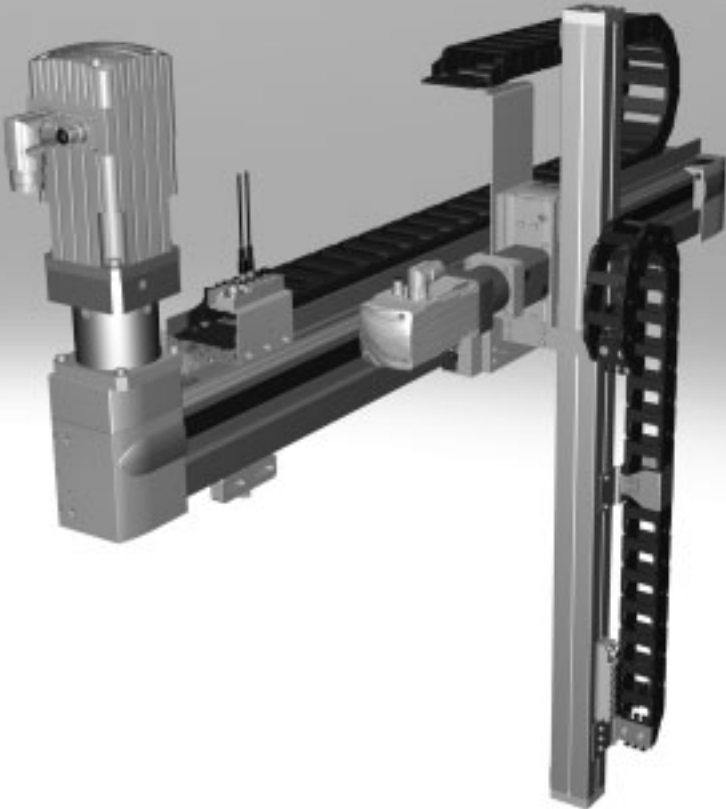


Pórticos verticales de dos ejes



Pórticos verticales de dos ejes

Características

FESTO

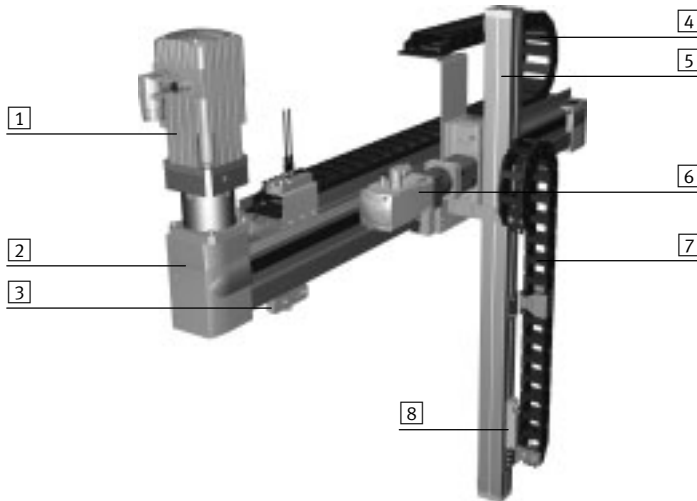
Información resumida

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

El pórtico vertical de dos ejes permite el movimiento en un espacio 2D.

Según las necesidades, el pórtico o se compone de varios módulos de ejes (YXCL) o se ejecuta a través del pórtico vertical de dos ejes EXCT (YXML). Todos ellos son componentes de Festo de probada eficacia.

- Ideal para carreras largas de pórtico y para cargas elevadas
- Elevada 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 energía del módulo Y
- 5 Eje Z
- 6 Servomotor del módulo Z
- 7 Cadena de energía 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

Estructura:

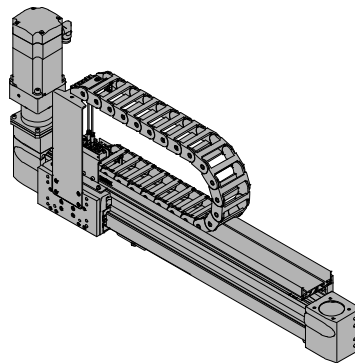
El módulo Y EHYM está compuesto por un eje lineal accionado por un servomotor.

Para conectar el módulo Z, el carro de los ejes X cuenta con adaptadores.

En el lado del motor están dispuestos los elementos siguientes:

- Cadena de energía
- 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

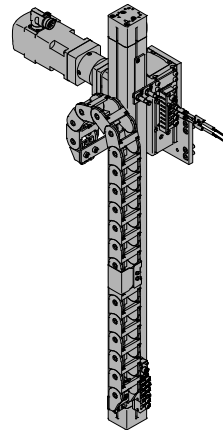
Módulo Z

Estructura:

El módulo Z EHMZ consta de un actuador eléctrico y el DHMZ de un actuador neumático. Ambas variantes tienen montada una cadena de energía 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:



Módulo YZ (EXCT)

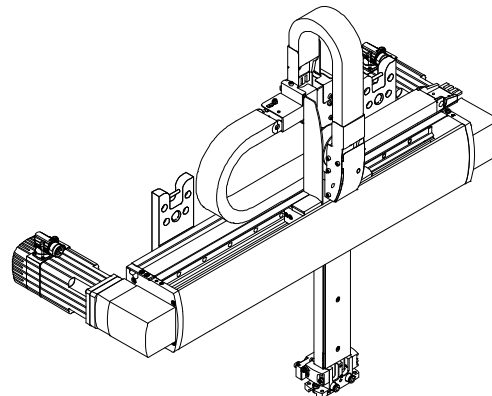
Estructura:

Dos servomotores fijos accionan una correa dentada dispuesta en forma de T. La correa dentada mueve el carro del eje Y y la interfaz que se encuentra en el eje Z en un espacio bidimensional.

Un controlador calcula la posición de la interfaz. La interacción controlada de los motores provoca el correspondiente movimiento de la interfaz.

El uso de componentes complementarios permite asumir otros procesos.

Representación a modo de ejemplo:



Opciones de envío

Completamente montado:

El pórtico vertical de dos ejes viene totalmente montado. Todos los cables y tubos flexibles están tendidos y conectados.

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 para el montaje suministradas. Se adjuntan accesorios opcionales (→ página 9). Respetar la planicidad → tabla siguiente.

Cuadro general del sistema¹⁾

Tamaño	YXCL-1	YXCL-2	YXCL-3	YXCL-4	YXML-1	YXML-2	YXML-3
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	Y: 1000 mm Z: 200 mm	Y: 1500 mm Z: 500 mm	Y: 2000 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 2D vertical de dos ejes
- Pórtico 2D horizontal de dos ejes
- Pórtico 3D con tres ejes

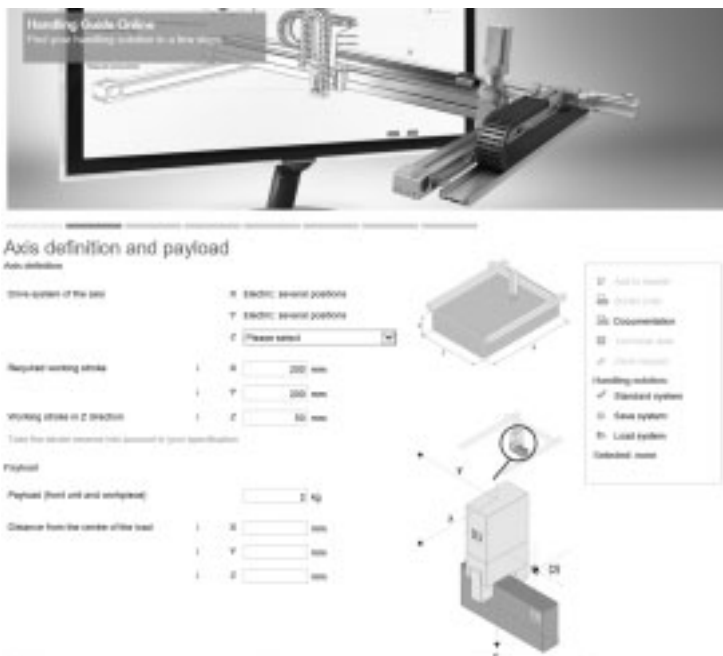
Ventajas:

- 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
- Tramitación totalmente automática
- Posibilidad de solicitar sistemas total o parcialmente montados a través de la tienda online
- Hay muchas opciones disponibles



Introducción de los datos de la aplicación

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



Pórticos verticales de dos ejes

Características

Programa de configuración: Handling Guide Online (HGO)

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
- Hoja de datos del sistema seleccionado
- Precio orientativo

Result of calculation
Select the appropriate system and continue with the configuration.

No.	System order	System workload	Repetition accuracy (±)
<input checked="" type="checkbox"/>	1	1000kg	±11 mm
<input type="checkbox"/>	2	1000kg	±11 mm
<input type="checkbox"/>	3	1000kg	±11 mm
<input type="checkbox"/>	4	1000kg	±11 mm
<input type="checkbox"/>	5	1000kg	±11 mm

3D gallery (VR/AR/3D)	X module: vertical ball axis SSC-80	Y module: vertical ball axis SSC-80	Z module: Electric mini drive EISE-43
Stroke	300 mm	300 mm	100 mm
Repetition accuracy (±)	±0.6 mm	±0.6 mm	±0.0 mm
Clearance	0.1	0.1	Without
Motor type	servo motor EMED-42	servo motor EMED-42	servo motor EMED-42
Motor position	inline	left	top
Motor controller	COMP-AS-AS	COMP-AS-AS	COMP-AS-AS
Nominal voltage phases	1 phase	1 phase	1 phase

Resumen del sistema

Obtendrá un resumen de todo el sistema.

Adicionalmente dispone de las siguientes opciones:

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

Your handling solution
Your selected system overview

Your system ID: **C-137963**

Your main data:
[View request](#)
[Add to basket](#)

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 cada uno de los ejes que hay instalados.

Result of calculation

No.	Symbol name	Symbol number	Quantity	Unit
1	EGC-TB-KF	30-10	1	1.000000
2	EGC-TB-KF	30-10	1	1.000000
3	EGC-TB-KF	30-10	1	1.000000
4	EGC-TB-KF	30-10	1	1.000000

Symbol name	Quantity	Symbol number	Quantity	Symbol number
EGC-TB-KF	4	EGC-TB-KF	4	EGC-TB-KF
EGC-TB-KF	4	EGC-TB-KF	4	EGC-TB-KF
EGC-TB-KF	4	EGC-TB-KF	4	EGC-TB-KF
EGC-TB-KF	4	EGC-TB-KF	4	EGC-TB-KF

Actuadores/ejes

Eje Y

Eje de accionamiento por correa dentada EGC-TB-KF



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

Eje de accionamiento por correa dentada EGC-HD-TB



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

Eje Z

Mini carro DGSL



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

Mini carro EGSL



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

Eje de accionamiento por husillo EGC-BS-KF



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

Eje en voladizo DGEA



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

Pórticos verticales de dos ejes

Características

Combinaciones posibles de los ejes ¹⁾		
Tamaño	Módulo Y	Módulo Z
YXCL-1	<ul style="list-style-type: none"> Eje de accionamiento por correa dentada EGC-50-TB-KF 	<ul style="list-style-type: none"> Mini carro neumático: DGSL-6 eléctrico: EGSL-35
YXCL-2	<ul style="list-style-type: none"> Eje de accionamiento por correa dentada EGC-80-TB-KF Eje de accionamiento por correa dentada con guía para cargas pesadas EGC-HD-125-TB 	<ul style="list-style-type: none"> Mini carro neumático: DGSL-12/16 eléctrico: EGSL-45/55 Eje en voladizo DGEA-18 Eje de accionamiento por husillo EGC-70-BS-KF
YXCL-3	<ul style="list-style-type: none"> Eje de accionamiento por correa dentada EGC-120-TB-KF Eje de accionamiento por correa dentada con guía para cargas pesadas EGC-HD-160-TB 	<ul style="list-style-type: none"> Mini carro neumático: DGSL-20/25 eléctrico: EGSL-75 Eje en voladizo DGEA-25/40 Eje de accionamiento por husillo EGC-80-BS-KF
YXCL-4	<ul style="list-style-type: none"> Eje de accionamiento por correa dentada EGC-185-TB-KF Eje de accionamiento por correa dentada con guía para cargas pesadas EGC-HD-220-TB 	<ul style="list-style-type: none"> Eje en voladizo DGEA-40 Eje de accionamiento por husillo EGC-120-BS-KF
YXML-1	<ul style="list-style-type: none"> Pórtico vertical de dos ejes EXCT-15 	<ul style="list-style-type: none"> Pórtico vertical de dos ejes EXCT-15
YXML-2	<ul style="list-style-type: none"> Pórtico vertical de dos ejes EXCT-30 	<ul style="list-style-type: none"> Pórtico vertical de dos ejes EXCT-30
YXML-3	<ul style="list-style-type: none"> Pórtico vertical de dos ejes EXCT-100 	<ul style="list-style-type: none"> Pórtico vertical de dos ejes EXCT-100

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 pueden variar la extensión y las características del conjunto de accionamiento.



Motores y controladores

Servomotores EMMS-AS



- Servomotor dinámico de excitación permanente y sin escobillas
- Sistema digital de medición absoluta simple o multivuelta
- Opcionalmente con freno

Servomotores EMME-AS



- Servomotor dinámico de excitación permanente y sin escobillas
- Sistema digital de medición absoluta simple o multivuelta
- Opcionalmente con freno

Motores paso a paso EMMS-ST



- Tecnología híbrida de 2 fases
- Pasos en ángulos de 1,8°
- Opcionalmente con freno

Reductor EMGA



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

Controlador CMMP-AS para servomotores



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

Libre elección:

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

• Protocolos de bus

- 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
- Chopper de frenado integrado
- Filtro CEM integrado
- Accionamiento automático para un freno

Libre elección:

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

• Protocolos de bus

- CANopen
- DeviceNet
- PROFIBUS-DP

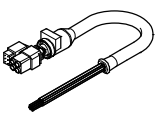

Pórticos verticales de dos ejes

Referencias de pedido: 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		
	Servomotor	Servomotor	Motor paso a paso
Módulo Y			
EHMY-...-EGC-50-TB-KF	–	EMME-AS-40-S-LV-...	EMMS-ST-57-M-...
EHMY-...-EGC-80-TB-KF	EMMS-AS-55-S-LS-...	EMME-AS-60-M-LS-...	EMMS-ST-57-S-...
EHMY-...-EGC-120-TB-KF	EMMS-AS-100-S-HS-...	EMME-AS-80-S-LS-...	EMMS-ST-87-S-...
EHMY-...-EGC-125-TB-HD	EMMS-AS-70-S-LS-...	EMME-AS-60-M-LS-...	EMMS-ST-57-S-...
EHMY-...-EGC-160-TB-HD	EMMS-AS-100-S-HS-...	EMME-AS-80-S-LS-...	EMMS-ST-87-S-...
EHMY-...-EGC-185-TB-KF	EMMS-AS-100-M-HS-...	EMME-AS-100-M-HS-...	–
	EMMS-AS-140-S-HS-...		
EHMY-...-EGC-220-TB-HD	EMMS-AS-100-M-HS-...	EMME-AS-100-M-HS-...	–
	EMMS-AS-140-S-HS-...		
Módulo Z			
EHMZ-DGEA-18-TB-KF	EMMS-AS-55-S-LS-...	EMME-AS-60-M-LS-...	EMMS-ST-57-S-...
EHMZ-DGEA-25-TB-KF	EMMS-AS-70-S-LS-...	EMME-AS-60-M-LS-...	EMMS-ST-57-S-...
EHMZ-DGEA-40-TB-KF	EMMS-AS-100-S-HS-...	EMME-AS-80-M-LS-...	–
EHMZ-EGC-70-BS-KF	EMMS-AS-55-S-LS-...	EMME-AS-60-M-LS-...	EMMS-ST-57-S-...
EHMZ-EGC-80-BS-KF	EMMS-AS-70-S-LS-...	EMME-AS-60-M-LS-...	EMMS-ST-57-S-...
EHMZ-EGC-120-BS-KF	EMMS-AS-100-S-HS-...	EMME-AS-80-S-LS-...	–
EHMZ-EGSL-35-BS-KF	–	EMME-AS-40-S-LV-...	EMMS-ST-28-L-...
EHMZ-EGSL-45-BS-KF	EMMS-AS-40-M-LS-...	EMME-AS-40-S-LV-...	EMMS-ST-57-S-...
EHMZ-EGSL-55-BS-KF	EMMS-AS-55-S-LS-...	EMME-AS-60-M-LS-...	EMMS-ST-57-S-...
EHMZ-EGSL-75-BS-KF	EMMS-AS-70-M-LS-...	EMME-AS-80-S-LS-...	EMMS-ST-87-S-...
Módulo YZ (EXCT)			
EXCT-15	EMMS-AS-70-M-LS-...	–	–
EXCT-30	EMMS-AS-100-S-HS-...	–	–
EXCT-100	EMMS-AS-100-M-HS-...	–	–

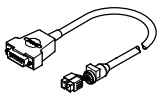
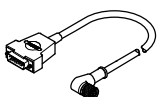
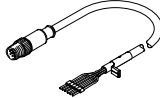
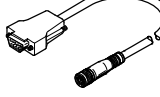
Denominación	Descripción	Longitud del cable	Nº art.	Código de producto
Para servomotor				
Cable del motor¹⁾				
	<ul style="list-style-type: none"> Para servomotor EMMS-AS-40-M-LS-.../EMMS-AS-55-S-LS-... 	5 m	550306	NEBM-T1G8-E-5-Q7N-LE8
		10 m	550307	NEBM-T1G8-E-10-Q7N-LE8
		15 m	550308	NEBM-T1G8-E-15-Q7N-LE8
Cable del motor¹⁾				
	<ul style="list-style-type: none"> Para servomotor EMMS-AS-70-S-LS-.../EMMS-AS-70-M-LS-.../EMMS-AS-100-S-HS-.../EMMS-AS-100-M-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

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

Pórticos verticales de dos ejes

Referencias de pedido: accesorios

FESTO

Denominación	Descripción	Longitud del cable	Nº art.	Código de producto
Para servomotor				
Cable del encoder¹⁾				
	• 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⁾				
	• Para servomotor EMMS-AS-70-S-LS-.../ EMMS-AS-70-M-LS-.../EMMS-AS-100-S-HS-.../ EMMS-AS-100-M-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
Para motor paso a paso				
Cable del motor¹⁾				
	• 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 encoder¹⁾				
	• 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.
Grado 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 energía.
- 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

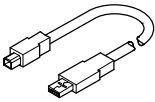
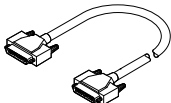
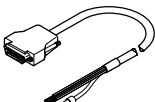
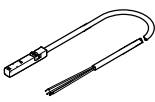
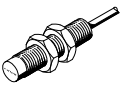
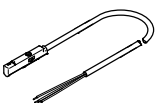
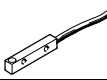
Referencias de pedido: accesorios



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 pueden variar la extensión y las características del accesorio.



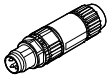
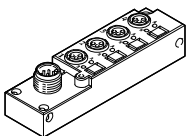


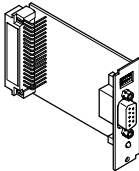
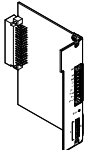
Denominación	Descripción	Longitud del cable	Nº art.	Código de producto	
Cable de programación					
	<ul style="list-style-type: none"> Cable de conexión High Speed USB 2.0 Para controlador CMMP-AS 	1,8 m	1501332	NEBC-U1G4-K-1.8-N-U2G4	
	<ul style="list-style-type: none"> Para controlador CMMS-ST 	2 m	160786	PS1-ZK11-NULLMODEM-2,0M	
Línea piloto (para la conexión de I/O a cualquier unidad de mando)					
	<ul style="list-style-type: none"> Para controladores CMMP-AS, CMMS-ST 	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 de accionamiento por correa dentada EGC-TB, EGC-HD-TB 	PNP, normalm. cerrado	7,5 m	551391	SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE
	<ul style="list-style-type: none"> Para eje de accionamiento por husillo EGC-BS 	PNP, normalm. abierto	7,5 m	551386	SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE
	<ul style="list-style-type: none"> Para mini carro EGSL Para tensión continua 	NPN, normalm. cerrado	7,5 m	551401	SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE
	<ul style="list-style-type: none"> Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye: Con EGC: 2 unidades Con EGSL: 1 unidad 	NPN, normalm. 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, normalm. cerrado	2,5 m	150398	SIEN-M8NB-PO-K-L
	<ul style="list-style-type: none"> Para tensión continua 	PNP, normalm. abierto	2,5 m	150394	SIEN-M8NB-PS-K-L
	<ul style="list-style-type: none"> Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye: 2 unidades 	NPN, normalm. cerrado	2,5 m	150396	SIEN-M8NB-NO-K-L
		NPN, normalm. 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 mini carro DGSL Para tensión continua 	PNP, normalm. abierto	2,5 m	551373	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-L-OE
	<ul style="list-style-type: none"> Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye: 2 unidades 	NPN, normalm. abierto	2,5 m	551377	SMT-10M-NS-24V-E-2,5-L-OE
Sensor de proximidad para la detección de la posición del carro en el eje YZ					
	<ul style="list-style-type: none"> Con EXCT 	Normalmente cerrado	–	174552	SIES-Q8B-PO-K-L

Pórticos verticales de dos ejes

Referencias de pedido: accesorios

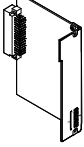

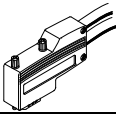
FESTO

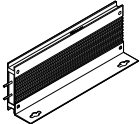
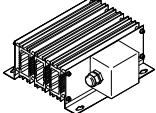
Denominación	Descripción	Longitud del cable	Nº art.	Código de producto
Conector tipo zócalo con cable				
	<ul style="list-style-type: none"> Conexión entre distribuidor multipolo y armario de maniobra 	5 m	525618	SIM-M12-8GD-5-PU
		10 m	570008	SIM-M12-8GD-10-PU
Conector tipo zócalo con cable				
	<ul style="list-style-type: none"> Para Multipolo-SET EADH 	15 m	8048086	NEBU-M12W8-K-15-N-LE8
Conector				
	<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 Libre elección: <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.	Código de producto
Interfaz			
	Para I/O 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 de pedido: accesorios

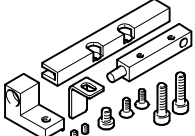
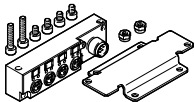
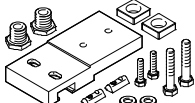
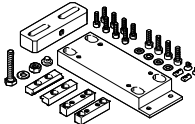
Denominación	Descripción	Nº art.	Código de producto
Módulo de conmutación			
	Si no se utiliza el módulo de seguridad CAMC-G-S1 es imprescindible el uso del módulo de conmutación para el funcionamiento del controlador de motor CMMP-AS-...-M3	1501329	CAMC-DS-M1
Conexión de bus			
	Para interfaz DeviceNet	525635	FBSD-KL-2X5POL
Conector			
	Para interfaz CANopen	533783	FBS-SUB-9-WS-CO-K
	Para interfaz PROFIBUS	533780	FBS-SUB-9-WS-PB-K

Denominación	Descripción	Nº art.	Código de producto
Resistencia de frenado			
	• Para EXCT-15	2882342	CACR-LE2-50-W500
	• Para EXCT-30/100	2882343	CACR-KL2-40-W2000

Pórticos verticales de dos ejes

Referencias de pedido: accesorios

FESTO

Denominación	Descripción	Nº art.	Código de producto
Conjunto de consulta			
	<ul style="list-style-type: none"> Incluido en el volumen de suministro: sensor de proximidad SIES-Q8B, soporte para sensores, leva de conmutación, escuadra de montaje y tornillos 	2478427	EAPR-E17-S
Multipolo-SET			
	<ul style="list-style-type: none"> Para la conexión de hasta 4 entradas/salidas 	2972137	EADH-E17-MP1
Kit de fijación			
	<ul style="list-style-type: none"> Para el montaje y la alineación en una superficie de apoyo El conjunto se puede regular en altura 	3838164	EAHM-E17-K2-15
		3838337	EAHM-E17-K2-30
		3838404	EAHM-E17-K2-100
Kit de 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 archivarse en un mismo proyecto
- Gestión de proyectos y de datos para todos los tipos de equipo 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

