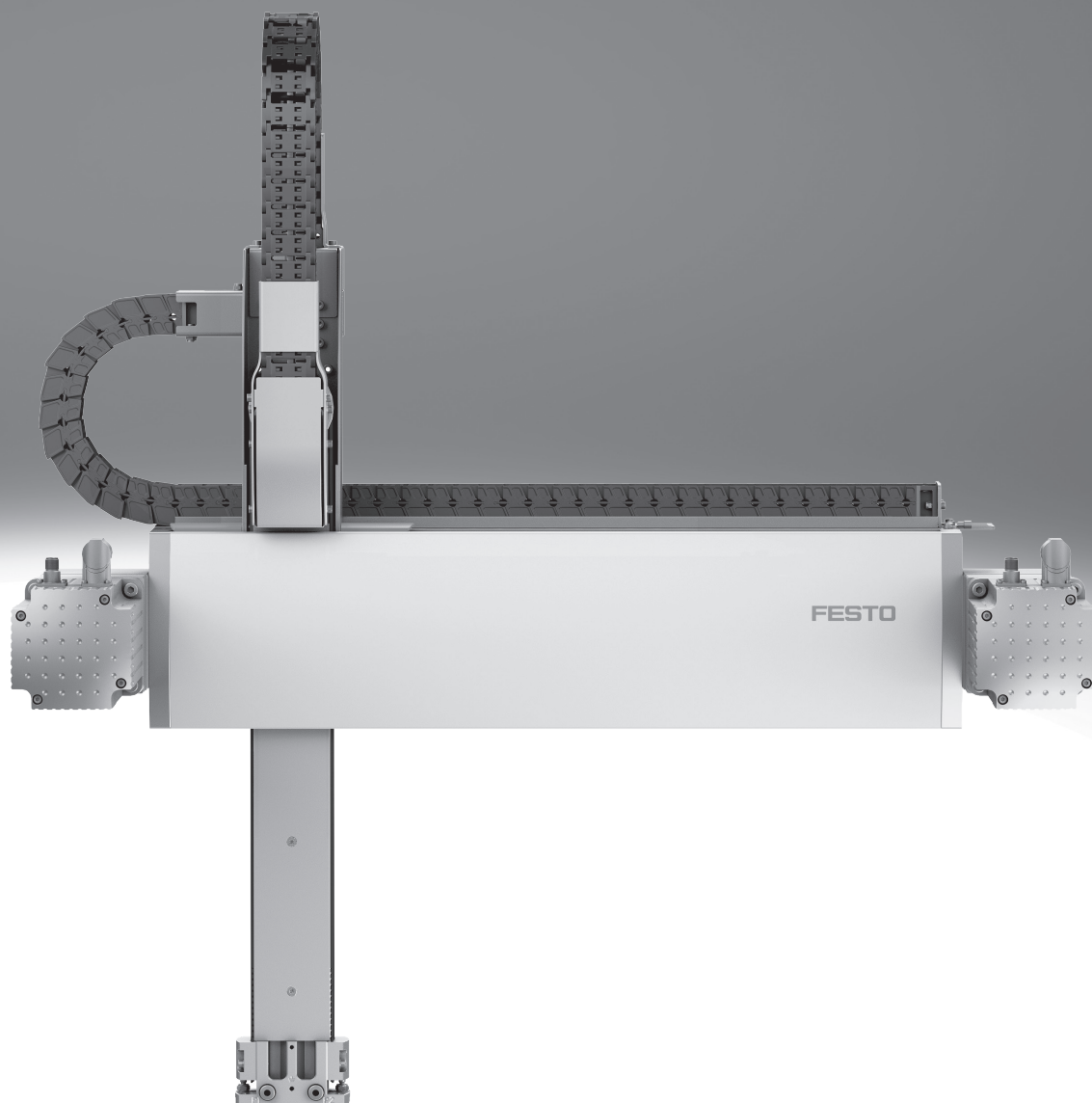


# Tガントリ EXCT

**FESTO**



# Tガントリ EXCT

特長

FESTO

## 基本情報

### 概要

- 他のガントリーシステムと比較して最適な動的応答性
- アクチュエータコンセプトにより低重心
- フラットなシステム構造
- アクチュエータとコントローラのコンパクトパッケージ
- 両軸方向で高加速度
- 様々なフェスト製グリッパ用インタフェース

### アプリケーション例

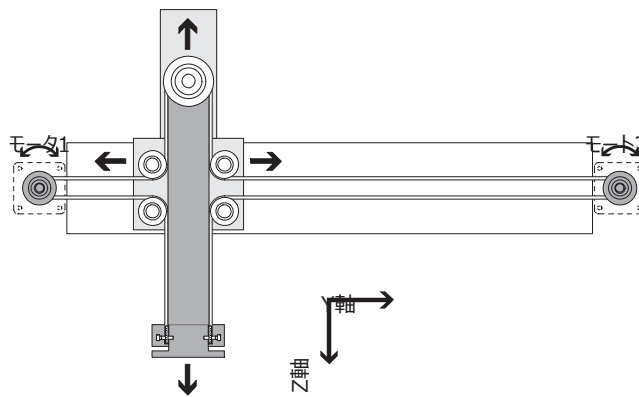
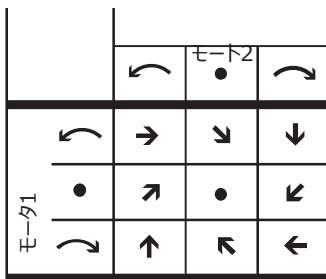
- 広い稼働範囲における高速ピックアンドプレース：
  - ソーティング
  - ロード・アンロード
  - 接着およびカッティング

## 動作原理

2つの固定サーボモータがT形に配置されたベルトを駆動します。ベルトによりY軸とZ軸上のインタフェースを移動させます。

コントローラがインタフェースの位置を計算し、インタフェースは制御されたモータのインタラクションにより移動します。

アタッチメントの使用により追加プロセスの実行が可能になります。



型式	EXCT-15	EXCT-30	EXCT-100
ガイド	リニアガイド		
ストローク			
Y軸 [mm]	100~1000	100~1500	100~2000
Z軸 [mm]	100, 200	250, 500	250, 500, 800
最大動的応答時の定格負荷 <sup>1)</sup> [kg]	1.5	3	10
繰返し位置決め精度 [mm]	±0.1		

1) 定格負荷 = ツール負荷 (取付部 + グリッパ等) + 有効負荷

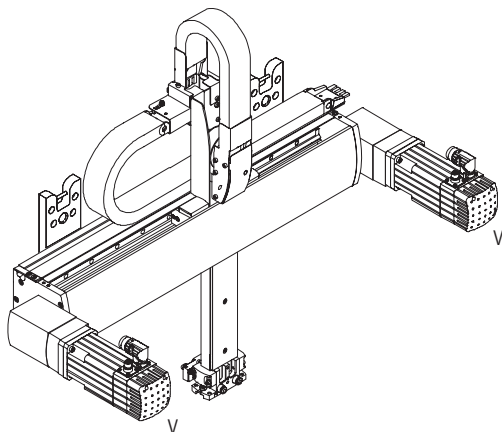
# Tガントリ EXCT

特長

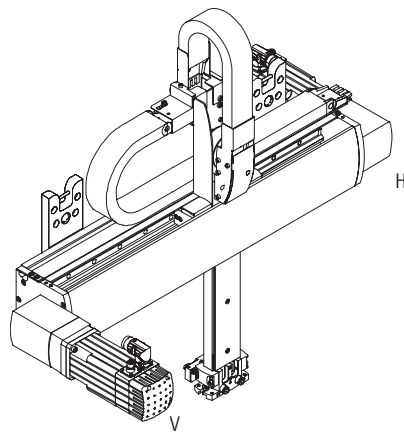
FESTO

## モータの取付方法

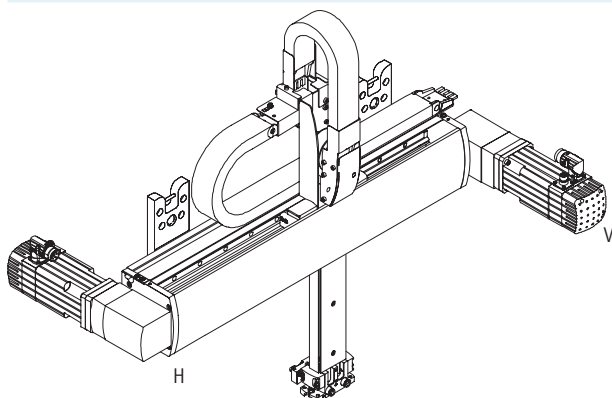
EXCT-\_\_-VV - モータ1 (正面), モータ2 (正面)



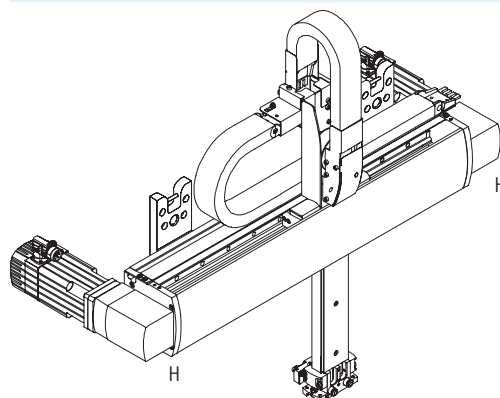
EXCT-\_\_-VH - モータ1 (正面), モータ2 (背面)



EXCT-\_\_-HV - モータ1 (背面), モータ2 (正面)

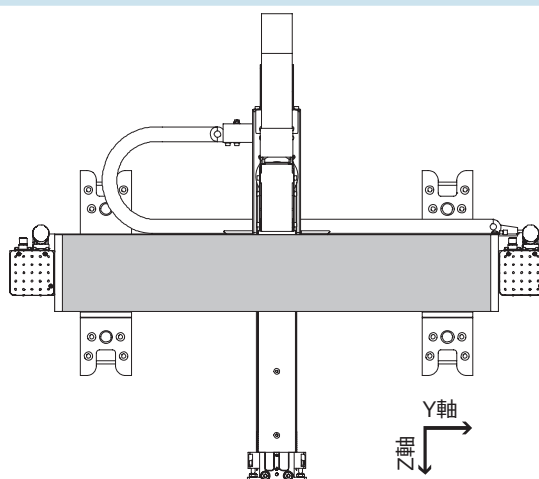


EXCT-\_\_-HH - モータ1 (背面), モータ2 (背面)



## 取付姿勢

Tガントリは垂直方向のZ軸のみを取付および移動可能で、アタッチメントのインタフェースは下向きになるよう配置する必要があります。



# Tガントリ EXCT

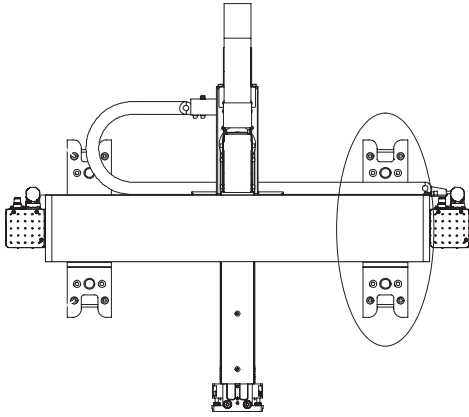
特長

FESTO

## 取付オプション

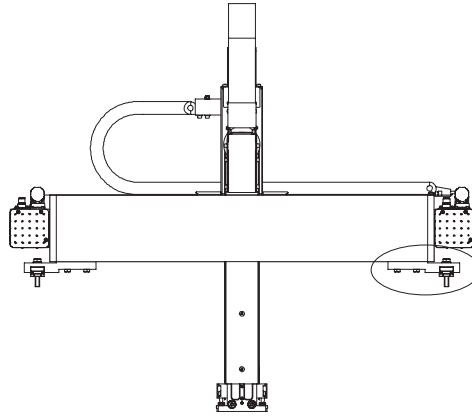
取付キットEAHM-E17-K1-\_\_

- 直接取付用
- 取付後の調整オプションなし



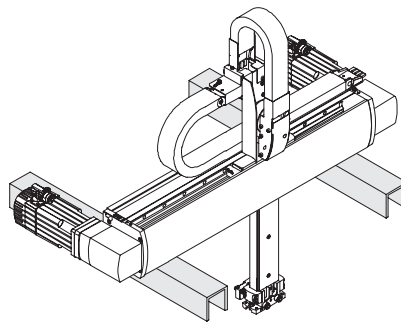
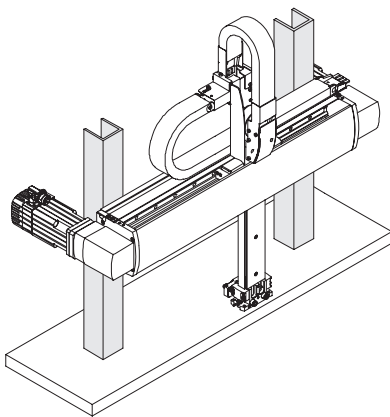
取付キットEAHM-E17-K2-\_\_

- 自立取付用
- 各面は個別に調整可能



## 溝ナットによる取付

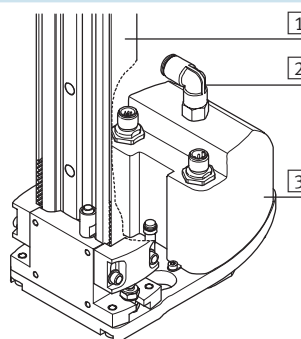
- 機械フレームに直接取付用
- 取付後の調整オプションなし



## アタッチメント(フロントユニット用)

- フロントユニット (ロータリアクチュエータ) はモジュラ製品システムから、またはアクセサリとして注文可能; アダプタプレートを使用してZ軸に取り付ける
- 2種類のサイズ  
(トルク0.75Nmまたは1.8Nm)
- オプションでディストリビュータ付/なしを選択可能  
(真空または過圧用)
- モジュラ製品システムからの注文では、フロントユニット、接続ケーブル、エアチューブが組み付け状態で納入
- モータコントローラCMMP-ASが必要 → P.34

## テクニカルデータ → P.22



- 1 Tガントリ EXCT-\_\_
- 2 ディストリビュータ
- 3 ロータリアクチュエータ EXCT-\_\_-T1~T4

# Tガントリ EXCT

型式コード

FESTO

EXCT - 30 - 500 - 500 - KF - AB - W - L - T2 - 5K - MP1 - DE

## シリーズ

EXCT	Tガントリ
------	-------

## サイズ

## Y軸のストローク[mm]

## Z軸のストローク[mm]

## ガイド

KF	リニアガイド
----	--------

## モータタイプ

W	モータなし
AB	サーボモータ (ブレーキ付)

## モータ取付位置

HH	モータ1 (背面), モータ2 (背面)
HV	モータ1 (背面), モータ2 (正面)
VH	モータ1 (正面), モータ2 (背面)
VV	モータ1 (正面), モータ2 (正面)

## ケーブルヘア接続側

L	左側
R	右側

## アタッチメント (フロントユニット)

T0	アタッチメントなし
T1	ロータリアクチュエータ, サイズ8
T2	ロータリアクチュエータ, サイズ8 (ディストリビュータ付)
T3	ロータリアクチュエータ, サイズ11
T4	ロータリアクチュエータ, サイズ11 (ディストリビュータ付)

## ケーブル長さ[m]

無記入	なし
5K	5m
10K	10m

## 設置

無記入	なし
MP1	M8多芯ディストリビュータX4 ケーブル付

## 取扱説明書言語

DE	ドイツ語
EN	英語
ES	スペイン語
FR	フランス語
IT	イタリア語
RU	ロシア語
ZH	中国語

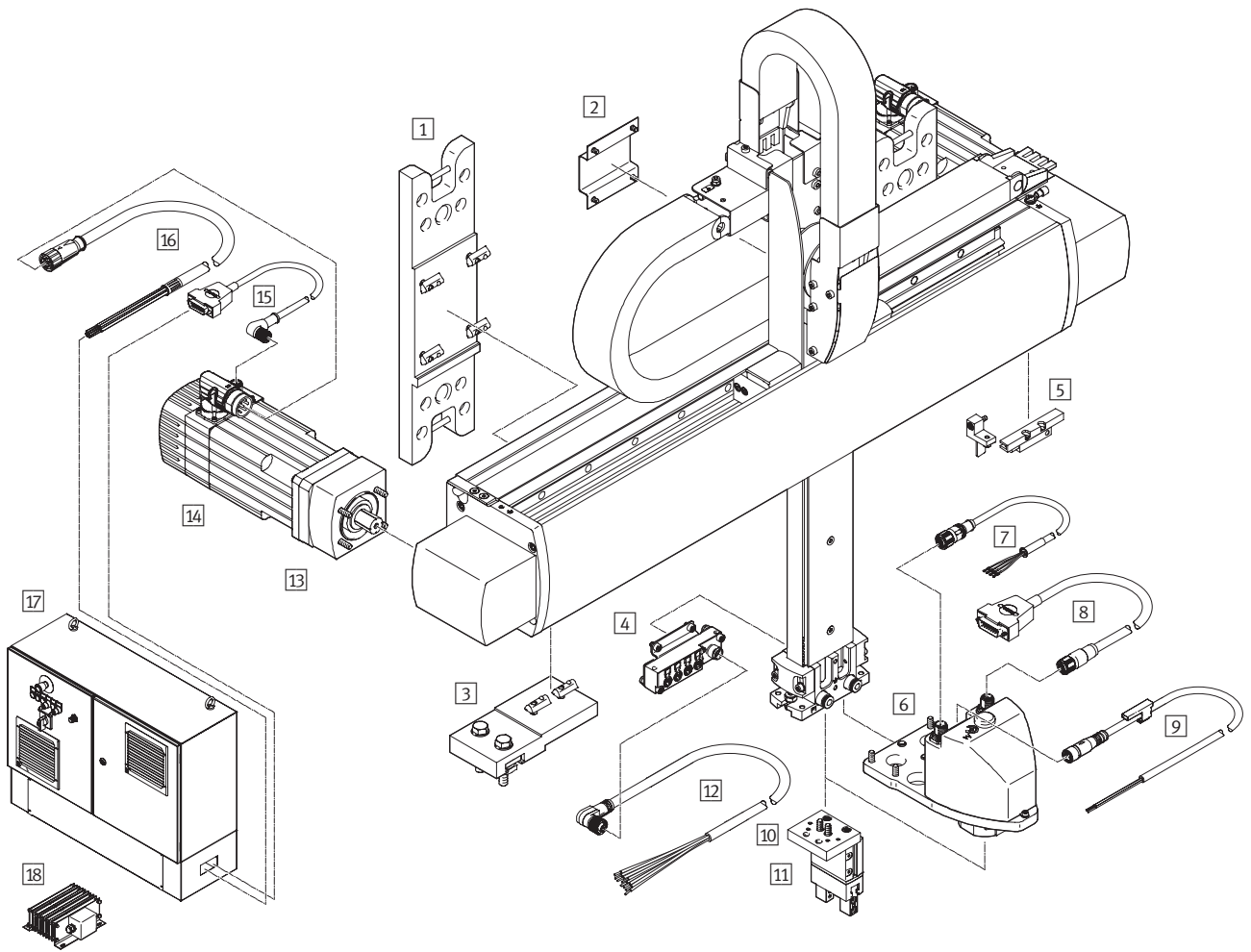
注意

型式データ → P.32

# Tガントリ EXCT

アクセサリ一覧

FESTO



# Tガントリ EXCT

アクセサリ一覧

FESTO

アタッチメントとアクセサリ		
型 式	説 明	→ ページ/検索ワード
1 取付キット EAHM-E17-K1	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 直接取付用</li> <li>• EXCT-__に付属</li> </ul>	P.28
2 アダプタキット EAHM-E17-U	<ul style="list-style-type: none"> <li>• バルブ、真空エジェクタなどの取付用; お客様側で取付穴の加工が必要</li> <li>• 別 売</li> </ul>	P.32
3 取付キット EAHM-E17-K2	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 高さ調整可能</li> <li>• 別 売</li> </ul>	P.29
4 多芯プラグセット EADH-E17-MP1	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 最大4入出力接続用</li> <li>• EXCT-__-MP1に付属</li> </ul>	P.31
5 センサキット EAPR-E17-S	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Y軸検出用</li> <li>• 近接センサSIES-Q8B, センサブラケット, センサラグ, 取付ブラケット, ねじを含む</li> <li>• 別 売</li> </ul>	P.30
6 フロントユニット ERMH-__-E17	選択オプション : <ul style="list-style-type: none"> <li>• フロントユニットなし (ロータリアクチュエータT0)</li> <li>• フロントユニット付 (ロータリアクチュエータT1~T4) 接続ケーブルとエアチューブが組み付け状態で納入</li> </ul>	P.33
7 モータケーブル NEBM-M12G4	<ul style="list-style-type: none"> <li>• フロントユニットのモータとモータコントローラの接続用</li> <li>• EXCT-__-T__に付属</li> </ul>	P.34
8 エンコーダケーブル NEBM-M12G12	<ul style="list-style-type: none"> <li>• フロントユニットのモータとモータコントローラの接続用</li> <li>• EXCT-__-T__に付属</li> </ul>	P.34
9 接続ケーブル NEBU	<ul style="list-style-type: none"> <li>• フロントユニットの原点センサとモータコントローラの接続用</li> <li>• EXCT-__-T__に付属</li> </ul>	P.34
10 アダプタプレート HMSV, DHAA	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Tガントリとグリッパの接続用</li> </ul>	P.75
11 グリッパ	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 各種グリッパを選択可能</li> </ul>	P.75
12 ケーブル付ソケット NEBU	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 多芯ディストリビュータとコントローラの接続用</li> <li>• EXCT-__-MP1に付属 (組み付け状態で納入)</li> </ul>	P.33
13 カップリングケース EAMK	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 他社製モータの接続用</li> </ul>	P.33
14 サーボモータ EMMS-AS	Festo製モータ	emms-as
15 エンコーダケーブル NEBM-M12W8	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Y軸上のモータとモータコントローラの接続用</li> <li>• EXCT-__-AB__に付属</li> </ul>	P.34
16 モータケーブル NEBM-M23G8	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Y軸上のモータとモータコントローラの接続用</li> <li>• EXCT-__-AB__に付属</li> </ul>	P.34
17 コントロールシステム CMCA	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Tガントリの制御用</li> </ul>	P.27
18 ブレーキ抵抗 CACR	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 運転に必須</li> </ul>	P.33

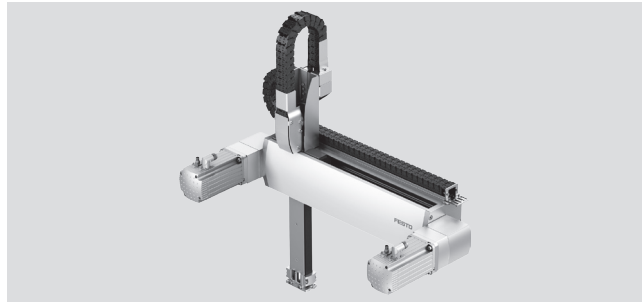
# Tガントリ EXCT

テクニカルデータ

FESTO

サイズ

15, 30, 100



基本仕様				
サイズ		15	30	100
デザイン		T型ガントリ		
ガイド		リニアガイド		
ストローク				
Y軸	[mm]	100~1000	100~1500	100~2000
Z軸	[mm]	100, 200	250, 500	250, 500, 800
最大動的応答時の定格負荷 <sup>1)</sup>	[kg]	1.5	3	10
Z方向の最大推力	[N]	100	300	500
許容トルク <sup>2)</sup>	[Nm]	7.75	12.5	22.1
許容アイドリングトルク <sup>2)3)</sup>	[Nm]	0.51	1.28	2.56
許容加速度	[m/s <sup>2</sup> ]	50	50	30
最高速度 <sup>4)</sup>	[mm/s]	4800	5000	4000
繰返し位置決め精度	[mm]	±0.1		
取付姿勢		垂直		
取付方法		取付キット+溝ナット		

- 1) 定格負荷 = ツール負荷 (取付部 + グリップ等) + 有効負荷
- 2) 他社製モータの設置中もこれらの値を遵守する必要があります
- 3) v=200mm/sおよび45°移動
- 4) データは理想的な条件の下でのみ適用されます。  
正確なコンフィギュレーションについては、Festoにお問い合わせください。

使用条件と周囲環境				
サイズ		15	30	100
保護等級		IP40		
作動圧力範囲 <sup>1)</sup>	[MPa]	-0.095~+0.8		
作動流体		ろ過圧縮空気 (調質クラス8573-1:2010[7:4:4])		
作動流体/パイロットエアについて		給油または無給油 (給油の場合は常時給油)		
使用周囲温度範囲 <sup>2)</sup>	[°C]	+10~+40		
保管温度範囲	[°C]	-10~+60		
相対湿度	[%]	0~90 (結露なきこと)		
騒音レベル	[dB(A)]	70	78	77
デューティサイクル	[%]	100		
CEマーク (適合宣言参照)		EU EMC指令準拠 <sup>3)</sup>		

- 1) 接続ポートP1およびP2の許容作動圧力
- 2) 近接センサおよびモータの動作範囲に注意してください
- 3) 製品の適合性についての詳細は各メーカーのEC適合宣言をご参照くださいwww.festo.jp/sp → User documentation  
機器が住居、オフィス、商業的な環境あるいは中小企業において使用に対する規制の影響を受けることがある場合、干渉を削減するために追加処置が必要になる場合があります。

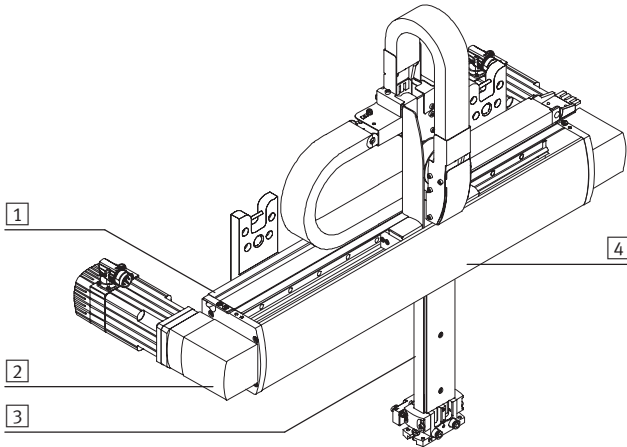


# Tガントリ EXCT

テクニカルデータ

FESTO

## 材質



サイズ	15	30	100
1 Y軸のプロファイル	アルミアルマイト処理		
2 アクチュエータハウジング	アルミアルマイト処理		
3 Z軸のプロファイル	アルミアルマイト処理		
4 カバー	アルミアルマイト処理		
- ガイド	ステンレス		
ボールベアリング	鋼		
ベルト	芯線 (鋼) 入りPU		
材質	RoHS対応		
	PWIS (塗料阻害物質) 使用		

質量[kg]			
サイズ	15	30	100
基本質量 (定格負荷、モータ、軸方向キット、取付キットなし)			
Y/Z軸	12.1	25.38	31.65
ストローク100mmあたりの加算質量			
Y軸	0.95	1.48	1.86
Z軸	0.32	0.37	0.39
カップリングケース	0.45	1.4	1.5
モータ (フランジ付)	2.95	7.35	9.55
アタッチメント			
EXCT-__-T1	1.08	1.1	-
EXCT-__-T2	1.08	1.1	-
EXCT-__-T3	-	1.30	1.30
EXCT-__-T4	-	1.30	1.30
多芯ディストリビュータ	0.1	0.1	0.1

# Tガントリ EXCT

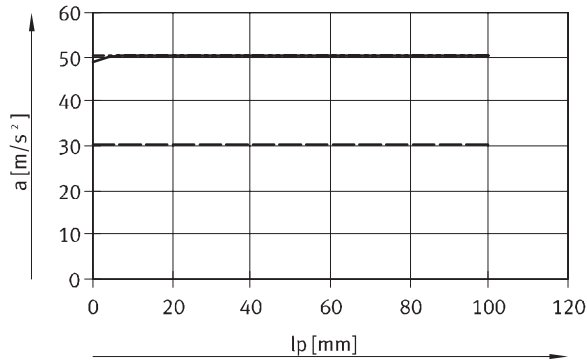
テクニカルデータ

FESTO

## 定格負荷 $m_L$ 、Z軸ストロークにおけるZ軸位置 $l_p$ 時のY方向の許容加速度

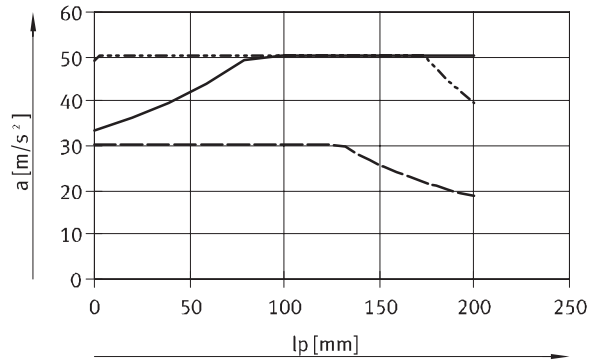
### EXCT-15

Z軸ストローク = 100mm



— 定格負荷 $m_L = 0\text{kg}$   
 ..... 定格負荷 $m_L = 1.5\text{kg}$   
 - - - 定格負荷 $m_L = 3\text{kg}$

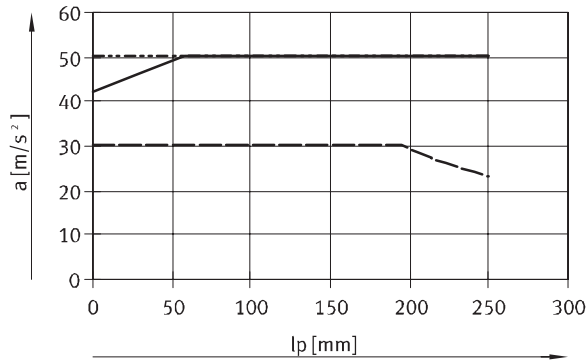
Z軸ストローク = 200mm



— 定格負荷 $m_L = 0\text{kg}$   
 ..... 定格負荷 $m_L = 1.5\text{kg}$   
 - - - 定格負荷 $m_L = 3\text{kg}$

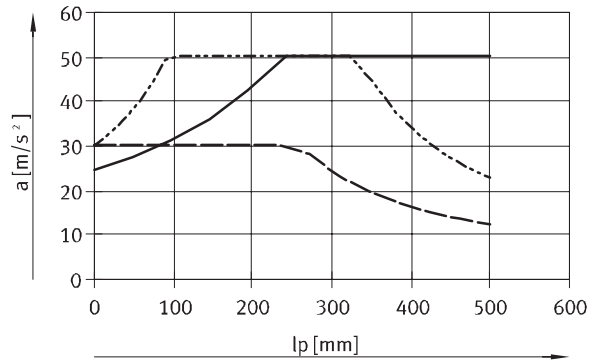
### EXCT-30

Z軸ストローク = 250mm



— 定格負荷 $m_L = 0\text{kg}$   
 ..... 定格負荷 $m_L = 3\text{kg}$   
 - - - 定格負荷 $m_L = 6\text{kg}$

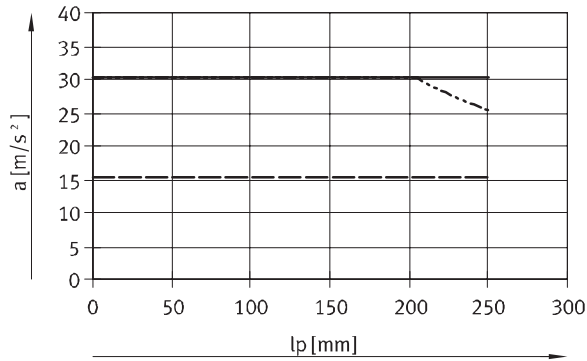
Z軸ストローク = 500mm



— 定格負荷 $m_L = 0\text{kg}$   
 ..... 定格負荷 $m_L = 3\text{kg}$   
 - - - 定格負荷 $m_L = 6\text{kg}$

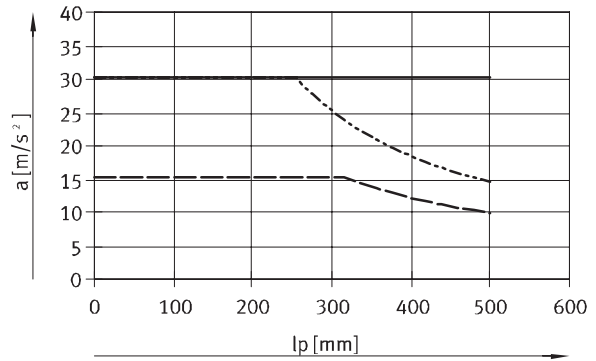
### EXCT-100

Z軸ストローク = 250mm



— 定格負荷 $m_L = 0\text{kg}$   
 ..... 定格負荷 $m_L = 10\text{kg}$   
 - - - 定格負荷 $m_L = 15\text{kg}$

Z軸ストローク = 500mm



— 定格負荷 $m_L = 0\text{kg}$   
 ..... 定格負荷 $m_L = 10\text{kg}$   
 - - - 定格負荷 $m_L = 15\text{kg}$

# Tガントリ EXCT

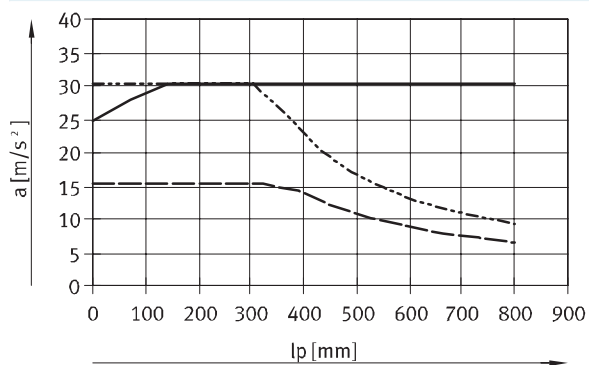
テクニカルデータ

FESTO

## 定格負荷 $m_L$ 、Z軸ストロークにおけるZ軸位置 $l_p$ 時のY方向の許容加速度

EXCT-100

Z軸ストローク = 800mm



— 定格負荷 $m_L = 0$ kg  
 - - - 定格負荷 $m_L = 10$ kg  
 - · - 定格負荷 $m_L = 15$ kg

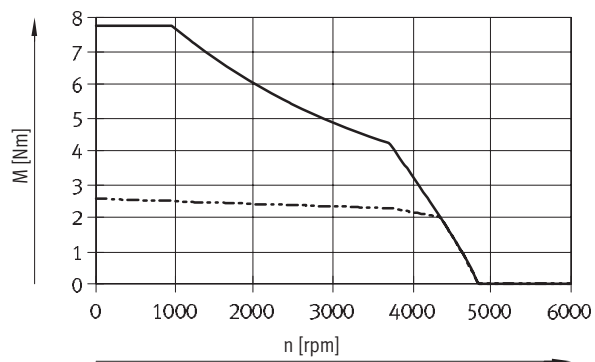
## 回転速度 $n$ 時のトルクM

下グラフは定格電圧で最適なモータ  
 コントローラ使用時のモータの特性を  
 現しています。  
 このトルクは定格トルクを瞬時に超え  
 ることがあります。

各位置決めサイクルのトルク実効値  
 は定格トルクを下回っていないければ  
 なりません。

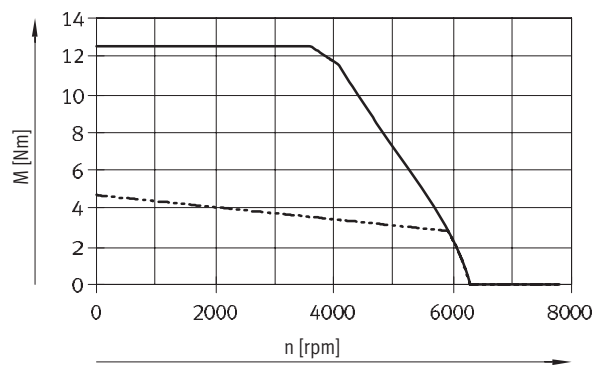
### EXCT-15

モータ、コントローラの組み合わせ：  
 EMMS-AS-70-M-LS-RMBとCMMP-AS-C5-3A



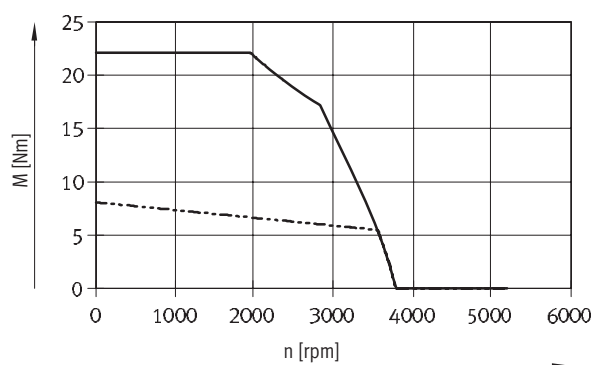
### EXCT-30

モータ、コントローラの組み合わせ：  
 EMMS-AS-100-S-HS-RMBとCMMP-AS-C5-11A



### EXCT-100

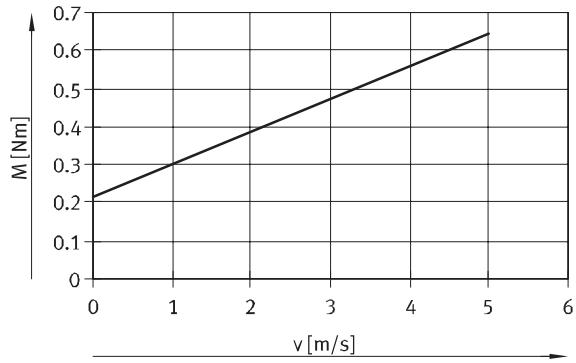
モータ、コントローラの組み合わせ：  
 EMMS-AS-100-M-HS-RMBとCMMP-AS-C5-11A



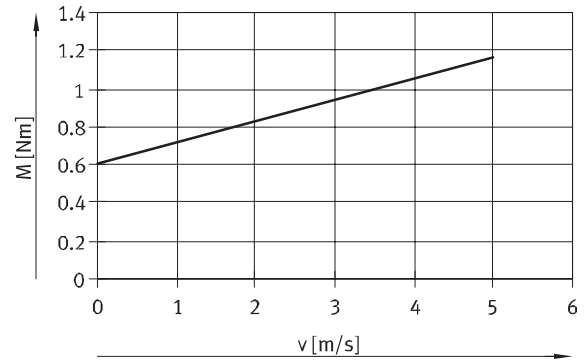
— 許容トルク  
 — 定格トルク  
 - - -

## 速度v時の摩擦トルクM

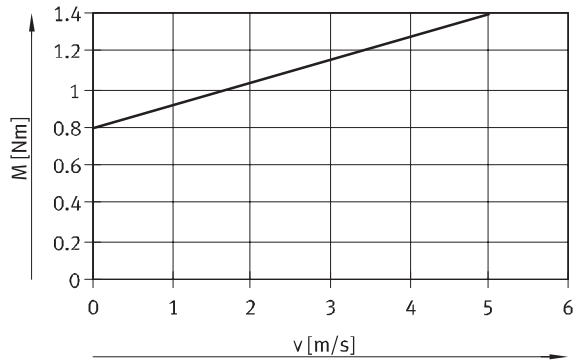
EXCT-15



EXCT-30



EXCT-100



# Tガントリ EXCT

テクニカルデータ

FESTO

## 許容負荷特性

このシステムでは45°方向に移動する時の負荷が最も大きくなります。この場合、以下のデータが適用されます。

## 必要なトルクMと必要な基準回転数nを算出するための式

### EXCT-15 :

$$n_{45^\circ} = 942.8 \times v$$

Z軸ストローク = 100mmの時 :

$$M_{45^\circ} = a \times (10.1 \times m_L + 9.87 \times J_m + 44.4) \times 10^{-3} + 0.07 \times (2.3 + m_L) + M_R$$

Z軸ストローク = 200mmの時 :

$$M_{45^\circ} = a \times (10.1 \times m_L + 9.87 \times J_m + 47.5) \times 10^{-3} + 0.07 \times (2.6 + m_L) + M_R$$

### EXCT-30 :

$$n_{45^\circ} = 848.5 \times v$$

Z軸ストローク = 250mmの時 :

$$M_{45^\circ} = a \times (11.3 \times m_L + 8.89 \times J_m + 99.1) \times 10^{-3} + 0.08 \times (4.7 + m_L) + M_R$$

Z軸ストローク = 500mmの時 :

$$M_{45^\circ} = a \times (11.3 \times m_L + 8.89 \times J_m + 108.1) \times 10^{-3} + 0.08 \times (5.5 + m_L) + M_R$$

### EXCT-100 :

$$n_{45^\circ} = 678.8 \times v$$

Z軸ストローク = 250mmの時 :

$$M_{45^\circ} = a \times (14.1 \times m_L + 7.11 \times J_m + 164.2) \times 10^{-3} + 0.098 \times (6 + m_L) + M_R$$

Z軸ストローク = 500mmの時 :

$$M_{45^\circ} = a \times (14.1 \times m_L + 7.11 \times J_m + 178.3) \times 10^{-3} + 0.098 \times (7 + m_L) + M_R$$

Z軸ストローク = 800mmの時 :

$$M_{45^\circ} = a \times (14.1 \times m_L + 7.11 \times J_m + 193.8) \times 10^{-3} + 0.098 \times (8.1 + m_L) + M_R$$

- a = 加速度[m/s<sup>2</sup>]
- v = 速度[m/s]
- m<sub>L</sub> = アタッチメント (Z軸) [kg]  
(有効負荷込み)
- J<sub>m</sub> = モータの慣性モーメント[kgcm<sup>2</sup>]  
→ 下表
- M<sub>R</sub> = 摩擦トルク[Nm]  
→ P.12
- n<sub>45°</sub> = 45°移動時の定格速度[rpm]

## Tガントリ - サーボモータ - モータコントローラ

Tガントリ	サーボモータ	モータの慣性モーメント [kgcm <sup>2</sup> ]
EXCT-15	EMMS-AS-70-M-LS-RMB	0.680
EXCT-30	EMMS-AS-100-S-HS-RMB	3.085
EXCT-100	EMMS-AS-100-M-HS-RMB	5.285

## 計算例

### 1. 許容負荷

#### 条件:

EXCT-15-500-200-KF-AB-VV-\_\_

モータあり

EMMS-AS-70-M-LS-RMB

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

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

定格負荷  $m_L = 3 \text{ kg}$  (グリッパ + ワーク)

Z軸の位置 = 70mm (Y方向の許容加速度時)

#### 計算:

##### 1. 許容加速度

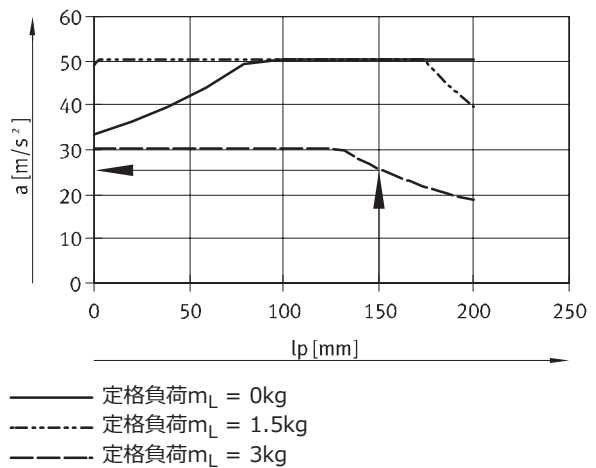
定格負荷  $m_L = 3 \text{ kg}$

Z軸ストローク = 200mm

Z軸の位置 = 150mm

グラフより、

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



#### 結果:

移動負荷が3kg、Z軸の位置が150mmの場合、Y方向の許容加速度は26m/s<sup>2</sup>となる。

このため、20ms/s<sup>2</sup>での使用は可能である

# Tガントリ EXCT

テクニカルデータ

FESTO

## 計算例

### 2. この負荷において構想中のモータで対応できるか

条件:

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

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

定格負荷  $m_L = 3 \text{ kg}$  (グリッパ + ワーク)

$$J_m = 0.680 \text{ kgcm}^2$$

$$M_{45^\circ} = a \times (10.1 \times m_L + 9.87 \times J_m + 39.2) \times 10^{-3} + 0.07 \times (2.14 + m_L) + M_R$$

$$n_{45^\circ} = 942.7 \times v$$

$a$  = 加速度 [m/s<sup>2</sup>]

$v$  = 速度 [m/s]

$m_L$  = アタッチメント (Z軸) [kg]  
(有効負荷込み)

$J_m$  = モータの慣性モーメント [kgcm<sup>2</sup>]  
→ (以下テーブル)

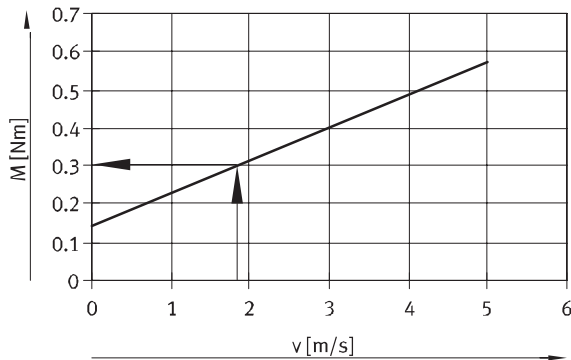
$M_R$  = 摩擦トルク [Nm]

→ P.12

$n_{45^\circ}$  = 45°移動時の定格速度 [rpm]

### $M_{45^\circ}$ の算出:

$$n_{45^\circ} = 942.7 \times 2 \text{ m/s} = 1885.4 \text{ 1/min}$$

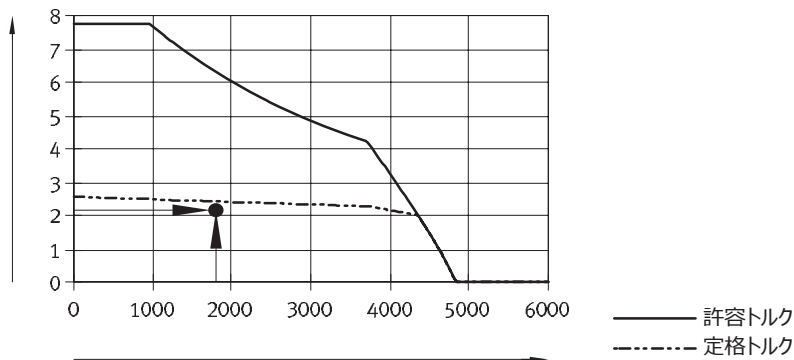


$$M_R = 0.3 \text{ Nm}$$

$$M_{45^\circ} = a \times (10.1 \times m_L + 9.87 \times J_m + 39.2) \times 10^{-3} + 0.07 \times (2.14 + m_L) + M_R$$

$$M_{45^\circ} = 20 \text{ m/s}^2 \times (10.1 \times 3 \text{ kg} + 9.87 \times 0.680 \text{ kgcm}^2 + 39.2) \times 10^{-3} + 0.07 \times (2.14 + 3 \text{ kg}) + 0.3 \text{ Nm} = 2.18 \text{ Nm}$$

### 結果:



### 結果:

トルクの値は定格トルクをやや下回っているが、このトルクは加速段階でのみ必要とされるためこのモータ使用可能

# Tガントリ EXCT

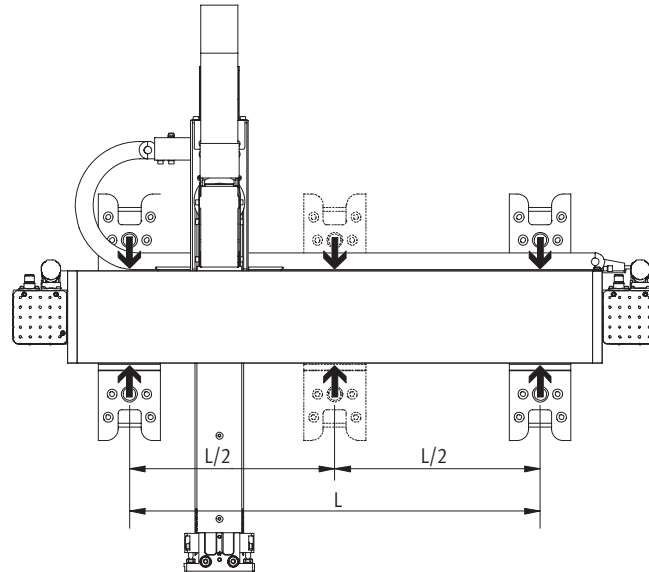
テクニカルデータ

FESTO

## 許容支持間隔

ストロークが長くなると、本体のたわみを抑制するために、アクチュエータを支持する必要があります。

L = 1500mmを超えるストロークの場合は補助的にブラケットを設置してください。



## 推奨たわみ限界量

ガントリの機能性を損なわないために、右記のたわみ限度を遵守することを推奨します。

これらの限度よりもたわみが大きくなると、摩擦や摩耗より、製品寿命に影響を及ぼすことがあります。

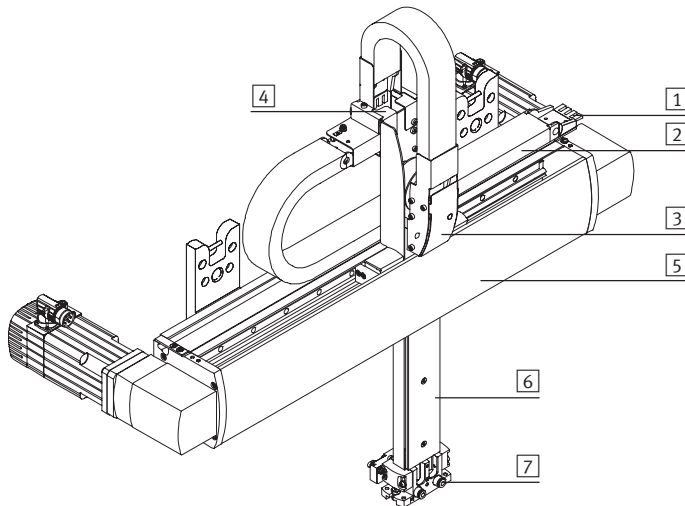
サイズ	15	30	100
動的たわみ (移動負荷)	0.03% <sup>1)</sup> 最大0.3mm	0.03% <sup>1)</sup> 最大0.45mm	0.03% <sup>1)</sup> 最大0.6mm
静的たわみ (静止負荷)	0.05% <sup>1)</sup>	0.05% <sup>1)</sup>	0.05% <sup>1)</sup>

1) アクチュエータ全長に対する率

## ケーブルペア

- ケーブル取出口からZ軸への配線はケーブルペア②を使用
- Tガントリの注文時に、制御盤側への①ケーブル取出口を左側にするか右側にするかを選ぶことが可能
- ケーブルはZ軸⑥内を通してインタフェースまで引き出すことが可能  
インタフェースにはエア接続ポート⑦を2箇所設置

- モジュラ製品システムを使用して2種類のケーブル長さ（5mまたは10m = モータケーブル、エンコーダケーブルの長さ）を選択可能→P.26  
Y軸⑤のケーブルベア取出口からは、チューブやケーブルを最低10mは出しておく



- ① 制御盤側ケーブル取出口
- ② ケーブルベア
- ③ Z軸への移動
- ④ 2つのケーブルベアの移動
- ⑤ Y軸
- ⑥ Z軸
- ⑦ エア接続ポート付インタフェース



# Tガントリ EXCT

テクニカルデータ

FESTO

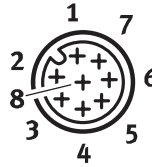
## ピン配置

### Y軸上のモータ

モータ (M23)



エンコーダ (M12)



ピン	機能	色
1	U U相	BK (1)
PE	PE 保護アース	GNYE
3	W W相	BK (3)
4	V V相	BK (2)
A	MT+ 温度センサ	WH
B	MT- 温度センサ	BN
C	BR+ ブレーキ	GN
D	BR- ブレーキ	YE

ピン	機能
1	-SENS
2	+SENS
3	DATA
4	DATA/
5	0 V
6	CLOCK/
7	CLOCK
8	UP

## Tガントリ - サーボモータ - モータコントローラ

Tガントリ	サーボモータ	モータコントローラ
EXCT-15	EMMS-AS-70-M-LS-RMB	CMMP-AS-C5-3A
EXCT-30	EMMS-AS-100-S-HS-RMB	CMMP-AS-C5-11A-P3
EXCT-100	EMMS-AS-100-M-HS-RMB	CMMP-AS-C5-11A-P3

### - 注意

他社製モータ使用時、入力トルクが高すぎると、Tガントリの破損につながる可能性があります。モータを選定する際は、テクニカルデータで指定された上限を遵守してください。

コミッショニング時、モータブレーキは安全のために解除する必要があります。このため、ティーチングペンダントCDSA (→モジュール製品システム) の使用を推奨します。

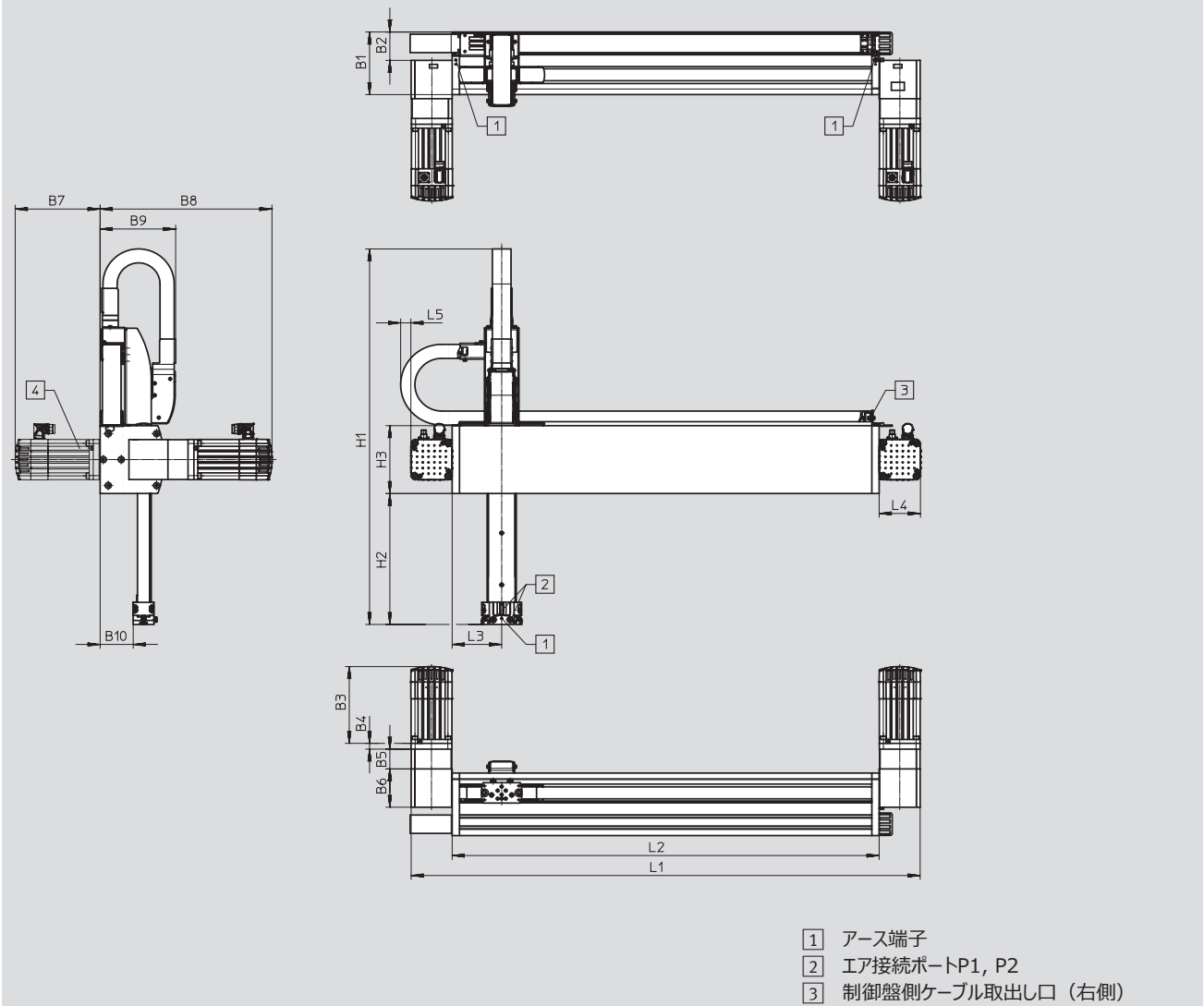
# Tガントリ EXCT

テクニカルデータ

外形寸法図

CADデータのダウンロード → [www.festo.jp](http://www.festo.jp)

Tガントリ



# Tガントリ EXCT

テクニカルデータ

FESTO

サイズ	B1	B2	B3	B4	B5	B6	B7	B8	B9	B10	H3	L4	L5
15	121	57.6	187.3	12.2	29.2	89	202	375	138.1	66	120	71	25
30	157	71	192.3	14.5	49.5	96	209	423	186	81.5	170	102	25
100	184	94	243.3	14.5	49	123	260	524	211	106.5	200	102	25

## 変動寸法

サイズ	Y軸ストローク	L1	L2	L3
15	100~1000	336+ストローク	194+ストローク	94+ソフトウェアリミット
30	100~1500	456+ストローク	252+ストローク	122+ソフトウェアリミット
100	100~2000	468+ストローク	264+ストローク	128+ソフトウェアリミット

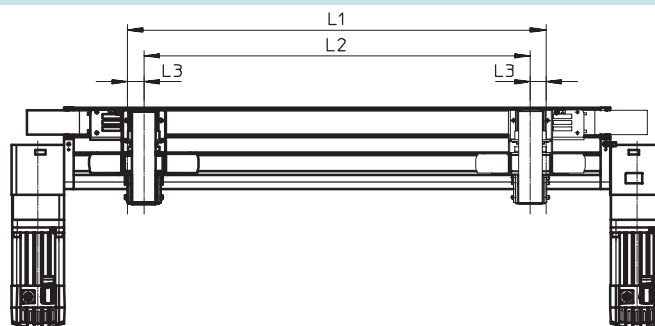
サイズ	Z軸ストローク	H1	H2
15	100	636	170
	200	736	270
	ストローク	536+ストローク	70+ストローク
30	250	942	328
	500	1192	578
	ストローク	692+ストローク	78+ストローク
100	250	991	336
	500	1241	586
	800	1541	886
	ストローク	741+ストローク	86+ストローク

## 注意

支持面の平行度および取付に関する条件 → [www.festo.jp/sp](http://www.festo.jp/sp)  
User documentation

## ソフトリミットのファクタリング

Y軸とZ軸のストロークを選定する際、実効ストロークL2にソフトウェアリミットL3が考慮されていることを確認してください。この寸法は自由に選択可能です。  
納入時にはL3 = 30mmとなるよう調整部品が設置されています。



ストロークL1 = 実効ストロークL2 + ソフトリミットL3 x2

# Tガントリ EXCT

テクニカルデータ

FESTO

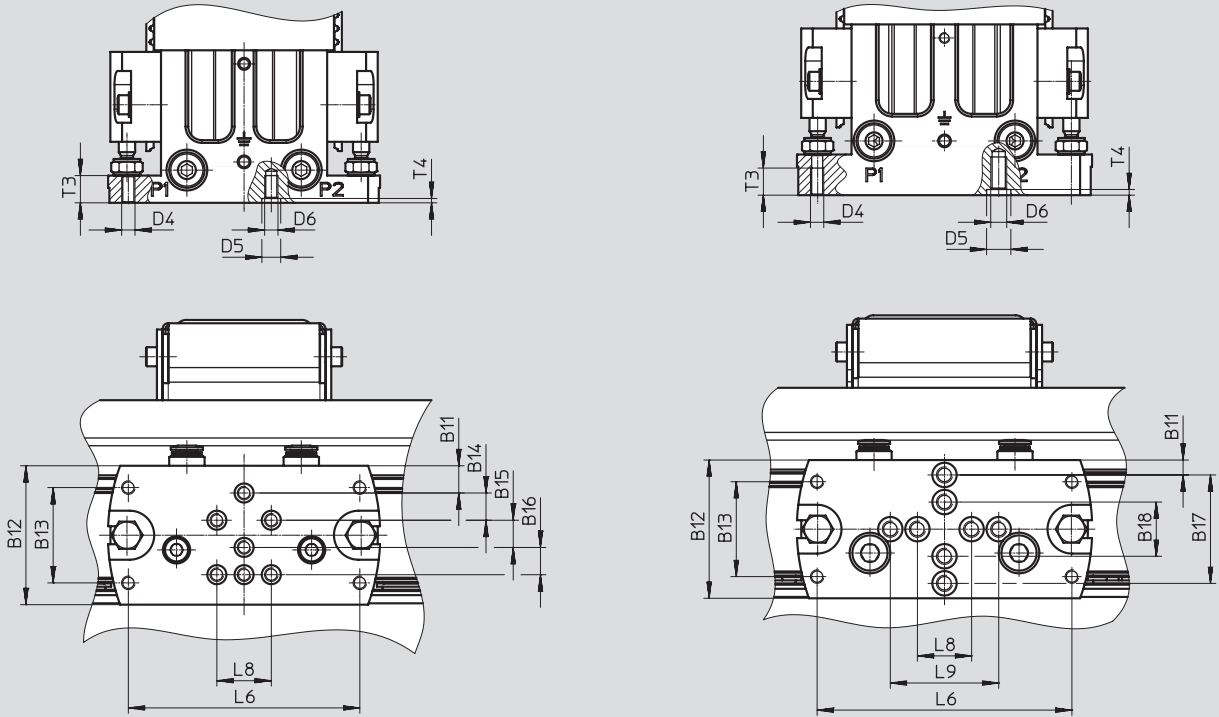
## 外形寸法図

CADデータのダウンロード → [www.festo.jp](http://www.festo.jp)

アタッチメントのインターフェース（エア接続ポートP1, P2付）

EXCT-15/-30

EXCT-100



- 注意

外径φ6エアチューブをポートP1, P2に接続可能です。

適用サイズ	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

適用サイズ	D4	D5 ∅ 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

# Tガントリ EXCT

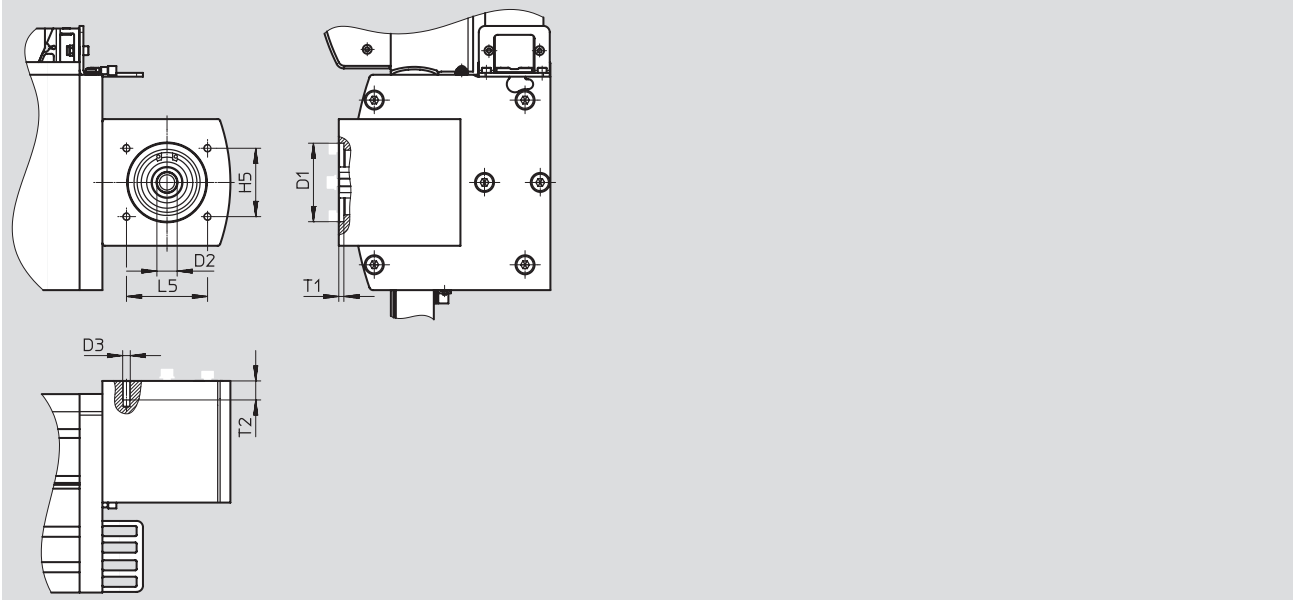
テクニカルデータ

FESTO

## 外形寸法図

CADデータのダウンロード → [www.festo.jp](http://www.festo.jp)

モータインタフェース



適用サイズ	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

# Tガントリ EXCT

テクニカルデータ

FESTO

## テクニカルデータ - フロントユニット

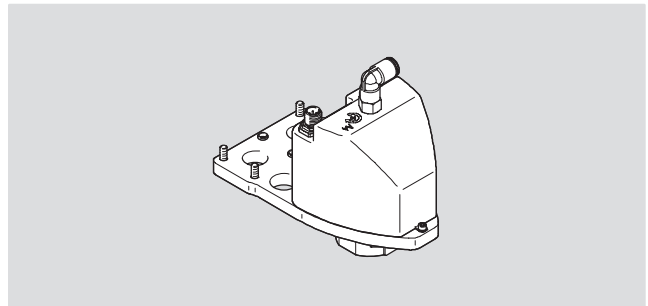
EXCT-\_\_-T\_\_

モジュラ製品システムで注文 → P.26

アタッチメントで注文 → P.33

モータコントローラCMMP-ASが必要

→ P.34



テクニカルデータ				
型 式	EXCT-__-			
	T1	T2	T3	T4
デザイン	電動ロータリ			
	-	ディストリビュータ付	-	ディストリビュータ付
モータタイプ	サーボモータ			
サイズ	8		11	
回転角度	無制限			
エア接続ポート	-	G1/8	-	G1/8
有効径 [mm]	-	4	-	4
標準流量 [l/min]	-	350	-	350
減速比	30:1			
繰返し位置決め精度 [°]	±0.01			
最大出力速度 [rpm]	200			
定格トルク [Nm]	0.75		1.8	
ピークトルク [Nm]	1.8		4.5	
許容アキシャル荷重 [N]	200		300	
静的許容引張りトルク [Nm]	15		40	

電気データ				
型 式	EXCT-__-			
	T1	T2	T3	T4
定格電圧 [V AC]	230			
定格電流 [A]	0.31	0.31	0.74	0.74
ピーク電流 [A]	0.61	0.61	1.5	1.5
定格出力 [W]	9.2	9.2	22.1	22.1
デューティサイクル [%]	100			
測定システム <sup>1)</sup>	エンコーダ			

1) ホーミングが必要

# Tガントリ EXCT

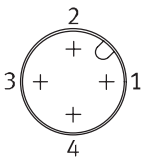
テクニカルデータ

FESTO

使用条件と周囲環境					
型式	EXCT-__				
	T1	T2	T3	T4	
作動圧力範囲	[MPa]	-	-0.09~+0.8	-	-0.09~+0.8
使用周囲温度範囲	[°C]	0~40			
保管温度範囲	[°C]	-10~+60			
保護等級		IP40			
RoHS		対応			

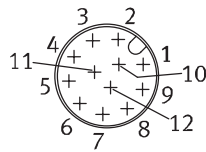
## フロントユニットモータ

モータ



ピン	機能
1	作動電圧U
2	作動電圧V
3	作動電圧W
4	保護アース線PE

エンコーダ



ピン	機能
1	信号トレースA
2	信号トレースA\
3	信号トレースB
4	信号トレースB\
5	信号トレースZ
6	信号トレースZ\
7	信号トレースU
8	信号トレースV
9	信号トレースW
10	GNDエンコーダ
11	電源5V
12	スクリーン

# Tガントリ EXCT

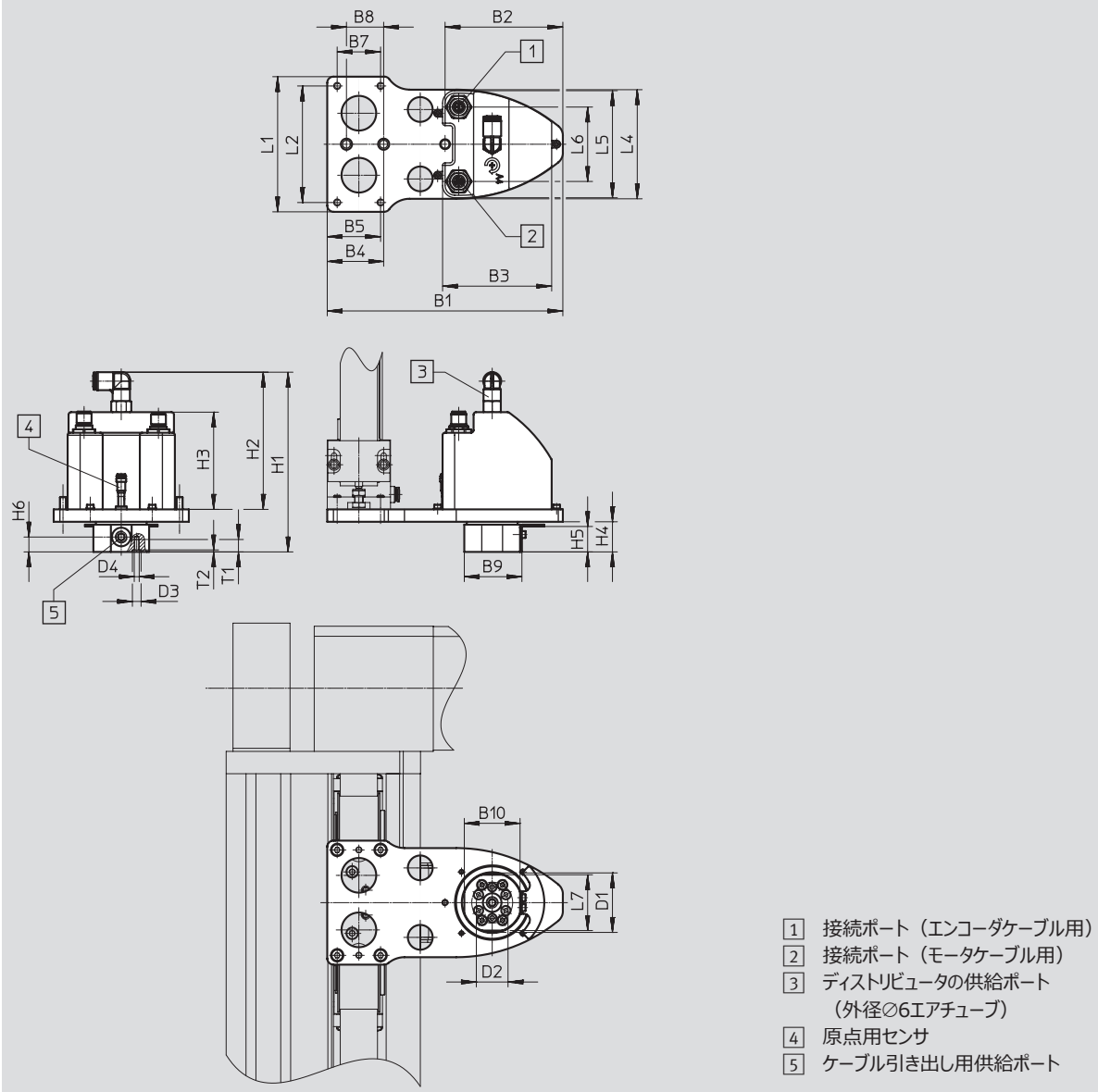
テクニカルデータ

FESTO

## 外形寸法図

CADデータのダウンロード → [www.festo.jp](http://www.festo.jp)

### フロントユニット





# Tガントリ EXCT

テクニカルデータ

FESTO

Tガントリ	型 式	B1	B2	B3	B4	B5	B7	B8	B9	B10
EXCT-15-__-T1	ERMH-8-E17-15	170	95	88	36	36	31	30	46.5	45
EXCT-15-__-T2	ERMH-8-P-E17-15	170	95	88	36	36	31	30	46.5	45
EXCT-30-__-T1	ERMH-8-E17-30	190	95	88	41	43	35	30	46.5	45
EXCT-30-__-T2	ERMH-8-P-E17-30	190	95	88	41	43	35	30	46.5	45
EXCT-30-__-T3	ERMH-11-E17-30	190	95	88	41	43	35	30	46.5	45
EXCT-30-__-T4	ERMH-11-P-E17-30	190	95	88	41	43	35	30	46.5	45
EXCT-100-__-T3	ERMH-11-E17-100	190	95	88	45.5	43	35	30	46.5	45
EXCT-100-__-T4	ERMH-11-P-E17-100	190	95	88	45.5	43	35	30	46.5	45

Tガントリ	型 式	D1 ∅	D2 ∅	D3 ∅ H7	D4	H1	H2	H3	H4	H5	H6
EXCT-15-__-T1	ERMH-8-E17-15	48	25	7	M4	116.4	83.8	78.4	22.6	20.5	12
EXCT-15-__-T2	ERMH-8-P-E17-15	48	25	7	M4	141	106.7	78.4	22.6	20.5	12
EXCT-30-__-T1	ERMH-8-E17-30	48	25	7	M4	116.4	83.8	78.4	22.6	20.5	12
EXCT-30-__-T2	ERMH-8-P-E17-30	48	25	7	M4	141	106.7	78.4	22.6	20.5	12
EXCT-30-__-T3	ERMH-11-E17-30	48	25	7	M4	116.4	83.8	78.4	24.3	20.5	12
EXCT-30-__-T4	ERMH-11-P-E17-30	48	25	7	M4	141	106.7	78.4	24.3	20.5	12
EXCT-100-__-T3	ERMH-11-E17-100	48	25	7	M4	116.4	83.8	78.4	24.3	20.5	12
EXCT-100-__-T4	ERMH-11-P-E17-100	48	25	7	M4	141	106.7	78.4	24.3	20.5	12

Tガントリ	型 式	L1	L2	L4	L5	L6	L7	T1	T2
EXCT-15-__-T1	ERMH-8-E17-15	92	76	88	86.3	60	45	10	1.6
EXCT-15-__-T2	ERMH-8-P-E17-15	92	76	88	86.3	60	45	10	1.6
EXCT-30-__-T1	ERMH-8-E17-30	100	85	88	86.3	60	45	10	1.6
EXCT-30-__-T2	ERMH-8-P-E17-30	100	85	88	86.3	60	45	10	1.6
EXCT-30-__-T3	ERMH-11-E17-30	100	85	88	86.3	60	45	10	1.6
EXCT-30-__-T4	ERMH-11-P-E17-30	100	85	88	86.3	60	45	10	1.6
EXCT-100-__-T3	ERMH-11-E17-100	109	94	88	86.3	60	45	10	1.6
EXCT-100-__-T4	ERMH-11-P-E17-100	109	94	88	86.3	60	45	10	1.6

# Tガントリ EXCT

型式データ - 型式構成品

FESTO

型式コード						
サイズ	15	30	100	条件	型式	エントリコード
<b>M</b> 製品番号	<b>8026575</b>	<b>8026576</b>	<b>8026577</b>			
シリーズ	Tガントリ				<b>EXCT</b>	EXCT
サイズ	15	30	100		-__	
Y軸ストローク [mm]	100~1000	100~1500	100~2000		-__	
Z軸ストローク [mm]	100, 200	250, 500	250, 500, 800		-__	
ガイド	リニアガイド				<b>-KF</b>	-KF
モータタイプ	モータなし			<sup>1</sup>	<b>-W</b>	
	サーボモータ (ブレーキ付)				<b>-AB</b>	
モータ取付位置	モータ1 (背面), モータ2 (背面)				<b>-HH</b>	
	モータ1 (背面), モータ2 (正面)				<b>-HV</b>	
	モータ1 (正面), モータ2 (背面)				<b>-VH</b>	
	モータ1 (正面), モータ2 (正面)				<b>-VV</b>	
ケーブルベア接続側	左側				<b>-L</b>	
	右側				<b>-R</b>	
アタッチメント (フロントユニット)	なし				<b>-T0</b>	
	ロータリアクチュエータ, サイズ8		-		<b>-T1</b>	
	ロータリアクチュエータ, サイズ8 (ディストリビュータ付)		-		<b>-T2</b>	
	-	ロータリアクチュエータ, サイズ11			<b>-T3</b>	
	-	ロータリアクチュエータ, サイズ11 (ディストリビュータ付)			<b>-T4</b>	

<sup>1</sup> **W** 5K, 10K, MP1時不可

- M** 必須項目
- O** オプション

型式記入欄


# Tガントリ EXCT

型式データ - 型式構成

FESTO

型式コード						
サイズ	15	30	100	条件	型式	エントリコード
O ケーブル長さ	なし					
	5m				-5K	
	10m				-10K	
	なし					
設置	なし					
	M8多芯ディストリビュータX4, ケーブル付				-MP1	
M ドキュメント言語	ドイツ語				-DE	
	英語				-EN	
	スペイン語				-ES	
	フランス語				-FR	
	イタリア語				-IT	
	ロシア語				-RU	
	中国語				-ZH	

アタッチメントの組み合わせ (モータコントローラ用)		
Tガントリ	Z軸に取付	モータコントローラ
EXCT-15-__	T0	2x CMMP-AS-C5-3A
	1つのアタッチメント (T1, T2)	2x CMMP-AS-C5-3A, 1x CMMP-AS-C2-3A
	2つのアタッチメント (T1, T2+電動グリッパ)	2x CMMP-AS-C5-3A, 2x CMMP-AS-C2-3A
EXCT-30-__	T0	2x CMMP-AS-C5-11A-P3
	1つのアタッチメント (T1, T2, T3, T4)	2x CMMP-AS-C5-11A-P3, 1x CMMP-AS-C2-3A
	2つのアタッチメント (T1, T2, T3, T4+電動グリッパ)	2x CMMP-AS-C5-11A-P3, 2x CMMP-AS-C2-3A
EXCT-100-__	T0	2x CMMP-AS-C5-11A-P3
	1つのアタッチメント (T3, T4)	2x CMMP-AS-C5-11A-P3, 1x CMMP-AS-C2-3A
	2つのアタッチメント (T3, T4+電動グリッパ)	2x CMMP-AS-C5-11A-P3, 2x CMMP-AS-C2-3A

 注意  
 モータコントローラはアクセサリとして別途注文が必要 → P.34  
 コントロールシステムについてはお問い合わせください。

M 必須項目  
 O オプション

型式記入欄

-  -  -

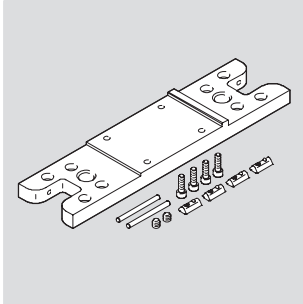
# Tガントリ EXCT

アクセサリ

FESTO

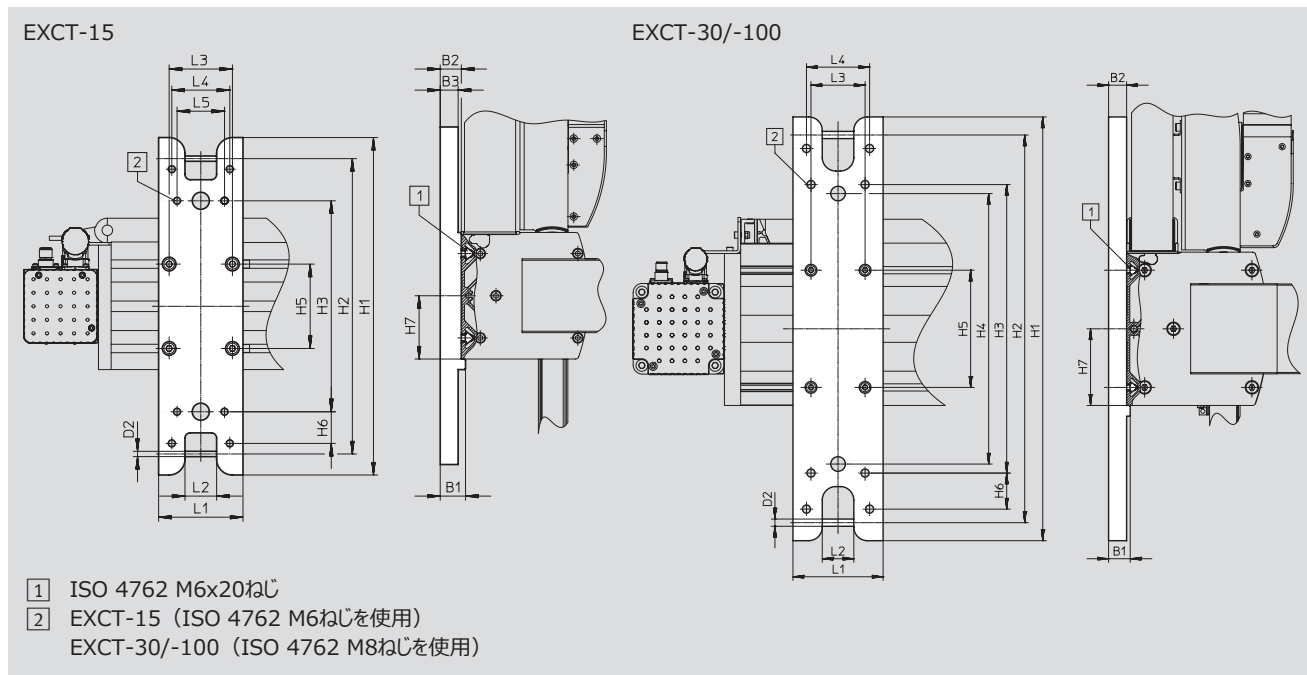
## 取付キット

EAHM-E17-K1



直接取付用

材質：  
アルミアルマイト処理



### 外形寸法と型式データ

適用サイズ	B1	B2	B3	D2 ∅	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

適用サイズ	L1	L2	L3	L4	L5	質量 [g]	製品番号	型式
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

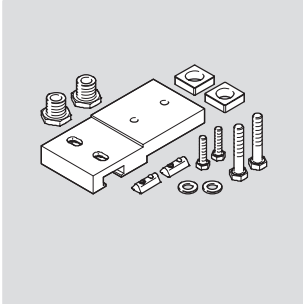
# Tガントリ EXCT

アクセサリ

FESTO

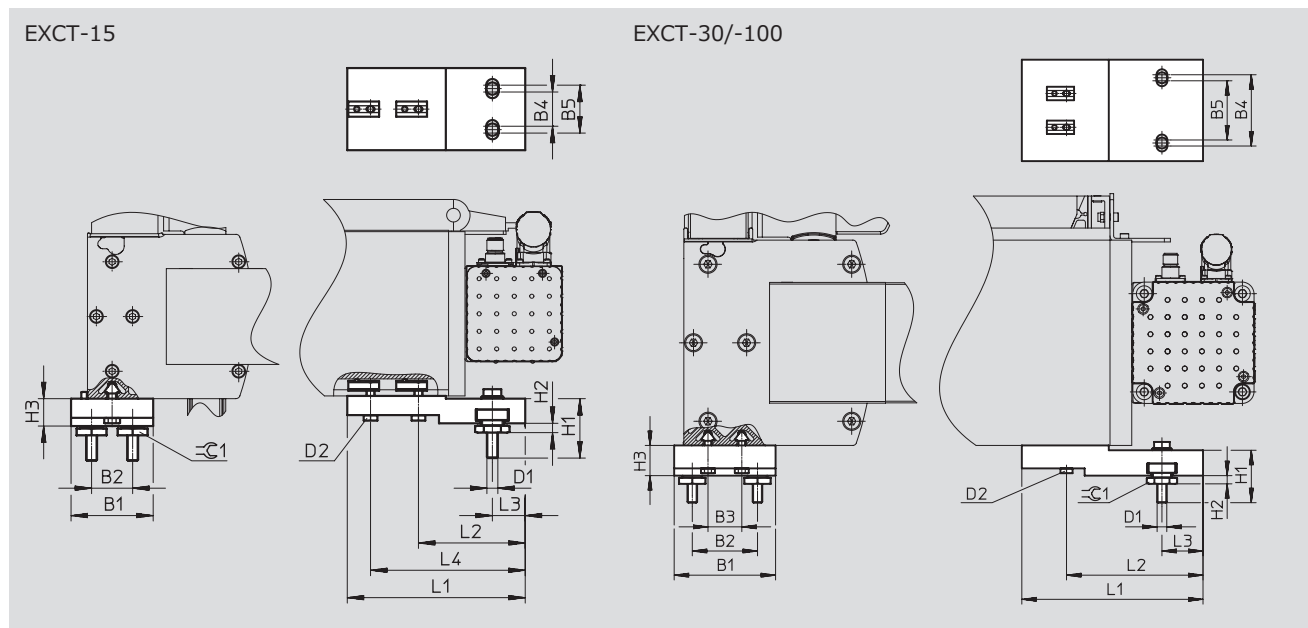
## 取付キット

EAHM-E17-K2



ベアリング面への取付および位置調整用  
取付キットは高さ調整可能

材 質：  
めっき鋼



### 外形寸法と型式データ

適用サイズ	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

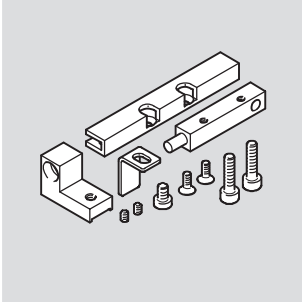
適用サイズ	L1	L2	L3	L4	≒C1	質量 [g]	製品番号	型式
15	130	78	24	113	22	1015	3838164	EAHM-E17-K2-15
30	150	113	34	-	22	2050	3838337	EAHM-E17-K2-30
100	170	133	29	-	22	3000	3838404	EAHM-E17-K2-100

# Tガントリ EXCT

アクセサリ

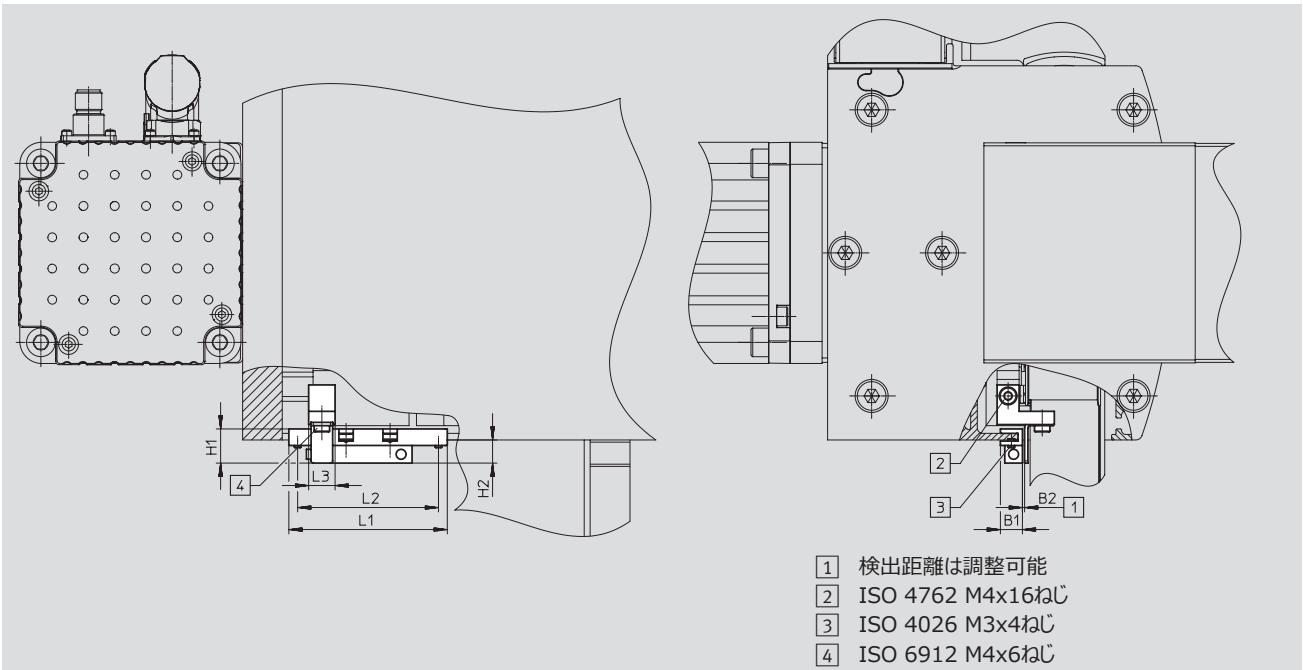
FESTO

## センサキット EAPR-E17-S



近接センサSIES-Q8B、センサブ  
ケット、センサラグ、取付ブラケット、  
ねじを含む

材 質：  
センサラグ：鋼  
センサブケット：アルミアルマイト処理



- 1 検出距離は調整可能
- 2 ISO 4762 M4x16ねじ
- 3 ISO 4026 M3x4ねじ
- 4 ISO 6912 M4x6ねじ

### 外形寸法と型式データ

適用サイズ	B1	B2	H1	H2	L1	L2	L3	質量 [g]	製品番号	型 式
15, 30, 100	10	1	15.5	10.5	72	64	12	30	2478427	EAPR-E17-S

# Tガントリ EXCT

アクセサリ

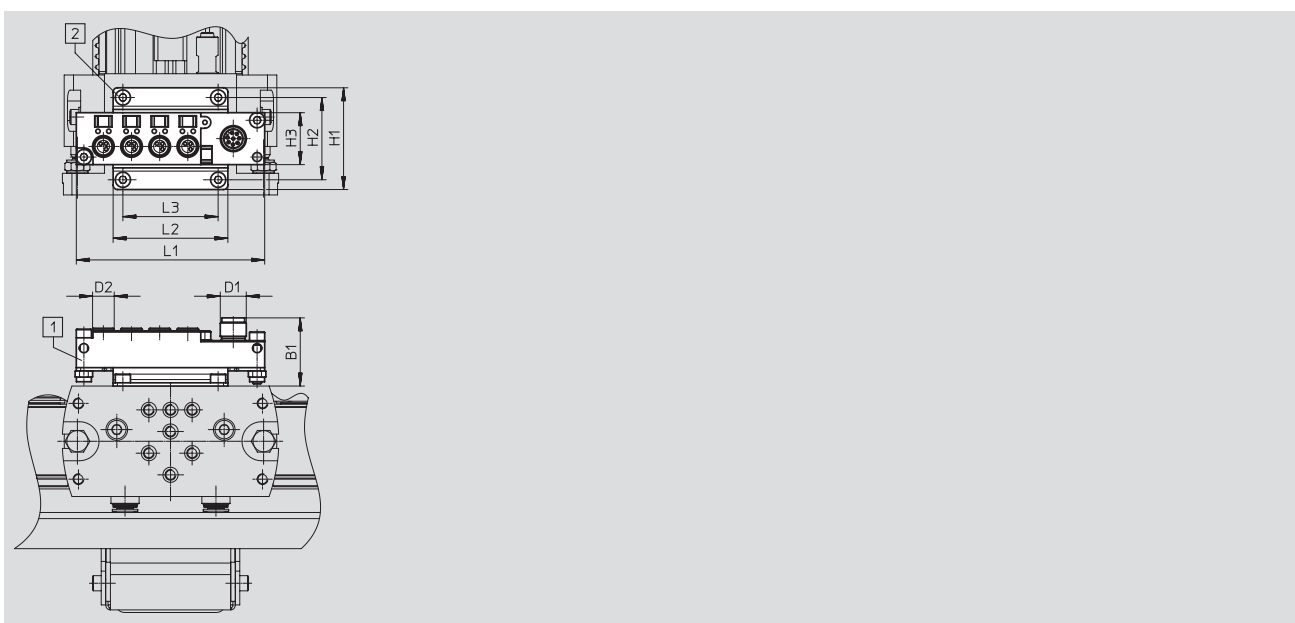
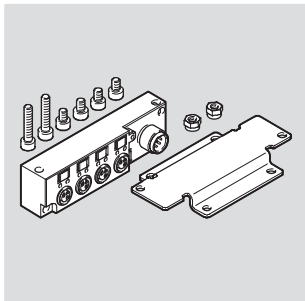
FESTO

## 多芯プラグセット

EADH-E17

最大4入出力接続用

材 質：  
ハウジング：強化PBT  
ブラケット：アルミ



### 外形寸法と型式データ

適用サイズ	B1	D1	D2	H1	H2	H3	L1	L2	L3	質量 [g]	製品番号	型式
15, 30, 100	31.5	M12	M8	47	38	24	87	53	44	70	2972137	EADH-E17-MP1

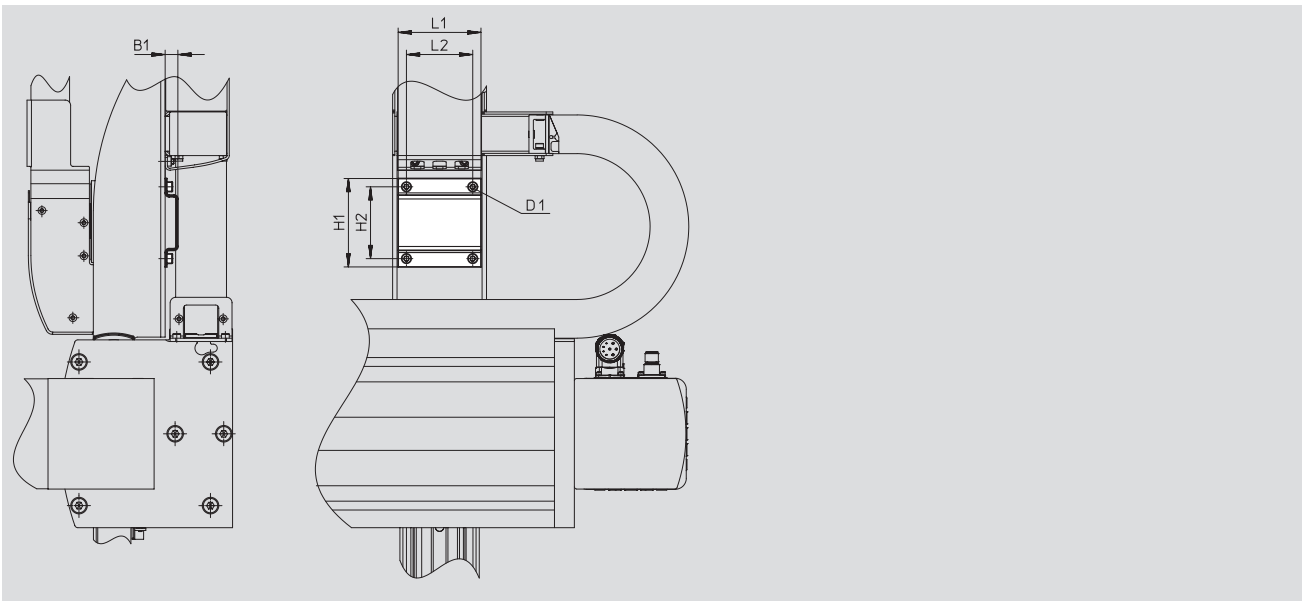
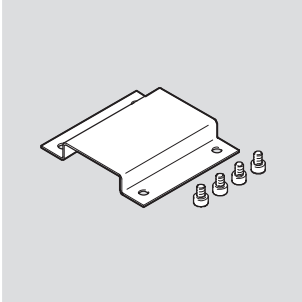
# Tガントリ EXCT

アクセサリ

FESTO

アダプタキット  
EAHM-E17

Z軸へのバルブ、真空エジェクタなどの取付用 材 質：  
ステンレス



## 外形寸法と型式データ

適用サイズ	B1	D1	H1	H2	L1	L2	質量 [g]	製品番号	型 式
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



# Tガントリ EXCT


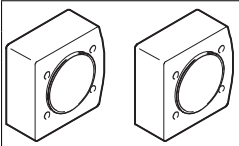
アクセサリ

FESTO

型式データ - フロントユニット (ロータリアクチュエータ) 1)				CADデータのダウンロード → <a href="http://www.festo.jp">www.festo.jp</a>	
	説明	適用サイズ	型式コード	製品番号	型式
	空気圧ディストリビュータなし	15	T1	<b>3383157</b>	<b>ERMH-8-E17-15</b>
		30	T1	<b>3385151</b>	<b>ERMH-8-E17-30</b>
		30	T3	<b>3385153</b>	<b>ERMH-11-E17-30</b>
		100	T3	<b>3383152</b>	<b>ERMH-11-E17-100</b>
	空気圧ディストリビュータ付	15	T2	<b>3383151</b>	<b>ERMH-8-P-E17-15</b>
		30	T2	<b>3385152</b>	<b>ERMH-8-P-E17-30</b>
		30	T4	<b>3385154</b>	<b>ERMH-11-P-E17-30</b>
		100	T4	<b>3383156</b>	<b>ERMH-11-P-E17-100</b>

1) モーターケーブル, エンコーダケーブル, 原点センサを含む

型式データ - ブレーキ抵抗						
	適用サイズ	抵抗値 [Ω]	定格出力 [W]	質量 [g]	製品番号	型式
	15	50	200	550	<b>2882342</b>	<b>CACR-LE2-50-W500</b>
	30, 100	40	800	2400	<b>2882343</b>	<b>CACR-KL2-40-W2000</b>

型式データ							
	説明	サイズ	使用可能なねじ	締付トルク [Nm]	製品番号	型式	PU <sup>1)</sup>
ケーブルNEBU付ソケット (多芯プラグセットEADH用)							
	-	15, 30 100	-	-	<b>8048086</b>	<b>NEBU-M12W8-K-15-N-LE8</b>	1
カップリングケースEAMK-A-E17 <sup>2)</sup>							
	他社製モーターの接続用	15	ISO 4762-M5xn <sup>3)</sup>	6	<b>3780303</b>	<b>EAMK-A-E17-15</b>	2
		30	ISO 4762-M6xn <sup>3)</sup>	8.5	<b>3780304</b>	<b>EAMK-A-E17-30</b>	
		100	ISO 4762-M6xn <sup>3)</sup>	8.5	<b>3780305</b>	<b>EAMK-A-E17-100</b>	

1) 最少販売単位

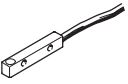
2) 取付ねじ別売


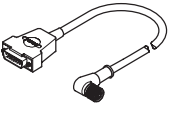

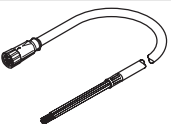
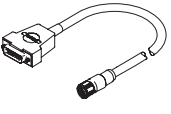

3) 長さnは、使用するモータフランジによって異なります

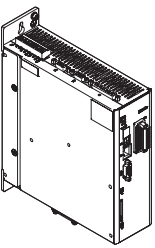
# Tガントリ EXCT

アクセサリ

FESTO

型式データ					
	センサ出力	センサ機能	ケーブル長さ [m]	製品番号	型式
近接センサ (センサキットEAPR-E17用)					
	PNP	ノーマルクローズ	2.5	178294	SIES-Q8B-PS-K-L

型式データ - ケーブル				
	ケーブル長さ [m]	製品番号	型式	
Y軸用				
	モータケーブルNEBM			
	5	550310	NEBM-M23G8-E-5-Q9N-LE8	
	10	550311	NEBM-M23G8-E-10-Q9N-LE8	
	エンコーダケーブルNEBM			
	5	550318	NEBM-M12W8-E-5-N-S1G15	
	10	550319	NEBM-M12W8-E-10-N-S1G15	
	15	550320	NEBM-M12W8-E-15-N-S1G15	
	フロントユニット用			
		モータケーブルNEBM		
15		571907	NEBM-M12G4-RS-15-N-LE4	
	エンコーダケーブルNEBM			
	15	571915	NEBM-M12G12-RS-15-N-S1G15	
フロントユニットの原点センサ用				
	接続ケーブルNEBU			
	15	575986	NEBU-M8G3-K-15-LE3	

型式データ - モータコントローラ					
	適用サイズ	出力電圧 [V AC]	定格出力電流 [A]	定格出力 [VA]	製品番号 型式
	Tガントリ用				
	15	3x 0~270	5	1000	1622902 CMMP-AS-C5-3A-M0
	30, 100	3x 0~360	5	3000	1622903 CMMP-AS-C5-11A-P3-M0
	アタッチメント用				
	15, 30, 100	3x 0~270	2.5	500	1622901 CMMP-AS-C2-3A-M0

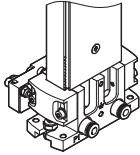
# Tガントリ EXCT

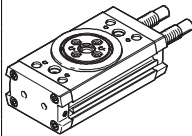
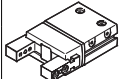
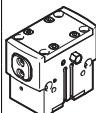
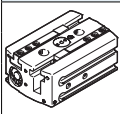
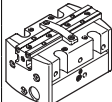
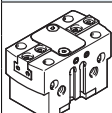
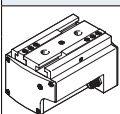
アクセサリ

FESTO

許容可能な組み合わせ (フロントユニットなし)

CADデータのダウンロード → [www.festo.jp/catalogue](http://www.festo.jp/catalogue)



組み合わせ	Tガントリ	アクチュエータ/グリッパ	アダプタキット	
	サイズ	サイズ	CRC <sup>1)</sup>	製品番号 型式
<b>ロータリアクチュエータ</b>				
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
<b>パラレルグリッパ</b>				
DHPS	EXCT	DHPS	HMSV	
	15, 30	16	2	548785 HMSV-55
	100	20, 25		548786 HMSV-56
HGPD (防塵)	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 (ロングストローク)	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 (高精度)	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 (強力)	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
HGPL (電動)	EXCT	HGPL	DHAA	
	15, 30	14	2	2519367 DHAA-G-G6-16-B17-14
	100	14		2515219 DHAA-G-G6-20-B17-14

1) 耐腐食クラス=Corrosion Resistance Class (Festo standard FN 940070)

CRC2: 中程度の保護、屋内使用で結露が発生する場合保護可能、周囲大気に晒される外部の部品には予備的な表面処理が要求される。

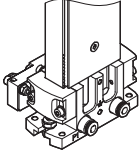
# Tガントリ EXCT

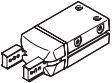
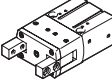



アクセサリ

FESTO

許容可能な組み合わせ（フロントユニットなし）

CADデータのダウンロード → [www.festo.jp/catalogue](http://www.festo.jp/catalogue)



組み合わせ	Tガントリ	アクチュエータ/グリップ	アダプタキット	
	サイズ	サイズ	CRC <sup>1)</sup>	製品番号 型式
<b>ラジアルグリップ</b>				
DHRS	EXCT	DHRS	HMSV	
	15, 30	16	2	548785 HMSV-55
	100	25, 32		548786 HMSV-56
HGRT（強力）	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
<b>アングルグリップ</b>				
DHWS	EXCT	DHWS	HMSV	
	15, 30	16	2	548785 HMSV-55
	100	25, 32		548786 HMSV-56
<b>3ポイントグリップ</b>				
HGDD（防塵）	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（強力）	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) 耐腐食クラス=Corrosion Resistance Class (Festo standard FN 940070)

CRC2：中程度の保護、屋内使用で結露が発生する場合保護可能、周囲大気に晒される外部の部品には予備的な表面処理が要求される。

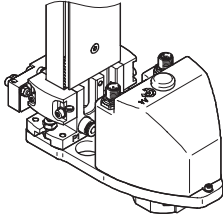
# Tガントリ EXCT

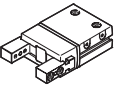
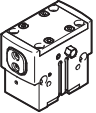
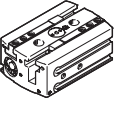
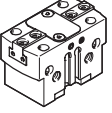
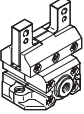
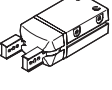
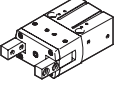
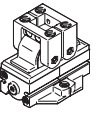
アクセサリ

FESTO

許容可能な組み合わせ（フロントユニット付）（EXCT-\_\_-T1/T2/T3/T4）

CADデータのダウンロード → [www.festo.jp/catalogue](http://www.festo.jp/catalogue)



組み合わせ	Tガントリ	アクチュエータ/グリッパ	アダプタキット		
	サイズ	サイズ	CRC <sup>1)</sup>	製品番号	型式
<b>パラレルグリッパ</b>					
DHPS	EXCT (ERMH付) 15, 30, 100	DHPS	HMSV		
		6	2	<b>187566</b>	<b>HAPG-SD2-12</b>
		10		<b>184477</b>	<b>HAPG-SD2-1</b>
		16		<b>184478</b>	<b>HAPG-SD2-2</b>
HGPD (防塵)	EXCT (ERMH付) 15, 30, 100	HGPD	DHAA, HAPG		
		16, 20	2	<b>564959</b>	<b>DHAA-G-Q5-16-B8-16</b>
		25		<b>544642</b>	<b>HAPG-SD2-48</b>
HGPL (ロングストローク)	EXCT (ERMH付) 15, 30, 100	HGPL	DHAA/HAPG		
		14	2	<b>544644</b>	<b>HAPG-SD2-45</b>
HGPT-B (強力)	EXCT (ERMH付) 15, 30, 100	HGPT-B	DHAA, HAPG		
		16, 20	2	<b>564959</b>	<b>DHAA-G-Q5-16-B8-16</b>
		25		<b>544642</b>	<b>HAPG-SD2-48</b>
HGPC	EXCT (ERMH付) 15, 30, 100	HGPC	DHAA, HAPG		
		12	2	<b>542671</b>	<b>HAPG-SD2-41</b>
		16		<b>542668</b>	<b>HAPG-SD2-42</b>
<b>ラジアルグリッパ</b>					
DHRS	EXCT (ERMH付) 15, 30, 100	DHRS	HMSV		
		10	2	<b>187566</b>	<b>HAPG-SD2-12</b>
		16		<b>184477</b>	<b>HAPG-SD2-1</b>
		25		<b>184478</b>	<b>HAPG-SD2-2</b>
HGRT (強力)	EXCT (ERMH付) 15, 30, 100	HGRT	DHAA		
		16	2	<b>1273999</b>	<b>DHAA-G-Q5-16-B11-16</b>
HGRC	EXCT (ERMH付) 15, 30, 100	HGRC	HMSV		
		12	2	<b>542671</b>	<b>HAPG-SD2-41</b>
		16		<b>542668</b>	<b>HAPG-SD2-42</b>

1) 耐腐食クラス=Corrosion Resistance Class (Festo standard FN 940070)

CRC2：中程度の保護、屋内使用で結露が発生する場合保護可能、周囲大気に晒される外部の部品には予備的な表面処理が要求される。

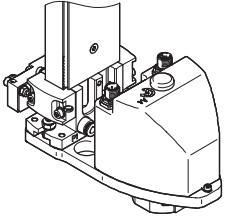
# Tガントリ EXCT

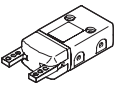

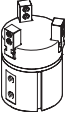

アクセサリ

FESTO

許容可能な組み合わせ（フロントユニット付）（EXCT-\_\_-T1/T2/T3/T4）

CADデータのダウンロード → [www.festo.jp/catalogue](http://www.festo.jp/catalogue)



組み合わせ	Tガントリ	アクチュエータ/グリッパ	アダプタキット	
	サイズ	サイズ	CRC1)	製品番号 型式
<b>アングルグリッパ</b>				
DHWS	EXCT (ERMH付)	DHWS	HMSV	
	15, 30, 100	10	2	<b>187566 HAPG-SD2-12</b>
		16		<b>184477 HAPG-SD2-1</b>
		25		<b>184478 HAPG-SD2-2</b>
HGWC	EXCT (ERMH付)	HGWC	HMSV	
	15, 30, 100	12	2	<b>542671 HAPG-SD2-41</b>
		16		<b>542668 HAPG-SD2-42</b>
<b>3ポイントグリッパ</b>				
DHDS	EXCT (ERMH付)	DHDS	HAPG	
	15, 30, 100	16	2	<b>187567 HAPG-SD2-13</b>
HGDT (強力)	EXCT (ERMH付)	HGDT	HAPG	
	15, 30, 100	25	2	<b>542439 HAPG-SD2-32</b>

1) 耐腐食クラス = Corrosion Resistance Class (Festo standard FN 940070)

CRC2 : 中程度の保護、屋内使用で結露が発生する場合保護可能、周囲大気に晒される外部の部品には予備的な表面処理が要求される。

# Tガントリ EXCT

アクセサリ

FESTO

## コントロールシステムCMCA

TガントリEXCTの制御に最適なコントロールシステムCMCA（制御盤）

→ホームページ：cmca

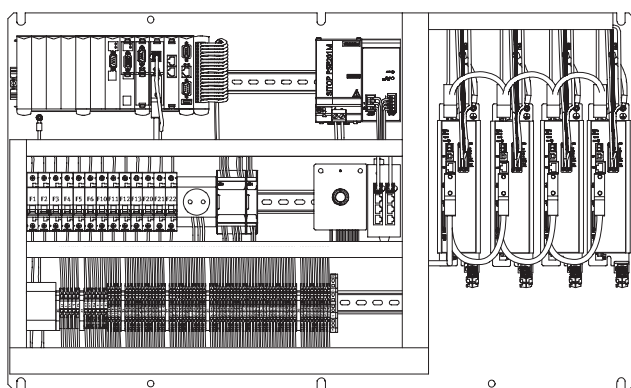
3つのバージョン：

- 制御盤なし
- 制御盤
- 制御ボックス付自立盤

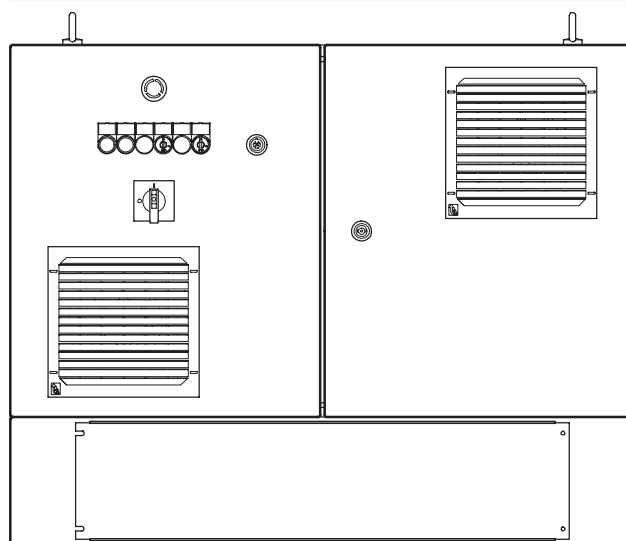
コントロールシステムには多軸コントローラCMXRと、サーボアンプモータコントローラCMMPが含まれます。ティーチングペンダントCDSAとの併用で基本的な機能を実現する統合安全回路もあります。

制御盤を装備したバージョンも、ドア内にコントロールエレメントとファンを備えています。

### 制御盤なし



### 制御ボックス付自立盤



## TガントリEXCTとコントロールシステムCMCA間の関係性

EXCTのコンフィグレーションによる

- アタッチメント付またはなし
- コントロールシステムのバリエーション

コントロールシステムCMCAでは以下の型式コードが利用可能です。

コントロールシステムには下表に示されるモータコントローラCMMP-ASが含まれています。

割り当て表			
Tガントリ	Z軸に取付	コントロールシステムCMCA	モータコントローラCMMP-AS
EXCT-15-__	T0	CMCA-C2-B1-C__-S2	2x CMMP-AS-C5-3A
	1つのアタッチメント (T1, T2)	CMCA-C2-B2-C__-S2	2x CMMP-AS-C5-3A, 1x CMMP-AS-C2-3A
	2つのアタッチメント (T1, T2+電動グリッパ)	CMCA-C2-B3-C__-S2	2x CMMP-AS-C5-3A, 2x CMMP-AS-C2-3A
EXCT-30-__	T0	CMCA-C2-B6-C__-S2	2x CMMP-AS-C5-11A-P3
	1つのアタッチメント (T1, T2, T3, T4)	CMCA-C2-B7-C__-S2	2x CMMP-AS-C5-11A-P3, 1x CMMP-AS-C2-3A
	2つのアタッチメント (T1, T2, T3, T4+電動グリッパ)	CMCA-C2-B8-C__-S2	2x CMMP-AS-C5-11A-P3, 2x CMMP-AS-C2-3A
EXCT-100-__	T0	CMCA-C2-B6-C__-S2	2x CMMP-AS-C5-11A-P3
	1つのアタッチメント (T3, T4)	CMCA-C2-B7-C__-S2	2x CMMP-AS-C5-11A-P3, 1x CMMP-AS-C2-3A
	2つのアタッチメント (T3, T4+電動グリッパ)	CMCA-C2-B8-C__-S2	2x CMMP-AS-C5-11A-P3, 2x CMMP-AS-C2-3A

.com.ar  
.at  
.com.au  
.be  
.bg  
.com.br  
.by  
.ca  
.ch  
.cl  
.cn  
.co  
.cz  
.de  
.dk  
.ee  
.es  
.fi  
.fr  
.gr  
.hk  
.hr  
.hu  
.co.id  
.ie  
.co.il  
.in  
.ir  
.it  
.jp  
.kr  
.lt  
.lv  
.mx

Festo worldwide  
[www.festo.jp](http://www.festo.jp)

.com.my  
.nl  
.no  
.co.nz  
.pe  
.ph  
.pl  
.pt  
.ro  
.ru  
.se  
.sg  
.si  
.sk  
.co.th  
.com.tr  
.tw  
.ua  
.co.uk  
.us  
.co.ve  
.vn  
.co.za

フェスト株式会社  
本社：  
〒224-0025  
横浜市都筑区早瀬1-26-10  
横浜営業所  
TEL: 045-593-5611  
FAX: 045-593-5678  
名古屋営業所  
TEL: 052-325-8383  
FAX: 052-325-8384  
大阪営業所  
TEL: 06-4807-4540  
FAX: 06-4807-4560  
URL : [www.festo.jp](http://www.festo.jp)  
E-mail : [info\\_jp@festo.com](mailto:info_jp@festo.com)