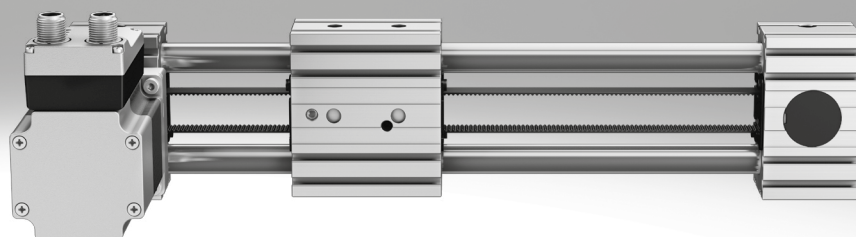
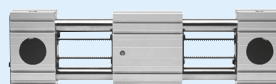


Axes à courroie crantée ELGE

FESTO



Ce produit est également disponible sous forme modulaire
Axes à courroie crantée ELGR-TB



Caractéristiques

En bref

Installation plug and work avec la série Simplified Motion.



La série allie pour la première fois la simplicité de la pneumatique avec les avantages de l'automatisation électrique.

Ces actionneurs intégrés sont la solution parfaite pour les utilisateurs qui cherchent une alternative électrique aux tâches de mouvement et de positionnement les plus simples, entre deux fins de course, mais qui craignent la complexité de mise en service de systèmes d'entraînement électriques classiques.

IO-Link

L'installation se fait sans logiciel, en suivant le simple principe du Plug and Work. Les E/S numériques (DIO) et la liaison IO-Link sont donc automatiquement intégrées – pour un produit proposant par défaut deux types de commande.

Intégré

Les composants électroniques intégrés au système d'entraînement sont au cœur de la série Simplified Motion.

Simple

Tous les paramètres de mise en service sont à régler directement sur l'actionneur :

- Vitesse et puissance
- Fin de course de référence et amortissement
- Mise en service manuelle

Normalisé

Connexion électrique par raccordement M12

- de puissance (4 pôles) : Alimentation en tension du moteur
- logique (8 pôles) : Signal de commande et de capteur, et courant pour l'électronique intégrée

Connecté

Utilisation des fonctions étendues via IO-Link possible :

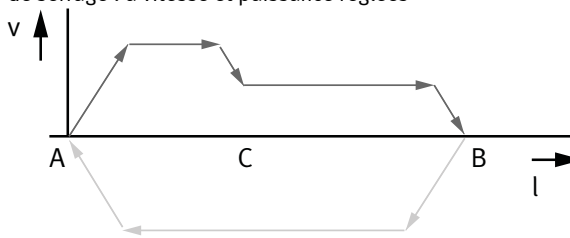
- Réglage distant des paramètres de mouvement
- Fonction de copie et de sauvegarde pour transfert des paramètres
- Fonction de lectures des paramètres de processus étendus

Fonctions de la série Simplified Motion

Profilé de base pour le mouvement entre deux fins de course : à vitesse réglée



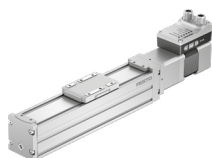
Profil de déplacement étendu pour la fonction simplifiée de pressage et de serrage : à vitesse et puissance réglées



- Ces entraînements sont adaptés à des mouvements simples entre deux fins de course.
- Pour réaliser d'éventuelles positions intermédiaires, des capteurs de proximité sont nécessaires.

Produits de la série Simplified Motion

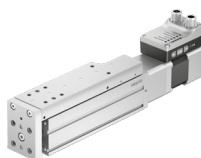
Axe à vis à bille
ELGS-BS-KF



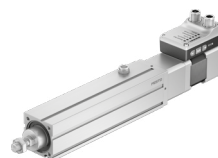
Axes à courroie crantée
ELGS-TB-KF



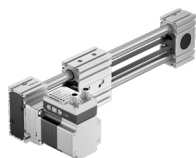
Mini-chariot
EGSS-BS-KF



Vérin électrique
EPCS



Axes à courroie crantée
ELGE



Vérin oscillant
ERMS

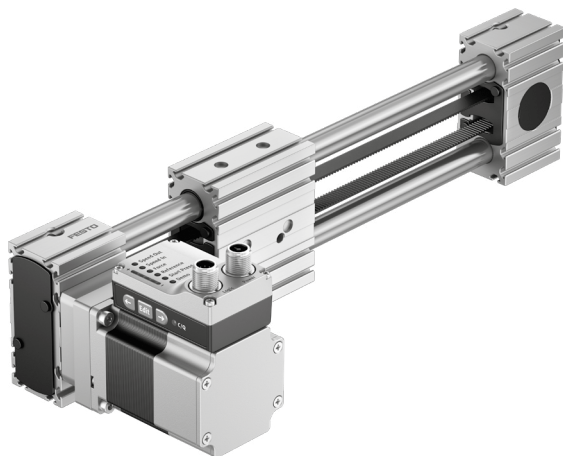


Vérin électrique
EPCE



Caractéristiques

En bref



- Sans régulateur d'actionneur externe : tous les modules électroniques nécessaires combinés dans l'entraînement intégré
- Deux options de commande intégrées par défaut : E/S numériques et IO-Link
- Solution complète pour des mouvements simples entre des fins de course mécaniques.
- Protégée contre les influences extérieures par un guidage interne
- Mise en service simplifiée : tous les paramètres peuvent être réglés manuellement directement sur l'actionneur
- Aucun savoir-faire spécifique nécessaire à la mise en service
- Retour de fin de course analogue à un capteur de proximité classique intégré par défaut.
- Flexibilité de liaison du moteur grâce à des montages au choix sur quatre côtés
- Design économique pour des tâches simples à accomplir de manière très compétitive, avec une durée de vie de 5 000 km

Modulaire et flexible grâce au moteur, au kit de fixation pour moteur et au régulateur d'actionneur

Ce produit est également disponible dans le cadre de la série Optimized Motion, comme axe à courroie crantée ELGR-TB :

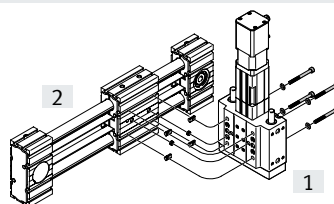
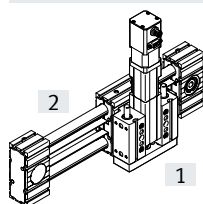


Axes à courroie crantée pour tâches simples à accomplir de manière très compétitive, dans un format économique à très longue durée de vie. Idéal pour les tâches de Pick and Place et le transport de masses inférieures à 15 kg.

- 1 chariot commandé, chariots supplémentaires à déplacement libre en option
- Guidage allongé, options de fixation supplémentaires
- Flexibilité de liaison du moteur grâce à des montages au choix sur 4 côtés
- Variantes de guidage : Guidage à billes pour charges moyennes ou guidage à palier lisse pour charges réduites
- Modularité : Combinaisons personnalisables grâce au moteur, au kit de fixation pour moteur et au régulateur d'actionneur

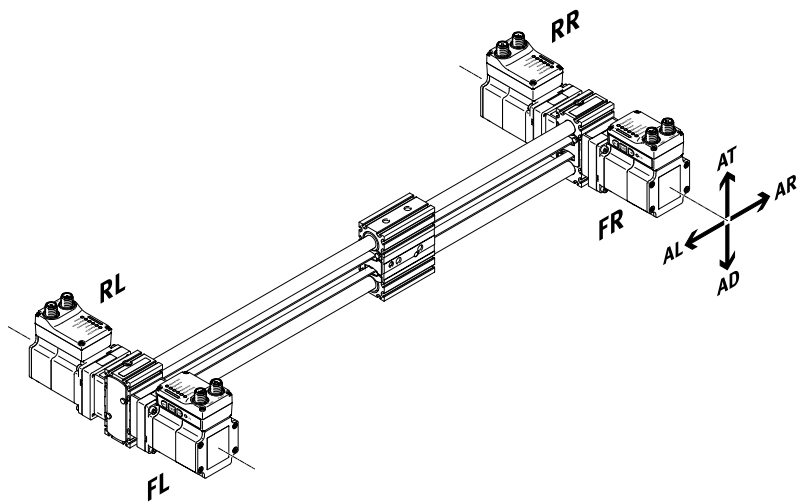
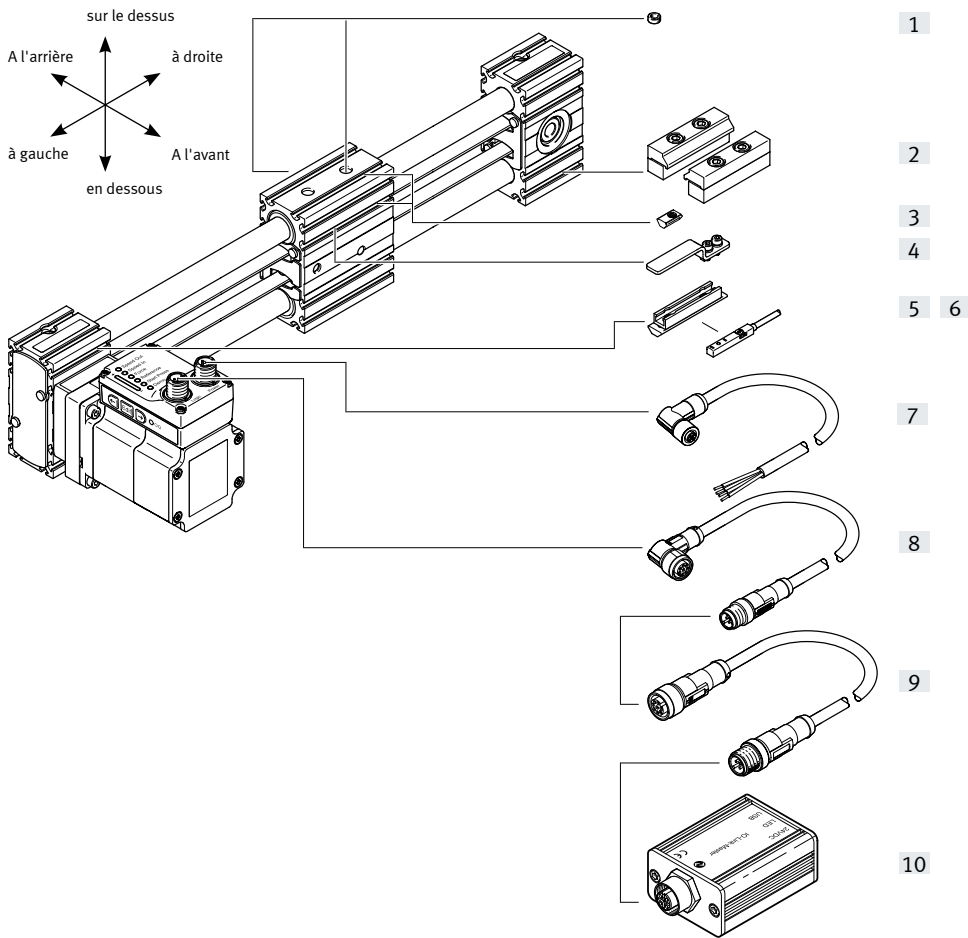
Possibilités de combinaisons avec des actionneurs de Festo

Vérin électrique EPCO sur l'axe à courroie crantée ELGE



Taille		Accessoires			
[1] EPCO	[2] ELGE	Écrou pour rainure	Douille de centrage	Vis	Rondelle
16	35	NST-3-M3 (x4)	ZBH-7 (x2)	M3x10 (x4)	—

Périphérie



Périphérie

Accessoires			
Type/Code de commande	Description		→ Page/Internet
[1] Douille de centrage ZBH	<ul style="list-style-type: none"> pour le centrage de la charge et des équipements sur le chariot 2 douilles de centrage comprises dans la fourniture de l'axe 		21
[2] Fixation de profilé MUE	Pour la fixation de l'axe sur la culasse avant		20
[3] Écrou pour rainure NST	Pour la fixation des équipements		21
[4] Languette de commutation ¹⁾ EAPM-L4-SLS	pour la détection de position du chariot		20
[5] Support de capteur ¹⁾ EAPM-L4-SHS	Adaptateur pour la fixation des capteurs de proximité inductifs sur l'axe		20
[6] Capteur de proximité, pour rainure en T ³⁾ SIES-8M	<ul style="list-style-type: none"> capteur de proximité inductif, pour rainure en T La livraison des codes de commande SA et SB comprend 1 languette de commutation et 1 support de capteur. 		21
[7] Câble d'alimentation NEBL-T12	pour le raccordement de l'alimentation logique et de puissance		22
[8] Câble de liaison NEBC-M12	pour raccordement à un automate		22
[9] Adaptateur NEFC-M12G8	Connexion entre le moteur et le maître IO-Link		22
[10] USB maître IO-Link CDSU-1	pour utiliser simplement le mini-chariot avec IO-Link		22

1) Les capteurs de proximité sont facultatifs, et ne sont nécessaires que pour la détection d'éventuelles positions intermédiaires.

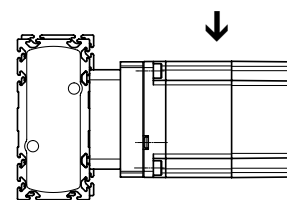
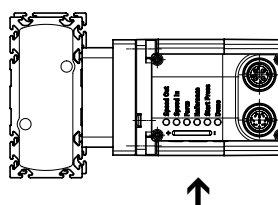
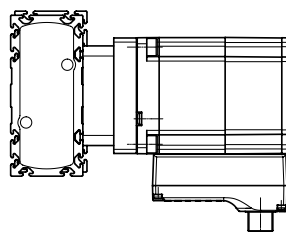
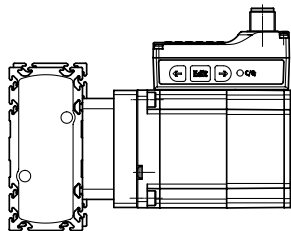
Variantes de montage d'une unité de moteur

[AT] Dessus

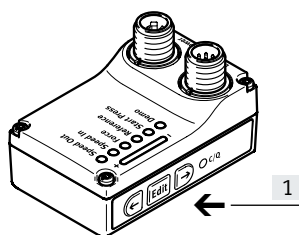
[AD] Dessous

[AL] Gauche

[AR] Droite



Éléments de commande



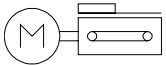
[1] Boutons de paramétrage et de commande

Désignations

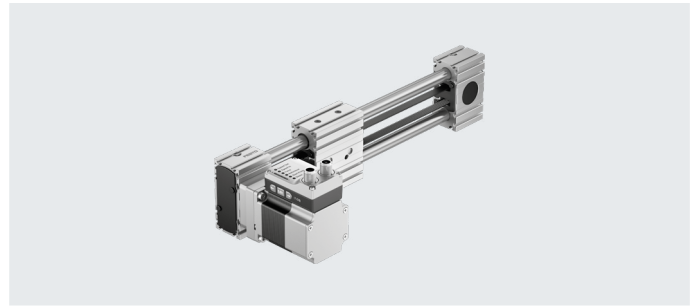
001	Série	
ELGE	Axe de portique	
002	Mode d'entraînement	
TB	Courroie dentée	
003	Guidage	
	Guidage à recirculation de billes	
004	Taille	
35	35	
005	Course	
50	50	
100	100	
150	150	
200	200	
250	250	
300	300	
350	350	
400	400	
450	450	
500	500	
550	550	
600	600	
650	650	
700	700	
750	750	
800	800	
006	Réserve de course	
0H	0 mm	
007	Type de moteur	
ST	Moteur pas à pas ST	
008	Contrôleur	
M	Intégré	
009	Panneau de commande	
H1	Intégré	

010	Protocole de bus/pilotage	
PLK	PNP et IO-Link	
NLK	NPN et IO-Link	
011	Détection de fin de course	
AA	Avec détection de fin de course intégrée	
012	Orientation du départ de câble	
AT	En haut	
AD	Sur le dessous	
AL	À gauche	
AR	À droite	
013	Position du moteur	
FR	Avant droit	
FL	Avant gauche	
RR	Arrière droit	
RL	Arrière gauche	
014	Fixation de profilé	
...MA	1 ... 2	
015	Capteur de proximité inductif, rainure 8, contact à fermeture, avec câble de 7,5 m	
...SA	1 ... 6	
016	Capteur de proximité inductif, rainure 8, contact à ouverture, avec câble de 7,5 m	
...SB	1 ... 6	
017	Rainure pour écrou de fixation	
...NM	1 ... 99	
018	Accessoires électriques	
	Sans	
L1	Adaptateur pour le fonctionnement en tant qu'appareil IO-Link	
019	Notice d'utilisation	
	Avec notice d'utilisation	
DN	Sans notice d'utilisation	

Fiche de données techniques



- Taille
35
- Courses
50 ... 800 mm



Caractéristiques techniques générales

Taille		35
Conception	Axe électromécanique avec courroie crantée et actionneur intégré	
Type de moteur	Moteur pas-à-pas	
Guidage	Guidage à recirculation de billes	
Position de montage	horizontale	
Course utile	[mm]	50 ... 800
Réserve de course	[mm]	0
Fonctions supplémentaires	Détection de fin de course intégrée Interface utilisateur	
Affichage	LED	
Référencement	Bloc de butée fixe positif Bloc de butée fixe négatif	
Type de fixation	Avec taraudage Par accessoires Avec pion et douille de centrage	
Longueur de câble max.		
Entrées/sorties	[m]	15
Mise en service IO-Link	[m]	20

Caractéristiques mécaniques

Taille		35
Charge utile max.	[kg]	2,8
Poussée max. F_x	[N]	50
Vitesse ¹⁾	[m/s]	1,2
Vitesse Speed Press	[m/s]	0,024
Accélération max.	[m/s ²]	8,5
Répétabilité	[mm]	±0,1
Détection de position	Pour capteurs de proximité via IO-Link	

1) Pour des courses < 250 mm, la vitesse max. de 1,2 m/s ne peut être atteinte.

Fiche de données techniques

Courroie crantée		
Taille		35
Pas	[mm]	2
Allongement ¹⁾	[%]	0,094
Diamètre primitif	[mm]	18,46
Constante d'avance	[mm/tr]	58

1) Pour une poussée max.

Caractéristiques électriques		
Taille		35
Moteur		
Tension nominale CC	[V]	24 (±15%)
Courant nominal	[A]	5,3
Courant absorbé max. (charge)	[A]	5,3
Courant absorbé max. (logique)	[mA]	300
Codeur		
Indicateur de position du rotor		Codeur monotour absolu
Principe de mesure de position du rotor		Magnétique
Résolution de l'indicateur de position du rotor	[Bits]	16

Interfaces		
Taille		35
Interface de paramétrage		
IO-Link		Oui
Interface utilisateur		Oui
Entrées numériques		
Nombre		2
Logique de commutation		PNP NPN
Caractéristiques		sans séparation galvanique Configurables
Spécification		D'après la norme CEI 61131-2, type 1
Plage de fonctionnement	[V]	24
Sorties numériques		
Nombre		2
Logique de commutation		PNP NPN
Indicateur de position du rotor		Codeur monotour absolu
Caractéristiques		sans séparation galvanique Configurables
Intensité max.	[mA]	100

Fiche de données techniques

Caractéristiques techniques IO-Link		
Taille		35
Mode SIO pris en charge		Oui
Mode de communication		COM3 (230,4 kBaud)
Technologie de connexion		Fiche
Classe de port		A
Nombre de ports		1
Largeur des données de process en SORTIE	[octet]	2
Contenu des données de process en SORTIE	[bits]	1 (Move in)
	[bits]	1 (Move out)
	[bits]	1 (Quit Error)
Largeur des données de process en ENTRÉE	[octet]	2
Contenu des données de process en ENTRÉE	[bits]	1 (State Device)
	[bits]	1 (State Move)
	[bits]	1 (State in)
	[bits]	1 (State out)
Contenu des données de service IN	[bits]	32 (Force)
	[bits]	32 (Position)
	[bits]	32 (Speed)
Temps de cycle minimum	[ms]	1
Mémoire de données requise	[kilooctet]	0,5
Version de protocole		Appareil V 1.1

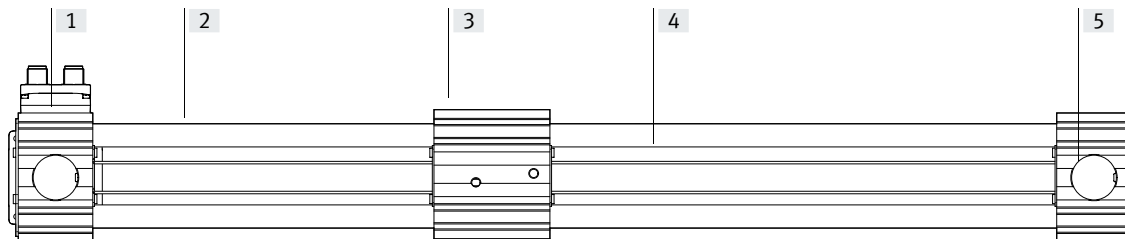
Conditions de service et d'environnement		
Taille		35
Classe d'isolation		B
Température ambiante	[°C]	0 ... +50
Température de stockage	[°C]	-20 ... +60
Note relative à la température ambiante		Au-delà d'une température ambiante de 30 °C, une réduction de puissance de 2 % par K doit être respectée.
Surveillance de température		Mise hors circuit à la température ambiante
		Capteur de température CMOS à sortie analogique plus précis et plus intégré
Hygrométrie	[%]	0 ... 90
Classe de protection		III
Degré de protection		IP20
Temps de mise sous tension	[%]	100
Marquage CE		selon nouvelle directive UE EMV
		Selon la directive UE RoHS
Marquage KC		CEM KC
Homologation		Marque RCM
Tenue aux vibrations		Vérification du transport avec sensibilité 1 selon FN 942017-4, EN 61800-2 et EN 61800-5-1
Résistance aux chocs		Essai de choc avec sensibilité 1 selon FN 942017-5 et EN 61800-2
Intervalle de maintenance		Graissage à vie

Fiche de données techniques

Poids	
Taille	35
Poids de base à 0 mm de course [g]	2490
Supplément de poids par 10 mm de course [g]	25
Masse supplémentaire en mouvement pour 10 mm de course [g]	0,31

Matériaux

Coupe fonctionnelle



Axe	
[1] Culasse avant, profilé	Alliage d'aluminium corroyé, anodisé
[2] Tiges de guidage	Acier traité, trempé et chromé dur
[3] Chariot, profilé	Alliage d'aluminium corroyé, anodisé
[4] Courroie crantée	Polychloroprène avec cordes de traction en fibre de verre et revêtement nylon
[5] Poulie	Acier inoxydable fortement allié
Note relative aux matériaux	Conforme RoHS
	Substances contenant du silicone incluses

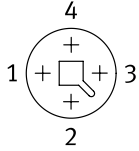
Fiche de données techniques

Affectation des broches

Alimentation électrique

Fiche

M12x1, 4 broches, codage T selon EN 61076-2-111

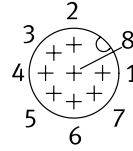


Broche	Fonction
1	Alimentation en tension de puissance (24 V CC)
2	Potentiel de référence de l'alimentation en tension de puissance
3	réservé, ne pas raccorder
4	Fonction terre (FE)

Interface logique

Fiche

M12x1, 8 broches, codage A selon EN 61076-2-101



En cas d'utilisation avec des E/S numériques

Broche	Fonction
1	Alimentation en tension logique (24 V CC)
2	Sortie numérique 1 (State « In »)
3	Sortie numérique 2 (State « Out »)
4	Potentiel de référence de l'alimentation en tension logique (GND)
5	Entrée numérique 1 (Move "In")
6	Entrée numérique 2 (Move "Out")
7	réservé, ne pas raccorder
8	Potentiel de référence de l'alimentation en tension logique (GND)

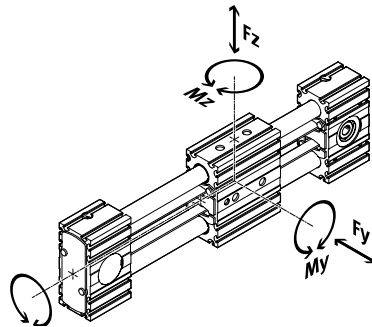
En cas d'utilisation avec IO-Link

Broche	Fonction
1	Alimentation en tension L+ IO-Link (24 V CC)
2	réservé, ne pas raccorder
3	Communication C/Q avec le maître IO-Link
4	L – Potentiel de référence de l'alimentation de tension IO-Link (0 V)
5	réservé, ne pas raccorder
6	réservé, ne pas raccorder
7	réservé, ne pas raccorder
8	L – Potentiel de référence de l'alimentation de tension IO-Link (0 V)

Fiche de données techniques

Valeurs caractéristiques de charge

Les forces et les couples indiqués se rapportent au centre du guidage. Le point d'attaque correspond au point d'intersection du centre du guidage et de l'axe longitudinal central du chariot. Ces valeurs ne doivent pas être dépassées en fonctionnement dynamique. Surveillez pour cela le processus d'amortissement.



Forces et couples admissibles max. pour le calcul de direction, avec une durée de vie de 5 000 km

Taille		35
$F_{y_{max}}$	[N]	50
$F_{z_{max}}$	[N]	50
$M_{x_{max}}$	[Nm]	2,5
$M_{y_{max}}$	[Nm]	8
$M_{z_{max}}$	[Nm]	8

Note

Pour une durée de vie de 5 000 km du système de guidage, le facteur de comparaison de charge, sur la base des forces et couples maximum admissibles pour une durée de vie de 5 000 km, doit accepter une valeur de $f_v \leq 1$.

Cette formule permet de calculer une valeur indicative. Pour un calcul précis, le logiciel de conception "PositioningDrives" est à votre disposition. → www.festo.com

Si plusieurs des forces et couples mentionnés ci-dessous agissent simultanément sur l'axe, respectez les charges maximales indiquées et veillez à ce que la relation suivante soit vérifiée :

Calcul du facteur de comparaison de charge :

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

F_1/M_1 = valeur dynamique

F_2/M_2 = valeur maximale

Fiche de données techniques

Calcul de la durée de vie

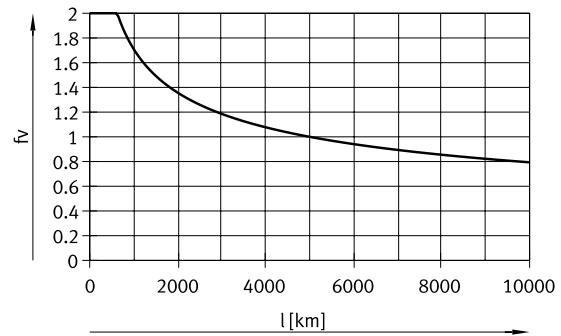
La durée de vie du guidage dépend de la charge. La représentation graphique du facteur de comparaison de charge f_v en fonction de la durée de vie ci-après permet d'obtenir une estimation de la durée de vie.

Cette représentation ne permet d'obtenir que la valeur théorique. Si le facteur de comparaison de charge f_v dépasse 1, il est impératif de prendre conseil auprès de votre interlocuteur Festo local.

Facteur de comparaison de charge f_v en fonction de la durée de vie l

Exemple :

Un utilisateur désire mettre en mouvement une masse de x kg. Le résultat du calcul effectué grâce à la relation (→ Page 5) donne un facteur de comparaison de charge f_v égal à 1,5. D'après le graphique, le guidage aura une durée de vie d'environ 1 500 km. La réduction de l'accélération entraîne la diminution des valeurs M_y et M_z . Le facteur de comparaison de charge vaut maintenant 1 et la durée de vie 5 000 km.



Durée de vie du moteur

La durée de vie du moteur à la puissance nominale est de 20 000 h.

Fiche de données techniques

Exemples de dimensionnement

Données de l'application :

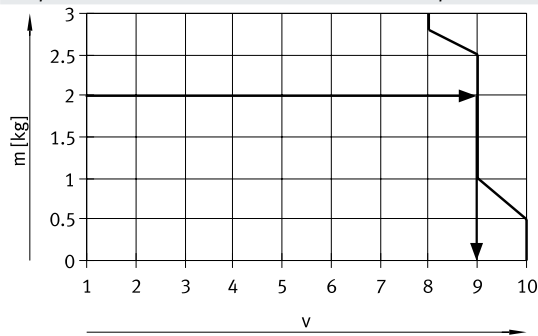
- Charge utile : 2 kg
- Montage : horizontal
- Course : 600 mm
- Temps de positionnement admissible max. : 1 s (une direction)

Étape 1 : Sélection des tailles dans les tableaux → page 7

Caractéristiques mécaniques

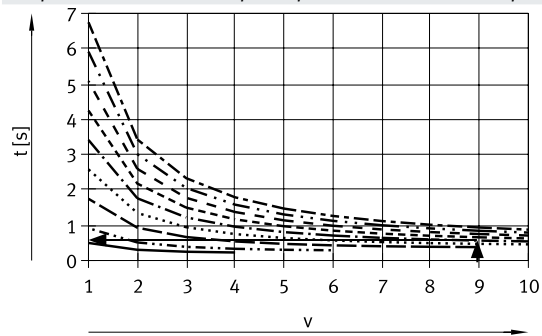
Taille		35
Charge utile max.	[kg]	2,8

Étape 2 : Sélection du seuil de vitesse max. v pour la charge utile m



— Horizontal

Étape 3 : Lecture du temps de positionnement min. t pour la course l



- $l = 50 \text{ mm}$
- · - · - $l = 100 \text{ mm}$
- - - $l = 200 \text{ mm}$
- · · · · $l = 300 \text{ mm}$
- · - · - $l = 400 \text{ mm}$
- - - $l = 500 \text{ mm}$
- · - · - $l = 600 \text{ mm}$
- · - · - $l = 700 \text{ mm}$
- · - · - $l = 800 \text{ mm}$

→ Seuil de vitesse pour la charge utile : Etape 9 :

→ Temps de positionnement pour 600 mm au niveau 9 : 0,75 s

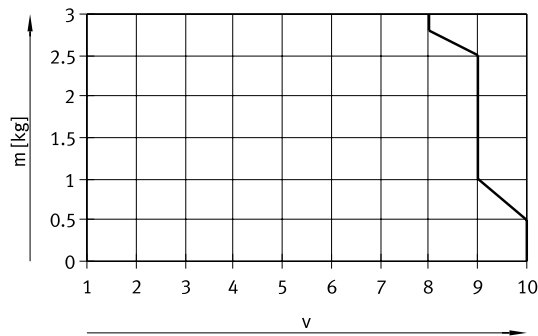
Résultat

L'application peut être réalisée avec un ELGE-TB-35-600. Un temps de positionnement minimal (un sens) d'0,75 s est atteint. Des temps de positionnement plus longs peuvent être sélectionnés à tout moment en optant pour un seuil de vitesse plus bas.

Fiche de données techniques

Masse m en fonction du seuil de vitesse v

Taille 35



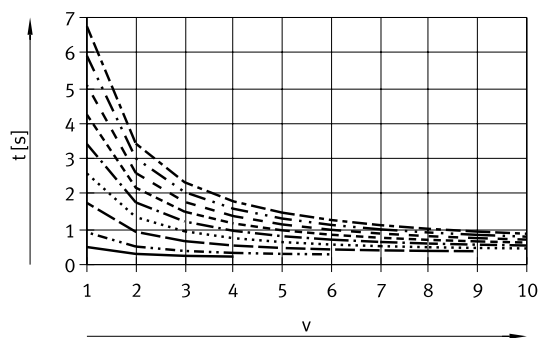
— Horizontal

Note :

Les lignes correspondent aux valeurs maximales. Les seuils de vitesse les plus bas peuvent être réglés à tout moment.

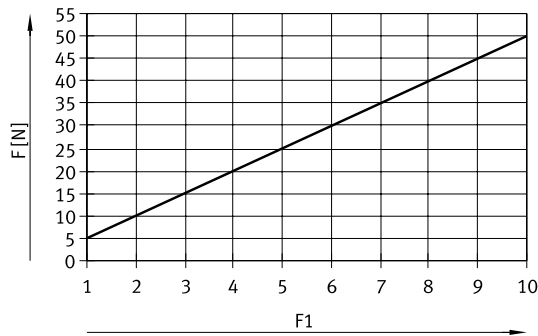
Temps de positionnement t en fonction du seuil de vitesse v et de la course l

Taille 35



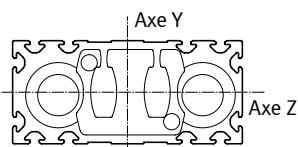
- l = 50 mm
- · - · - l = 100 mm
- - - l = 200 mm
- · · · · l = 300 mm
- · - · - l = 400 mm
- - - l = 500 mm
- - - l = 600 mm
- · - · - l = 700 mm
- · - · - l = 800 mm

Poussée F en fonction du seuil de puissance F1



— ELGE-TB-35

Moments d'inertie de surface 2e degré



Taille		35
ly	[mm ⁴]	4,19x10 ³
lz	[mm ⁴]	3,77x10 ³

Valeurs de flèche limites recommandées

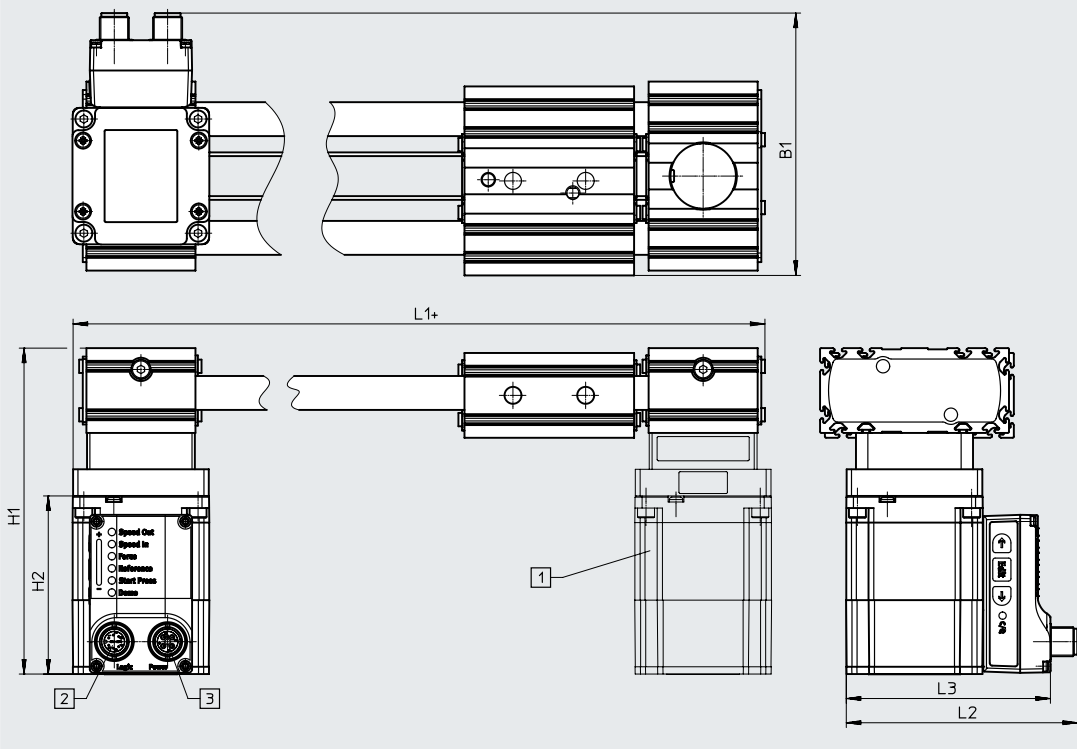
Pour ne pas gêner le fonctionnement de l'axe, il est recommandé de respecter un fléchissement maximal de 0,5 mm. Une déformation accentuée peut entraîner l'augmentation des frottements, l'accroissement de l'usure et la diminution de la durée de vie.

Fiche de données techniques

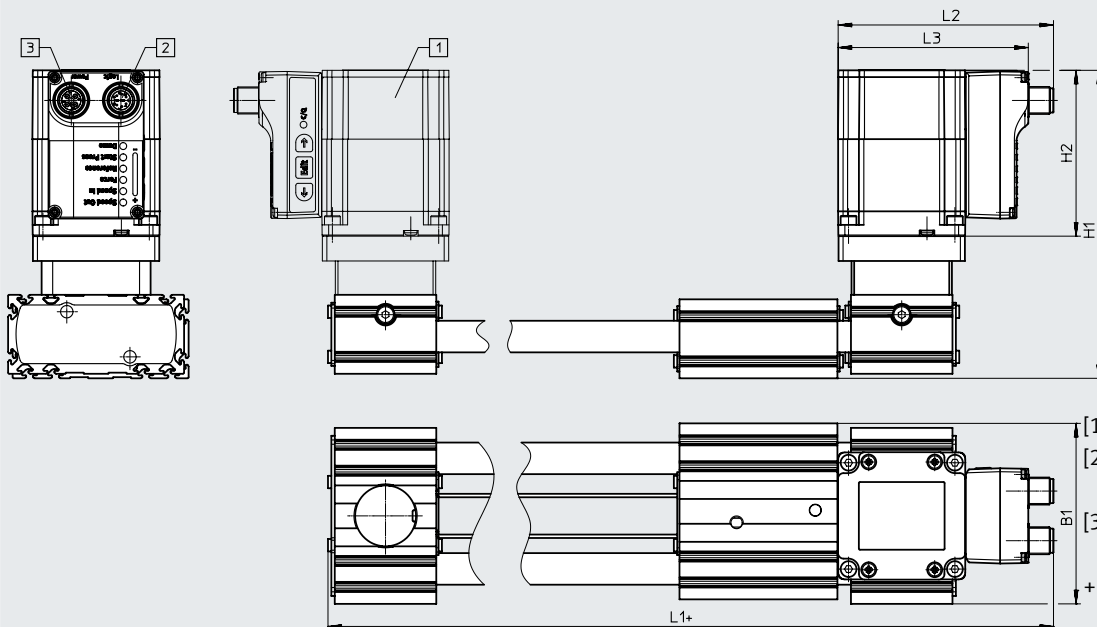
Dimensions – avec moteur

Téléchargement des données CAO → www.festo.com

ELGE-...-AT/AD



ELGE-...-AR/AL



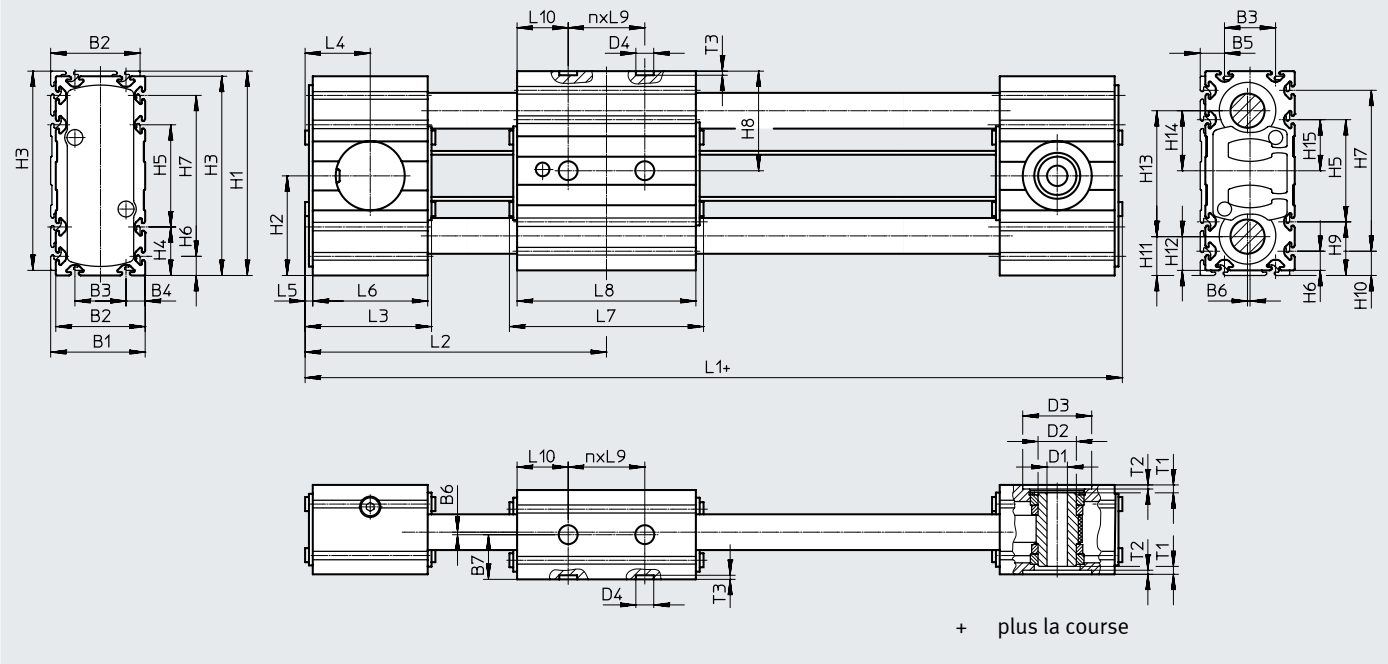
- [1] Moteur
- [2] Connexion à l'interface logique
- [3] Connexion à l'alimentation électrique
- + = plus la course

Taille	B1	H1	H2	L1	L2	L3
ELGE-...-AT-FL	108,3	134,5	73,5	180,7	95,6	84,3
ELGE-...-AD-FR	108,3	134,5	73,5	180,7	95,6	84,3
ELGE-...-AR-RR	80	136,5	73,5	219,8	95,6	84,3
ELGE-...-AL-RL	80	136,5	73,5	219,8	95,6	84,3

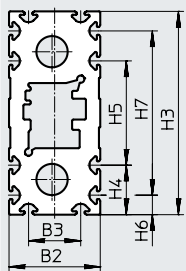
Fiche de données techniques

Dimensions

Téléchargement des données CAO → www.festo.com



Profilé
ELGR-35

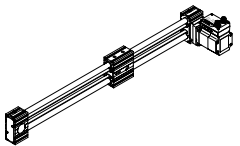


Taille	B1	B2	B3	B4	B5	B6	B7	D1 ∅ H7	D2 ∅	D3 ∅ H7	D4 ∅ H7	H1	H2	H3	H4	H5	H6
35	37	35	20	7,5	9,5	1	17,5	8	15	27	7	80	39	78	19	40	7,5

Taille	H7	H8	H9	H10	H11	H12	H13	H14	H15	L3	L4	L5	L6	L9	T1	T2	T3 +0,1
35	63	39	21	9,5	15,5	13,5	49	23,5	20	51	25,5	3	45	30	3,1	1,6	1,6

Taille	L1		L2		L7		L8		L10		n	
35	178		89		76		70		20		1	

Références

Références	Taille	Course	Références	Type
	35	100	8083931	ELGE-TB-35-100-0H-ST-M-H1-PLK-AA-AT-FR
		200	8083932	ELGE-TB-35-200-0H-ST-M-H1-PLK-AA-AT-FR
		300	8083933	ELGE-TB-35-300-0H-ST-M-H1-PLK-AA-AT-FR
		400	8083934	ELGE-TB-35-400-0H-ST-M-H1-PLK-AA-AT-FR
		500	8083935	ELGE-TB-35-500-0H-ST-M-H1-PLK-AA-AT-FR
		600	8083936	ELGE-TB-35-600-0H-ST-M-H1-PLK-AA-AT-FR

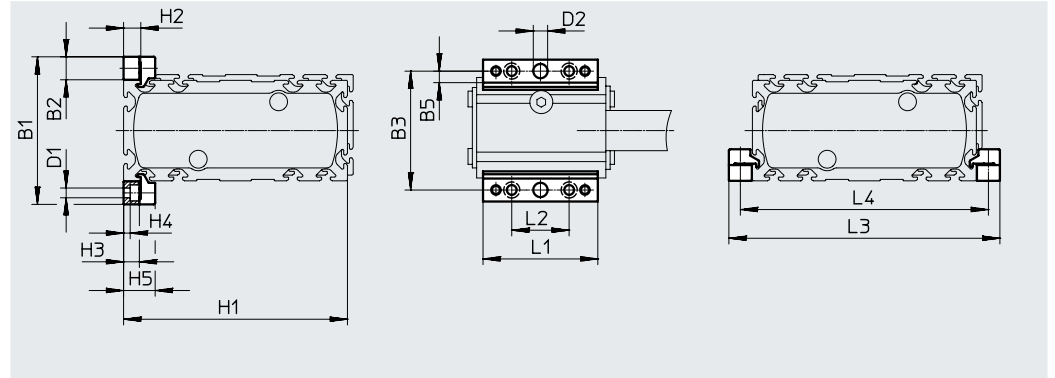
Références

Tableau des références		Conditions	Code	Entrée du code
Taille	35			
Référence de module	8083929			
Série	ELGE		ELGE	ELGE
Mode d'entraînement	Courroie crantée		-TB	-TB
Guidage	Guidage à recirculation de billes			
Taille	35		-...	
Course [mm]	50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, 650, 700, 750, 800		-...	
Réserve de course [mm]	0		-OH	-OH
Type de moteur	Moteur pas à pas ST		-ST	-ST
Contrôleur	Intégré		-M	-M
Panneau de commande	Intégré		-H1	-H1
Protocole de bus/pilotage	NPN et IO-Link		-NLK	
	PNP et IO-Link		-PLK	
Détection de fin de course	avec détection de fin de course intégrée		-AA	-AA
Orientation du départ de câble	sur le dessus		-AT	
	en dessous		-AD	
	à gauche		-AL	
	à droite		-AR	
Positionnement du moteur	avant gauche		-FL	
	avant droite		-FR	
	arrière gauche		-RL	
	arrière droite		-RR	
Fixation de profilé	Néant			
	1 ... 2		+...MA	
Capteur de proximité (SIES) inductif, rainure 8, contact à fermeture, avec câble de 7,5 m, languette de commutation et support de capteur	Néant			
	1 ... 6		...SA	
Capteur de proximité (SIES) inductif, rainure 8, contact à ouverture, avec câble de 7,5 m, languette de commutation et support de capteur	Néant			
	1 ... 6		...SB	
Rainure pour écrou de fixation	Néant			
	1 ... 99		...NM	
Accessoires électriques	Néant			
	Adaptateur pour le fonctionnement en tant qu'appareil d'E/S		+L1	
Notice d'utilisation	avec notice d'utilisation			
	sans notice d'utilisation		DN	

Accessoires

Fixation de profilé MUE (Code de commande MA)

Matériau :
aluminium anodisé
Conforme RoHS



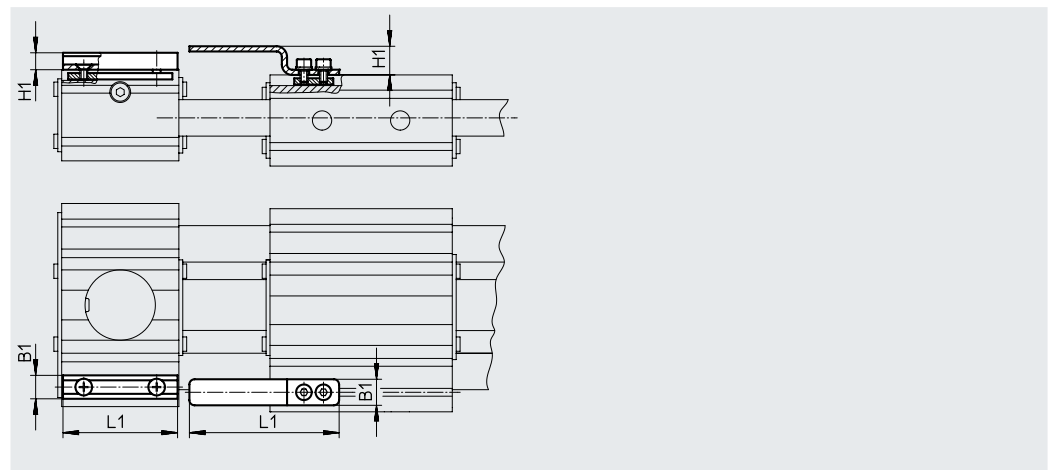
Dimensions et références

Pour taille	B1	B2	B3	B5	D1 ∅	D2 ∅ H7	H1	H2	H3	H4
35	51	8	43	4	3,4	5	78	6	5,5	2,3

Pour taille	H5	L1	L2	L3	L4	Poids [g]	Réfé- rences	Type
35	11	40	20	94	86	20	558042	MUE-50

Support de capteur EAPM-...- SHS, Languette de commutation EAPM-...-SLS (Code de commande SA/SB)

Matériau :
Languette de commutation : Acier
zingué
Support de capteur : Alliage
d'aluminium corroyé, anodisé
Conforme RoHS





Dimensions et références

Pour taille	B1	H1	L1	Poids [g]	Réfé- rences	Type
-------------	----	----	----	--------------	-----------------	------

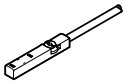
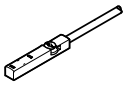
Support de capteur						
35	9	6,5	44	20	567537	EAPM-L4-SHS
Languette de commutation						
35	10	11	57,5	15	567538	EAPM-L4-SLS



Accessoires


Références	Pour taille	Remarque	Référence	Références	Type	PE ¹⁾
Ecrou pour rainure NST						
	35	pour rainure de fixation	NM	558045	NST-3-M3	1
Douille de centrage ZBH²⁾						
	35	pour chariot	–	186717	ZBH-7	10

1) Quantité par paquet

2) 2 douilles de centrage comprises dans la fourniture de l'axe


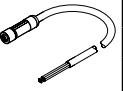
Références – Capteur de proximité inductif pour rainure en T						Fiches de données techniques → Internet : sies	
	Type de fixation	Connexion électrique	Sortie de commande	Longueur de câble [m]	Référence	Références	Type
Contact à fermeture							
	pose par le haut dans la rainure, noyé dans le profilé du vérin	Câble, 3 fils	PNP	7,5	SA	551386	SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE
		Connecteur mâle M8x1, 3 pôles		0,3	–	551387	SIES-8M-PS-24V-K-0,3-M8D
		Câble, 3 fils	NPN	7,5	–	551396	SIES-8M-NS-24V-K-7,5-OE
		Connecteur mâle M8x1, 3 pôles		0,3	–	551397	SIES-8M-NS-24V-K-0,3-M8D
Contact à ouverture							
	pose par le haut dans la rainure, noyé dans le profilé du vérin	Câble, 3 fils	PNP	7,5	SB	551391	SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE
		Connecteur mâle M8x1, 3 pôles		0,3	–	551392	SIES-8M-PO-24V-K-0,3-M8D
		Câble, 3 fils	NPN	7,5	–	551401	SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE
		Connecteur mâle M8x1, 3 pôles		0,3	–	551402	SIES-8M-NO-24V-K-0,3-M8D



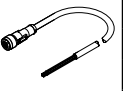
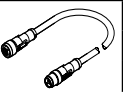
Références – Câbles de liaison				Fiches de données techniques → Internet : nebu	
	Connexion électrique à gauche	Connexion électrique à droite	Longueur de câble [m]	Références	Type
	Connecteur femelle droit, M8x1, 3 broches	Câble, extrémité ouverte, 3 fils	2,5	541333	NEBU-M8G3-K-2.5-LE3
			5,0	541334	NEBU-M8G3-K-5-LE3
	Connecteur femelle M8x1, 3 broches, coudé	Câble, extrémité ouverte, 3 fils	2,5	541338	NEBU-M8W3-K-2.5-LE3
			5,0	541341	NEBU-M8W3-K-5-LE3

-  - Note

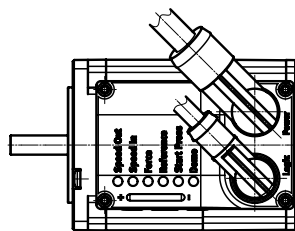
Les capteurs de proximité sont facultatifs, et ne sont nécessaires que pour la détection d'éventuelles positions intermédiaires.


Accessoires


Références – Câbles d'alimentation			Fiches de données techniques → Internet : nebl		
	Connexion électrique à gauche	Connexion électrique à droite	Longueur de câble [m]	Références	Type
	Connecteur femelle M12x1, 4 broches, coudé	Câble, extrémité ouverte, 4 fils	2	8080778	NEBL-T12W4-E-2-N-LE4
			5	8080779	NEBL-T12W4-E-5-N-LE4
			10	8080780	NEBL-T12W4-E-10-N-LE4
			15	8080781	NEBL-T12W4-E-15-N-LE4
	Connecteur femelle droit, M12x1, 4 broches	Câble, extrémité ouverte, 4 fils	2	8080790	NEBL-T12G4-E-2-N-LE4
			5	8080791	NEBL-T12G4-E-5-N-LE4
			10	8080792	NEBL-T12G4-E-10-N-LE4
			15	8080793	NEBL-T12G4-E-15-N-LE4

Références – Câbles de liaison			Fiches de données techniques → Internet : nebc		
	Connexion électrique à gauche	Connexion électrique à droite	Longueur de câble [m]	Références	Type
	Connecteur femelle M12x1, 8 broches, coudé	Câble, extrémité ouverte, 8 fils	2	8094476	NEBC-M12W8-E-2-N-B-LE8
			5	8094478	NEBC-M12W8-E-5-N-B-LE8
			10	8094481	NEBC-M12W8-E-10-N-B-LE8
			15	8094479	NEBC-M12W8-E-15-N-B-LE8
	Connecteur femelle droit, M12x1, 8 broches	Connecteur mâle droit, M12x1 à 8 pôles	2	8080786	NEBC-M12W8-E-2-N-M12G8
			5	8080787	NEBC-M12W8-E-5-N-M12G8
			10	8080788	NEBC-M12W8-E-10-N-M12G8
			15	8080789	NEBC-M12W8-E-15-N-M12G8
	Connecteur femelle droit, M12x1, 8 broches	Câble, extrémité ouverte, 8 fils	2	8094480	NEBC-M12G8-E-2-N-B-LE8
			5	8094477	NEBC-M12G8-E-5-N-B-LE8
			10	8094482	NEBC-M12G8-E-10-N-B-LE8
			15	8094475	NEBC-M12G8-E-15-N-B-LE8
	Connecteur femelle droit, M12x1, 8 broches	Connecteur mâle droit, M12x1 à 8 pôles	2	8080782	NEBC-M12G8-E-2-N-M12G8
			5	8080783	NEBC-M12G8-E-5-N-M12G8
			10	8080784	NEBC-M12G8-E-10-N-M12G8
			15	8080785	NEBC-M12G8-E-15-N-M12G8

Note
Les câbles des liaisons coudées sont orientées à 45° par rapport à l'axe.



Références – USB maître IO-Link		Fiches de données techniques → Internet : cdsu		
	Description	Longueur de câble [m]	Références	Type
	<ul style="list-style-type: none"> pour utiliser l'unité avec IO-Link un adaptateur secteur externe est également nécessaire (non compris dans la livraison) 	0,3	8091509	CDSU-1

Références – Adaptateur			Fiches de données techniques → Internet : nefc		
	Connexion électrique à gauche	Connexion électrique à droite	Longueur de câble [m]	Références	Type
	Connecteur femelle droit, M12x1, 8 broches	Connecteur mâle droit, M12x1 à 5 pôles	0,3	8080777	NEFC-M12G8-0.3-M12G5-LK