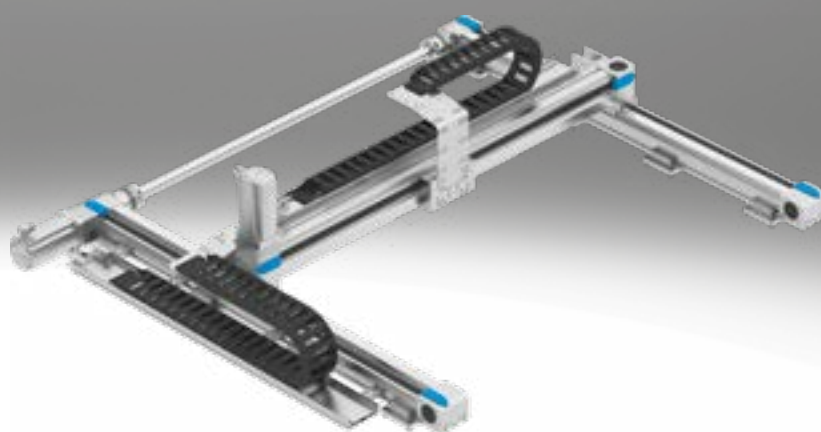


Pórticos horizontales de dos ejes

FESTO



Características

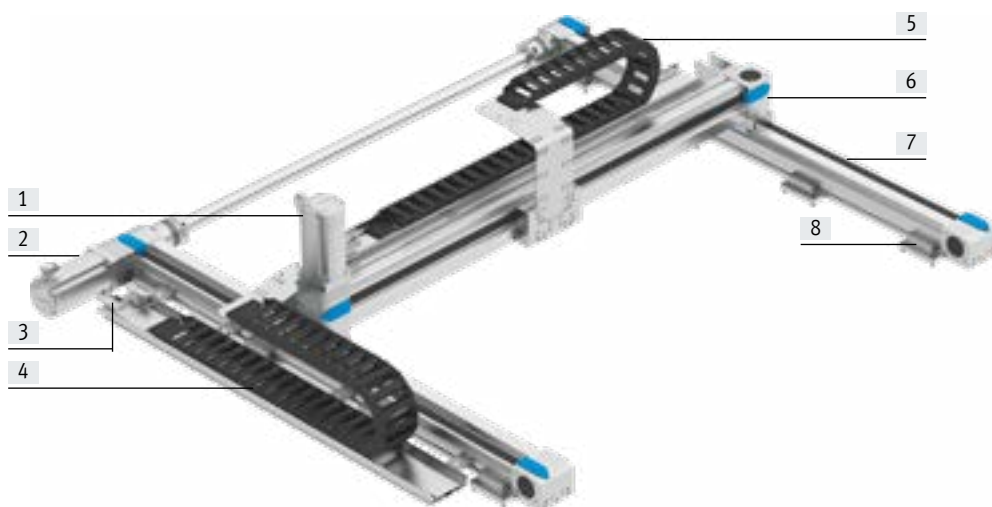
Información resumida

El pórtico horizontal de dos ejes permite un movimiento en el espacio 2D. Según las necesidades, el pórtico consta de varios módulos de eje (YXCF) o está ejecutado a través de los pórticos horizontales de dos ejes EXCM o EXCH (YXMF). Todos ellos son componentes de Festo de eficacia probada.

- Uso universal para piezas desde ligeras hasta muy pesadas y para grandes cargas útiles
- Especialmente apropiado para carreras muy largas
- Elevada rigidez mecánica y estructura robusta
- Posicionamiento libre y colocación en cualquier posición intermedia

Aplicaciones:

- Para todo tipo de movimientos en 2D
- Para satisfacer exigencias muy elevadas de precisión o transportar piezas muy pesadas en combinación con carreras largas (YXCR)
- Manipulación de piezas pequeñas y tareas sencillas de coste reducido en formato compacto (YXCR-B)



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

Descripción de los módulos

Módulo X

Estructura:

Dependiendo de la configuración, el módulo X consta de dos ejes de accionamiento que están acoplados entre sí mediante un eje de conexión (YXCF) o de un eje de accionamiento + un eje de guía pasiva separado (YXCF-B).

El accionamiento se realiza desde un servomotor o un motor paso a paso.

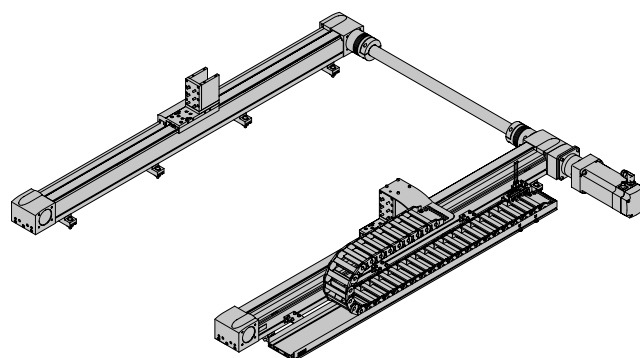
En el carro de los ejes X hay adaptadores montados para la conexión del módulo Y.

La posición del motor y de la cadena de energía se puede seleccionar con el configurador.

En el lado del motor están dispuestos los elementos siguientes:

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

Representación a modo de ejemplo:



Características

Descripción de los módulos

Módulo Y

Estructura:

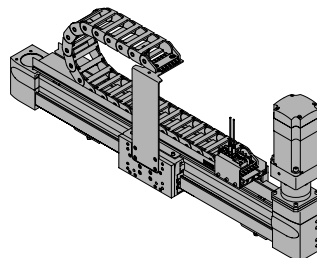
El módulo Y EHY está compuesto por un eje lineal accionado por un servomotor o un motor paso a paso.

La posición del motor y de la cadena de energía depende de la posición del motor en el módulo X.

En el lado del motor están dispuestos los elementos siguientes:

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

Representación a modo de ejemplo:



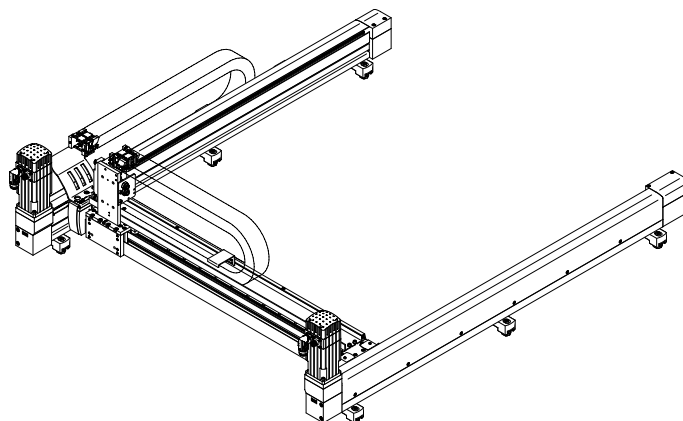
Módulo XY (EXCM, EXCH)

Estructura:

Una correa dentada mueve un carro en un espacio bidimensional (eje X/Y). El sistema es accionado por 2 motores fijos. Los motores están acoplados a la correa dentada. La correa se guía a través de poleas inversoras de manera que, por medio del correspondiente control de los motores, el carro puede desplazarse hasta cualquier posición en el espacio operativo.

El uso de componentes complementarios permite realizar otros procesos de ejes Z independientes.

Representación a modo de ejemplo:



Opciones de envío

Completamente montado:

El pórtico horizontal de dos ejes se suministra totalmente montado. Todos los cables y conducciones están tendidos y conectados. Aunque el sistema se entrega alineado, al realizar el montaje debe adaptarse a la superficie de montaje. Tenga en cuenta la planicidad → consulte la tabla siguiente.

Montado parcialmente:

El pórtico horizontal de dos ejes se suministra montado parcialmente. Esto significa que los dos módulos de eje (X/Y) están montados con motores opcionales. La finalización del montaje debe realizarse por cuenta propia. Para ello, sírvase de las instrucciones para el montaje suministradas.

Se adjuntan accesorios opcionales (→ página 10).

Tenga en cuenta la planicidad → consulte la tabla siguiente.

Cuadro general del sistema¹⁾

Tamaño	YXCF-1	YXCF-2	YXCF-3	YXCF-4	YXMF-1	YXMF-2	YXMF-3
Carrera útil máx.	X: 1900 mm Y: 1800 mm	X: 3000 mm Y: 1820 mm	X: 3000 mm Y: 1755 mm	X: 3000 mm Y: 1640 mm	X: 700 mm Y: 510 mm	X: 2000 mm Y: 1000 mm	X: 2500 mm Y: 1500 mm
Carga útil máx.	En función de la dinámica seleccionada						
Planicidad requerida de la superficie de montaje	≤ 0,1 mm/m						
Posición de montaje	Horizontal						

Tamaño	YXCF-1-B	YXCF-2-B
Carrera útil máx.	X: 800 mm Y: 600 mm	X: 1000 mm Y: 800 mm
Carga útil máx.	En función de la dinámica seleccionada	
Planicidad requerida de la superficie de montaje	≤ 0,1 mm/m	
Posición de montaje	Horizontal	

1) Conjunto de accionamiento según la configuración seleccionada.

Características

Configurador: Handling Guide Online (HGO)

Selección de un sistema de manipulación

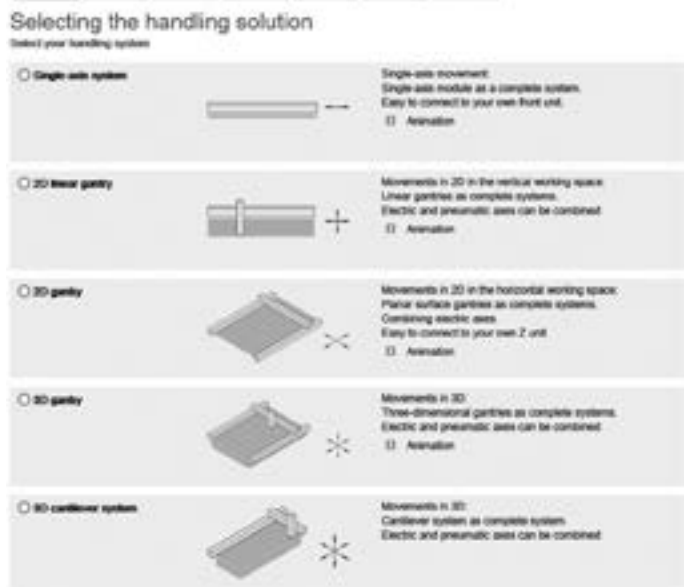
La planificación de sistemas de manipulación complejos lleva mucho tiempo. El configurador "Handling Guide Online" (HGO) permite configurar fácilmente un sistema de manipulación a la medida de su aplicación.

Están disponibles los sistemas que se indican a continuación:

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

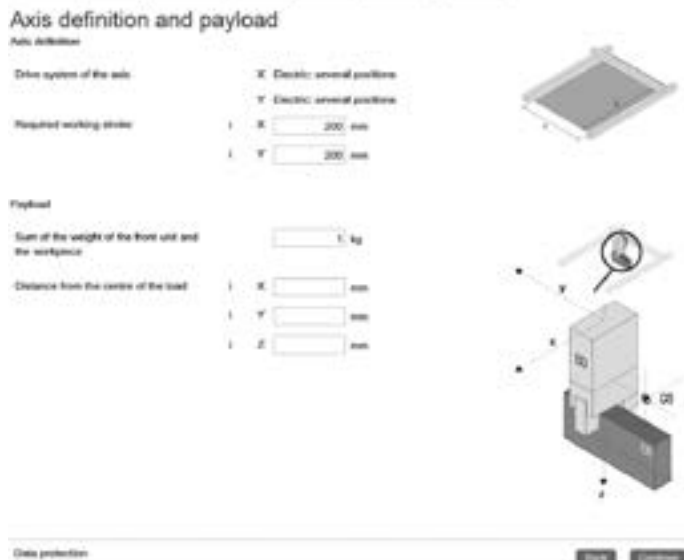
Ventajas:

- 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
- Parámetros para una correcta configuración de los reguladores de servoaccionamiento disponibles de inmediato
- Puede pedirse el proyecto Eplan completo adecuado a cada configuración individual
- Tramitación totalmente automática
- Posibilidad de solicitar sistemas total o parcialmente montados a través de la tienda online
- Hay 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
- Información del precio

Result of calculation
Select the appropriate system and confirm with the configuration.

No.	System name	System workload ()	Repetition accuracy (H)	Your price
<input checked="" type="checkbox"/>	1 Y00F-1	75 %	0,05 mm	
<input type="checkbox"/>	2 Y00F-1	20 %	0,11 mm	
<input type="checkbox"/>	3 Y00F-2	72 %	0,11 mm	
<input type="checkbox"/>	7 Y00F-2	75 %	0,11 mm	
<input type="checkbox"/>	8 Y00F-2	8 %	0,11 mm	

2D part Y00F-1-01

Drive module	XY module: Planar surface part EDCM-30
Kinematics type	Parallel kinematics
Stroke	100 mm X 20 mm
Repetition accuracy (H)	-
Clear wall	Without
Type of motor	Stepper motor EMCO-1T
Motor position	Underneath
Motor controller	CNDK-572

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

Your system ID: **C1374165**

Your next steps:

- View price
- Send request
- Add to basket

Upload CAD-Files

Feature	Value
Handling type	2D gantry
Payload	2 kg
Drive system of the X-axis	Electric, several positions
Drive system of the Y-axis	Electric, several positions

Data protection Back

Características

Componentes estándar del sistema de manipulación

El sistema de manipulación consta de numerosos componentes estándar de Festo de eficacia probada. 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 X

Eje de accionamiento por correa dentada EGC-TB-KF



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

Eje de accionamiento por husillo ELGC-BS



- Eléctrica
- Óptima relación entre espacio disponible y espacio operativo
- Protegido frente a influencias externas gracias a la guía interna
- Diferentes pasos de husillo

Eje de guía pasiva ELFC



- Unidad de guía lineal sin accionamiento, con guía y carro de movimiento libre
- El eje de guía pasiva se utiliza como soporte de fuerzas y momentos en aplicaciones multieje

Eje Y

Eje de accionamiento por correa dentada EGC-TB-KF



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

Eje de accionamiento por husillo ELGC-BS



- Eléctrica
- Óptima relación entre espacio disponible y espacio operativo
- Protegido frente a influencias externas gracias a la guía interna
- Diferentes pasos de husillo

Eje de accionamiento por correa dentada EGC-HD-TB



- Eléctrica
- Unidad de accionamiento plana con perfil cerrado y rígido
- Guía de perfil DUO
- Para cargas y momentos elevados, grandes fuerzas de avance y altas velocidades; gran duración

Características

Combinaciones posibles de los ejes ¹⁾		
Tamaño	Módulo X	Módulo Y
YXCF-1	<ul style="list-style-type: none"> Eje de accionamiento por correa dentada EGC-50-TB-KF 	<ul style="list-style-type: none"> Eje de accionamiento por correa dentada EGC-50-TB-KF
YXCF-1-B	<ul style="list-style-type: none"> Eje de accionamiento por husillo ELGC-60-BS 	<ul style="list-style-type: none"> Eje de accionamiento por husillo ELGC-45-BS Eje de accionamiento por husillo ELGC-60-BS
YXCF-2	<ul style="list-style-type: none"> Eje de accionamiento por correa dentada EGC-80-TB-KF 	<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
YXCF-2-B	<ul style="list-style-type: none"> Eje de accionamiento por husillo ELGC-80-BS 	<ul style="list-style-type: none"> Eje de accionamiento por husillo ELGC-60-BS Eje de accionamiento por husillo ELGC-80-BS
YXCF-3	<ul style="list-style-type: none"> Eje de accionamiento por correa dentada EGC-120-TB-KF 	<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
YXCF-4	<ul style="list-style-type: none"> Eje de accionamiento por correa dentada EGC-185-TB-KF 	<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
YXMF-1	<ul style="list-style-type: none"> Pórtico horizontal de dos ejes EXCM-30 	<ul style="list-style-type: none"> Pórtico horizontal de dos ejes EXCM-30
YXMF-2	<ul style="list-style-type: none"> Pórtico horizontal de dos ejes EXCM-40, EXCH-40 	<ul style="list-style-type: none"> Pórtico horizontal de dos ejes EXCM-40, EXCH-40
YXMF-3	<ul style="list-style-type: none"> Pórtico horizontal de dos ejes EXCH-60 	<ul style="list-style-type: none"> Pórtico horizontal de dos ejes EXCH-60

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 Festo de eficacia probada. 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 EMMT-AS



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

Servomotores EMME-AS



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

Servomotores EMMB-AS



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

Motores paso a paso EMMS-ST



- Tecnología híbrida de 2 fases
- Pasos en ángulos de 1,8°
- Opcionalmente con freno

Reductor EMGA



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

Características

Componentes estándar del sistema de manipulación

El sistema de manipulación consta de numerosos componentes estándar de Festo de eficacia probada. 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.

Regulador de servoaccionamiento CMMT-AS para servomotor



- Regulador de servoaccionamiento de uso universal
- Para servomotores síncronos
- Filtro CEM integrado
- Chóper de frenado integrado
- Resistencia de frenado integrada
- Regulador de posiciones
- Regulador de velocidad
- Regulador de fuerza
- Numerosas funciones de control

Libre elección:

- Función de seguridad: Safe torque off (desconexión segura del par) (STO)/categoría 4, nivel de prestaciones e
- Parada segura 1 (SS1)
- Accionamiento seguro de los frenos (SBC) hasta SIL3/cat. 3, PL e

- Protocolos de bus
 - EtherCAT
 - PROFINET RT/IRT
 - EtherNet/IP
 - Modbus[®] TCP

Regulador de servoaccionamiento CMMT-ST para motor paso a paso



- Regulador de servoaccionamiento para el funcionamiento de motores paso a paso y motores de corriente continua sin escobillas
- Posibilidad de movimientos de interpolación y punto a punto, así como un control preciso de la posición
- Tensión primaria de 24 ... 48 V DC
- Regulador de posiciones
- Regulador de velocidad
- Regulador de fuerza
- Numerosas funciones de control

Libre elección:

- Función de seguridad: Safe torque off (desconexión segura del par) (STO)/categoría 3, nivel de prestaciones e
- Parada segura 1 con control por tiempo (SS1 - t)

- Protocolos de bus
 - EtherCAT
 - PROFINET RT/IRT
 - EtherNet/IP
 - Modbus[®] TCP

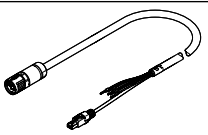
Referencias de pedido: accesorios

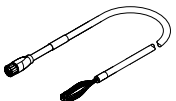
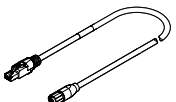
Combinaciones de módulo y motor

Para el funcionamiento del pórtico horizontal 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.

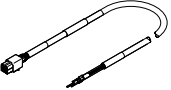
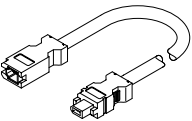
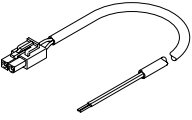
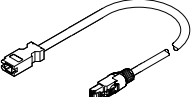
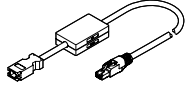
Módulo	Motor Servomotor			Motor paso a paso
Módulo X				
EHM-EGC-50-TB-KF	–	EMME-AS-40-M-LV-...	–	EMMS-ST-42-S-...
EHM-EGC-80-TB-KF	EMMT-AS-60-L-LS-... EMMT-AS-100-M-HS-...	EMME-AS-60-M-LS-...	–	EMMS-ST-57-S-...
EHM-EGC-120-TB-KF	EMMT-AS-80-L-LS-... EMMT-AS-80-L-HS-...	EMME-AS-80-S-LS-...	–	–
EHM-EGC-185-TB-KF	EMMT-AS-100-L-HS-... EMMT-AS-100-H-HS-... EMMT-AS-150-M-HS-R2...	–	–	–
EHM-ELGC-60-BS	–	–	EMMB-AS-80-07	EMMS-ST-57-M
EHM-ELGC-80-BS	–	–	EMMB-AS-80-07	EMMS-ST-87-M
Módulo Y				
EHY-...-EGC-50-TB-KF	–	EMME-AS-40-S-LV-...	–	EMMS-ST-57-M-...
EHY-...-EGC-80-TB-KF	EMMT-AS-60-S-LS-...	EMME-AS-60-M-LS-...	–	EMMS-ST-57-S-...
EHY-...-EGC-120-TB-KF	EMMT-AS-80-L-LS-... EMMT-AS-80-L-HS-...	EMME-AS-80-S-LS-...	–	EMMS-ST-87-S-...
EHY-...-EGC-125-TB-HD	EMMT-AS-60-L-LS-...	EMME-AS-60-M-LS-...	–	EMMS-ST-57-S-...
EHY-...-EGC-160-TB-HD	EMMT-AS-80-M-LS-... EMMT-AS-80-L-HS-...	EMME-AS-80-S-LS-...	–	EMMS-ST-87-S-...
EHY-...-EGC-185-TB-KF	EMMT-AS-100-L-HS-... EMMT-AS-100-H-HS-...	EMME-AS-100-M-HS-... –	–	–
EHY-...-EGC-220-TB-HD	EMMT-AS-100-L-HS-... EMMT-AS-100-H-HS-...	EMME-AS-100-M-HS-... –	–	–
EHY-RP-ELGC-45-BS	–	–	EMMB-AS-40-01	EMMS-ST-42-S
EHY-RP-ELGC-60-BS	–	–	EMMB-AS-60-04	EMMS-ST-57M
EHY-RP-ELGC-80-BS	–	–	EMMB-AS-60-04	EMMS-ST-87-M
Módulo XY (EXCM, EXCH)				
EXCM-30	–	–	–	EMMS-ST-42-S-...
EXCM-40	–	–	–	EMMS-ST-57-M-...
EXCH-40	EMMT-AS-80-M-LS-...	–	–	–
EXCH-40	EMMT-AS-80-L-HS-...	–	–	–
EXCH-60	EMMT-AS-100-M-HS-... EMMT-AS-150-M-HV-R3...	–	–	–

Referencias de pedido: accesorios

Referencias de pedido	Descripción	Longitud del cable [m]	Nº art.	Código del producto
Para servomotor EMMT-AS				
Cable del motor				
	• Para EMMT-AS-60/80-...-R2... con CMMT-AS	2,5	5251374	NEBM-M23G15-EH-2.5-Q7N-R3LEG14
		5	5251375	NEBM-M23G15-EH-5-Q7N-R3LEG14
		7,5	5251376	NEBM-M23G15-EH-7.5-Q7N-R3LEG14
		10	5251377	NEBM-M23G15-EH-10-Q7N-R3LEG14
		15	5251378	NEBM-M23G15-EH-15-Q7N-R3LEG14
		20	5251379	NEBM-M23G15-EH-20-Q7N-R3LEG14
	• Para EMMT-AS-100-...-R2... con CMMT-AS • Para EMMT-AS-150-...-R2... con CMMT-AS	2,5	5251381	NEBM-M23G15-EH-2.5-Q9N-R3LEG14
		5	5251382	NEBM-M23G15-EH-5-Q9N-R3LEG14
		7,5	5251383	NEBM-M23G15-EH-7.5-Q9N-R3LEG14
		10	5251384	NEBM-M23G15-EH-10-Q9N-R3LEG14
		15	5251385	NEBM-M23G15-EH-15-Q9N-R3LEG14
		20	5251386	NEBM-M23G15-EH-20-Q9N-R3LEG14
	• Para EMMT-AS-150-...-R3... con CMMT-AS	2,5	5251395	NEBM-M40G15-EH-2.5-Q11N-R3LEG14
		5	5251396	NEBM-M40G15-EH-5-Q11N-R3LEG14
		7,5	5251397	NEBM-M40G15-EH-7.5-Q11N-R3LEG14
10		5251398	NEBM-M40G15-EH-10-Q11N-R3LEG14	
15		5251399	NEBM-M40G15-EH-15-Q11N-R3LEG14	
	20	5251400	NEBM-M40G15-EH-20-Q11N-R3LEG14	

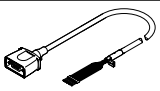

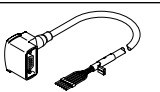
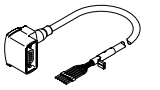
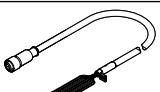
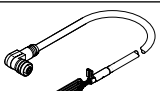
Referencias de pedido	Descripción	Longitud del cable [m]	Nº art.	Código del producto
Para servomotor EMME-AS				
Cable del motor				
	• Para EMME-AS-40/60 con CMMT-AS	2,5	5391541	NEBM-M16G8-E-2.5-Q7-LE8-1
		5	5391543	NEBM-M16G8-E-5-Q7-LE8-1
		7,5	5391548	NEBM-M16G8-E-7.5-Q7-LE8-1
		10	8085952	NEBM-M16G8-E-10-Q7-LE8-1
		15	8085953	NEBM-M16G8-E-15-Q7-LE8-1
		20	611113	NEBM-M16G8-E-20-Q7-LE8-1
	• Para EMME-AS-80/100 con CMMT-AS	2,5	5391540	NEBM-M16G8-E-2.5-Q9-LE8-1
		5	5391545	NEBM-M16G8-E-5-Q9-LE8-1
		7,5	5391547	NEBM-M16G8-E-7.5-Q9-LE8-1
		10	5391549	NEBM-M16G8-E-10-Q9-LE8-1
		15	5391550	NEBM-M16G8-E-15-Q9-LE8-1
		20	611114	NEBM-M16G8-E-20-Q9-LE8-1
Cable del encoder				
	• Para EMME-AS-40/60/80/100 con CMMT-AS	2,5	5212312	NEBM-M12G8-E-2.5-N-R3G8
		5	5212313	NEBM-M12G8-E-5-N-R3G8
		7,5	5212314	NEBM-M12G8-E-7.5-N-R3G8
		10	5212315	NEBM-M12G8-E-10-N-R3G8
		15	5212316	NEBM-M12G8-E-15-N-R3G8
		20	611112	NEBM-M12G8-E-20-N-R3G8

Referencias de pedido: accesorios

Referencias de pedido		Longitud del cable [m]	Nº art.	Código del producto
Para servomotor EMMB-AS				
Cable del motor				
 <ul style="list-style-type: none"> • Para EMMB-AS-40/60/80 con CMMT-AS 	2,5	5219197	NEBM-H6G4-E-2.5-Q13N-LE4	
	5	5219198	NEBM-H6G4-E-5-Q13N-LE4	
	7,5	5219199	NEBM-H6G4-E-7.5-Q13N-LE4	
	10	5219200	NEBM-H6G4-E-10-Q13N-LE4	
	15	8097203	NEBM-H6G4-E-15-Q13N-LE4	
Cable del encoder				
 <ul style="list-style-type: none"> • Para EMMB-AS-40/60/80 con CMMT-AS 	2,5	5219213	NEBM-REG6-E-2.5-Q14N-REG6	
	5	5219214	NEBM-REG6-E-5-Q14N-REG6	
	7,5	5219215	NEBM-REG6-E-7.5-Q14N-REG6	
	10	5219216	NEBM-REG6-E-10-Q14N-REG6	
	15	8097200	NEBM-REG6-E-15-Q14N-REG6	
Cable de conexión para freno				
 <ul style="list-style-type: none"> • Para EMMB-AS-40/60/80 con CMMT-AS 	2,5	5219205	NEBM-H7G2-E-2.5-Q14N-LE2	
	5	5219206	NEBM-H7G2-E-5-Q14N-LE2	
	7,5	5219207	NEBM-H7G2-E-7.5-Q14N-LE2	
	10	5219208	NEBM-H7G2-E-10-Q14N-LE2	
	15	8097206	NEBM-H7G2-E-15-Q14N-LE2	
Adaptador para cable del encoder (obligatorio)				
 <ul style="list-style-type: none"> • Para EMMB-AS-40/60/80 con CMMT-AS 	Para monovuelta con CMMT-AS			
	0,5	8097197	NEFM-REG6-K-0.5-R3G8	
 <ul style="list-style-type: none"> • Para EMMB-AS-40/60/80 con CMMT-AS 	Para multivuelta con CMMT-AS¹⁾			
	0,5	8097195	NEFM-REG6-K-0.5-B-R3G8	
	Para multivuelta con CMMB-AS¹⁾			
0,5	8097196	NEFM-REG6-K-0.5-B-REG6		

1) La batería requerida no está incluida en el suministro

Referencias de pedido: accesorios

Denominación	Descripción	Longitud del cable [m]	Nº art.	Código del producto
Para motor paso a paso EMMS-ST				
Cable del motor¹⁾				
	<ul style="list-style-type: none"> Para motor paso a paso EMMS-ST-42/57-...-G2 con CMMT-ST Conector recto 	2,5	1450369	NEBM-S1G9-E-2.5-Q5-LE6
		5	1450370	NEBM-S1G9-E-5-Q5-LE6
		7	1450371	NEBM-S1G9-E-7-Q5-LE6
		10	1450372	NEBM-S1G9-E-10-Q5-LE6
		15	5085055	NEBM-S1G9-E-15-Q5-LE6
	<ul style="list-style-type: none"> Para motor paso a paso EMMS-ST-42-...-SE-G3 con CMMT-ST Conector recto Motor al sistema mecánico EXCM-30 	2,5	550326	NEBU-M12G5-K-2.5-LE4
		5,0	541328	NEBU-M12G5-K-5-LE4
	<ul style="list-style-type: none"> Para motor paso a paso EMMS-ST-42/57-...-G2 con CMMT-ST Conector acodado 	2,5	1450737	NEBM-S1W9-E-2.5-Q5-LE6
		5	1450738	NEBM-S1W9-E-5-Q5-LE6
		7	1450739	NEBM-S1W9-E-7-Q5-LE6
		10	1450740	NEBM-S1W9-E-10-Q5-LE6
		15	610856	NEBM-S1W9-E-15-Q5-LE6
	<ul style="list-style-type: none"> Para motor paso a paso EMMS-ST-87-...-G2 con CMMT-ST Conector acodado 	2,5	1450944	NEBM-S1W15-E-2.5-Q7-LE6
		5,0	1450945	NEBM-S1W15-E-5-Q7-LE6
		7,0	1450946	NEBM-S1W15-E-7-Q7-LE6
		10	1450947	NEBM-S1W15-E-10-Q7-LE6
		15	610857	NEBM-S1W15-E-15-Q7-LE6
Cable del encoder¹⁾				
	<ul style="list-style-type: none"> Para motor paso a paso EMMS-ST-42/57/87-...-G2/G3 con CMMT-ST Conector recto 	2,5	1451587	NEBM-M12G8-E-2.5-LE8
		5	1451588	NEBM-M12G8-E-5-LE8
		7	1451589	NEBM-M12G8-E-7-LE8
		10	1451590	NEBM-M12G8-E-10-LE8
		15	611110	NEBM-M12G8-E-15-LE8
	<ul style="list-style-type: none"> Para motor paso a paso EMMS-ST-42/57/87-...-G2 con CMMT-ST Conector acodado 	2,5	1451675	NEBM-M12W8-E-2.5-LE8
		5	1451676	NEBM-M12W8-E-5-LE8
		7	1451677	NEBM-M12W8-E-7-LE8
		10	1451678	NEBM-M12W8-E-10-LE8
		15	610858	NEBM-M12W8-E-15-LE8

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

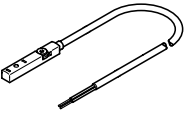

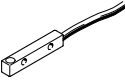
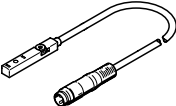
- Los cables y los tubos flexibles se seleccionan para que esté disponible, como mínimo, la longitud de conexión especificada en el pedido a partir de la salida de la cadena de energía.
- Los cables y los tubos flexibles solo están disponibles en las longitudes que se especifican en la tabla siguiente. 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)	■	■	■	-	-

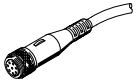
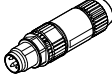
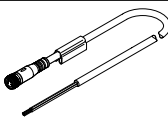
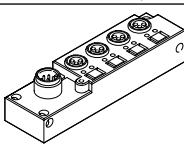

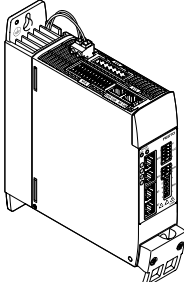
Referencias de pedido: accesorios

Componentes estándar del sistema de manipulación

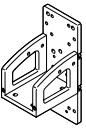
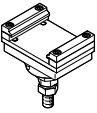
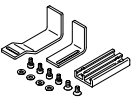
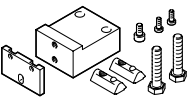

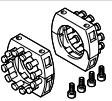
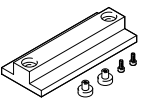
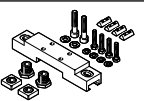
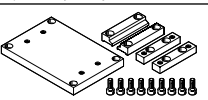
El sistema de manipulación consta de numerosos componentes estándar de Festo de eficacia probada. Dependiendo de la configuración, se utilizan distintos componentes. En la página "Configuración del sistema" del configurador Handling Guide Online se pueden variar la extensión y las características del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

Denominación	Descripción	Longitud del cable [m]	Nº art.	Código del producto	
Sensor de proximidad (inductivo) para la detección de la posición del carro en el eje X/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	551391	SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE
		PNP, normalmente abierto	7,5	551386	SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE
	<ul style="list-style-type: none"> Para eje de accionamiento por husillo EGC-BS Para eje de accionamiento por husillo ELGC-BS Para tensión continua Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye:	NPN, normalmente cerrado	7,5	551401	SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE
		NPN, normalmente abierto	7,5	551396	SIES-8M-NS-24V-K-7,5-OE
<ul style="list-style-type: none"> En EGC, ELGC: 2 unidades 					
Sensor de proximidad para la detección de la posición del carro en el eje X					
	<ul style="list-style-type: none"> Para EXCM-40, EXCH-40, EXCH-60 	PNP, normalmente abierto	–	150491	SIES-V3B-PS-S-L
	<ul style="list-style-type: none"> Para EXCM-40, EXCH-40, EXCH-60 Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye:	PNP, normalmente cerrado	–	174552	SIES-Q8B-PO-K-L
	<ul style="list-style-type: none"> 1 unidad 				
Sensor de proximidad (inductivo) para la detección de la posición del carro en el eje Y					
	Cable con conector				
	<ul style="list-style-type: none"> Para EXCM-40, EXCH-40, EXCH-60 Para tensión continua Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye:	PNP, normalmente cerrado	0,3	551392	SIES-8M-PO-24V-K-0,3-M8D
		PNP, normalmente abierto	0,3	551387	SIES-8M-PS-24V-K-0,3-M8D
<ul style="list-style-type: none"> 1 unidad 					

Referencias de pedido: accesorios

Denominación	Descripción	Longitud del cable [m]	Nº art.	Código del producto
Conector tipo zócalo con cable				
	• Conexión entre distribuidor multipolo NEDU y armario de maniobra	5	525618	SIM-M12-8GD-5-PU
		10	570008	SIM-M12-8GD-10-PU
Conectores				
	• Para la conexión al distribuidor multipolo NEDU / distribuidor NEDY	–	562024	NECU-S-M8G3-HX
Cable de conexión				
	• Conexión entre el distribuidor NEDY y el armario de maniobra	2,5	541342	NEBU-M8G4-K-2.5-LE4
		5	541343	NEBU-M8G4-K-5-LE4
		7,5	610854	NEBU-M8G4-K-7.5-LE4
		10	589560	NEBU-M8G4-K-10-LE4
		15	610855	NEBU-M8G4-K-15-LE4
Distribuidor multipolo				
	• El distribuidor multipolo permite transportar agrupadas las señales eléctricas, como por ejemplo la detección de la posición final Libre elección: – 4 conectores individuales – 6 conectores individuales	–	574586	NEDU-L4R1-M8G3L-M12G8
		–	574587	NEDU-L6R1-M8G3L-M12G8
	• El distribuidor permite transportar agrupadas señales eléctricas como, por ejemplo, la detección de la posición final – 2 conectores individuales	–	8005312	NEDY-L2R1-V1-M8G3-N-M8G4
Controlador del motor/regulador de servoaccionamiento				
	Puede encontrar los accesorios para cada controlador del motor/regulador de servoaccionamiento en: • www.festo.com/catalogue/cmmt			

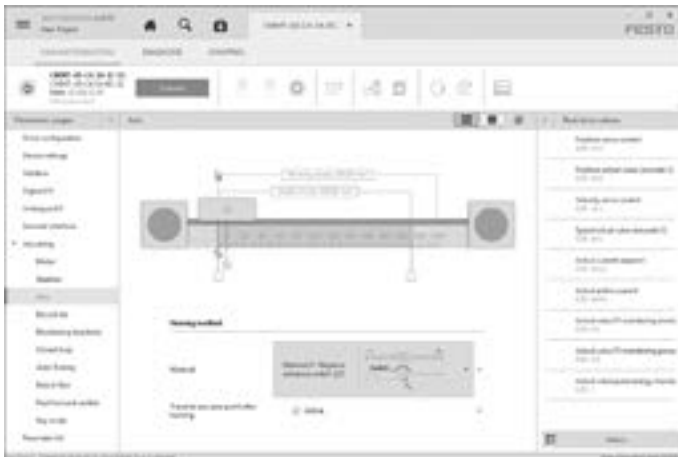
Referencias de pedido: accesorios

Denominación	Descripción	Nº art.	Código del producto												
Conjunto de montaje															
	<ul style="list-style-type: none"> Kit de fijación para la cadena de energía y un eje Z como, p. ej., EGSL, DGSL, EGSK 	<ul style="list-style-type: none"> EXCM-30 	<table border="1"> <tr> <td>4070088</td> <td>EAHT-E9-FB-3D-30</td> </tr> </table>	4070088	EAHT-E9-FB-3D-30										
4070088	EAHT-E9-FB-3D-30														
Kit de ajuste															
	<ul style="list-style-type: none"> Kit de fijación regulable en altura 	<ul style="list-style-type: none"> EXCM-30 	<table border="1"> <tr> <td>4070088</td> <td>EADC-E11-30</td> </tr> </table>	4070088	EADC-E11-30										
4070088	EADC-E11-30														
Fijación para sensor															
	<ul style="list-style-type: none"> Para el referenciado en combinación con motores de terceros 	<ul style="list-style-type: none"> EXCM-30 	<table border="1"> <tr> <td>4070088</td> <td>EAPR-E11-30</td> </tr> </table>	4070088	EAPR-E11-30										
4070088	EAPR-E11-30														
Fijación para sensor															
	<ul style="list-style-type: none"> Para la fijación del sensor de proximidad SIES-Q8B, SIES-V3B al eje X 	<ul style="list-style-type: none"> EXCM-40, EXCH-40 EXCH-60 	<table border="1"> <tr> <td>2536353</td> <td>EAPR-E12-40</td> </tr> <tr> <td>2478805</td> <td>EAPR-E12-60</td> </tr> </table>	2536353	EAPR-E12-40	2478805	EAPR-E12-60								
2536353	EAPR-E12-40														
2478805	EAPR-E12-60														
Cadena de energía															
	<ul style="list-style-type: none"> Para guiar los cables del eje Z 	<ul style="list-style-type: none"> EXCM-30 	<table border="1"> <tr> <td>8059999</td> <td>EADH-U-3D-30</td> </tr> <tr> <td>8060324</td> <td>EADH-U-3D-40</td> </tr> </table>	8059999	EADH-U-3D-30	8060324	EADH-U-3D-40								
8059999	EADH-U-3D-30														
8060324	EADH-U-3D-40														
Conjunto de conexión															
	<ul style="list-style-type: none"> Retenedor para la fijación de la cadena de energía 	<ul style="list-style-type: none"> EXCM-30 	<table border="1"> <tr> <td>8060325</td> <td>EAHT-AE-3D-30</td> </tr> <tr> <td>8060326</td> <td>EAHT-AE-3D-40</td> </tr> </table>	8060325	EAHT-AE-3D-30	8060326	EAHT-AE-3D-40								
8060325	EAHT-AE-3D-30														
8060326	EAHT-AE-3D-40														
Herramienta de ajuste															
	<ul style="list-style-type: none"> Para la alineación y comprobación de la planicidad del pórtico horizontal de dos ejes 	<ul style="list-style-type: none"> EXCM-40, EXCH-40, EXCH-60 	<table border="1"> <tr> <td>3197697</td> <td>EADT-W-E12</td> </tr> </table>	3197697	EADT-W-E12										
3197697	EADT-W-E12														
Kit de ajuste															
	<ul style="list-style-type: none"> Permite fijar el sistema de manipulación a la superficie de apoyo Así se pueden compensar fácilmente las irregularidades de la superficie de apoyo 	<ul style="list-style-type: none"> EHMX-...-EGC-50-TB-KF EHMX-...-EGC-80-TB-KF EHMX-...-EGC-120-TB-KF EHMX-...-EGC-185-TB-KF EHMX-...-ELGC-60-BS EHMX-...-ELGC-80-BS 	<table border="1"> <tr> <td>8047565</td> <td>EADC-E15-50-E7</td> </tr> <tr> <td>8047566</td> <td>EADC-E15-80-E7</td> </tr> <tr> <td>8047567</td> <td>EADC-E15-120-E7</td> </tr> <tr> <td>8047568</td> <td>EADC-E15-185-E7</td> </tr> <tr> <td>8142650</td> <td>EADC-E15-60-E22</td> </tr> <tr> <td>8142651</td> <td>EADC-E15-80-E22</td> </tr> </table>	8047565	EADC-E15-50-E7	8047566	EADC-E15-80-E7	8047567	EADC-E15-120-E7	8047568	EADC-E15-185-E7	8142650	EADC-E15-60-E22	8142651	EADC-E15-80-E22
8047565	EADC-E15-50-E7														
8047566	EADC-E15-80-E7														
8047567	EADC-E15-120-E7														
8047568	EADC-E15-185-E7														
8142650	EADC-E15-60-E22														
8142651	EADC-E15-80-E22														
Fijación para perfil															
	<ul style="list-style-type: none"> Permite fijar el sistema de manipulación a la superficie de apoyo No se puede regular en altura 	<ul style="list-style-type: none"> EHMX-...-ELGC-60-BS EHMX-...-ELGC-80-BS 	<table border="1"> <tr> <td>8142652</td> <td>EAHM-E15-60-E22</td> </tr> <tr> <td>8142653</td> <td>EAHM-E15-80-E22</td> </tr> </table>	8142652	EAHM-E15-60-E22	8142653	EAHM-E15-80-E22								
8142652	EAHM-E15-60-E22														
8142653	EAHM-E15-80-E22														

Ayuda de programación

Festo Automation Suite

Software de parametrización y programación para equipos electrónicos de Festo



- Parametrización, programación y puesta en funcionamiento en una interfaz de usuario clara y fácil de usar
- Una ayuda óptima para procesos complejos mediante programas de asistencia guiados (p. ej., para la primera puesta en funcionamiento, la configuración de actuadores, etc.)
- Acceso más rápido a los documentos requeridos y a información adicional
- Integración sencilla de los actuadores eléctricos en la programación del control