

Ejes de accionamiento por husillo EGC-HD-BS, con guía para cargas pesadas

FESTO



Ayuda para la selección

Sumario de los ejes de accionamiento por correa dentada y por husillo

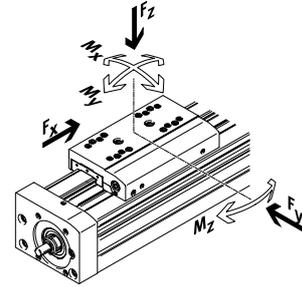
Ejes de accionamiento por correa dentada

- Velocidad de hasta 10 m/s
- Aceleración de hasta 50 m/s²
- Precisión de repetición de hasta ±0,08 mm
- Carrera de hasta 8500 mm (carreras más largas bajo demanda)
- Diversas posibilidades de conectar el motor

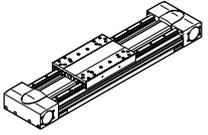
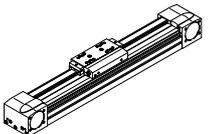
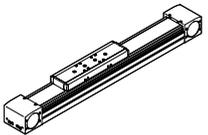
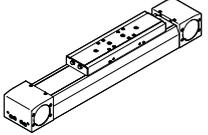
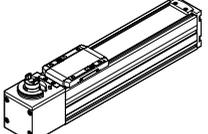
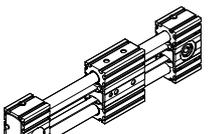
Ejes de accionamiento por husillo

- Velocidad de hasta 2 m/s
- Aceleración de hasta 20 m/s²
- Precisión de repetición de hasta ±0,003 mm
- Carrera de hasta 3000 mm

Sistema de coordenadas



Ejes de accionamiento por correa dentada

| Tipo | F _x [N] | v [m/s] | M _x [Nm] | M _y [Nm] | M _z [Nm] | Características |
|---|---------------------------------|-----------------------|-------------------------------|---------------------------------|---------------------------------|---|
| Guía de rodamiento de bolas para cargas pesadas | | | | | | |
| EGC-HD-TB  | 450 1000 1800 | 3 5 5 | 140 300 900 | 275 500 1450 | 275 500 1450 | <ul style="list-style-type: none"> • Unidad de accionamiento plana con perfil cerrado y rígido • Guía de perfil doble precisa y resistente • Ideal como eje básico para pórticos verticales de dos ejes y ejes en voladizo |
| Guía de rodamiento de bolas | | | | | | |
| EGC-TB-KF  | 50 100 350 800 2500 | 3 5 5 5 5 | 3,5 16 36 144 529 | 10 132 228 680 1820 | 10 132 228 680 1820 | <ul style="list-style-type: none"> • Perfil cerrado y rígido • Guía de gran precisión para grandes cargas • Reducción del par de accionamiento necesario mediante pequeños piñones • Detección de posiciones en mínimo espacio |
| ELGA-TB-KF  | 350 800 1300 2000 | 5 5 5 5 | 16 36 104 167 | 132 228 680 1150 | 132 228 680 1150 | <ul style="list-style-type: none"> • Guía y correa dentada en el interior • Guía de gran precisión para grandes cargas • Guía y correa dentada protegidas mediante cinta de recubrimiento • Grandes fuerzas de avance |
| ELGA-TB-KF-F1  | 260 600 1000 | 5 5 5 | 16 36 104 | 132 228 680 | 132 228 680 | <ul style="list-style-type: none"> • Apropiado para el uso en zonas de contacto con alimentos • "Clean Look": superficies lisas, fáciles de limpiar • Guía y correa dentada en el interior • Guía de gran precisión para grandes cargas • Guía y correa dentada protegidas mediante cinta de recubrimiento |
| ELGC-TB-KF  | 75 120 250 | 1,2 1,5 1,5 | 5,5 29,1 59,8 | 4,7 31,8 56,2 | 4,7 31,8 56,2 | <ul style="list-style-type: none"> • Guía y correa dentada en el interior • Guía de gran precisión para grandes cargas • Guía y correa dentada protegidas mediante cinta de recubrimiento |
| ELGR-TB  | 50 100 350 | 3 3 3 | 2,5 5 15 | 20 40 124 | 20 40 124 | <ul style="list-style-type: none"> • Barra de guía de coste optimizado • Unidad lista para el montaje • Rodamientos a bolas resistentes para un funcionamiento dinámico |

Ayuda para la selección

Sumario de los ejes de accionamiento por correa dentada y por husillo

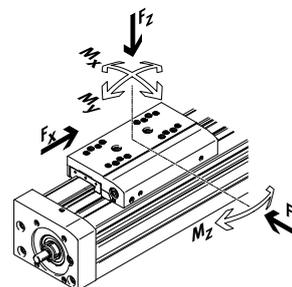
Ejes de accionamiento por correa dentada

- Velocidad de hasta 10 m/s
- Aceleración de hasta 50 m/s²
- Precisión de repetición de hasta ±0,08 mm
- Carrera de hasta 8500 mm (carreras más largas bajo demanda)
- Diversas posibilidades de conectar el motor

Ejes de accionamiento por husillo

- Velocidad de hasta 2 m/s
- Aceleración de hasta 20 m/s²
- Precisión de repetición de hasta ±0,003 mm
- Carrera de hasta 3000 mm

Sistema de coordenadas



Ejes de accionamiento por correa dentada

| Tipo | F _x [N] | v [m/s] | M _x [Nm] | M _y [Nm] | M _z [Nm] | Características |
|-------------------------|-----------------------|----------------|------------------------|------------------------|------------------------|---|
| Guía de rodillos | | | | | | |
| ELGA-TB-RF | | | | | | |
| | 350 800 1300 | 10 10 10 | 11 30 100 | 40 180 640 | 40 180 640 | <ul style="list-style-type: none"> • Robusta guía de rodillos • Guía y correa dentada protegidas mediante cinta de recubrimiento • Velocidad de hasta 10 m/s • Menor peso que ejes con perfil de guía |
| ELGA-TB-RF-F1 | | | | | | |
| | 260 600 1000 | 10 10 10 | 8,8 24 80 | 32 144 512 | 32 144 512 | <ul style="list-style-type: none"> • Apropiado para el uso en zonas de contacto con alimentos • "Clean Look": superficies lisas, fáciles de limpiar • Robusta guía de rodillos • Guía y correa dentada protegidas mediante cinta de recubrimiento • Menor peso que ejes con perfil de guía |
| Guía deslizante | | | | | | |
| ELGA-TB-G | | | | | | |
| | 350 800 1300 | 5 5 5 | 5 10 120 | 30 60 120 | 10 20 40 | <ul style="list-style-type: none"> • Guía y correa dentada protegidas mediante cinta de recubrimiento • Para tareas de manipulación sencillas • Unidad de accionamiento para guías externas • Resistente a condiciones ambientales difíciles |
| ELGR-TB-GF | | | | | | |
| | 50 100 350 | 1 1 1 | 1 2,5 1 | 10 20 40 | 10 20 40 | <ul style="list-style-type: none"> • Barra de guía de coste optimizado • Unidad lista para el montaje • Casquillos deslizantes robustos para uso en condiciones ambientales difíciles |

Ayuda para la selección

Sumario de los ejes de accionamiento por correa dentada y por husillo

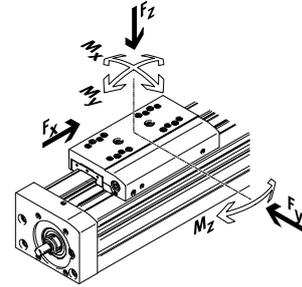
Ejes de accionamiento por correa dentada

- Velocidad de hasta 10 m/s
- Aceleración de hasta 50 m/s²
- Precisión de repetición de hasta ±0,08 mm
- Carrera de hasta 8500 mm (carreras más largas bajo demanda)
- Diversas posibilidades de conectar el motor

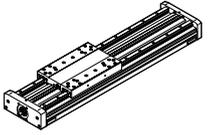
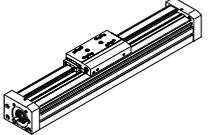
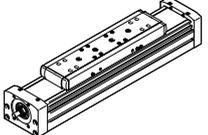
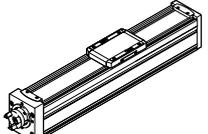
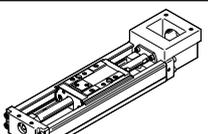
Ejes de accionamiento por husillo

- Velocidad de hasta 2 m/s
- Aceleración de hasta 20 m/s²
- Precisión de repetición de hasta ±0,003 mm
- Carrera de hasta 3000 mm

Sistema de coordenadas



Ejes de accionamiento por husillo

| Tipo | F _x [N] | v [m/s] | M _x [Nm] | M _y [Nm] | M _z [Nm] | Características |
|--|--------------------------------|--------------------------------------|---------------------------------|----------------------------------|----------------------------------|--|
| Guía de rodamiento de bolas para cargas pesadas | | | | | | |
| EGC-HD-BS  | 400 650 1500 | 0,5 1,0 1,5 | 140 300 900 | 275 500 1450 | 275 500 1450 | <ul style="list-style-type: none"> • Unidad de accionamiento plana con perfil cerrado y rígido • Guía de perfil doble precisa y resistente • Ideal como eje básico para pórticos verticales de dos ejes y ejes en voladizo |
| Guía de rodamiento de bolas | | | | | | |
| EGC-BS-KF  | 400 650 1500 3000 | 0,5 1,0 1,5 2,0 | 16 36 144 529 | 132 228 680 1820 | 132 228 680 1820 | <ul style="list-style-type: none"> • Perfil cerrado y rígido • Guía de gran precisión para grandes cargas • Para los máximos requisitos de fuerza de avance y precisión • Detección de posiciones en mínimo espacio |
| ELGA-BS-KF  | 650 1600 3400 6400 | 0,5 1,0 1,5 2,0 | 16 36 104 167 | 132 228 680 1150 | 132 228 680 1150 | <ul style="list-style-type: none"> • Guía y husillo de bolas en el interior • Guía de gran precisión para grandes cargas • Para los máximos requisitos de fuerza de avance y precisión • Guía y husillo de bolas protegidos mediante cinta de recubrimiento • Detección de posiciones en mínimo espacio |
| ELGC-BS-KF  | 40 100 200 350 | 0,6 0,6 0,8 1,0 | 1,3 5,5 29,1 59,8 | 1,1 4,7 31,8 56,2 | 1,1 4,7 31,8 56,2 | <ul style="list-style-type: none"> • Guía y husillo de bolas en el interior • Guía y husillo de bolas protegidos mediante cinta de recubrimiento • Detección de posiciones en mínimo espacio |
| EGSK  | 57 133 184 239 392 | 0,33 1,10 0,83 1,10 1,48 | 13 28,7 60 79,5 231 | 3,7 9,2 20,4 26 77,3 | 3,7 9,2 20,4 26 77,3 | <ul style="list-style-type: none"> • Ejes de accionamiento por husillo precisos, compactos y rígidos • Guía de rodamiento de bolas y husillo de bolas sin cadena de bolas • Versiones estándar disponibles en almacén |

Características

Información resumida

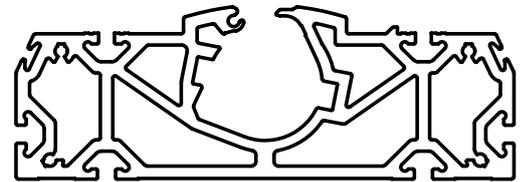
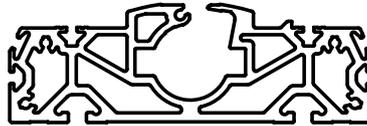
- Nueva guía para cargas pesadas:
 - Cargas y momentos máximos
 - Fuerzas de avance y velocidades elevadas
 - Larga vida útil
- Guía de perfil doble precisa y resistente
- Ideal como eje básico para pórticos verticales de dos ejes y ejes en voladizo
- El eje de accionamiento por husillo con husillo de bolas integrado destaca por su gran precisión y paso de husillo flexible
- El eje de accionamiento por husillo brilla por sus especificaciones técnicas y, además, por su excelente relación precio/rendimiento
- Los sensores de proximidad montados en la ranura perfilada ocupan poco espacio, lo que facilita el montaje en espacios reducidos
- Múltiples posibilidades de adaptación a los actuadores
- El apoyo del husillo permite ejecutar movimientos a máxima velocidad con cualquier carrera

Unidad plana con perfil cerrado y muy rígido

EGC-HD-125

EGC-HD-160

EGC-HD-220

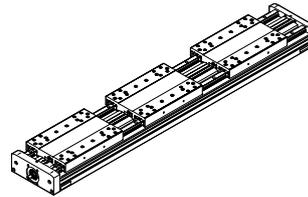
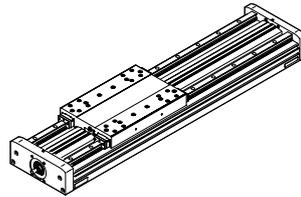
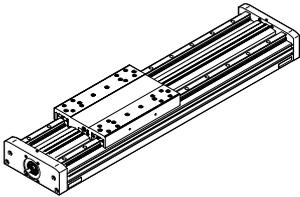


Variantes de carros

Carro estándar

Carro estándar, protegido

Con carro adicional



Valores característicos de los ejes

Los valores incluidos en la tabla son valores máximos.

Los valores exactos de cada una de las variantes pueden consultarse en la hoja de datos correspondiente del catálogo.

| Ejecución | Tamaño | Carrera de trabajo [mm] | Velocidad [m/s] | Precisión de repetición [mm] | Fuerza de avance máx. [N] | Propiedades del guiado | | | | |
|------------------------------------|--------|----------------------------|--------------------|---------------------------------|------------------------------|------------------------|-----------|------------|------------|------------|
| | | | | | | Fuerzas y momentos | | | | |
| | | | | | | Fy [N] | Fz [N] | Mx [Nm] | My [Nm] | Mz [Nm] |
| Guía de rodamiento de bolas | | | | | | | | | | |
| | 125 | 50 ... 900 | 0,5 | ±0,02 | 400 | 3650 | 3650 | 140 | 275 | 275 |
| | 160 | 50 ... 1900 | 1 | ±0,02 | 650 | 5600 | 5600 | 300 | 500 | 500 |
| | 220 | 50 ... 2400 | 1,5 | ±0,02 | 1500 | 13000 | 13000 | 900 | 1450 | 1450 |

 **Nota**
Software de ingeniería
PositioningDrives
www.festo.com

Características

Sistema completo compuesto de eje de accionamiento por husillo, motor, controlador del motor y conjunto para el montaje del motor

Eje de accionamiento por husillo con guía de rodamiento de bolas



Motor

→ Página 28



Servomotor:
EMMT-AS, EMME-AS, EMMS-AS
Motor paso a paso:
EMMS-ST



Nota

Hay disponibles soluciones completas especialmente armonizadas entre sí para el eje de accionamiento por husillo EGC y los motores.

Reguladores de servoaccionamiento



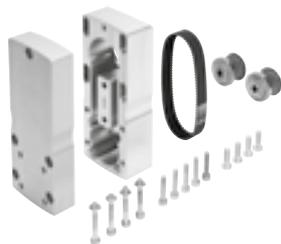
Reguladores de servoaccionamiento:
CMMT-AS
Reguladores de servoaccionamiento para baja tensión:
CMMT-ST

Conjunto para el montaje del motor

Conjunto de sujeción axial
→ página 28



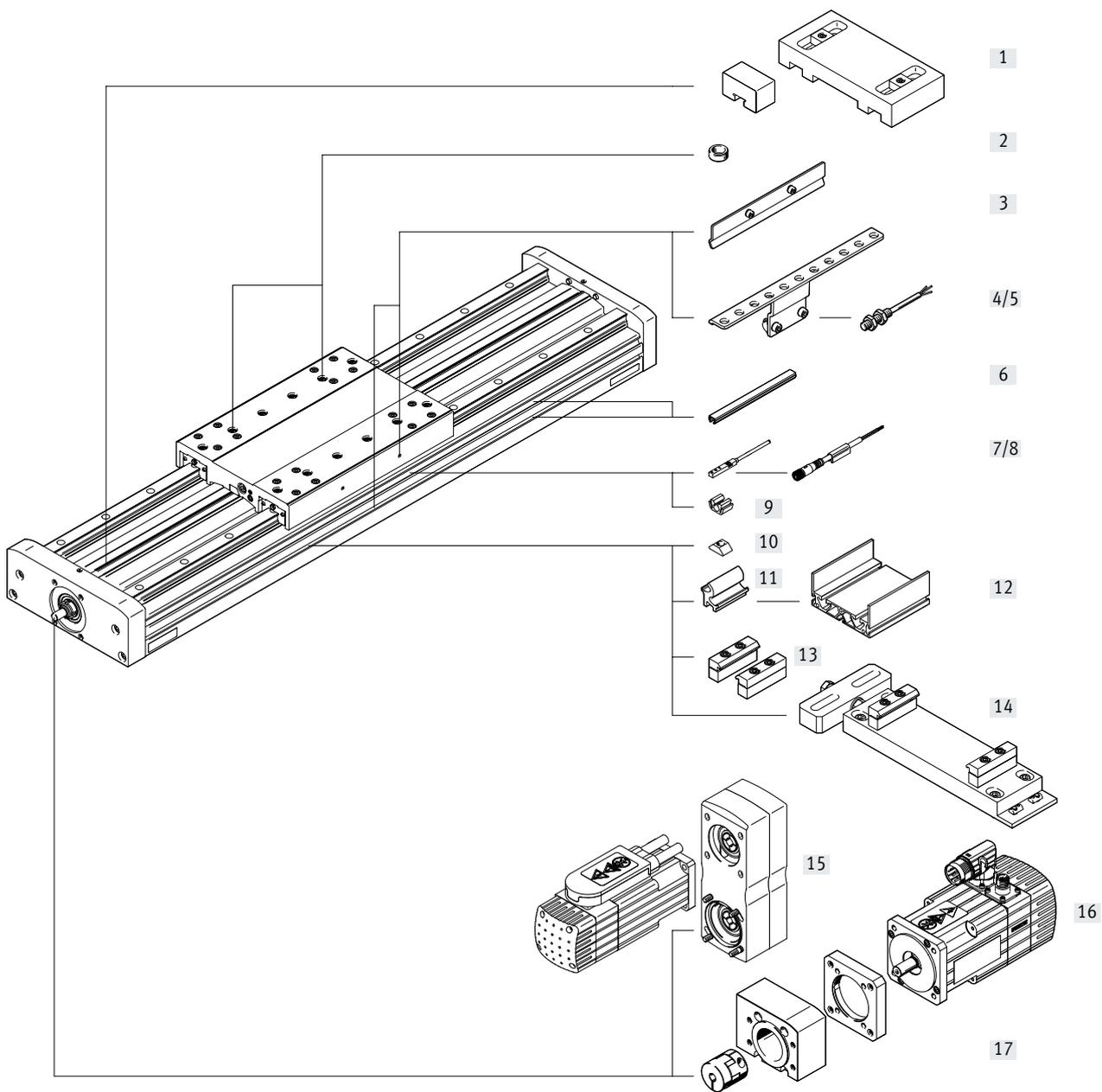
Conjunto paralelo
→ página 34



Códigos del producto

| | | | |
|------|---|--|--|
| 001 | Serie | | |
| EGC | Eje lineal eléctrico | | |
| 002 | Tamaños | | |
| 125 | 125 | | |
| 160 | 160 | | |
| 220 | 220 | | |
| 003 | Carrera | | |
| ... | 50 ... 2400 | | |
| 004 | Tipo de actuador | | |
| BS | Husillo de bolas | | |
| 005 | Paso de husillo | | |
| 10P | 10 mm | | |
| 20P | 20 mm | | |
| 25P | 25 mm | | |
| 006 | Apoyo de husillo | | |
| | Sin | | |
| S | Con | | |
| 007 | Reserva de carrera [mm] | | |
| ... | 0 ... 999 | | |
| 008 | Carro | | |
| GK | Carro estándar | | |
| GP | Carro estándar, protegido | | |
| 009 | Carro adicional en el lado izquierdo | | |
| | Sin | | |
| KL | Carro adicional estándar, izquierda | | |
| 010 | Carro adicional a la derecha | | |
| | Sin | | |
| KR | Carro adicional estándar, derecha | | |
| 011 | Fijación para perfil | | |
| ...M | 1 - 50 unidades | | |
| 012 | Tapa de la ranura para ranura de fijación | | |
| | Sin | | |
| ...B | 1 - 50 unidades | | |
| 013 | Tapa de la ranura para sensor | | |
| | Sin | | |
| ...S | 1 - 50 piezas | | |
| 014 | Tuerca deslizante para ranura de fijación | | |
| | Sin | | |
| ...Y | 1 ... 99 unidades | | |
| 015 | Sensor de proximidad, inductivo, ranura 8, PNP, normalmente abierto, cable de 7,5 m | | |
| | Sin | | |
| ...X | 1 ... 6 piezas | | |
| 016 | Sensor de proximidad, inductivo, ranura 8, normalmente cerrado, cable de 7,5 m | | |
| ...Z | 1 ... 6 unidades | | |
| 017 | Topo elástico con retenedor | | |
| | Sin | | |
| ...A | 1 ... 2 unidades | | |
| 018 | Sensor de proximidad, inductivo, M8, PNP, normalmente abierto, cable de 2,5 m | | |
| | Sin | | |
| ...O | 1 ... 99 unidades | | |
| 019 | Sensor de proximidad, inductivo, M8, PNP, normalmente cerrado, cable de 2,5 m | | |
| | Sin | | |
| ...P | 1 ... 99 unidades | | |
| 020 | Sensor de proximidad, inductivo, M8, PNP, normalmente cerrado, conector M8 | | |
| | Sin | | |
| ...R | 1...99 unidades | | |
| 021 | Sensor de proximidad, inductivo, M8, PNP, normalmente abierto, conector M8 | | |
| | Sin | | |
| ...W | 1 ... 99 unidades | | |
| 022 | Cable de conexión de 2,5 m, M8, 3 hilos | | |
| | Sin | | |
| ...V | 1 ... 99 unidades | | |
| 023 | Sujetacables | | |
| | Sin | | |
| 10CL | 10 unidades | | |
| 20CL | 20 piezas | | |
| 30CL | 30 piezas | | |
| 40CL | 40 piezas | | |
| 50CL | 50 piezas | | |
| 60CL | 60 piezas | | |
| 70CL | 70 unidades | | |
| 80CL | 80 piezas | | |
| 90CL | 90 piezas | | |
| 024 | Manual de utilización | | |
| | Con manual de utilización | | |
| DN | Sin manual de utilización | | |

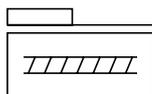
Cuadro general de periféricos



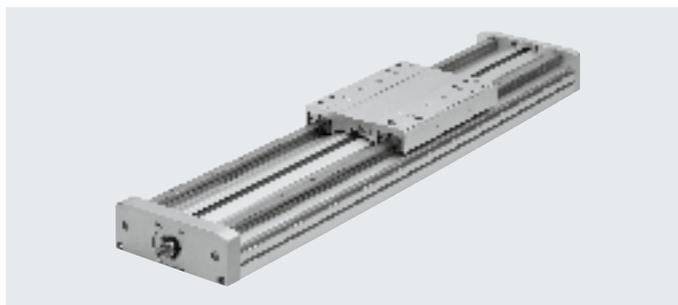
Cuadro general de periféricos

| Variantes y accesorios | | |
|---|--|-------------------|
| Tipo/código del pedido | Descripción | → Página/Internet |
| [1] Tope elástico con retenedor A | Para evitar daños en las posiciones finales en caso de un fallo en el sistema | 39 |
| [2] Pasador/casquillo de centraje ZBS, ZBH | <ul style="list-style-type: none"> • Para centrar cargas y anexos en el carro • Incluido en el suministro: <ul style="list-style-type: none"> – Con tamaño 125: 2x ZBS-5, 2x ZBH-9 – Con tamaños 160, 220: 2x ZBH-9 | 39 |
| [3] Leva de conmutación X, Z, O, P, W, R | Para detectar la posición del carro | 37 |
| [4] Soporte para sensor O, P, W, R | Adaptador para la fijación de los sensores de proximidad inductivos (redondos) en el eje | 38 |
| [5] Sensor de proximidad M8 O, P, W, R | <ul style="list-style-type: none"> • Sensor de proximidad inductivo, forma redonda • Con el código del pedido O, P, W, R, el suministro incluye 1 leva de conmutación y máximo 2 soportes para sensor | 41 |
| [6] Tapa de la ranura B, S | <ul style="list-style-type: none"> • Para proteger contra la suciedad | 39 |
| [7] Sensor de proximidad, ranura en T X, Z | <ul style="list-style-type: none"> • Sensor de proximidad inductivo para ranura en T • Con el código del pedido X, Z, el suministro incluye 1 leva de conmutación | 40 |
| [8] Cable de conexión V | Para sensores de proximidad (código del pedido W y R) | 41 |
| [9] Clip CL | Para la fijación del cable del sensor de proximidad en la ranura | 39 |
| [10] Tuerca deslizante Y | Para la fijación de anexos | 39 |
| [11] Kit adaptador DHAM | Para la fijación del soporte perfilado en el eje | 40 |
| [12] Soporte perfilado HMIA | Para la fijación y el guiado de una cadena de energía | 40 |
| [13] Fijación para perfil M | Para la fijación del eje en el perfil | 35 |
| [14] Kit de ajuste EADC-E16 | Permite fijar el eje a una superficie vertical. Una vez realizada la fijación, el eje se puede orientar horizontalmente | 36 |
| [15] Conjunto paralelo EAMM-U | Para montaje paralelo del motor, únicamente en la parte superior o inferior (compuesto por: cuerpo, manguito de fijación, disco para correa dentada y correa dentada) | 34 |
| [16] Motor EMME, EMMS | Motores especialmente adaptados al eje, con o sin reductor, con o sin freno | 28 |
| [17] Conjunto de sujeción axial EAMM-A | Para montaje axial del motor (compuesto por: acoplamiento, caja de acoplamiento y brida del motor) | 28 |

Hoja de datos



-  - Tamaño
125 ... 220
-  - Carrera
0 ... 2400 mm
-  - www.festo.com



Especificaciones técnicas generales

| | | | | | | |
|--|---------------------|--|-------------|------|-------------|------|
| Tamaño | | 125 | 160 | 220 | | |
| Paso del husillo | [mm/giro] | 10 | 10 | 20 | 10 | 25 |
| Forma constructiva | | Eje electromecánico con husillo de bolas | | | | |
| Guía | | Guía de rodamiento de bolas | | | | |
| Posición de montaje | | Indistinta | | | | |
| Carrera de trabajo | [mm] | 50 ... 900 | 50 ... 1900 | | 50 ... 2400 | |
| Fuerza de avance máxima $F_x^{1)}$ | [N] | 400 | 650 | | 1500 | |
| Momento de giro sin carga con velocidad transversal mínima | | | | | | |
| EGC...- | [Nm] | 0,3 | 0,5 | 0,5 | 1,5 | 1,5 |
| EGC...-S | [Nm] | 0,3 | 0,5 | 0,5 | 1,5 | 1,5 |
| | [m/s] | 0,05 | 0,1 | 0,1 | 0,2 | 0,2 |
| Momento de giro sin carga con velocidad transversal máxima | | | | | | |
| EGC...- | [Nm] | 0,45 | 0,75 | 0,75 | 2,25 | 2,25 |
| EGC...-S | [Nm] | 0,45 | 0,75 | 0,75 | 2,25 | 2,25 |
| | [m/s] | 0,5 | 0,5 | 1,0 | 0,6 | 1,5 |
| Fuerza radial máx. ²⁾ | [N] | 220 | 250 | 250 | 500 | 500 |
| Revoluciones máximas ³⁾ | [rpm] | 3000 | 3000 | 3000 | 3600 | 3600 |
| Aceleración máxima | [m/s ²] | 15 | | | | |
| Precisión de repetición | [mm] | ±0,02 | | | | |

- 1) La fuerza de avance afecta a la vida útil. (→ Página 14)
- 2) En el vástago de accionamiento
- 3) Las revoluciones y la velocidad dependen de la carrera

Condiciones de funcionamiento y del entorno

| | | |
|-----------------------|------|-------------|
| Temperatura ambiente | [°C] | -10 ... +60 |
| Grado de protección | | IP40 |
| Tiempo de utilización | [%] | 100 |

Pesos [g]

| | | | | |
|---|--|------|------|-------|
| Tamaño | | 125 | 160 | 220 |
| Peso básico con carrera de 0 mm ¹⁾ | | 4123 | 7210 | 19137 |
| Peso adicional por cada 10 mm de carrera | | 90 | 138 | 250 |
| Carro | | | | |
| EGC...-GK | | 1049 | 2080 | 5826 |
| EGC...-GP | | - | 2346 | 6325 |
| Carro adicional | | | | |
| EGC...-GK | | 978 | 1963 | 5505 |
| EGC...-GP | | - | 2035 | 5584 |

- 1) Incl. carro

Hoja de datos

| Husillo | | 125 | | 160 | | 220 | |
|----------|-----------|-----|--|-----|----|-----|----|
| Tamaño | | 125 | | 160 | | 220 | |
| Diámetro | [mm] | 12 | | 15 | | 25 | |
| Paso | [mm/giro] | 10 | | 10 | 20 | 10 | 25 |

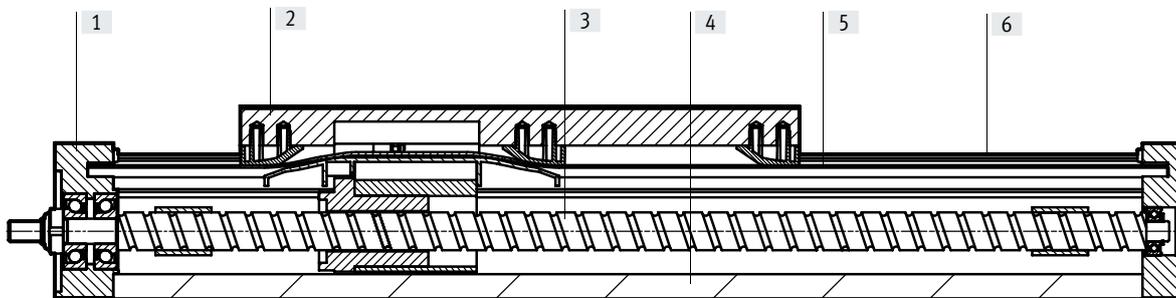
| Momento de inercia de la masa | | 125 | | 160 | | 220 | |
|-------------------------------|--------------------------|-------|-------|-------|--------|--------|----|
| Tamaño | | 125 | | 160 | | 220 | |
| Paso del husillo | [mm/giro] | 10 | | 10 | 20 | 10 | 25 |
| J_0 | [kg mm ²] | 6,06 | 13,94 | 29,74 | 106,78 | 184,26 | |
| J_H por metro de carrera | [kg mm ² /m] | 14,20 | 34,59 | 34,59 | 275,64 | 275,64 | |
| J_L por kg de carga útil | [kg mm ² /Kg] | 2,53 | 2,53 | 10,13 | 2,53 | 15,83 | |
| J_W Carro adicional | [kg mm ²] | 2,25 | 4,69 | 18,77 | 13,20 | 82,48 | |

El momento de inercia de la masa J_A del eje completo se calcula de la siguiente manera:

$$J_A = J_0 + J_W + J_H \times \text{carrera de trabajo [m]} + J_L \times m_{\text{carga útil [kg]}}$$

Materiales

Vista en sección



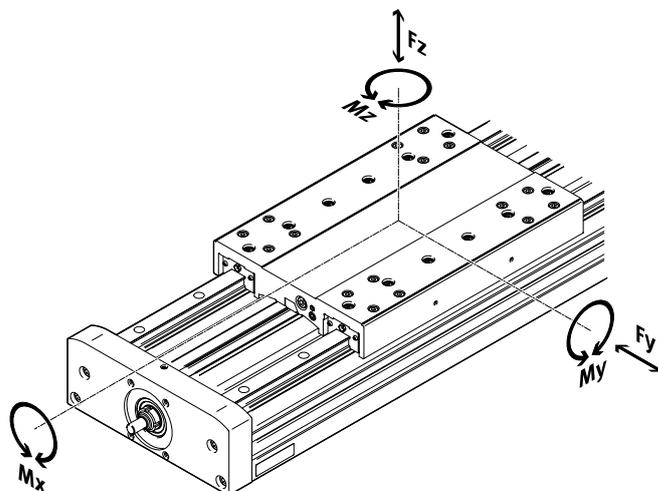
| Eje | | |
|-----|---------------------------|--|
| [1] | Tapa del accionamiento | Aleación forjada de aluminio, anodizado |
| [2] | Carro | Aleación forjada de aluminio, anodizado |
| [3] | Husillo | Acero |
| [4] | Perfil | Aleación forjada de aluminio, anodizado |
| [5] | Cinta de recubrimiento | Poliuretano |
| [6] | Raíl de guía | Acero recubierto y resistente a la corrosión |
| | Nota sobre los materiales | En conformidad con la Directiva 2002/95/CE (RoHS) Contiene sustancias que afectan al proceso de pintura |

Hoja de datos

Valores característicos de las cargas

Las fuerzas y los momentos indicados hacen referencia a la superficie del carro. El punto de aplicación de la carga es la intersección del centro de la guía con la línea central longitudinal del carro.

No pueden superarse durante el funcionamiento dinámico. Además, debe tenerse especialmente en cuenta la operación de frenado.



Fuerzas y momentos máximos admisibles para una vida útil de 5000 km

| Tamaño | 125 | 160 | 220 |
|-------------------------|------|------|-------|
| $F_{y\text{máx.}}$ [N] | 3650 | 5600 | 13000 |
| $F_{z\text{máx.}}$ [N] | 3650 | 5600 | 13000 |
| $M_{x\text{máx.}}$ [Nm] | 140 | 300 | 900 |
| $M_{y\text{máx.}}$ [Nm] | 275 | 500 | 1450 |
| $M_{z\text{máx.}}$ [Nm] | 275 | 500 | 1450 |

Capacidad de carga

| Tamaño | 125 | 160 | 220 | | |
|-----------------------------------|------|------|------|-------|-------|
| Paso del husillo [mm/giro] | 10 | 10 | 20 | 10 | 25 |
| Husillo de bolas | | | | | |
| Dinámico $c_{\text{din,KGf}}$ [N] | 4000 | 6800 | 5700 | 14100 | 12700 |

- Nota

Para una vida útil del sistema de guía de 5000 km, el factor comparativo de la carga debe adoptar un valor de $f_v \leq 1$ tomando como base las fuerzas y los momentos máximos admisibles para una vida útil de 5000 km.

Si el eje está expuesto simultáneamente a varios de los momentos y fuerzas indicados más abajo, además de las cargas máximas indicadas deberá cumplirse la siguiente ecuación:

Cálculo del factor comparativo de la carga:

$$f_v = \frac{|F_{y1}|}{F_{y2}} + \frac{|F_{z1}|}{F_{z2}} + \frac{|M_{x1}|}{M_{x2}} + \frac{|M_{y1}|}{M_{y2}} + \frac{|M_{z1}|}{M_{z2}} \leq 1$$

F_1/M_1 = valor dinámico

F_2/M_2 = valor máximo

Hoja de datos

Vida útil de la guía

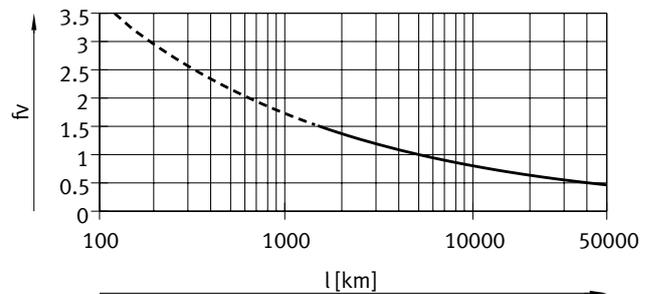
La vida útil de la guía depende de la carga. Para poder estimar aproximadamente la vida útil, en el siguiente diagrama se muestra el factor comparativo de carga f_v como característica en relación con la vida útil.

Esta representación solamente proporciona el valor teórico. Si el factor comparativo de la carga f_v es superior a 1,5, necesariamente deberá consultarse al técnico de Festo local.

Factor comparativo de la carga f_v en función de la vida útil

Ejemplo:

Un usuario quiere mover una masa de X kg. Mediante el cálculo con la fórmula (→ página 12) se obtiene un valor de 1,5 para el factor comparativo de la carga f_v . Según el diagrama, la guía tiene en ese caso una vida útil de aproximadamente 1500 km. Reduciendo la aceleración, se reducen los valores M_z y M_y . Ahora, con un factor comparativo de la carga f_v de 1, la vida útil que se obtiene es de 5000 km.

-  - Nota

Software de ingeniería
PositioningDrives
www.festo.com

Con ayuda del software de ingeniería es posible calcular la carga de la guía para una vida útil de 5000 km.

$f_v > 1,5$ corresponde únicamente a valores comparativos teóricos para la guía de rodamiento de bolas.

Comparativa de los valores característicos de las cargas para 5000 km con fuerzas y momentos dinámicos de las guías de rodamientos de bolas

Los valores característicos de las cargas de las guías de rodamientos están normalizados según ISO y JIS mediante fuerzas y momentos dinámicos y estáticos. Estas fuerzas y momentos se basan en una esperanza de vida útil del sistema de guía de 100 km según ISO o 50 km según JIS.

Debido a que los valores característicos de las cargas dependen de la vida útil, las fuerzas y los momentos máximos admisibles para una vida útil de 5000 km no pueden compararse con las fuerzas y los momentos dinámicos de las guías de rodamientos según ISO/JIS.

Para facilitar la comparación de la capacidad de la guía de los ejes lineales EGC con las guías de rodamientos, en la siguiente tabla se incluyen las fuerzas y momentos teóricos admisibles para una vida útil calculada de 100 km. Esto se corresponde con las fuerzas y momentos dinámicos según ISO.

Estos valores para 100 km se han determinado solo mediante cálculo y sirven exclusivamente para la comparativa con las fuerzas y momentos dinámicos según ISO. No debe someterse a los actuadores a una carga con estos valores característicos, ya que podría causar daños en el eje.

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

| Tamaño | | 125 | 160 | 220 |
|--------------------|------|-------|-------|-------|
| $F_{y\text{máx.}}$ | [N] | 13447 | 20631 | 47892 |
| $F_{z\text{máx.}}$ | [N] | 13447 | 20631 | 47892 |
| $M_{x\text{máx.}}$ | [Nm] | 516 | 1105 | 3316 |
| $M_{y\text{máx.}}$ | [Nm] | 1013 | 1842 | 5342 |
| $M_{z\text{máx.}}$ | [Nm] | 1013 | 1842 | 5342 |

Hoja de datos

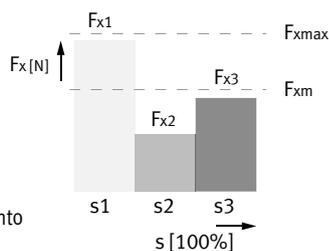
Vida útil de los husillos

- La vida útil del eje de accionamiento por husillo depende de la vida útil de la guía (→ página 13) y del husillo roscado.
El coeficiente de utilización es de gran importancia para determinar la posible vida útil. Puede determinarse con ayuda de la tabla (→ página 15)
- La vida útil concluye cuando se alcanza bien la cantidad máxima de ciclos o bien la distancia máxima de recorrido:
 - 5 millones de ciclos o 5000 km de distancia recorrida
- Según los recorridos de los ciclos, la distancia entre la posición máxima delantera y la posición máxima trasera debe ser, como mínimo, de 2,5 veces el paso del husillo
- Los datos correspondientes a las distancias se obtuvieron empíricamente y mediante cálculos teóricos (a temperatura ambiente).
Las distancias reales pueden variar sustancialmente con respecto a las curvas indicadas si cambian las condiciones límite

Cálculo de la fuerza media de avance F_{xm} con husillo de bolas

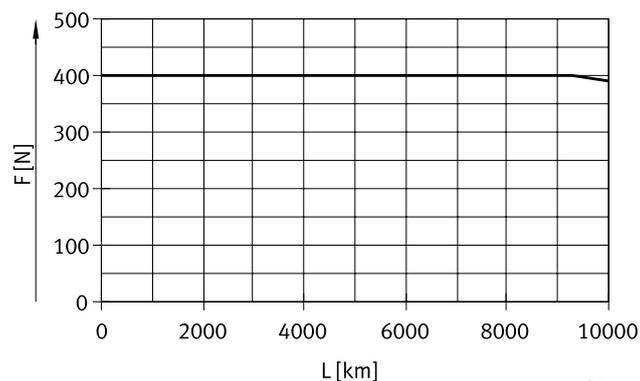
$$F_{xm} = \sqrt[3]{\frac{F_{x1}^3 \cdot s_1 + \dots + F_{xn}^3 \cdot s_n}{s_1 + \dots + s_n}}$$

- F_{xm} = fuerza media de avance
- $F_{x1/n}$ = fuerza de avance de la sección
- $s_{1/n}$ = proporción de recorrido del ciclo de movimiento

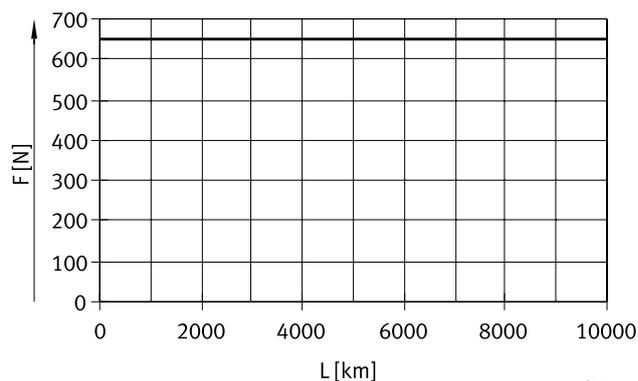


Fuerza media de avance F_{xm} en función de la distancia recorrida L , con un coeficiente de utilización f_b de 1,0 y a temperatura ambiente

Tamaño 125

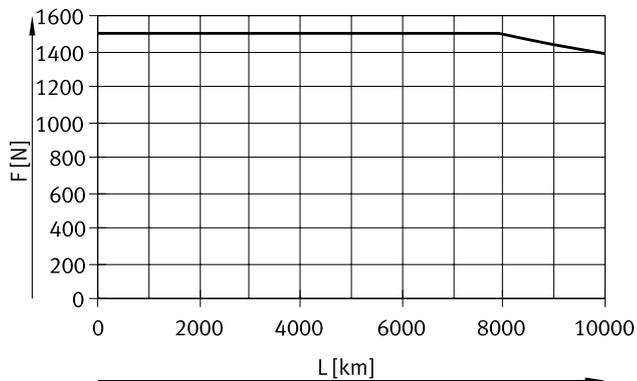


Tamaño 160



Hoja de datos

Fuerza media de avance F_{xm} en función de la distancia recorrida L , con un coeficiente de utilización f_B de 1,0 y a temperatura ambiente
Tamaño 220



Vida útil tomando en consideración el coeficiente de utilización

$$L_1 = \frac{L}{f_B^3}$$

L_{real} = vida útil real
 L = vida útil teórica

(→ Diagramas)

f_B = coeficiente de utilización

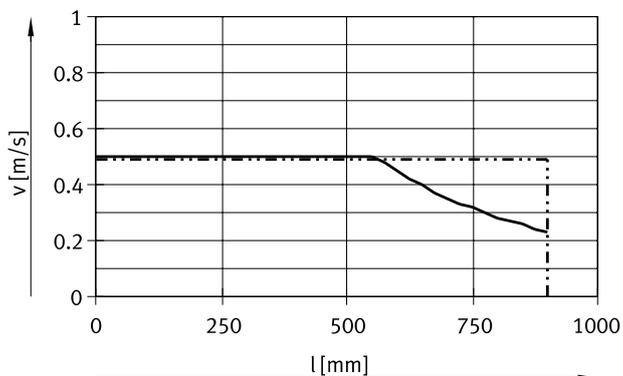
| Carga ¹⁾ | Coefficiente de utilización f_B | Ejemplo de aplicación |
|---------------------|-----------------------------------|---------------------------|
| Ninguno | 1,0 ... 1,2 | Máquina de medición |
| Ligera | 1,2 ... 1,4 | Manipulación, robótica |
| Media | 1,4 ... 1,6 | Procesos de embutición |
| Alta | 1,6 ... 2,0 | Construcción, agricultura |

1) Cargas producidas por choques, temperatura, suciedad, impactos o vibraciones

Hoja de datos

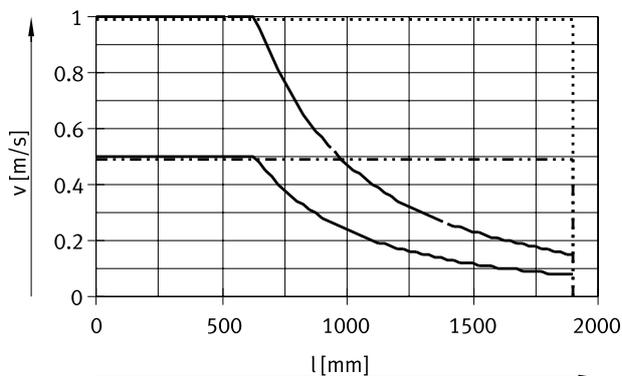
Velocidad v en función de la carrera de trabajo l

Tamaño 125



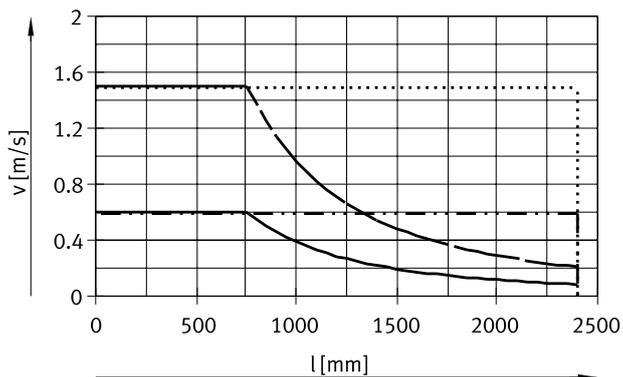
- EGC-HD-10P sin apoyo del husillo
- - - EGC-HD-10P con apoyo del husillo

Tamaño 160



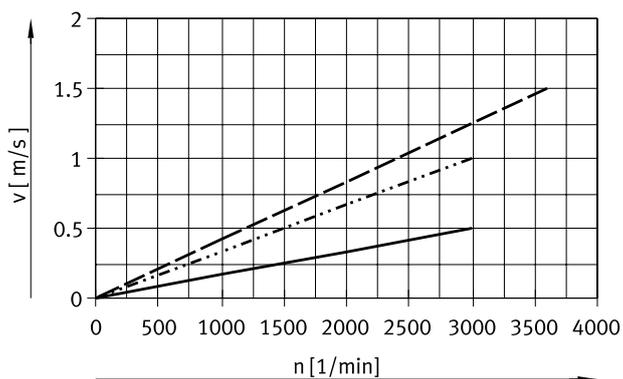
- EGC-HD-10P sin apoyo del husillo
- - - EGC-HD-10P con apoyo del husillo
- · - EGC-HD-20P sin apoyo del husillo
- · · EGC-HD-20P con apoyo del husillo

Tamaño 220



- EGC-HD-10P sin apoyo del husillo
- - - EGC-HD-10P con apoyo del husillo
- · - EGC-HD-25P sin apoyo del husillo
- · · EGC-HD-25P con apoyo del husillo

Velocidad v en función del número de revoluciones n



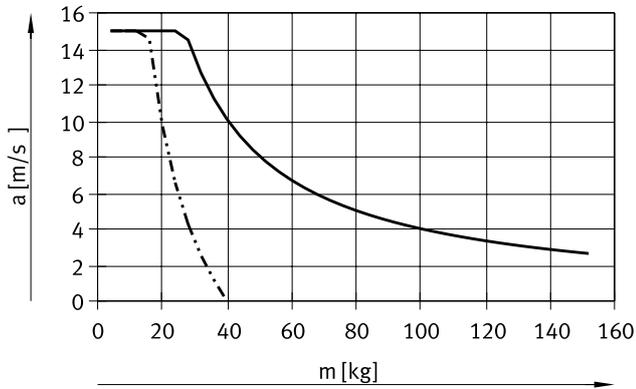
- EGC-HD-125/160/220-10P
- - - EGC-HD-160-20P
- · - EGC-HD-220-25P

Nota
Las revoluciones dependen de la carrera.
Tener en cuenta las revoluciones máximas.

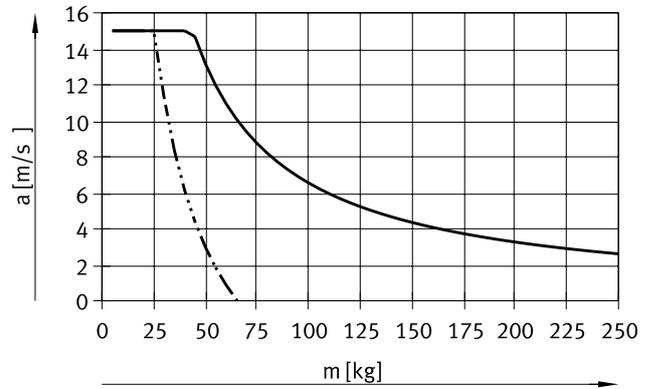
Hoja de datos

Aceleración máx. a en función de la carga útil m

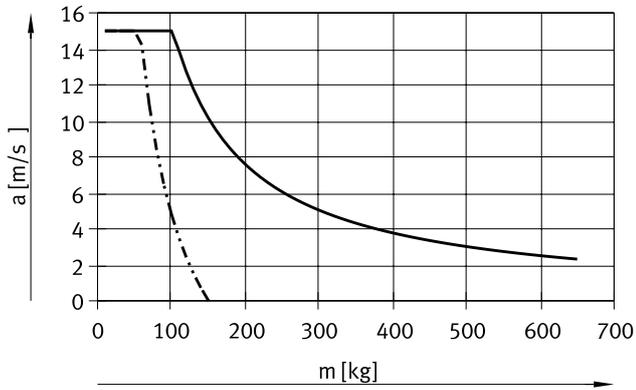
Tamaño 125



Tamaño 160



Tamaño 220

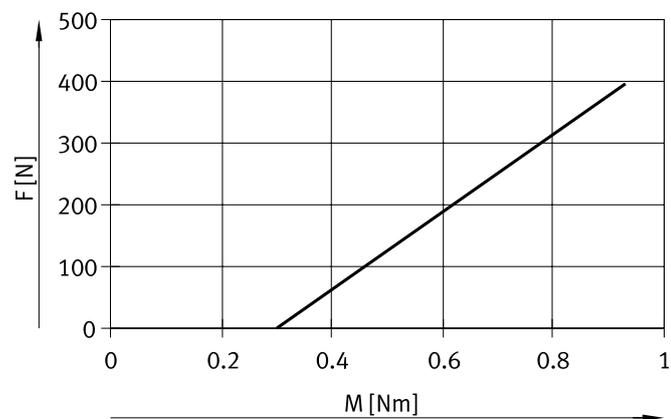


— Posición de montaje horizontal
 - - - Posición de montaje vertical

Hoja de datos

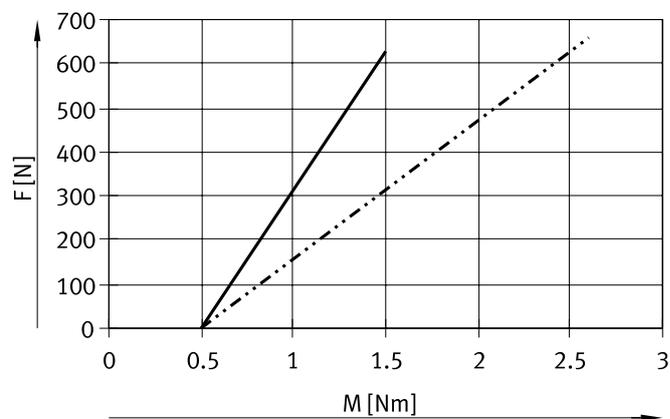
Fuerza de avance teórica F en función del momento inicial M

Tamaño 125



— EGC-HD-10P

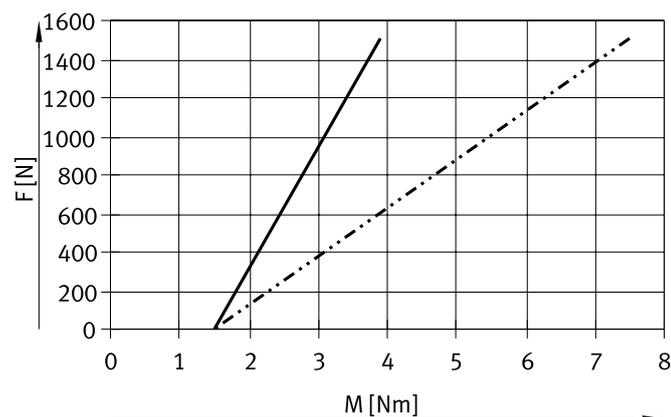
Tamaño 160



— EGC-HD-160-10P

- - - EGC-HD-160-20P

Tamaño 220



— EGC-HD-220-10P

- - - EGC-HD-220-25P

Hoja de datos

Reserva de carrera

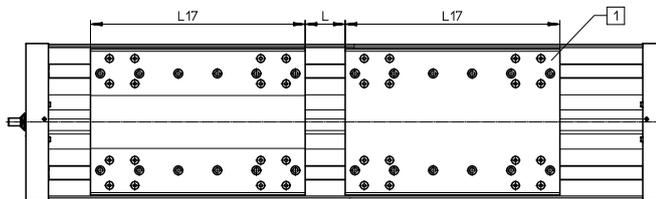
| Carrera | Reserva de carrera | | |
|--|---|---|--|
| La carrera seleccionada corresponde, en principio, a la carrera de trabajo necesaria. En la variante GK, la guía no dispone de una lubricación duradera. Por ello, en estas variantes deberá mantenerse una distancia de seguridad adicional entre la tapa del accionamiento y el carro que no podrá utilizarse como carrera de trabajo. | Si debe definirse también una distancia de seguridad entre la tapa del accionamiento y el carro (similar a GK) para las variantes GP, puede recurrirse a la característica de "reserva de carrera", incluida en el producto modular. En el caso de las variantes GK se suman la reserva de carrera y la distancia de seguridad por cada posición final. | <ul style="list-style-type: none"> La longitud de la reserva de carrera puede definirse libremente La suma de la carrera y 2 veces la reserva de carrera no debe superar la carrera de trabajo máxima admisible | Ejemplo: Código del producto: EGC-HD-125-500-BS-20H-... Carrera de trabajo = 500 mm 2x reserva de carrera = 40 mm Carrera total = 540 mm (540 mm = 500 mm + 2x 20 mm) |
| Tamaño | 125 | 160 | 220 |
| L = Distancia de seguridad en GK [mm] (por cada posición final) | 12,5 | 15,5 | 20 |

Reducción de la carrera de trabajo

Con carro estándar GK/GP y carro adicional KL/KR

- Combinando un eje de accionamiento por husillo con un carro adicional, se reduce la carrera de trabajo lo equivalente a la longitud del carro adicional L17 y la distancia entre los dos carros L18
- En caso de haber pedido la variante GP, el carro adicional también está protegido

L17 = Longitud del carro
L17 = Longitud del carro adicional
L = Distancia entre los dos carros
[1] Carro adicional



Ejemplo:

Código del producto: EGC-HD-220-1000-BS-...-GP-KR

L = 100 mm

Carrera de trabajo = 1000 mm – 328 mm – 100 mm = 572 mm

Dimensiones: carro adicional

| Tamaño | 125 | 160 | 220 | | |
|-------------------|-----|-----|-----|-----|-----|
| Variante | GK | GK | GP | GK | GP |
| Longitud L17 [mm] | 202 | 220 | 250 | 302 | 328 |

Reducción de la carrera de trabajo en cada lado

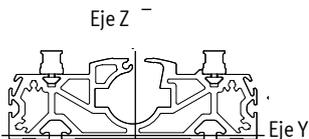
Con tope elástico NPE montado y con retenedor EAYH-L2

- En un eje de accionamiento por husillo deberá deducirse de la carrera de trabajo el largo total del tope elástico y del retenedor.

| Tamaño | 125 | 160 | 220 |
|------------------------|-----|-----|-----|
| Con tope elástico [mm] | 65 | 93 | 98 |

Hoja de datos

Segundo momento de inercia

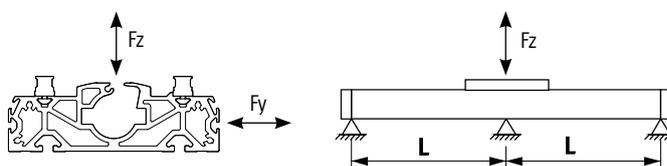


| Tamaño | | 125 | 160 | 220 |
|--------|--------------------|--------------------|--------------------|--------------------|
| I_y | [mm ⁴] | $7,15 \times 10^5$ | $13,5 \times 10^5$ | $55,7 \times 10^5$ |
| I_z | [mm ⁴] | $41,1 \times 10^5$ | 101×10^5 | 352×10^5 |

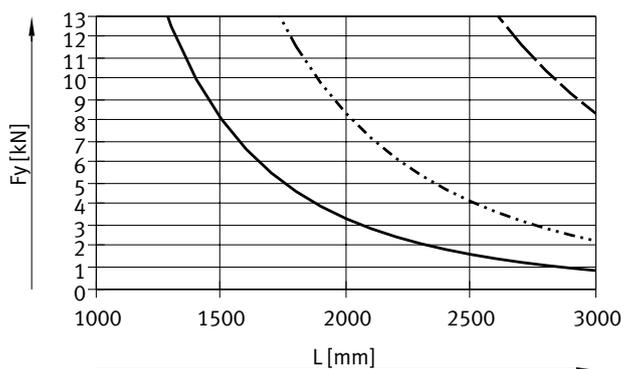
Distancia máxima admisible entre apoyos L (sin fijación para perfil) en función de la fuerza F

Para evitar la flexión si las carreras son largas, puede ser necesario colocar apoyos para el eje.

Los siguientes diagramas sirven para determinar la distancia máxima entre apoyos L en función de la fuerza aplicada F. La flexión es de $f = 0,5$ mm.

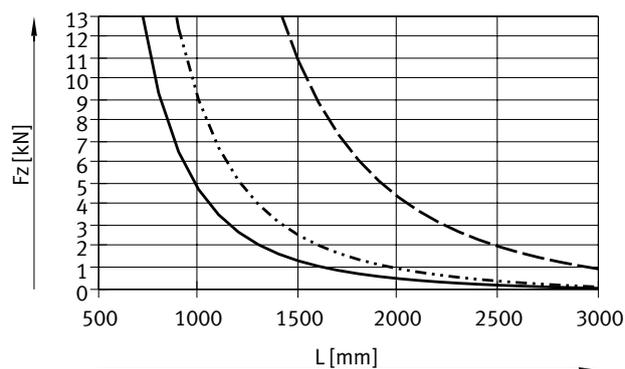


Fuerza Fy



- EGC-HD-125
- - - EGC-HD-160
- · - EGC-HD-220

Fuerza Fz



Valores límite de flexión recomendados

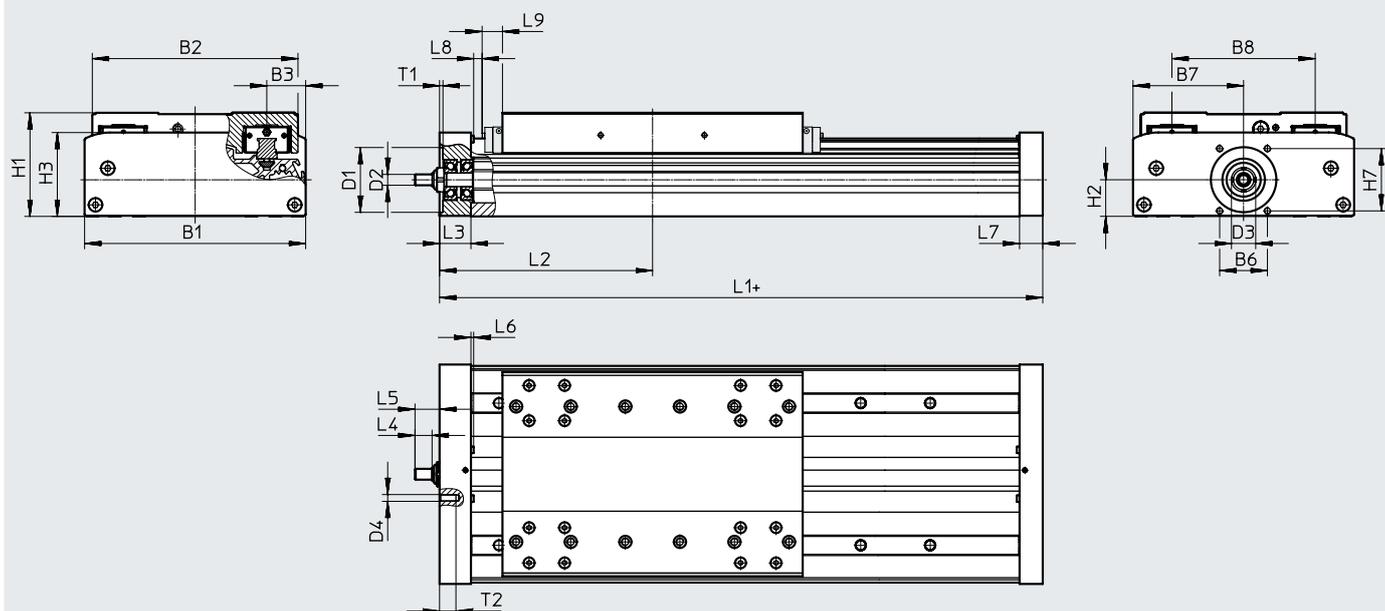
Para no mermar el funcionamiento de los ejes, se recomienda respetar los siguientes valores límites de flexión.

Una mayor deformación puede provocar mayor fricción, producir más desgaste y disminuir la vida útil.

| Tamaño | Flexión dinámica (Carga movida) | Flexión estática (Carga detenida) |
|-------------|--|--------------------------------------|
| 125 ... 220 | 0,05 % de la longitud del eje, máximo 0,5 mm | 0,1 % de la longitud del eje |

Hoja de datos

Dimensiones

Descarga de datos CAD → www.festo.com

+ = añadir carrera + 2 veces la reserva de carrera

L9 Con GP, medida para unidad de lubricación duradera → página 19

| Tamaño | B1 | B2 | B3 | B6 | B7 | B8 | D1 ∅ H7 | D2 ∅ h6 |
|--------|-----|-------|------|----|-----|-----|---------------|---------------|
| 125 | 124 | 120 | 21 | 29 | 62 | 80 | 38 | 6 |
| 160 | 162 | 150,7 | 27,5 | 35 | 81 | 105 | 48 | 8 |
| 220 | 224 | 204,2 | 40 | 64 | 112 | 140 | 62 | 12 |

| Tamaño | D3 | D4 | H1 | H2 | H3 | H7 | L3 | L4 |
|--------|----|----|-------|------|------|----|----|------|
| 125 | 15 | M5 | 64 | 22,5 | 50,4 | 36 | 21 | 8 |
| 160 | 18 | M5 | 76,5 | 27 | 62 | 46 | 23 | 12,5 |
| 220 | 28 | M6 | 111,5 | 42,5 | 91 | 54 | 33 | 17,5 |

| Tamaño | L5 | L6 | L7 | L8 | L9 | T1 | T2 |
|--------|------|-----|----|------|------|-----|----|
| 125 | 14 | 1,8 | 16 | 2 | - | 2,5 | 12 |
| 160 | 18 | 2 | 17 | 0,55 | 14,9 | 2,5 | 12 |
| 220 | 25,5 | 2 | 30 | 2 | 18 | 3 | 15 |

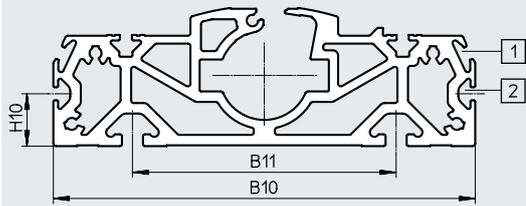
| Tamaño | Carrera | L1 | L2 Mín. |
|--------|---------|-----|------------|
| 125 | ≤900 | 268 | 136,5 |
| 160 | <1377 | 296 | 151,3 |
| | ≥1377 | 336 | 171 |
| 220 | <1604 | 409 | 206 |
| | ≥1604 | 469 | 236 |

Hoja de datos

Dimensiones

Descarga de datos CAD → www.festo.com

Perfil

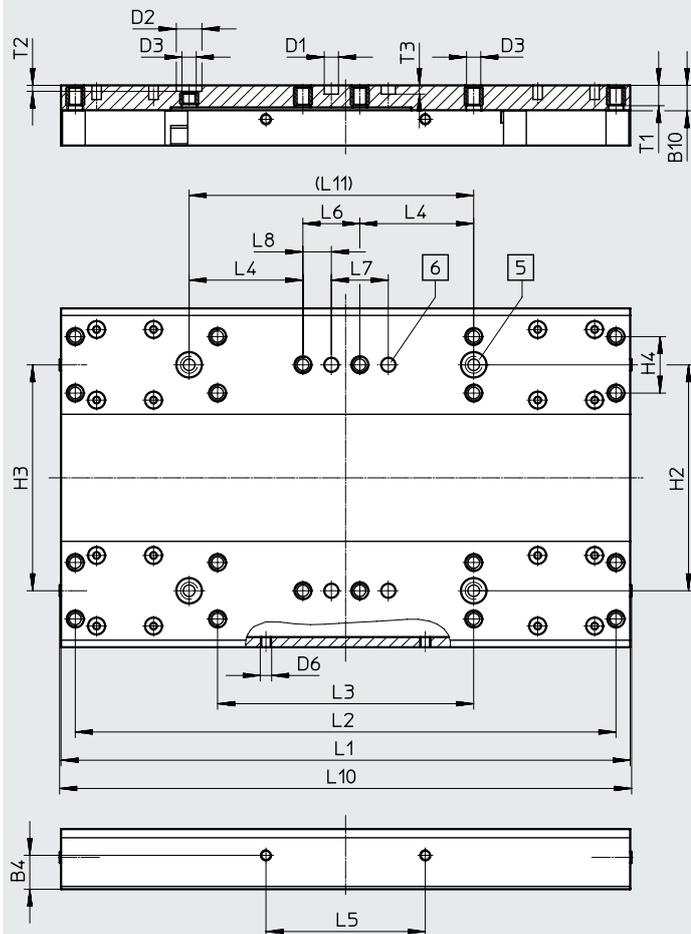


- [1] Ranura para sensores de proximidad
- [2] Ranura de fijación para tuerca deslizante

| Tamaño | B10 | B11 | H10 |
|--------|-----|-----|-----|
| 125 | 122 | 80 | 20 |
| 160 | 160 | 100 | 20 |
| 220 | 220 | 140 | 20 |

Hoja de datos

GK, carro estándar
Tamaño 125



- [5] Taladro para casquillo para centrar ZBH
- [6] Taladro para pasador de centraje ZBS

| Tamaño | B4 | B10 | D1 ∅ H7 | D2 ∅ H7 | D3 | D6 | H2 | H3 | H4 | L1 | L2 | L3 |
|--------|------------|-----|---------------|---------------|----|----|-------------|-------------|------------|-------------|-------------|------------|
| 125 | ±0,1 12 | 9 | 5 | 9 | M5 | M4 | ±0,03 80 | ±0,05 80 | ±0,1 20 | ±0,1 200 | ±0,2 190 | ±0,1 90 |

| Tamaño | L4 | L5 | L6 | L7 | L8 | L10 | L11 | T1 | T2 | T3 |
|--------|------------|------------|------------|-------------|------------|-----|--------------|-----|-------------|-------------|
| 125 | ±0,1 40 | ±0,2 56 | ±0,1 20 | ±0,03 20 | ±0,1 10 | 202 | ±0,03 100 | 7,8 | +0,1 2,1 | +0,1 3,1 |

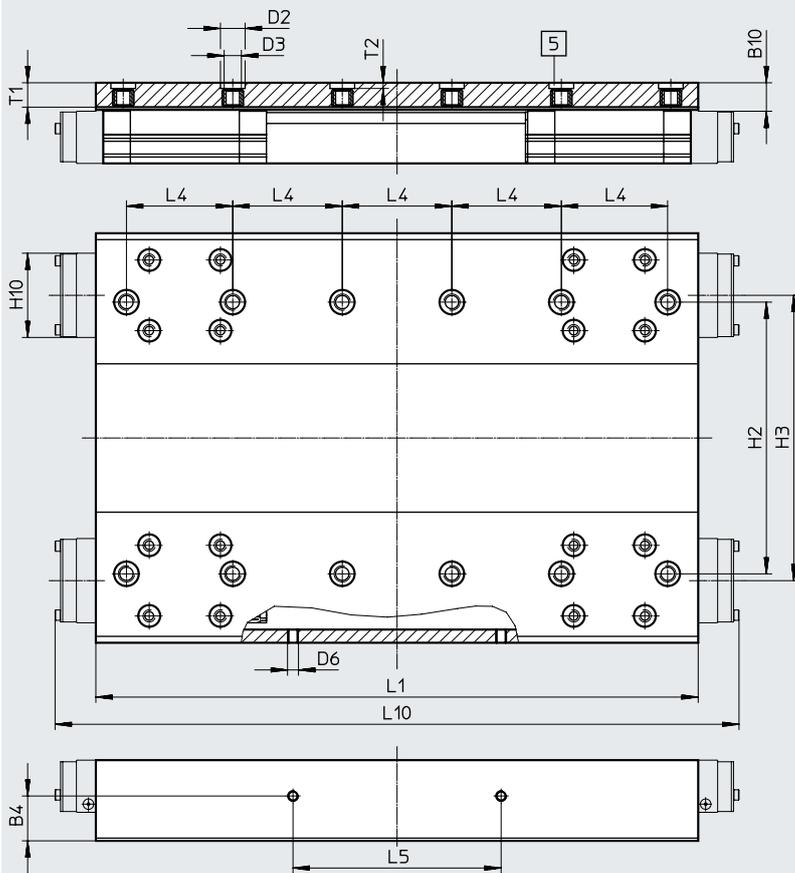
Hoja de datos

Dimensiones

Descarga de datos CAD → www.festo.com

GK, carro estándar / GP, carro estándar protegido

Tamaño 160



[5] Taladro para casquillo para centrar ZBH

| | | | | | | | |
|--------|------|------|---------------|------|------|-------|-------|
| Tamaño | B4 | B10* | D2 ∅ H7 | D3 | D6 | H2 | H3 |
| | ±0,1 | | | | | ±0,03 | ±0,05 |
| 160 | 16,5 | 10,5 | 9 | M6 | M4 | 100 | 105 |
| Tamaño | H10* | L1 | L4 | L5 | L10* | T1 | T2 |
| | | ±0,1 | ±0,03 | ±0,1 | | | +0,1 |
| 160 | 31 | 220 | 40 | 76 | 250 | 9 | 2,1 |

* Ejecución con protección

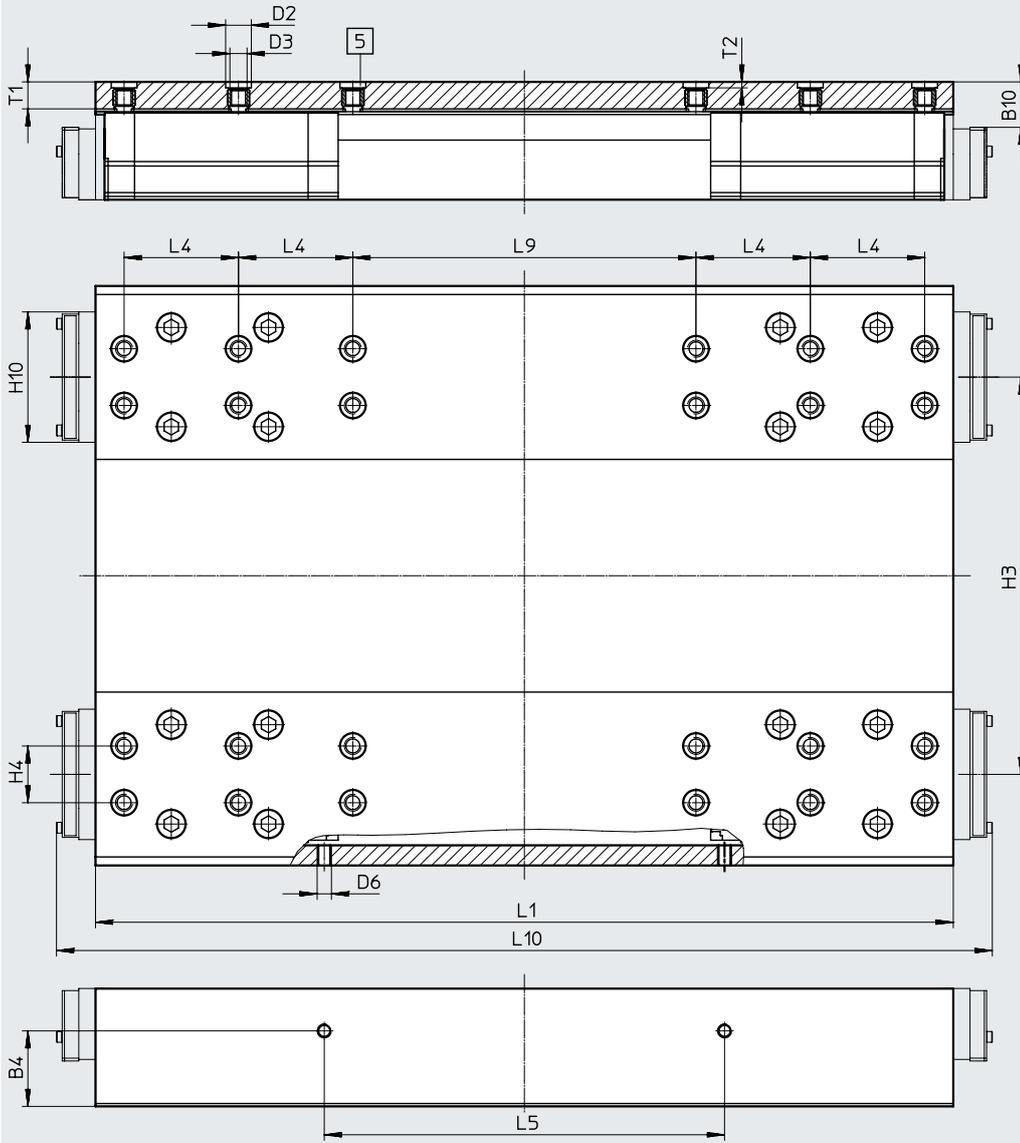
Hoja de datos

Dimensiones

Descarga de datos CAD → www.festo.com

GK, carro estándar / GP, carro estándar protegido

Tamaño 220



[5] Taladro para casquillo para centrar ZBH

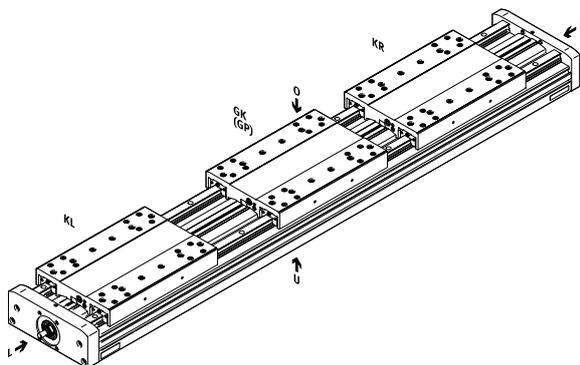
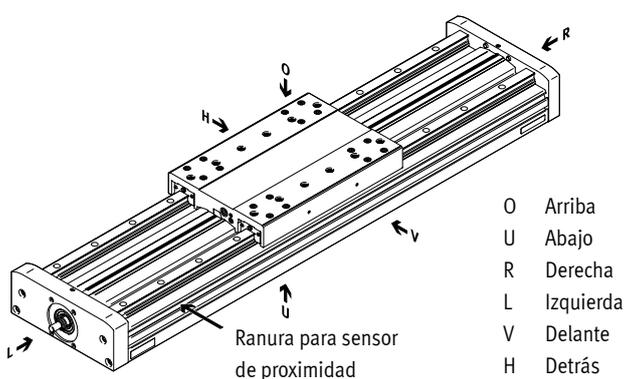
| Tamaño | B4 | B10* | D2 ∅ H7 | D3 | D6 | H3 | H4 | H10* |
|--------|--------------|------|---------------|----|----|--------------|-------------|-------|
| 220 | ±0,1 26,6 | 16 | 9 | M6 | M5 | ±0,05 140 | ±0,03 20 | 45,95 |

| Tamaño | L1 | L4 | L5 | L9 | L10* | T1 | T2 |
|--------|-------------|-------------|-------------|--------------|------|-----|-------------|
| 220 | ±0,1 302 | ±0,03 40 | ±0,1 140 | ±0,03 120 | 328 | 9,5 | +0,1 2,1 |

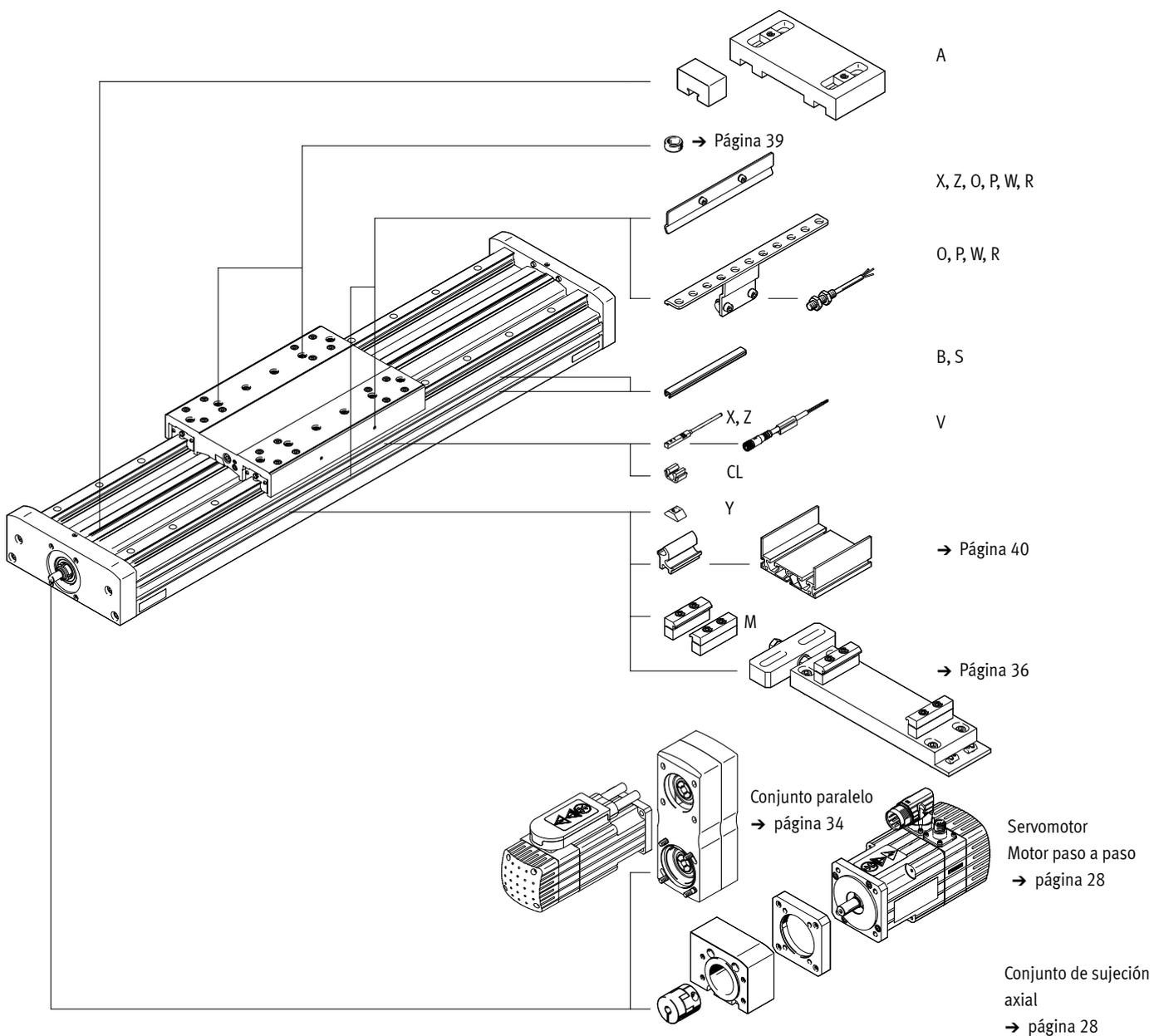
* Ejecución con protección

Referencias de pedido: producto modular

Guía de orientación



Accesorios



Referencias de pedido: producto modular

| Tabla de pedidos | | 125 | 160 | 220 | Condiciones | Código | Introducir código |
|---|--|--|---|---|-------------|--------------|-------------------|
| Tamaño | | | | | | | |
| Referencia básica | | 556819 | 556820 | 556821 | | | |
| Tipo de construcción | | Eje lineal | | | | EGC | EGC |
| Guía | | Guía para cargas pesadas | | | | -HD | -HD |
| Tamaño | | 125 | 160 | 220 | | -... | -... |
| Carrera (sin reserva de carrera) | Estándar [mm] | 100, 200, 300, 400, 500, 600, 700, 900 | 100, 200, 300, 400, 500, 600, 700, 800, 900, 1300, 1400, 1700, 1900 | 100, 200, 300, 400, 500, 600, 700, 800, 900, 1300, 1400, 1900, 2400 | [1] | -... | -... |
| | Variable [mm] | 50 ... 880 | 50 ... 1880 | 50 ... 2380 | | | |
| Función | | Husillo de bolas | | | | -BS | -BS |
| Paso del husillo | | 10 | 10 | 10 | | -10P | |
| | | - | 20 | - | | -20P | |
| | | - | - | 25 | | -25P | |
| Apoyo del husillo | | Ninguno | | | | | |
| | | Con apoyo del husillo | | | [4] | -S | |
| | | > 605 mm | > 680 mm | > 783 mm | | | |
| Reserva de carrera [mm] | | 0 ... 999 (0 = sin reserva de carrera) | | | [1] | -...H | |
| Carro | | Carro estándar | | | | -GK | |
| | | - | Carro estándar, protegido | | | -GP | |
| Carro adicional | Izquierda | Carro adicional estándar, izquierda | | | [2] | -KL | |
| | Derecha | Carro adicional estándar, derecha | | | [2] | -KR | |
| Accesorios | | Accesorios incluidos sueltos | | | | ZUB- | ZUB- |
| Fijación para perfil | | 1 ... 50 | | | | ...M | |
| Tapa de la ranura | Ranura de fijación | 1 ... 50 (1 = 2 unidades de 500 mm) | | | [5] | ...B | |
| | Ranura para sensor | 1 ... 50 (1 = 2 unidades de 500 mm) | | | | ...S | |
| Tuerca deslizante para ranura de fijación | | 1 ... 99 | | | [5] | ...Y | |
| Sensor de proximidad (SIES) inductivo, ranura 8, PNP, incl. leva de conmutación | Contacto normalmente abierto, cable de 7,5 m | 1 ... 6 | | | | ...X | |
| | Contacto normalmente cerrado, cable de 7,5 m | 1 ... 6 | | | | ...Z | |
| Tope elástico con retenedor | | 1 ... 2 | | | [3] | ...A | |
| Sensor de proximidad (SIEN) inductivo, M8, PNP, incl. leva de conmutación y soporte para sensor | Contacto normalmente abierto, cable de 2,5 m | 1 ... 99 | | | | ...O | |
| | Contacto normalmente cerrado, cable de 2,5 m | 1 ... 99 | | | | ...P | |
| | Contacto normalmente abierto, conector M8 | 1 ... 99 | | | | ...W | |
| | Contacto normalmente cerrado, conector M8 | 1 ... 99 | | | | ...R | |
| Cable de conexión de 2,5 m, M8, trifilar | | 1 ... 99 | | | | ...V | |
| Sujetacables | | 10, 20, 30, 40, 50, 60, 70, 80, 90 | | | | ...CL | |
| Manual de utilización | | Renuncia explícita al manual de utilización por estar ya disponible (manual de utilización gratuito en formato PDF disponible en Internet en http://www.festo.com) | | | | -DN | |

[1] -... La suma de la carrera nominal y 2 veces la reserva de carrera no puede superar la carrera máxima admisible.

[2] KL, KR Si se hubiera seleccionado la variante protegida del carro (GP), el carro adicional (KL, KR) también está protegido.

[3] ... A No puede combinarse con un carro GP.

[4] S Disponible únicamente a partir de las carreras indicadas.

[5] B, Y Suministro con tamaño 160 para los dos tamaños de ranura (→ página 39).

Accesorios

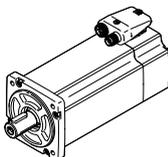
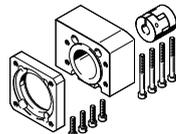


Nota

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

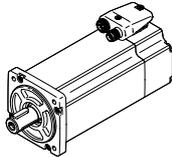
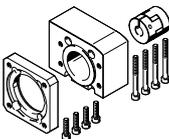
Si se utilizan conjuntos paralelos, deberá tenerse en cuenta el correspondiente par de accionamiento sin carga del conjunto.

Combinaciones admisibles de eje y motor con conjunto de sujeción axial

| Motor/reductor ¹⁾ | Conjunto de sujeción axial | |
|---|--|---------------------|
|  |  | |
| Código del producto | N.º art. | Código del producto |
| EGC-HD-125 | | |
| Con servomotor | | |
| EMME-AS-40-... | 3637972 | EAMM-A-S38-40P-G2 |
| EMMS-AS-40-... | 3637971 | EAMM-A-S38-40A-G2 |
| EMMS-AS-55-... | 3637967 | EAMM-A-S38-55A-G2 |
| EMMT-AS-60-..., EMME-AS-60-... | 3637958 | EAMM-A-S38-60P-G2 |
| Con servomotor y reductor | | |
| EMME-AS-40-... | 1456647 | EAMM-A-S38-40G-G2 |
| EMGA-40-P-G...-EAS-40 | | |
| EMMS-AS-40-... | 1456647 | EAMM-A-S38-40G-G2 |
| EMGA-40-P-G...-SAS-40 | | |
| Con servomotor y reductor angular | | |
| EMME-AS-40-... | 1456647 | EAMM-A-S38-40G-G2 |
| EMGA-40-A-G...-40P | | |
| Con motor paso a paso | | |
| EMMS-ST-42-... | 3637965 | EAMM-A-S38-42A-G2 |
| EMMS-ST-57-... | 3637956 | EAMM-A-S38-57A-G2 |
| Con motor paso a paso y reductor | | |
| EMMS-ST-42-... | 1456647 | EAMM-A-S38-40G-G2 |
| EMGA-40-P-G...-SST-42 | | |
| Con actuador integrado | | |
| EMCA-EC-67-... | 1456638 | EAMM-A-S38-67A-G2 |
| Con actuador integrado y reductor | | |
| EMCA-EC-67-... | 1456647 | EAMM-A-S38-40G-G2 |
| EMGC-40-... | | |

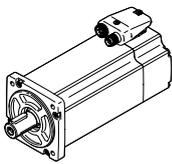
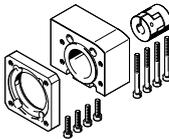
1) El momento de giro de entrada no puede superar el momento de giro máximo admisible que pueda transmitir el conjunto de sujeción axial.

Accesorios

| Combinaciones admisibles de eje y motor con conjunto de sujeción axial | | |
|---|--|---------------------|
| Motor/reductor ¹⁾ | Conjunto de sujeción axial | |
|  |  | |
| Código del producto | N.º art. | Código del producto |
| EGC-HD-160 | | |
| Con servomotor | | |
| EMMS-AS-55-... | 3637961 | EAMM-A-S48-55A-G2 |
| EMMT-AS-60-..., EMME-AS-60-... | 3637964 | EAMM-A-S48-60P-G2 |
| EMMS-AS-70-... | 3637957 | EAMM-A-S48-70A-G2 |
| Con servomotor y reductor | | |
| EMME-AS-40-... | 1456650 | EAMM-A-S48-40G-G2 |
| EMGA-40-P-G...-EAS-40 | | |
| EMMS-AS-40-... | 1456650 | EAMM-A-S48-40G-G2 |
| EMGA-40-P-G...-SAS-40 | | |
| EMMS-AS-55-... | 2256701 | EAMM-A-S48-60G-G2 |
| EMGA-60-P-G...-SAS-55 | | |
| EMMT-AS-60-..., EMME-AS-60-... | 1456652 | EAMM-A-S48-60H-G2 |
| EMGA-60-P-G...-EAS-60 | | |
| EMMS-AS-70-... | 2256701 | EAMM-A-S48-60G-G2 |
| EMGA-60-P-G...-SAS-70 | | |
| Con motor paso a paso | | |
| EMMS-ST-57-... | 3637963 | EAMM-A-S48-57A-G2 |
| EMMS-ST-87-... | 3637962 | EAMM-A-S48-87A-G2 |
| Con motor paso a paso y reductor | | |
| EMMS-ST-42-... | 1456650 | EAMM-A-S48-40G-G2 |
| EMGA-40-P-G...-SST-42 | | |
| EMMS-ST-57-... | 2256701 | EAMM-A-S48-60G-G2 |
| EMGA-60-P-G...-SST-57 | | |
| Con actuador integrado y reductor | | |
| EMCA-EC-67-... | 1456650 | EAMM-A-S48-40G-G2 |
| EMGC-40-... | | |
| EMCA-EC-67-... | 1456652 | EAMM-A-S48-60H-G2 |
| EMGC-60-... | | |

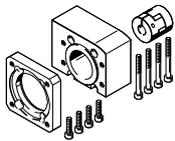
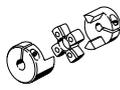
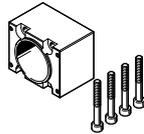
1) El momento de giro de entrada no puede superar el momento de giro máximo admisible que pueda transmitir el conjunto de sujeción axial.

Accesorios

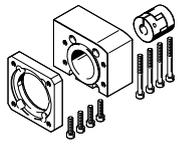
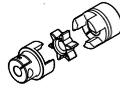
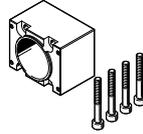
| Combinaciones admisibles de eje y motor con conjunto de sujeción axial | | |
|---|--|---------------------|
| Motor/reductor ¹⁾ | Conjunto de sujeción axial | |
|  |  | |
| Código del producto | N.º art. | Código del producto |
| EGC-HD-220 | | |
| Con servomotor | | |
| EMMS-AS-70-... | 3637959 | EAMM-A-S62-70A-G2 |
| EMMT-AS-80-..., EMME-AS-80-... | 3637970 | EAMM-A-S62-80P-G2 |
| EMMT-AS-100-..., EMME-AS-100-..., EMMS-AS-100-... | 3637960 | EAMM-A-S62-100A-G2 |
| EMMS-AS-140-... | 3637969 | EAMM-A-S62-140A-G2 |
| Con servomotor y reductor | | |
| EMMS-AS-55-... | 2297649 | EAMM-A-S62-60G-G2 |
| EMGA-60-P-G...-SAS-55 | | |
| EMMT-AS-60-..., EMME-AS-60-... | 1456654 | EAMM-A-S62-60H-G2 |
| EMGA-60-P-G...-EAS-60 | | |
| EMMS-AS-70-... | 2297649 | EAMM-A-S62-60G-G2 |
| EMGA-60-P-G...-SAS-70 | | |
| EMMS-AS-70-... | 1972530 | EAMM-A-S62-80G-G2 |
| EMGA-80-P-G...-SAS-70 | | |
| EMMT-AS-80-..., EMME-AS-80-... | 1972530 | EAMM-A-S62-80G-G2 |
| EMGA-80-P-G...-EAS-80 | | |
| EMMT-AS-100-..., EMME-AS-100-..., EMMS-AS-100-... | 1972530 | EAMM-A-S62-80G-G2 |
| EMGA-80-P-G...-SAS-100 | | |
| Con motor paso a paso | | |
| EMMS-ST-87-... | 3637966 | EAMM-A-S62-87A-G2 |
| Con motor paso a paso y reductor | | |
| EMMS-ST-57-... | 2297649 | EAMM-A-S62-60G-G2 |
| EMGA-60-P-G...-SST-57 | | |
| EMMS-ST-87-... | 1972530 | EAMM-A-S62-80G-G2 |
| EMGA-80-P-G...-SST-87 | | |
| Con actuador integrado y reductor | | |
| EMCA-EC-67-... | 1456654 | EAMM-A-S62-60H-G2 |
| EMGC-60-... | | |
| EMCA-EC-67-... | 1972530 | EAMM-A-S62-80G-G2 |
| EMGC-80-... | | |

1) El momento de giro de entrada no puede superar el momento de giro máximo admisible que pueda transmitir el conjunto de sujeción axial.

Accesorios

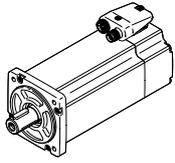
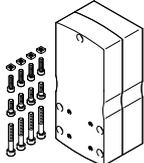
| Piezas incluidas en el conjunto de sujeción axial | | | | |
|---|---|---|---|---|
| Conjunto de sujeción axial | Compuesto por: | | | |
| | Brida del motor | Acoplamiento | Caja de acoplamiento | Conjunto de tornillos |
|  |  |  |  |  |
| N.º art. Código del producto | N.º art. Código del producto |
| EGC-HD-125 | | | | |
| 3637971 EAMM-A-S38-40A-G2 | 558175 EAMF-A-38B-40A | 558312 EAMC-30-32-6-6 | 3637942 EAMK-A-S38-38A/B-G2 | - |
| 1456647 EAMM-A-S38-40G-G2 | 1460097 EAMF-A-38A-40G | 562681 EAMC-30-32-6-10 | 3637942 EAMK-A-S38-38A/B-G2 | 567488 EAHM-L2-M5-50 |
| 3637972 EAMM-A-S38-40P-G2 | 2219077 EAMF-A-38B-40P | 533708 EAMC-30-32-6-8 | 3637942 EAMK-A-S38-38A/B-G2 | - |
| 3637965 EAMM-A-S38-42A-G2 | 560691 EAMF-A-38B-42A | 561333 EAMC-30-32-5-6 | 3637942 EAMK-A-S38-38A/B-G2 | - |
| 3637967 EAMM-A-S38-55A-G2 | 558176 EAMF-A-38A-55A | 551003 EAMC-30-32-6-9 | 3637942 EAMK-A-S38-38A/B-G2 | 567488 EAHM-L2-M5-50 |
| 3637956 EAMM-A-S38-57A-G2 | 560692 EAMF-A-38A-57A | 551002 EAMC-30-32-6-6.35 | 3637942 EAMK-A-S38-38A/B-G2 | 567488 EAHM-L2-M5-50 |
| 3637958 EAMM-A-S38-60P-G2 | 1987412 EAMF-A-38A-60P | 1233256 EAMC-30-32-6-14 | 3637942 EAMK-A-S38-38A/B-G2 | 567489 EAHM-L2-M5-55 |
| 1456638 EAMM-A-S38-67A-G2 | 1490100 EAMF-A-38A-67A | 551003 EAMC-30-32-6-9 | 3637942 EAMK-A-S38-38A/B-G2 | 567489 EAHM-L2-M5-55 |
| EGC-HD-160 | | | | |
| 1456650 EAMM-A-S48-40G-G2 | 4067069 EAMF-A-48B-40G | 558029 EAMC-30-32-8-10 | 3637941 EAMK-A-S48-48A/B-G2 | - |
| 3637961 EAMM-A-S48-55A-G2 | 558177 EAMF-A-48B-55A | 543423 EAMC-30-32-8-9 | 3637941 EAMK-A-S48-48A/B-G2 | - |
| 3637963 EAMM-A-S48-57A-G2 | 560694 EAMF-A-48B-57A | 543421 EAMC-30-32-6.35-8 | 3637941 EAMK-A-S48-48A/B-G2 | - |
| 2256701 EAMM-A-S48-60G-G2 | 558019 EAMF-A-48A-60G/H | 551004 EAMC-30-32-8-11 | 3637941 EAMK-A-S48-48A/B-G2 | 567489 EAHM-L2-M5-55 |
| 1456652 EAMM-A-S48-60H-G2 | 558019 EAMF-A-48A-60G/H | 562682 EAMC-30-32-8-14 | 3637941 EAMK-A-S48-48A/B-G2 | 567489 EAHM-L2-M5-55 |
| 3637964 EAMM-A-S48-60P-G2 | 2220620 EAMF-A-48A-60P | 562682 EAMC-30-32-8-14 | 3637941 EAMK-A-S48-48A/B-G2 | 567489 EAHM-L2-M5-55 |
| 3637957 EAMM-A-S48-70A-G2 | 558025 EAMF-A-48A-70A | 551004 EAMC-30-32-8-11 | 3637941 EAMK-A-S48-48A/B-G2 | 567488 EAHM-L2-M5-50 |
| 3637962 EAMM-A-S48-87A-G2 | 560695 EAMF-A-48A-87A | 551004 EAMC-30-32-8-11 | 3637941 EAMK-A-S48-48A/B-G2 | 567489 EAHM-L2-M5-55 |

Accesorios

| Piezas incluidas en el conjunto de sujeción axial | | | | |
|---|---|---|---|---|
| Conjunto de sujeción axial | Compuesto por: | | | |
| | Brida del motor | Acoplamiento | Caja de acoplamiento | Conjunto de tornillos |
|  |  |  |  |  |
| N.º art. Código del producto | N.º art. Código del producto |
| EGC-HD-220 | | | | |
| 2297649 EAMM-A-S62-60G-G2 | 1460112 EAMF-A-62A-60G/H | 525864 EAMC-40-66-11-12 | 3637940 EAMK-A-S62-62A/B-G2 | 567495 EAHM-L2-M6-90 |
| 1456654 EAMM-A-S62-60H-G2 | 1460112 EAMF-A-62A-60G/H | 1452803 EAMC-40-66-12-14 | 3637940 EAMK-A-S62-62A/B-G2 | 567495 EAHM-L2-M6-90 |
| 3637959 EAMM-A-S62-70A-G2 | 558179 EAMF-A-62B-70A | 558313 EAMC-42-66-11-12 | 3637940 EAMK-A-S62-62A/B-G2 | - |
| 1972530 EAMM-A-S62-80G-G2 | 2116672 EAMF-A-62B-80G | 2138701 EAMC-42-50-12-20 | 3637940 EAMK-A-S62-62A/B-G2 | - |
| 3637970 EAMM-A-S62-80P-G2 | 2222624 EAMF-A-62B-80P | 551005 EAMC-42-50-12-19 | 3637940 EAMK-A-S62-62A/B-G2 | - |
| 3637966 EAMM-A-S62-87A-G2 | 560696 EAMF-A-62B-87A | 558313 EAMC-42-66-11-12 | 3637940 EAMK-A-S62-62A/B-G2 | - |
| 3637960 EAMM-A-S62-100A-G2 | 558026 EAMF-A-62A-100A | 551005 EAMC-42-50-12-19 | 3637940 EAMK-A-S62-62A/B-G2 | 567494 EAHM-L2-M6-80 |
| 3637969 EAMM-A-S62-140A-G2 | 558022 EAMF-A-62A-140A | 558314 EAMC-42-50-12-24 | 3637940 EAMK-A-S62-62A/B-G2 | 567495 EAHM-L2-M6-90 |

Accesorios

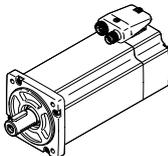
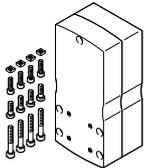
Hojas de datos → Internet: eamm-u

| Combinaciones admisibles de eje y motor con conjunto paralelo | | |
|---|---|--|
| Motor/reductor ¹⁾ | Conjunto paralelo | |
|  |  | <ul style="list-style-type: none"> • Para el soporte del eje, el suministro del conjunto paralelo incluye un contracojinete EAMG y un manguito de fijación EAMH-...-P con gorrón integrado. Más información → eamm-u • Utilización en combinación con motores de otras marcas bajo demanda |
| Código del producto | N.º art. | Código del producto |
| EGC-HD-125 | | |
| Con servomotor | | |
| EMME-AS-40-... | 2155239 | EAMM-U-50-S38-40P-78 |
| EMMS-AS-40-... | 1217708 | EAMM-U-50-S38-40A-78 |
| EMMS-AS-55-... | 1218538 | EAMM-U-60-S38-55A-91 |
| Con motor paso a paso | | |
| EMMS-ST-42-... | 1217945 | EAMM-U-50-S38-42A-78 |
| EMMS-ST-57-... | 1218568 | EAMM-U-60-S38-57A-91 |
| Con servomotor y reductor | | |
| EMME-AS-40-..., EMMS-AS-40-... EMGA-40-P-... | 2283732 | EAMM-U-60-S38-40G-91 |
| Con motor paso a paso y reductor | | |
| EMMS-ST-42-... EMGA-40-P-... | 2283732 | EAMM-U-60-S38-40G-91 |
| mit Integrierter Antrieb und Getriebe | | |
| EMCA-EC-67-... EMGC-40-P-... | 2283732 | EAMM-U-60-S38-40G-91 |
| EGC-HD-160 | | |
| Con servomotor | | |
| EMMS-AS-55-... | 1219370 | EAMM-U-60-S48-55A-91 |
| EMMT-AS-60-..., EMME-AS-60-... | 2629253 | EAMM-U-70-S48-60P-96 |
| EMMS-AS-70-... | 2787320 | EAMM-U-70-S48-70A-96 |
| EMMS-AS-70-... | 1217689 | EAMM-U-86-S48-70A-102 |
| Con motor paso a paso | | |
| EMMS-ST-57-... | 1219379 | EAMM-U-60-S48-57A-91 |
| EMMS-ST-87-... | 1217604 | EAMM-U-86-S48-87A-177 |
| Con servomotor y reductor | | |
| EMME-AS-40-..., EMMS-AS-40-... EMGA-40-P-... | 2283760 | EAMM-U-60-S48-40G-91 |
| EMMS-AS-55-..., EMMS-AS-70-... EMGA-60-P-...-SAS ²⁾ | 2801627 | EAMM-U-70-S48-60G-96 |
| | 1587251 | EAMM-U-86-S48-60G-102 |
| EMMT-AS-60-..., EMME-AS-60-... EMGA-60-P-...-EAS ²⁾ | 2801715 | EAMM-U-70-S48-60H-96 |
| | 1587338 | EAMM-U-86-S48-60H-102 |
| Con motor paso a paso y reductor | | |
| EMMS-ST-42-... EMGA-40-P-... | 2283760 | EAMM-U-60-S48-40G-91 |
| EMMS-ST-57-... EMGA-60-P-...-SST ²⁾ | 2801627 | EAMM-U-70-S48-60G-96 |
| | 1587251 | EAMM-U-86-S48-60G-102 |
| Con actuador integrado y reductor | | |
| EMCA-EC-67-... EMGC-40-P-... | 2283760 | EAMM-U-60-S48-40G-91 |
| EMCA-EC-67-... EMGC-60-P-... ²⁾ | 2801715 | EAMM-U-70-S48-60H-96 |
| | 1587338 | EAMM-U-86-S48-60H-102 |

1) El momento de giro de entrada no puede superar el momento de giro máximo admisible que pueda transmitir el conjunto paralelo.

2) Diámetros de los ejes de salida del reductor: EMGA-60-P-...-SAS/SST: 11 mm; EMGA-60-P-...-EAS, EMGC-60-P: 14 mm

Accesorios

| Combinaciones admisibles de eje y motor con conjunto paralelo | | Hojas de datos → Internet: eamm-u |
|---|---|--|
| Motor/reductor ¹⁾ | Conjunto paralelo | |
|  |  | <ul style="list-style-type: none"> • Para el soporte del eje, el suministro del conjunto paralelo incluye un contracojinete EAMG y un manguito de fijación EAMH-...-P con gorrón integrado. Más información → eamm-u • Utilización en combinación con motores de otras marcas bajo demanda |
| Código del producto | N.º art. | Código del producto |
| EGC-HD-220 | | |
| Con servomotor | | |
| EMMS-AS-70-... | 1217543 | EAMM-U-86-S62-70A-177 |
| EMMT-AS-80-..., EMME-AS-80-... | 2157004 | EAMM-U-86-S62-80P-177 |
| EMMT-AS-100-..., EMME-AS-100-..., EMMS-AS-100-... | 1217381 | EAMM-U-110-S62-100A-207 |
| EMMS-AS-140-... | 1219440 | EAMM-U-145-S62-140A-288 |
| Con motor paso a paso | | |
| EMMS-ST-87-... | 1217373 | EAMM-U-86-S62-87A-177 |
| Con servomotor y reductor | | |
| EMMS-AS-55-..., EMMS-AS-70-..., EMGA-60-P-...-SAS ²⁾ | 1587411 | EAMM-U-86-S62-60G-177 |
| EMMT-AS-60-..., EMME-AS-60-..., EMGA-60-P-...-EAS ²⁾ | 1587453 | EAMM-U-86-S62-60H-177 |
| Con motor paso a paso y reductor | | |
| EMMS-ST-57-..., EMGA-60-P-...-SST ²⁾ | 1587411 | EAMM-U-86-S62-60G-177 |
| Con actuador integrado y reductor | | |
| EMCA-EC-67-..., EMGC-60-P-... ²⁾ | 1587453 | EAMM-U-86-S62-60H-177 |

1) El momento de giro de entrada no puede superar el momento de giro máximo admisible que pueda transmitir el conjunto paralelo.

2) Diámetros de los ejes de salida del reductor: EMGA-60-P-...-SAS/-SST: 11 mm; EMGA-60-P-...-EAS, EMGC-60-P: 14 mm

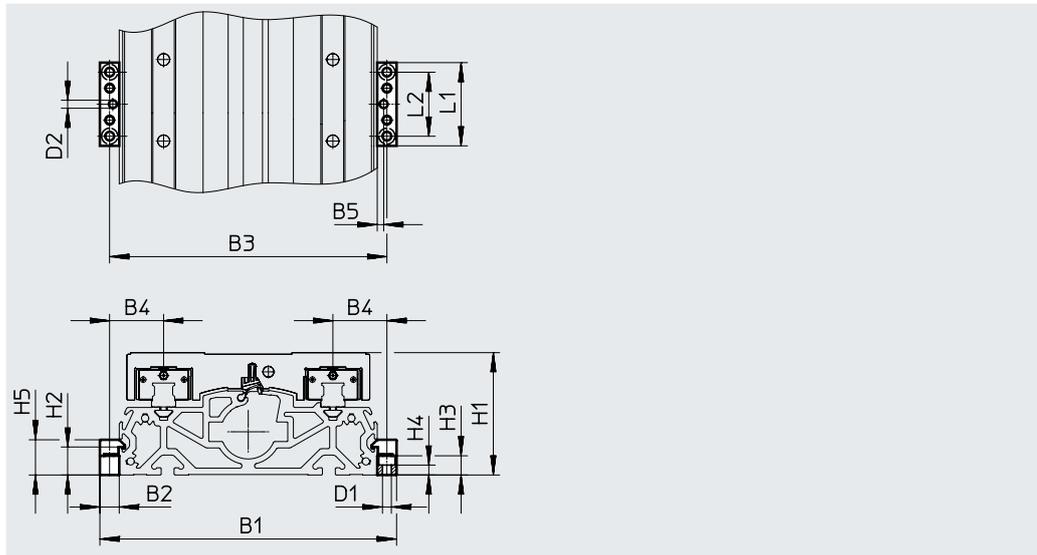
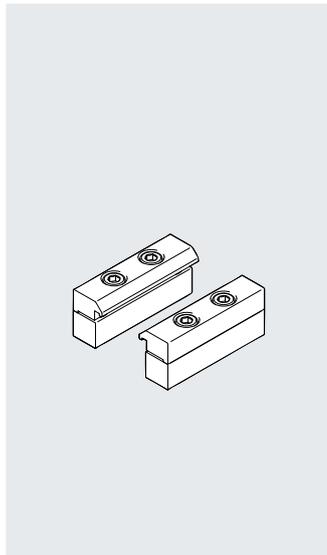
 **Nota**

Para ajustar la pretensión de la correa dentada, con EAMM-U-110 y EAMM-U-145 se necesita el elemento de fijación EADT.

Accesorios

Fijación para perfil MUE (Código del pedido M)

Materiales:
Aluminio, anodizado
En conformidad con la Directiva
2002/95/CE (RoHS)



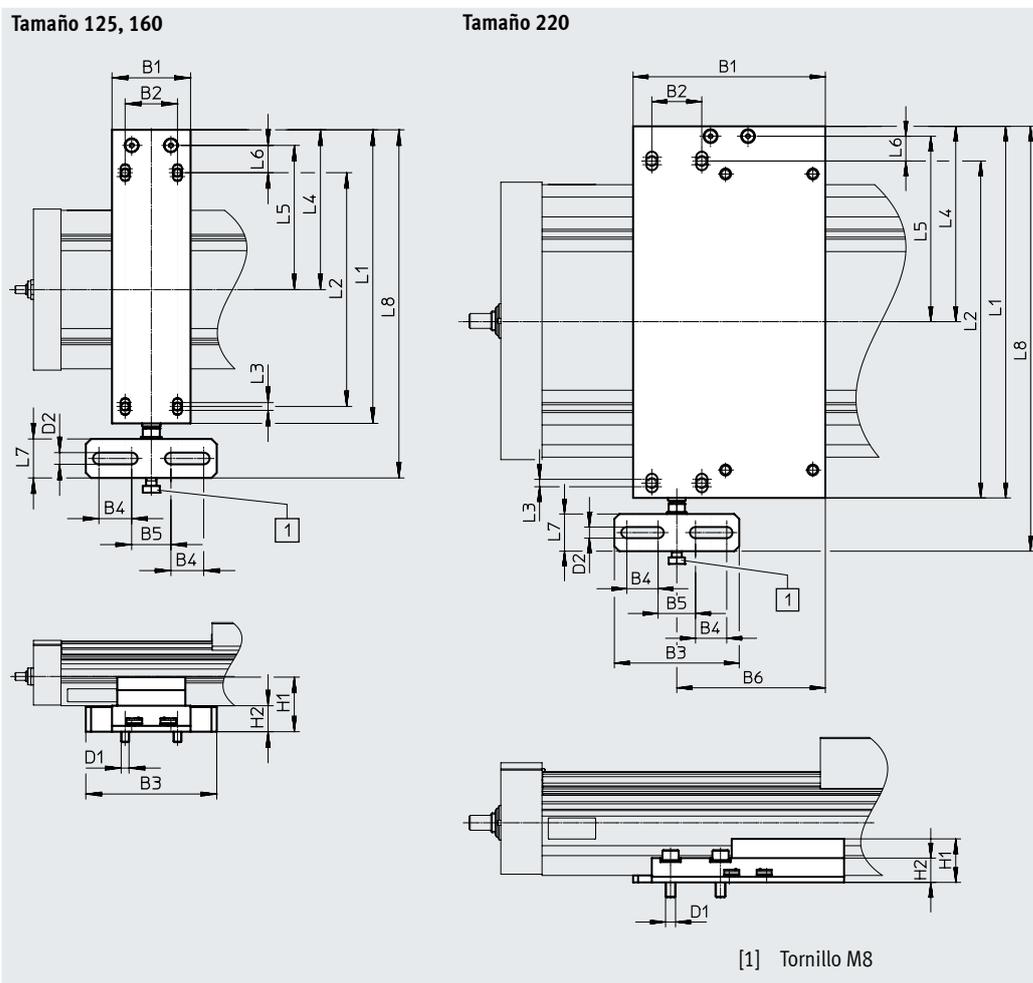
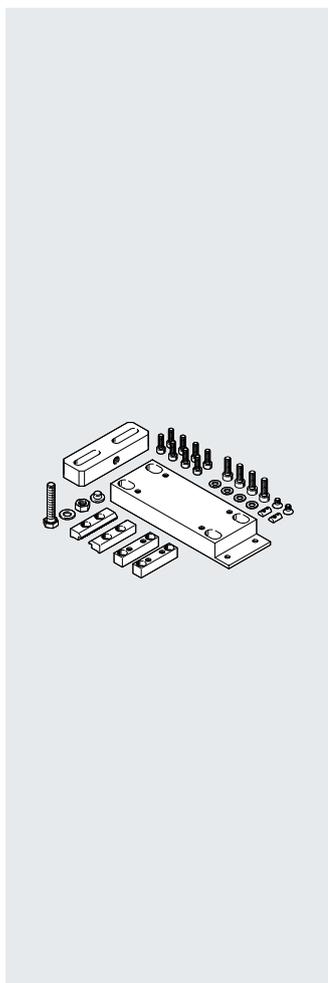
| Dimensiones y referencias de pedido | | | | | | | | | |
|-------------------------------------|-----|----|-----|------|----|---------|---------------|-------|------|
| Para tamaño | B1 | B2 | B3 | B4 | B5 | D1 ∅ | D2 ∅ H7 | H1 | H2 |
| 125 | 146 | 12 | 134 | 27 | 4 | 5,5 | 5 | 64 | 17,5 |
| 160 | 184 | 12 | 172 | 33,5 | 4 | 5,5 | 5 | 76,5 | 17,5 |
| 220 | 258 | 19 | 239 | 49,5 | 4 | 9 | 5 | 111,5 | 16 |

| Para tamaño | H3 | H4 | H5 | L1 | L2 | Peso [g] | N.º art. | Código del producto |
|-------------|----|-----|------|----|----|-------------|----------|---------------------|
| 125 | 12 | 6,2 | 22 | 52 | 40 | 80 | 558043 | MUE-70/80 |
| 160 | 12 | 6,2 | 22 | 52 | 40 | 80 | 558043 | MUE-70/80 |
| 220 | 14 | 5,5 | 29,5 | 90 | 40 | 290 | 558044 | MUE-120/185 |

Accesorios

Kit de ajuste EADC-E16

Material:
Aleación de forja de aluminio
En conformidad con la Directiva 2002/95/CE (RoHS)



Dimensiones y referencias de pedido

| Para tamaño | B1 | B2 | B3 | B4 | B5 | B6 | D1 | D2 | H1 | H2 | L1 | L2 |
|-------------|-----|----|-----|----|----|-----|----|----|------|------|-----|-----|
| 125 | 60 | 40 | 100 | 25 | 30 | - | M6 | 9 | 42 | 20 | 226 | 180 |
| 160 | 60 | 40 | 100 | 25 | 30 | - | M6 | 9 | 44 | 22 | 266 | 220 |
| 220 | 154 | 40 | 100 | 25 | 30 | 119 | M8 | 9 | 35,1 | 19,6 | 300 | 260 |

| Para tamaño | L3 | L4 | L5 | L6 | L7 | L8 | Peso [g] | N.º art. | Código del producto |
|-------------|----|-------|-------|----|----|-----|----------|----------|---------------------|
| 125 | 6 | 123 | 111 | 21 | 30 | 308 | 974 | 8047580 | EADC-E16-125-E14 |
| 160 | 6 | 143 | 131 | 21 | 30 | 343 | 1189 | 8047581 | EADC-E16-160-E14 |
| 220 | 6 | 157,7 | 149,7 | 20 | 30 | 343 | 1500 | 8047582 | EADC-E16-220-E14 |

Accesorios

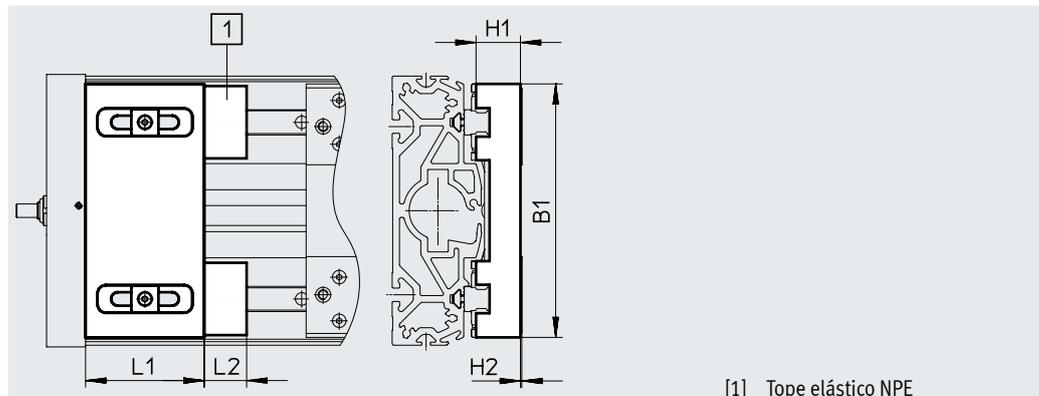
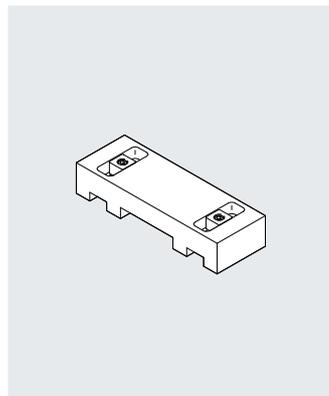
Retenedor EAYH

Tope elástico NPE → página 36
(código del pedido A)

Materiales:

Aluminio, anodizado
En conformidad con la Directiva
2002/95/CE (RoHS)

**No puede utilizarse en combinación
con las variantes GP.**



[1] Tope elástico NPE

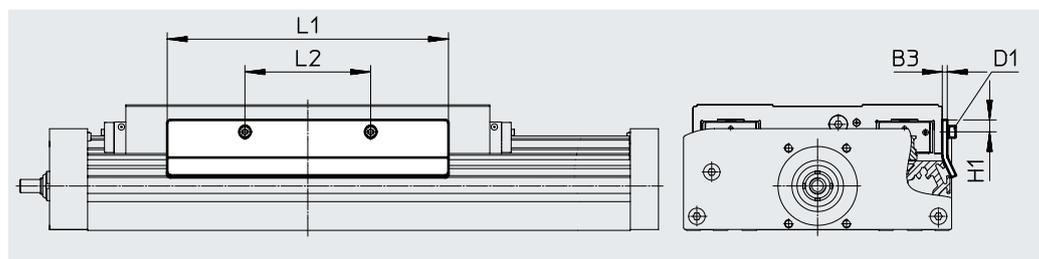
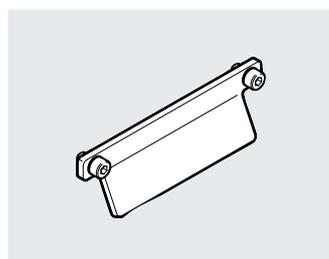
| Dimensiones y referencias de pedido | | | | | | | | |
|-------------------------------------|-------|------|-----|----|----|----------|----------|---------------------|
| Para tamaño | B1 | H1 | H2 | L1 | L2 | Peso [g] | N.º art. | Código del producto |
| 125 | 120 | 19,8 | 0,4 | 50 | 17 | 260 | 1662803 | EAYH-L2-125-N |
| 160 | 150,7 | 26,2 | 0,8 | 70 | 25 | 617 | 1669259 | EAYH-L2-160-N |
| 220 | 204 | 38,7 | 0,1 | 70 | 30 | 1195 | 1669260 | EAYH-L2-220-N |

Leva de conmutación SF-EGC-HD-1

Para detección con sensor de proximidad SIES-8M
(Código del pedido X o Z)

Materiales:

Acero galvanizado
En conformidad con la Directiva
2002/95/CE (RoHS)



| Dimensiones y referencias de pedido | | | | | | | | |
|-------------------------------------|----|-------|------|-----|-----|----------|----------|---------------------|
| Para tamaño | B3 | D1 | H1 | L1 | L2 | Peso [g] | N.º art. | Código del producto |
| 125 | 2 | M4x8 | 7,8 | 150 | 56 | 70 | 570027 | SF-EGC-HD-1-125 |
| 160 | 3 | M4x8 | 7,3 | 170 | 76 | 160 | 1645872 | SF-EGC-HD-1-160 |
| 220 | 3 | M5x10 | 11,5 | 250 | 140 | 310 | 1645866 | SF-EGC-HD-1-220 |

Accesorios

Leva de conmutación SF-EGC-HD-2

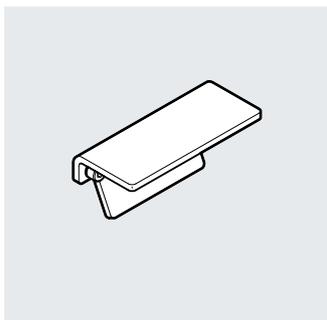
Para detección con sensor de proximidad SIEN-M8B (código del pedido O, P, W o R) o SIES-8M (código del pedido X o Z)

Materiales:

Acero galvanizado

En conformidad con la Directiva

2002/95/CE (RoHS)



Soporte para sensor HWS-EGC

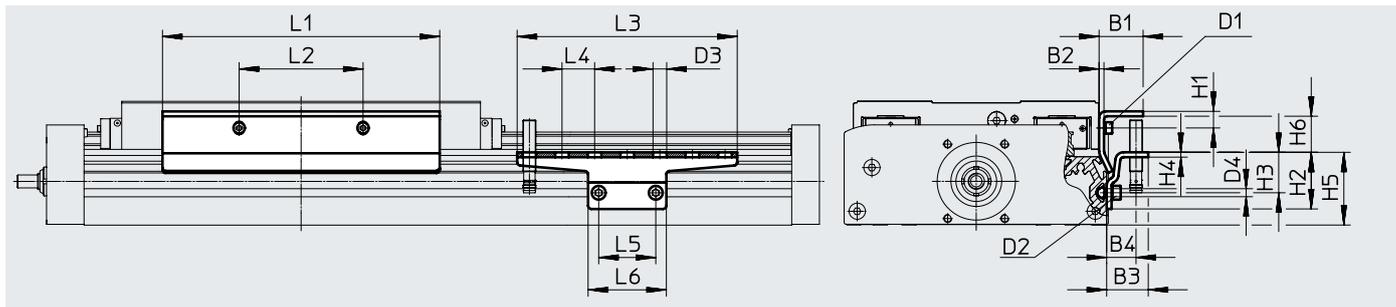
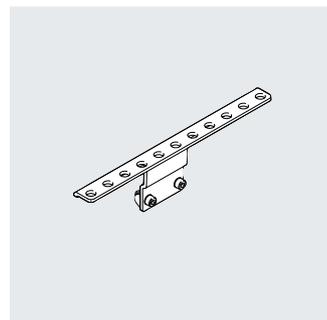
Para sensores de proximidad SIEN-M8B (código del pedido O, P, W o R)

Materiales:

Acero galvanizado

En conformidad con la Directiva

2002/95/CE (RoHS)



Dimensiones y referencias de pedido

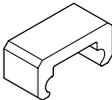
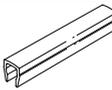
| Para tamaño | B1 | B2 | B3 | B4 | D1 | D2 | D3 | D4 | H1 | H2 |
|-------------|----|----|------|----|-------|-------|-----|-----|------|----|
| 125 | 24 | 2 | 25,5 | 18 | M4x8 | M5x8 | 8,4 | 5,2 | 9 | 35 |
| 160 | 27 | 3 | 25,5 | 18 | M4x8 | M5x8 | 8,4 | 5,2 | 10,3 | 35 |
| 220 | 31 | 3 | 25,5 | 18 | M5x10 | M5x14 | 8,4 | 5,2 | 11,5 | 65 |

| Para tamaño | H3 | H4 | H5 | H6 | L1 | L2 | L3 | L4 | L5 | L6 |
|-------------|----|----|----|------|-----|-----|-----|----|----|----|
| 125 | 25 | 3 | 45 | 14 | 150 | 56 | 135 | 20 | 35 | 48 |
| 160 | 25 | 3 | 45 | 22,2 | 170 | 76 | 135 | 20 | 35 | 48 |
| 220 | 55 | 3 | 75 | 18,4 | 250 | 140 | 215 | 20 | 35 | 48 |

| Para tamaño | Peso [g] | N.º art. | Código del producto |
|---------------------|----------|----------|---------------------|
| Leva de conmutación | | | |
| 125 | 122 | 570030 | SF-EGC-HD-2-125 |
| 160 | 261 | 1645865 | SF-EGC-HD-2-160 |
| 220 | 430 | 1645868 | SF-EGC-HD-2-220 |

| Para tamaño | Peso [g] | N.º art. | Código del producto |
|---------------------|----------|----------|---------------------|
| Soporte para sensor | | | |
| 125 | 110 | 558057 | HWS-EGC-M5 |
| 160 | 110 | 558057 | HWS-EGC-M5 |
| 220 | 217 | 570365 | HWS-EGC-M8-B |

Accesorios

| Referencias de pedido | Para tamaño | Descripción | Código del pedido | N.º art. | Código del producto | PE ¹⁾ |
|---|-------------------------|--|-------------------|----------|---------------------|------------------|
| Tope elástico NPE | | | | | | |
|  | 125 | Uso en combinación con retenedor EAYH | A | 1662475 | NPE-125 | 1 |
| | 160 | | | 1672593 | NPE-160 | |
| | 220 | | | 1672598 | NPE-220 | |
| Tuerca deslizante NST | | | | | | |
|  | 125, 160 ²⁾ | Para ranura de fijación | Y | 150914 | NST-5-M5 | 1 |
| | | | | 8047843 | NST-5-M5-10 | 10 |
| | | | | 8047878 | NST-5-M5-50 | 50 |
| | 160 ³⁾ , 220 | Para ranura de fijación | Y | 150915 | NST-8-M6 | 1 |
| | | | | 8047868 | NST-8-M6-10 | 10 |
| 8047869 | NST-8-M6-50 | 50 | | | | |
| Pasador/casquillo de centraje ZBS/ZBH | | | | | | |
|  | 125 | Para carro | - | 150928 | ZBS-5 | 10 |
| | 125, 160, 220 | | | 150927 | ZBH-9 | |
| Tapa de la ranura ABP | | | | | | |
|  | 125, 160 ²⁾ | Para ranura de fijación | B | 151681 | ABP-5 | 2 |
| | 160 ³⁾ , 220 | Por cada 0,5 m | | 151682 | ABP-8 | |
| Tapa de la ranura ABPS | | | | | | |
|  | 125, 160, 220 | Para ranura para sensor Por cada 0,5 m | S | 563360 | ABP-5-S1 | 2 |
| Clip SMBK | | | | | | |
|  | 125, 160, 220 | Para ranura para sensor, para la fijación del cable del sensor de proximidad | CL | 534254 | SMBK-8 | 10 |

1) Unidades por embalaje

2) Para ranura de fijación lateral

3) Para ranura de fijación inferior

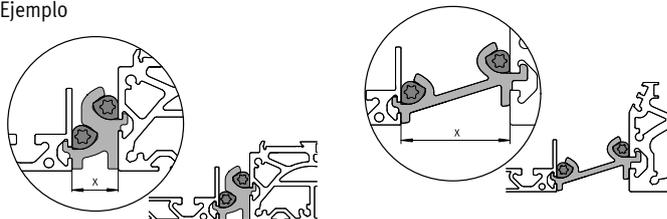
Accesorios

Métodos de fijación entre el eje y el soporte perfilado

Dependiendo del kit adaptador, la distancia entre el eje y el soporte perfilado es de:
 $x = 20 \text{ mm}$ o 50 mm

El soporte perfilado debe fijarse con un mínimo de 2 kits adaptadores. Para carreras más largas, debe utilizarse un kit adaptador cada 500 mm.

Ejemplo



| Referencias de pedido | | Descripción | N.º art. | Código del producto | PE ¹⁾ |
|-------------------------------|-------------|---|----------|---------------------|------------------|
| Kit adaptador DHAM | | | | | |
| | 160 | <ul style="list-style-type: none"> Para la fijación del soporte perfilado en el eje La distancia entre el eje y el perfil es de 20 mm | 562241 | DHAM-ME-N1-CL | 1 |
| | 220 | | 562242 | DHAM-ME-N2-CL | |
| | 125, 160 | <ul style="list-style-type: none"> Para la fijación del soporte perfilado en el eje La distancia entre el eje y el perfil es de 50 mm | 574560 | DHAM-ME-N1-50-CL | |
| | 220 | | 574561 | DHAM-ME-N2-50-CL | |
| Soporte perfilado HMIA | | | | | |
| | 125 ... 220 | <ul style="list-style-type: none"> Para el guiado de una cadena de energía | 539379 | HMIA-E07- | 1 |

1) Unidades por embalaje

Referencias de pedido: sensor de proximidad inductivo para ranura en T

Hojas de datos → Internet: sies

| Tipo de fijación | Conexión eléctrica | Salida de conmutación | Longitud del cable [m] | Código del pedido | N.º art. | Código del producto | |
|-------------------------------------|--|------------------------|------------------------|-------------------|----------|---------------------|--------------------------|
| Contacto normalmente abierto | | | | | | | |
| | Insertable desde arriba en la ranura, a ras con el perfil del cilindro | Cable trifilar | PNP | 7,5 | X | 551386 | SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE |
| | | Conector M8x1, 3 pines | | 0,3 | - | 551387 | SIES-8M-PS-24V-K-0,3-M8D |
| | | Cable trifilar | NPN | 7,5 | - | 551396 | SIES-8M-NS-24V-K-7,5-OE |
| | | Conector M8x1, 3 pines | | 0,3 | - | 551397 | SIES-8M-NS-24V-K-0,3-M8D |
| Contacto normalmente cerrado | | | | | | | |
| | Insertable desde arriba en la ranura, a ras con el perfil del cilindro | Cable trifilar | PNP | 7,5 | Z | 551391 | SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE |
| | | Conector M8x1, 3 pines | | 0,3 | - | 551392 | SIES-8M-PO-24V-K-0,3-M8D |
| | | Cable trifilar | NPN | 7,5 | - | 551401 | SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE |
| | | Conector M8x1, 3 pines | | 0,3 | - | 551402 | SIES-8M-NO-24V-K-0,3-M8D |

Accesorios

| Referencias de pedido: sensor de proximidad M8 (redondo), inductivo | | | | | | | Hojas de datos → Internet: sien |
|---|---|---------------------------------------|-----------------------|------------------------|-------------------|---------------------|---------------------------------|
| | Conexión eléctrica | LED | Salida de conmutación | Longitud del cable [m] | Código del pedido | N.º art. | Código del producto |
| Contacto normalmente abierto | | | | | | | |
|  | Cable trifilar | ■ | PNP | 2,5 | O | 150386 | SIEN-M8B-PS-K-L |
| | | | NPN | 2,5 | – | 150384 | SIEN-M8B-NS-K-L |
| | Conector M8x1, 3 pines | ■ | PNP | – | W | 150387 | SIEN-M8B-PS-S-L |
| | | | NPN | – | – | 150385 | SIEN-M8B-NS-S-L |
| Contacto normalmente cerrado | | | | | | | |
|  | Cable trifilar | ■ | PNP | 2,5 | P | 150390 | SIEN-M8B-PO-K-L |
| | | | NPN | 2,5 | – | 150388 | SIEN-M8B-NO-K-L |
| | Conector M8x1, 3 pines | ■ | PNP | – | R | 150391 | SIEN-M8B-PO-S-L |
| | | | NPN | – | – | 150389 | SIEN-M8B-NO-S-L |
| Referencias de pedido: cables de conexión | | | | | | | Hojas de datos → Internet: nebu |
| | Conexión eléctrica en el lado izquierdo | Conexión eléctrica en el lado derecho | | Longitud del cable [m] | N.º art. | Código del producto | |
|  | Zócalo recto M8x1, 3 pines | Cable trifilar de extremo abierto | | 2,5 | 159420 | SIM-M8-3GD-2,5-PU | |
| | | | | 2,5 | 541333 | NEBU-M8G3-K-2.5-LE3 | |
| | | | | 5 | 541334 | NEBU-M8G3-K-5-LE3 | |
|  | Zócalo acodado M8x1, 3 pines | Cable trifilar de extremo abierto | | 2,5 | 541338 | NEBU-M8W3-K-2.5-LE3 | |
| | | | | 5 | 541341 | NEBU-M8W3-K-5-LE3 | |