

Reductor EMGA/EMGC

FESTO



Programa básico de Festo
Cubre el 80 % de sus tareas de automatización

En todo el mundo:

Siempre en almacén

Convincente:

Calidad Festo a un precio atractivo

Sencillo:

Adquisición y almacenamiento simplificados

★ Generalmente, listo para envío desde fábrica en 24 h
Disponibles en todo el mundo en 13 centros de servicio
Más de 2200 productos

★ Generalmente, listo para envío desde fábrica en 5 días
Montado para Ud. en 4 centros de servicio en todo el mundo
Hasta 6×10^{12} variantes por familia de productos

¡Busque
la
estrella!

Características

EMGA-...-P-...

→ Página 3

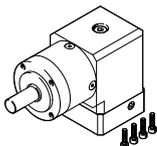


- Engranaje planetario, recto
- Relación de reducción $i = 3; 5$
- Lubricación de por vida
- Grado de protección IP54

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

EMGA-...-A-...

→ Página 9



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

Para servomotor EMME-AS, EMMT-AS

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

→ Página 12



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

Para actuador integrado EMCA

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

→ Página 17



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

Para actuador integrado EMCA

 **Nota**

Otras relaciones y ejecuciones bajo demanda

Códigos del producto

001	Serie	
EMGA	Reductor	

002	Tamaño de la brida del reductor	
40	40	
60	60	
80	80	
120	120	
160	160	

003	Tipo de reductor	
P	Engranaje planetario	
A	Engranaje angular	

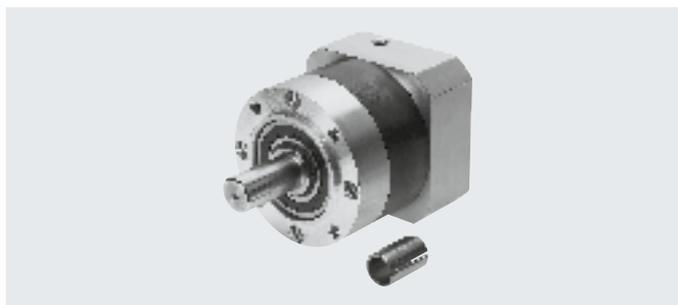
004	Relación de reducción	
G3	3:1	
G5	5:1	

005	Interfaz	
EAS	Eco AC síncrono	
SAS	AC síncrono	
SST	Motor paso a paso	

006	Tamaño de la brida de los motores	
40	40	
42	42	
55	55	
57	57	
60	60	
70	70	
80	80	
87	87	
100	100	
140	140	

Hoja de datos

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



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

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

1) En el eje de salida

2) Los datos se refieren a unas revoluciones del eje de salida de 100 rpm, así como a un modo de funcionamiento S1 y una temperatura de 30 °C

3) En relación con el eje de accionamiento

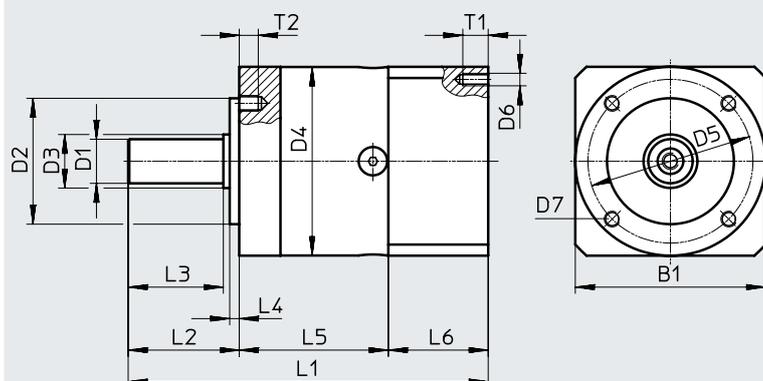
4) Tener en cuenta el margen de temperatura del motor

Hoja de datos

Dimensiones

Descarga de datos CAD → www.festo.com

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



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

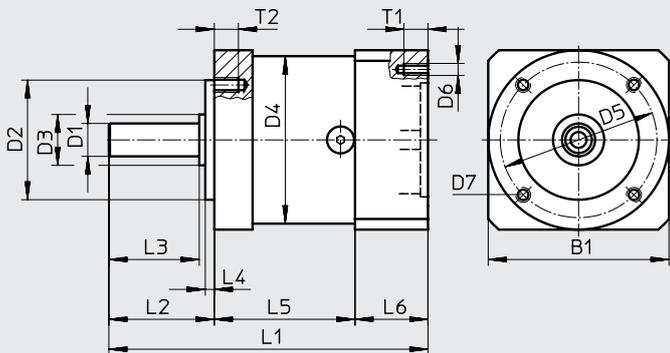
Código del producto	D7	L1	L2	L3	L4	L5	L6	T1	T2
				±0,2	±0,2				
EMGA-40-P-G...-EAS-40	M4	93,5	26	23	2	39	28,5	8	6
EMGA-60-P-G...-EAS-60	M5	113,5	35	30	3	47	31	10	8
EMGA-80-P-G...-EAS-80	M6	138,5	40	36	3	60	38,5	12	10
EMGA-80-P-G...-SAS-100	M6	143,5	40	36	3	60	43,5	16	10
EMGA-120-P-G...-SAS-100	M10	176,5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

Hoja de datos

Dimensiones

Descarga de datos CAD → www.festo.com

EMGA-... para servomotores EMMS-AS



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

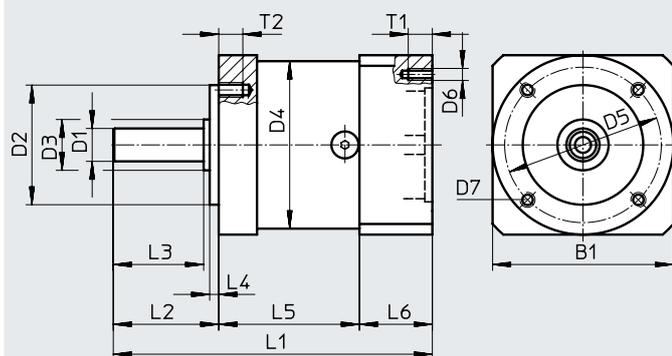
Código del producto	D7	L1	L2	L3	L4	L5	L6	T1	T2
EMGA-40-P-G...-SAS-40	M4	88,5±1,5	26±0,6	23	2	39	23,5	6	6
EMGA-60-P-G...-SAS-55	M5	106±1,5	35±0,8	30	3	47	24	12	8
EMGA-60-P-G...-SAS-70	M5	106±1,5	35±0,8	30	3	47	24	12	8
EMGA-80-P-G...-SAS-70	M6	133,5±1,5	40±0,8	36	3	60	33,5	12	10
EMGA-80-P-G...-SAS-100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

Hoja de datos

Dimensiones

Descarga de datos CAD → www.festo.com

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



Código del producto	Interfaz		B1	D1 ∅ h7	D2 ∅ h7	D3 ∅	D4 ∅	D5 ∅	D6
	Salida	Motor							
EMGA-40-P-G...-SST-42	40G	SST-42	40	10	26	12	40	34	∅3,4
EMGA-60-P-G...-SST-57	60G	SST-57	60	11	40	17	60	52	M4
EMGA-80-P-G...-SST-87	80G	SST-87	90	20	60	25	80	70	M5

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

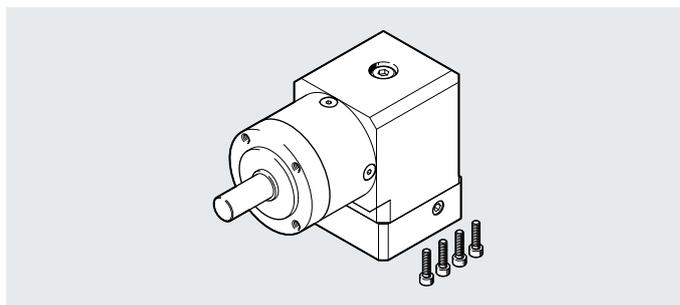
Hoja de datos

Referencias de pedido	Relación de reducción	Interfaz		N.º art.	Código del producto
		Salida	Motor		
Para servomotor					
EMME-AS-40	3	40G	EAS-40	★ 2297684	EMGA-40-P-G3-EAS-40
	5	40G	EAS-40	★ 2297685	EMGA-40-P-G5-EAS-40
EMME-AS-60, EMMT-AS-60,	3	60H	EAS-60	★ 2297686	EMGA-60-P-G3-EAS-60
	5	60H	EAS-60	★ 2297687	EMGA-60-P-G5-EAS-60
EMME-AS-80	3	80G	EAS-80	★ 2297690	EMGA-80-P-G3-EAS-80
	5	80G	EAS-80	★ 2297691	EMGA-80-P-G5-EAS-80
EMMS-AS-40	3	40G	SAS-40	552186	EMGA-40-P-G3-SAS-40
	5	40G	SAS-40	552187	EMGA-40-P-G5-SAS-40
EMMS-AS-55	3	60G	SAS-55	552188	EMGA-60-P-G3-SAS-55
	5	60G	SAS-55	552189	EMGA-60-P-G5-SAS-55
EMMS-AS-70	3	60G	SAS-70	552190	EMGA-60-P-G3-SAS-70
	5	60G	SAS-70	552191	EMGA-60-P-G5-SAS-70
EMMS-AS-70	3	80G	SAS-70	552192	EMGA-80-P-G3-SAS-70
	5	80G	SAS-70	552193	EMGA-80-P-G5-SAS-70
EMME-AS-100, EMMS-AS-100	3	80G	SAS-100	★ 552194	EMGA-80-P-G3-SAS-100
	5	80G	SAS-100	★ 552195	EMGA-80-P-G5-SAS-100
	3	120G	SAS-100	★ 552196	EMGA-120-P-G3-SAS-100
	5	120G	SAS-100	★ 552197	EMGA-120-P-G5-SAS-100
EMMS-AS-140	3	120G	SAS-140	552198	EMGA-120-P-G3-SAS-140
	5	120G	SAS-140	552199	EMGA-120-P-G5-SAS-140
	3	160G	SAS-140	552200	EMGA-160-P-G3-SAS-140
	5	160G	SAS-140	552201	EMGA-160-P-G5-SAS-140
Para motor paso a paso					
EMMS-ST-42	3	40G	SST-42	★ 549428	EMGA-40-P-G3-SST-42
	5	40G	SST-42	★ 549429	EMGA-40-P-G5-SST-42
EMMS-ST-57	3	60G	SST-57	★ 549430	EMGA-60-P-G3-SST-57
	5	60G	SST-57	★ 549431	EMGA-60-P-G5-SST-57
EMMS-ST-87	3	80G	SST-87	★ 549432	EMGA-80-P-G3-SST-87
	5	80G	SST-87	★ 549433	EMGA-80-P-G5-SST-87



Hoja de datos

- Para servomotor:
EMME-AS, EMMT-AS



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

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

1) En el eje de salida

2) Los datos se refieren a unas revoluciones del eje de salida de 100 rpm, así como a un modo de funcionamiento S1 y una temperatura de 30 °C

3) En relación con el eje de accionamiento

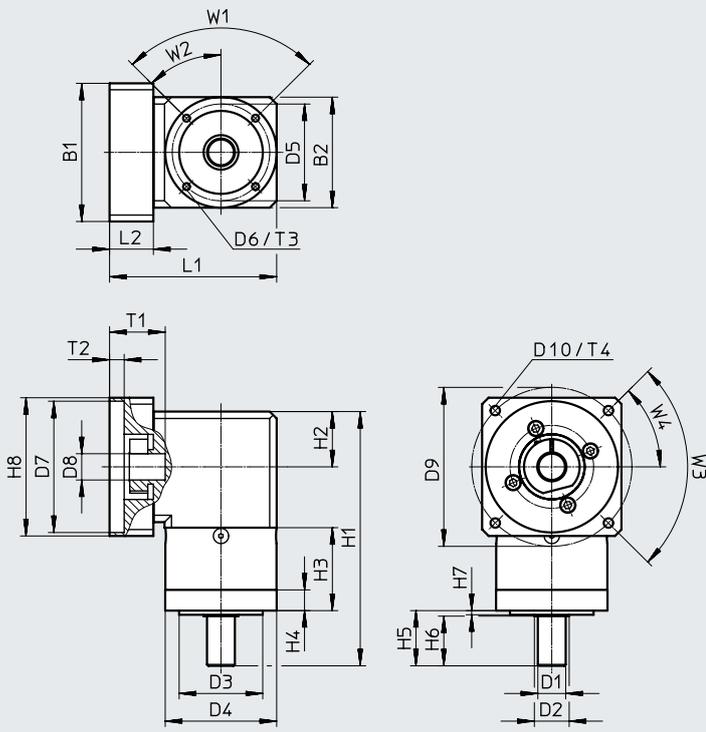
4) Tener en cuenta el margen de temperatura del motor

Hoja de datos

Dimensiones

Descarga de datos CAD → www.festo.com

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



Código del producto	Interfaz		B1	B2	D1 ∅ h7	D2 ∅	D3 ∅ h7	D4 ∅
	Salida	Motor						
EMGA-40-A-G...-40P	40G	40P	40	40	10	12	26	40 -0,3
EMGA-60-A-G...-60P	60H	60P	60	60	14	17	40	60 -0,3
EMGA-80-A-G...-80P	80G	80P	80	80	20	25	60	80 -0,4
EMGA-80-A-G...-100A	80G	100A	100	100	20	25	60	80 -0,4

Código del producto	D5 ∅	D6	D7 +0,05/+0,02	D8	D9	D10	H1 ±1,5	H2
EMGA-40-A-G...-40P	34	M4	30	8	45	M3	110	20+0,5/-0,7
EMGA-60-A-G...-60P	52	M5	50	14	70	M4	146,8	30
EMGA-80-A-G...-80P	70	M6	70	19	90	M5	183,9	40
EMGA-80-A-G...-100A	70	M6	95	19	115	M6	183,9	40

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

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

Hoja de datos

Referencias de pedido	Relación de reducción	Interfaz		N.º art.	Código del producto
		Salida	Motor		
Para servomotor					
EMME-AS-40	3	40G	40P	8085342	EMGA-40-A-G3-40P
	5	40G	40P	8085343	EMGA-40-A-G5-40P
EMME-AS-60, EMMT-AS-60	3	60H	60P	8085344	EMGA-60-A-G3-60P
	5	60H	60P	8085345	EMGA-60-A-G5-60P
EMME-AS-80	3	80G	80P	8085346	EMGA-80-A-G3-80P
	5	80G	80P	8085347	EMGA-80-A-G5-80P
EMME-AS-100, EMMS-AS-100	3	80G	100A	8085348	EMGA-80-A-G3-100A
	5	80G	100A	8085349	EMGA-80-A-G5-100A

Códigos del producto

001	Serie
EMGC	Reductor

002	Tamaño de la brida del reductor
40	40
60	60
67	67

003	Propiedades del reductor
	Estándar

004	Tipo de reductor
A	Engranaje angular
P	Engranaje planetario

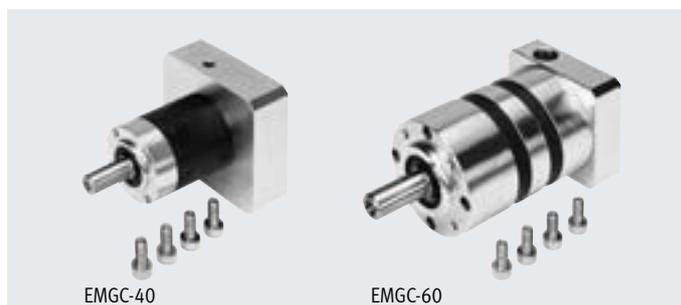
005	Relación de reducción
G1	1:1
G3	3:1
G4	4:1
G5	5:1
G7	7:1
G10	10:1
G12	12:1
G16	16:1
G20	20:1
G25	25:1
G35	35:1
G40	40:1

006	Interfaz
SEC	Motor EC

007	Tamaño de la brida de los motores
67	67

Hoja de datos

- Para actuador integrado:
EMCA-EC-67



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

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

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

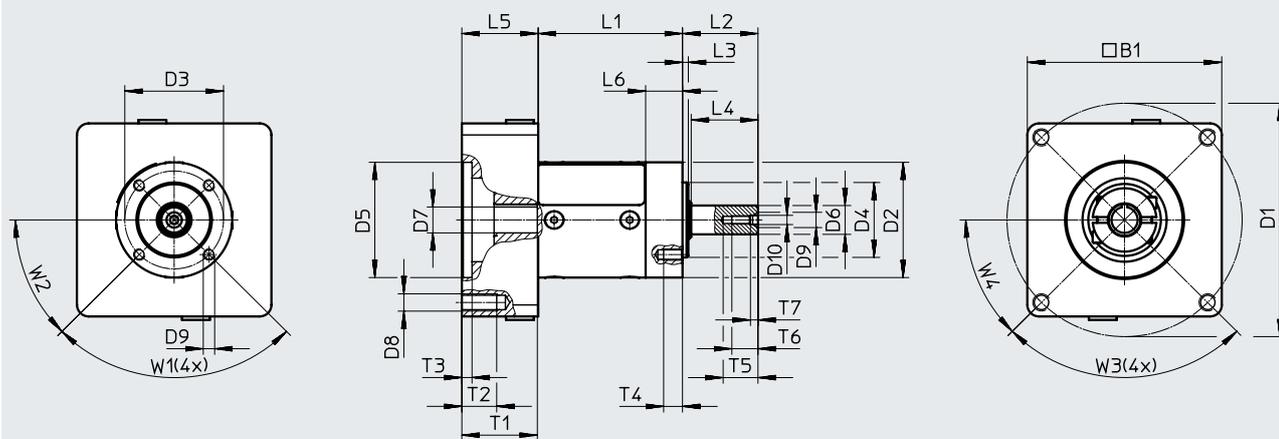
- 1) En el eje de salida
- 2) En relación con unas revoluciones de 3000 rpm y el modo de funcionamiento S1
- 3) No debe superarse la temperatura admisible de funcionamiento
- 4) En relación con el eje de accionamiento
- 5) Tener en cuenta el margen de temperatura del motor

Hoja de datos

Dimensiones

Descarga de datos CAD → www.festo.com

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



Código del producto	Interfaz		B1	D1 ∅	D2 ∅ -0,1	D3 ∅ ±0,1	D4 ∅ h6	D5 ∅ G7	D6 ∅ h7	D7 ∅ G6
	Salida	Motor								
EMGC-40-P-...-SEC-67	40G	SEC-67	67	81	40	34	26	40	10	9

Código del producto	D8	D9	D10 ∅	D11 ∅	L2 -0,3	L3	L4 -0,1	L5	L6	T1 mín.
EMGC-40-P-...-SEC-67	M6	M4	5,3	3,2	26	2	23	26,3	12,7	26

Código del producto	T2	T3	T4	T5	T6	T7	W1	W2	W3	W4
EMGC-40-P-...-SEC-67	mín. 13	+0,5 3,5	mín. 6,5	mín. 12	mín. 9	mín. 2,6	90°	45°	90°	45°

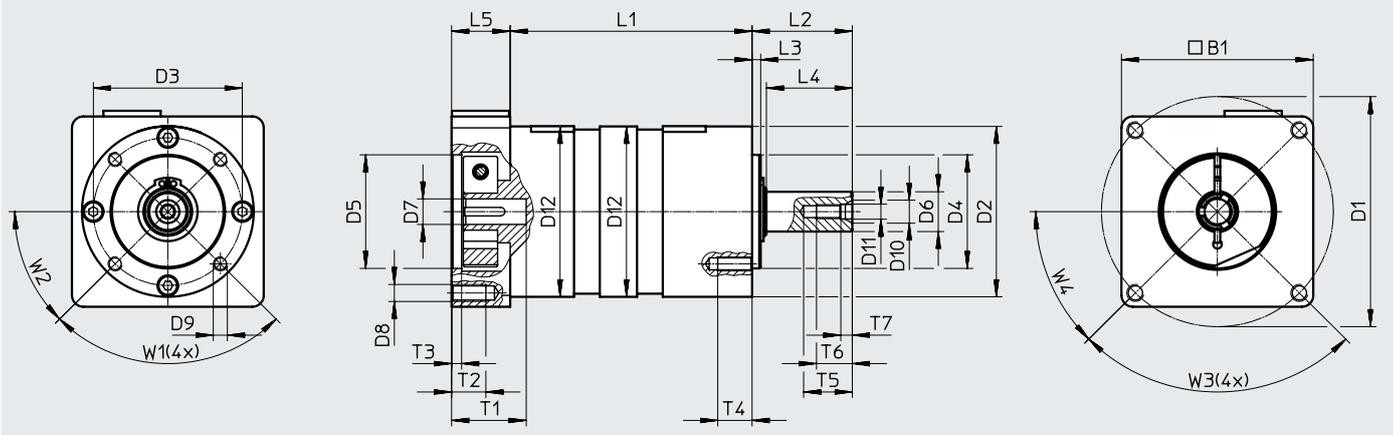
Código del producto	L1
EMGC-40-P-G3-SEC-67	±0,5
EMGC-40-P-G4-SEC-67	49,7
EMGC-40-P-G5-SEC-67	
EMGC-40-P-G7-SEC-67	
EMGC-40-P-G12-SEC-67	65,3
EMGC-40-P-G16-SEC-67	
EMGC-40-P-G20-SEC-67	
EMGC-40-P-G25-SEC-67	
EMGC-40-P-G35-SEC-67	

Hoja de datos

Dimensiones

Descarga de datos CAD → www.festo.com

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



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

Código del producto	D7 ∅ G6	D8	D9	D10 ∅	D11 ∅	D12 ∅ +0,1	L2 -0,3	L3	L4 -0,1	L5
EMGC-60-P...-SEC-67	9	M6	M5	8,1	5,3	60	35	3	30	20,5

Código del producto	T1	T2	T3	T4	T5	T6	T7	W1	W2	W3	W4
EMGC-60-P...-SEC-67	mín. 26	mín. 13	+0,5 3,5	mín. 12	mín. 17	mín. 12,5	+1 4	90°	45°	90°	45°

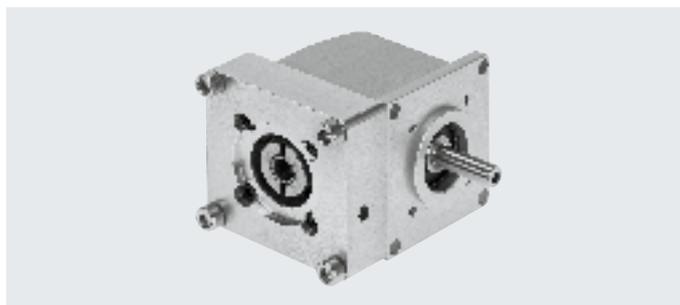
Código del producto	L1 ±0,5
EMGC-60-P-G3-SEC-67	62,5
EMGC-60-P-G4-SEC-67	
EMGC-60-P-G5-SEC-67	
EMGC-60-P-G7-SEC-67	
EMGC-60-P-G10-SEC-67	84,5
EMGC-60-P-G12-SEC-67	
EMGC-60-P-G16-SEC-67	
EMGC-60-P-G20-SEC-67	
EMGC-60-P-G25-SEC-67	
EMGC-60-P-G35-SEC-67	
EMGC-60-P-G40-SEC-67	

Hoja de datos

Referencias de pedido Para actuador integrado	Relación de reducción		Interfaz		N.º art.	Código del producto
			Salida	Motor		
EMCA-EC-67	3	De 1 etapa	40G	SEC-67	8000594	EMGC-40-P-G3-SEC-67
	4				8000595	EMGC-40-P-G4-SEC-67
	5				8000596	EMGC-40-P-G5-SEC-67
	7				8000597	EMGC-40-P-G7-SEC-67
	12	De 2 etapas	40G	SEC-67	8000598	EMGC-40-P-G12-SEC-67
	16				8000599	EMGC-40-P-G16-SEC-67
	20				8000600	EMGC-40-P-G20-SEC-67
	25				8000601	EMGC-40-P-G25-SEC-67
	35				8000602	EMGC-40-P-G35-SEC-67
	EMCA-EC-67				3	De 1 etapa
	4	8000613	EMGC-60-P-G4-SEC-67			
	5	8000614	EMGC-60-P-G5-SEC-67			
	7	8000615	EMGC-60-P-G7-SEC-67			
	10	8000616	EMGC-60-P-G10-SEC-67			
	12	De 2 etapas	60H	SEC-67	8000617	
	16				8000618	EMGC-60-P-G16-SEC-67
	20				8000619	EMGC-60-P-G20-SEC-67
	25				8000620	EMGC-60-P-G25-SEC-67
	35				8000621	EMGC-60-P-G35-SEC-67
	40				8000622	EMGC-60-P-G40-SEC-67

Hoja de datos

- Para actuador integrado:
EMCA-EC-67



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

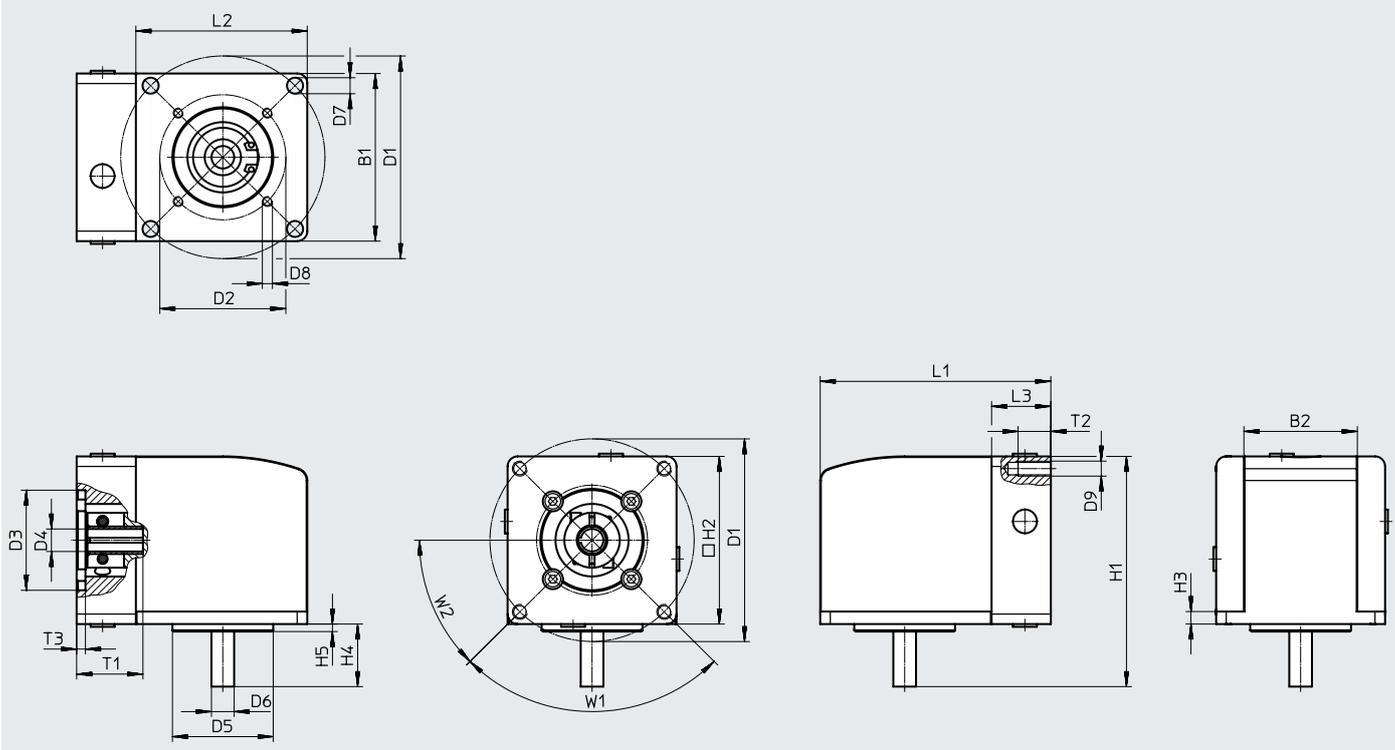
- 1) En el eje de salida
- 2) En relación con unas revoluciones de 3000 rpm y el modo de funcionamiento S1
- 3) No debe superarse la temperatura admisible de funcionamiento
- 4) En relación con el eje de accionamiento
- 5) Tener en cuenta el margen de temperatura del motor

Hoja de datos

Dimensiones

Descarga de datos CAD → www.festo.com

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



Código del producto	Interfaz		B1	B2	D1	D2	D3	D4
	Salida	Motor						
EMGC-67-A-G1-SEC-67	67A	SEC-67	67	45 ±0,2	81 ±0,1	50 ±0,1	40 G7	9 G6

Código del producto	D5	D6	D7	D8	D9	H1	H2	H3	H4
EMGC-67-A-G1-SEC-67	40 h7	9 h7	6,4 H12	M4	M6	92	67	5 ±0,1	25 -0,1

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

Referencias de pedido					
Para actuador integrado	Relación de reducción	Interfaz		N.º art.	Código del producto
		Salida	Motor		
EMCA-EC-67	1	67A	SEC-67	2321480	EMGC-67-A-G1-SEC-67