

Actionneurs intégrés EMCA

FESTO



Actionneurs intégrés EMCA

Caractéristiques

En bref

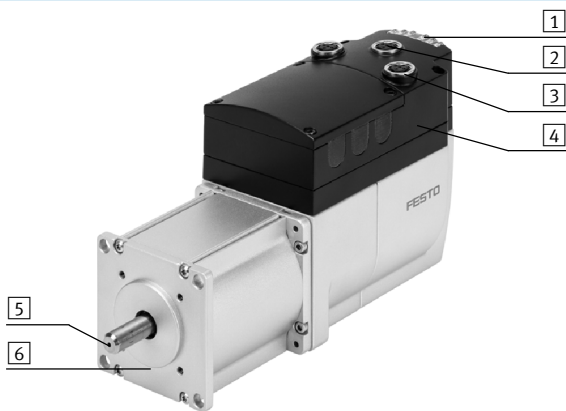
Actionneur intégré

- Moteur à courant continu sans balais (moteur EC) pour les tâches de positionnement avec électronique de puissance, de commande et de régulation intégrée. Cela permet d'éviter les longs câbles de moteur, d'améliorer la compatibilité électromagnétique et de réduire les frais d'installation et l'encombrement.
- 64 blocs programmables (valeur de consigne : position, vitesse ou couple)
- En option : frein d'arrêt avec commande intégré
- Fonction de sécurité : « Moment de mise hors service sécurisée » (STO)
- Indice de protection au choix :
 - Standard : boîtier et connectique IP54
 - En option : boîtier et connectique IP65 pour des environnements difficiles
- Détection de position absolue via :
 - Standard : valeur absolue un tour
 - En option : système de mesure absolue multitours avec tampon intégré, pour la mémorisation des valeurs de position pour des mouvements jusqu'à 7 jours (sans alimentation externe). Cette durée peut être prolongée à l'aide d'un boîtier de batterie externe (→ Page 19).

Accessoires

- Réducteur :
 - Standard : boîte de vitesses intégrée et angulaire (en stock)
 - Engrenages spéciaux sur demande
- Résistance de freinage :
 - Amplificateur de résistance de freinage intégré
 - Option : résistance de freinage externe (avec équerre de fixation)
- Câbles pré-assemblés
- Dimensionnement de l'entraînement via PositioningDrives
 - Dimensionnement de l'EMCA et des réducteurs
 - Résistance de freinage requise : Oui/Non
- Mise en service via l'interface Ethernet avec Festo Configuration Tool (FCT)

La technique en détail



- 1 Voyants LED
- 2 Interface de paramétrage
Interface Modbus TCP (intégrée à EMCA-DIO)
- 3 Interface CANopen
Interface PROFINET
Interface EtherNet/IP
Interface EtherCAT
- 4 Boîte de distribution
- 5 Arbre du moteur
- 6 Bride de moteur

Protocoles de bus











Actionneurs intégrés EMCA

Caractéristiques

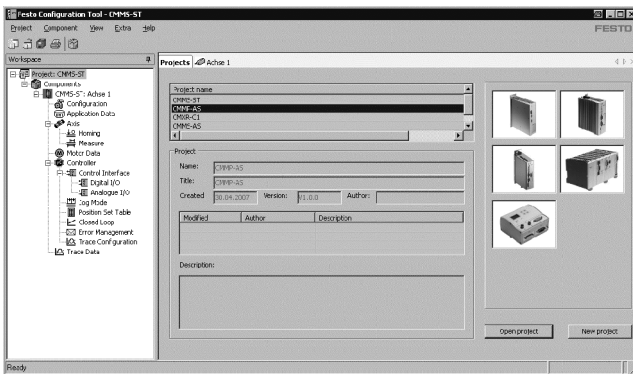
Bibliothèques et outils → www.festo.com/sp/emca (logiciels)

Modules fonctionnels pour une programmation simplifiée et une prise en charge des autres logiciels

- FCT— Festo Configuration Tool — Plugin pour EMCA
- Mises à jour des firmwares EMCA
- CANopen EDS
- EtherNet/IP EDS
- EtherCAT ESI
- PROFINET GSDML
- Blocs fonctionnels pour Festo, Omron, Rockwell Studio 5000, CODESYS, Beckhoff TwinCAT, portail Siemens TIA
- Modbus— Demonstrator

Logiciel FCT — Festo Configuration Tool

La plate-forme attitrée des actionneurs électriques Festo (→ www.festo.com/sp/fct)



- Tous les actionneurs d un système peuvent être gérés et archivés au sein d un projet commun
- Gestion de projet et de données pour tous les types d appareils supportés
- Simplicité de mise en œuvre, par une indication graphique des paramètres acceptés
- Fonctionnement cohérent pour tous les actionneurs
- Travail hors ligne, sur le bureau, ou en ligne, sur la machine

FHPP — Profil Festo destiné à la manipulation et au positionnement

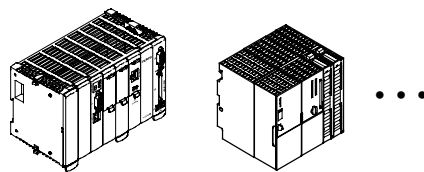
Profil de données optimisé

Festo a mis au point un profil de données optimisé, tout particulièrement adapté aux applications cibles de manipulation et de positionnement : FHPP (Festo Handling and Positioning Profile).

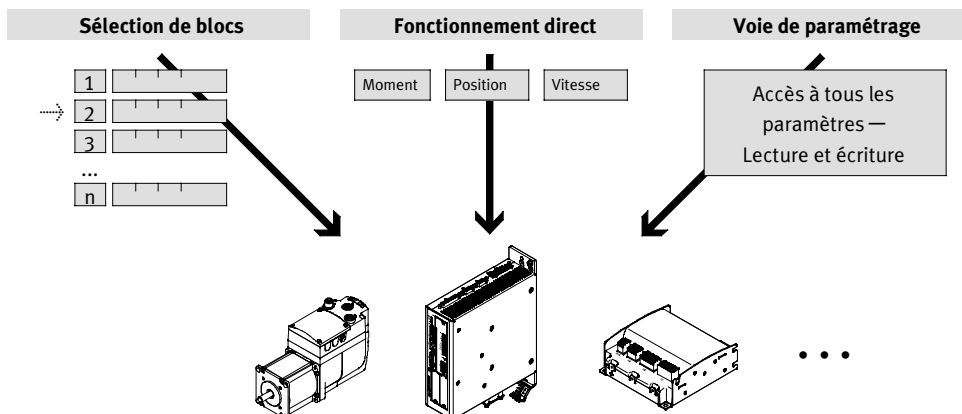
Le profil de données FHPP permet de commander les contrôleurs de moteur Festo, via coupleur de bus de terrain, grâce à des octets de commande et d état standardisés.

Les éléments suivants ont été définis :

- Modes de fonctionnement
- Structure de données d E/S
- Objets de paramétrage
- Commande séquentielle



Communication par bus de terrain



Actionneurs intégrés EMCA

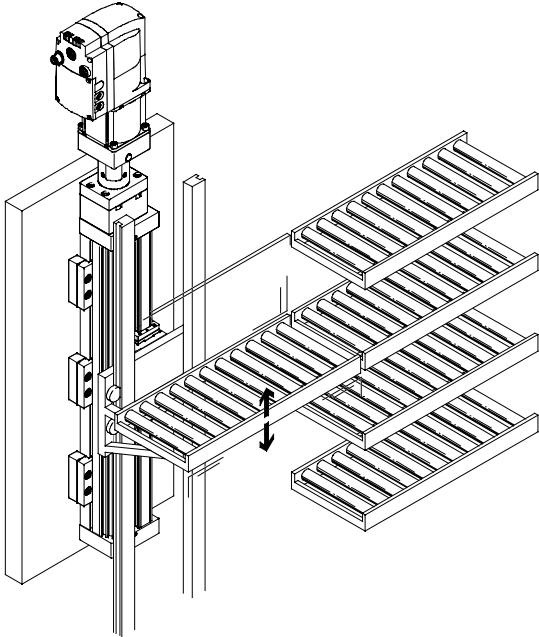
FESTO

Caractéristiques

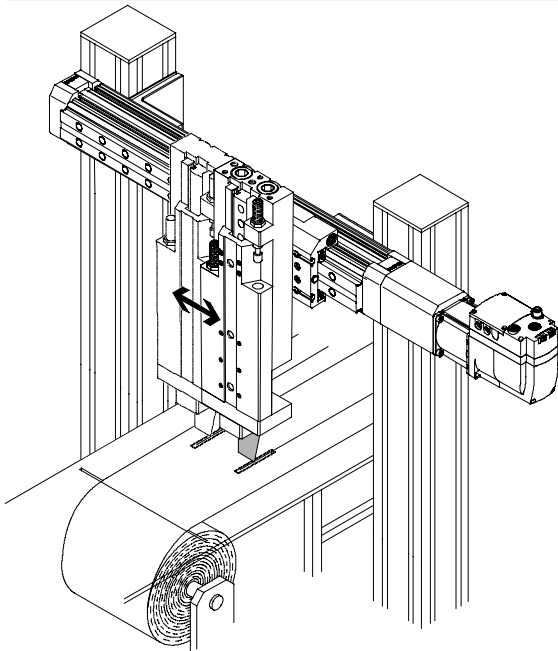
Exemples d'application

- Machines d'impression et de post-presse
- Machines d'emballage et d'étiquetage
- Machines à travailler le bois
- Industrie textile
- Technologie médicale
- Transport de matériaux
- Transport
- Inscriptions
- Fabrication électronique

Réglage de bandes de triage



Réglage de format pour machines de découpe de papier ou de feuilles



Actionneurs intégrés EMCA

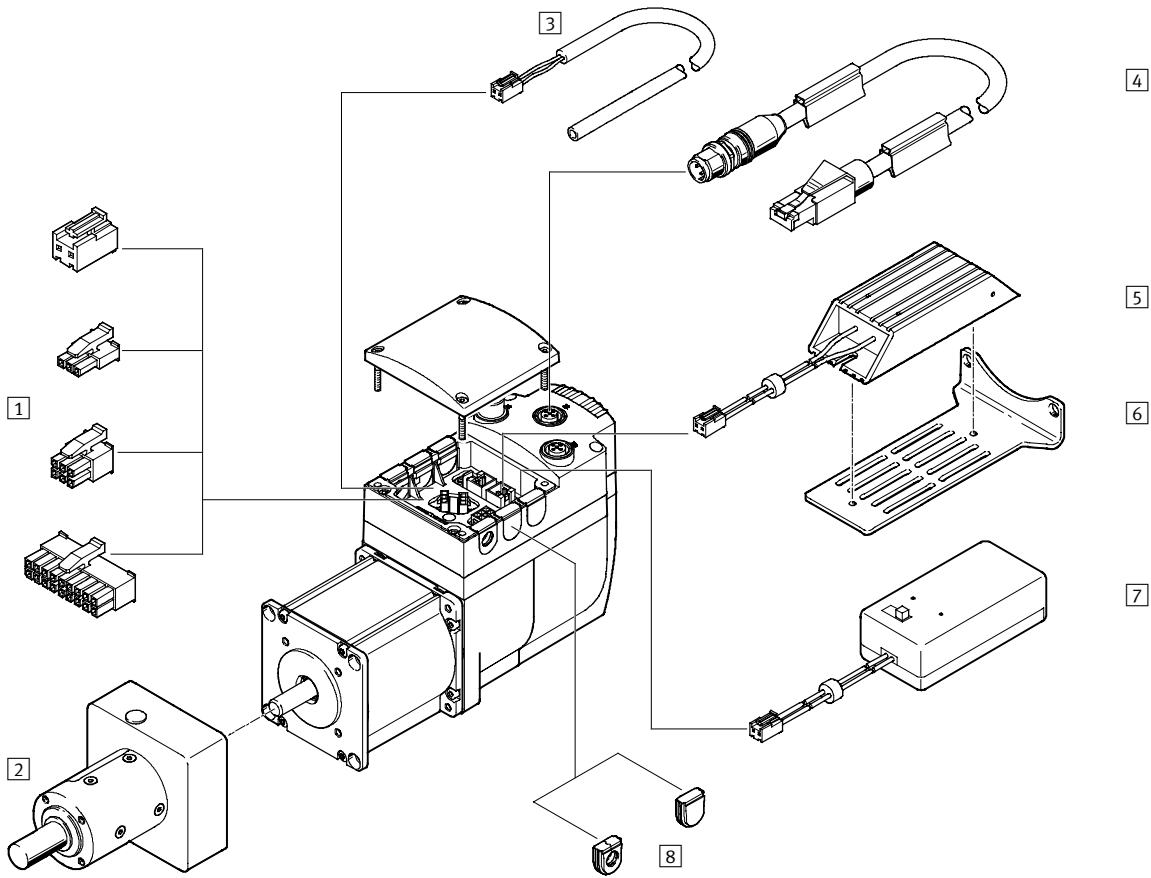
Désignations

		EMCA	EC	67	M	1	T	E	B	CO	S1
Type de produit											
EMCA	Moteur à contrôleur										
Technologie moteur											
EC	Moteur EC										
Taille de bride du moteur											
67	67 mm										
Longueur											
S	court										
M	moyen										
Tension de service nominale											
1	24 V DC										
Connexion électrique											
T	Boîtier de connexion										
Unité de mesure											
E	Codeur absolu, monotour										
M	Codeur absolu, système de mesure multitour										
frein											
—	Néant										
B	Avec frein d'arrêt										
Protocole de bus/pilotage											
DIO	Interface d'E/S numérique + Modbus TCP										
CO	CANopen										
PN	PROFINET										
EP	EtherNet/IP										
EC	EtherCAT										
Indice de protection électrique											
—	Standard										
S1	IP65										

Actionneurs intégrés EMCA

Périphérie

Par exemple la variante EMCA-....CO





Actionneurs intégrés EMCA

Périphérie

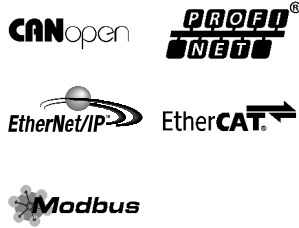
Accessoires		→ Page/Internet	
1	Assortiment de connecteurs mâles NEKM	<ul style="list-style-type: none"> Connecteur pour l'alimentation électrique, interrupteur de référence/fin de course, etc. (Pour connecteur X4, X6, X7, X8, X8, X9 → Page 13). N'est pas compris dans la fourniture du moteur EMCA 	AUCUN LIEN
2	Réducteur EMGC	Augmente le couple du moteur, tout en réduisant la vitesse de rotation	AUCUN LIEN
3	Câble pré-assemblé NEBM	Pour l'alimentation, l'interface STO et l'interface d'E/S	AUCUN LIEN
4	Câble de liaison NEBC-D12G4	Pour le paramétrage de l'actionneur intégré	AUCUN LIEN
5	Résistance de freinage CACR-LE2	Absorbe l'énergie qui est réinjectée dans le circuit intermédiaire lors du freinage ou de l'excitation séparée	AUCUN LIEN
6	Équerre de fixation EAHM-M1	Pour la fixation flexible de la résistance de freinage	AUCUN LIEN
7	Boîtier de batteries EADA	Pour la mémorisation des valeurs de position en liaison avec le système de mesure absolue multitours	AUCUN LIEN
8	Joints en caoutchouc	<ul style="list-style-type: none"> L'assortiment de joints est compris dans la fourniture de l'actionneur EMCA Commande ultérieure possible via le catalogue de pièces détachées → www.festo.com/emca (documentation) 	emca

Actionneurs intégrés EMCA

Fiche de données techniques

-  Taille 67
-  Tension nominale
24 V DC

Protocoles de bus



Caractéristiques techniques générales	
Contrôleur de régime	Étage de puissance MOSFET PWM
	Régulateur en cascade avec
	Asservissement de position P
	Régulateur de vitesse PI
	Régulateur de courant PI
Interface de paramétrage	Ethernet
Ethernet, protocoles supportés	TCP/IP
Vitesse de transmission max. [Mbit/s]	100
Indicateur de position du rotor	Codeur absolu, monotour
	Codeur absolu, système de mesure multitour
Principe de mesure de l'indicateur de position du rotor	Magnétique
Résolution	
Monotour	12 bits (4096 incréments par tour)
Système de mesure multitour	12 bits (4096 incréments par tour ; ±2.147.483.648 rotations)
Système de mesure multitour d'autonomie	Sans batterie externe : 7 jours
	Avec batterie externe : 6 mois
Affichage	LED
Type de fixation	Bride de montage avec trou traversant
Position de montage	Indifférente

Caractéristiques électriques			
Taille		S	M
Tension nominale [V CC]		24 ±20%	
Courant nominal [A]		6,9	7,2
Courant de pointe [A]		10,2	10,3
Puissance nominale moteur [W]		120	150
Puissance de crête moteur [W]		158	200
Intensité max. des sorties logiques numériques [mA]		100	
Entrée/Sortie logique de commutation		PNP	

Caractéristiques techniques du moteur			
Taille		S	M
Régime nominal [1/mn]		3100	3150
Vitesse de rotation max. [1/mn]		3500	3300
Couple nominal [Nm]		0,37	0,45
Couple de pointe [Nm]		0,85	0,91
Moment d'inertie de masse du rotor [kg cm ²]		0,175	0,301
Effort sur l'arbre admissible			
axiale [N]		60	
Radiale [N]		100	

Actionneurs intégrés EMCA

Fiche de données techniques

Caractéristiques techniques du frein d'arrêt		
Couple de maintien	[Nm]	1
Consommation	[W]	9
Moment d'inertie de masse	[kg cm ²]	0,021

Caractéristiques techniques					
Interfaces	E-S	CANopen	PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT
Nombre de sorties logiques numériques	4	2	2	2	2
Nombre d'entrées logiques numériques	11	2	2	2	2

Caractéristiques techniques – Protocole de bus					
Interfaces	Modbus TCP	CANopen	PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT
Blocs d'avance	64	64	64	64	64
Profil de communication	FHPP	CiA 402 et FHPP	FHPP	FHPP	CiA 402 et FHPP
Débit de transmission max. du bus de terrain	[Mbit/s]	100	1	100	100
Résistance de terminaison	[Ω]	—	120 (activé par commutateur DIP)	—	—
RPI (Requested Packet Interval)	[ms]	—	—	5	—
Services de transmission	—	—	—	Messaging : implicit (T1) explicit	—

Caractéristiques de sécurité	
Fonction de sécurité selon EN 61800-5-2	Moment de mise hors service sécurisée (STO)
Niveau de performances (PL) conforme à la norme EN ISO 13849-1	Catégorie 3, niveau de performances PLD
Safety Integrity Level (SIL) selon EN 61800-5-2	SIL 2
Longueur d'impulsion d'essai positive max. pour le signal 0	[μs] 10000
Impulsion de contrôle négative max. du signal 1	[μs] 600
Intervalle entre essais	20 ans
PFH	1 x 10 ⁻⁹
PFD	1,86 x 10 ⁻⁵
Couverture du diagnostic	[%] 90
Pourcentage de défaillance de sécurité (SFF)	[%] > 90
Tolérance aux pannes du matériel	1
Certification pour la position présentée	TÜV 01/205/5514.00/16
Marquage CE (voir la déclaration de conformité)	Selon la directive européenne CEM ¹⁾ Selon la directive européenne relative aux machines
Tenue aux vibrations	Vérification du transport avec sensibilité 2 selon FN 942017-4 et EN 60068-2-6
Résistance aux chocs	Essai de choc avec sensibilité 2 selon FN 942017-5 et EN 60068-2-27

1) Pour le domaine d'utilisation, consultez la déclaration de conformité CE, disponible à l'adresse : www.festo.com/sp → Certificats.
En cas de restriction à l'utilisation des appareils en milieu résidentiel, commercial ou industriel, ainsi que dans les petites entreprises, d'autres mesures de réduction des émissions perturbatrices peuvent être nécessaires.

Poids [g]		
Taille	S	M
Poids du produit	1900	2260
Frein d'arrêt supplémentaire	350	350
Système de mesure multitour supplémentaire	25	25

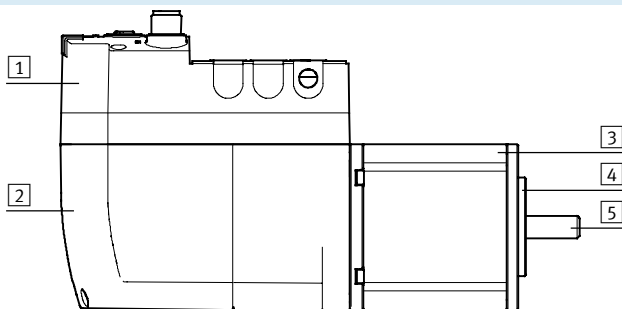
Actionneurs intégrés EMCA

Fiche de données techniques

Conditions de service et d'environnement	
Propriétés des sorties logiques numériques	– Configuration en partie définie par l'utilisateur – Sans séparation galvanique
Propriétés des entrées logiques	Liaison galvanique avec potentiel logique
Spécification des entrées logiques	D'après la norme CEI 61131-2
Fonction de protection	Surveillance I ² t
	Contrôle des erreurs de poursuite
	Identification logicielle des fins de course
	Détection de panne de courant
	Surveillance de courant
	Surveillance de température
Degré de protection	
EMCA-..., arbre du moteur	IP54
EMCA-..., boîtier du moteur avec connectique	IP54
EMCA-...-S1, boîtier du moteur avec connectique	IP65
Température ambiante [°C]	0 ... +50
Note relative à la température ambiante	Au-dessus d'une température ambiante de 20 °C, une réduction de puissance de 1,75 % par °C doit être observée.
Température de stockage [°C]	-25 ... +70
Hygrométrie [%]	0 ... 95 (sans condensation)
Résistance à la corrosion CRC ¹⁾	1
	Marque RCM
Marquage CE (voir la déclaration de conformité)	Selon la directive européenne CEM ²⁾
	Selon la directive européenne relative aux machines
Marque KC	KC-EMV

- 1) Classe de résistance à la corrosion KBK 1 selon la norme Festo FN 940070
Faible exposition à la corrosion. Utilisation en intérieur sec, voire sous protection pour transport et stockage. S'applique également aux pièces masquées par des couvercles, dans les zones intérieures non visibles, ainsi qu'aux pièces qui sont amenées à être découvertes au cours de l'utilisation (par exemple, l'arbre d'entraînement).
- 2) Pour le domaine d'utilisation, consultez la déclaration de conformité CE, disponible à l'adresse : www.festo.com/sp → Certificats.
En cas de restriction à l'utilisation des appareils en milieu résidentiel, commercial ou industriel, ainsi que dans les petites entreprises, d'autres mesures de réduction des émissions perturbatrices peuvent être nécessaires.

Matériaux



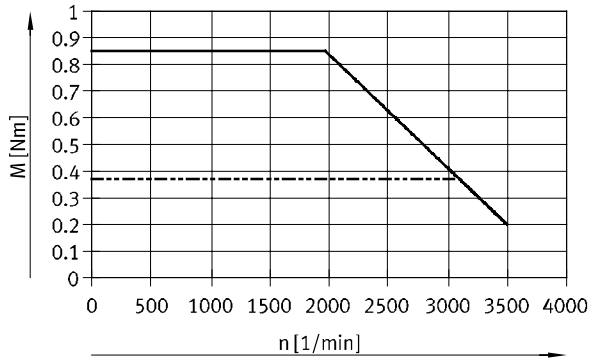
Actionneur intégré	
Corps	
1 Boîtier de connexion	Matière plastique renforcée de fibres de verre
2 Boîtier inférieur	Zinc moulé sous pression
– Joints	Perbunan
Moteur	
3 Profilé du boîtier	Aluminium
4 Flasque	Zinc moulé sous pression
5 Arbre	Acier
Note relative aux matériaux	Conformes RoHS
	Substances contenant du silicone incluses

Actionneurs intégrés EMCA

Fiche de données techniques

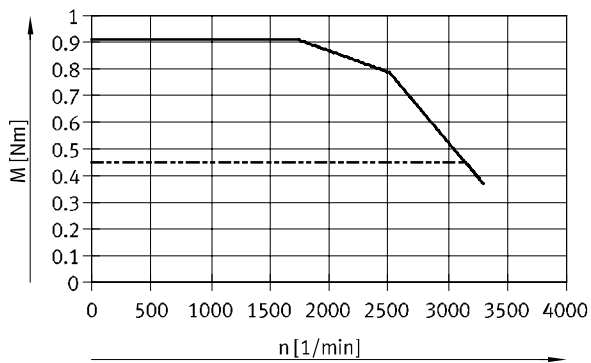
Couple M en fonction de la vitesse de rotation n

EMCA-EC-67-S



— Couple de pointe
- - - - - Couple nominal

EMCA-EC-67-M



— Couple de pointe
- - - - - Couple nominal

 - Note

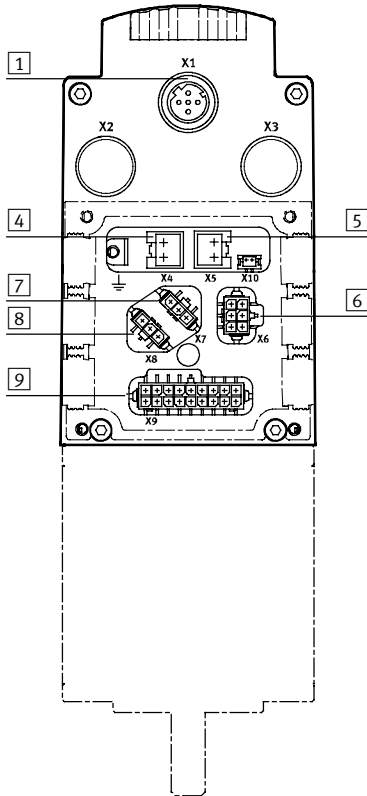
Caractéristiques typiques du moteur (tolérances de fabrication $\pm 20\%$) à la tension nominale.

Actionneurs intégrés EMCA

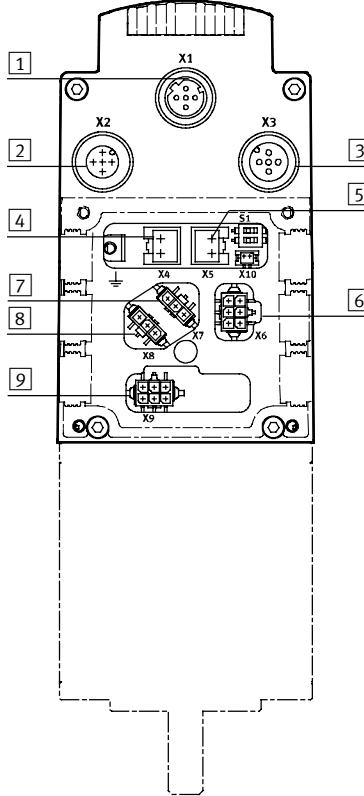
Fiche de données techniques

Affectation des broches

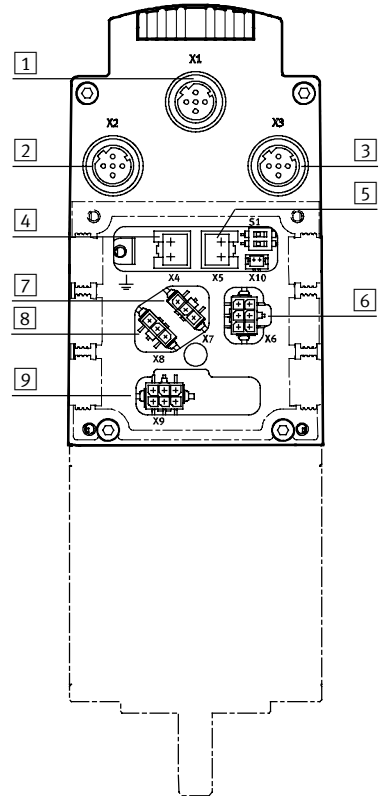
EMCA-...-DIO

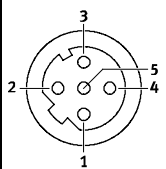


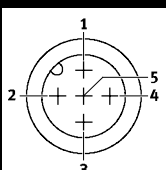
EMCA-...-CO

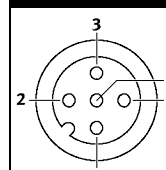


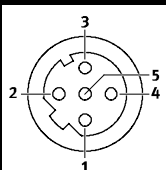
EMCA-...-PN/-EP/-EC

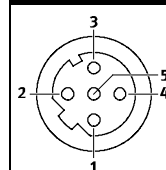


1 [X1] Interface de paramétrage (Ethernet)			
	Broche		Fonction
	1	TD+	Emission de données +
	2	RD+	Données reçues +
	3	TD-	Émission de données-
	4	RD-	Données reçues-
	5	-	n.c.
	Corps		Blindage/terre fonctionnelle

2 [X2] CAN IN (interface CAN)			
	Broche		Fonction
	1	Écran CAN	Blindage
	2	n.c.	-
	3	CAN GND	Potentiel de référence CAN Bus
	4	CAN H	CAN Bus High
	5	CAN L	CAN Bus Low
	Corps		Blindage/terre fonctionnelle

3 [X3] CAN OUT (interface CAN)			
	Broche		Fonction
	1	Écran CAN	Blindage
	2	n.c.	-
	3	CAN GND	Potentiel de référence CAN Bus
	4	CAN H	CAN Bus High
	5	CAN L	CAN Bus Low
	Corps		Blindage/terre fonctionnelle


2 [X2] PN IN (interface PROFINET) [X2] EP IN (interface EtherNet/IP) [X2] EC IN (interface EtherCAT)			
	Broche		Fonction
	1	TD+	Emission de données +
	2	RD+	Données reçues +
	3	TD-	Émission de données-
	4	RD-	Données reçues-
	5	-	n.c.
	Corps		Blindage/terre fonctionnelle


3 [X3] PN OUT (interface PROFINET) [X3] EP OUT (interface EtherNet/IP) [X3] EC OUT (interface EtherCAT)			
	Broche		Fonction
	1	TD+	Emission de données +
	2	RD+	Données reçues +
	3	TD-	Émission de données-
	4	RD-	Données reçues-
	5	-	n.c.
	Corps		Blindage/terre fonctionnelle

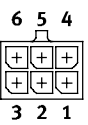
Actionneurs intégrés EMCA

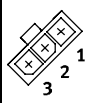
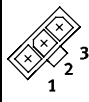
Fiche de données techniques

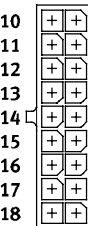
Affectation des broches


4 [X4] Alimentation électrique			
		Broche	Fonction
	1	24 V DC	Alimentation électrique
	2	GND	Potentiel de référence


5 [X5] Résistance de freinage			
		Broche	Fonction
	1	ZK+	Raccord pour résistance de freinage externe
	2	BR-CH	

6 [X6] Interface STO			
		Broche	Fonction
	1	NC1	Contact de réponse 1
	2	NC2	Contact de réponse 2
	3	24 V DC	Sortie en tension
	4	STO1	Entrée de pilotage
	5	STO2	Entrée de pilotage
	6	GND	Potentiel de référence

7/8 [X7/X8] Contact de fin de course et de référence			
		Broche	Fonction
	1	24 V DC	Sortie en tension
	2	Com- mutateur 1	Entrée de signal 1
	3	GND	Potentiel de référence
	1	24 V DC	Sortie en tension
	2	Com- mutateur 2	Entrée de signal 2
	3	GND	Potentiel de référence

9 [X9] Interface d'E/S pour EMCA-...-DIO			
		Broche	Fonction (Mode0/Mode1)
	1	DIN	Sélection de blocs 1
	2	DIN	Sélection de blocs 2
	3	DIN	Sélection de blocs 4
	4	DIN	Sélection de blocs 8
	5	DIN	Sélection de blocs 16
	6	DIN	Sélection de blocs 32/tap.+
	7	DOUT	Prêt
	8	DOUT	Configurables
	9	24 V DC	Sortie en tension
	10	DOUT	Début confirmé/apprentissage confirmé
	11	DOUT	Motion Complete (mouvement terminé)
	12	DIN	Mode de pilotage 0/1
	13	DIN	Marche/Apprentissage
	14	DIN	Relâcher le frein, effacer la distance restante/tap.-
	15	DIN	Arrêt
	16	DIN	Validation/abandon du message d'erreur
	17	—	n.c.
	18	GND	Potentiel de référence

9 [X9] Interface d'E/S pour EMCA-...-CO/-PN/-EP/-EC			
		Broche	Fonction
	1	DOUT	Prêt
	2	DOUT	Configurables
	3	24 V DC	Sortie en tension
	4	DIN	Validation régulateur
	5	DIN	Exemple d'entrée
	6	GND	Potentiel de référence

10 [X10] Batterie externe			
		Broche	Fonction
	1	Batterie+	Raccord pour batterie externe
	2	Batterie-	

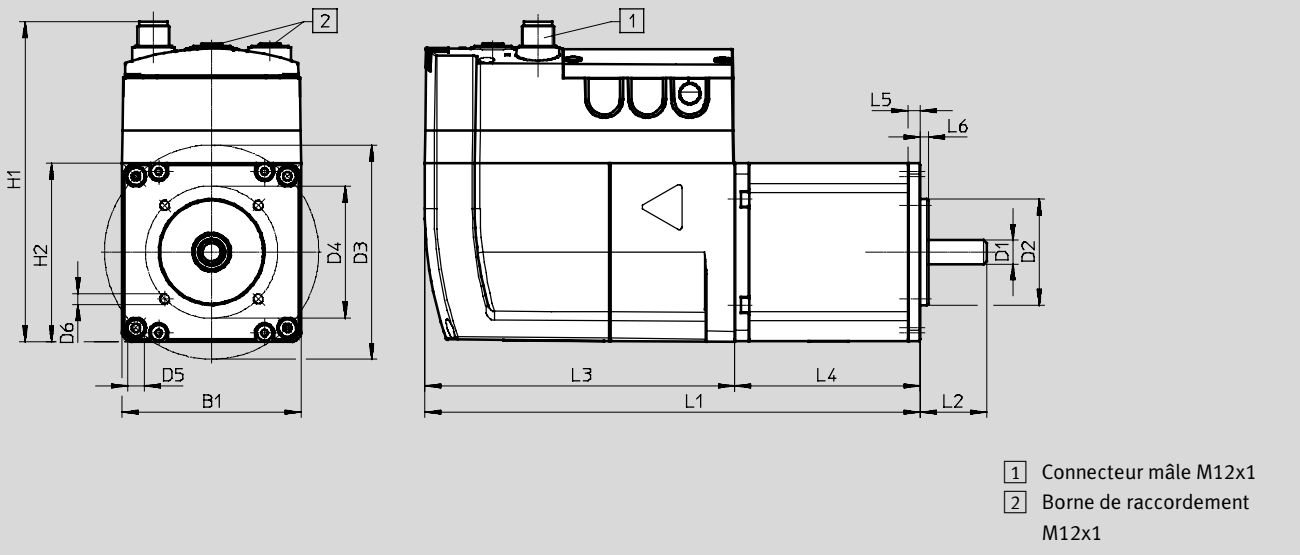
Actionneurs intégrés EMCA

Fiche de données techniques

Dimensions

Téléchargement des données CAO → www.festo.com

EMCA-...-CO



Type	B1	D1 ∅ h6	D2 ∅ h8	D3 ∅ ±0,2	D4 ∅ ±0,2	D5 ∅ +0,2	D6	H1 ±0,5
EMCA-...-S	67	9	40	81	50	6,3	M4x5	121,1
EMCA-...-M								

Type	H2	L1	L2 ±0,5	L3 ±0,3	L4 ±0,8	L5 ±0,3	L6 -0,1
EMCA-...-S	67	169,9	25	117,2	52,7	4,7	3
EMCA-...-M		187,4			70,2		

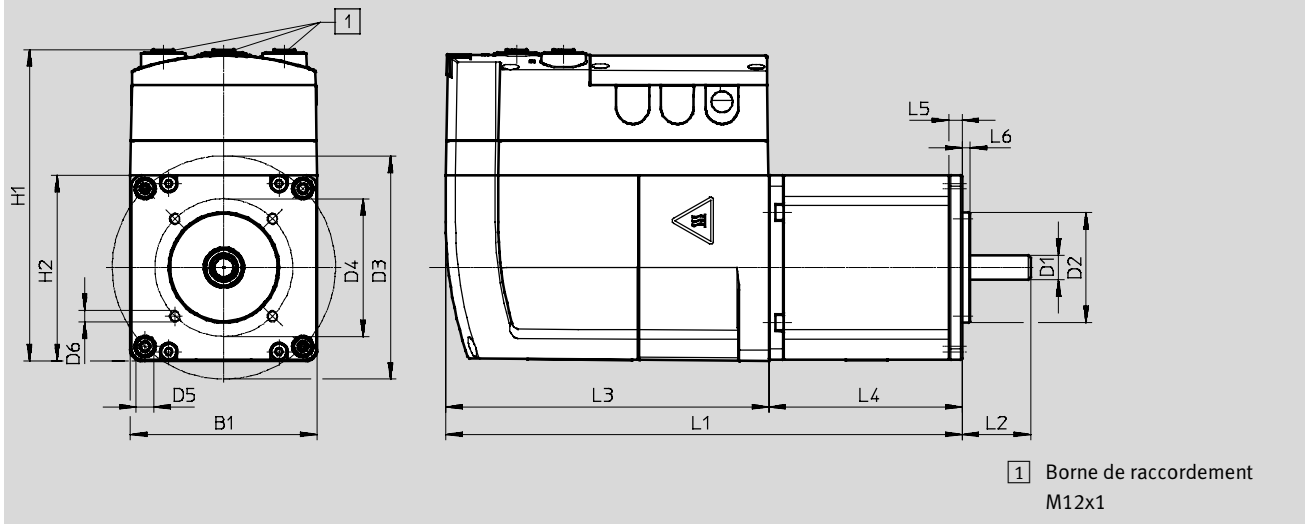
Actionneurs intégrés EMCA

Fiche de données techniques

Dimensions

Téléchargement des données CAO → www.festo.com

EMCA-...-PN/-EP/-EC/-DIO



Type	B1	D1 ∅ h6	D2 ∅ h8	D3 ∅ ±0,2	D4 ∅ ±0,2	D5 ∅ +0,2	D6	H1 ±0,5
Avec interface PROFINET, EtherNet/IP, EtherCAT								
EMCA-...-S	67	9	40	81	50	6,3	M4x5	113
EMCA-...-M								
Avec interface d'E/S								
EMCA-...-S	67	9	40	81	50	6,3	M4x5	111,5
EMCA-...-M								

Type	H2	L1	L2 ±0,5	L3 ±0,3	L4 ±0,8	L5 ±0,3	L6 -0,1
Avec interface PROFINET, EtherNet/IP, EtherCAT							
EMCA-...-S	67	169,9	25	117,2	52,7	4,7	3
EMCA-...-M		187,4			70,2		
Avec interface d'E/S							
EMCA-...-S	67	169,9	25	117,2	52,7	4,7	3
EMCA-...-M		187,4			70,2		

Actionneurs intégrés EMCA

Fiche de données techniques

Références — produits en stock						
Taille		Unité de mesure		Degré de protection	Références	Type
court	moyen	Codeur, monotour	Codeur, multitour	IP54		
Interface : I/O avec Modbus TCP						
■		■		■	8061196	EMCA-EC-67-S-1TE-DIO
	■	■		■	8061197	EMCA-EC-67-M-1TE-DIO
■			■	■	8061199	EMCA-EC-67-S-1TM-DIO
	■		■	■	8061198	EMCA-EC-67-M-1TM-DIO
Interface : CANopen						
■		■		■	8034238	EMCA-EC-67-S-1TE-CO
	■	■		■	8034239	EMCA-EC-67-M-1TE-CO
■			■	■	8034240	EMCA-EC-67-S-1TM-CO
	■		■	■	8034241	EMCA-EC-67-M-1TM-CO
Interface : PROFINET						
■		■		■	8069725	EMCA-EC-67-S-1TE-PN
	■	■		■	8069726	EMCA-EC-67-M-1TE-PN
■			■	■	8069727	EMCA-EC-67-S-1TM-PN
	■		■	■	8069728	EMCA-EC-67-M-1TM-PN
Interface : EtherNet/IP						
■		■		■	8061201	EMCA-EC-67-S-1TE-EP
	■	■		■	8061202	EMCA-EC-67-M-1TE-EP
■			■	■	8061203	EMCA-EC-67-S-1TM-EP
	■		■	■	8061204	EMCA-EC-67-M-1TM-EP
Interface : EtherCAT						
■		■		■	8069729	EMCA-EC-67-S-1TE-EC
	■	■		■	8069730	EMCA-EC-67-M-1TE-EC
■			■	■	8069731	EMCA-EC-67-S-1TM-EC
	■		■	■	8069732	EMCA-EC-67-M-1TM-EC

Actionneurs intégrés EMCA

Références — Eléments modulaires

Tableau des références				
Taille	67	Conditions	Code	Entrée du code
M Référence de module	1509036			
Type de produit	Moteur EMCA avec contrôleur		EMCA	EMCA
Technologie moteur	Moteur EC		-EC	-EC
Taille de bride	67 mm		-67	-67
Longueur	court		-S	
	moyen		-M	
Tension de service nominale	24 V DC		-1	-1
Connexion électrique	Boîtier de connexion		T	T
Unité de mesure	Codeur absolu, monotour		E	
	Codeur absolu, système de mesure multitour		M	
O frein	Néant			
	Avec frein d'arrêt		B	
M Protocole de bus/pilotage	Interface d'E/S numérique avec Modbus TCP		-DIO	
	CANopen		-CO	
	PROFINET		-PN	
	EtherNet/IP		-EP	
	EtherCAT		-EC	
O Indice de protection électrique	Standard			
	IP65		-S1	

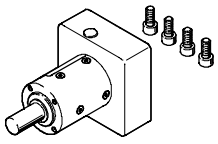
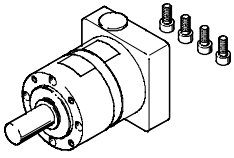
M Mentions obligatoires

O Options

Référence

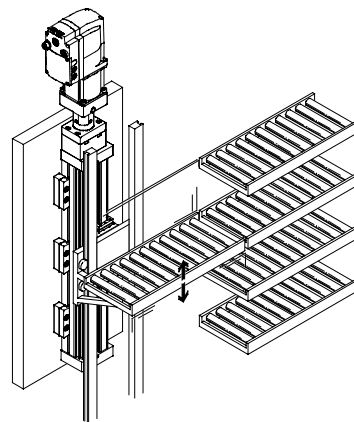
Actionneurs intégrés EMCA

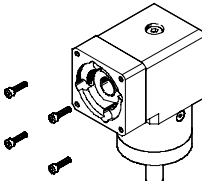
Accessoires

Références — Réducteurs			Fiches de données techniques → Internet: emgc			
	Type de réducteur	Réducteur	Références	Type		
	EMGC-40-P...	3	1 étage	8000594	EMGC-40-P-G3-SEC-67	
		4		8000595	EMGC-40-P-G4-SEC-67	
		5		8000596	EMGC-40-P-G5-SEC-67	
		7		8000597	EMGC-40-P-G7-SEC-67	
		12	2 étages	8000598	EMGC-40-P-G12-SEC-67	
		16		8000599	EMGC-40-P-G16-SEC-67	
		20		8000600	EMGC-40-P-G20-SEC-67	
		25		8000601	EMGC-40-P-G25-SEC-67	
		35		8000602	EMGC-40-P-G35-SEC-67	
		40				
	EMGC-60-P...	3	1 étage	8000612	EMGC-60-P-G3-SEC-67	
		4		8000613	EMGC-60-P-G4-SEC-67	
		5		8000614	EMGC-60-P-G5-SEC-67	
		7		8000615	EMGC-60-P-G7-SEC-67	
		10		8000616	EMGC-60-P-G10-SEC-67	
		12	2 étages	8000617	EMGC-60-P-G12-SEC-67	
		16		8000618	EMGC-60-P-G16-SEC-67	
		20		8000619	EMGC-60-P-G20-SEC-67	
		25		8000620	EMGC-60-P-G25-SEC-67	
		35		8000621	EMGC-60-P-G35-SEC-67	
		40		8000622	EMGC-60-P-G40-SEC-67	

Instructions de montage pour EMGC-40

- Convient uniquement pour la position de montage verticale
- Convient comme axe vertical, où par ex. seul le chariot se déplace, et non l'axe
- Ne convient pas comme axe, par ex. à l'intérieur d'un portique tridimensionnel

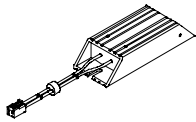


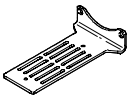
Références — Réducteur angulaire			Fiches de données techniques → Internet: emgc	
	Type de réducteur	Réducteur	Références	Type
	EMGC-67-A-G1	1	2321480	EMGC-67-A-G1-SEC-67

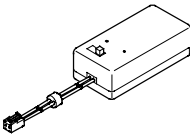
Les produits sont en stock

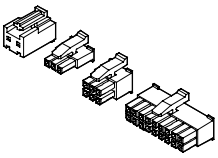
Actionneurs intégrés EMCA

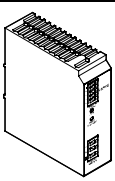
Accessoires

Références — Résistance de freinage							
	Valeur de résistance [Ω]	Puissance nominale [W]	Poids [g]	Degré de protection	Long. câble [mm]	Dimensions [mm]	Références Type
	6	60	140	IP65	300	Longueur : 102 Largeur : 40 Hauteur : 21	8047913 CACR-LE2-6-W60

Références — Équerre de fixation			
	Description	Poids [g]	Références Type
	Pour la fixation flexible de la résistance de freinage	106	8080406 EAHM-M1-AB

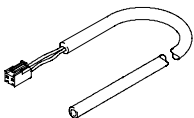
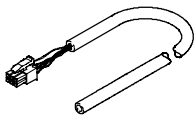
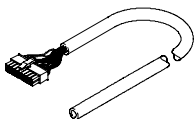
Références — Boîtier de batteries					
	Description	Degré de protection	Long. câble [mm]	Dimensions [mm]	Références Type
	<ul style="list-style-type: none"> Pour la mémorisation des valeurs de position en liaison avec le système de mesure absolue multitours Contient une pile standard de 9 V (6LR61) 	IP40	135	Longueur : 68 Largeur : 33 Hauteur : 25	8047912 EADA-A-9

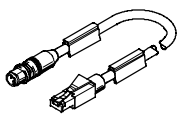
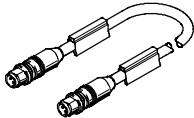
Références — Assortiment de connecteurs			
	Description	Pour protocole de bus/pilotage	Références Type
	Connecteur pour l'alimentation électrique, interrupteur de référence/fin de course, etc. (Pour connecteur X4, X6, X7, X8, X9 → Page 13) N'est pas compris dans la fourniture du moteur EMCA	CANopen, PROFINET EtherNet/IP, EtherCAT	8034242 NEKM-C-20
		Interface d'E/S avec Modbus TCP	8034243 NEKM-C-21

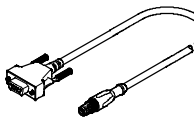
Références — Blocs d'alimentation					
	Description	Plage de tension d'entrée [V CA]	Tension de sortie nominale [V CC]	Courant de sortie nominal [A]	Références Type
	Alimentation électrique pour contrôleur de moteur	100 ... 240	24	10	2247682 CACN-3A-1-10


Actionneurs intégrés EMCA

Accessoires

Références — Câble pré-assemblé				
	Description	Longueur de câble [m]	Références	Type
Pour l'alimentation électrique (connecteur X4) à EMCA EMCA-...-CO/-PN/-EP/-EC/-DIO				
	Connexion électrique : D'un côté : pré-assemblé avec connecteur, de l'autre côté : câble nu	10	4977492	NEBM-L4G2-E-10-N-LE2
Pour interface STO (connecteur X6) avec EMCA-...-CO/-PN/-EP/-EC/-DIO et interface d'E/S (connecteur X9) avec EMCA-...-CO/-PN/-EP/-EC				
	Connexion électrique : D'un côté : pré-assemblé avec connecteur, de l'autre côté : câble nu	10	4977493	NEBM-L5G6-E-10-N-LE6
Pour interface d'E/S (connecteur X9) avec EMCA-...-DIO				
	Connexion électrique : D'un côté : pré-assemblé avec connecteur, de l'autre côté : câble nu	10	4977494	NEBM-L5G18-E-10-N-LE18

Références — Câble de liaison				
	Longueur de câble [m]	Poids [g]	Références	Type
Pour interface de paramétrage (connecteur X1)				
	1	89	8040451	NEBC-D12G4-ES-1-S-R3G4-ET
	3	219	8040452	NEBC-D12G4-ES-3-S-R3G4-ET
	5	347	8040453	NEBC-D12G4-ES-5-S-R3G4-ET
	10	674	8040454	NEBC-D12G4-ES-10-S-R3G4-ET
Pour PROFINET ; EtherNet/IP ; interface EtherCAT (connecteur X2, X3)				
	0,5	57	8040446	NEBC-D12G4-ES-0.5-S-D12G4-ET
	1	93	8040447	NEBC-D12G4-ES-1-S-D12G4-ET
	3	223	8040448	NEBC-D12G4-ES-3-S-D12G4-ET
	5	350	8040449	NEBC-D12G4-ES-5-S-D12G4-ET
	10	679	8040450	NEBC-D12G4-ES-10-S-D12G4-ET

Références — Adaptateur de bus de terrain pour CANopen				
	Description	Références	Type	
	<ul style="list-style-type: none"> Pour le raccordement de câbles CANopen M12 standard Connecteur femelle Sub-D 9 pôles sur connecteur rond mâle 5 pôles M12 La connexion de la résistance de terminaison de bus est externe. 	540324	FBA-CO-SUB-9-M12	

 Note

Pièces de rechange :
 → www.festo.com/emca
 (documentation)