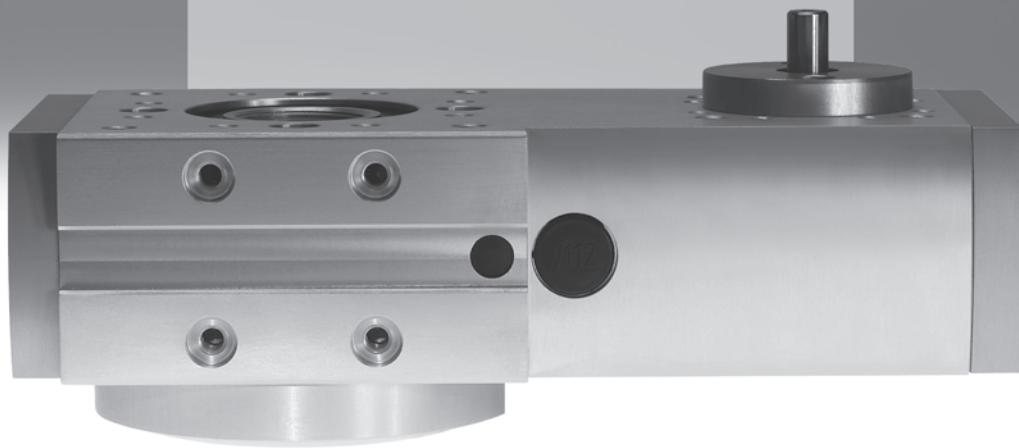


## Module rotatif ERMB, électrique

**FESTO**



## Module rotatif ERMB, électrique

Caractéristiques

### Vue d'ensemble

Le module rotatif ERMB offre un angle de rotation illimité et flexible. L'interface de sortie est identique, comme pour le vérin oscillant pneumatique DRQD.

La puissance du moteur est transmise au pignon de sortie par une courroie crantée rotative avec un rapport de démultiplication défini. Les pignons

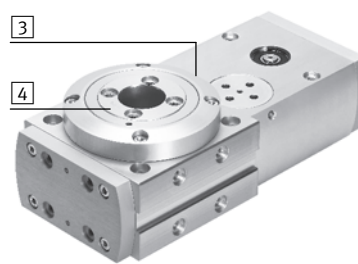
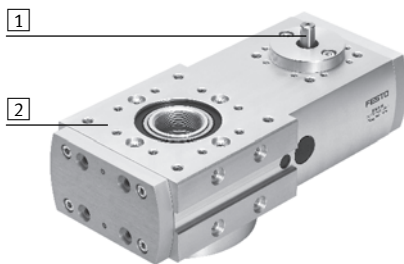
de transmission et de sortie sont stockés séparément. La courroie crantée est précontrainte en usine par un galet tendeur excentrique.

Avantages :

- Palier stable de l'arbre de sortie
- Peu de jeu avec la courroie crantée précontrainte
- Forme compacte

### La technique en détail

- 1 Interface du moteur, avec jeu de montage axial
- 2 Interface de fixation
- 3 Fixation pour capteur de proximité SIEN dans l'anneau de blocage
- 4 Interface de sortie : Interface tout comme pour le vérin oscillant DRQD (avec un grand alésage traversant)



### Kit de détection EAPS (accessoire)

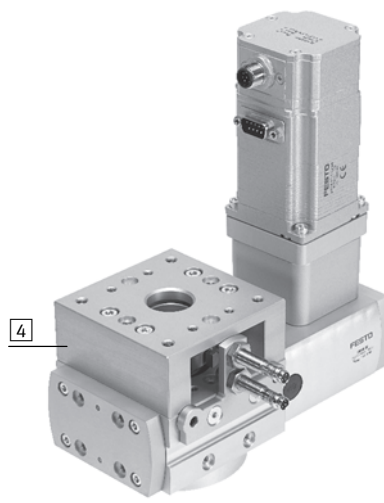
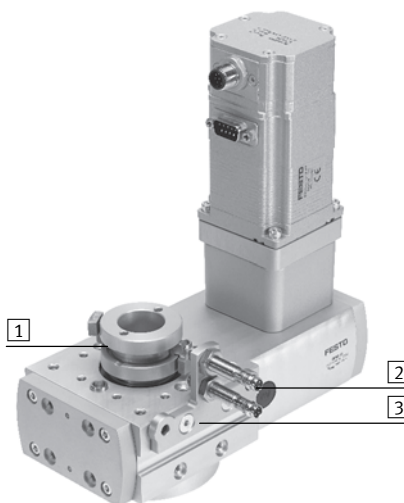
→ 14

Le kit de détection offre une surveillance de la plage d'oscillation grâce à une came réglable. Le kit peut également être utilisé comme détection de référence.

Sans boîtier

Avec boîtier

- 1 Réception des cames de commutation
- 2 Capteur de proximité SIEN
- 3 Support de capteur
- 4 Corps



### Possibilités de fixation et de montage

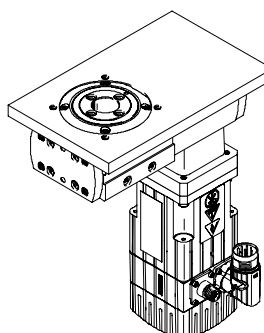
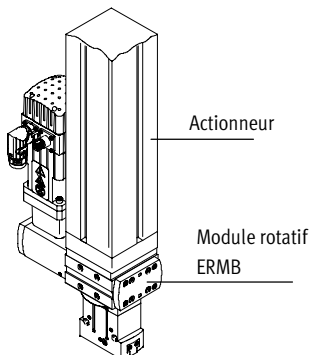
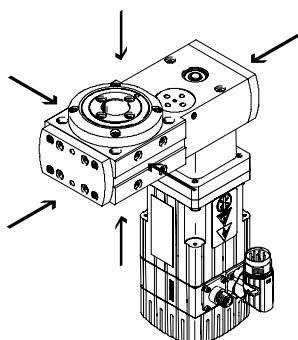
Possibilité de fixation

Possibilité de montage

Le module rotatif peut être fixé sur 6 côtés.

En tant que façade

En tant que plateau rotatif d'une plaque



## Module rotatif ERMB, électrique

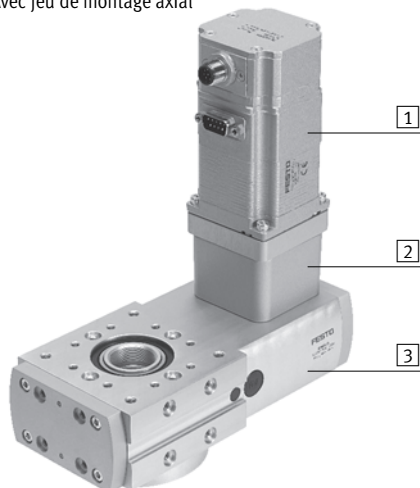
Caractéristiques

**Système complet composé d'un module rotatif, d'un moteur et d'un jeu de montage axial**

Module rotatif

→ 6

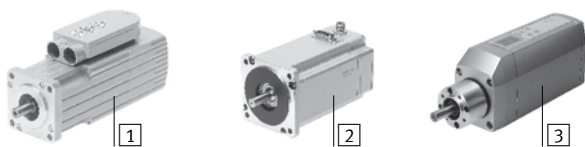
Avec jeu de montage axial



- 1 Moteur
- 2 Jeu de montage axial
- 3 Module rotatif

Moteurs

→ 16



- 1 Servomoteurs EMMS-AS
- 2 Moteurs pas-à-pas EMMS-ST
- 3 Unité de moteur MTR-DCI

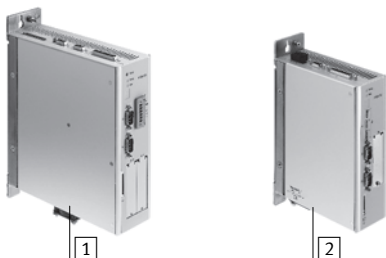


- Nota

Les axes à courroie crantée ERMB et les moteurs existent en solutions complètes harmonisées.

Contrôleur de moteur

Fiches techniques → Internet : Contrôleur de moteur



- 1 Contrôleurs CMMP-AS et SEC-AC pour servomoteurs
- 2 Contrôleur CMMS-ST pour moteurs pas-à-pas

Jeu de montage axial

→ 16



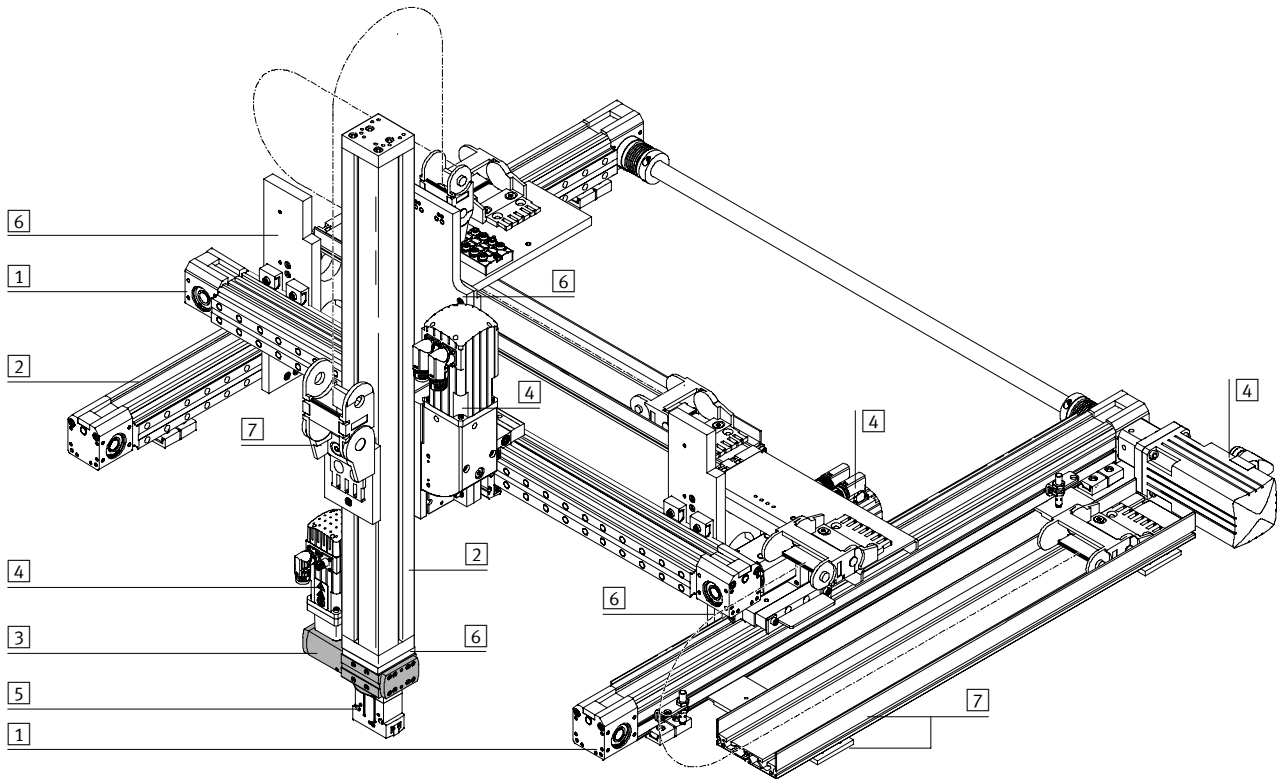
Le kit d'assemblage se compose de :

- Bride de moteur
- Carter d'accouplement
- Accouplement
- Vis

# Module rotatif ERMB, électrique

Caractéristiques

Produit pour le système de manipulation et d'assemblage



Éléments de système et accessoires		
	Description sommaire	→ Page/Internet
1	Axes	Possibilités de combinaison variées dans le cadre des techniques de manipulation et d'assemblage axe
2	Axes de guidage	absorption de forces et de couples importants pour applications multi-axes axe de guidage
3	Module rotatif	Possibilités de combinaison variées dans le cadre des techniques de manipulation et d'assemblage module rotatif
4	Moteurs	Servomoteurs et moteurs pas à pas, avec ou sans réducteur moteur
5	Pinces	Possibilités de variation multiples dans le cadre des techniques de manipulation et d'assemblage pinces
6	Adaptateurs	Pour assemblages actionneur/actionneur et actionneur/pince kit d'adaptation
7	Éléments d'installation	Pour la pose ordonnée et sécurisée de câbles électriques et de tuyaux élément d'installation

# Module rotatif ERM, électrique

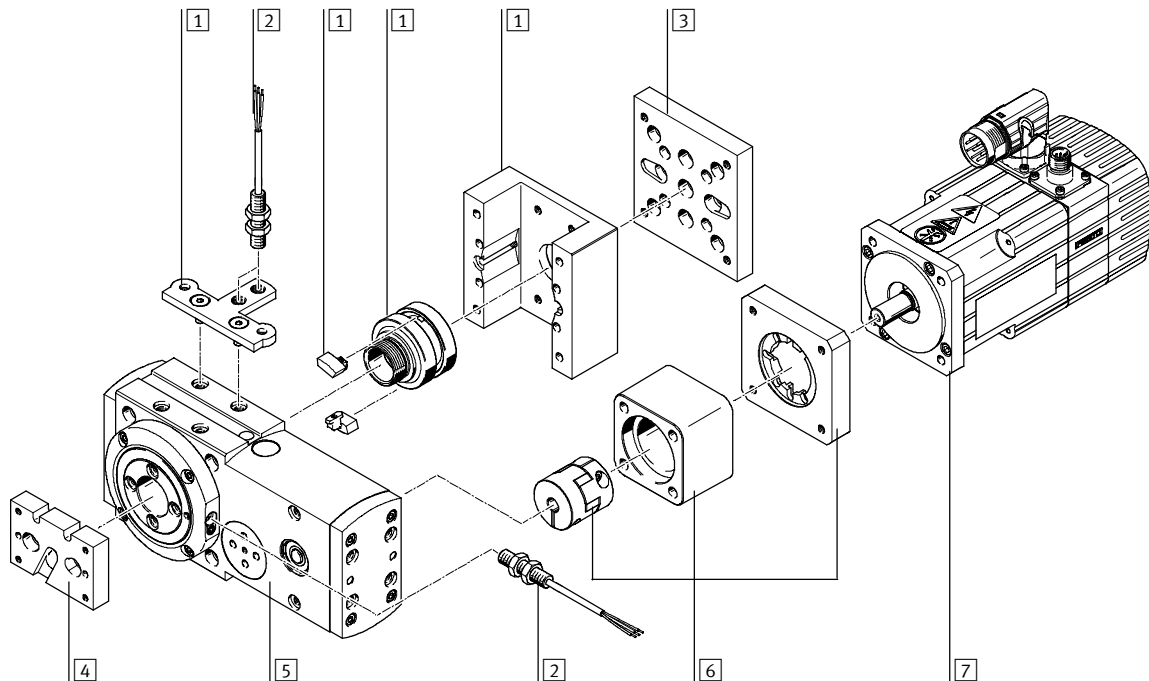
Périphérie et désignations

**FESTO**

## Codes de type

ERM		-	25
<b>Type</b>			
ERM	Module rotatif		
<b>Taille</b>			
20	Taille 20		
25	Taille 25		
32	Taille 32		


## Périphérie

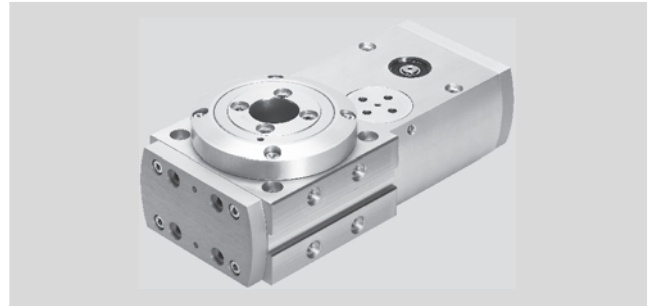


Accessoires		
Type	Description sommaire	→ Page/Internet
1	Kit de détection EAPS Le marquage des plages d'oscillation non admissibles, c'est-à-dire les obstacles ou les zones ne devant pas être atteints, peut être réalisé grâce au capteur de proximité. (comprend : boîtier, réception des cames de commutation, 2 cames et support pour le capteur)	19
2	Capteurs de proximité SIEN Pour la détection de positions ou des fins de course de sécurité	19
3	Kit d'adaptation Interface entre le module rotatif et l'actionneur (le module rotatif peut être fixé à un actionneur avec ou sans kit de détection).	kit d'adaptation
4	Kit d'adaptation Interface entre le module rotatif et une pince	kit d'adaptation
5	Module rotatif ERM Garantit un angle de rotation illimité et flexible	6
6	Jeu de montage axial EAMM-A Pour montage axial du moteur (comprend : accouplement, carter d'accouplement et bride de moteur)	16
7	Moteur EMMS, MTR-DCI ■ Moteurs spécifiques pour axes, avec ou sans frein ■ Selon les besoins, le moteur peut être tourné de 90 ° pour son montage. Le côté de raccordement peut alors être choisi librement.	16

# Module rotatif ERMB, électrique

Fiche de données techniques

 Taille  
20, 25, 32



Caractéristiques techniques générales				
Taille		20	25	32
Conception		Module rotatif électromécanique avec courroie crantée		
∅ des arbres d'entraînement	[mm]	6	8	12
Angle de rotation		Infini		
Précision de répétitivité <sup>1)</sup>				
avec servomoteurs EMMS-AS	[°]	±0,03		
avec moteurs pas-à-pas EMMS-ST	[°]	±0,08		
avec unité de moteur MTR-DCI	[°]	±0,05		
Temps de positionnement		→ 8		
Rapport de démultiplication		4,5:1	4:1	3:1
Détection de position		Pour capteurs de proximité		
Position de montage		Indifférente		
Poids du produit	[g]	850	1 460	3 250

1) Selon la norme FN 942 027

Caractéristiques mécaniques				
Taille		20	25	32
Moment d'entraînement max.	[Nm]	0,7	2,2	8,5
Couple de sortie max. <sup>1)</sup>	[Nm]	3,15	8,8	25,5
Couple d'entraînement à vide <sup>2)</sup>	[Nm]	< 0,08	< 0,18	≤ 0,5
Nombre de tours d'entrée max.	[1/min]	1 350	1 200	900
Nombre de tours de sortie max.	[1/min]	300	300	300
Moment d'inertie de masse max. <sup>3)</sup>				
avec servomoteurs EMMS-AS	[kgcm <sup>2</sup> ]	50	200	1 000
avec moteurs pas-à-pas EMMS-ST	[kgcm <sup>2</sup> ]	30	100	500
avec unité de moteur MTR-DCI-...-G7	[kgcm <sup>2</sup> ]	50	300	1 000
avec unité de moteur MTR-DCI-...-G14	[kgcm <sup>2</sup> ]	200	1 200	3 700
Division de courroie crantée		2	3	5
∅ des arbres creux	[mm]	20	24	28

1) Le couple de sortie admissible sans tenir compte du frottement dépend du régime.

2) Avec régime maximal

3) Dépend de la taille du moteur. Moteurs adaptés → 16

Conditions de fonctionnement et d'environnement				
Taille		20	25	32
Température ambiante	[°C]	-10 ... +60		
Protection		IP20		
Résistance à la corrosion KBK <sup>1)</sup>		2		
Niveau de pression sonore L <sub>pAeq</sub> <sup>2)</sup>	[dB A]	32	49	53

1) Classe de protection anticorrosion 2 selon la norme Festo 940 070

Pièces modérément soumises à la corrosion. Pièces externes visibles dont la surface répond essentiellement à des critères d'apparence, en contact direct avec une atmosphère industrielle courante ou des fluides tels que des huiles de coupe ou lubrifiants.

KBK 2 ne prévaut pas pour les roulements à billes, les circlips, les vis M5

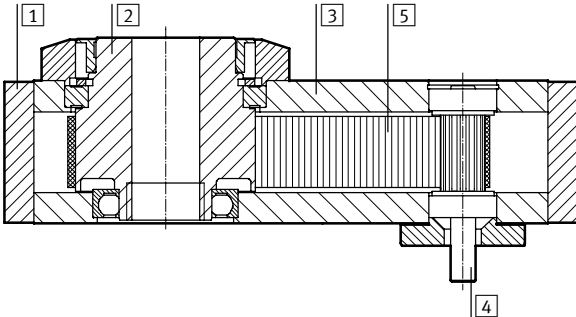
2) En association avec le servomoteur EMMS-AS

# Module rotatif ERMB, électrique

Fiche de données techniques

## Matériaux

Coupe fonctionnelle

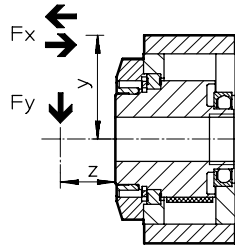


## Module rotatif

1	Culasse	Aluminium anodisé
2	Arbre de sortie	Alliage d'aluminium anodisé
3	Corps	Alliage d'aluminium anodisé
4	Arbre d'entraînement	Acier inoxydable fortement allié
5	Courroie crantée	Polychloroprène avec fibre optique verre

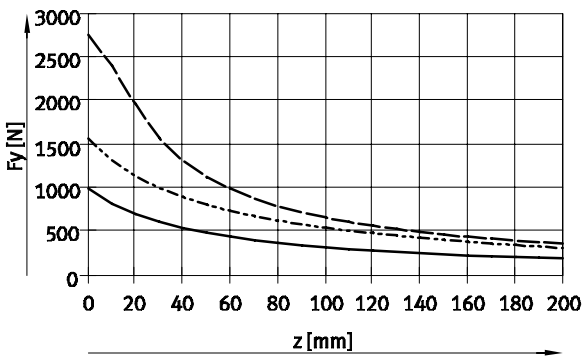
## Force axiale et radiale Fx/Fy maximales sur l'arbre de sortie en fonction de l'écart y/z.

Lorsque plusieurs forces agissent simultanément sur le module rotatif, respectez les charges maximales indiquées et veillez à ce que la relation suivante soit vérifiée.

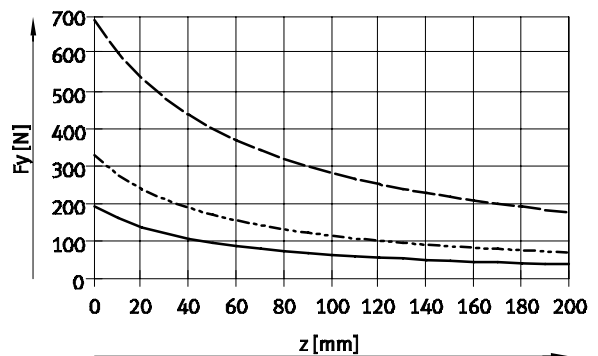


$$\frac{F_y(z)}{F_{y, \max.}(z)} + \frac{F_{x, \text{axial}}(v)}{F_{x, \text{axial max.}}(v)} + \frac{F_{x, \text{radial}}(v)}{F_{x, \text{radial max.}}(v)} \leq 1$$

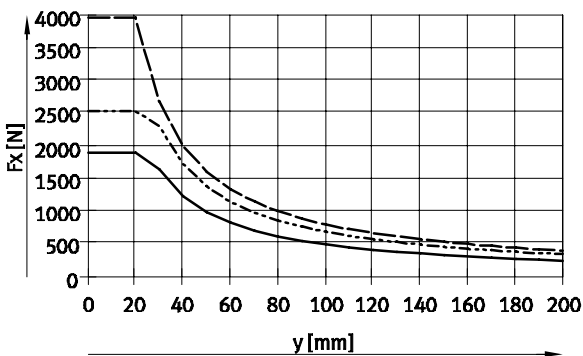
### Force radiale Fy max., statique



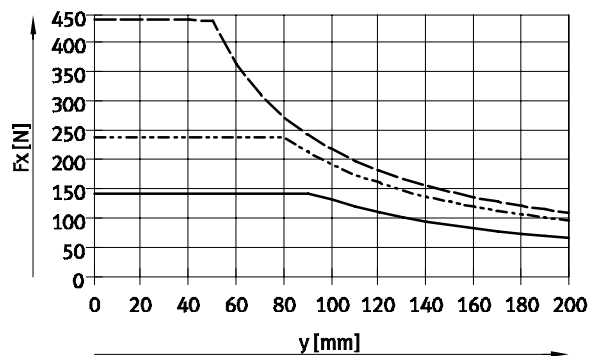
### Force radiale Fy max., dynamique



### Force axiale Fx max., statique, tirant et poussant



### Force axiale Fx max., dynamique, tirant et poussant



- ERMB-20
- - - ERMB-25
- · - ERMB-32

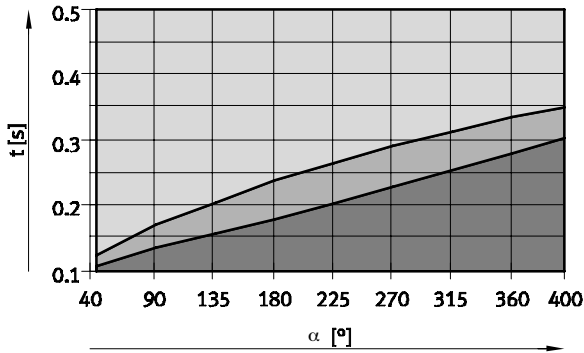
# Module rotatif ERMB, électrique




Fiche de données techniques

## Temps de positionnement $t$ en fonction de l'angle de rotation en association avec le moteur EMMS-.../Unité de moteur MTR-DCI-...

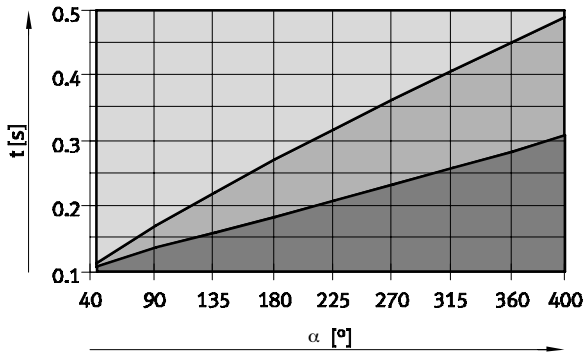
Taille 20




avec servomoteurs EMMS-AS



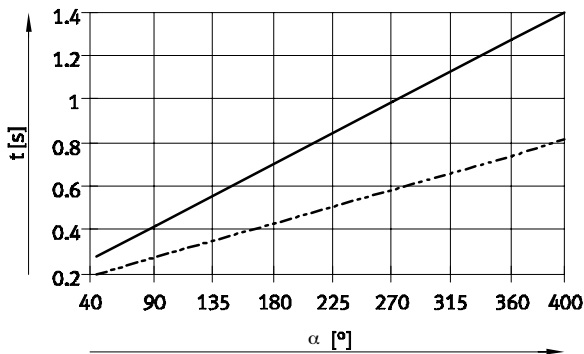
-  Zone de manœuvre étendue
-  Zone de manœuvre typique, en fonction de la taille du moteur et de l'inertie de masse de la charge
-  Plage non réalisable



avec moteurs pas-à-pas EMMS-ST



-  Zone de manœuvre étendue
-  Zone de manœuvre typique, en fonction de la taille du moteur et de l'inertie de masse de la charge
-  Plage non réalisable

avec unité de moteur MTR-DCI



-  Limite pour MTR-DCI-32-G14 avec 0 ... 200 kgcm<sup>2</sup>
-  Limite pour MTR-DCI-32-G7 avec 0 ... 50 kgcm<sup>2</sup>

 Nota

Le temps de positionnement  $t$  prend fin avec le signal de contrôleur MC (mouvement complet), c'est-à-dire du côté sortie.

En fonction du type de moteur et de l'excentricité de la masse déplacée, il faut tenir compte des temps de déplacement élevés sur l'arbre de sortie.

Avec servomoteur :  
50 ... 100 ms  
Avec moteur pas-à-pas :  
100 ... 200 ms



L'outil de dimensionnement « Positioning Drives » établit la combinaison optimale module rotatif et moteur, en fonction de l'application en termes de moment d'inertie de masse, de temps de positionnement et de précision de positionnement.  
[www.festo.fr/engineering](http://www.festo.fr/engineering)



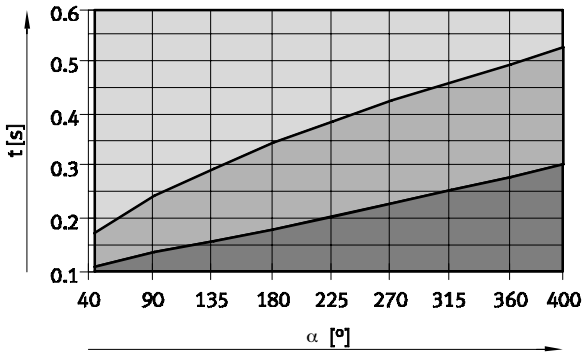
# Module rotatif ERMB, électrique




Fiche de données techniques

## Temps de positionnement $t$ en fonction de l'angle de rotation en association avec le moteur EMMS-.../Unité de moteur MTR-DCI-...

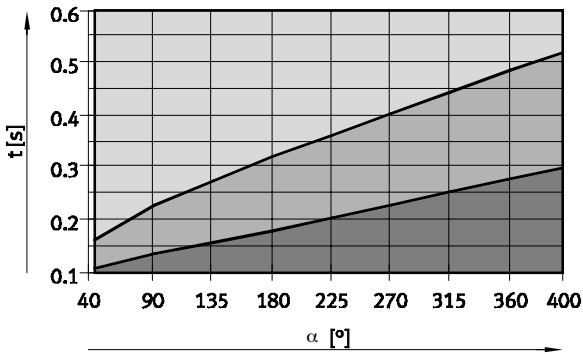
Taille 25




avec servomoteurs EMMS-AS



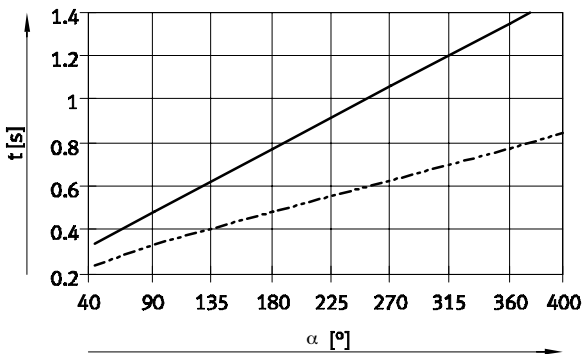
-  Zone de manœuvre étendue
-  Zone de manœuvre typique, en fonction de la taille du moteur et de l'inertie de masse de la charge
-  Plage non réalisable



avec moteurs pas-à-pas EMMS-ST



-  Zone de manœuvre étendue
-  Zone de manœuvre typique, en fonction de la taille du moteur et de l'inertie de masse de la charge
-  Plage non réalisable

avec unité de moteur MTR-DCI



-  Limite pour MTR-DCI-42-G14 avec 0 ... 1 200 kgcm<sup>2</sup>
-  Limite pour MTR-DCI-42-G7 avec 0 ... 300 kgcm<sup>2</sup>

 Nota

Le temps de positionnement  $t$  prend fin avec le signal de contrôleur MC (mouvement complet), c'est-à-dire du côté sortie.

En fonction du type de moteur et de l'excentricité de la masse déplacée, il faut tenir compte des temps de déplacement élevés sur l'arbre de sortie.

Avec servomoteur :  
50 ... 100 ms  
Avec moteur pas-à-pas :  
100 ... 200 ms



L'outil de dimensionnement « Positioning Drives » établit la combinaison optimale module rotatif et moteur, en fonction de l'application en termes de moment d'inertie de masse, de temps de positionnement et de précision de positionnement.  
[www.festo.fr/engineering](http://www.festo.fr/engineering)

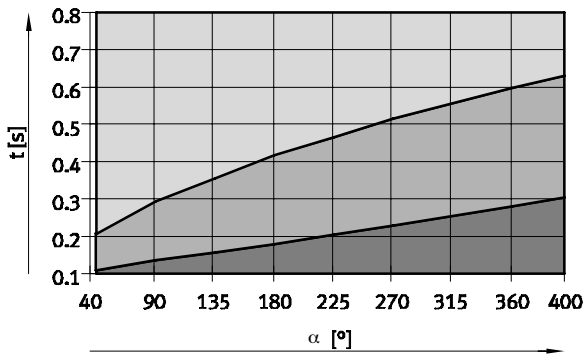
# Module rotatif ERMB, électrique




Fiche de données techniques

## Temps de positionnement $t$ en fonction de l'angle de rotation en association avec le moteur EMMS-.../Unité de moteur MTR-DCI-...

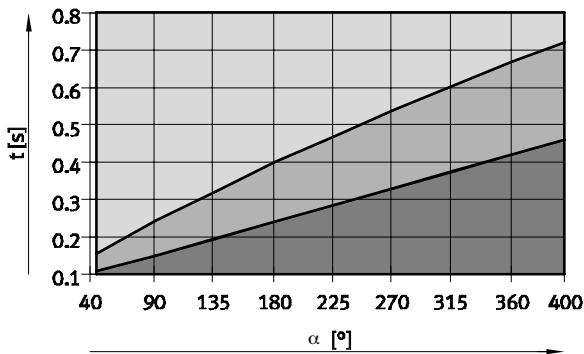
Taille 32




avec servomoteurs EMMS-AS



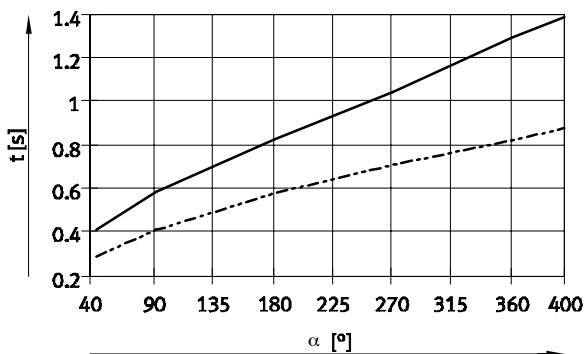
-  Zone de manœuvre étendue
-  Zone de manœuvre typique, en fonction de la taille du moteur et de l'inertie de masse de la charge
-  Plage non réalisable



avec moteurs pas-à-pas EMMS-ST



-  Zone de manœuvre étendue
-  Zone de manœuvre typique, en fonction de la taille du moteur et de l'inertie de masse de la charge
-  Plage non réalisable

avec unité de moteur MTR-DCI



-  Limite pour MTR-DCI-52-G14 avec 0 ... 3 700 kgcm<sup>2</sup>
-  Limite pour MTR-DCI-52-G7 avec 0 ... 1 000 kgcm<sup>2</sup>

 Nota

Le temps de positionnement  $t$  prend fin avec le signal de contrôleur MC (mouvement complet), c'est-à-dire du côté sortie.

En fonction du type de moteur et de l'excentricité de la masse déplacée, il faut tenir compte des temps de déplacement élevés sur l'arbre de sortie.

Avec servomoteur :  
50 ... 100 ms  
Avec moteur pas-à-pas :  
100 ... 200 ms



L'outil de dimensionnement « Positioning Drives » établit la combinaison optimale module rotatif et moteur, en fonction de l'application en termes de moment d'inertie de masse, de temps de positionnement et de précision de positionnement.  
[www.festo.fr/engineering](http://www.festo.fr/engineering)

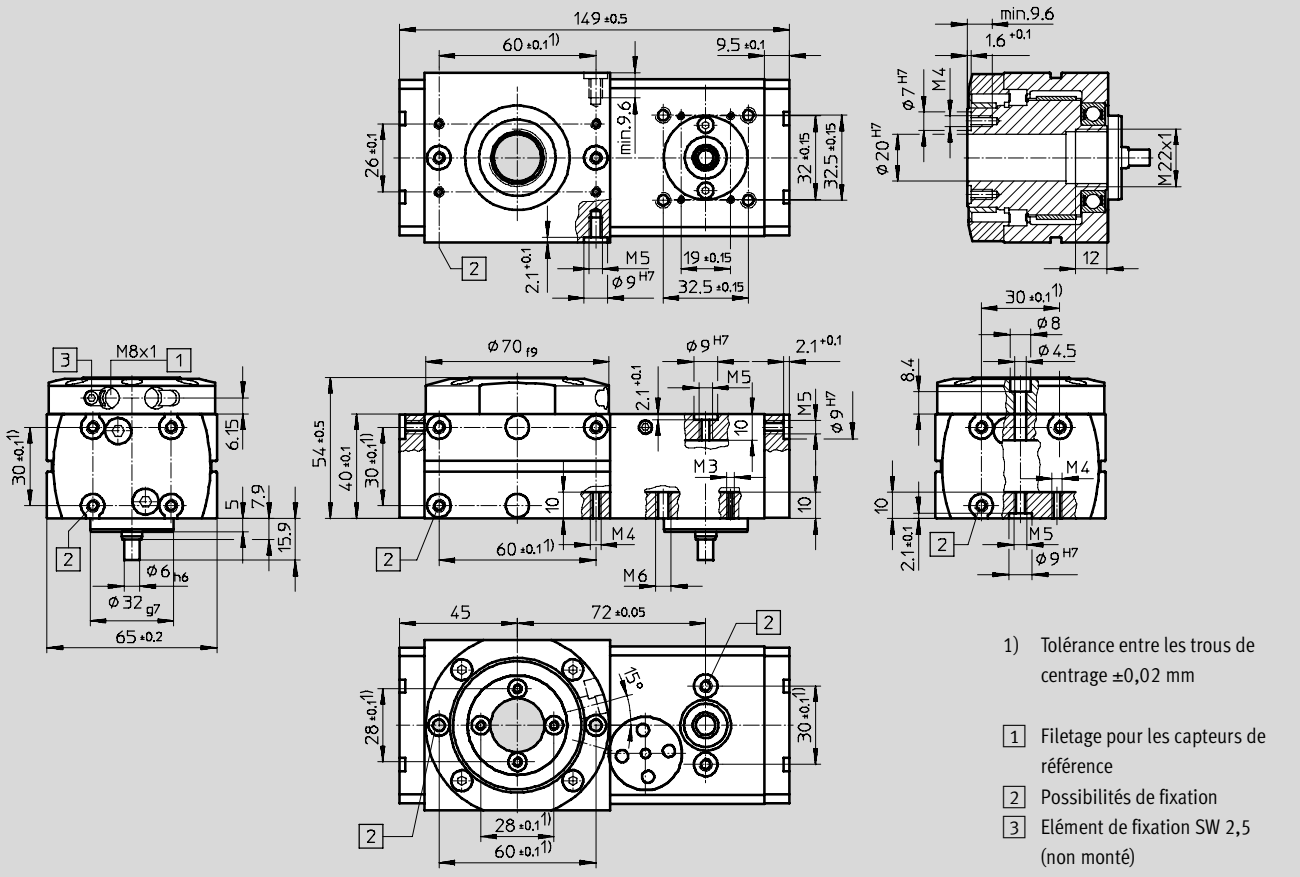
# Module rotatif ERMB, électrique

Fiche de données techniques

**Dimensions**

Téléchargement des données CAO → [www.festo.fr/engineering](http://www.festo.fr/engineering)

Taille 20



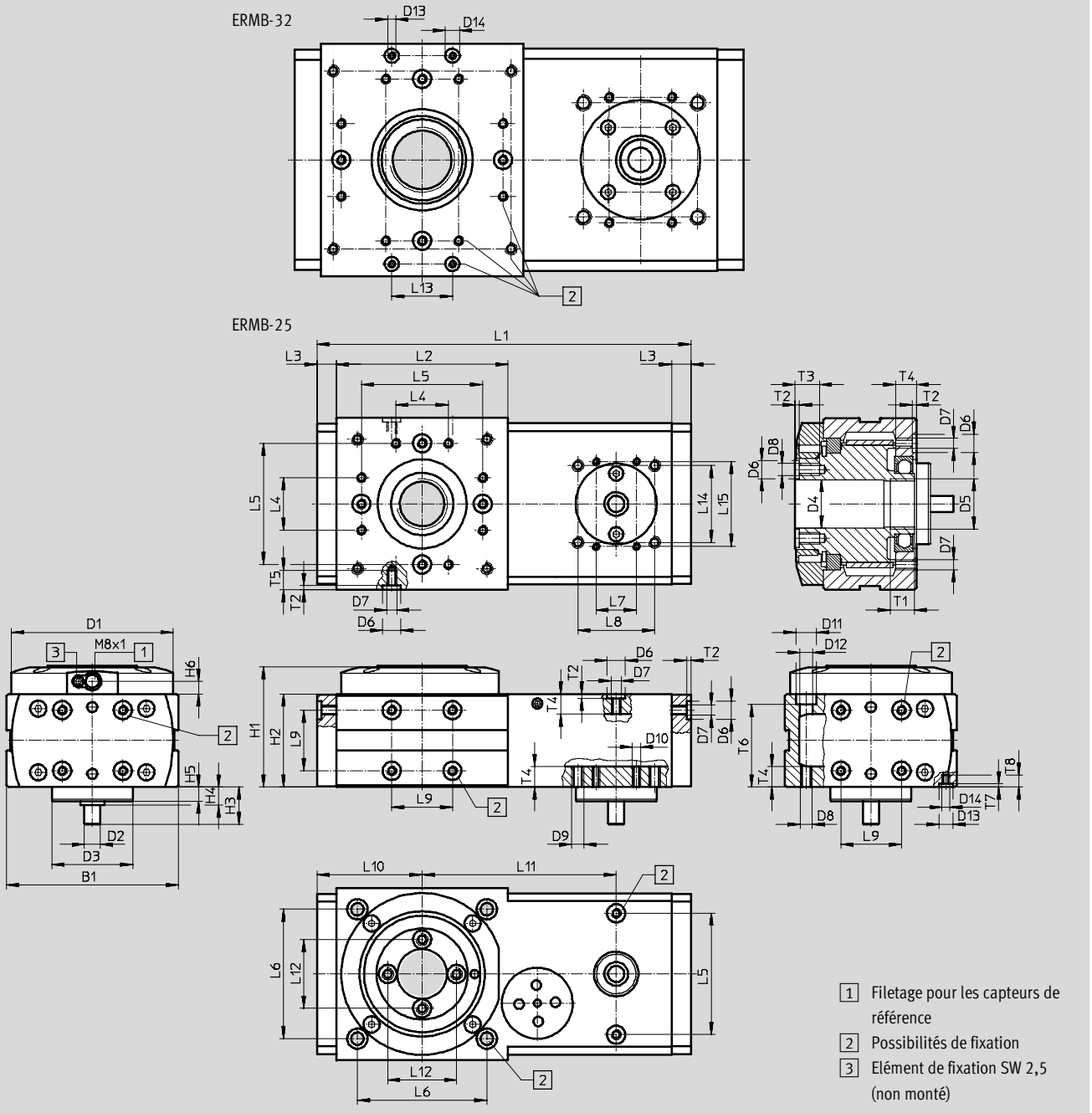
# Module rotatif ERMB, électrique

Fiche de données techniques

**Dimensions**

Téléchargement des données CAO → [www.festo.fr/engineering](http://www.festo.fr/engineering)

Taille 25/32



## Module rotatif ERMB, électrique

Fiche de données techniques

Taille	B1 ±0,2	D1 ∅ f9	D2 ∅ h6	D3 ∅ g7	D4 ∅ H7	D5	D6 ∅ H7	D7	D8	D9	D10
25	85	80	8	40	24	M25x1	9	M5	M6	M6	M4
32	115	112	12	60	28	M32x1,5	9	M5	M6	M8	M5

Taille	D11 ∅	D12 ∅	D13 ∅ H7	D14	H1 ±0,5	H2 ±0,1	H3	H4	H5	H6	L1 ±0,5
25	10	6,2	–	–	60	46	18,45	–	7	6,3	185
32	10	6,2	7	M4	76,05	60	23,5	6,5	6	9,4	222

Taille	L2 ±0,2	L3 ±0,1	L4 ±0,1	L5 <sup>1)</sup> ±0,1	L6	L7 ±0,15	L8 ±0,15	L9 <sup>1)</sup> ±0,1	L10	L11 ±0,05	L12 <sup>1)</sup> ±0,1
25	85	9,5	26	60	64 ±0,15	20	38	30	52	96	34
32	100	13	36	80	88 ±0,1	31	56,5	40	63	108	45

Taille	L13 <sup>1)</sup> ±0,1	L14 ±0,15	L15 ±0,15	L16 +0,2	T1	T2 +0,1	T3 min.	T4	T5 min.	T6	T7 +0,1	T8 min.
25	–	38	42	–	12	2,1	12	10	9,6	40,8	–	–
32	30	56,5	62	103	12	2,1	12	10	10	54,3	1,6	7,6

1) Tolérance entre les trous de centrage ±0,02 mm

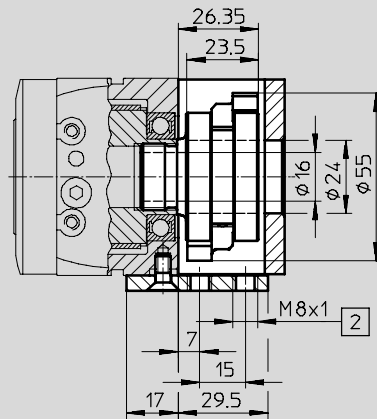
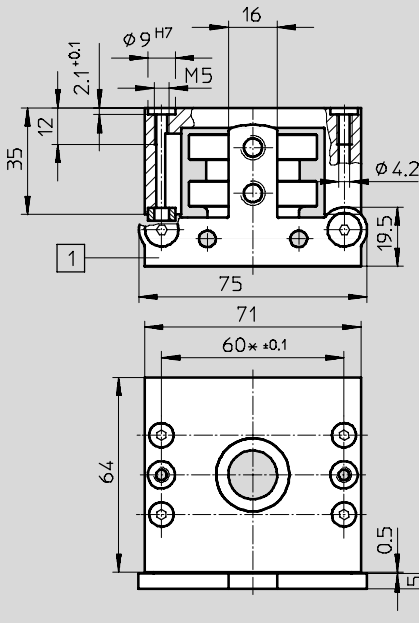
# Module rotatif ERMB, électrique


Fiche de données techniques

**Dimensions**

Téléchargement des données CAO → [www.festo.fr/engineering](http://www.festo.fr/engineering)

Kit de détection EAPS-R1-20-S pour taille 20



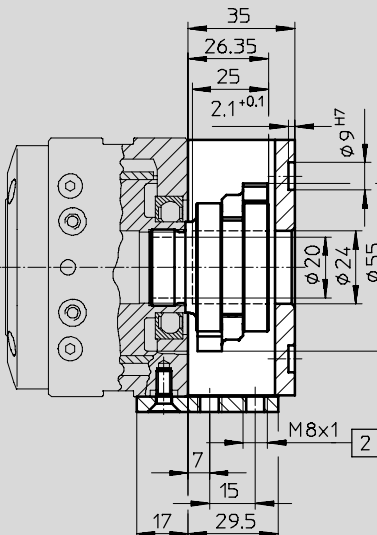
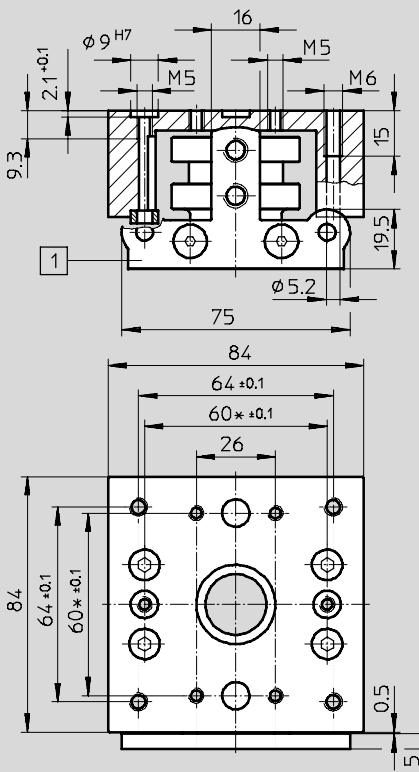
 Nota  
Références → 19


\* Tolérance entre les trous de centrage ±0,02 mm

1 Support pour le capteur de proximité SIEN-M8B

2 Filetage pour capteur de proximité SIEN-M8B

Kit de détection EAPS-R1-25-S pour taille 25



 Nota  
Références → 19

\* Tolérance entre les trous de centrage ±0,02 mm

1 Support pour le capteur de proximité SIEN-M8B

2 Filetage pour capteur de proximité SIEN-M8B

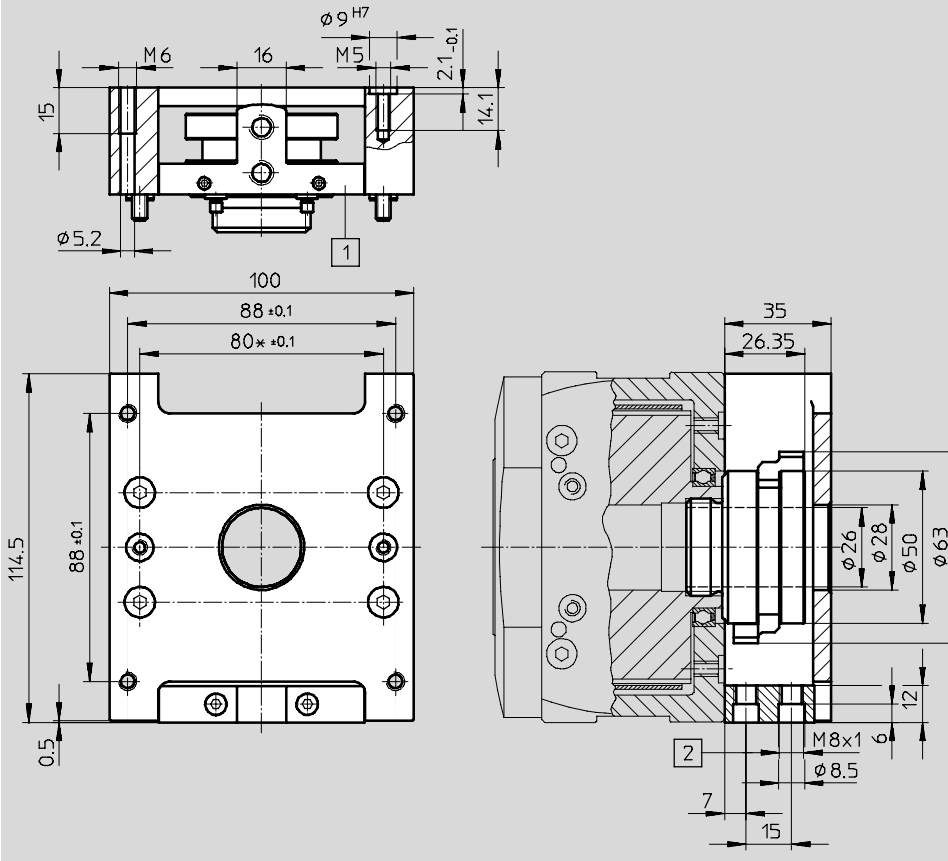
# Module rotatif ERMB, électrique

Fiche de données techniques

**Dimensions**

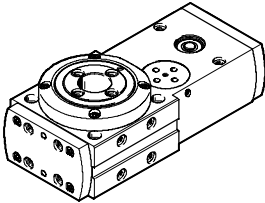
Téléchargement des données CAO → [www.festo.fr/engineering](http://www.festo.fr/engineering)

Kit de détection EAPS-R1-32-S pour taille 32

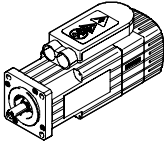
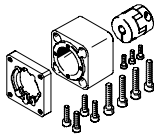


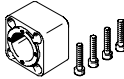


## Module rotatif ERMB, électrique

Fiche de données techniques et accessoires

Références			
	Taille	N° pièce	Type
	20	552 706	ERMB-20
	25	552 707	ERMB-25
	32	552 708	ERMB-32

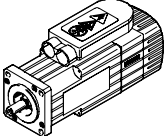
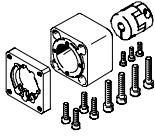


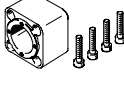
### Accessoires

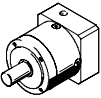
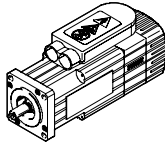
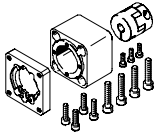


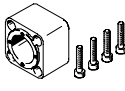
Combinaisons axe/moteur admissibles avec kit de montage axial – Sans réducteur				
Moteur/Unité de moteur	Kit de montage axial	Le kit de montage axial comprend les éléments suivants :		
		Brîde de moteur	Accouplement	Carter d'accouplement
				
Type	N° pièce Type	N° pièce Type	N° pièce Type	N° pièce Type
<b>ERMB-20</b>				
avec servomoteur				
EMMS-AS-40-...	560 281 EAMM-A-D32-35A-40A	–	558 312 EAMC-30-32-06-06	560 280 EAMK-A-D32-35A-40A
avec moteur pas à pas				
EMMS-ST-42-...	543 148 EAMM-A-D32-42A	552 164 EAMF-A-28B-42A	543 419 KSE-16-20-D05-D06	552 155 EAMK-A-D32-28B
EMMS-ST-57-S-...	550 980 EAMM-A-D32-57A	530 081 MTR-FL44-ST57	551 002 KSE-30-32-D06-D06.35	551 006 EAMK-A-D32-44
avec unité de moteur				
MTR-DCI-32S-...	543 149 EAMM-A-D32-32B	–	543 420 KSE-16-20-D06-D06	552 156 EAMK-A-D32-32B
<b>ERMB-25</b>				
avec servomoteur				
EMMS-AS-55-...	543 153 EAMM-A-D40-55A	529 942 MTR-FL44-AC55	543 423 KSE-30-32-D08-D09	552 157 EAMK-A-D40-44
EMMS-AS-70-S-...	550 981 EAMM-A-D40-70A	529 943 MTR-FL44-AC70	551 004 KSE-30-32-D08-D11	552 157 EAMK-A-D40-44
avec moteur pas à pas				
EMMS-ST-57-...	543 154 EAMM-A-D40-57A	530 081 MTR-FL44-ST57	543 421 KSE-30-32-D06.35-D08	552 157 EAMK-A-D40-44
avec unité de moteur				
MTR-DCI-42S-...-G7	543 155 EAMM-A-D40-42B	–	543 422 KSE-30-32-D08-D08	552 158 EAMK-A-D40-42B
MTR-DCI-42S-...-G14	543 156 EAMM-A-D40-42C	–	543 422 KSE-30-32-D08-D08	552 159 EAMK-A-D40-42C



## Module rotatif ERMB, électrique

Accessoires

Combinaisons axe/moteur admissibles avec kit de montage axial – Sans réducteur				
Moteur/Unité de moteur	Kit de montage axial	Le kit de montage axial comprend les éléments suivants :		
		Bride de moteur	Accouplement	Carter d'accouplement
				
Type	N° pièce Type	N° pièce Type	N° pièce Type	N° pièce Type
<b>ERMB-32</b>				
avec servomoteur				
EMMS-AS-70-M-...	543 161 EAMM-A-D60-70A	529 945 MTR-FL64-AC70	543 424 KSE-42-50-D11-D12	552 160 EAMK-A-D60-64-L51
EMMS-AS-100-S-...	550 983 EAMM-A-D60-100A	529 947 MTR-FL64-AC100	551 005 KSE-42-50-D12-D19	551 007 EAMK-A-D60-64-L61
avec moteur pas à pas				
EMMS-ST-87-M-...	543 162	533 140	543 424	552 160
EMMS-ST-87-L-...	EAMM-A-D60-87A	MTR-FL64-ST87	KSE-42-50-D11-D12	EAMK-A-D60-64-L51
avec unité de moteur				
MTR-DCI-52S-...-G7	543 163 EAMM-A-D60-52B	–	533 709 KSE-42-50-D12-D12	552 161 EAMK-A-D60-52B
MTR-DCI-52S-...-G14	543 164 EAMM-A-D60-52C	–	533 709 KSE-42-50-D12-D12	552 162 EAMK-A-D60-52C

Combinaisons axe/moteur admissibles avec kit de montage axial – Avec réducteur					
Réducteur	Moteur	Kit de montage axial	Le kit de montage axial comprend les éléments suivants :		
			Bride de moteur	Accouplement	Carter d'accouplement
					
Type	Type	N° pièce Type	N° pièce Type	N° pièce Type	N° pièce Type
<b>ERMB-25</b>					
avec servomoteur					
EMGA-40-P-G3-SAS-40	EMMS-AS-40-...	560 282 EAMM-A-D40-40G	550 986 EAMF-A-44-40G	558 029 EAMC-30-32-08-10	552 157 EAMK-A-D40-44
<b>ERMB-32</b>					
avec servomoteur					
EMGA-60-P-G...-SAS-55	EMMS-AS-55-...	560 283 EAMM-A-D60-60G	550 987 EAMF-A-64-60G	543 424 KSE-42-50-D11-D12	552 160 EAMK-A-D60-64-L51
EMGA-60-P-G3-SAS-70	EMMS-AS-70-...	560 283 EAMM-A-D60-60G	550 987 EAMF-A-64-60G	543 424 KSE-42-50-D11-D12	552 160 EAMK-A-D60-64-L51

 - Nota

Veillez tenir compte du couple d'entraînement maximum autorisé du ERMB. Le cas échéant, le courant moteur doit être limité.

## Module rotatif ERMB, électrique

Accessoires

### Kit de montage axial EAMM-A-...

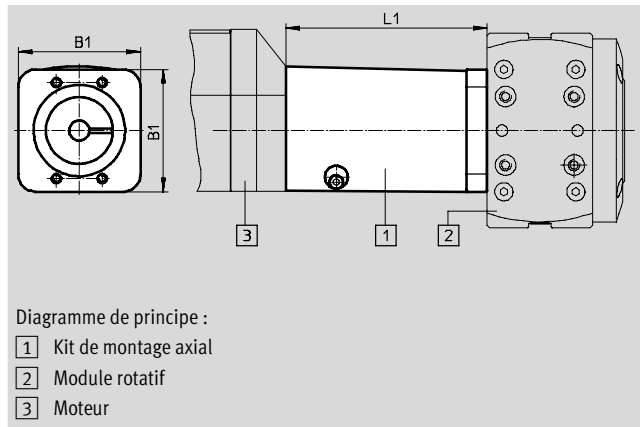
Matériau :

Carter d'accouplement : aluminium moulé sous pression

Moyeu d'accouplement : alliage d'aluminium corroyé

Pièce de blocage : acier fortement allié

Vis : acier zingué



Caractéristiques techniques générales									
EAMM-A-...		D32-				D40-			
		32B	35A-40A	42A	57A	42B	42C	55A	57A
Couple transmissible	[Nm]	1,1	4,0	0,8	4,0	8,0			6,0
Moment d'inertie de masse	[kgmm <sup>2</sup> ]	0,3	5,87	0,3	5,87	5,87			
Position de montage		Indifférente				Indifférente			

EAMM-A-...		D40-		D60-						
		70A	40G	52B	52C	70A	87A	100A	60G	
Couple transmissible	[Nm]	8,0		14,0		12,0		14,0		12,0
Moment d'inertie de masse		5,87		35,5						
Position de montage		Indifférente								


Conditions de fonctionnement et d'environnement	
Température ambiante	[°C] 0 ... 50
Température de stockage	[°C] -25 ... +60
Protection <sup>1)</sup>	IP40
Humidité relative de l'air	[%] 0 ... 95

1) Uniquement conjugué à un moteur et un axe montés

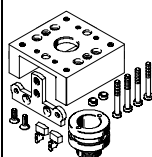
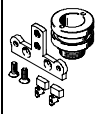


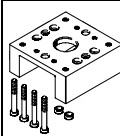
Dimensions et Références					
Type	B1	L1	Poids [g]	N° pièce	Type
EAMM-A-D32-32B	45	43	150	543 149	EAMM-A-D32-32B
EAMM-A-D32-35A-40A	40	46	220	560 281	EAMM-A-D32-35A-40A
EAMM-A-D32-42A	45	48	140	543 148	EAMM-A-D32-42A
EAMM-A-D32-57A	45	50,5	270	550 980	EAMM-A-D32-57A
EAMM-A-D40-42B	53,5	88	340	543 155	EAMM-A-D40-42B
EAMM-A-D40-42C	53,5	101	370	543 156	EAMM-A-D40-42C
EAMM-A-D40-40G	53,5	55,5	350	560 282	EAMM-A-D40-40G
EAMM-A-D40-55A	53,5	49,2	350	543 153	EAMM-A-D40-55A
EAMM-A-D40-57A	53,5	50,5	350	543 154	EAMM-A-D40-57A
EAMM-A-D40-70A	53,5	52	410	550 981	EAMM-A-D40-70A
EAMM-A-D60-52B	74	112	930	543 163	EAMM-A-D60-52B
EAMM-A-D60-52C	74	126	1 020	543 164	EAMM-A-D60-52C
EAMM-A-D60-60G	74	71,4	830	560 283	EAMM-A-D60-60G
EAMM-A-D60-70A	74	63,2	750	543 161	EAMM-A-D60-70A
EAMM-A-D60-87A	74	64,7	890	543 162	EAMM-A-D60-87A
EAMM-A-D60-100A	74	78,2	1 170	550 983	EAMM-A-D60-100A


# Module rotatif ERMB, électrique


Accessoires

Références – Douilles de centrage						
	Pour taille	Description sommaire	Nombre	N° pièce	Type	PE <sup>1)</sup>
	20	Pour le centrage de charges et d'équipements (6 douilles de centrage sont fournies avec le module rotatif)	2	<b>186 717</b>	<b>ZBH-7</b>	10
	25, 32		2	<b>150 927</b>	<b>ZBH-9</b>	
			4			

1) Quantité par paquet

Références						
	Pour taille	Description sommaire	Poids [g]	N° pièce	Type	PE <sup>1)</sup>
<b>Kit de détection EAPS-...-S</b>						
	20	Kit avec boîtier (réception des cames de commutation, 2 cames, support de capteur)	258	<b>558 392</b>	<b>EAPS-R1-20-S</b>	1
	25		406	<b>558 393</b>	<b>EAPS-R1-25-S</b>	
	32		560	<b>558 394</b>	<b>EAPS-R1-32-S</b>	
<b>Kit de détection sans boîtier EAPS-...-S-WH</b>						
	20	Kit sans boîtier (réception des cames de commutation, 2 cames, support de capteur)	86	<b>558 395</b>	<b>EAPS-R1-20-S-WH</b>	1
	25		90	<b>558 396</b>	<b>EAPS-R1-25-S-WH</b>	
	32		136	<b>558 397</b>	<b>EAPS-R1-32-S-WH</b>	
<b>Came EAPS-...-CK</b>						
	20, 25, 32	pour la détection des positionnements (2 cames, comprises dans la fourniture)	par 5	<b>558 398</b>	<b>EAPS-R1-CK</b>	2
<b>Support de capteur EAPS-...-SH</b>						
	20, 25	Pour fixation du capteur de proximité au module rotatif	24	<b>558 399</b>	<b>EAPS-R1-20-SH</b>	1
	32		30	<b>558 400</b>	<b>EAPS-R1-32-SH</b>	
<b>Boîtier EAPS-...-H</b>						
	20	Pour la protection du kit de détection et l'interface de fixation pour l'entraînement	172	<b>560 673</b>	<b>EAPS-R1-20-H</b>	1
	25		316	<b>560 674</b>	<b>EAPS-R1-25-H</b>	
	32		424	<b>560 675</b>	<b>EAPS-R1-32-H</b>	

Références – Capteur de proximité inductif				Fiches techniques → Internet : sien	
	Contact	Raccord	N° pièce	Type	
	Contact à fermeture	Câble	<b>150 386</b>	<b>SIEN-M8B-PS-K-L</b>	
		Connecteur mâle	<b>150 387</b>	<b>SIEN-M8B-PS-S-L</b>	
	Contact à ouverture	Câble	<b>150 390</b>	<b>SIEN-M8B-PO-K-L</b>	
		Connecteur mâle	<b>150 391</b>	<b>SIEN-M8B-PO-S-L</b>	

Références – Câbles de liaison				Fiches techniques → Internet : nebu	
	Connexion électrique à gauche	Connexion électrique à droite	Longueur de câble [m]	N° pièce	Type
	M8x1, connecteur femelle droit 3 pôles	Câble, extrémité ouverte 3 fils	2,5	<b>541 333</b>	<b>NEBU-M8G3-K-2.5-LE3</b>
			5	<b>541 334</b>	<b>NEBU-M8G3-K-5-LE3</b>