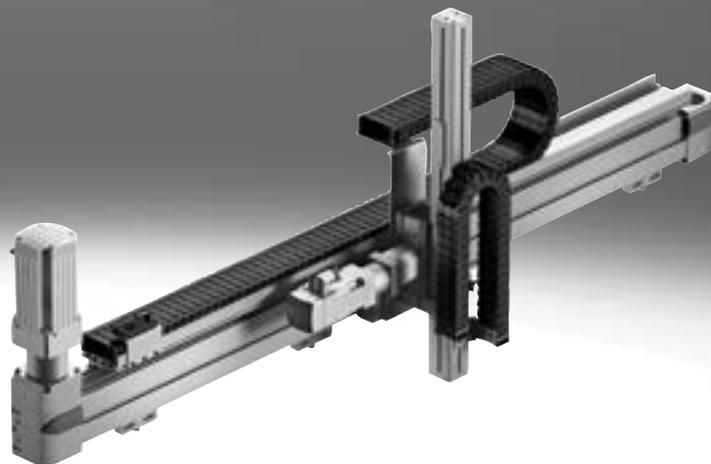


Pórticos verticales de dos ejes

FESTO



Características

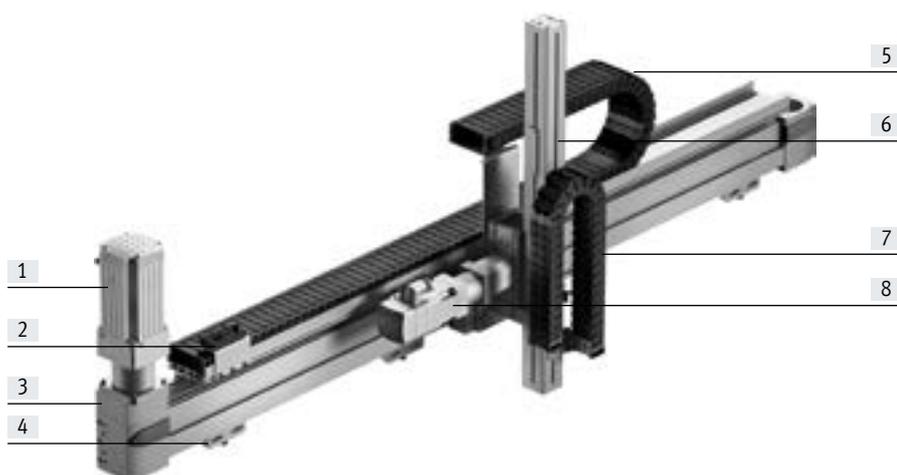
Información resumida

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

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

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

- Ideal para carreras largas de pórtico y para cargas elevadas
- Gran rigidez mecánica y estructura robusta
- Ámbito de aplicación frecuente: suministro o carga
- Uso de actuadores y ejes de eficacia probada de Festo



- [1] Servomotor del módulo Y
- [2] Distribuidores multipolo a través de los cuales se transportan agrupadas señales eléctricas, como la detección de la posición final
- [3] Eje Y
- [4] Fijación para perfil/kit de ajuste
- [5] Cadena de energía del módulo Y
- [6] Eje Z
- [7] Cadena de energía del módulo Z
- [8] Servomotor del módulo Z

Descripción de los módulos

Módulo Y

Estructura:

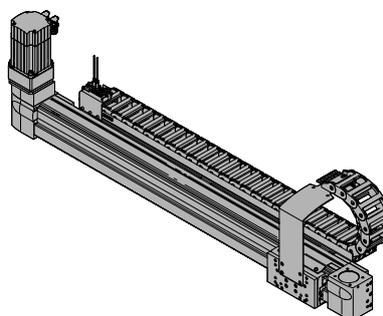
El módulo Y EHY está compuesto por un eje lineal accionado por un servomotor.

En el carro del eje Y hay montados adaptadores para la conexión del módulo Z.

En el lado del motor están dispuestos los elementos siguientes:

- Cadena de energía
- Distribuidor multipolo para sensor de proximidad (si se ha seleccionado el paquete de sensores)

Representación a modo de ejemplo:



Características

Descripción de los módulos

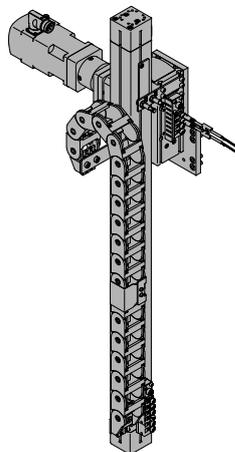
Módulo Z

Estructura:

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

El módulo Z se puede seleccionar, en función de la aplicación, a través del configurador.

Representación a modo de ejemplo:



Módulo YZ (EXCT)

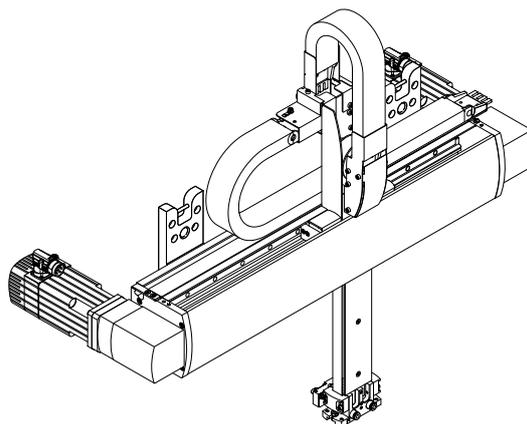
Estructura:

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

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

El uso de componentes complementarios permite realizar otros procesos.

Representación a modo de ejemplo:



Opciones de envío

Completamente montado:

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

Montado parcialmente:

El pórtico vertical de dos ejes se suministra montado parcialmente. Esto significa que los dos módulos de eje (eje X/Z) están montados con los motores opcionales. El montaje del sistema parcialmente montado debe realizarse por cuenta propia. Para ello, sírvase de las instrucciones para el montaje suministradas. Se adjuntan accesorios opcionales (→ página 9). Observar la planicidad → tabla siguiente.

Cuadro general del sistema¹⁾

Tamaño	YXCL-1	YXCL-2	YXCL-3	YXCL-4	YXML-1	YXML-2	YXML-3
Carrera útil máx.	Y: 1900 mm Z: 50 mm	Y: 3000 mm Z: 800 mm	Y: 3000 mm Z: 800 mm	Y: 3000 mm Z: 800 mm	Y: 1000 mm Z: 200 mm	Y: 1500 mm Z: 500 mm	Y: 2000 mm Z: 800 mm
Carga útil máx.	En función de la dinámica seleccionada						
Posición de montaje	Horizontal						

1) Conjunto de accionamiento según la configuración seleccionada.

Características

Configurador: Handling Guide Online (HGO)

Selección de un sistema de manipulación

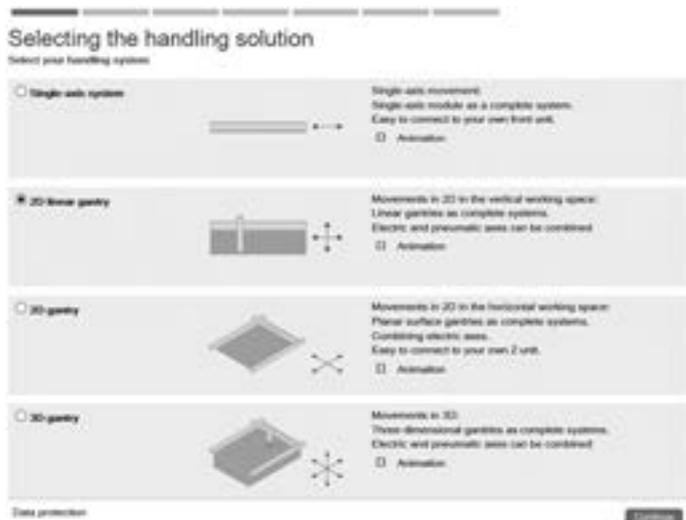
La planificación de sistemas de manipulación complejos lleva mucho tiempo. El configurador "Handling Guide Online" (HGO) permite configurar fácilmente un sistema de manipulación a la medida de su aplicación.

Están disponibles los sistemas que se indican a continuación:

- Sistema de un eje
- Pórtico vertical de dos ejes 2D
- Pórtico horizontal de dos ejes 2D
- Pórtico con tres ejes 3D

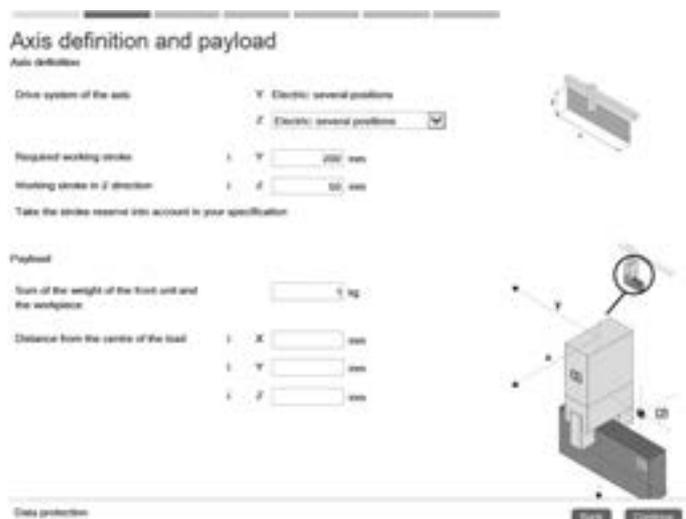
Ventajas:

- Selección automática de todos los componentes relevantes
- Diseño y cálculo automáticos de la carga normal
- Generación automática de ofertas
- Modelo CAD disponible de forma inmediata
- Tramitación totalmente automática
- Posibilidad de solicitar sistemas total o parcialmente montados a través de la tienda online
- Muchas opciones disponibles



Introducción de los datos de la aplicación

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



Características

Configurador: Handling Guide Online (HGO)

Resultado del cálculo

Recibirá una selección de sistemas calculados a partir de los datos de la aplicación que se hayan introducido.

A su disposición de manera inmediata:

- Modelo CAD
- Hoja de datos del sistema seleccionado
- Precio orientativo

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

No.	System series	System workload (t)	Repetition accuracy (mm)	Your price
<input checked="" type="checkbox"/>	Y004-1	11 %	0.1 mm	
<input type="checkbox"/>	Y004-1	41 %	0.20 mm	
<input type="checkbox"/>	Y004-1	81 %	0.30 mm	
<input type="checkbox"/>	Y004-2	24 %	0.30 mm	
<input type="checkbox"/>	Y004-2	25 %	0.30 mm	

Requires additional motor controller for interposition (e.g. CPS-E-400-M1-...)

V1 base gantry Y004-1-01

Drive module	V2 module Linear gantry EXCT-15
Kinematics type	Parallel kinematics
Stroke	200 mm/100 mm
Repetition accuracy (mm)	...
Clear unit	Without
Type of motor	Servo motor (SAMS-A5)
Motor position	Flow-floor
Motor connection	Power 48 VDC

Data protection Back Continue

Resumen del sistema

Obtendrá un resumen de todo el sistema.

Adicionalmente dispone de las siguientes opciones:

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

Your handling solution
Your selected system overview

Exemplary representation



Update CAD Preview

Your system ID:
C1372586

Your next step:

[View price](#)

[Send request](#)

[Add to basket](#)

Your order | Your system | Your options

Feature	Value

Data protection Back

Características

Componentes estándar del sistema de manipulación

El sistema de manipulación consta de numerosos componentes estándar de eficacia probada de Festo. Dependiendo de la configuración, se utilizan distintos componentes. En la página "Resultado del cálculo" del configurador Handling Guide Online se muestran cada uno de los ejes instalados.

Actuadores/ejes

Eje Y

Eje de accionamiento por correa dentada EGC-TB-KF



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

Eje de accionamiento por correa dentada EGC-HD-TB



- Eléctrico
- Unidad de accionamiento plana con perfil cerrado y rígido
- Guía de perfil DUO
- Para cargas y momentos máximos, grandes fuerzas de avance, altas velocidades y larga vida útil

Eje Z

Minicarro DGSL



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

Minicarro EGSL



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

Eje de accionamiento por husillo EGC-BS-KF



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

Características

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

1) Conjunto de accionamiento según la configuración seleccionada.

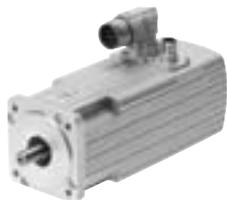
Características

Componentes estándar del sistema de manipulación

El sistema de manipulación consta de numerosos componentes estándar de eficacia probada de Festo. Dependiendo de la configuración, se utilizan distintos componentes. En la página "Configuración del sistema" del configurador Handling Guide Online se pueden variar la extensión y las características del conjunto de accionamiento.

Motores y controladores

Servomotores EMMS-AS



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

Servomotores EMME-AS



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

Motores paso a paso EMMS-ST



- Tecnología híbrida de 2 fases
- Ángulos de paso de 1,8°
- Opcionalmente con freno

Reductor EMGA



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

Controlador del motor CMMP-AS para servomotor



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

Libre elección:

- Función de seguridad: Safe torque off (desconexión segura del par) (STO)/categoría 4, nivel de prestaciones e
- Entradas y salidas digitales adicionales

• Protocolos de bus

- CANopen
- DeviceNet
- EtherCAT
- EtherNet/IP
- PROFIBUS-DP
- PROFINET

Controlador del motor CMMS-ST para motor paso a paso



- Plena integración de todos los componentes para el controlador y la unidad de potencia, incluyendo la interfaz RS232
- Chopper de frenado integrado
- Filtro CEM integrado
- Control automático para un freno

Libre elección:

- Función de seguridad: Safe torque off (desconexión segura del par) (STO)/categoría 3, nivel de prestaciones d

• Protocolos de bus

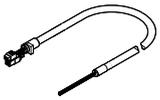
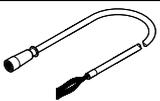
- CANopen
- DeviceNet
- PROFIBUS-DP

Referencias de pedido: accesorios

Combinaciones de módulo y motor

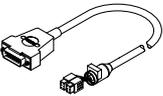
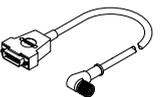
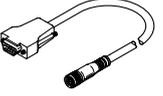
Para el funcionamiento del pórtico vertical de dos ejes se recomienda utilizar los motores previstos de Festo, puesto que se adaptan óptimamente al sistema mecánico. En caso de utilizar motores de otras marcas, es obligatorio respetar los valores límite técnicos.

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

Denominación	Descripción	Longitud del cable	N.º art.	Código del producto
Para servomotor				
Cable del motor¹⁾				
	• Para servomotor EMMS-AS-40-M-LS-.../ EMMS-AS-55-S-LS-...	5 m	550306	NEBM-T1G8-E-5-Q7N-LE8
		10 m	550307	NEBM-T1G8-E-10-Q7N-LE8
		15 m	550308	NEBM-T1G8-E-15-Q7N-LE8
Cable del motor¹⁾				
	• Para servomotor EMMS-AS-70-S-LS-.../ EMMS-AS-70-M-LS-.../EMMS-AS-100-S-HS-.../ EMMS-AS-100-M-HS-.../EMMS-AS-140-S-HS-...	5 m	550310	NEBM-M23G8-E-5-Q9N-LE8
		10 m	550311	NEBM-M23G8-E-10-Q9N-LE8
		15 m	550312	NEBM-M23G8-E-15-Q9N-LE8

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

Referencias de pedido: accesorios

Denominación	Descripción	Longitud del cable	N.º art.	Código del producto
Para servomotor				
Cable del encoder¹⁾				
	• Para servomotor EMMS-AS-40-M-LS-...	5 m	550314	NEBM-T1G8-E-5-N-S1G15
		10 m	550315	NEBM-T1G8-E-10-N-S1G15
		15 m	550316	NEBM-T1G8-E-15-N-S1G15
Cable del encoder¹⁾				
	• Para servomotor EMMS-AS-70-S-LS-.../ EMMS-AS-100-S-HS-.../ EMMS-AS-140-S-HS-...	5 m	550318	NEBM-M12W8-E-5-N-S1G15
		10 m	550319	NEBM-M12W8-E-10-N-S1G15
		15 m	550320	NEBM-M12W8-E-15-N-S1G15
Para motor paso a paso				
Cable del motor¹⁾				
	• Para motor paso a paso EMMS-ST-28-L-...	1,5 m	1449600	NEBM-SM12G8-E-1.5-Q5-LE6
		2,5 m	1449601	NEBM-SM12G8-E-2.5-Q5-LE6
		5 m	1449602	NEBM-SM12G8-E-5-Q5-LE6
		7 m	1449603	NEBM-SM12G8-E-7-Q5-LE6
		10 m	1449604	NEBM-SM12G8-E-10-Q5-LE6
Cable del encoder¹⁾				
	• Para motor paso a paso EMMS-ST-28-L-...	5 m	550748	NEBM-M12G8-E-5-S1G9
		10 m	550749	NEBM-M12G8-E-10-S1G9
		15 m	550750	NEBM-M12G8-E-15-S1G9

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

Longitudes posibles de los cables y los tubos flexibles

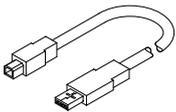
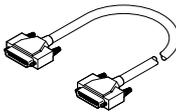
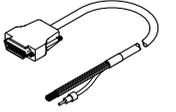
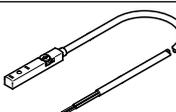
- Los cables y los tubos flexibles están diseñados para que esté disponible, como mínimo, la longitud de conexión especificada en el pedido a partir de la salida de la cadena de energía.
- Los cables y los tubos flexibles solo están disponibles en las longitudes fijas que se especifican en la tabla siguiente. Esto puede provocar que los conectores de los distintos cables no terminen en el mismo lugar.

Longitud	1 m	2 m	5 m	7 m	10 m
Cable del motor	-	■	■	■	■
Cable del encoder	-	■	■	■	■
Cable de conexión multipolo	-	■	■	■	■
Tubos flexibles (solo en DHMZ)	■	■	■	-	-

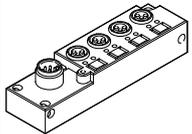
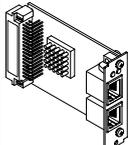
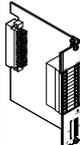
Referencias de pedido: accesorios

Componentes estándar del sistema de manipulación

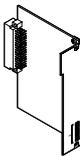
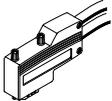
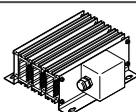
El sistema de manipulación consta de numerosos componentes estándar de eficacia probada de Festo. Dependiendo de la configuración, se utilizan distintos componentes. En la página "Configuración del sistema" del configurador Handling Guide Online se pueden variar la extensión y las características del accesorio.

Denominación	Descripción	Longitud del cable	N.º art.	Código del producto	
Cable de programación					
	<ul style="list-style-type: none"> Cable de conexión High Speed USB 2.0 Para controlador CMMP-AS 	1,8 m	1501332	NEBC-U1G4-K-1.8-N-U2G4	
	<ul style="list-style-type: none"> Para controlador CMMS-ST 	2 m	160786	PS1-ZK11-NULLMODEM-2,0M	
Línea piloto (para la interfaz I/O a cualquier control)					
	<ul style="list-style-type: none"> Para controladores CMMP-AS, CMMS-ST 	2,5 m	552254	NEBC-S1G25-K-2.5-N-LE26	
Sensor de proximidad (inductivo) para la detección de la posición del carro en el eje Y/Z					
	Cable con extremo abierto				
	<ul style="list-style-type: none"> Para eje de accionamiento por correa dentada EGC-TB, EGC-HD-TB 	PNP, normalmente cerrado	7,5 m	551391	SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE
		PNP, normalmente abierto	7,5 m	551386	SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE
	<ul style="list-style-type: none"> Para eje de accionamiento por husillo EGC-BS 	NPN, normalmente cerrado	7,5 m	551401	SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE
	<ul style="list-style-type: none"> Para minicarro EGSL Para tensión continua Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye: En EGC: 2 unidades En EGSL: 1 unidad	NPN, normalmente abierto	7,5 m	551396	SIES-8M-NS-24V-K-7,5-OE
Sensor de proximidad (inductivo) para la detección de la posición del carro en el eje Z					
	Cable con extremo abierto				
	<ul style="list-style-type: none"> Para eje en voladizo DGEA 	PNP, normalmente cerrado	2,5 m	150398	SIEN-M8NB-PO-K-L
	<ul style="list-style-type: none"> Para tensión continua 	PNP, normalmente abierto	2,5 m	150394	SIEN-M8NB-PS-K-L
	Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluyen: 2 unidades	NPN, normalmente cerrado	2,5 m	150396	SIEN-M8NB-NO-K-L
	NPN, normalmente abierto	2,5 m	150392	SIEN-M8NB-NS-K-L	
Sensor de proximidad (magnetorresistivo) para la detección de la posición del carro en el eje Z					
	Cable con extremo abierto				
	<ul style="list-style-type: none"> Para minicarro DGSL Para tensión continua Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluyen: 2 unidades	PNP, normalmente abierto	2,5 m	551373	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-L-OE
		NPN, normalmente abierto	2,5 m	551377	SMT-10M-NS-24V-E-2,5-L-OE
Sensor de proximidad para la detección de la posición del carro en el eje Y/Z					
	<ul style="list-style-type: none"> Con EXCT 	Contacto normalmente cerrado	–	174552	SIES-Q8B-PO-K-L

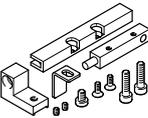
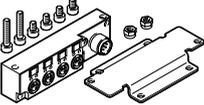
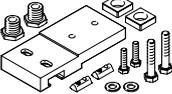
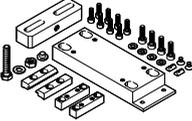
Referencias de pedido: accesorios

Denominación	Descripción	Longitud del cable	N.º art.	Código del producto
Conector tipo zócalo con cable				
	• Conexión entre distribuidor multipolo y armario de maniobra	5 m	525618	SIM-M12-8GD-5-PU
		10 m	570008	SIM-M12-8GD-10-PU
Conector tipo zócalo con cable				
	• Para Multipolo-SET EADH	15 m	8048086	NEBU-M12W8-K-15-N-LE8
Conector				
	• Para la conexión al distribuidor multipolo	–	562024	NECU-S-M8G3-HX
Distribuidor multipolo				
	• El distribuidor multipolo permite transportar agrupadas señales eléctricas como, por ejemplo, la detección de la posición final Libre elección: <ul style="list-style-type: none"> – 4 conexiones individuales – 6 conexiones individuales 	–	574586	NEDU-L4R1-M8G3L-M12G8
			574587	NEDU-L6R1-M8G3L-M12G8
Interfaz				
	Para I/O adicionales		567855	CAMC-D-8E8A
	Para DeviceNet		547451	CAMC-DN
	Para EtherCAT		567856	CAMC-EC
	Para EtherNet/IP		1911917	CAMC-F-EP
	Para PROFINET RT		1911916	CAMC-F-PN
	Para PROFIBUS DP		547450	CAMC-PB
Módulo de seguridad				
	Para Safe torque off (desconexión segura del par) (STO)		1501330	CAMC-G-S1

Referencias de pedido: accesorios

Denominación	Descripción	N.º art.	Código del producto
Módulo de conmutación			
	Si no se utiliza el módulo de seguridad CAMC-G-S1, es imprescindible emplear el módulo de conmutación para el funcionamiento del controlador del motor CMMP-AS-...-M3	1501329	CAMC-DS-M1
Conexión de bus			
	Para interfaz DeviceNet	525635	FBSD-KL-2X5POL
Conector			
	Para interfaz CANopen	533783	FBS-SUB-9-WS-CO-K
	Para interfaz PROFIBUS	533780	FBS-SUB-9-WS-PB-K
Resistencia de frenado			
	• Para EXCT-15	2882342	CACR-LE2-50-W500
	• Para EXCT-30/100	2882343	CACR-KL2-40-W2000

Referencias de pedido: accesorios

Denominación	Descripción	N.º art.	Código del producto	
Conjunto de detección				
	<ul style="list-style-type: none"> Incluido en el suministro: sensor de proximidad SIES-Q8B, soporte para sensor, leva de conmutación, escuadra de montaje y tornillos 	2478427	EAPR-E17-S	
Multipolo-SET				
	<ul style="list-style-type: none"> Para la conexión de hasta 4 entradas/salidas 	2972137	EADH-E17-MP1	
Kit de fijación				
	<ul style="list-style-type: none"> Para el montaje y la alineación en una superficie de apoyo El kit se puede regular en altura 	3838164	EAHM-E17-K2-15	
		3838337	EAHM-E17-K2-30	
		3838404	EAHM-E17-K2-100	
Kit de ajuste				
	<ul style="list-style-type: none"> Permite fijar el sistema de manipulación a una superficie vertical Una vez realizada la fijación, el eje se puede orientar horizontalmente 	EHMY-...-EGC-50-TB-KF	8047576	EADC-E16-50-E7
		EHMY-...-EGC-80-TB-KF	8047577	EADC-E16-80-E7
		EHMY-...-EGC-120-TB-KF	8047578	EADC-E16-120-E7
		EHMY-...-EGC-185-TB-KF	8047579	EADC-E16-185-E7
		EHMY-...-EGC-125-TB-HD	8047580	EADC-E16-125-E14
		EHMY-...-EGC-160-TB-HD	8047581	EADC-E16-160-E14
EHMY-...-EGC-220-TB-HD	8047582	EADC-E16-220-E14		

Ayuda de programación

Software FCT: Festo Configuration Tool

Plataforma de software para actuadores eléctricos de Festo (→ www.festo.com/sp/fct)



- Todos los actuadores de un sistema pueden administrarse y archivarse en un mismo proyecto
- Gestión de proyectos y de datos para todos los tipos de equipos compatibles
- Utilización sencilla gracias a la introducción de parámetros asistida por gráficas
- Modo de funcionamiento idéntico para todos los actuadores
- Posibilidad de trabajar offline en el escritorio u online en la máquina