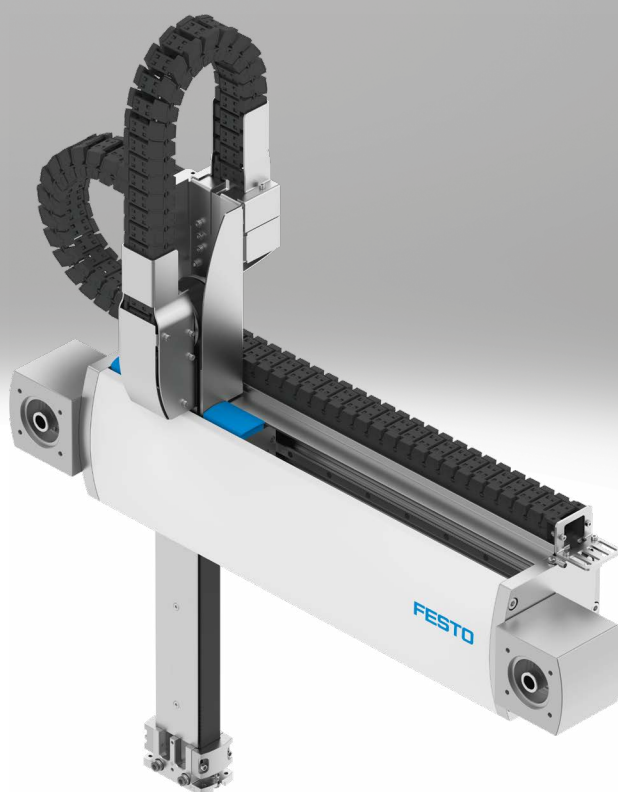


Linienportale EXCT

FESTO



Merkmale

Auf einen Blick

Allgemeines

- Höchste Dynamik im Vergleich zu anderen kartesischen Portallösungen
- Das Antriebskonzept sorgt für geringe bewegte Eigenmasse
- Flache Systembauweise
- Flexible Motoranbindungen
- Hohe Beschleunigung in beiden Achsrichtungen
- Schnittstelle für viele Greifer von Festo

Anwendungsbeispiele

- Schnelles Umsetzen von Teilen und Baugruppen im großen rechteckigen Arbeitsraum, z. B.:
 - Sortieren
 - Beladen, Entladen
 - Kleben, Schneiden

Funktionsprinzip

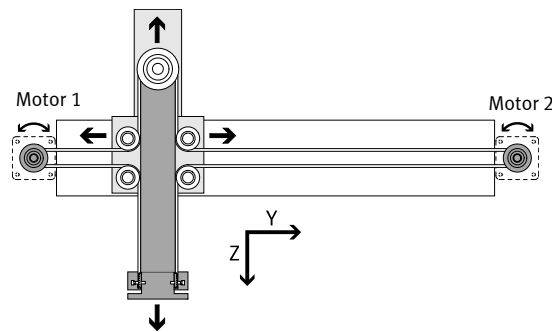
Zwei feststehende Servomotoren treiben einen T-förmig angeordneten Zahnriemen an.

Der Zahnriemen bewegt den Schlitten der Y-Achse und die auf der Z-Achse befindliche Schnittstelle im 2-dimensionalen Raum.

Ein Controller berechnet die Position der Schnittstelle. Das gesteuerte Zusammenwirken der Motoren führt zur entsprechenden Bewegung der Schnittstelle.

Durch den Einsatz von Anbauelementen können weitere Prozesse übernommen werden.

		Motor 2		
		↺	•	↻
		+		-
Motor 1	+	→	↘	↓
	•	↗	•	↙
	↻	↑	↖	←



Hinweis
Zusätzliche Mehrachssteuerung zur Interpolation notwendig (z. B. CPX-E-CEC-M1-...).

Typ		EXCT-15	EXCT-30	EXCT-100
Führung		Kugelumlaufführung		
Hub der				
Y-Achse	[mm]	100 ... 1000	100 ... 1500	100 ... 2000
Z-Achse	[mm]	100, 200	250, 500	250, 500, 800
Nennlast bei max. Dynamik ¹⁾	[kg]	1,5	3	10
Wiederholgenauigkeit	[mm]	±0,1		

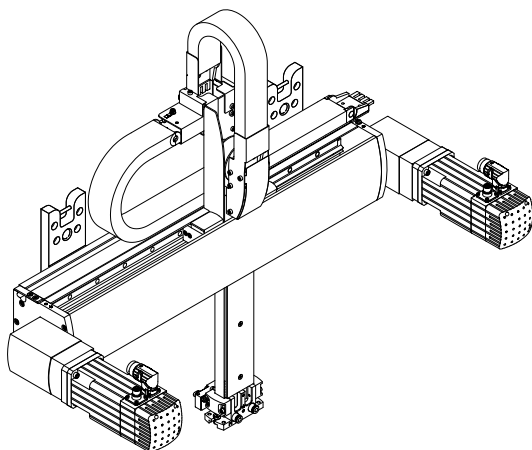
1) Nennlast = Werkzeuglast (Anbauelement + z. B. Greifer) + Nutzlast

Merkmale

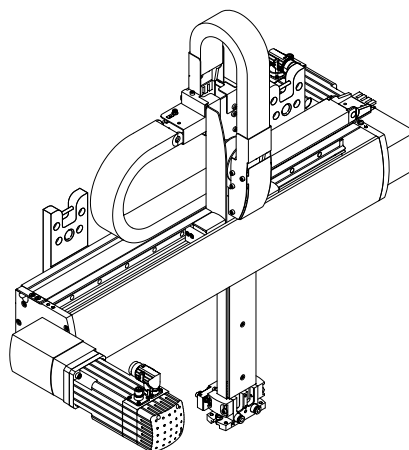
Motorbauvarianten

Exemplarische Darstellung,
Motoren nicht im Lieferumfang enthalten!

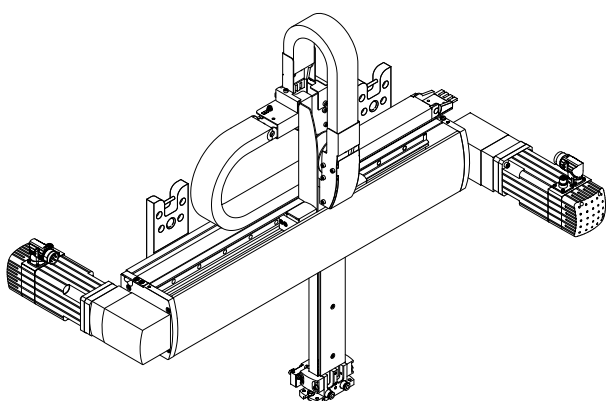
EXCT-...-VV – Motor 1 vorne, Motor 2 vorne



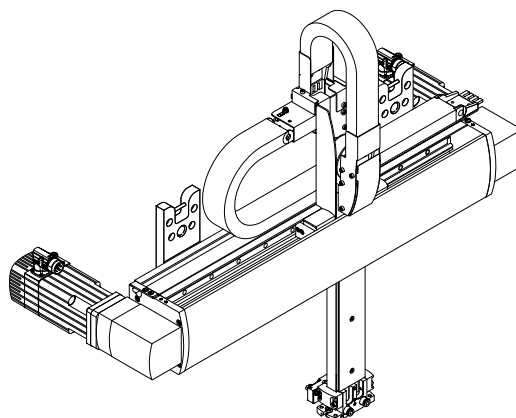
EXCT-...-VH – Motor 1 vorne, Motor 2 hinten



EXCT-...-HV – Motor 1 hinten, Motor 2 vorne

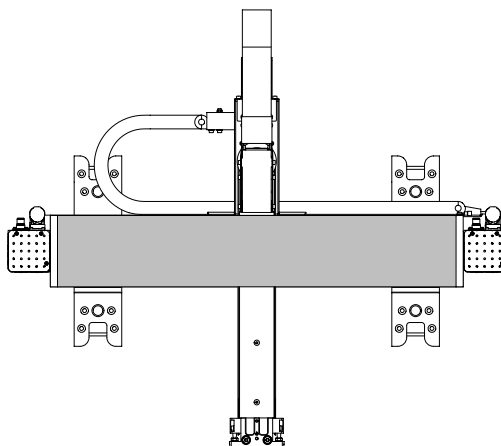


EXCT-...-HH – Motor 1 hinten, Motor 2 hinten



Einbaulage

Das Linienportal darf nur mit senkrechter Z-Achse montiert und betrieben werden. Dabei muss die Schnittstelle für Anbauelemente nach unten ausgerichtet sein.

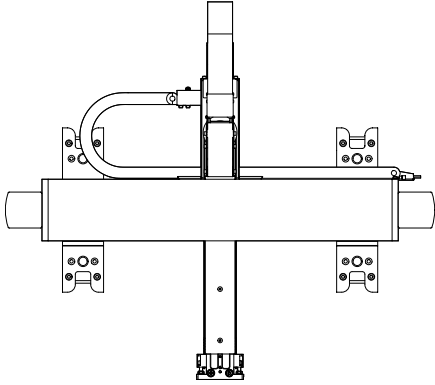


Merkmale

Befestigungsmöglichkeiten

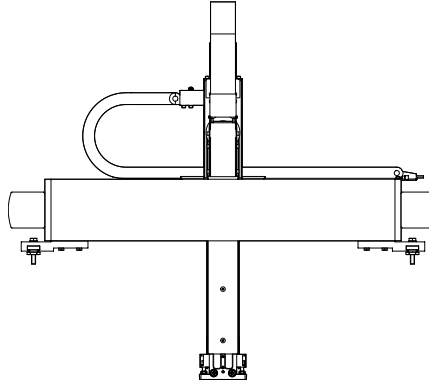
Montage mit Befestigungsbausatz EAHM-E17-K1-...

- Für Wandmontage
- Keine Einstellmöglichkeit nach der Montage



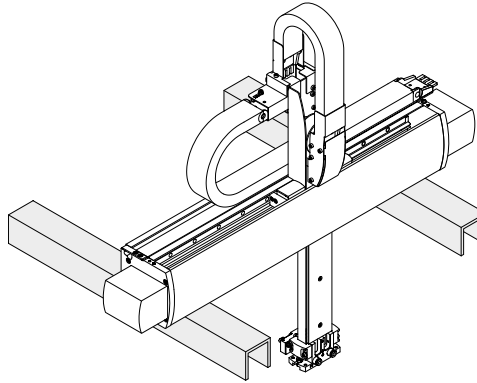
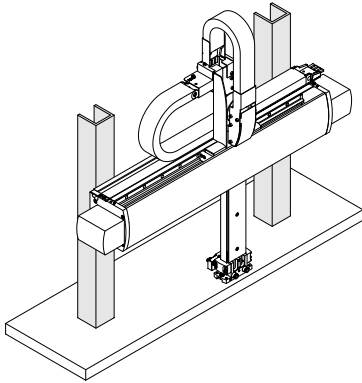
Montage mit Befestigungsbausatz EAHM-E17-K2-...

- Für freitragende Montage
- Jede Seite ist in der Höhe unabhängig voneinander einstellbar



Montage mit Nutzensteinen

- Für Befestigung direkt am Maschinengestell
- Keine Einstellmöglichkeit nach dem Montage

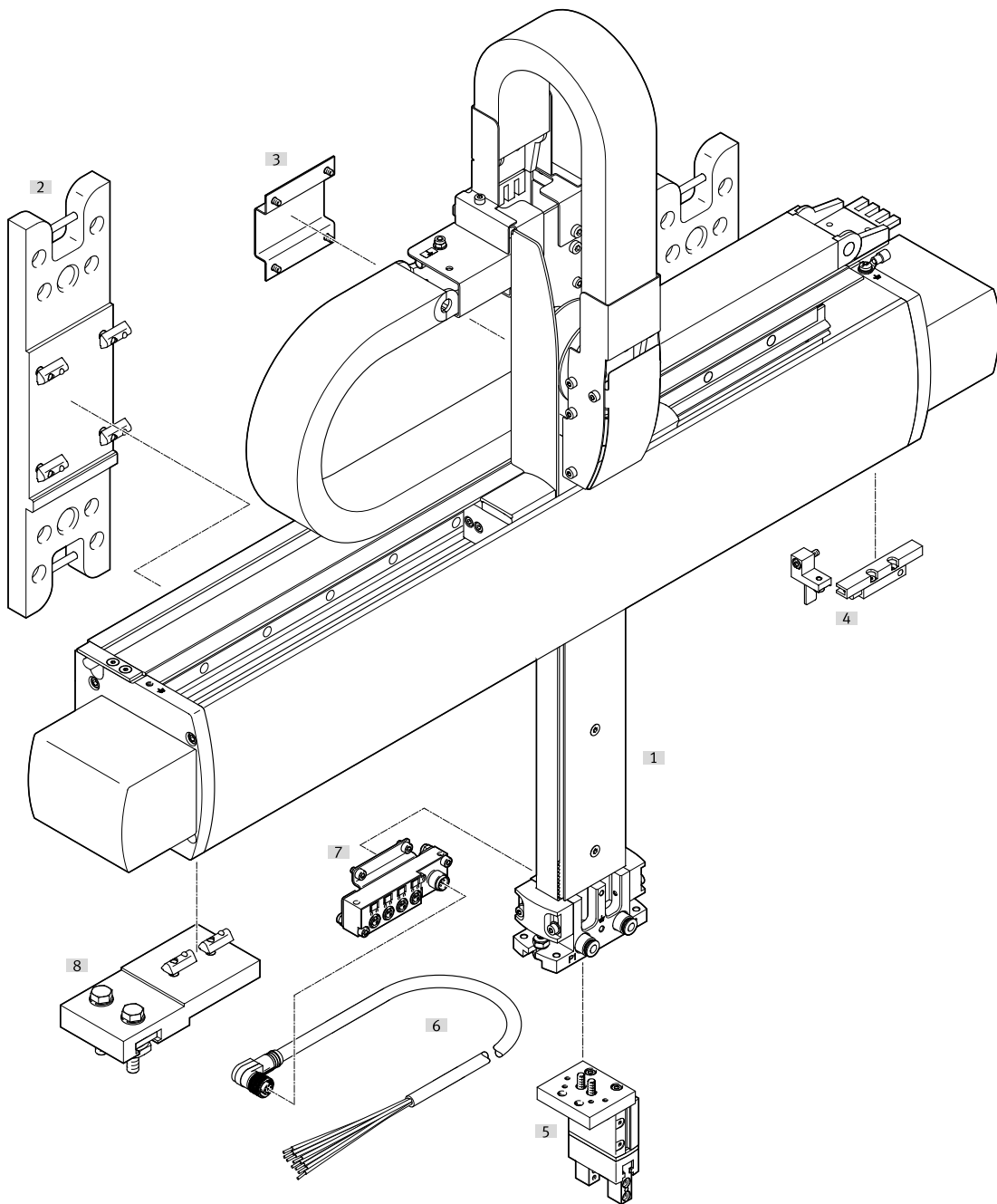


Typenschlüssel

001	Baureihe	
EXCT	Linienportal	
002	Baugröße	
15	15	
30	30	
100	100	
003	Hub der Y-Achse [mm]	
50	50	
2000	2000	
004	Hub der Z-Achse [mm]	
100	100 mm	
200	200 mm	
250	250 mm	
500	500 mm	
800	800 mm	
005	Führung	
KF	Kugelumlaufführung	
006	Motorart	
W	Ohne Motor	

007	Anbaulage Motor	
HH	Motor 1 hinten, Motor 2 hinten	
HV	Motor 1 hinten, Motor 2 vorne	
VH	Motor 1 vorne, Motor 2 hinten	
VV	Motor 1 vorne, Motor 2 vorne	
008	Anschlussseite Energiekette	
L	Links	
R	Rechts	
009	Anbauelemente	
T0	Ohne	
010	Leitungslänge	
	Ohne	
011	Installation	
	Ohne	
MP1	Multipolverteiler 4 x M8, mit pneumatischen Leitungen	
012	Dokumentationssprache	
DE	Deutsch	
EN	Englisch	
ES	Spanisch	
FR	Französisch	
IT	Italienisch	
RU	Russisch	
ZH	Chinesisch	

Peripherieübersicht

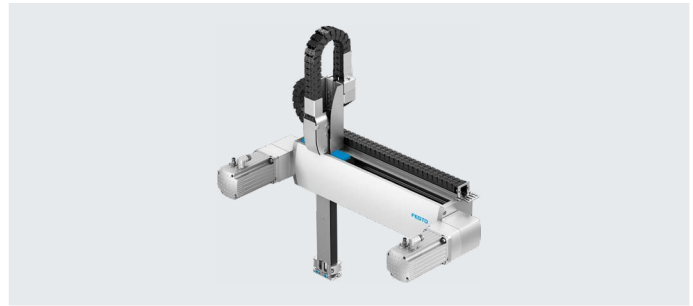


Peripherieübersicht

Anbauteile und Zubehör		
Typ	Beschreibung	→ Seite/Internet
[1] Linienportal EXCT	–	8
[2] Befestigungsbausatz EAHM-E17-K1	<ul style="list-style-type: none"> • zur Wandbefestigung • im Lieferumfang des Linienportals EXCT-... enthalten 	22
[3] Adapterbausatz EAHM-E17-U	<ul style="list-style-type: none"> • zur Befestigung von z. B. Ventilen, Vakuumerzeugern u.s.w.. Befestigungsbohrungen müssen kundenseitig angebracht werden • nicht im Lieferumfang des Linienportals enthalten 	26
[4] Abfragebausatz EAPR-E17-S	<ul style="list-style-type: none"> • zur Positionsabfrage der Y-Achse • im Lieferumfang enthalten: Näherungsschalter SIES-Q8B, Sensorhalter, Schaltfahne, Haltewinkel und Schrauben • nicht im Lieferumfang des Linienportals enthalten 	24
[5] Greifer	<ul style="list-style-type: none"> • es steht eine Vielzahl an Greifern zur Verfügung 	28
[6] Steckdosenleitung NEBU	<ul style="list-style-type: none"> • Verbindungsleitung zwischen Multipolverteiler und Steuerung • im Lieferumfang des Linienportals EXCT-...-MP1 enthalten und angeschlossen 	27
[7] Multipol-SET EADH-E17-MP1	<ul style="list-style-type: none"> • zum Anschließen von bis zu 4 Ein-/Ausgängen • im Lieferumfang des Linienportals EXCT-...-MP1 enthalten 	25
[8] Befestigungsbausatz EAHM-E17-K2	<ul style="list-style-type: none"> • höhenverstellbarer Befestigungsbausatz • nicht im Lieferumfang des Linienportals enthalten 	23

Datenblatt

Baugröße
15, 30, 100



Allgemeine Technische Daten				
Baugröße		15	30	100
Konstruktiver Aufbau		Linienportal		
Führung		Kugelumlaufführung		
Hub der				
Y-Achse	[mm]	100 ... 1000	100 ... 1500	100 ... 2000
Z-Achse	[mm]	100, 200	250, 500	250, 500, 800
Nennlast bei max. Dynamik ¹⁾	[kg]	1,5	3	10
Max. Prozesskraft in Z-Richtung	[N]	100	300	500
Max. Drehmoment ²⁾	[Nm]	7,75	12,5	22,1
Max. Leerlaufdrehmoment ²⁾³⁾	[Nm]	0,51	1,28	2,56
Max. Beschleunigung	[m/s ²]	50	50	30
Max. Geschwindigkeit ⁴⁾	[m/s]	4,8	5	4
Wiederholgenauigkeit	[mm]	±0,1		
Einbaulage		senkrecht		
Befestigungsart		mit Befestigungsbausatz und Nutzensteinen		

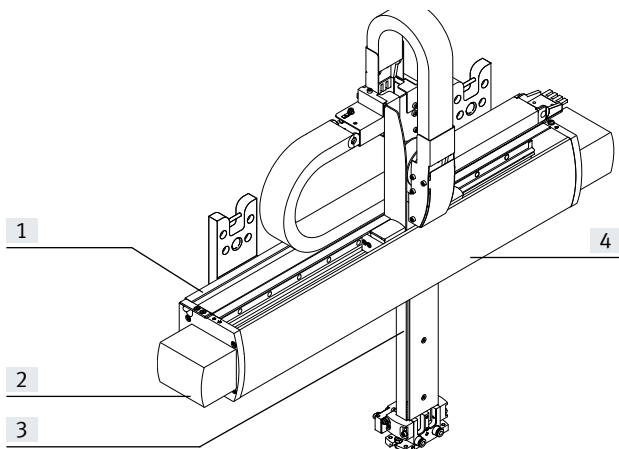
- 1) Nennlast = Werkzeuglast (Anbauelement + z. B. Greifer) + Nutzlast
 2) Diese Werte müssen auch beim Einbau von Fremdmotoren eingehalten werden
 3) Bei v=0,2 m/s und 45°-Fahrt.
 4) Diese Daten gelten nur unter idealen Bedingungen.
 Für eine genaue Auslegung bitte Rücksprache mit einem Fachberater von Festo halten.

Betriebs- und Umweltbedingungen				
Baugröße		15	30	100
Schutzart		IP40		
Betriebsdruck ¹⁾	[bar]	-0,95 ... +8		
Betriebsmedium		Druckluft nach 8573-1:2010 [7:4:4]		
Hinweis zum Betriebs- und Steuermedium		geölter Betrieb möglich (im weiteren Betrieb erforderlich)		
Umgebungstemperatur ²⁾	[°C]	+10 ... +40		
Lagertemperatur	[°C]	-10 ... +60		
Relative Luftfeuchtigkeit	[%]	0 ... 90 (nicht kondensierend)		
Schalldruckpegel	[dB(A)]	70	78	77
Einschaltdauer	[%]	100		

- 1) Zulässiger Betriebsdruck für die Anschlüsse P1 und P2
 2) Einsatzbereich der Näherungsschalter und Motoren beachten

Datenblatt

Werkstoffe




Baugröße	15	30	100
[1] Profil der Y-Achse	Aluminium, eloxiert		
[2] Antriebsgehäuse	Aluminium, eloxiert		
[3] Profil der Z-Achse	Aluminium, eloxiert		
[4] Abdeckung	Aluminium, eloxiert		
- Führung	Stahl, hochlegiert		
Kugellager	Stahl		
Zahnriemen	PU mit Stahlcord		
Werkstoff-Hinweis	RoHS konform		
	LABS-haltige Stoffe enthalten		

Gewichte [kg]			
Baugröße	15	30	100
Produktgewicht bei 0 mm Hub (ohne Nennlast, Motoren, Axialbausätze, Befestigungsbausätze)			
Y-/Z-Achse	12,1	25,38	31,65
Gewichtszuschlag pro 100 mm Hub			
Y-Achse	0,95	1,48	1,86
Z-Achse	0,32	0,37	0,39
Multipolverteiler	0,1	0,1	0,1

Zahnriemen			
Baugröße	15	30	100
Teilung [mm]	3	5	5
Dehnung [%]	0,05	0,045	0,075
Bezugskraft für Dehnung [N]	100	300	500
Breite [mm]	20	30	30
Wirkdurchmesser [mm]	28,65	31,82	39,79
Vorschubkonstante ¹⁾ [mm/U]	90	100	125

1) Vorschubkonstante bei 45° Fahrt

 **Hinweis**

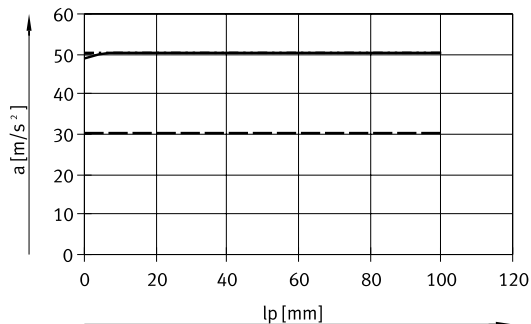
Auslegungssoftware
 Handling Guide Online
www.festo.com/handling-guide

Datenblatt

Max. Beschleunigung a in Y-Richtung in Abhängigkeit von Nennlast m_L , Hub der Z-Achse l und Position der Z-Achse l_p

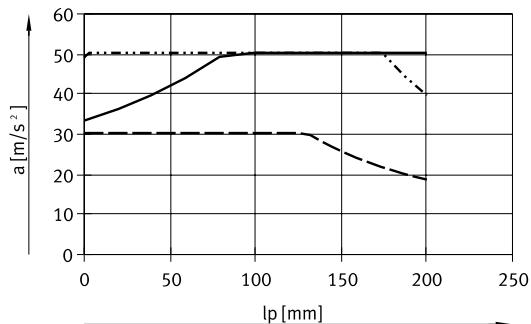
EXCT-15

Hub der Z-Achse $l = 100$ mm



- Nennlast $m_L = 0$ kg
- ⋯ Nennlast $m_L = 1,5$ kg
- - - Nennlast $m_L = 3$ kg

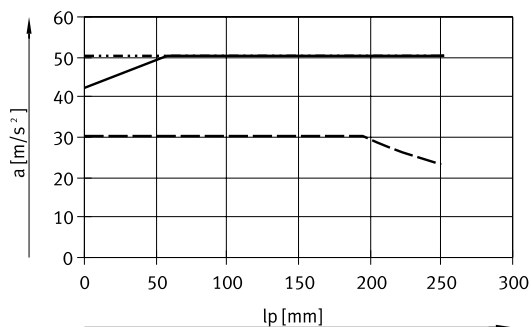
Hub der Z-Achse $l = 200$ mm



- Nennlast $m_L = 0$ kg
- ⋯ Nennlast $m_L = 1,5$ kg
- - - Nennlast $m_L = 3$ kg

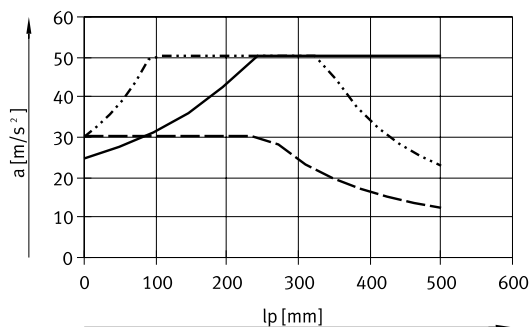
EXCT-30

Hub der Z-Achse $l = 250$ mm



- Nennlast $m_L = 0$ kg
- ⋯ Nennlast $m_L = 3$ kg
- - - Nennlast $m_L = 6$ kg

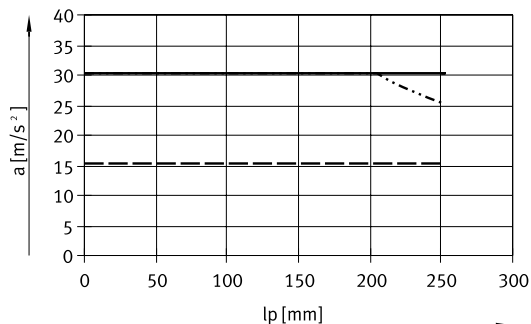
Hub der Z-Achse $l = 500$ mm



- Nennlast $m_L = 0$ kg
- ⋯ Nennlast $m_L = 3$ kg
- - - Nennlast $m_L = 6$ kg

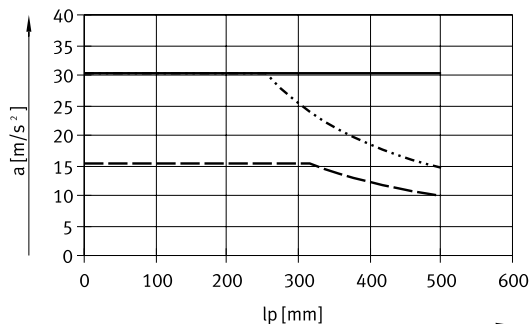
EXCT-100

Hub der Z-Achse $l = 250$ mm



- Nennlast $m_L = 0$ kg
- ⋯ Nennlast $m_L = 10$ kg
- - - Nennlast $m_L = 15$ kg

Hub der Z-Achse $l = 500$ mm



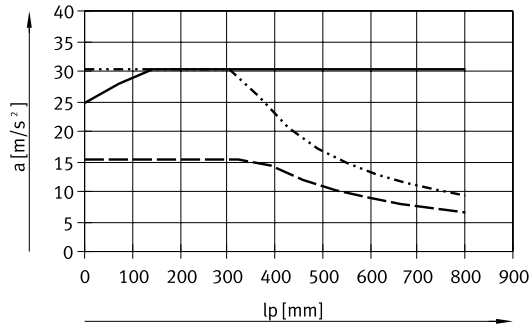
- Nennlast $m_L = 0$ kg
- ⋯ Nennlast $m_L = 10$ kg
- - - Nennlast $m_L = 15$ kg

Datenblatt

Max. Beschleunigung a in Y-Richtung in Abhängigkeit von Nennlast m_L , Hub der Z-Achse l und Position der Z-Achse l_p

EXCT-100

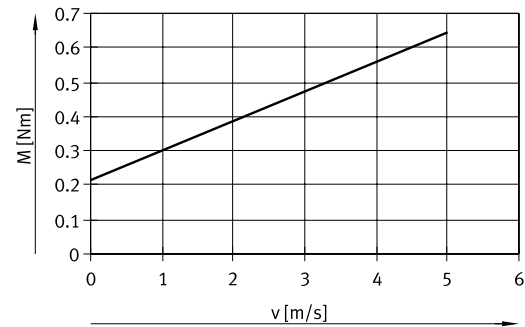
Hub der Z-Achse $l = 800$ mm



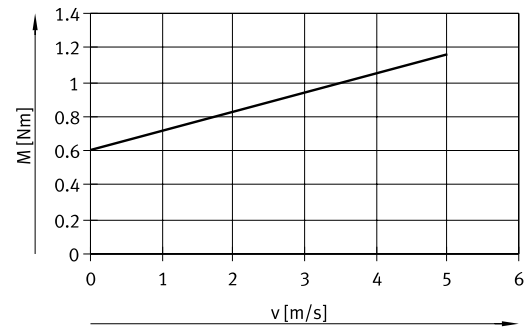
- Nennlast $m_L = 0$ kg
- ⋯ Nennlast $m_L = 10$ kg
- - - Nennlast $m_L = 15$ kg

Reibmoment M in Abhängigkeit von Geschwindigkeit v

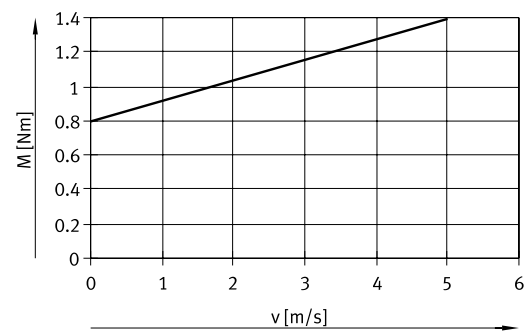
EXCT-15



EXCT-30



EXCT-100



Datenblatt

Belastungskennwerte

Die größte Belastung tritt für das System bei einer 45°-Fahrt auf.
Hierbei gelten folgende Daten:

Formel zur Berechnung des benötigten Drehmoments M und der benötigten Nenndrehzahl n**Für EXCT-15:**

$$n_{45^\circ} = 60000 / \text{Vorschubkonstante(mm)} \times \text{sqrt}(2)$$

und Hub der Z-Achse = 100 mm:

$$M_{45^\circ} = a \times (10,1 \times m_L + 9,87 \times J_m + 44,4) \times 10^{-3} + 0,07 \times (2,3 + m_L) + M_R$$

und Hub der Z-Achse = 200 mm:

$$M_{45^\circ} = a \times (10,1 \times m_L + 9,87 \times J_m + 47,5) \times 10^{-3} + 0,07 \times (2,6 + m_L) + M_R$$

Für EXCT-30:

$$n_{45^\circ} = 60000 / \text{Vorschubkonstante(mm)} \times \text{sqrt}(2)$$

und Hub der Z-Achse = 250 mm:

$$M_{45^\circ} = a \times (11,3 \times m_L + 8,89 \times J_m + 99,1) \times 10^{-3} + 0,08 \times (4,7 + m_L) + M_R$$

und Hub der Z-Achse = 500 mm:

$$M_{45^\circ} = a \times (11,3 \times m_L + 8,89 \times J_m + 108,1) \times 10^{-3} + 0,08 \times (5,5 + m_L) + M_R$$

Für EXCT-100:

$$n_{45^\circ} = 60000 / \text{Vorschubkonstante(mm)} \times \text{sqrt}(2)$$

und Hub der Z-Achse = 250 mm:

$$M_{45^\circ} = a \times (14,1 \times m_L + 7,11 \times J_m + 164,4) \times 10^{-3} + 0,098 \times (6 + m_L) + M_R$$

und Hub der Z-Achse = 500 mm:

$$M_{45^\circ} = a \times (14,1 \times m_L + 7,11 \times J_m + 178,3) \times 10^{-3} + 0,098 \times (7 + m_L) + M_R$$

und Hub der Z-Achse = 800 mm:

$$M_{45^\circ} = a \times (14,1 \times m_L + 7,11 \times J_m + 193,8) \times 10^{-3} + 0,098 \times (8,1 + m_L) + M_R$$

a = Beschleunigung [m/s²]

v = Geschwindigkeit [m/s]

m_L = Anbauelement (Z-Achse) [kg] mit Nutzlast

J_m = Trägheitsmoment Motor [kgcm²]

M_R = Reibmoment [Nm] → Seite 11

n_{45°} = Nenndrehzahl bei 45°-Fahrt [1/min]

Datenblatt

Beispielberechnung

1. Welche max. Belastung lässt die Mechanik zu?

Gegeben:

EXCT-15-500-200-KF-W-VV-...

$$a_{\max.} = 20 \text{ m/s}^2$$

$$v_{\max.} = 2 \text{ m/s}$$

Nennlast $m_L = 3 \text{ kg}$ (Greifer + Werkstück)

Position der Z-Achse = 70 mm (bei max. Beschleunigung in Y-Richtung)

Berechnung:

1. Welche max. Beschleunigung lässt die Mechanik zu?

Nennlast $m_L = 3 \text{ kg}$

Hub der Z-Achse = 200 mm

Position der Z-Achse = 150 mm

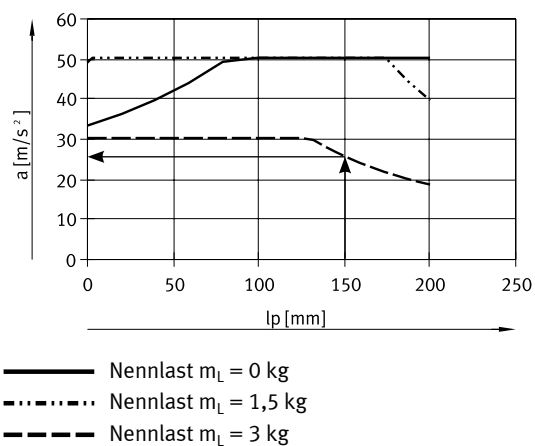
Aus Diagramm:

$$a = \text{ca. } 26 \text{ m/s}^2$$

Ergebnis:

Bei einer bewegten Masse von 3 kg und einer Position der Z-Achse von 150 mm beträgt die max. zul. Beschleunigung in Y-Richtung 26 m/s^2 .

Somit ist die geforderte Beschleunigung von 20 m/s^2 zulässig.



Datenblatt

Beispielberechnung

2. Ist der vorgesehene Motor für diese Belastung ausreichend?

Gegeben:

$$a_{max.} = 20 \text{ m/s}^2$$

$$v_{max.} = 2 \text{ m/s}$$

Nennlast $m_L = 3 \text{ kg}$ (Greifer + Werkstück)

$$J_m = 0,680 \text{ kgcm}^2$$

$$M_{45^\circ} = a \times (10,1 \times m_L + 9,87 \times J_m + 39,2) \times 10^{-3} + 0,07 \times (2,14 + m_L) + M_R$$

$$n_{45^\circ} = 60000 / \text{Vorschubkonstante(mm)} \times \text{sqrt}(2)$$

Ermittlung von M_{45° :

$$n_{45^\circ} = 60000 / \text{Vorschubkonstante(mm)} \times \text{sqrt}(2)$$

a = Beschleunigung [m/s²]

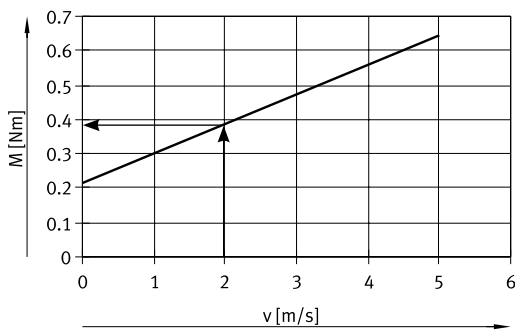
v = Geschwindigkeit [m/s]

m_L = Anbauelement (Z-Achse) [kg] mit Nutzlast

J_m = Trägheitsmoment Motor [kgcm²]

M_R = Reibmoment [Nm] → Seite 11

n_{45° = Nenndrehzahl bei 45° Fahrt [1/min]

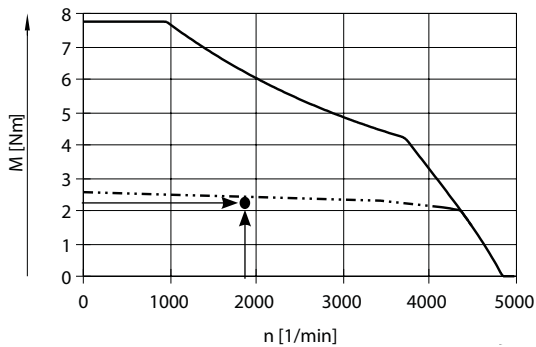


$$M_R = 0,38 \text{ Nm}$$

$$M_{45^\circ} = a \times (10,1 \times m_L + 9,87 \times J_m + 39,2) \times 10^{-3} + 0,07 \times (2,14 + m_L) + M_R$$

$$M_{45^\circ} = 20 \text{ m/s}^2 \times (10,1 \times 3 \text{ kg} + 9,87 \times 0,680 \text{ kgcm}^2 + 39,2) \times 10^{-3} + 0,07 \times (2,14 + 3 \text{ kg}) + 0,38 \text{ Nm} = 2,26 \text{ Nm}$$

Ergebnis:



— Max. Drehmoment

- - - - - Nenndrehmoment

Beispielhafte Motor-Antriebsregler- Kennlinie!

Ergebnis:

Der Wert für das Drehmoment liegt knapp unterhalb des Nenndrehmoments.

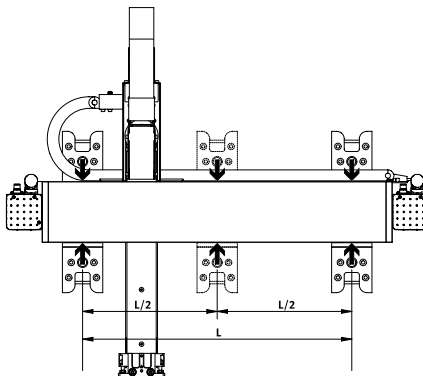
Dieses Moment wird nur in den Beschleunigungsphasen benötigt.

Damit ist die Auslegung in Ordnung.

Datenblatt

Maximal zulässiger Stützabstand

Um die Durchbiegung bei großen Hüben zu begrenzen muss die Achse gegebenenfalls abgestützt werden. Deshalb ist bei Hüben größer $L = 1500$ mm ein zusätzlicher Befestigungsbausatz notwendig.



Empfohlene Durchbiegungs-Grenzwerte

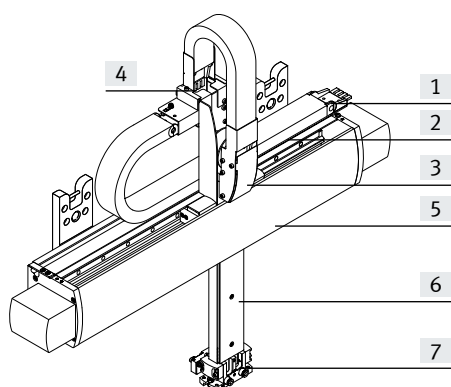
Um die Funktionalität des Portals nicht zu beeinträchtigen wird die Einhaltung der folgenden Durchbiegungsgrenzwerte empfohlen. Höhere Verformungen können eine erhöhte Reibung, einen verstärkten Verschleiß und eine reduzierte Lebensdauer zur Folge haben.

Baugröße	15	30	100
Dynamische Durchbiegung (Last bewegt sich)	0,03% ¹⁾	0,03% ¹⁾	0,03% ¹⁾
	max. 0,3 mm	max. 0,45 mm	max. 0,6 mm
Statische Durchbiegung (Last im Stillstand)	0,05% ¹⁾	0,05% ¹⁾	0,05% ¹⁾

1) Der Länge der Achse

Energieführung

- Die Leitungsführung vom Kabelabgang zur Z-Achse erfolgt über Energieketten [2]
- Bei der Bestellung des Linienportals kann gewählt werden, ob der Kabelabgang zum Schaltschrank [1] nach links oder rechts erfolgen soll
- Bis zur Schnittstelle werden die Leitungen in der Z-Achse [6] geführt. An der Schnittstelle sind zwei Druckluftanschlüsse [7] fest installiert.
- Die Schläuche und Leitungen, die am Ausgang der Energiekette an der Y-Achse [5] herausragen, sind mindestens 10 m lang.



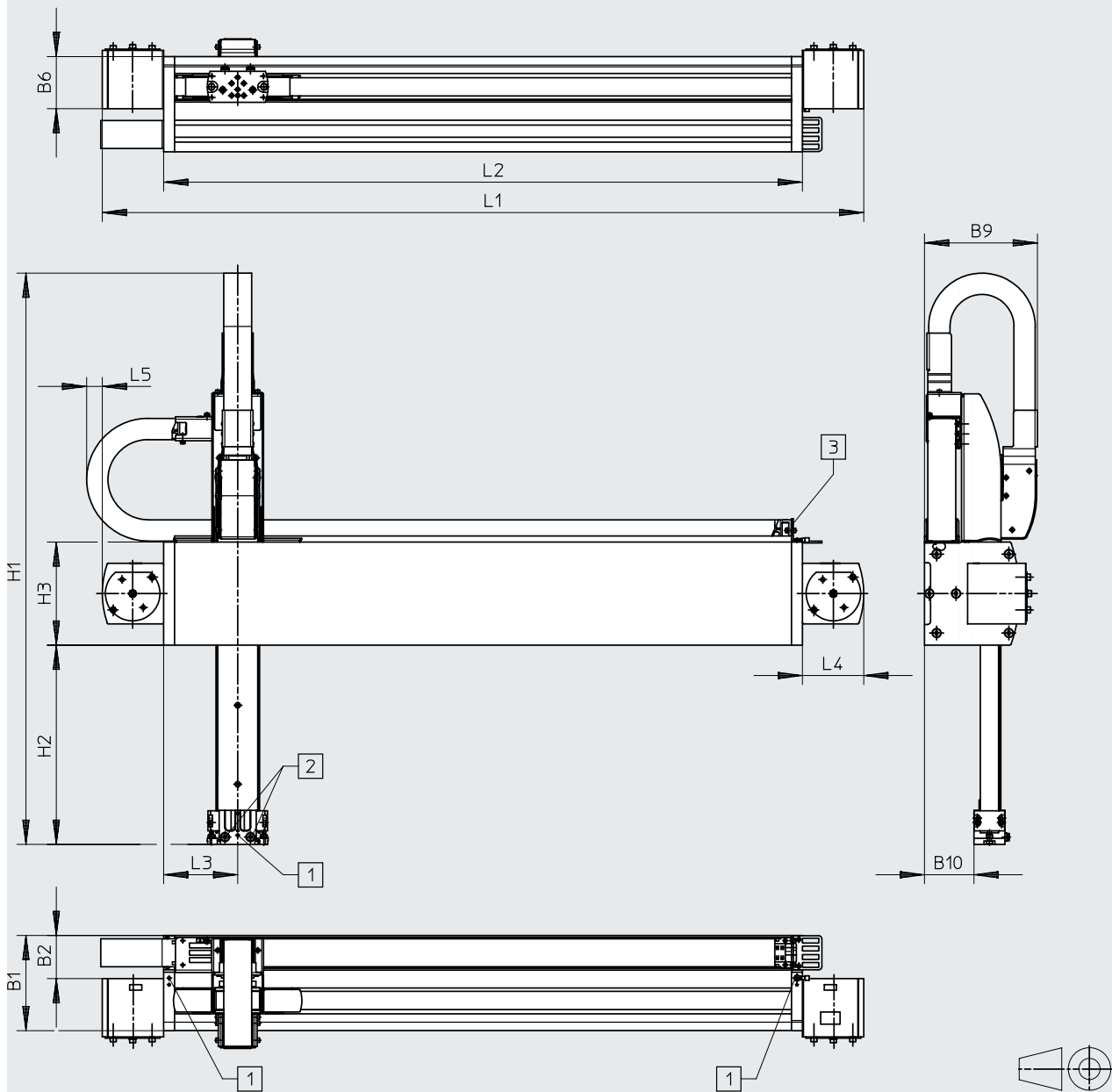
- [1] Kabelabgang zum Schaltschrank
- [2] Energiekette
- [3] Übergang in die Z-Achse
- [4] Übergang der beiden Energieketten
- [5] Y-Achse
- [6] Z-Achse
- [7] Schnittstelle mit Druckluftanschlüssen

Datenblatt

Abmessungen

Download CAD-Daten → www.festo.com

Linienportal



- [1] Erdungsanschluss
- [2] Arbeitsluftanschlüsse P1 und P2
- [3] Kabelabgang zum Schaltschrank rechts

Datenblatt

Baugröße	B1	B2	B6	B9	B10	H3	L4	L5
15	121	57,6	89	138,1	66	120	71	25
30	157	71	96	186	81,5	170	102	25
100	184	94	123	211	106,5	200	102	25

Hubabhängige Maße				
Baugröße	Hub der Y-Achse	L1	L2	L3
15	100 ... 1000	336+Hub	194+Hub	94+Software-Endlagen
30	100 ... 1500	456+Hub	252+Hub	122+Software-Endlagen
100	100 ... 2000	468+Hub	264+Hub	128+Software-Endlagen

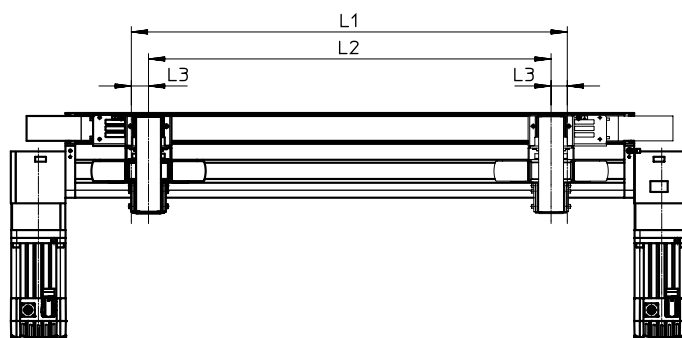
Baugröße	Hub der Z-Achse	H1	H2
15	100	636	170
	200	736	270
	Hub	536+Hub	70+Hub
30	250	942	328
	500	1192	578
	Hub	692+Hub	78+Hub
100	250	991	336
	500	1241	586
	800	1541	886
	Hub	741+Hub	86+Hub

Hinweis

Anforderungen zur Ebenheit der Auflagefläche und von Anbauteilen → www.festo.com/sp Anwenderdokumentation

Berücksichtigung der Software-Endlagen

Bei Auswahl der Hübe von Y- und Z-Achse muss zu dem Arbeitshub L2 das Maß L3 für die Software-Endlagen berücksichtigt werden. Das Maß ist frei wählbar. Im Lieferumfang des Linienportals ist ein Einstellstück mit $L3 = 30\text{ mm}$ enthalten.



$$\text{Hub } L1 = \text{Arbeitshub } L2 + 2 \times \text{Software-Endlage } L3$$

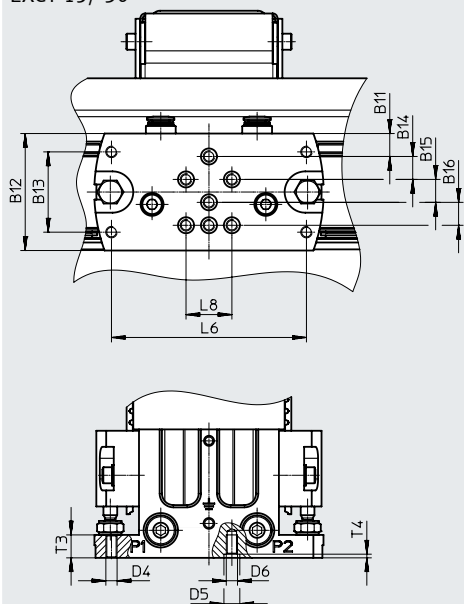
Datenblatt

Abmessungen

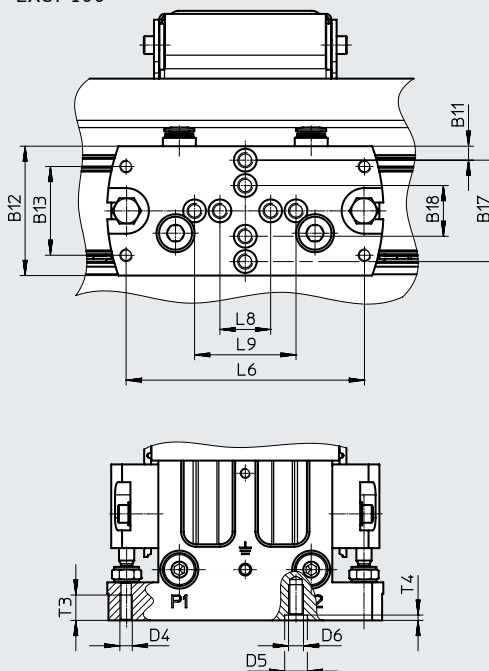
Download CAD-Daten → www.festo.com

Schnittstelle Anbauelement mit Druckluftanschlüssen P1 und P2

EXCT-15/-30



EXCT-100



An die Anschlüsse P1 und P2 können Schläuche mit Außen- \varnothing 6 mm angeschlossen werden.

für Baugröße	B11	B12	B13	B14	B15	B16	B17	B18
15	5	41	31	10	10	10	–	–
30	10	51	35	10	10	10	–	–
100	5,5	51	35	–	–	–	40	20

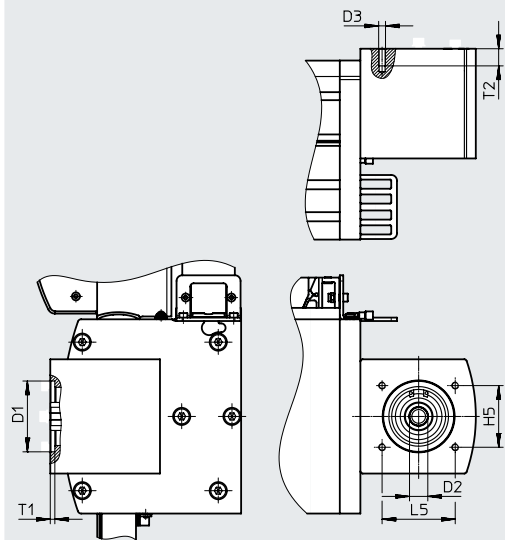
für Baugröße	D4	D5 \varnothing H7	D6	L6	L8	L9	T3	T4
15	M5	7	M5	76	20	–	10	1,6
30	M5	7	M5	85	20	–	10	1,6
100	M5	9	M6	94	20	40	15	2,1

Datenblatt

Download CAD-Daten → www.festo.com

Abmessungen

Schnittstelle Motor




für Baugröße	D1 ∅ +0,05	D2 ∅ H7	D3	H5	L5	T1	T2
15	48	16	M5	35	46	4	15
30	62	16	M6	54	64	4	15
100	72	23	M6	54	64	4	15

Bestellangaben – Produktbaukasten

Bestelltabelle						
Baugröße	15	30	100	Bedin- gungen	Code	Eintrag Code
Baukasten-Nr.	8026575	8026576	8026577			
Produktart	Baureihe T				EXCT	EXCT
Baugröße	15	30	100		-...	
Hub der Y-Achse [mm]	100 ... 1000	100 ... 1500	100 ... 2000		-...	
Hub der Z-Achse [mm]	100, 200	250, 500	250, 500, 800		-...	
Führung	Kugelumlauführung				-KF	-KF
Motorart	ohne Motor				-W	
Anbaulage Motor	Motor 1 hinten, Motor 2 hinten				-HH	
	Motor 1 hinten, Motor 2 vorne				-HV	
	Motor 1 vorne, Motor 2 hinten				-VH	
	Motor 1 vorne, Motor 2 vorne				-VV	
Anschlussseite Energiekette	links				-L	
	rechts				-R	
Anbauelemente (Fronteinheit)	ohne				-TO	-TO
Leitungslänge	ohne					
Installation	ohne					
	Multipolverteiler 4 x M8, mit pneumatischen Leitungen				-MP1	
Dokumentationssprache	deutsch				-DE	
	englisch				-EN	
	spanisch				-ES	
	französisch				-FR	
	italienisch				-IT	
	russisch				-RU	
	chinesisch				-ZH	

Zubehör

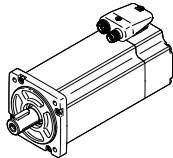
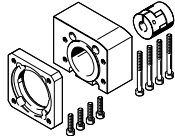
 **Hinweis**

Abhängig von der Kombination zwischen Motor und Antrieb kann die maximale Vorschubkraft des Antriebs nicht erreicht werden.

Fremdmotoren mit zu hohem Antriebsmoment können das Linienportal beschädigen. Beachten Sie bei der Auswahl der Motoren die in den technischen Daten spezifizierten Grenzwerte.


Zulässige Achs-/Motor-Kombinationen mit Axialbausatz

Datenblätter → Internet: eamm-a

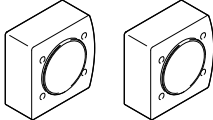
Motor/Getriebe ¹⁾	Axialbausatz	
	 <ul style="list-style-type: none"> • Bausätze für Fremdmotoren → Internet: eamm-a 	
Typ	Teile-Nr.	Typ
EXCT-15		
mit Servomotor		
EMMT-AS-80-...	8164277	EAMM-A-L48-80P-G2
EXCT-30		
mit Servomotor		
EMMT-AS-100-...	8164409	EAMM-A-Y62-100A
EXCT-100		
mit Servomotor		
EMMT-AS-100-...	8164276	EAMM-A-L62-100A-G2

1) Das Eingangs-Drehmoment darf das max. zul. übertragbare Drehmoment des Axialbausatzes nicht überschreiten.

Bestellangaben

Kupplung	für Axialbausatz	Teile-Nr.	Typ
	EAMM-A-L48-80P-G2	558002	EAMD-42-40-19-16X25
	EAMM-A-Y62-100A	558002	EAMD-42-40-19-16X25
	EAMM-A-L62-100A-G2	558003	EAMD-56-46-19-23X27

Bestellangaben

	Beschreibung	für Baugröße	Mögliche Schrauben	Anziehdrehmoment [Nm]	Teile-Nr.	Typ	PE ¹⁾
	zur Anbindung von Fremdmotoren	15	ISO 4762-M5x ³⁾	6	3780303	EAMK-A-E17-15	2
		30	ISO 4762-M6x ³⁾	8,5	3780304	EAMK-A-E17-30	
		100	ISO 4762-M6x ³⁾	8,5	3780305	EAMK-A-E17-100	

1) Packungseinheit in Stück

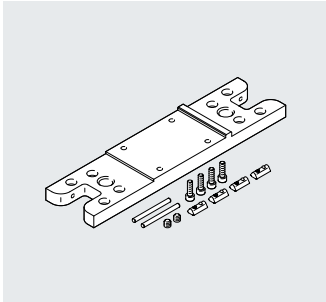
2) Im Lieferumfang sind keine Befestigungsschrauben enthalten

3) Die Länge n muss in Abhängigkeit des verwendeten Motorflansches ermittelt werden

Zubehör

Befestigungsbausatz

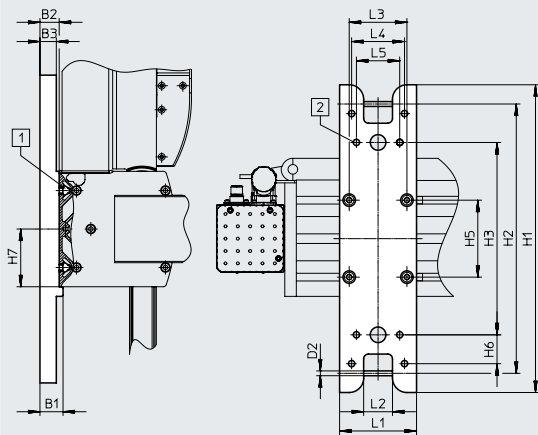
EAHM-E17-K1



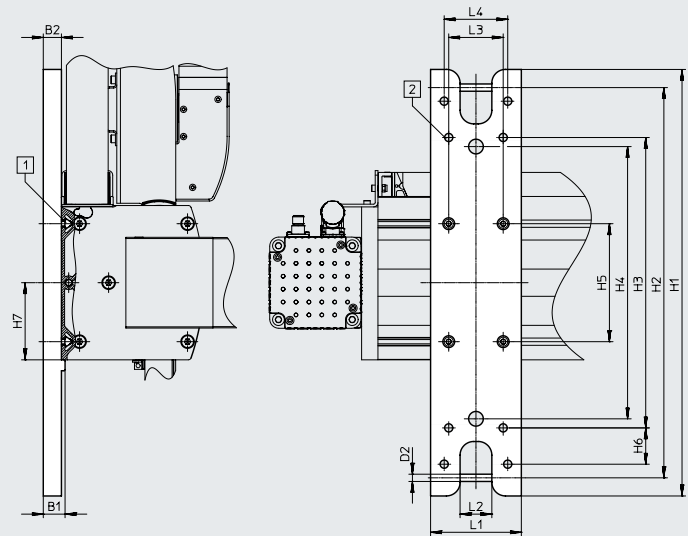
zur Wandbefestigung

Werkstoff:
Aluminium-Knetlegierung

EXCT-15



EXCT-30/100



[1] Schraube ISO 4762 M6x20

[2] Bei EXCT-15:
für Schraube ISO 4762 M6
Bei EXCT-30/-100:
für Schraube ISO 4762 M8

Abmessungen und Bestellangaben

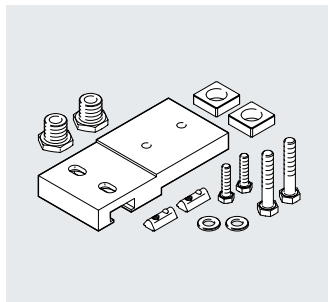
für Baugröße	B1	B2	B3	D2 Ø	H1	H2	H3	H4	H5	H6	H7
15	24	20	17	5	320	280	200	–	80	30	60
30	24	20	–	8	470	430	320	300	130	40	85
100	24	20	–	8	470	430	320	300	160	40	100

für Baugröße	L1	L2	L3	L4	L5	Gewicht [g]	Teile-Nr.	Typ
15	80	30	60	55	45	1150	3995047	EAHM-E17-K1-15
30	100	35	60	70	–	2350	3823208	EAHM-E17-K1-30
100	100	35	60	70	–	2350	4055845	EAHM-E17-K1-100

Zubehör

Befestigungsbausatz

EAHM-E17-K2

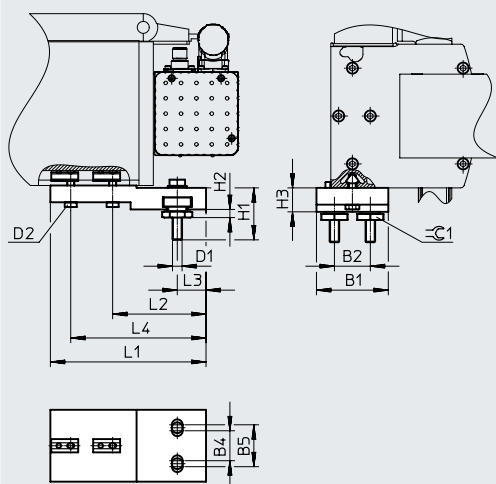


zur Befestigung und Ausrichtung auf einer Auflagefläche.

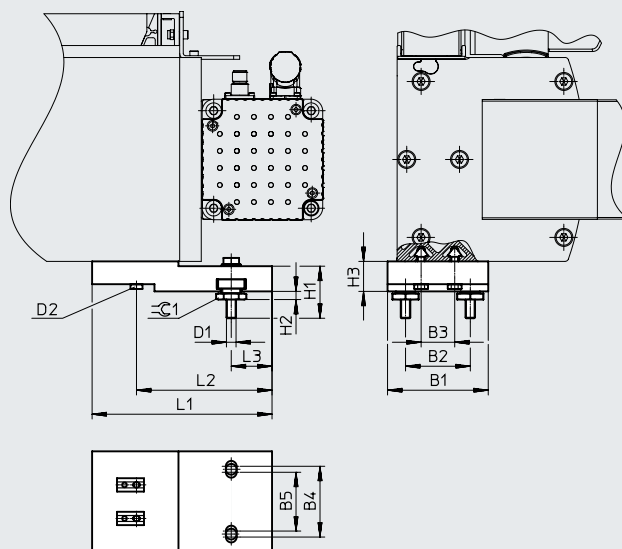
Der Bausatz ist höhenverstellbar

Werkstoff:
Stahl, verzinkt

EXCT-15



EXCT-30/100



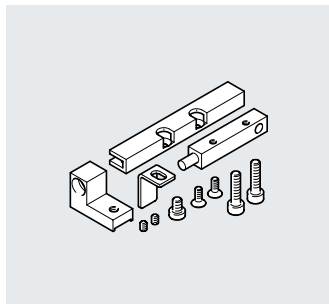
Abmessungen und Bestellangaben

für Baugröße	B1	B2	B3	B4	B5	D1	D2	H1	H2 +3	H3
15	60	30	–	25	35	M8	M6	43,4	6,8	20
30	84	54	28	49	59	M8	M6	43,4	6,8	25
100	110	70	50	65	75	M8	M6	43,4	6,8	25

für Baugröße	L1	L2	L3	L4	∅ 1	Gewicht [g]	Teile-Nr.	Typ
15	130	78	24	113	22	1015	3838164	EAHM-E17-K2-15
30	150	113	34	–	22	2050	3838337	EAHM-E17-K2-30
100	170	133	29	–	22	3000	3838404	EAHM-E17-K2-100

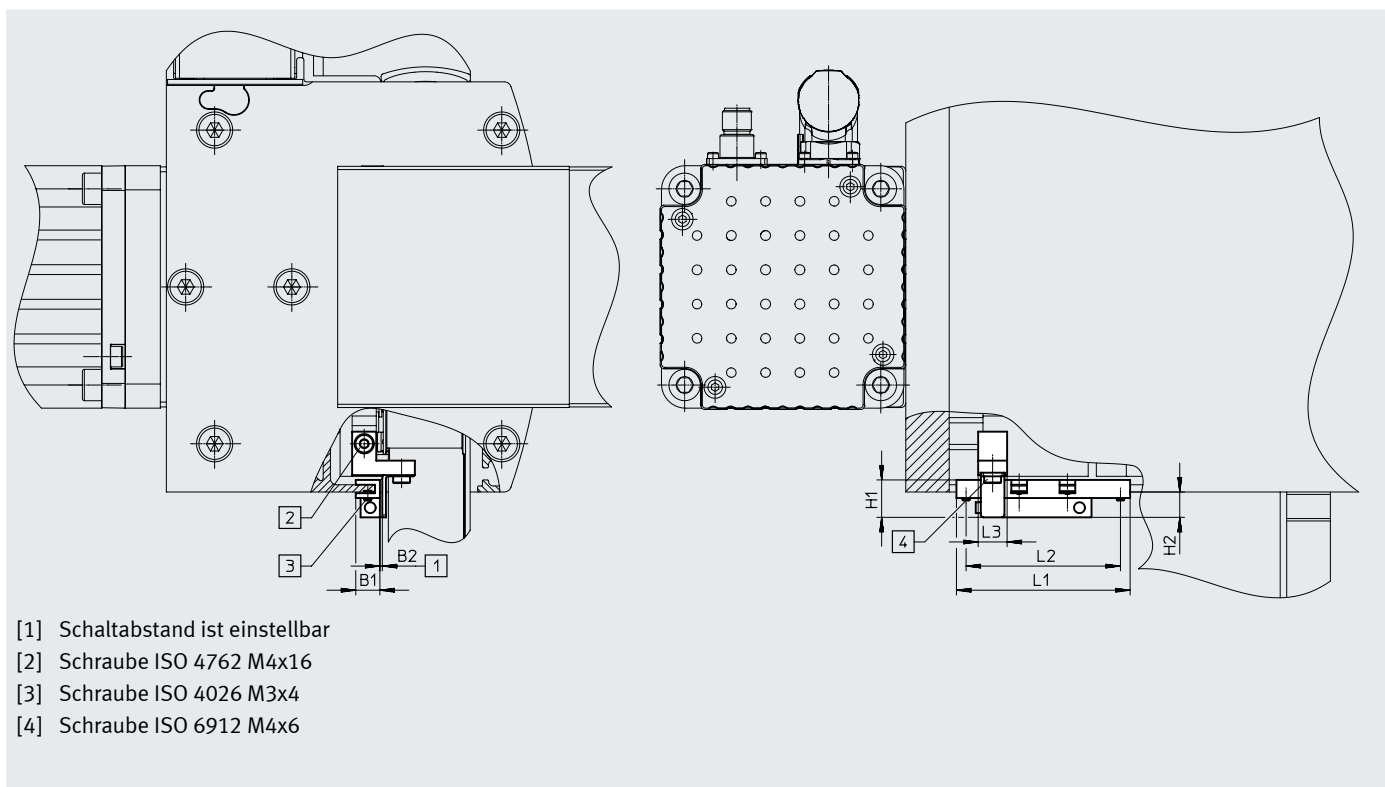
Zubehör

Abfragebausatz EAPR-E17-S



Im Lieferumfang enthalten:
Näherungsschalter SIES-Q8B,
Sensorhalter, Schaltfahne, Halte-
winkel und Schrauben

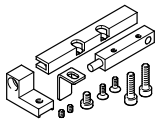
Werkstoff:
Schaltfahne: Stahl
Sensorhalter: Aluminium-Knet-
legierung



- [1] Schaltabstand ist einstellbar
- [2] Schraube ISO 4762 M4x16
- [3] Schraube ISO 4026 M3x4
- [4] Schraube ISO 6912 M4x6

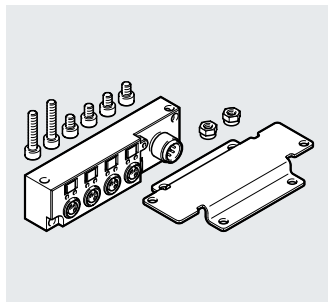
Abmessungen und Bestellangaben

für Baugröße	B1	B2	H1	H2	L1	L2	L3	Gewicht [g]
15, 30, 100	10	1	15,5	10,5	72	64	12	30

Benennung	Beschreibung	Teile-Nr.	Typ
	<ul style="list-style-type: none"> • Für Baugröße 15, 30, 100 • Im Lieferumfang enthalten: Näherungsschalter SIES-Q8B, Sensorhalter, Schaltfahne, Haltewinkel und Schrauben 	PNP, Öffner	8092368 EAPR-E17-S1
		PNP, Schließer	2478427 EAPR-E17-S
		NPN, Öffner	8092369 EAPR-E17-S3
		NPN, Schließer	8092370 EAPR-E17-S4

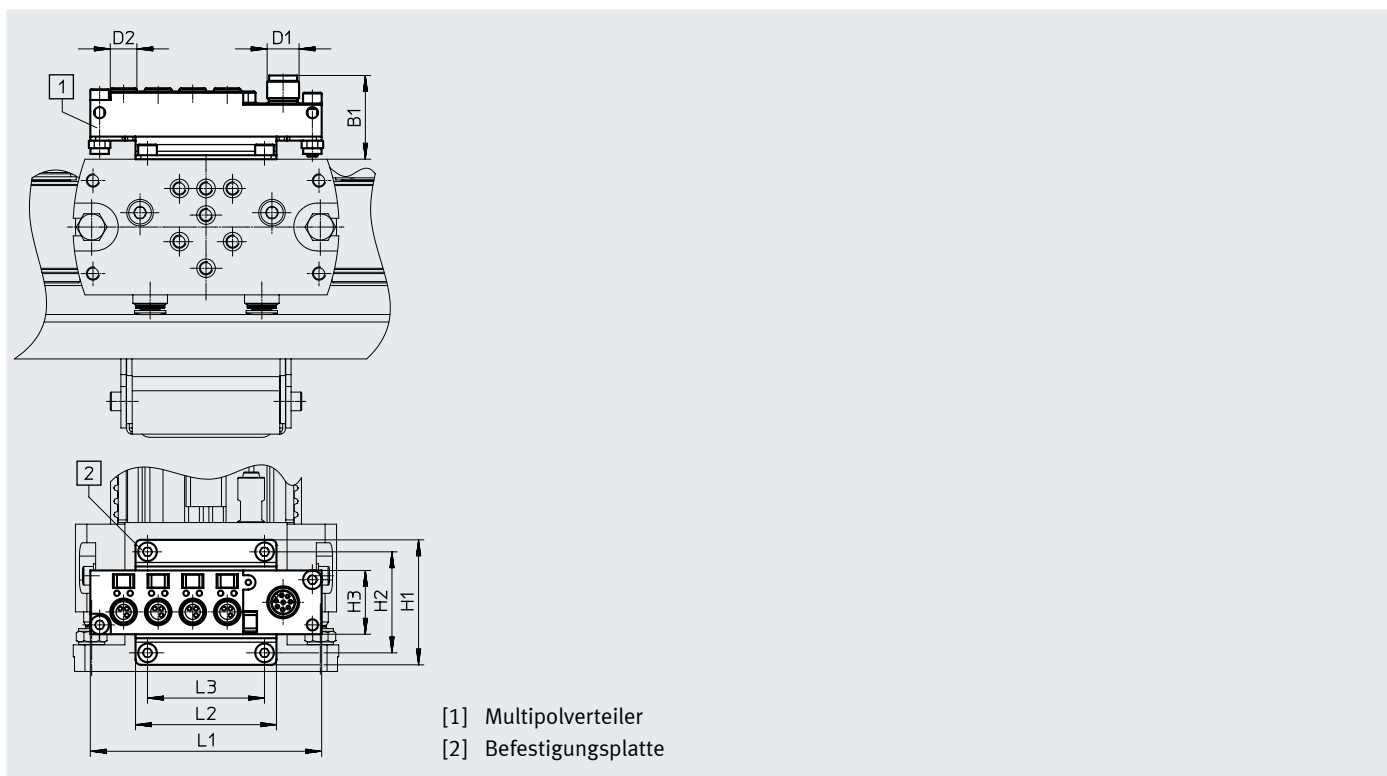
Zubehör

Multipol-SET EADH-E17



Zum Anschließen von bis zu 4
Ein-/Ausgängen

Werkstoff:
Gehäuse: PBT-verstärkt
Halter: Aluminium



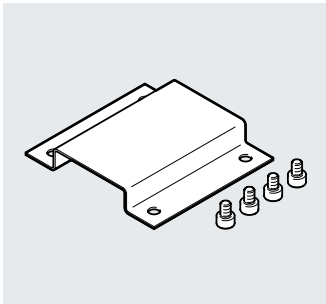
- [1] Multipolverteiler
- [2] Befestigungsplatte

Abmessungen und Bestellangaben												
für Baugröße	B1	D1	D2	H1	H2	H3	L1	L2	L3	Gewicht [g]	Teile-Nr.	Typ
15, 30, 100	31,5	M12	M8	47	38	24	87	53	44	70	2972137	EADH-E17-MP1

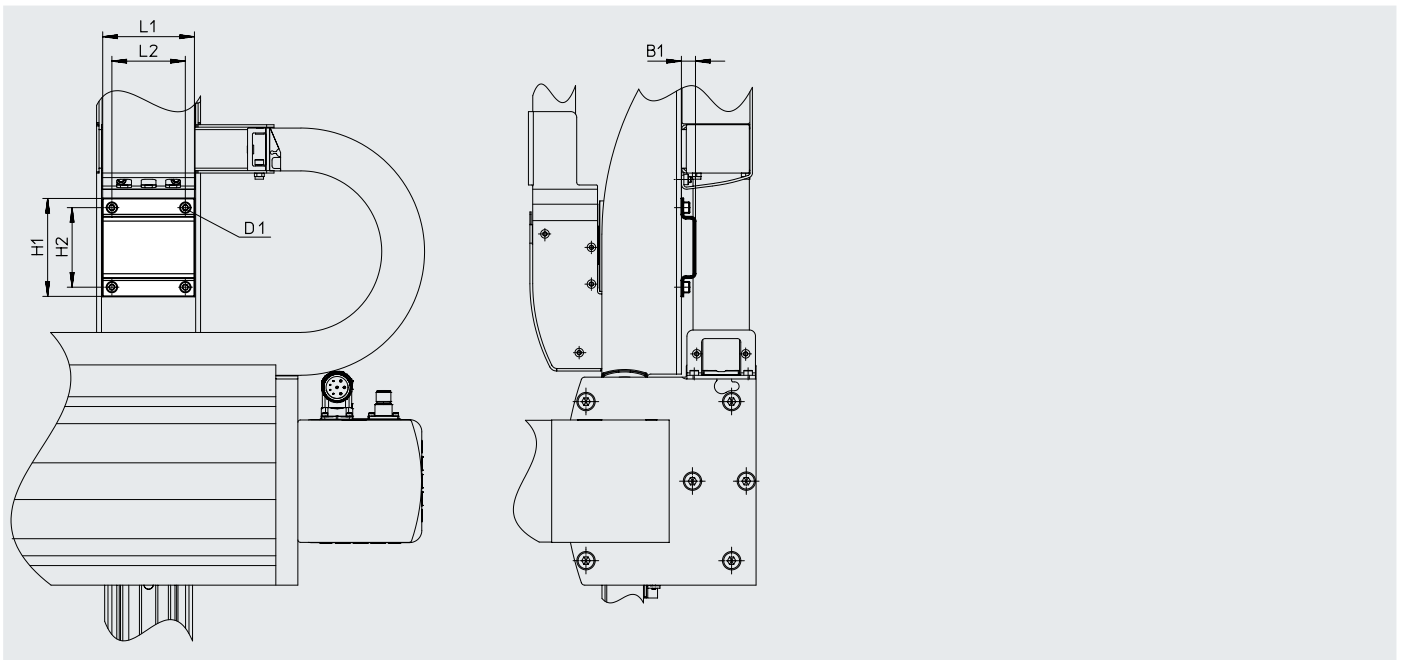
Zubehör

Adapterbausatz

EAHM-E17




zur Befestigung von z. B. Ventilen, Vakuumerzeugern u.s.w. an der Z-Achse
Werkstoff: Edelstahl

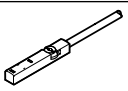


Abmessungen und Bestellangaben

für Baugröße	B1	D1	H1	H2	L1	L2	Gewicht [g]	Teile-Nr.	Typ
15	11,5	M4x6	70	55	65	50	50	3018429	EAHM-E17-U-15
30	11,5	M5x8	80	65	75	60	95	3018428	EAHM-E17-U-30
100	11,5	M5x8	80	65	85	60	110	3018426	EAHM-E17-U-100

Zubehör

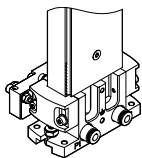
Bestellangaben		Teile-Nr.	Typ
für Baugröße			
Steckdosenleitung NEBU für Multipol-SET EADH			
	15, 30, 100	8048086	NEBU-M12W8-K-15-N-LE8

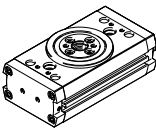
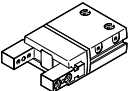

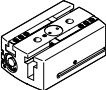


Bestellangaben					
	Schaltausgang	Schaltelementfunktion	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Typ
Näherungsschalter für Abfragebausatz EAPR-E17					
	PNP	Öffner	2,5	174552	SIES-Q8B-PO-K-L
	PNP	Schließer	2,5	178294	SIES-Q8B-PS-K-L
	NPN	Öffner	2,5	174550	SIES-Q8B-NO-K-L
	NPN	Schließer	2,5	178292	SIES-Q8B-NS-K-L

Zubehör

Zulässige Kombinationen

Download CAD-Daten → www.festo.com



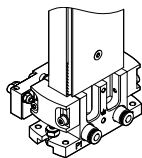
Kombination mit	Linienportal Baugröße	Antrieb/Greifer Baugröße	Adapterbausatz		
			KBK ¹⁾	Teile-Nr.	Typ
Schwenkantrieb					
DRRD	EXCT	DRRD	DHAA		
	15	10	2	2728486	DHAA-D-E8-45-Q11-10
	15, 30	12		2715152	DHAA-D-E8-45/55-Q11-12
	30	16		1926914	DHAA-D-E8-55-Q11-16
	100	16		1928306	DHAA-D-E8-75-Q11-16
	100	20		1930038	DHAA-D-E8-75-Q11-20
Parallelgreifer					
DHPS	EXCT	DHPS	HMSV		
	15, 30	16	2	548785	HMSV-55
	100	20, 25		548786	HMSV-56
HGPD, dicht	EXCT	HGPD	DHAA, HAPG		
	15, 30	25	2	564952	DHAA-G-G6-16-B8-25
	100	25, 35		537175	HAPG-79
	100	40		564951	DHAA-G-G6-20-B8-40
HGPL, robust mit Langhub	EXCT	HGPL	DHAA/HAPG		
	15, 30	14-20	2	2406159	DHAA-G-G6-16-B6-14
	100	14-20		2410181	DHAA-G-G6-20-B6-14
	15, 30	14-40, 14-60, 14-80		538055	HAPG-89
	100	14-40, 14-60, 14-80		539274	HAPG-90
	100	25		539274	HAPG-90
HGPP, präzise	EXCT	HGPP	HAPG, HMSV		
	15, 30	10	2	529018	HAPG-58
	15, 30	12		191266	HAPG-48
	100	12		191267	HAPG-49
	100	16		191269	HAPG-51
HGPT-B, robust	EXCT	HGPT-B	DHAA, HAPG		
	15, 30	25	2	564952	DHAA-G-G6-16-B8-25
	100	40		564951	DHAA-G-G6-20-B8-40
	100	25, 35		537175	HAPG-79

1) Korrosionsbeständigkeitsklasse KBK 2 nach Festo Norm FN 940070
 Mäßige Korrosionsbeanspruchung. Innenraumanwendung bei der Kondensation auftreten darf. Außenliegende sichtbare Teile mit vorrangig dekorativer Anforderung an die Oberfläche, die in direktem Kontakt zur umgebenden industrieeüblichen Atmosphäre stehen.

Zubehör

Zulässige Kombinationen

Download CAD-Daten → www.festo.com



Kombination mit	Linienportal Baugröße	Antrieb/Greifer Baugröße	Adapterbausatz		
			KBK ¹⁾	Teile-Nr.	Typ
Radialgreifer					
DHRS	EXCT	DHRS	HMSV		
	15, 30	16	2	548785	HMSV-55
	100	25, 32		548786	HMSV-56
HGRT, robust	EXCT	HGRT	DHAA		
	15, 30	20	2	1278364	DHAA-G-G6-12-B11-20
	15, 30	25		1279418	DHAA-G-E8-45-B11-25
	100	25		1468307	DHAA-G-G6-20-B11-25
	100	32		1280494	DHAA-G-G6-25-B11-32
Winkelgreifer					
DHWS	EXCT	DHWS	HMSV		
	15, 30	16	2	548785	HMSV-55
	100	25, 32		548786	HMSV-56
Dreipunktgreifer					
HGDD, dicht	EXCT	HGDD	DHAA		
	15, 30, 100	35	2	2371422	DHAA-G-G3-20-B13-35
	100	40		2373773	DHAA-G-H2-16-B13-40
	100	50		2377625	DHAA-G-H2-20-B13-50
	EXCT	HGDD-G1/G2	DHAA/HAPG		
	15, 30, 100	35	2	542436	HAPG-94
	100	40		542437	HAPG-95
100	50	2378415		DHAA-G-H2-20-B13G-50	
HGDT, robust	EXCT	HGDT	HAPG		
	15, 30	25	2	542439	HAPG-SD2-32
	15, 30, 100	35		542436	HAPG-94
	100	40		542437	HAPG-95
	100	50		542443	HAPG-SD2-36

1) Korrosionsbeständigkeitsklasse KBK 2 nach Festo Norm FN 940070
Mäßige Korrosionsbeanspruchung. Innenraumanwendung bei der Kondensation auftreten darf. Außenliegende sichtbare Teile mit vorrangig dekorativer Anforderung an die Oberfläche, die in direktem Kontakt zur umgebenden industrietypischen Atmosphäre stehen.