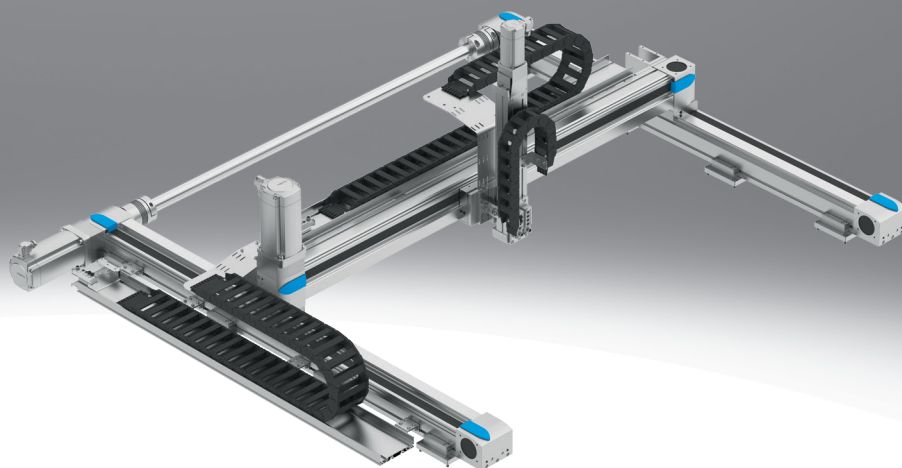


Pórticos con tres ejes

FESTO



Características

Información resumida

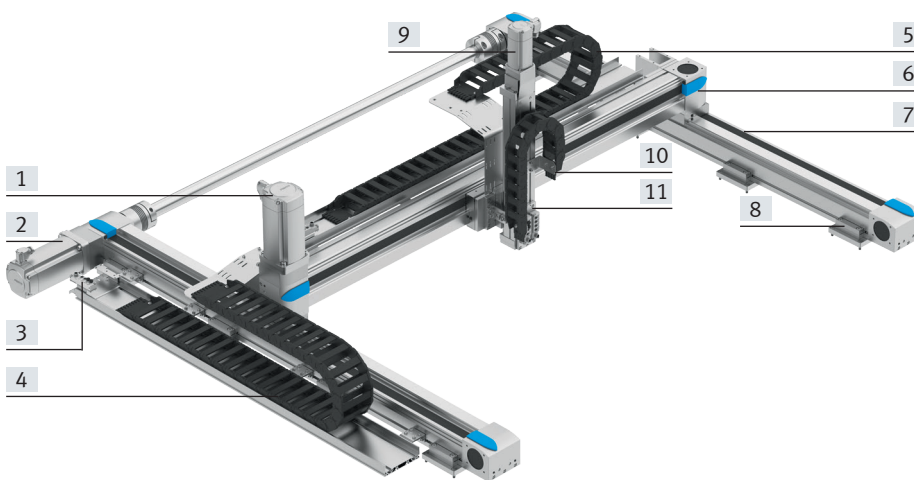
El pórtico con tres ejes permite el movimiento en el espacio 3D. Según las necesidades, el pórtico consta de varios módulos de eje (YXCR) o se ejecuta a través de los pórticos horizontales de dos ejes EXCM o EXCH (YXMR). Todos ellos son componentes de Festo de eficacia probada.

- 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

- Componentes neumáticos y eléctricos de libre combinación
- Solución eléctrica con posicionamiento libre y colocación en cualquier posición intermedia

Campo de aplicación:

- Para todo tipo de movimientos en el espacio 3D
- 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] Distribuidor multipolo a través del cual se transportan agrupadas señales eléctricas como, p. ej., 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
- [9] Servomotor del módulo Z
- [10] Cadena de energía del módulo Z
- [11] Eje Z

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 (YXCR) o de un eje de accionamiento + un eje de guía pasiva separado (YXCR-B).

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

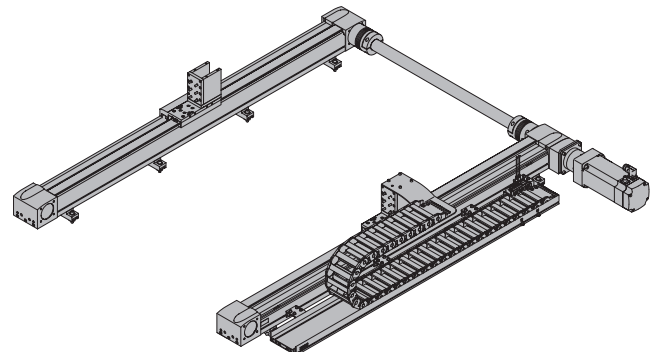
En el carro de los ejes X hay adaptadores montados para la conexión del módulo Y.

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 de sensores)

Representación a modo de ejemplo:



Características

Descripción de los módulos

Módulo Y

Estructura:

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

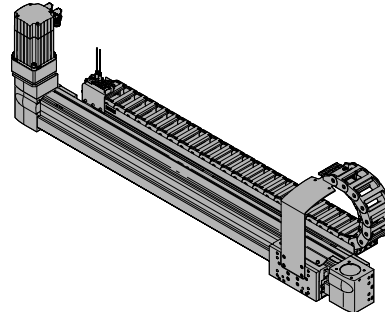
En el carro del eje Y hay montados adaptadores para la conexión del módulo Z.

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 de sensores)

Representación a modo de ejemplo:



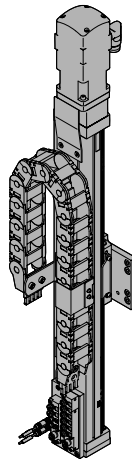
Módulo Z

Estructura:

El módulo Z EHZM consta de un actuador eléctrico y el DHMZ de un actuador neumático. En función de la configuración puede montarse opcionalmente, según el tipo de eje y de carrera, una cadena de energía como guíacables.

El módulo Z se puede seleccionar, en función de la aplicación, a través del configurador.

Representación a modo de ejemplo:



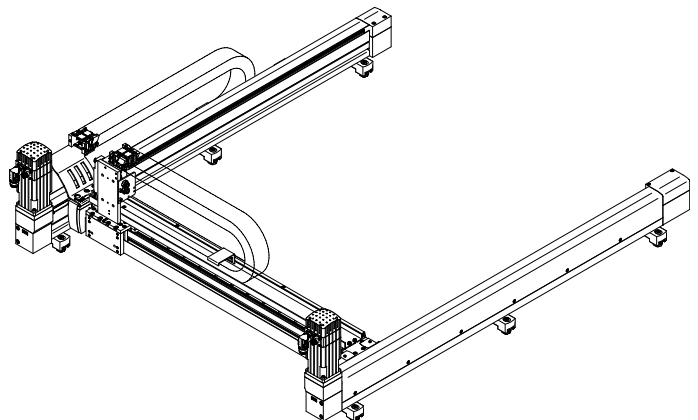
Módulo XY (EXCM, EXCH)

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:



Características

Descripción de los módulos

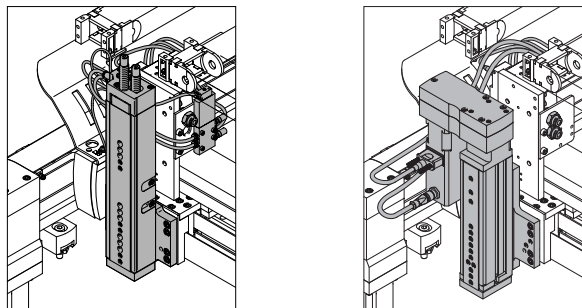
Módulo Z (EXCM, EXCH)

Estructura:

El módulo Z consta de un actuador eléctrico (EHMZ) o de un actuador neumático (DHMZ).

El módulo Z se puede seleccionar, en función de la aplicación, a través del configurador.

Representación a modo de ejemplo:



Opciones de envío

Completamente montado:

El pórtico con tres ejes se suministra totalmente montado. Todos los cables y tubos flexibles están tendidos y conectados. Aunque el sistema se entrega alineado, al realizar el montaje debe adaptarse a la superficie de montaje.

Observar la planicidad → tabla siguiente.

Montado parcialmente:

El pórtico con tres ejes se suministra montado parcialmente. Esto significa que los tres módulos de eje (X/Y/Z) están montados con los 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 12).

Observar la planicidad → tabla siguiente.

Sumario del sistema¹⁾

Tamaño	YXCR-1	YXCR-2	YXCR-3	YXCR-4
Carrera útil máx.	X: 1900 mm Y: 1800 mm Z: 50 mm	X: 3000 mm Y: 1820 mm Z: 1000 mm	X: 3000 mm Y: 1755 mm Z: 1200 mm	X: 3000 mm Y: 1640 mm Z: 1200 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	YXCR-1-B	YXCR-2-B
Carrera útil máx.	X: 800 mm Y: 600 mm Z: 150 mm	X: 1000 mm Y: 800 mm Z: 200 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	YXMR-1	YXMR-2	YXMR-3
Carrera útil máx.	X: 700 mm Y: 510 mm Z: 100 mm (eléctrico) 150 mm (neumático)	X: 2000 mm Y: 1000 mm Z: 200 mm (eléctrico) 150 mm (neumático)	X: 2500 mm Y: 1500 mm Z: 200 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) Paquete 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 inmediatamente
- Parámetros para una correcta configuración de los reguladores de servoaccionamiento disponibles de inmediato
- Puede pedirse el proyecto Eplan completo conforme a la configuración individual
- Tramitación totalmente automática
- Posibilidad de solicitar sistemas total o parcialmente montados a través de la tienda online
- Hay muchas opciones disponibles

Selecting the handling solution

Select your handling system

<input type="radio"/> Single-axis system		<p>Single-axis movement: Single-axis module as a complete system. Easy to connect to your own front unit.</p> <p><input type="checkbox"/> Animation</p>
<input type="radio"/> 2D linear gantry		<p>Movements in 2D in the vertical working space: Linear gantries as complete systems. Electric and pneumatic axes can be combined</p> <p><input type="checkbox"/> Animation</p>
<input type="radio"/> 2D gantry		<p>Movements in 2D in the horizontal working space: Planar surface gantries as complete systems. Combining electric axes. Easy to connect to your own Z unit.</p> <p><input type="checkbox"/> Animation</p>
<input type="radio"/> 3D gantry		<p>Movements in 3D: Three-dimensional gantries as complete systems. Electric and pneumatic axes can be combined</p> <p><input type="checkbox"/> Animation</p>
<input type="radio"/> 3D cantilever system		<p>Movements in 3D: Cantilever system as complete system. Electric and pneumatic axes can be combined</p>

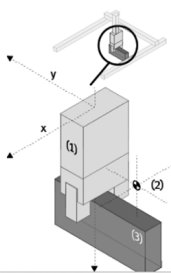
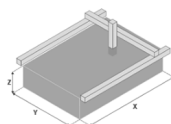
Introducción de los datos de la aplicación

- Carga útil
- Tipo de accionamiento del eje
- Distancia del centro de gravedad
- Carrera de trabajo
- Ciclo de referencia

Axis definition and payload

Axis definition

Drive system of the axis	X Electric: several positions
	Y Electric: several positions
	Z <input type="text" value="Electric: several positions"/>
Required working stroke	i X <input type="text" value="100"/> mm
	i Y <input type="text" value="120"/> mm
Working stroke in Z direction	i Z <input type="text" value="50"/> mm
Take the stroke reserve into account in your specification	
Payload	
Sum of the weight of the front unit and the workpiece	<input type="text" value="2"/> kg
Distance from the centre of the load	i X <input type="text"/> mm
	i Y <input type="text"/> mm
	i Z <input type="text"/> mm



Data protection

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 continue with the configuration:

Selection Filter

No.	System series	System workload i	Repetition accuracy (+/-)	Your price
<input checked="" type="checkbox"/>	1 YXCR-1	91 %	0.11 mm	
<input type="checkbox"/>	3 YXCR-2	46 %	0.11 mm	
<input type="checkbox"/>	5 YXCR-2	52 %	0.11 mm	
<input type="checkbox"/>	7 YXCR-2	32 %	0.11 mm	
<input type="checkbox"/>	26 YXMR-2	48 %	0.1 mm	

Requires additional motion controller for interpolation (e.g. CPX-E-CEC-M1- ...)

3D gantry YXCR-1: #1

Drive module	X module: toothed belt axis EGC-50	Y module: toothed belt axis EGC-50	Z module: Electric mini slide EGSL-35
Kinematics type	Serial kinematics	Serial kinematics	Serial kinematics
Stroke	200 mm	200 mm	50 mm
Repetition accuracy (+/-)	0.08 mm	0.08 mm	0.02 mm
Gear unit	5:1	5:1	Without
Type of motor	Servo motor EMME-AS	Servo motor EMME-AS	Servo motor EMME-AS
Motor position	Right	Right	Top

Data protection

Back

Continue

Resumen del sistema

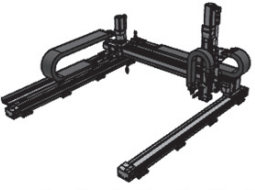
Obtendrá un resumen de todo el sistema.

- Consultar precio
- Enviar consulta
- Añadir a la cesta de la compra

Adicionalmente dispone de las siguientes opciones:

Your handling solution

Your selected system overview:



©2022 powered by CADENAS

Update CAD Preview

Your system ID:
C2534118

Your next step:

[Show price](#)

[Send request](#)

[Add to Cart](#)

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



- Eléctrico
- Perfil cerrado y rígido
- Guía de rodamiento de bolas para cargas y momentos elevados
- Dinámica elevada y vibraciones mínimas

Eje de accionamiento por husillo ELGC-BS



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

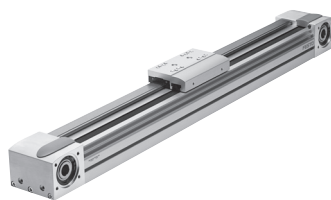
Eje de guía pasiva ELFC



- 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

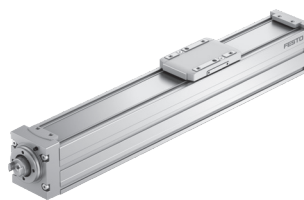
Eje Y

Eje de accionamiento por correa dentada EGC-TB-KF



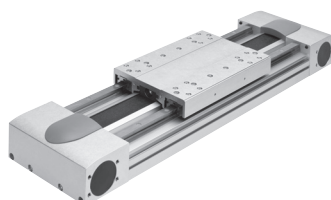
- Eléctrico
- Perfil cerrado y rígido
- Guía de rodamiento de bolas para cargas y momentos elevados
- Dinámica elevada y vibraciones mínimas

Eje de accionamiento por husillo ELGC-BS



- Eléctrico
- 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



- Eléctrico
- 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

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.

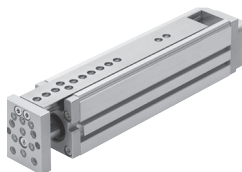
Eje Z

Minicarro EGSC



- Eléctrico
- Diseño compacto
- Gran capacidad de carga
- Guía precisa y husillo de bolas
- Ajuste sencillo de las posiciones finales

Minicarro EGSL



- Eléctrico
- Diseño compacto
- Gran capacidad de carga
- Dinámica elevada
- Ajuste sencillo de las posiciones finales

Minicarro DGST



- Neumático
- Guía de rodamientos precisa y resistente
- Carro y placa de yugo en una sola pieza
- Dinámica elevada

Minicarro DGSL



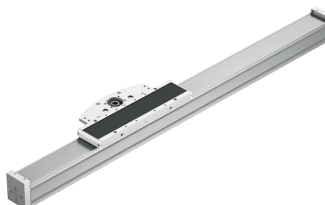
- Neumático
- Diseño plano
- Gran capacidad de carga
- Dinámica elevada
- Ajuste sencillo de las posiciones finales

Eje de accionamiento por husillo EGC-BS-KF



- Eléctrico
- Perfil cerrado y rígido
- Guía de rodamiento de bolas para cargas y momentos elevados
- Dinámica elevada y vibraciones mínimas
- Diferentes pasos de husillo

Eje en voladizo ELCC



- Cabezal de accionamiento fijo
- Actuador por correa dentada con guía de rodamiento de bolas
- Gran rigidez mediante un innovador principio constructivo
- Masa móvil muy reducida

Características

Combinaciones posibles de los ejes ¹⁾			
Tamaño	Módulo X	Módulo Y	Módulo Z
YXCR-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 	<ul style="list-style-type: none"> Minicarro neumático: DGSL-6 eléctrico: EGSL-35
YXCR-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 	<ul style="list-style-type: none"> Minicarro neumático: DGST-8/12/16 eléctrico: EGSC-32/45
YXCR-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 	<ul style="list-style-type: none"> Minicarro neumático: DGSL-12/16 eléctrico: EGSL-45/55 Eje en voladizo ELCC-60 Eje de accionamiento por husillo EGC-70-BS-KF
YXCR-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 	<ul style="list-style-type: none"> Minicarro neumático: DGST-12/16/20 eléctrico: EGSC-45/60
YXCR-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 	<ul style="list-style-type: none"> Minicarro neumático: DGSL-20/25 eléctrico: EGSL-75 Eje en voladizo ELCC-70 Eje de accionamiento por husillo EGC-80-BS-KF
YXCR-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 	<ul style="list-style-type: none"> Eje en voladizo ELCC-90 Eje de accionamiento por husillo EGC-120-BS-KF
YXMR-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 	<ul style="list-style-type: none"> Minicarro neumático: DGSL-8/10/12 eléctrico: EGSC-25/32
YXMR-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 	<ul style="list-style-type: none"> Minicarro neumático: DGSL-16 eléctrico: EGSL-45
YXMR-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 	<ul style="list-style-type: none"> Minicarro neumático: DGSL-20 eléctrico: EGSL-55

1) Paquete 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 paquete de accionamiento.

Motores y controladores

Servomotores EMMT-AS



- Servomotor dinámico de excitación permanente y sin escobillas
- Sistema digital de medición absoluta Singleturn o Multiturn
- Técnica de conexión sencilla (OCP: One Cable Plug) – Cable híbrido: cable de conexión y de motor para la alimentación y encoder en uno
- El conector se puede girar 310°
- Opcionalmente con freno

Servomotores EMMB-AS



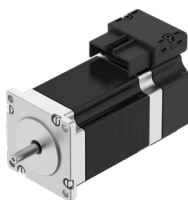
- Servomotor dinámico de excitación permanente y sin escobillas
- Sistema digital de medición absoluta Singleturn o Multiturn
- Técnica de conexión optimizada
- Opcionalmente con freno

Motores paso a paso EMMT-ST



- Tecnología híbrida de 2 fases
- Sistema digital de medición absoluta Singleturn o Multiturn
- Técnica de conexión sencilla (OCP: One Cable Plug) – Cable híbrido: cable de conexión y de motor para la alimentación y encoder en uno
- El conector se puede girar 310°
- Opcionalmente con freno

Motores paso a paso EMMB-ST



- Tecnología híbrida de 2 fases
- Sistema digital de medición absoluta Singleturn o Multiturn
- Técnica de conexión sencilla (OCP: One Cable Plug) – Cable híbrido: cable de conexión y de motor para la alimentación y encoder en uno
- Posibilidad de alineación delantera o trasera
- 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 paquete 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, nivel de prestaciones 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

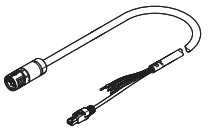
Combinaciones de módulo y motor

Para el funcionamiento del pórtico con tres ejes se recomienda utilizar los motores previstos de Festo, puesto que están adaptados óptimamente al sistema mecánico. En caso de utilizar motores de otras marcas, es obligatorio respetar los valores límite técnicos.

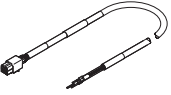
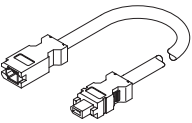
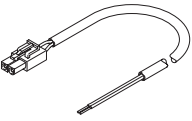
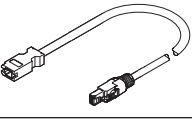
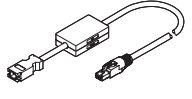
Módulo	Motor Servomotor	Motor paso a paso		
Módulo X				
EHM-EGC-50-TB-KF	–	–	EMMT-ST-42-L-...	EMMB-ST-42-L-...
EHM-EGC-80-TB-KF	EMMT-AS-60-L-LS-...	–	EMMT-ST-57-L-...	EMMB-ST-57-L-...
	EMMT-AS-100-M-HS-...			
EHM-EGC-120-TB-KF	EMMT-AS-80-L-LS-...	–	–	–
	EMMT-AS-80-L-HS-...			
EHM-EGC-185-TB-KF	EMMT-AS-100-L-HS-...	–	–	–
	EMMT-AS-100-H-HS-...	–	–	–
	EMMT-AS-150-M-HS-R2...	–	–	–
EHM-ELGC-60-BS	–	EMMB-AS-80-07	EMMT-ST-57-L-...	EMMB-ST-57-L-...
EHM-ELGC-80-BS	–	EMMB-AS-80-07	EMMT-ST-87-M-...	EMMB-ST-87-M-...
Módulo Y				
EHM-...-EGC-50-TB-KF	–	–	EMMT-ST-57-L-...	EMMB-ST-57-L-...
EHM-...-EGC-80-TB-KF	EMMT-AS-60-S-LS-...	–	EMMT-ST-57-M-...	EMMB-ST-57-M-...
EHM-...-EGC-120-TB-KF	EMMT-AS-80-L-LS-...	–	–	–
	EMMT-AS-80-L-HS-...			
EHM-...-EGC-125-TB-HD	EMMT-AS-60-L-LS-...	–	EMMT-ST-57-M-...	EMMB-ST-57-M-...
EHM-...-EGC-160-TB-HD	EMMT-AS-80-M-LS-...	–	–	–
	EMMT-AS-80-L-HS-...			
EHM-...-EGC-185-TB-KF	EMMT-AS-100-L-HS-...	–	–	–
EHM-...-EGC-220-TB-HD	EMMT-AS-100-L-HS-...	–	–	–
EHM-RP-ELGC-45-BS	–	EMMB-AS-40-01	EMMT-ST-42-L-...	EMMB-ST-42-L-...
EHM-RP-ELGC-60-BS	–	EMMB-AS-60-04	EMMT-ST-57-L-...	EMMB-ST-57-L-...
EHM-RP-ELGC-80-BS	–	EMMB-AS-60-04	EMMT-ST-87-M-...	EMMB-ST-87-M-...
Módulo Z				
EHMZ-ELCC-60-TB-KF	EMMT-AS-60-M-LS-...	–	–	–
	EMMT-AS-80-L-LS-...	–	–	–
	EMMT-AS-100-S-HS-...	–	–	–
EHMZ-ELCC-70-TB-KF	EMMT-AS-80-M-LS-...	–	–	–
	EMMT-AS-80-L-HS-...	–	–	–
EHMZ-ELCC-90-TB-KF	EMMT-AS-80-L-HS-...	–	–	–
	EMMT-AS-100-L-HS-...	–	–	–
	EMMT-AS-100-H-HS-...	–	–	–
EHMZ-EGC-70-BS-KF	EMMT-AS-60-S-LS-...	–	EMMT-ST-57-M-...	EMMB-ST-57-M-...
EHMZ-EGC-80-BS-KF	EMMT-AS-60-M-LS-...	–	EMMT-ST-57-M-...	EMMB-ST-57-M-...
EHMZ-EGC-120-BS-KF	EMMT-AS-80-S-LS-...	–	–	–
	EMMT-AS-80-M-LS-...			
	EMMT-AS-80-S-HS-...			
	EMMT-AS-80-L-HS-...			
EHMZ-EGSL-35-BS-KF	–	–	EMMT-ST-42-S-...	EMMB-ST-42-S-...
EHMZ-EGSL-45-BS-KF	EMMT-AS-60-S-LS-...	–	EMMT-ST-57-M-...	EMMB-ST-57-M-...
EHMZ-EGSL-55-BS-KF	EMMT-AS-60-S-LS-...	–	EMMT-ST-57-M-...	EMMB-ST-57-M-...
EHMZ-EGSL-75-BS-KF	EMMT-AS-80-S-LS-...	–	EMMT-ST-87-S-...	EMMB-ST-87-S-...
EHMZ-EGSC-32	–	EMMB-AS-40-01	EMMT-ST-42-L-...	EMMB-ST-42-L-...
EHMZ-EGSC-45	–	EMMB-AS-40-01	EMMT-ST-42-L-...	EMMB-ST-42-L-...
EHMZ-EGSC-60	–	EMMB-AS-60-02	EMMT-ST-57-L-...	EMMB-ST-57-L-...

Referencias de pedido: accesorios

Módulo	Motor Servomotor		Motor paso a paso	
Módulo XY (EXCM, EXCH)				
EXCM-30	–	–	EMMT-ST-42-L-...	EMMB-ST-42-L-...
EXCM-40	–	–	EMMT-ST-87-S-...	EMMB-ST-87-S-...
EXCH-40	EMMT-AS-80-M-LS-...	–	–	
	EMMT-AS-80-L-HS-...	–	–	
EXCH-60	EMMT-AS-100-M-HS-...	–	–	
	EMMT-AS-150-M-HV-R3...	–	–	
Módulo Z (EXCM, EXCH)				
EHMZ-EGSC-BS-KF-32-...-V1	–	–	EMMT-ST-42-L-...	EMMB-ST-42-L-...
EHMZ-EGSL-45-BS-KF-...-V1	EMMT-AS-60-S-LS-...	–	–	
EHMZ-EGSL-55-BS-KF-...-V1	EMMT-AS-60-S-LS-...	–	–	

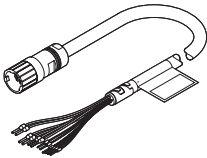
Referencias de pedido				
Denominación	Descripción	Longitud del cable [m]	N.º art.	Código de producto
Para servomotor EMMT-AS				
Cable del motor				
	• Para EMMT-AS-60/80-...-R2... con CMMT-AS	2,5	5251374	NEBM-M23G15-EH-2.5-Q7N-R3LEG14
		5	5251375	NEBM-M23G15-EH-5-Q7N-R3LEG14
		7,5	5251376	NEBM-M23G15-EH-7.5-Q7N-R3LEG14
		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
	• 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	

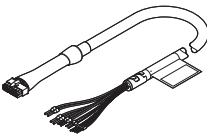
Referencias de pedido: accesorios

Referencias de pedido				
Denominación	Descripción	Longitud del cable [m]	N.º art.	Código de producto
Para servomotor EMMB-AS				
Cable del motor				
	• 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				
	• 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				
	• 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)				
	• Para EMMB-AS-40/60/80 con CMMT-AS	Para Singleturn con CMMT-AS		
		0,5	8097197	NEFM-REG6-K-0.5-R3G8
	• Para EMMB-AS-40/60/80 con CMMT-AS	Para Multiturn con CMMT-AS¹⁾		
		0,5	8097195	NEFM-REG6-K-0.5-B-R3G8
		Para Multiturn 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]	N.º art.	Código de producto
Para motor paso a paso EMMT-ST				
Cable del motor				
	• Para EMMT-ST-42-... con CMMT-ST	2,5	8181670	NEBM-M17G12-EH-2.5-Q6N-LE12
		5	8181668	NEBM-M17G12-EH-5-Q6N-LE12
		7	8190096	NEBM-M17G12-EH-7.5-Q6N-LE12
		10	8195457	NEBM-M17G12-EH-10-Q6N-LE12
		15	8214679	NEBM-M17G12-EH-15-Q7N-LE12
	• Para EMMT-ST-57-... con CMMT-ST	2,5	8181670	NEBM-M17G12-EH-2.5-Q6N-LE12
		5	8181668	NEBM-M17G12-EH-5-Q6N-LE12
		7	8195460	NEBM-M17G12-EH-7.5-Q7N-LE12
		10	8195461	NEBM-M17G12-EH-10-Q7N-LE12
		15	8214683	NEBM-M17G12-EH-15-Q9N-LE12
	• Para EMMT-ST-87-... con CMMT-ST	2,5	8195458	NEBM-M17G12-EH-2.5-Q7N-LE12
		5	8195459	NEBM-M17G12-EH-5-Q7N-LE12
		7	8214681	NEBM-M17G12-EH-7.5-Q9N-LE12
		10	8214682	NEBM-M17G12-EH-10-Q9N-LE12
		15	8214683	NEBM-M17G12-EH-15-Q9N-LE12

Denominación	Descripción	Longitud del cable [m]	N.º art.	Código de producto
Para motor paso a paso EMMB-ST				
Cable del motor				
	• Para EMMB-ST-42-... con CMMT-ST	2,5	8181675	NEBM-L5G14-EH-2.5-Q6N-LE12
		5	8181664	NEBM-L5G14-EH-5-Q6N-LE12
		7	8181676	NEBM-L5G14-EH-7.5-Q6N-LE12
		10	8181672	NEBM-L5G14-EH-10-Q6N-LE12
		15	8214680	NEBM-L5G14-EH-15-Q6N-LE12
	• Para EMMB-ST-57-... con CMMT-ST	2,5	8181677	NEBM-L10G14-EH-2.5-Q6N-LE12
		5	8181667	NEBM-L10G14-EH-5-Q6N-LE12
		7	8181674	NEBM-L10G14-EH-7.5-Q7N-LE12
		10	8181673	NEBM-L10G14-EH-10-Q7N-LE12
		15	8214689	NEBM-L10G14-EH-15-Q9N-LE12
	• Para EMMB-ST-87-... con CMMT-ST	2,5	8181666	NEBM-L10G14-EH-2.5-Q7N-LE12
		5	8181671	NEBM-L10G14-EH-5-Q7N-LE12
		7	8214687	NEBM-L10G14-EH-7.5-Q9N-LE12
		10	8214688	NEBM-L10G14-EH-10-Q9N-LE12
		15	8214689	NEBM-L10G14-EH-15-Q9N-LE12

Longitudes posibles de los cables y los tubos flexibles

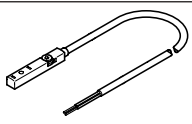

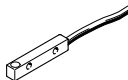
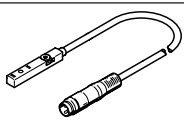
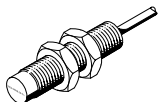
- Los cables y los tubos flexibles se seleccionan para que esté disponible, como mínimo, la longitud de conexión especificada en el pedido a partir de la salida de la cadena de energía.
- Los cables y los tubos flexibles solo están disponibles en las longitudes que se especifican en la tabla siguiente.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

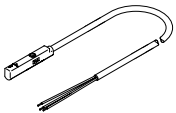
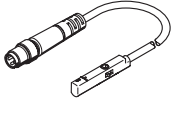
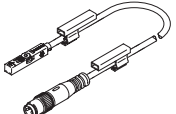
Referencias de pedido: accesorios

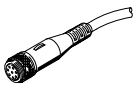
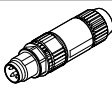
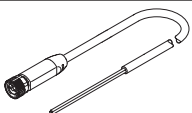
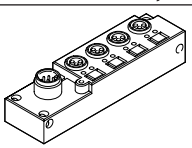

Componentes estándar del sistema de manipulación

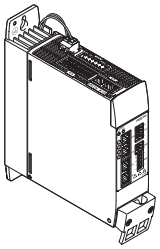
El sistema de manipulación consta de numerosos componentes estándar de Festo de eficacia probada. Dependiendo de la configuración, se utilizan distintos componentes. En la página "Configuración del sistema" del configurador Handling Guide Online se pueden variar la extensión y las características de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

Denominación	Descripción	Longitud del cable [m]	N.º art.	Código de producto	
Sensor de proximidad (inductivo) para la detección de la posición del carro en el eje X/Y/Z					
	Cable con extremo abierto				
	• Para eje de accionamiento por correa dentada EGC-TB, EGC-HD-TB	PNP, contacto normalmente cerrado	7,5	551391	SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE
	• Para eje de accionamiento por husillo EGC-BS	PNP, contacto normalmente abierto	7,5	551386	SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE
	• Para eje de accionamiento por husillo ELGC-BS	NPN, contacto normalmente cerrado	7,5	551401	SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE
	• Para minicarro EGSL • Para minicarro EGSC	NPN, contacto normalmente abierto	7,5	551396	SIES-8M-NS-24V-K-7,5-OE
• Para tensión continua Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye: • En EGC, ELGC: 2 unidades • En EGSL, EGSC: 1 unidad					
Sensor de proximidad para la detección de la posición del carro en el eje X					
	• Para EXCM-40, EXCH-40, EXCH-60	PNP, contacto normalmente abierto	–	150491	SIES-V3B-PS-S-L
	• Para EXCM-40, EXCH-40, EXCH-60	PNP, contacto normalmente cerrado	–	174552	SIES-Q8B-PO-K-L
	Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye: • 1 unidad				
Sensor de proximidad (inductivo) para la detección de la posición del carro en el eje Y					
	Cable con conector				
	• Para EXCM-40, EXCH-40, EXCH-60	PNP, contacto normalmente cerrado	0,3	551392	SIES-8M-PO-24V-K-0,3-M8D
	• Para tensión continua	PNP, contacto normalmente abierto	0,3	551387	SIES-8M-PS-24V-K-0,3-M8D
Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye: • 1 unidad					
Sensor de proximidad (inductivo) para la detección de la posición del carro en el eje Z					
	Cable con extremo abierto				
	• Para eje en voladizo ELCC	PNP, contacto normalmente cerrado	2,5	150398	SIEN-M8NB-PO-K-L
	• Para tensión continua	PNP, contacto normalmente abierto	2,5	150394	SIEN-M8NB-PS-K-L
	Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye: • 2 unidades	NPN, contacto normalmente cerrado	2,5	150396	SIEN-M8NB-NO-K-L
		NPN, contacto normalmente abierto	2,5	150392	SIEN-M8NB-NS-K-L

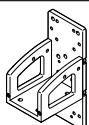
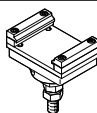
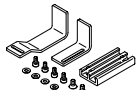
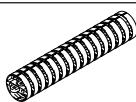
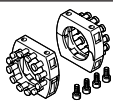
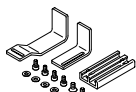
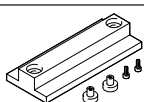
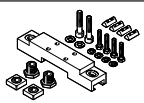
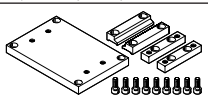
Referencias de pedido: accesorios

Denominación	Descripción	Longitud del cable [m]	N.º art.	Código de producto	
Sensor de proximidad (magnetorresistivo) para la detección de la posición del carro en el eje Z					
	Cable con extremo abierto <ul style="list-style-type: none"> Para minicarro DGSL Para tensión continua Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye: <ul style="list-style-type: none"> 2 unidades 	PNP, contacto normalmente abierto	2,5	551373	SMT-10M-PS-24V-E-2,5-L-OE
		NPN, contacto normalmente abierto	2,5	551377	SMT-10M-NS-24V-E-2,5-L-OE
	<ul style="list-style-type: none"> Para minicarro DGST-8/-12 Para tensión continua Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye: <ul style="list-style-type: none"> 2 unidades 	PNP, contacto normalmente abierto	2,5	551375	SMT-10M-PS-24V-E-0,3-L-M8D
		NPN, contacto normalmente abierto	2,5	551379	SMT-10M-NS-24V-E-0,3-L-M8D
	<ul style="list-style-type: none"> Para minicarro DGST-16/-20 Para tensión continua Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye: <ul style="list-style-type: none"> 2 unidades 	PNP, contacto normalmente abierto	2,5	574334	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M8D
		NPN, contacto normalmente abierto	2,5	574339	SMT-8M-A-NS-24V-E-0,3-M8D

Denominación	Descripción	Longitud del cable [m]	N.º art.	Código de producto
Conector tipo zócalo con cable				
	<ul style="list-style-type: none"> Conexión entre distribuidor multipolo NEDU y armario de maniobra 	5	525618	SIM-M12-8GD-5-PU
		10	570008	SIM-M12-8GD-10-PU
Conector				
	<ul style="list-style-type: none"> Para la conexión al distribuidor multipolo NEDU / distribuidor NEDY 	–	562024	NECU-S-M8G3-HX
Cable de conexión				
	<ul style="list-style-type: none"> Conexión entre el distribuidor NEDY y el armario de maniobra 	2,5	8078227	NEBA-M8G4-U-2.5-N-LE4
		5	8078228	NEBA-M8G4-U-5-N-LE4
		7,5	8215486	NEBA-M8G4-U-7.5-N-LE4
		10	8078229	NEBA-M8G4-U-10-N-LE4
		15	8215487	NEBA-M8G4-U-15-N-LE4
Distribuidor multipolo				
	<ul style="list-style-type: none"> El distribuidor multipolo permite transportar agrupadas las señales eléctricas como, por ejemplo, la detección de la posición final Libre elección: <ul style="list-style-type: none"> 4 conexiones individuales 6 conexiones individuales 	–	574586	NEDU-L4R1-M8G3L-M12G8
			574587	NEDU-L6R1-M8G3L-M12G8
	<ul style="list-style-type: none"> El distribuidor permite transportar agrupadas señales eléctricas como, por ejemplo, la detección de la posición final – 2 conexiones individuales	–	8005312	NEDY-L2R1-V1-M8G3-N-M8G4

Denominación	Descripción
Controlador del motor/regulador de servoaccionamiento	
	Puede encontrar los accesorios para cada controlador del motor/regulador de servoaccionamiento en: <ul style="list-style-type: none"> www.festo.com/catalogue/cmmt

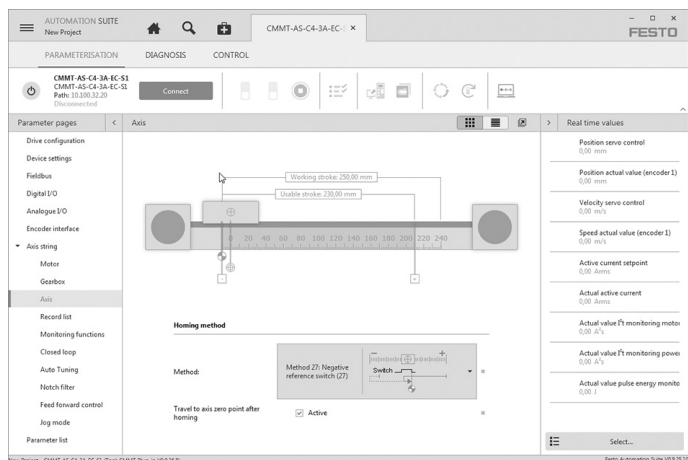
Referencias de pedido: accesorios

Denominación	Descripción	N.º art.	Código de 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 	EXCM-30	4070088 EAHT-E9-FB-3D-30
Kit de ajuste			
	<ul style="list-style-type: none"> Kit de fijación regulable en altura 	EXCM-30	4070088 EADC-E11-30
Fijación para sensor			
	<ul style="list-style-type: none"> Para recorrido de referencia en combinación con motores de otros fabricantes 	EXCM-30	4070088 EAPR-E11-30
Cadena de energía			
	<ul style="list-style-type: none"> Para guiar los cables del eje Z 	EXCM-30	8059999 EADH-U-3D-30 8060324 EADH-U-3D-40
Conector-SET			
	<ul style="list-style-type: none"> Retenedor para la fijación de la cadena de energía 	EXCM-30	8060325 EAHT-AE-3D-30 8060326 EAHT-AE-3D-40
Fijación para sensor			
	<ul style="list-style-type: none"> Para la fijación del sensor de proximidad SIES-Q8B, SIES-V3B al eje X 	EXCM-40, EXCH-40 EXCH-60	2536353 EAPR-E12-40 2478805 EAPR-E12-60
Herramienta de ajuste			
	<ul style="list-style-type: none"> Para la alineación y comprobación de la planicidad del pórtico horizontal de dos ejes 	EXCM-40, EXCH-40, EXCH-60	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 	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	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 	EHMX-...-ELGC-60-BS EHMX-...-ELGC-80-BS	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 actuadores eléctricos en la programación del control