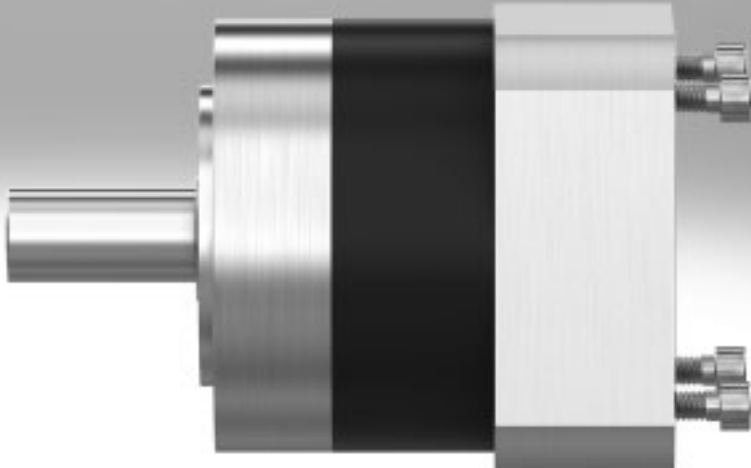


Reductores EMGA/EMGC



Reductores EMGA/EMGC

Características

FESTO

EMGA-...-P-...

→ página 3

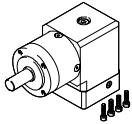


- Engranaje planetario, recto
- Relación de reducción $i = 3; 5$
- Lubricación de por vida
- Grado de protección IP54

Para servomotor EMME-AS, EMMS-AS, EMMT-AS
Para motor paso a paso EMMS-ST

EMGA-...-A-...

→ página 9



- Engranaje angular
- Relación de reducción $i = 3; 5$
- Lubricación de por vida
- Grado de protección IP54

Para servomotor EMME-AS, EMMT-AS

EMGC-...-P-...-SEC

→ página 13



- Engranaje planetario, recto
- De una o de dos fases
- Relación de reducción $i = 3; 4; 5; 7; 12; 16; 20; 25; 35; 40$
- Lubricación de por vida
- Grado de protección IP54

Para actuador integrado EMCA

EMGC-...-A-...-SEC

→ página 18



- Engranaje angular
- Relación de reducción $i = 1$
- Lubricación de por vida
- Grado de protección IP54

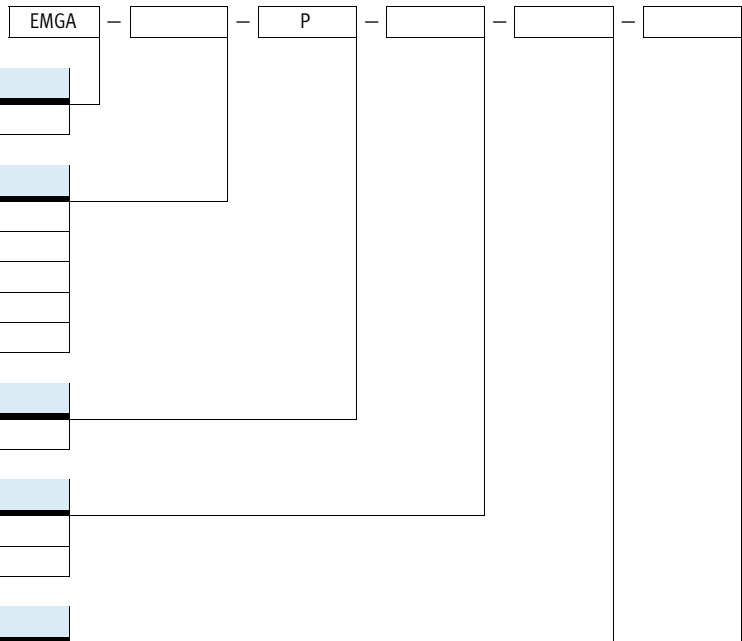
Para actuador integrado EMCA

-  - Importante

Otras relaciones y ejecuciones sobre demanda

Reductores EMGA-...-P-...

Código del producto



Tipo	
EMGA	Ejecución estándar

Tamaño del reductor	
40	∅ 40 mm
60	∅ 60 mm
80	∅ 80 mm
120	∅ 120 mm
160	∅ 160 mm

Tipo de engranaje	
P	Engranaje planetario

Relación de reducción	
G3	3:1
G5	5:1

Interfaz del motor	
EAS-40	EMME-AS-40
EAS-60	EMME-AS-60, EMMT-AS-60
EAS-80	EMME-AS-80
SAS-40	EMMS-AS-40
SAS-55	EMMS-AS-55
SAS-70	EMMS-AS-70
SAS-100	EMME-AS-100, EMMS-AS-100
SAS-140	EMMS-AS-140
SST-42	EMMS-ST-42
SST-57	EMMS-ST-57
SST-87	EMMS-ST-87

Reductores EMGA-...-P-...

Hoja de datos

FESTO

- Para servomotor:
EMME-AS, EMMS-AS, EMMT-AS
- Para motor paso a paso:
EMMS-ST



Especificaciones técnicas							
Tamaño del reductor	[mm]	Ø 40		Ø 60		Ø 60	
Relación de reducción	[i]	3	5	3	5	3	5
Interfaz de salida		40G		60H		60G	
Interfaz del motor		EAS-40, SAS-40		EAS-60		SAS-55, SAS-70, SST-57	
Tipo de engranaje		Engranaje planetario de 1 fase					
Momento de giro permanente de salida ¹⁾	[Nm]	11	14	28	40	22	
Momento de giro máximo de salida ²⁾	[Nm]	17,6	22	45	64	35,2	
Velocidad máxima de accionamiento	[rpm]	18000		13000		13000	
Rigidez torsional	[Nm/arcmin]	1		2,3		2,3	
Holgura torsional	[deg]	0,25		0,17		0,17	
Momento de inercia de la masa ³⁾	[kgcm ²]	0,031	0,019	0,135	0,078	0,135	0,078
Rendimiento máximo	[%]	98					
Temperatura de funcionamiento ⁴⁾	[°C]	-25 ... +90					
Grado de protección		IP54					
Peso del producto	[g]	350		900		900	
Nota sobre los materiales		Conformidad con la Directiva 2002/95/CE (RoHS)					

Tamaño del reductor	[mm]	Ø 80		Ø 120		Ø 160	
Relación de reducción	[i]	3	5	3	5	3	5
Interfaz de salida		80G		120G		160G	
Interfaz del motor		EAS-80, SAS-70, SAS-100, SST-87		SAS-100, SAS-140		SAS-140	
Tipo de engranaje		Engranaje planetario de 1 fase					
Momento de giro permanente de salida ¹⁾	[Nm]	85	110	115	195	400	450
Momento de giro máximo de salida ²⁾	[Nm]	136	176	184	312	640	720
Velocidad máxima de accionamiento	[rpm]	7000		6500		6500	
Rigidez torsional	[Nm/arcmin]	6		12		38	
Holgura torsional	[deg]	0,12		0,12		0,1	
Momento de inercia de la masa ³⁾	[kgcm ²]	0,77	0,45	2,63	1,53	12,14	6,07
Rendimiento máximo	[%]	98					
Temperatura de funcionamiento ⁴⁾	[°C]	-25 ... +90					
Grado de protección		IP54		IP54			
Peso del producto	[g]	2100		6000		18000	
Nota sobre los materiales		Conformidad con la Directiva 2002/95/CE (RoHS)					

1) En el eje de salida

2) Los datos se refieren a una velocidad de giro de salida del eje de 100 rpm, así como al modo de funcionamiento S1 con una temperatura de 30 °C

3) En relación con el eje de accionamiento

4) Tener en cuenta el margen de temperatura del motor

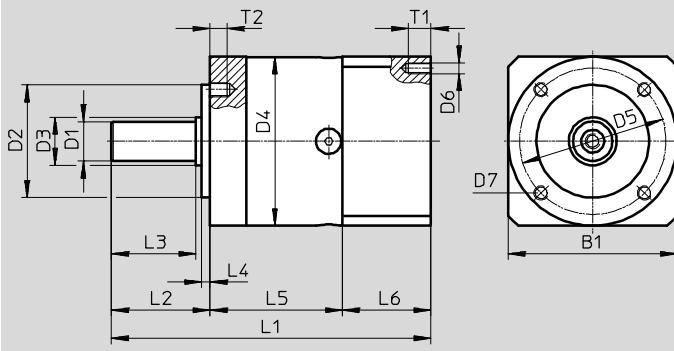
Reductores EMGA-...-P-...

Hoja de datos

Dimensiones

Datos CAD disponibles en → www.festo.com

EMGA-... para servomotores EMME-AS, EMMT-AS



Tipo	Interfaz		B1	D1 ∅ h7	D2 ∅ h7	D3 ∅	D4 ∅	D5 ∅	D6
	Salida de potencia	Motor							
EMGA-40-P-G...-EAS-40	40G	EAS-40	40	10	26	12	40	34	M3
EMGA-60-P-G...-EAS-60	60H	EAS-60	60	14	40	17	60	52	M4
EMGA-80-P-G...-EAS-80	80G	EAS-80	80	20	60	25	80	70	M5
EMGA-80-P-G...-SAS-100	80G	SAS-100	100	20	60	25	80	70	M8
EMGA-120-P-G...-SAS-100	120G	SAS-100	115	25	80	35	115	100	M8

Tipo	D7	L1	L2	L3 ±0,2	L4 ±0,2	L5	L6	T1	T2
EMGA-40-P-G...-EAS-40	M4	93,5	26	23	2	39	28,5	8	6
EMGA-60-P-G...-EAS-60	M5	113,5	35	30	3	47	31	10	8
EMGA-80-P-G...-EAS-80	M6	138,5	40	36	3	60	38,5	12	10
EMGA-80-P-G...-SAS-100	M6	143,5	40	36	3	60	43,5	16	10
EMGA-120-P-G...-SAS-100	M10	176,5	55	50	4	74	47,5	20	16

Reductores EMGA-...-P-...

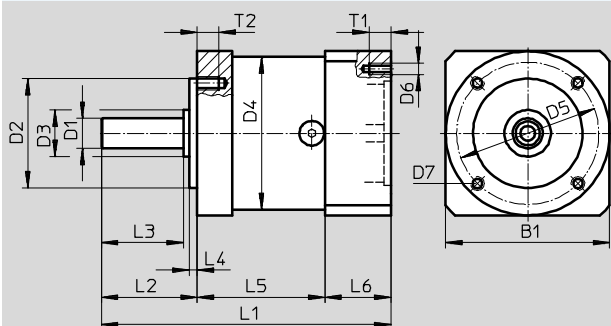
Hoja de datos

FESTO

Dimensiones

Datos CAD disponibles en → www.festo.com

EMGA-... para servomotores EMMS-AS



Tipo	Interfaz		B1	D1 ∅ h7	D2 ∅ h7	D3 ∅	D4 ∅	D5 ∅	D6
	Salida de potencia	Motor							
EMGA-40-P-G...-SAS-40	40G	SAS-40	40	10	26	12	40	34	M3
EMGA-60-P-G...-SAS-55	60G	SAS-55	60	11	40	17	60	52	M5
EMGA-60-P-G...-SAS-70	60G	SAS-70	70	11	40	17	60	52	M5
EMGA-80-P-G...-SAS-70	80G	SAS-70	80	20	60	25	80	70	M5
EMGA-80-P-G...-SAS-100	80G	SAS-100	100	20	60	25	80	70	M8
EMGA-120-P-G...-SAS-100	120G	SAS-100	115	25	80	35	115	100	M8
EMGA-120-P-G...-SAS-140	120G	SAS-140	140	25	80	35	115	100	M10
EMGA-160-P-G...-SAS-140	160G	SAS-140	140	40	130	55	160	145	M10

Tipo	D7	L1	L2	L3	L4	L5	L6	T1	T2
				±0,2	±0,2				
EMGA-40-P-G...-SAS-40	M4	88,5±1,5	26±0,6	23	2	39	23,5	6	6
EMGA-60-P-G...-SAS-55	M5	106±1,5	35±0,8	30	3	47	24	12	8
EMGA-60-P-G...-SAS-70	M5	106±1,5	35±0,8	30	3	47	24	12	8
EMGA-80-P-G...-SAS-70	M6	133,5±1,5	40±0,8	36	3	60	33,5	12	10
EMGA-80-P-G...-SAS-100	M6	143,5±1,5	40±0,8	36	3	60	43,5	16	10
EMGA-120-P-G...-SAS-100	M10	176,5±2	55±0,8	50	4	74	47,5	20	16
EMGA-120-P-G...-SAS-140	M10	186±2	55±0,8	50	4	74	57,5	25	16
EMGA-160-P-G...-SAS-140	M12	255,5±2	87±0,8	80	5	104	64,5	25	20

Reductores EMGA-...-P-...

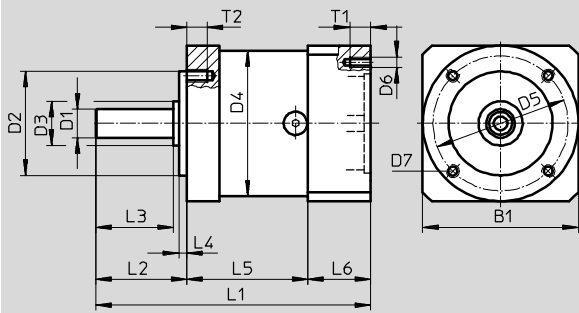
Hoja de datos

FESTO

Dimensiones

Datos CAD disponibles en www.festo.com

EMGA-... para motores paso a paso EMMS-ST



Tipo	Interfaz		B1	D1 Ø h7	D2 Ø h7	D3 Ø	D4 Ø	D5 Ø	D6
	Salida de potencia	Motor							
EMGA-40-P-G...-SST-42	40G	SST-42	40	10	26	12	40	34	Ø3,4
EMGA-60-P-G...-SST-57	60G	SST-57	60	11	40	17	60	52	M4
EMGA-80-P-G...-SST-87	80G	SST-87	90	20	60	25	80	70	M5

Tipo	D7	L1	L2	L3	L4	L5	L6	T1	T2
		±1,5		±0,2	±0,2				
EMGA-40-P-G...-SST-42	M4	92,5	26±0,6	23	2	39	27,5	5	6
EMGA-60-P-G...-SST-57	M5	106	35±0,8	30	3	47	24	8	8
EMGA-80-P-G...-SST-87	M6	135,5	40±0,8	36	3	60	35,5	12	10

Reductores EMGA-...-P-...

Hoja de datos

FESTO

Referencias de pedido					
	Relación de reducción	Interfaz		Nº art.	Código del producto
		Salida de potencia	Motor		
Para servomotor					
EMME-AS-40	3	40G	EAS-40	★ 2297684	EMGA-40-P-G3-EAS-40
	5	40G	EAS-40	★ 2297685	EMGA-40-P-G5-EAS-40
EMME-AS-60, EMMT-AS-60	3	60H	EAS-60	★ 2297686	EMGA-60-P-G3-EAS-60
	5	60H	EAS-60	★ 2297687	EMGA-60-P-G5-EAS-60
EMME-AS-80	3	80G	EAS-80	★ 2297690	EMGA-80-P-G3-EAS-80
	5	80G	EAS-80	★ 2297691	EMGA-80-P-G5-EAS-80
EMMS-AS-40	3	40G	SAS-40	552186	EMGA-40-P-G3-SAS-40
	5	40G	SAS-40	552187	EMGA-40-P-G5-SAS-40
EMMS-AS-55	3	60G	SAS-55	552188	EMGA-60-P-G3-SAS-55
	5	60G	SAS-55	552189	EMGA-60-P-G5-SAS-55
EMMS-AS-70	3	60G	SAS-70	552190	EMGA-60-P-G3-SAS-70
	5	60G	SAS-70	552191	EMGA-60-P-G5-SAS-70
EMMS-AS-70	3	80G	SAS-70	552192	EMGA-80-P-G3-SAS-70
	5	80G	SAS-70	552193	EMGA-80-P-G5-SAS-70
EMME-AS-100, EMMS-AS-100	3	80G	SAS-100	★ 552194	EMGA-80-P-G3-SAS-100
	5	80G	SAS-100	★ 552195	EMGA-80-P-G5-SAS-100
	3	120G	SAS-100	★ 552196	EMGA-120-P-G3-SAS-100
	5	120G	SAS-100	★ 552197	EMGA-120-P-G5-SAS-100
EMMS-AS-140	3	120G	SAS-140	552198	EMGA-120-P-G3-SAS-140
	5	120G	SAS-140	552199	EMGA-120-P-G5-SAS-140
	3	160G	SAS-140	552200	EMGA-160-P-G3-SAS-140
	5	160G	SAS-140	552201	EMGA-160-P-G5-SAS-140
Para motor paso a paso					
EMMS-ST-42	3	40G	SST-42	★ 549428	EMGA-40-P-G3-SST-42
	5	40G	SST-42	★ 549429	EMGA-40-P-G5-SST-42
EMMS-ST-57	3	60G	SST-57	★ 549430	EMGA-60-P-G3-SST-57
	5	60G	SST-57	★ 549431	EMGA-60-P-G5-SST-57
EMMS-ST-87	3	80G	SST-87	★ 549432	EMGA-80-P-G3-SST-87
	5	80G	SST-87	★ 549433	EMGA-80-P-G5-SST-87

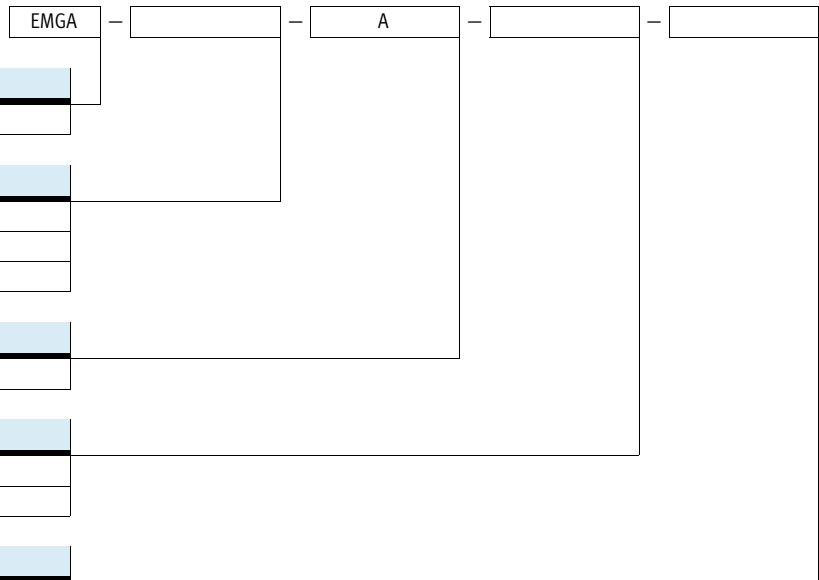
Programa básico de Festo

★ Por lo general, listo para envío desde fábrica en 24 h

☆ Por lo general, listo para envío desde fábrica en 5 días

Reductores EMGA-...-A-...

Código del producto



Tipo	
EMGA	Ejecución estándar

Tamaño del reductor	
40	∅ 40 mm
60	∅ 60 mm
80	∅ 80 mm

Tipo de engranaje	
A	Engranaje angular

Relación de reducción	
G3	3:1
G5	5:1

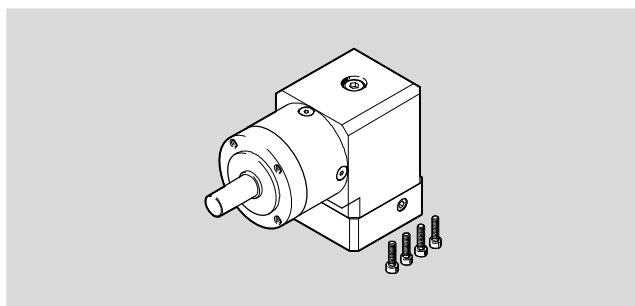
Interfaz del motor	
40P	EMME-AS-40
60P	EMME-AS-60, EMMT-AS-60
80P	EMME-AS-80
100A	EMME-AS-100, EMMS-AS-100

Reductores EMGA-...-A-...

Hoja de datos

FESTO

- Para servomotor:
EMME-AS, EMMT-AS



Especificaciones técnicas				
Tamaño del reductor	[mm]	Ø 40		Ø 60
Relación de reducción	[i]	3	5	3, 5
Interfaz de salida		40G		60H
Interfaz del motor		40P		60P
Tipo de engranaje		Engranaje angular de 1 fase		
Momento de giro permanente de salida ¹⁾	[Nm]	4,5	7,5	14, 24
Momento de giro máximo de salida ²⁾	[Nm]	7	12	22, 38
Velocidad máxima de accionamiento	[rpm]	18000		13000
Rigidez torsional	[Nm/arcmin]	0,8		2, 1,9
Holgura torsional	[deg]	0,35		0,27
Momento de inercia de la masa ³⁾	[kgcm ²]	0,049	0,035	0,394, 0,257
Rendimiento máximo	[%]	95		
Temperatura de funcionamiento ⁴⁾	[°C]	-25 ... +90		
Grado de protección		IP54		
Peso del producto	[g]	500		1700
Nota sobre los materiales		Conformidad con la Directiva 2002/95/CE (RoHS)		

Tamaño del reductor	[mm]	Ø 80	
Relación de reducción	[i]	3	5
Interfaz de salida		80G	
Interfaz del motor		80P, 100A	
Tipo de engranaje		Engranaje angular de 1 etapas	
Momento de giro permanente de salida ¹⁾	[Nm]	40	67
Momento de giro máximo de salida ²⁾	[Nm]	64	107
Velocidad máxima de accionamiento	[rpm]	3500	3600
Rigidez torsional	[Nm/arcmin]	5	4,8
Holgura torsional	[deg]	0,22	
Momento de inercia de la masa ³⁾	[kgcm ²]	1,409	1,017
Rendimiento máximo	[%]	95	
Temperatura de funcionamiento ⁴⁾	[°C]	-25 ... +90	
Grado de protección		IP54	
Peso del producto	[g]	4300	
Nota sobre los materiales		Conformidad con la Directiva 2002/95/CE (RoHS)	

1) En el eje de salida

2) Los datos se refieren a una velocidad de giro de salida del eje de 100 rpm, así como al modo de funcionamiento S1 con una temperatura de 30 °C

3) En relación con el eje de accionamiento

4) Tener en cuenta el margen de temperatura del motor

Reductores EMGA...-A...

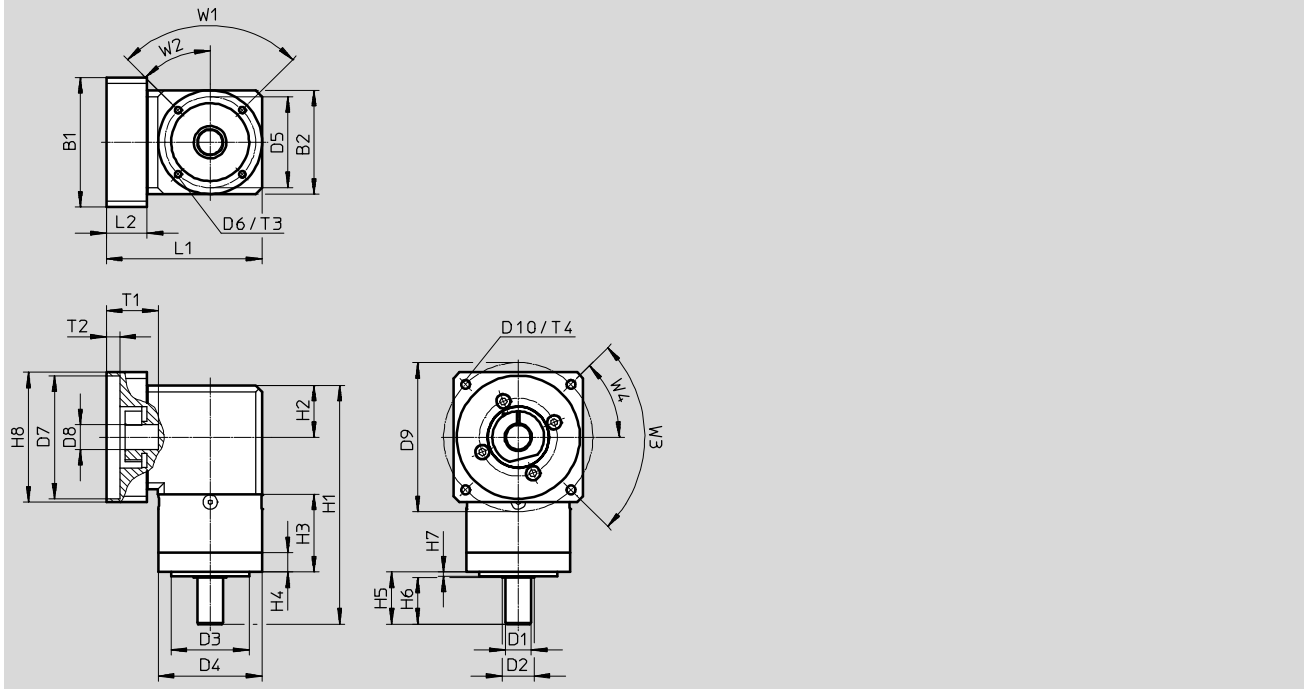
Hoja de datos

FESTO

Dimensiones

Datos CAD disponibles en www.festo.com

EMGA... para servomotores EMME-AS, EMMT-AS



Tipo	Interfaz		B1	B2	D1 Ø h7	D2 Ø	D3 Ø h7	D4 Ø
	Salida de potencia	Motor						
EMGA-40-A-G...-40P	40G	40P	40	40	10	12	26	40 ^{-0,3}
EMGA-60-A-G...-60P	60H	60P	60	60	14	17	40	60 ^{-0,3}
EMGA-80-A-G...-80P	80G	80P	80	80	20	25	60	80 ^{-0,4}
EMGA-80-A-G...-100A	80G	100A	100	100	20	25	60	80 ^{-0,4}

Tipo	D5 Ø	D6	D7 +0,05/+0,02	D8	D9	D10	H1 ±1,5	H2
EMGA-40-A-G...-40P	34	M4	30	8	45	M3	110	20 ^{+0,5/-0,7}
EMGA-60-A-G...-60P	52	M5	50	14	70	M4	146,8	30
EMGA-80-A-G...-80P	70	M6	60	19	75	M5	183,9	40
EMGA-80-A-G...-100A	70	M6	95	19	115	M6	183,9	40

Tipo	H3 ±0,2	H4	H5	H6 ±0,2	H7 ±0,2	H8	L1	L2
EMGA-40-A-G...-40P	39	10,2	26±0,6	23	2	40	67	19
EMGA-60-A-G...-60P	46,8	12,7	35±0,8	30	3	60	92,5	23
EMGA-80-A-G...-80P	59,9	15	40±0,8	36	3	80	110	21,5
EMGA-80-A-G...-100A	59,9	15	40±0,8	36	3	100	120	31,5

Tipo	T1	T2	T3	T4	W1	W2	W3	W4
EMGA-40-A-G...-40P	25 ^{+2,5/+0,5}	3,5	6	8	90°	45°	90°	45°
EMGA-60-A-G...-60P	30 ^{+2/+0,5}	4	8	10	90°	45°	90°	45°
EMGA-80-A-G...-80P	30 ^{+2/+0,5}	4,4	10	12	90°	45°	90°	45°
EMGA-80-A-G...-100A	40 ^{+2/+0,5}	10,4	10	20	90°	45°	90°	45°

Reductores EMGA-...-A-...

Hoja de datos



Referencia de pedido					
	Relación de reducción	Interfaz		Nº art.	Código del producto
		Salida de potencia	Motor		
Para servomotor					
EMME-AS-40	3	40G	40P	8085342	EMGA-40-A-G3-40P
	5	40G	40P	8085343	EMGA-40-A-G5-40P
EMME-AS-60, EMMT-AS-60	3	60H	60P	8085344	EMGA-60-A-G3-60P
	5	60H	60P	8085345	EMGA-60-A-G5-60P
EMME-AS-80	3	80G	80P	8085346	EMGA-80-A-G3-80P
	5	80G	80P	8085347	EMGA-80-A-G5-80P
EMME-AS-100, EMMS-AS-100	3	80G	100A	8085348	EMGA-80-A-G3-100A
	5	80G	100A	8085349	EMGA-80-A-G5-100A

Reductores EMGC-...-P-...-SEC

Código del producto

EMGC	-		-	P	-		-	SEC	-	67
------	---	--	---	---	---	--	---	-----	---	----

Tipo	
EMGC	Ejecución estándar

Tamaño del reductor	
40	∅ 40 mm
60	∅ 60 mm

Tipo de engranaje	
P	Engranaje planetario

Relación de reducción	
G1	1:1
G3	3:1
G4	4:1
G5	5:1
G7	7:1
G10	10:1
G12	12:1
G16	16:1
G20	20:1
G25	25:1
G35	35:1
G40	40:1

Interfaz del motor	
SEC-67	EMCA-EC-67

Reductores EMGC-...-P-...-SEC

Hoja de datos

FESTO

- Para actuador integrado:
EMCA-EC-67



Especificaciones técnicas											
Tamaño del reductor	[mm]	Ø 40									
Relación de reducción	[i]	3	4	5	7	12	16	20	25	35	
Interfaz de salida		40G									
Interfaz del motor		SEC-67									
Tipo de engranaje		Engranaje planetario									
		de 1 fase					de 2 fases				
Momento de giro permanente de salida ¹⁾	[Nm]	5	6,5	6,5	6,5	10	14	14	14	14	
Momento de giro máximo de salida ²⁾	[Nm]	10	13	13	13	12,5	17,5	17,5	17,5	17,5	
Revoluciones máx. de accionamiento ³⁾	[rpm]	6000									
Rigidez torsional	[Nm/arcmin]	0,85	0,85	0,85	0,65	0,85					
Holgura máxima de giro	[deg]	0,5					0,67				
Momento de inercia de la masa ⁴⁾	[kgcm ²]	0,06	0,04	0,04	0,04	0,04					
Rendimiento máximo	[%]	94					92				
Temperatura de funcionamiento ⁵⁾	[°C]	-20 ... +90									
Clase de protección		IP54									
Peso del producto	[g]	450					550				
Nota sobre los materiales		Conformidad con la Directiva 2002/95/CE (RoHS)									
		Contiene sustancias que afectan al proceso de pintura									

- 1) En el eje de salida
- 2) Con 3000 rpm y modo de funcionamiento S1
- 3) No deberá superarse la temperatura admisible de funcionamiento
- 4) En relación con el eje de accionamiento
- 5) Tener en cuenta el margen de temperatura del motor

Especificaciones técnicas													
Tamaño del reductor	[mm]	Ø 60											
Relación de reducción	[i]	3	4	5	7	10	12	16	20	25	35	40	
Interfaz de salida		60H											
Interfaz del motor		SEC-67											
Tipo de engranaje		Engranaje planetario											
		de 1 fase						de 2 fases					
Momento de giro permanente de salida ¹⁾	[Nm]	20	26	26	26	16	36	42	42	44	44	42	
Momento de giro máximo de salida ²⁾	[Nm]	36	44	44	44	24	45	52	52	55	55	52	
Revoluciones máx. de accionamiento ³⁾	[rpm]	6000											
Rigidez torsional	[Nm/arcmin]	2,4	2,4	2,4	1,7	1,3	2,4						
Holgura máxima de giro	[deg]	0,5						0,67					
Momento de inercia de la masa ⁴⁾	[kgcm ²]	0,4	0,34	0,32	0,3	0,29	0,34	0,34	0,32	0,32	0,3	0,29	
Rendimiento máximo	[%]	94						92					
Temperatura de funcionamiento ⁵⁾	[°C]	-20 ... +90											
Grado de protección		IP54											
Peso del producto	[g]	900						1200					
Nota sobre los materiales		Conformidad con la Directiva 2002/95/CE (RoHS)											
		Contiene sustancias que afectan al proceso de pintura											

- 1) En el eje de salida
- 2) Con una velocidad de giro de 3000 rpm y modo de funcionamiento S1
- 3) No debe superarse la temperatura admisible de funcionamiento
- 4) En relación con el eje de accionamiento
- 5) Tener en cuenta el margen de temperatura del motor

Reductores EMGC-...-P-...-SEC

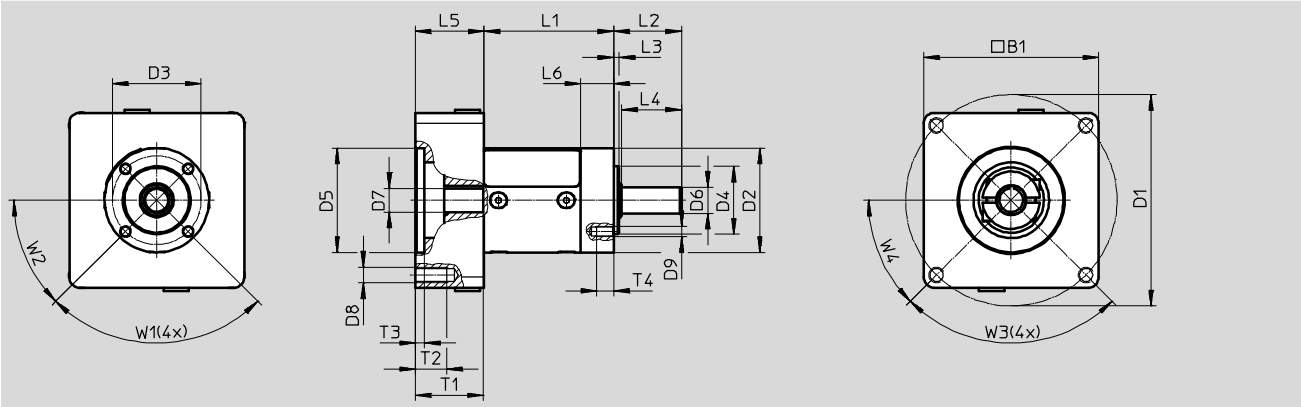
Hoja de datos



Dimensiones

Datos CAD disponibles en → www.festo.com

EMGC-40-P-... para actuadores integrados EMCA-EC-67



Tipo	Interfaz		B1	D1 ∅ ±0,1	D2 ∅ -0,1	D3 ∅ ±0,1	D4 ∅ h6	D5 ∅ G7	D6 ∅ h7
	Salida de potencia	Motor							
EMGC-40-P-...-SEC-67	40G	SEC-67	67	81	40	34	26	40	10

Tipo	D7 ∅ G6	D8	D9	L2	L3	L4	L5	L6
EMGC-40-P-...-SEC-67	9	M6	M4	-0,3	±0,2	-0,1	26,3	12,7

Tipo	T1	T2	T3 +0,2	T4	W1	W2	W3	W4
EMGC-40-P-...-SEC-67	26	13	3,5	6,5	90°	45°	90°	45°

Tipo	L1 ±0,5
EMGC-40-P-G3-SEC-67	49,7
EMGC-40-P-G4-SEC-67	
EMGC-40-P-G5-SEC-67	
EMGC-40-P-G7-SEC-67	
EMGC-40-P-G12-SEC-67	65,3
EMGC-40-P-G16-SEC-67	
EMGC-40-P-G20-SEC-67	
EMGC-40-P-G25-SEC-67	
EMGC-40-P-G35-SEC-67	

Reductores EMGC-...-P-...-SEC

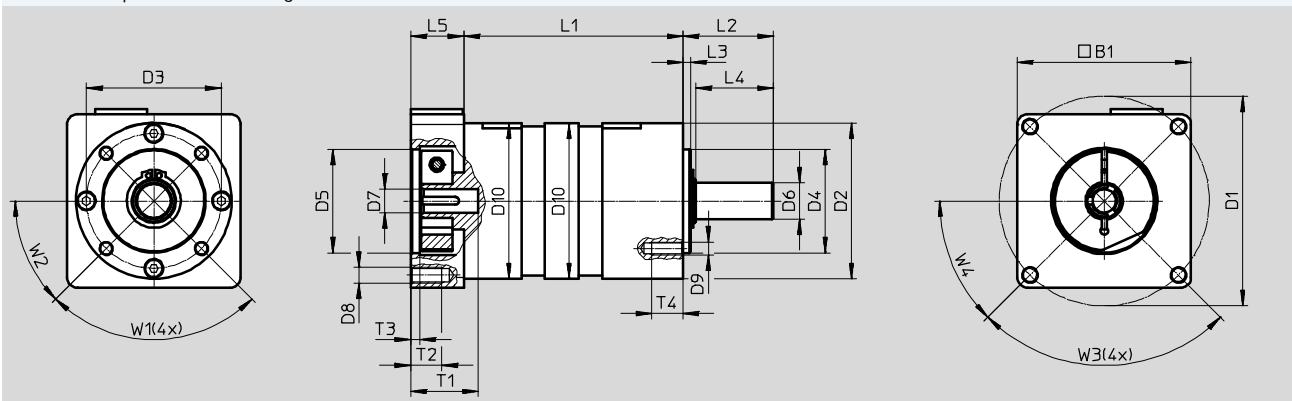
Hoja de datos

FESTO

Dimensiones

Datos CAD disponibles en www.festo.com

EMGC-60-P-... para actuadores integrados EMCA-EC-67



Tipo	Interfaz		B1	D1 ∅ ±0,1	D2 ∅ -0,1	D3 ∅ ±0,1	D4 ∅ h6	D5 ∅ G7	D6 ∅ h6
	Salida de potencia	Motor							
EMGC-60-P-...-SEC-67	60H	SEC-67	67	81	60	52	40	40	14

Tipo	D7 ∅ G6	D8	D9	D10 ∅	L2	L3	L4	L5
EMGC-60-P-...-SEC-67	9	M6	M5	60	-0,3	±0,2	-0,1	20,5

Tipo	T1	T2	T3	T4	W1	W2	W3	W4
EMGC-60-P-...-SEC-67	26,1	13	3,5 +0,2	12	90°	45°	90°	45°

Tipo	L1 ±0,5
EMGC-60-P-G3-SEC-67	62,5
EMGC-60-P-G4-SEC-67	
EMGC-60-P-G5-SEC-67	
EMGC-60-P-G7-SEC-67	
EMGC-60-P-G10-SEC-67	
EMGC-60-P-G12-SEC-67	84,5
EMGC-60-P-G16-SEC-67	
EMGC-60-P-G20-SEC-67	
EMGC-60-P-G25-SEC-67	
EMGC-60-P-G35-SEC-67	
EMGC-60-P-G40-SEC-67	

Reductores EMGC-...-P-...-SEC

Hoja de datos

Referencia de pedido						
Para actuador integrado	Relación de reducción		Interfaz		Nº art.	Código del producto
			Salida de potencia	Motor		
EMCA-EC-67	3	1 fase	40G	SEC-67	8000594	EMGC-40-P-G3-SEC-67
	4				8000595	EMGC-40-P-G4-SEC-67
	5				8000596	EMGC-40-P-G5-SEC-67
	7				8000597	EMGC-40-P-G7-SEC-67
	12	2 fases	40G	SEC-67	8000598	EMGC-40-P-G12-SEC-67
	16				8000599	EMGC-40-P-G16-SEC-67
	20				8000600	EMGC-40-P-G20-SEC-67
	25				8000601	EMGC-40-P-G25-SEC-67
	35				8000602	EMGC-40-P-G35-SEC-67
	EMCA-EC-67	3	1 fase	60H	SEC-67	8000612
4		8000613				EMGC-60-P-G4-SEC-67
5		8000614				EMGC-60-P-G5-SEC-67
7		8000615				EMGC-60-P-G7-SEC-67
10		8000616				EMGC-60-P-G10-SEC-67
12		2 fases	60H	SEC-67	8000617	EMGC-60-P-G12-SEC-67
16					8000618	EMGC-60-P-G16-SEC-67
20					8000619	EMGC-60-P-G20-SEC-67
25					8000620	EMGC-60-P-G25-SEC-67
35					8000621	EMGC-60-P-G35-SEC-67
40					8000622	EMGC-60-P-G40-SEC-67

Reductores EMGC-...-A-...-SEC

Código del producto



EMGC – 67 – A – G1 – SEC – 67

Tipo

EMGC	Ejecución estándar
------	--------------------

Tamaño del reductor

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

Tipo de engranaje

A	Engranaje angular
---	-------------------

Relación de reducción

G1	1:1
----	-----

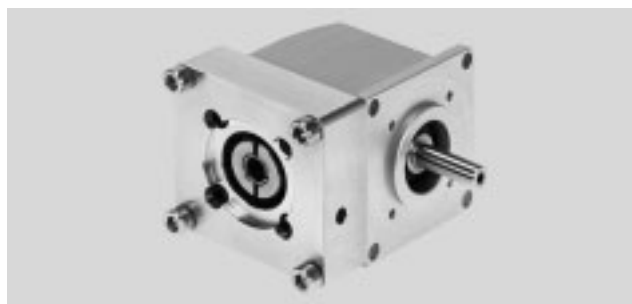
Interfaz del motor

SEC-67	EMCA-EC-67
--------	------------

Reductores EMGC-...-A-...-SEC

Hoja de datos

- Para actuador integrado:
EMCA-EC-67



Especificaciones técnicas		
Tamaño del reductor	[mm]	67
Relación de reducción	[i]	1
Interfaz de salida		67 A
Interfaz del motor		SEC-67
Tipo de engranaje		Engranaje angular 1 fase
Momento de giro permanente de salida ¹⁾	[Nm]	2
Momento de giro máximo de salida ²⁾	[Nm]	2,1
Revoluciones máx. de accionamiento ³⁾	[rpm]	4500
Rigidez torsional	[Nm/arcmin]	0,105
Holgura máxima de giro	[deg]	0,67
Momento de inercia de la masa ⁴⁾	[kgcm ²]	0,09
Rendimiento máximo	[%]	90
Temperatura de funcionamiento ⁵⁾	[°C]	-20 ... +90
Grado de protección		IP54
Peso del producto	[g]	930
Nota sobre los materiales		Conformidad con la Directiva 2002/95/CE (RoHS) Contiene sustancias que afectan al proceso de pintura

1) En el eje de salida

2) Con una velocidad de giro de 3000 rpm y modo de funcionamiento S1

3) No deberá superarse la temperatura admisible de funcionamiento

4) En relación con el eje de accionamiento

5) Tener en cuenta el margen de temperatura del motor

Reductores EMGC-...-A-...-SEC

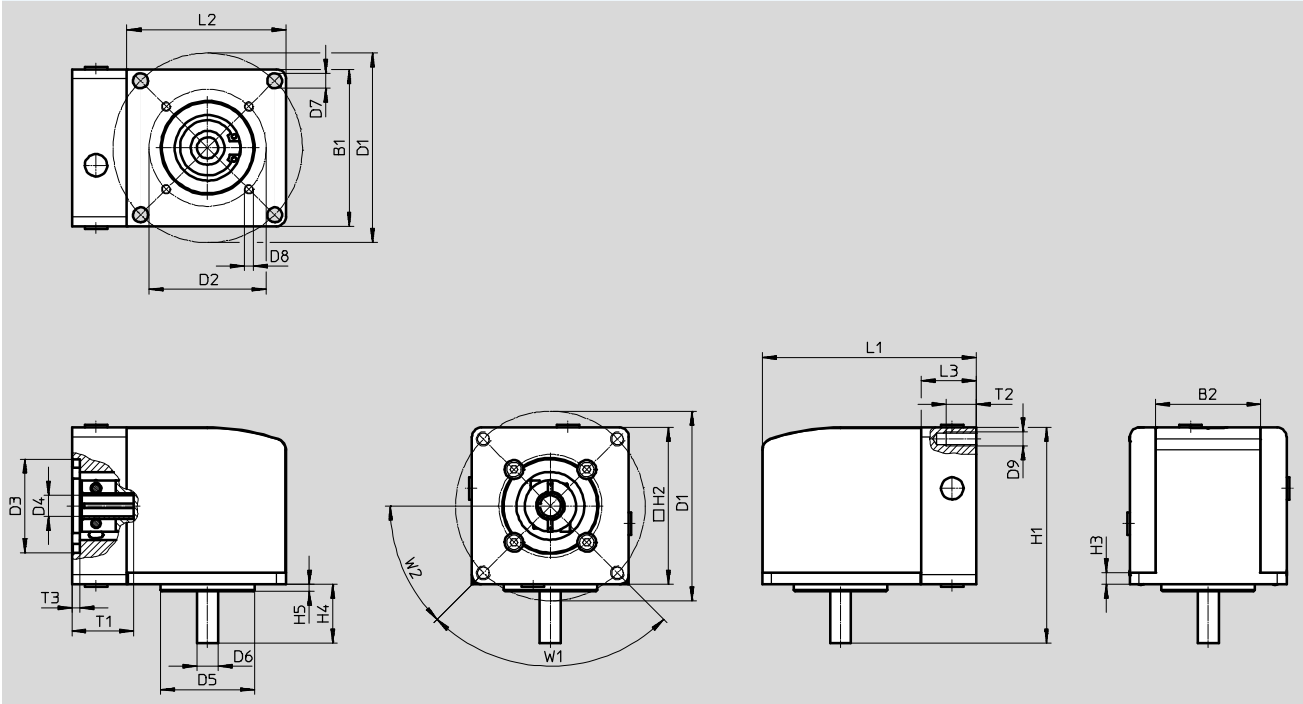
Hoja de datos



Dimensiones

Datos CAD disponibles en → www.festo.com

EMGC-67... para actuadores integrados EMCA-EC-67



Código del producto	Interfaz		B1	B2	D1	D2	D3	D4
	Salida de potencia	Motor						
EMGC-67-A-G1-SEC-67	67 A	SEC-67	67	45	81	50	40	9

Código del producto	D5	D6	D7	D8	D9	H1	H2	H3	H4
EMGC-67-A-G1-SEC-67	40	9	6,4	M4	M6	92	67	5	25

Código del producto	H5	L1	L2	L3	T1	T2	T3	W1	W2
EMGC-67-A-G1-SEC-67	3	91,5	68	23,5	26,3	13	+0,2	90°	45°

Referencia de pedido

Para actuador integrado	Relación de reducción	Interfaz		Nº art.	Código del producto
		Salida de potencia	Motor		
EMCA-EC-67	1	67 A	SEC-67	2321480	EMGC-67-A-G1-SEC-67