA-EC-67-S-1TM-EC
	■		■	■	8069732	EMCA-EC-67-M-1TM-EC



# Integrierte Antriebe EMCA

Bestellangaben – Produktbaukasten

Bestelltabelle				
Baugröße	67	Bedingungen	Code	Eintrag Code
<input checked="" type="checkbox"/> <b>M</b> Baukasten-Nr.	<b>1509036</b>			
Produktart	EMCA Motor mit Controller		<b>EMCA</b>	EMCA
Motortechnologie	EC Motor		<b>-EC</b>	-EC
Flanschgröße	67 mm		<b>-67</b>	-67
Baulänge	kurz		<b>-S</b>	
	mittel		<b>-M</b>	
Nennbetriebsspannung	24 V DC		<b>-1</b>	-1
Elektrischer Anschluss	Anschlusskasten		<b>T</b>	T
Messeinheit	Encoder absolut, Singleturn		<b>E</b>	
	Encoder absolut, Multiturn-Messsystem		<b>M</b>	
<input type="checkbox"/> <b>O</b> Bremse	ohne			
	mit Haltebremse		<b>B</b>	
<input checked="" type="checkbox"/> <b>M</b> Busprotokoll/Ansteuerung	digitale I/O-Schnittstelle mit Modbus TCP		<b>-DIO</b>	
	CANopen		<b>-CO</b>	
	PROFINET		<b>-PN</b>	
	EtherNet/IP		<b>-EP</b>	
	EtherCAT		<b>-EC</b>	
<input type="checkbox"/> <b>O</b> Schutzart Elektrik	Standard			
	IP65		<b>-S1</b>	

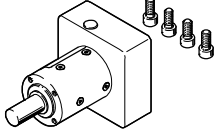
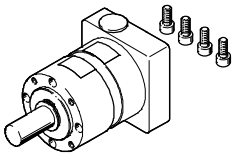
- M** Mindestangaben
- O** Optionen

**Bestellcode**

**EMCA** -  **EC** -  **67** -  -  **1**  **T**   -  -

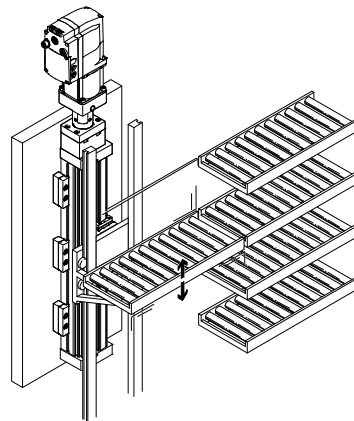
# Integrierte Antriebe EMCA

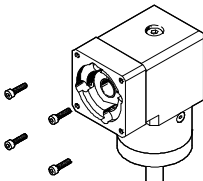
Zubehör


Bestellangaben – Getriebe				Datenblätter → Internet: emgc		
	Getriebetyp	Getriebeübersetzung		Teile-Nr.	Typ	
	EMGC-40-P-...	3	1-stufig	<b>8000594</b>	<b>EMGC-40-P-G3-SEC-67</b>	
		4		<b>8000595</b>	<b>EMGC-40-P-G4-SEC-67</b>	
		5		<b>8000596</b>	<b>EMGC-40-P-G5-SEC-67</b>	
		7		<b>8000597</b>	<b>EMGC-40-P-G7-SEC-67</b>	
		12	2-stufig	<b>8000598</b>	<b>EMGC-40-P-G12-SEC-67</b>	
		16		<b>8000599</b>	<b>EMGC-40-P-G16-SEC-67</b>	
		20		<b>8000600</b>	<b>EMGC-40-P-G20-SEC-67</b>	
		25		<b>8000601</b>	<b>EMGC-40-P-G25-SEC-67</b>	
		35		<b>8000602</b>	<b>EMGC-40-P-G35-SEC-67</b>	
	EMGC-60-P-...	3	1-stufig	<b>8000612</b>	<b>EMGC-60-P-G3-SEC-67</b>	
		4		<b>8000613</b>	<b>EMGC-60-P-G4-SEC-67</b>	
		5		<b>8000614</b>	<b>EMGC-60-P-G5-SEC-67</b>	
		7		<b>8000615</b>	<b>EMGC-60-P-G7-SEC-67</b>	
		10		<b>8000616</b>	<b>EMGC-60-P-G10-SEC-67</b>	
		12	2-stufig	<b>8000617</b>	<b>EMGC-60-P-G12-SEC-67</b>	
		16		<b>8000618</b>	<b>EMGC-60-P-G16-SEC-67</b>	
		20		<b>8000619</b>	<b>EMGC-60-P-G20-SEC-67</b>	
		25		<b>8000620</b>	<b>EMGC-60-P-G25-SEC-67</b>	
		35		<b>8000621</b>	<b>EMGC-60-P-G35-SEC-67</b>	
		40		<b>8000622</b>	<b>EMGC-60-P-G40-SEC-67</b>	

### Einbauhinweis für EMGC-40

- Nur für senkrechte Einbaulage geeignet
- Geeignet als Vertikalachse, bei der sich z. B. nur der Schlitten bewegt, nicht die Achse
- Nicht geeignet als Z-Achse z. B. innerhalb eines Raumportales

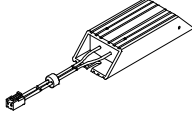


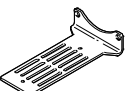
Bestellangaben – Winkelgetriebe				Datenblätter → Internet: emgc	
	Getriebetyp	Getriebeübersetzung		Teile-Nr.	Typ
	EMGC-67-A-G1	1		<b>2321480</b>	<b>EMGC-67-A-G1-SEC-67</b>

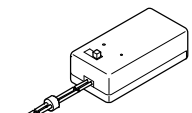
 Produkte sind lagerhaltig

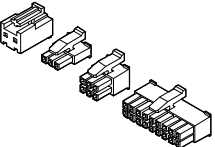
# Integrierte Antriebe EMCA

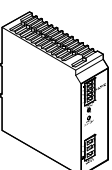
Zubehör

Bestellangaben – Bremswiderstand							
	Widerstands-wert [Ω]	Nennleis-tung [W]	Gewicht [g]	Schutzart	Kabel-länge [mm]	Maße [mm]	Teile-Nr. Typ
	6	60	140	IP65	300	Länge: 102 Breite: 40 Höhe: 21	<b>8047913 CACR-LE2-6-W60</b>

Bestellangaben – Befestigungswinkel			
	Beschreibung	Gewicht [g]	Teile-Nr. Typ
	zur flexiblen Befestigung des Bremswiderstandes	106	<b>8080406 EAHM-M1-AB</b>

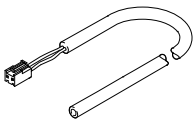
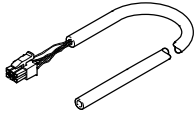
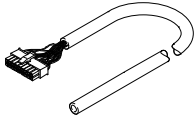
Bestellangaben – Batteriebox						
	Beschreibung	Schutzart	Kabel-länge [mm]	Maße [mm]	Teile-Nr. Typ	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>zum Speichern der Positions-werte in Verbindung mit dem Multiturn-Absolutmesssystem</li> <li>sie enthält eine Standard 9 V Batterie (6LR61)</li> </ul>	IP40	135	Länge: 68 Breite: 33 Höhe: 25	<b>8047912 EADA-A-9</b>	

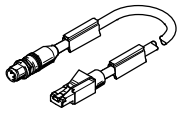
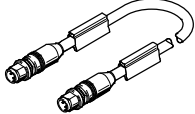
Bestellangaben – Steckersortiment			
	Beschreibung	Für Busprotokoll/ Ansteuerung	Teile-Nr. Typ
	Anschlussstecker für Spannungsversorgung, Referenz-/Endschalter u.s.w. (Für Stecker X4, X6, X7, X8, X9 → Seite 13) Nicht im Lieferumfang des EMCA enthalten	CANopen, PROFINET EtherNet/IP, EtherCAT	<b>8034242 NEKM-C-20</b>
		I/O-Schnittstelle mit Modbus TCP	<b>8034243 NEKM-C-21</b>

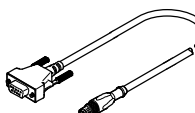
Bestellangaben – Netzteile					
	Beschreibung	Eingangs-spannungs-bereich [V AC]	Nennaus-gangs-spannung [V DC]	Nennaus-gangsstrom [A]	Teile-Nr. Typ
	Spannungsversorgung für Motorcontroller	100 ... 240	24	10	<b>2247682 CACN-3A-1-10</b>

# Integrierte Antriebe EMCA

Zubehör

Bestellangaben – Vorkonfektionierte Leitung				
	Beschreibung	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Typ
für Spannungsversorgung (Stecker X4) bei EMCA-...-CO/-PN/-EP/-EC/-DIO				
	Elektrischer Anschluss: eine Seite: vorkonfektioniert mit Stecker, andere Seite: offenes Kabelende	10	<b>4977492</b>	<b>NEBM-L4G2-E-10-N-LE2</b>
für STO-Schnittstelle (Stecker X6) bei EMCA-...-CO/-PN/-EP/-EC/-DIO und I/O-Schnittstelle (Stecker X9) bei EMCA-...-CO/-PN/-EP/-EC				
	Elektrischer Anschluss: eine Seite: vorkonfektioniert mit Stecker, andere Seite: offenes Kabelende	10	<b>4977493</b>	<b>NEBM-L5G6-E-10-N-LE6</b>
für I/O-Schnittstelle (Stecker X9) bei EMCA-...-DIO				
	Elektrischer Anschluss: eine Seite: vorkonfektioniert mit Stecker, andere Seite: offenes Kabelende	10	<b>4977494</b>	<b>NEBM-L5G18-E-10-N-LE18</b>

Bestellangaben – Verbindungsleitung				
	Kabellänge [m]	Gewicht [g]	Teile-Nr.	Typ
für Parametrierschnittstelle (Stecker X1)				
	1	89	<b>8040451</b>	<b>NEBC-D12G4-ES-1-S-R3G4-ET</b>
	3	219	<b>8040452</b>	<b>NEBC-D12G4-ES-3-S-R3G4-ET</b>
	5	347	<b>8040453</b>	<b>NEBC-D12G4-ES-5-S-R3G4-ET</b>
	10	674	<b>8040454</b>	<b>NEBC-D12G4-ES-10-S-R3G4-ET</b>
für PROFINET; EtherNet/IP; EtherCAT - Schnittstelle (Stecker X2, X3)				
	0,5	57	<b>8040446</b>	<b>NEBC-D12G4-ES-0.5-S-D12G4-ET</b>
	1	93	<b>8040447</b>	<b>NEBC-D12G4-ES-1-S-D12G4-ET</b>
	3	223	<b>8040448</b>	<b>NEBC-D12G4-ES-3-S-D12G4-ET</b>
	5	350	<b>8040449</b>	<b>NEBC-D12G4-ES-5-S-D12G4-ET</b>
	10	679	<b>8040450</b>	<b>NEBC-D12G4-ES-10-S-D12G4-ET</b>

Bestellangaben – Feldbusadapter für CANopen				
	Beschreibung	Teile-Nr.	Typ	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Für den Anschluss von Standard M12 CANopen Leitungen</li> <li>9-poliger Sub-D-Stecker auf 5-poligen Rund-Stecker M12</li> <li>Busabschlusswiderstand muss extern angeschlossen werden</li> </ul>	<b>540324</b>	<b>FBA-CO-SUB-9-M12</b>	

 Hinweis  
Ersatzteile:  
→ [www.festo.com/emca](http://www.festo.com/emca)  
(Dokumentation)