

## Unidades de eje de accionamiento por husillo ELGS-BS-KF

**FESTO**



Este producto está también disponible como mecanismo modular  
Eje de accionamiento por husillo ELGC-BS-KF



## Características

### Información resumida

Plug and work con las Simplified Motion Series



Combina por primera vez la sencillez de la neumática con las ventajas de la automatización eléctrica: Simplified Motion Series.

Estos actuadores integrados son la solución perfecta para los usuarios que buscan una alternativa eléctrica para las tareas más sencillas de movimiento y posicionamiento entre dos posiciones finales mecánicas y, al mismo tiempo, desean ahorrarse la laboriosa puesta en funcionamiento de los sistemas de accionamiento eléctricos convencionales.

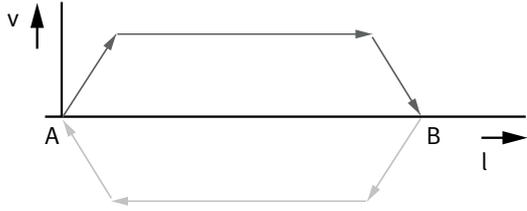
## IO-Link

Los actuadores funcionan sin ningún tipo de software según el principio "plug and work". Tanto las I/O digitales (DIO) como IO-Link vienen ya integrados: un producto con dos tipos de control integrados de fábrica.

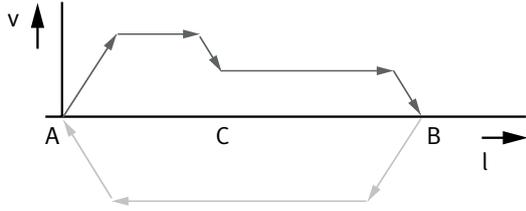
Integrado	Sencillo	Estandarizado	Conectado
La electrónica integrada del actuador constituye el núcleo de las Simplified Motion Series.	Para la puesta en funcionamiento, basta con ajustar todos los parámetros relevantes directamente en el actuador: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Velocidad y fuerza</li> <li>• Posición final de referencia y amortiguación</li> <li>• Funcionamiento manual</li> </ul>	Conexión eléctrica con técnica de conectores M12 <ul style="list-style-type: none"> <li>• Potencia (4 pines): alimentación eléctrica para el motor</li> <li>• Lógica (8 pines): señal del controlador y señal del sensor, así como corriente para la electrónica integrada</li> </ul>	Posibilidad de empleo de funciones ampliadas a través de IO-Link: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Ajuste remoto de los parámetros de movimiento</li> <li>• Función de copia normal y copia de seguridad para la transferencia de parámetros</li> <li>• Función de lectura de parámetros de proceso ampliados</li> </ul>

### Funciones de las Simplified Motion Series

Perfil básico para el movimiento entre dos posiciones finales: con regulación de velocidad

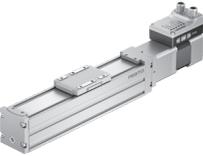


Perfil de movimiento ampliado para un funcionamiento más sencillo de la función de presión y sujeción: con regulación de velocidad y de fuerza



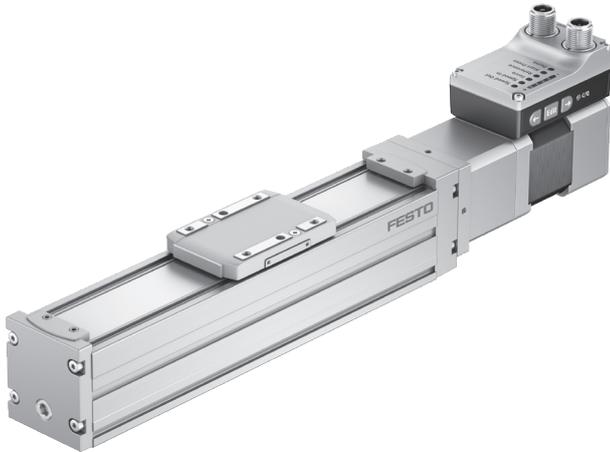
- Estos actuadores son aptos para movimientos sencillos entre dos posiciones finales.
- Para realizar posibles posiciones intermedias se precisan sensores de proximidad.

### Productos de las Simplified Motion Series

Unidad de eje de accionamiento por husillo ELGS-BS-KF 	Unidad de minicarro EGSS-BS-KF 	Unidad de cilindro eléctrico EPCS 
Unidad de eje de accionamiento por correa dentada ELGS-TB-KF 	Unidad de eje de accionamiento por correa dentada ELGE 	Unidad de actuador giratorio ERMS 

## Características

### Información resumida



- Sin regulador de accionamiento externo: todos los componentes electrónicos necesarios combinados en el actuador integrado
- Dos controles posibles integrados de fábrica: I/O digitales e IO-Link
- Solución completa para movimientos sencillos entre dos posiciones finales mecánicas
- Protegido frente a influencias externas gracias a la guía interna
- Puesta en funcionamiento simplificada: todos los parámetros pueden configurarse directamente en el actuador
- No se requiere un know-how especial para la puesta en funcionamiento
- Información analógica de posiciones finales integrada de fábrica similar a la de un sensor de proximidad convencional
- Diseño limpio: fácil de limpiar y poco propenso al ensuciamiento

### Modular y flexible con motor, conjunto para el montaje del motor y regulador de accionamiento

Este producto está disponible también como mecanismo modular en forma de eje de accionamiento por husillo ELGC-BS-KF:



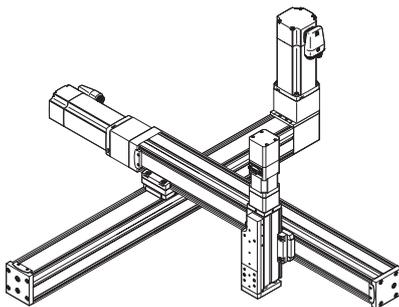
Cuando se requieren unas dimensiones muy ajustadas y un espacio de montaje optimizado: equipos de montaje, sistemas de ensayo y comprobación, manipulación de piezas pequeñas, industria electrónica, aplicaciones de escritorio. Ya sea como eje individual o como sistema de manipulación.

- Compacto: perfecta proporción entre el espacio de montaje y el espacio de trabajo
- Exclusivo: sistema de montaje "one-size-down"
- Modular: permite la combinación individual con motor, conjunto para el montaje del motor y regulador de accionamiento
- Flexible: múltiples opciones de montaje para una óptima integración en la máquina

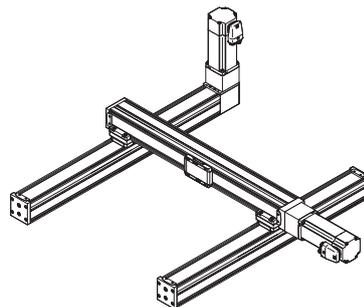
### Sistemas de manipulación habituales

Cuando se requieren dimensiones altamente compactas en instalaciones de montaje, en sistemas de ensayo y comprobación, en la manipulación de piezas pequeñas, en la industria electrónica o en aplicaciones de escritorio, los ejes ELGC destacan como sistema de manipulación gracias a su inmejorable eficiencia espacial. La combinación de los muy compactos ejes lineales ELGC, los minicarros EGSC y los cilindros eléctricos EPCC garantizan una óptima relación entre el espacio de montaje y el espacio de trabajo. Además incluye un concepto de sistema común, arquitectura de plataforma y la mayoría de las conexiones no requieren adaptador.

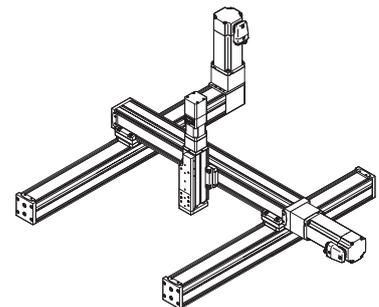
#### Sistema de brazo en voladizo



#### Pórtico horizontal de dos ejes



#### Pórtico con tres ejes

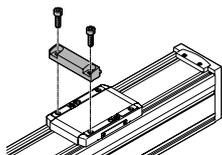


### Características

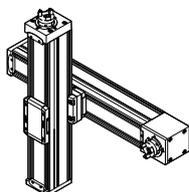
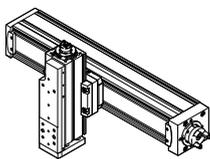
**Matriz de combinaciones entre eje ELGC/ELGS-TB, ELGC/ELGS-BS, minicarro EGSC/EGSS-BS, cilindro eléctrico EPCC/EPCS-BS y eje de guía pasiva ELFC**  
 Opciones de montaje con fijación para perfil y mediante conjunto de sujeción angular

	Tamaño	Eje adicional ELGC-BS/-TB; ELFC; EGSC-BS; EPCC-BS; ELGS-BS/-TB; EGSS-BS, EPCS-BS			
		25	32	45	60
Eje básico	32	■	-	-	-
ELGC-BS/-TB; ELFC;	45	-	■	-	-
ELGS-BS/-TB	60	-	-	■	-
	80	-	-	-	■

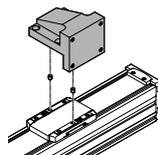
Con fijación para perfil EAHF-L2-...-P-D...



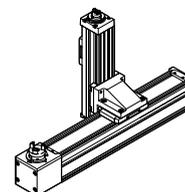
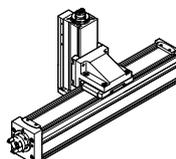
- Posibilidad de montaje: eje básico con el eje adicional siguiente más pequeño



Con conjunto de sujeción angular EHAA-D-L2-...-AP



- Posibilidad de montaje: eje básico girado 90° con respecto al eje adicional siguiente más pequeño



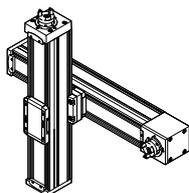
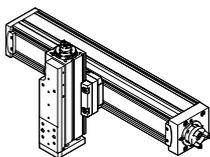
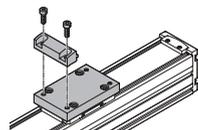
**Matriz de combinaciones entre eje ELGC/ELGS-TB, ELGC/ELGS-BS, minicarro EGSC/EGSS-BS, cilindro eléctrico EPCC/EPCS-BS y eje de guía pasiva ELFC**  
 Opciones de montaje con kit adaptador o fijación directa

	Tamaño	Eje adicional ELGC-BS/-TB; ELFC; EGSC-BS; EPCC-BS; ELGS-BS/-TB; EGSS-BS, EPCS-BS				
		25	32	45	60	80
Eje básico	32	■	-	-	-	-
ELGC-BS/-TB; ELFC;	45	-	■	-	-	-
ELGS-BS/-TB	60	-	-	■	-	-
	80	-	-	-	■	-

	Tamaño	Eje adicional EGSC-BS; EGSS-BS			
		25	32	45	60
Eje básico	25	■	-	-	-
EGSC-BS;	32	-	■	-	-
EGSS-BS	45	-	-	■	-
	60	-	-	-	■

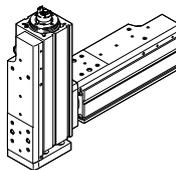
Con kit adaptador EHAA-D-L2

- Posibilidad de montaje: eje básico con el eje adicional de igual tamaño
- Posibilidad de montaje: eje básico con compensación de altura con respecto al eje adicional siguiente más pequeño
- En el montaje del motor con conjuntos paralelos pueden darse perfiles de interferencia. En ese caso se necesita la placa adaptadora para compensar la altura



Con fijación directa

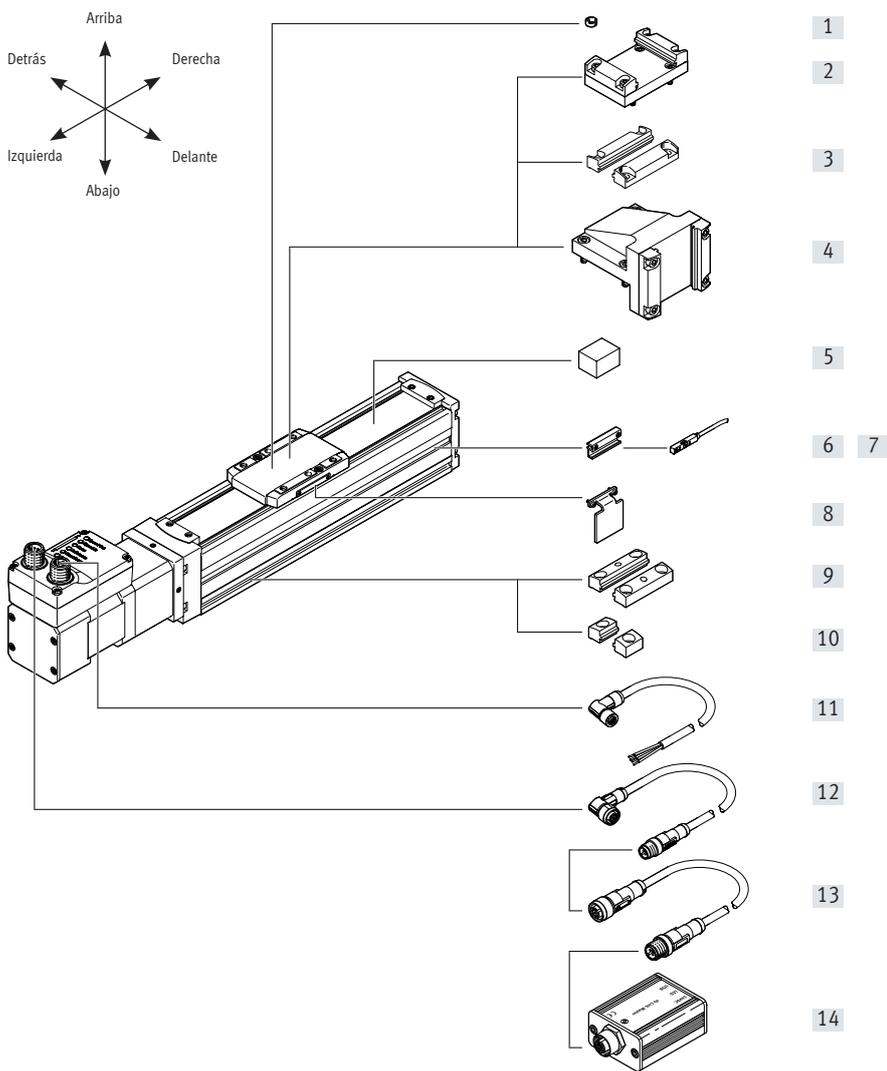
- Posibilidad de montaje: eje básico con el eje adicional de igual tamaño



**Códigos del producto**

<b>001</b>	<b>Serie</b>		<b>008</b>	<b>Controlador</b>	
ELGS	Eje de pórtico		M	Integrado	
<b>002</b>	<b>Tipo de actuador</b>		<b>009</b>	<b>Panel de control</b>	
BS	Husillo de bolas		H1	Integrado	
<b>003</b>	<b>Guía</b>		<b>010</b>	<b>Protocolo de bus/accionamiento</b>	
KF	Guía de rodamiento de bolas		PLK	PNP y IO-Link®	
<b>004</b>	<b>Tamaños</b>		NLK	NPN y IO-Link®	
32	32		<b>011</b>	<b>Detección de posiciones finales</b>	
45	45		AA	Con detección de la posición final integrada	
60	60		<b>012</b>	<b>Sentido de salida del cable</b>	
<b>005</b>	<b>Carrera</b>			Estándar	
100	100		D	Abajo	
200	200		F	Delante	
300	300		B	Detrás	
400	400		<b>013</b>	<b>Accesorios eléctricos</b>	
500	500			Sin	
600	600		L1	Adaptador para el funcionamiento como equipo IO-Link®	
800	800		<b>014</b>	<b>Manual de utilización</b>	
<b>006</b>	<b>Paso de husillo</b>			Con manual de utilización	
8P	8 mm		DN	Sin manual de utilización	
10P	10 mm				
12P	12 mm				
<b>007</b>	<b>Tipo de motor</b>				
ST	Motor paso a paso ST				

Cuadro general de periféricos



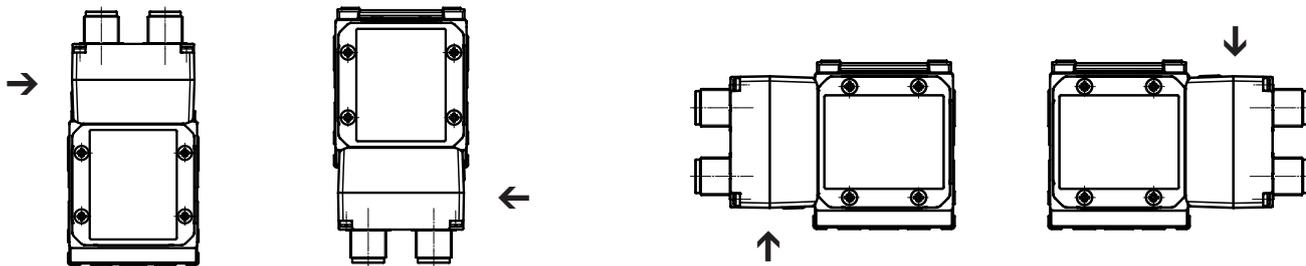
Variantes de montaje del motor

Estándar

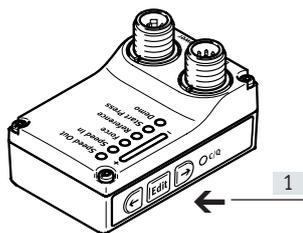
[D] Debajo

[B] Detrás

[F] Delante



Elementos de mando



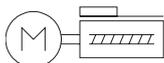
[1] Pulsadores para la parametrización y el control

## Cuadro general de periféricos

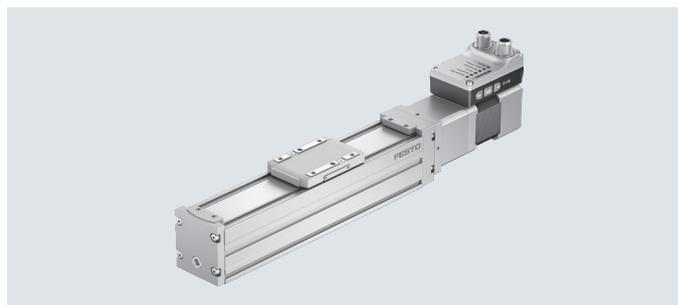
Accesorios			
	Código del producto/código del pedido	Descripción	→ Página/Internet
[1]	Pasador/casquillo de centraje ZBS, ZBH	Para el centrado de cargas y elementos para el montaje en el carro	30
[2]	Kit adaptador EHAA-D-L2	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Para el montaje del eje con placa adaptadora</li> <li>• Posibilidad de montaje: eje básico con el eje adicional de igual tamaño o del tamaño siguiente inferior</li> <li>• En el montaje del motor con conjuntos paralelos pueden darse perfiles de interferencia. En ese caso se necesita la placa adaptadora para compensar la altura (descarga de datos CAD → <a href="http://www.festo.com">www.festo.com</a>)</li> </ul>	27
[3]	Fijación para perfil EAHF-L2-...-P-D	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Para montaje del eje sin placa adaptadora</li> <li>• Posibilidad de montaje: eje básico con el eje adicional siguiente más pequeño</li> </ul>	26
[4]	Conjunto de sujeción angular EHAA-D-L2-...-AP	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Para el montaje de ejes verticales (ejes adicionales) del tamaño siguiente inferior sobre ejes básicos con posición de montaje "carro arriba"</li> </ul>	28
[5]	Elemento de fijación EADT-S-L5-32	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Herramienta para retensar la cinta de recubrimiento</li> </ul>	30
[6]	Soporte para sensor <sup>1)</sup> EAPM-L2-SH	Para la fijación de los sensores de proximidad en el eje. Los sensores de proximidad solo pueden fijarse con el soporte para sensores	29
[7]	Sensor de proximidad <sup>1)</sup> SIES-8M	Sensores de proximidad inductivos para ranura en T	30
	Sensor de proximidad <sup>1)</sup> SMT-8M	Sensores de proximidad magnéticos para ranura en T	30
[8]	Leva de conmutación <sup>1)</sup> EAPM-...-SLS	Para la consulta de la posición del carro en combinación con los sensores de proximidad inductivos SIES-8M	29
[9]	Fijación para perfil EAHF-L2-...-P	Para la fijación lateral del eje en el perfil. Gracias al agujero en el centro, la fijación para perfil puede instalarse sobre la superficie de montaje	25
[10]	Fijación para perfil EAHF-L2-...-	Para la fijación lateral del eje en el perfil	24
[11]	Cable de alimentación NEBL-T12	Para conectar la alimentación de la carga y de la parte lógica	31
[12]	Cable de conexión NEBC-M12	Para la conexión a un controlador	31
[13]	Adaptador NEFC-M12G8	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Unión entre el motor y el maestro IO-Link</li> <li>• Solo para la utilización con IO-Link Port Class A Master (recomendado)</li> </ul>	31
[14]	Maestro IO-Link USB CDSU-1	Para un uso sencillo de la unidad de minicarro con IO-Link	31

1) Los sensores de proximidad son opcionales y únicamente son necesarios para detectar posibles posiciones intermedias.

Hoja de datos



- - Tamaño  
32 ... 60
- - Carrera  
100 ... 800 mm



Especificaciones técnicas generales				
Tamaño		32	45	60
Forma constructiva		Eje electromecánico con husillo de bolas y actuador integrado		
Clase de motor		Motor paso a paso		
Guía		Guía de rodamiento de bolas		
Posición de montaje		Indistinta		
Carrera de trabajo	[mm]	100, 200, 300, 400, 500, 600, 800	100, 200, 300, 400, 500, 600, 800	100, 200, 300, 400, 500, 600, 800
Reserva de carrera	[mm]	0		
Funciones adicionales		Detección integrada de posiciones finales Interfaz de usuario		
Indicación		LED		
Referenciación		Bloque de tope fijo positivo Bloque de tope fijo negativo		
Tipo de fijación		Con rosca interior Con accesorios Con pasador de centraje y casquillo para centrar		
Longitud máx. del cable				
Entradas/salidas	[m]	15		
Funcionamiento IO Link	[m]	20		

Datos mecánicos				
Tamaño		32	45	60
Carga útil máx.				
horizontal	[kg]	2	10	20
vertical	[kg]	2	5	13
Fuerza de avance máx. $F_x$	[N]	40	100	200
Velocidad máxima <sup>1)</sup>	[m/s]	0,18	0,25	0,25
Velocidad "Speed Press"	[m/s]	0,01		
Aceleración máxima	[m/s <sup>2</sup> ]	5		
Precisión de repetición	[mm]	±0,015	±0,015	±0,01
Juego de inversión	[mm]	≤ 0,15		
Detección de posiciones		Para sensor de proximidad A través de IO-Link		

1) Los giros y la velocidad dependen de la carrera

## Hoja de datos

<b>Husillo</b>			
Tamaño		32	45   60
Diámetro	[mm]	8	10   12
Paso	[mm/giro]	8	10   12
<b>Datos eléctricos</b>			
Tamaño		32	45   60
<b>Motor</b>			
Tensión nominal DC	[V]	24 (±15%)	
Corriente nominal	[A]	3	3   5,3
Consumo máx. de corriente (carga)	[A]	3	3   5,3
Consumo máx. de corriente (lógica)	[mA]	300	
<b>Encoder</b>			
Transmisor de posición del rotor		Encoder absoluto monovuelta	
Transmisor de posición del rotor, principio de medición		Magnético	
Resolución del transmisor de posición del rotor	[bit]	16	
<b>Interfaces</b>			
Tamaño		32	45   60
<b>Interfaz de parametrización</b>			
IO-Link		Sí	
Interfaz de usuario		Sí	
<b>Entradas digitales</b>			
Cantidad		2	
Lógica de conmutación		PNP NPN	
Características		Sin separación galvánica Configurable	
Especificación		Conforme a IEC 61131-2, tipo 1	
Zona de trabajo	[V]	24	
<b>Salidas digitales</b>			
Cantidad		2	
Lógica de conmutación		PNP NPN	
Transmisor de posición del rotor		Encoder absoluto monovuelta	
Características		Sin separación galvánica Configurable	
Corriente máx.	[mA]	100	

## Hoja de datos

Especificaciones técnicas de IO-Link				
Tamaño		32	45	60
Admite modo SIO		Sí		
Modo de comunicación		COM3 (230,4 kBd)		
Tecnología de conexión		Conector		
Tipo de puerto		A		
Número de puertos		1		
Ancho de banda de datos de proceso OUT	[bytes]	2		
Contenido de datos de proceso OUT	[bit]	1 (Move in)		
	[bit]	1 (Move out)		
	[bit]	1 (Quit Error)		
Ancho de banda de datos de procesos IN	[bytes]	2		
Contenido de datos de proceso IN	[bit]	1 (State Device)		
	[bit]	1 (State Move)		
	[bit]	1 (State in)		
	[bit]	1 (State out)		
Contenido de datos de servicio IN	[bit]	32 (Force)		
	[bit]	32 (Position)		
	[bit]	32 (Speed)		
Duración de ciclo mínima	[ms]	1		
Memoria de datos necesaria	[kilobytes]	0,5		
Versión de protocolo		Device V 1.1		

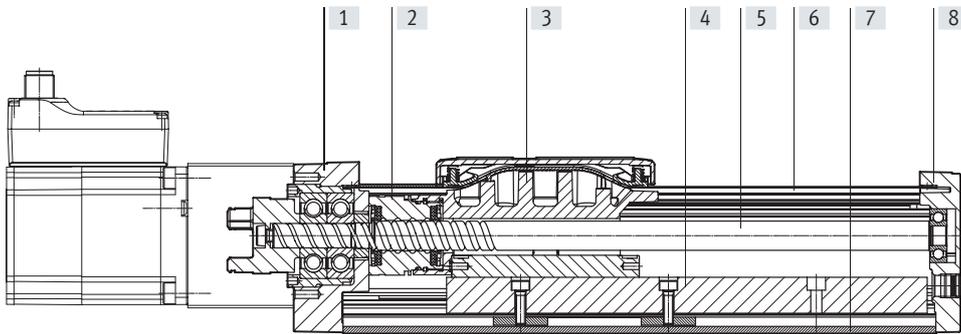
Condiciones de funcionamiento y del entorno				
Tamaño		32	45	60
Clase de aislamiento		B		
Temperatura ambiente	[°C]	0 ... +50		
Temperatura de almacenamiento	[°C]	-20 ... +60		
Indicaciones sobre la temperatura ambiente		Por encima de una temperatura ambiente de 30 °C debe mantenerse una reducción de potencia del 2 % por K		
Control de la temperatura		Desconexión en caso de exceso de temperatura		
		Sensor de temperatura CMOS preciso integrado con salida analógica		
Humedad relativa del aire	[%]	0 ... 90		
Clase de protección		III		
Grado de protección		IP40		
Tiempo de utilización	[%]	100		
Marcado CE		Según la Directiva EU-EMV		
		Según la Directiva RoHS de la UE		
Símbolo KC		KC-EMV		
Certificación		Marca RCM		
Resistencia a las vibraciones		Prueba de transporte con grado de severidad 1 según la norma FN 942017-4, así como EN 61800-2 y EN 61800-5-1		
Resistencia a los golpes		Prueba de impactos con grado de severidad 1 según las normas FN 942017-5 y EN 61800-2		
Intervalos de mantenimiento		Lubricación permanente		

Pesos				
Tamaño		32	45	60
Peso básico con carrera de 0 mm	[g]	889	1354	2862
Peso adicional por cada 10 mm de carrera	[g]	18	36	51
Masa en movimiento con carrera de 0 mm	[g]	83,4	220	525

Hoja de datos

**Materiales**

Vista en sección



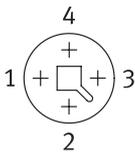
Eje	
[1]	Tapa del accionamiento Fundición inyectada de aluminio pintado
[2]	Tuerca del husillo Acero
[3]	Carro Fundición inyectada de aluminio
[4]	Guía Acero
[5]	Husillo Acero
[6]	Cinta de recubrimiento Acero de alta aleación inoxidable
[7]	Perfil Aleación forjada de aluminio anodizado
[8]	Culata posterior Fundición inyectada de aluminio pintado
Nota sobre los materiales En conformidad con la Directiva 2002/95/CE (RoHS) Contiene sustancias que afectan al proceso de pintura	

**Asignación de clavijas**

Alimentación eléctrica

Conector

M12x1, 4 pines, codificación en T según EN 61076-2-111

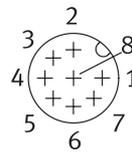


Pin	Función
1	Alimentación de tensión de potencia (24 V DC)
2	Potencial de referencia de la alimentación de tensión de potencia (GND)
3	Reservado, no conectar
4	Tierra funcional (FE)

Interfaz lógica

Conector

M12x1, 8 pines, codificación en A según EN 61076-2-101



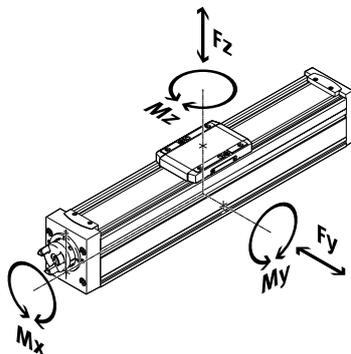
Con uso de I/O digitales	
Pin	Función
1	Alimentación de tensión para la parte lógica (24 V DC)
2	Salida digital 1 (State "In")
3	Salida digital 2 (State "Out")
4	Potencial de referencia para la alimentación de tensión de la parte lógica (GND)
5	Entrada digital 1 (Move "In")
6	Entrada digital 2 (Move "Out")
7	Reservado, no conectar
8	Potencial de referencia para la alimentación de tensión de la parte lógica (GND)

Con el uso de I/O-Link	
Pin	Función
1	L+ alimentación eléctrica IO-Link (24 V DC)
2	Reservado, no conectar
3	Comunicación C/Q con el maestro IO-Link
4	L – Potencial de referencia de alimentación eléctrica IO-Link (0 V)
5	Reservado, no conectar
6	Reservado, no conectar
7	Reservado, no conectar
8	L – Potencial de referencia de alimentación eléctrica IO-Link (0 V)

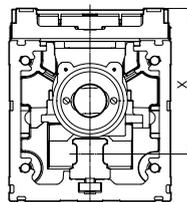
## Hoja de datos

### Valores característicos de las cargas

Las fuerzas y los momentos indicados se refieren al centro de la guía. El punto de aplicación de la carga es la intersección del centro de la guía con la línea central longitudinal del carro. No deberán superarse durante el funcionamiento dinámico. Además, se debe prestar especial atención al frenado.



Distancia entre la superficie del carro y el centro de la guía



### Fuerzas y momentos máx. admisibles en el carro (límites de resistencia)

Tamaño		32	45	60
$F_{y\text{máx.}}$	[N]	150	300	600
$F_{z\text{máx.}}$	[N]	300	600	1800
$M_{x\text{máx.}}$	[Nm]	1,3	5,5	29,1
$M_{y\text{máx.}}$	[Nm]	1,1	4,7	31,8
$M_{z\text{máx.}}$	[Nm]	1,1	4,7	31,8

### Distancia entre la superficie del carro y el centro de la guía

Tamaño		32	45	60
Medida x	[mm]	31,4	42,8	54,6

### Fuerzas y momentos máximos admisibles para el dimensionamiento de la guía, para una vida útil de 5000 km o $5 \times 10^6$ ciclos

Tamaño		32	45	60
$F_{y\text{máx.}}$	[N]	356	880	3641
$F_{z\text{máx.}}$	[N]	356	880	3641
$M_{x\text{máx.}}$	[Nm]	1,3	5,5	29,1
$M_{y\text{máx.}}$	[Nm]	1,1	4,7	31,8
$M_{z\text{máx.}}$	[Nm]	1,1	4,7	31,8

### - Nota

Para una vida útil del sistema de guía de 5000 km, el factor comparativo de la carga debe tomar un valor de  $f_v \leq 1$ , basándose en las fuerzas y momentos máximos admisibles para 5000 km de vida útil.

Con esta fórmula se puede calcular un valor de referencia.

Para el cálculo exacto puede utilizar el software de ingeniería "PositioningDrives" disponible en [www.festo.com](http://www.festo.com)

Si el eje está expuesto a varias fuerzas y momentos, deberán respetarse las cargas máximas admisibles y deberá cumplirse la siguiente ecuación:

Cálculo del factor comparativo de la carga:

$$f_v = \frac{|F_{y1}|}{F_{y2}} + \frac{|F_{z1}|}{F_{z2}} + \frac{|M_{x1}|}{M_{x2}} + \frac{|M_{y1}|}{M_{y2}} + \frac{|M_{z1}|}{M_{z2}} \leq 1$$

$F_1/M_1$  = valor dinámico

$F_2/M_2$  = valor máximo

## Hoja de datos

### Cálculo de la vida útil

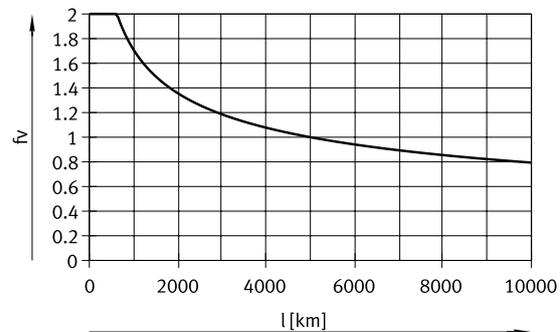
La vida útil de la guía depende de la carga. Para poder estimar aproximadamente la vida útil, en el siguiente diagrama se muestra el factor de carga  $f_v$  como característica en relación con la vida útil.

Esta representación solamente proporciona el valor teórico. Si el factor comparativo de la carga  $f_v$  es superior a 1, es imprescindible consultar a su técnico de Festo local.

#### Factor comparativo de carga $f_v$ en función de la vida útil $l$

Ejemplo:

Un usuario quiere mover una masa de  $x$  kg. Mediante el cálculo de la fórmula (→ página 12) se obtiene un valor de 1,5 para el factor comparativo de la carga. Según el diagrama, la guía tiene en ese caso una vida útil de aproximadamente 1500 km. Reduciendo la aceleración, se reducen los valores  $M_y$  y  $M_z$ . Con un factor comparativo de carga  $f_v$  de 1, se obtiene una vida útil de 5000 km.



### Comparativa de los valores característicos de las cargas para 5000 km con fuerzas y momentos dinámicos de las guías de rodamientos de bolas

Los valores característicos de las cargas de las guías de rodamientos están normalizados según ISO y JIS mediante fuerzas y momentos dinámicos y estáticos. Estas fuerzas y pares se basan en una esperanza de vida útil del sistema de guía de 100 km según ISO o 50 km según JIS.

Debido a que los valores característicos de las cargas dependen de la vida útil, las fuerzas y momentos máximos admisibles para una vida útil de 5000 km no pueden compararse con las fuerzas y pares dinámicos de las guías de rodamientos según ISO/JIS.

Para facilitar la comparación de la capacidad de guiado de los ejes lineales ELGS con las guías de rodamientos, en la siguiente tabla se incluyen las fuerzas y momentos teóricos admisibles para una vida útil calculada de 100 km. Esto se corresponde con las fuerzas y pares dinámicos según ISO.

Estos valores para 100 km se han determinado solo mediante cálculo y sirven exclusivamente para la comparativa con las fuerzas y pares dinámicos según ISO. No debe someterse a los actuadores a una carga con estos valores característicos, ya que podría causar daños en el eje.

Fuerzas y momentos máximos admisibles para una vida útil teórica de 100 km (solo se considera la guía)				
Tamaño		32	45	60
$F_{y\text{máx.}}$	[N]	1310	3240	13400
$F_{z\text{máx.}}$	[N]	1310	3240	13400
$M_{x\text{máx.}}$	[Nm]	5	20	107
$M_{y\text{máx.}}$	[Nm]	4	17	117
$M_{z\text{máx.}}$	[Nm]	4	17	117

### Vida útil del motor

La vida útil del motor con un rendimiento nominal es de 20000 h.

## Hoja de datos

### Ejemplo de configuración

Datos de aplicación:

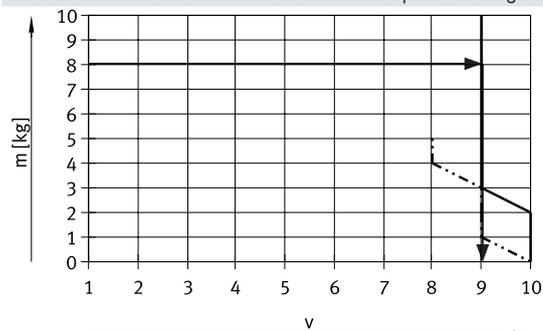
- Carga útil: 8 kg
- Posición de montaje: horizontal
- Carrera: 400 mm
- Tiempo de posicionamiento máx. permitido: 4 s (en una dirección)

Paso 1: Selección del menor tamaño posible a partir de la tabla → página 8

Datos mecánicos				
Tamaño		32	45	60
Carga útil máx.				
horizontal	[kg]	2	10	20
vertical	[kg]	2	5	13

→ Menor tamaño posible: ELGS-BS-KF-45

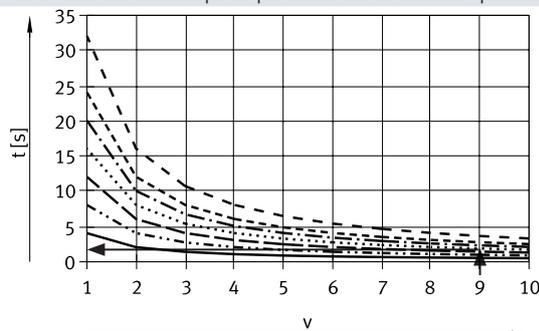
Paso 2: selección del nivel máx. de velocidad v para una carga útil m



— Horizontal  
- - - Vertical

→ Máx. nivel de velocidad para la carga útil: nivel 9

Paso 3: lectura del tiempo de posicionamiento mínimo t para carrera l



— l = 100 mm  
- - - l = 200 mm  
- - - l = 300 mm  
- - - l = 400 mm  
- - - l = 500 mm  
- - - l = 600 mm  
- - - l = 800 mm

→ Mfn. tiempo de posicionamiento para 400 mm con nivel 9: 2 s

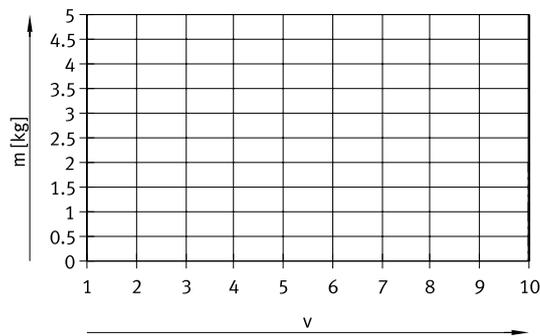
### Resultado

La aplicación puede realizarse con ELGS-BS-KF-45-400. Se obtiene un tiempo de posicionamiento mínimo (en una dirección) de 2 s. No obstante, pueden obtenerse tiempos de posicionamiento más breves en cualquier momento con un nivel de velocidad menor.

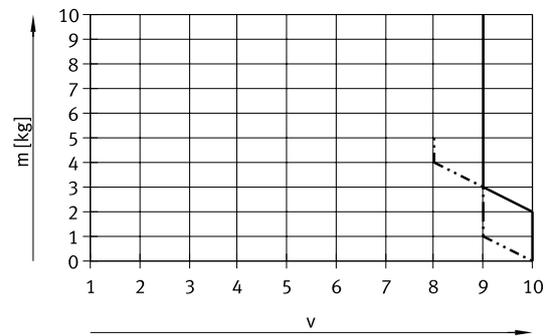
Hoja de datos

Masa  $m$  en función del nivel de velocidad  $v$

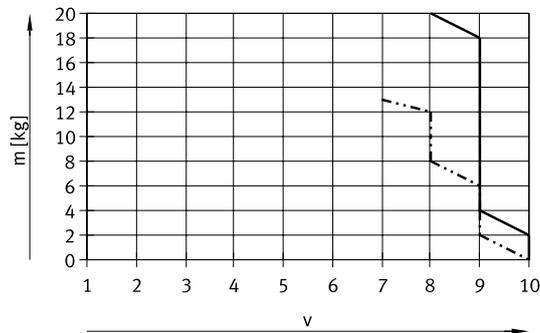
Tamaño 32



Tamaño 45



Tamaño 60



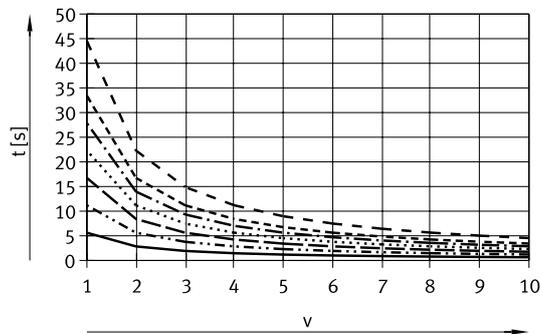
Nota:

Las líneas describen los valores máximos. Pueden configurarse niveles de velocidad más bajos en cualquier momento.

— Horizontal  
 - - - - - Vertical

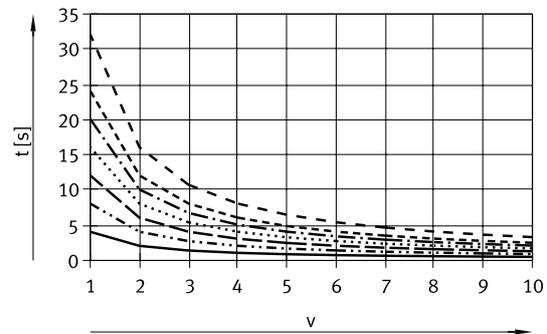
Tiempo de posicionamiento  $t$  en función del nivel de velocidad  $v$  y la carrera  $l$

Tamaño 32



—  $l = 100$  mm  
 - - - - -  $l = 200$  mm  
 - - - - -  $l = 300$  mm  
 ········  $l = 400$  mm  
 - · - · -  $l = 500$  mm  
 - - - - -  $l = 600$  mm  
 - - - - -  $l = 800$  mm

Tamaño 45

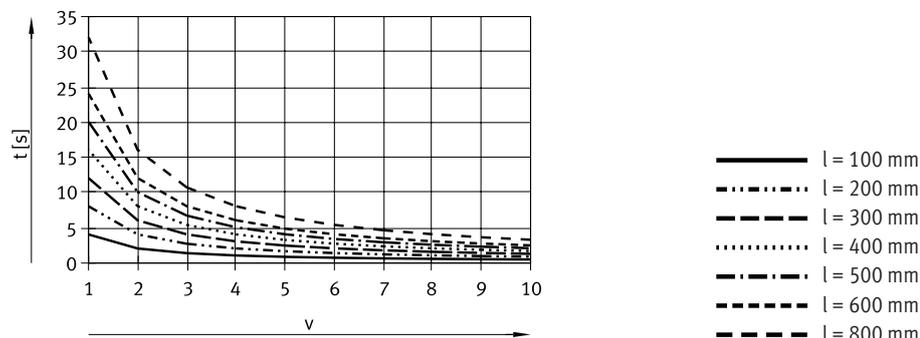


—  $l = 100$  mm  
 - - - - -  $l = 200$  mm  
 - - - - -  $l = 300$  mm  
 ········  $l = 400$  mm  
 - · - · -  $l = 500$  mm  
 - - - - -  $l = 600$  mm  
 - - - - -  $l = 800$  mm

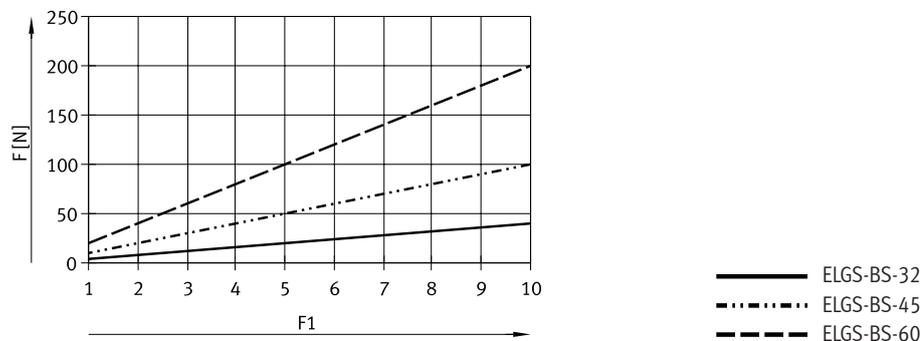
Hoja de datos

Tiempo de posicionamiento  $t$  en función del nivel de velocidad  $v$  y la carrera  $l$

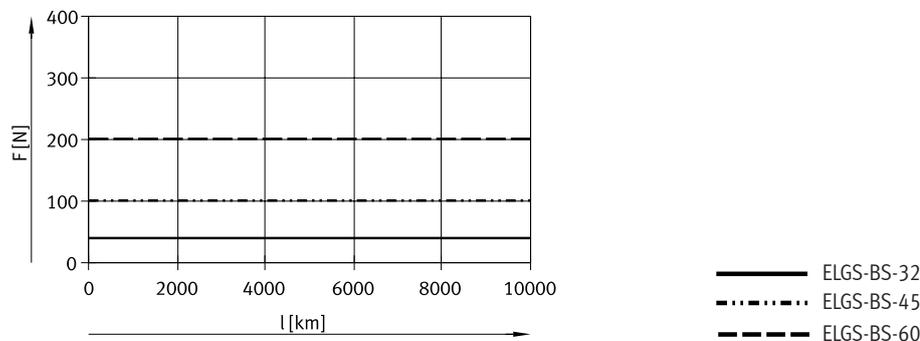
Tamaño 60



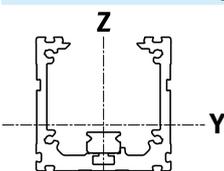
Fuerza de avance  $F$  en función del nivel de fuerza  $F_1$



Fuerza de avance  $F$  en función de la vida útil  $l$



Momentos de inercia de 2º grado



Tamaño		32	45	60
$I_y$	[mm <sup>4</sup> ]	$38 \times 10^3$	$140 \times 10^3$	$441 \times 10^3$
$I_z$	[mm <sup>4</sup> ]	$45 \times 10^3$	$170 \times 10^3$	$542 \times 10^3$

Valores de flexión máxima recomendada

Para no perjudicar el funcionamiento de los ejes, se recomienda respetar los siguientes valores límites de flexión. Una mayor deformación puede provocar mayor fricción, producir más desgaste y disminuir la vida útil.

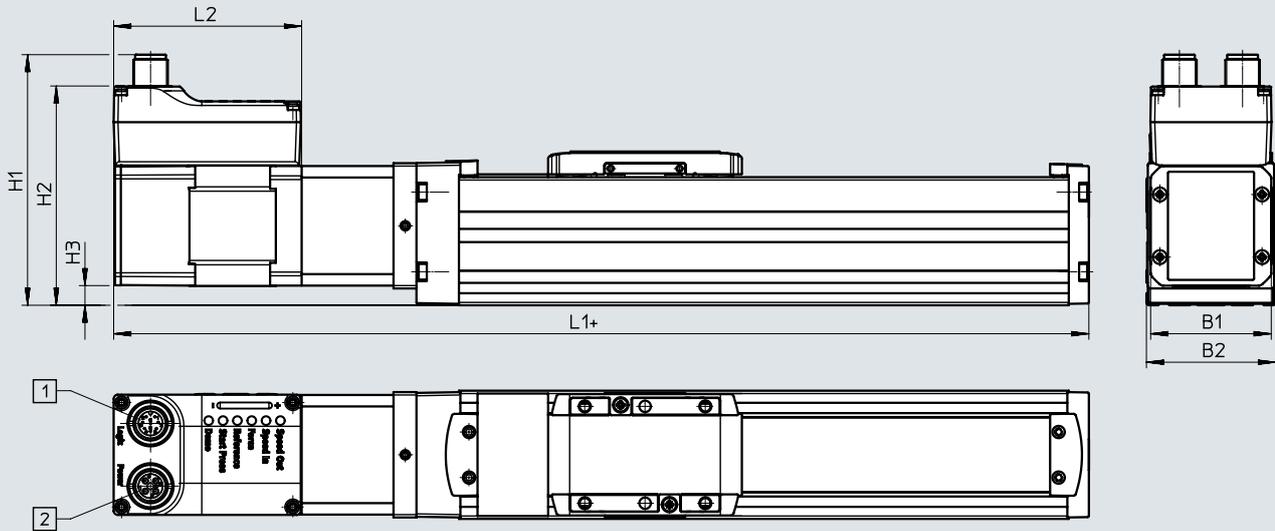
Tamaño	Flexión dinámica (Carga movida)	Flexión estática (Carga detenida)
32 ... 60	0,05 % de la longitud del eje, máximo 0,5 mm	0,1 % de la longitud del eje

Hoja de datos

Dimensiones con motor

Descargar datos CAD → [www.festo.com](http://www.festo.com)

Tamaño 32/45/60



- [1] Conexión a interfaz lógica
- [2] Conexión a la alimentación eléctrica
- + = Añadir carrera

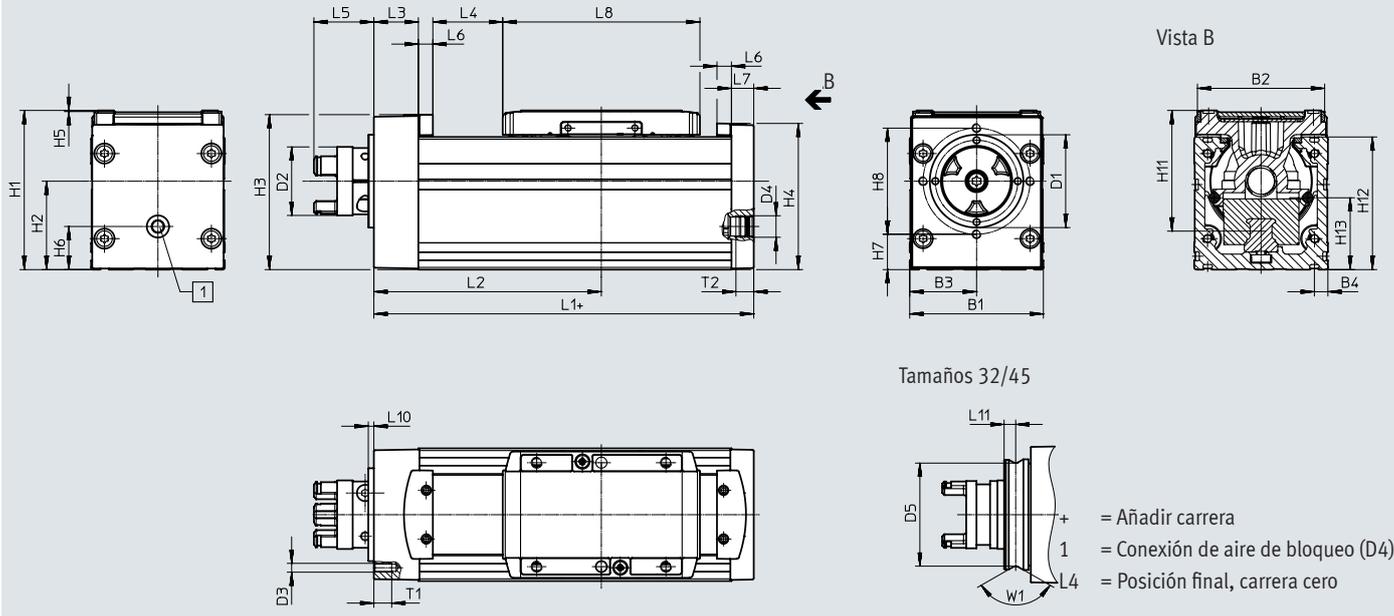
Tamaño	B1	B2	H1	H2	H3	L1	L2
32	42,3	32	81,2	70	1,2	211	65
45	42,3	45	88	76,8	6,8	240,8	65
60	56,6	60	107,3	96,1	10,5	287	73,5

Hoja de datos

Dimensiones

Descargar datos CAD → [www.festo.com](http://www.festo.com)

↓ A → página 20



Tamaños 32/45

Tamaño	B1	B2	B3	B4	D1 ∅	D2 ∅	D3	D4	D5 ∅	H1	H2
32	32	29,6	16	4,9	25	16,5	-	M5	23	38,5	20
45	45	42,6	22,5	6,1	32	16,5	-	G1/8	29,6	54	27,9
60	60	57,1	30	6,1	42	31	M4	G1/8	-	72	40

Tamaño	H3	H4	H5	H6	H7	H8	H11	H12	H13	L1	L2 Mín.
32	36,3	35,6	0,3	8	-	-	31,4	32	13,7	104,5	57,9
45	50,8	49,6	0,5	12,5	-	-	42,8	45	18,5	134,3	79,7
60	70,1	66,1	0,5	19,5	16	48	54,6	60	32,5	170,5	102,1

Tamaño	L3	L4	L5	L6	L7	L8	L10	L11	T1	T2	W1
32	10,5	13,4	19,9	4,5	5	59	6	2,6	-	5,5	120°
45	14,8	24,6	19,9	6,5	7	67,5	6	2,9	-	8	90°
60	20	31,4	26,9	6,5	10	88,5	2,5	-	8	8	-

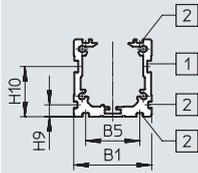
Hoja de datos

**Dimensiones**

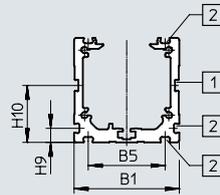
Descargar datos CAD → [www.festo.com](http://www.festo.com)

Perfil

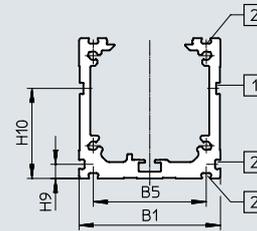
Tamaño 32



Tamaño 45



Tamaño 60



- [1] = Ranura para soporte de sensor
- [2] = Ranura de fijación

Tamaño	B1	B5	H9	H10
32	32	22,2	4,9	20,8
45	45	32,9	6,1	24,5
60	60	47,9	6,1	38,5

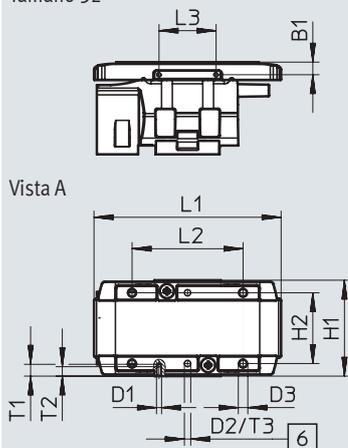
Hoja de datos

Dimensiones

Descargar datos CAD → [www.festo.com](http://www.festo.com)

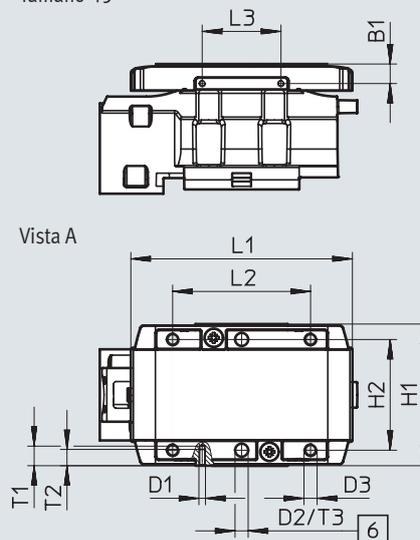
Carro

Tamaño 32



Vista A

Tamaño 45



Vista A

[6] Taladro para pasador de centraje ZBS

Tamaño	B1	D1	D2 ∅ H8	D3	H1	H2 ±0,1 Con D2 ±0,03
32	4 ±0,1	M1,6	2	M3	30,5	22,5
45	6	M2	4	M4	43,5	34

Tamaño	L1	L2	L3	T1	T2	T3	T4 <sup>1)</sup>
		±0,1	±0,1			+0,1	
32	59	35	18	3,8	3	3,1	4 ... 5
45	67,5	42	24	6	5	3,1	6 ... 7,5

1) Profundidad de atornillado recomendada

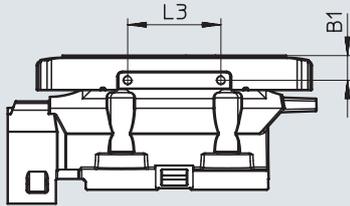
Hoja de datos

**Dimensiones**

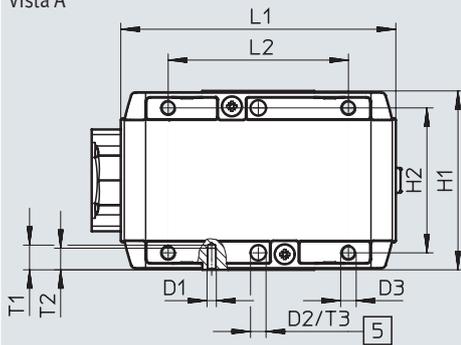
Descargar datos CAD → [www.festo.com](http://www.festo.com)

Carro

Tamaño 60



Vista A



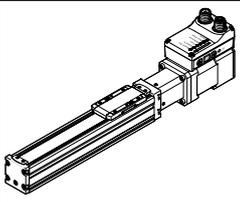
Tamaño	B1	D1	D2 ∅ H8	D3	H1	H2 ±0,1 Con D2 ±0,03
60	±0,1 8	M3	5	M5	±0,1 58	47

Tamaño	L1	L2	L3	T1	T2	T3	T4 <sup>1)</sup>
60	88,5	±0,1 58	±0,1 30	9	7	+0,1 1,3	8,5 ... 10

1) Profundidad de atornillado recomendada

Hoja de datos

Referencias de pedido	Tamaño	Paso del husillo	Carrera	Nº art.	Código del producto
	32	8	100	8083424	ELGS-BS-KF-32-100-8P-ST-M-H1-PLK-AA
			200	8083425	ELGS-BS-KF-32-200-8P-ST-M-H1-PLK-AA
			300	8083426	ELGS-BS-KF-32-300-8P-ST-M-H1-PLK-AA
			400	8083427	ELGS-BS-KF-32-400-8P-ST-M-H1-PLK-AA
			500	8083428	ELGS-BS-KF-32-500-8P-ST-M-H1-PLK-AA
			600	8083429	ELGS-BS-KF-32-600-8P-ST-M-H1-PLK-AA
			800	8083430	ELGS-BS-KF-32-800-8P-ST-M-H1-PLK-AA
	45	10	100	8083470	ELGS-BS-KF-45-100-10P-ST-M-H1-PLK-AA
			200	8083471	ELGS-BS-KF-45-200-10P-ST-M-H1-PLK-AA
			300	8083472	ELGS-BS-KF-45-300-10P-ST-M-H1-PLK-AA
			400	8083473	ELGS-BS-KF-45-400-10P-ST-M-H1-PLK-AA
			500	8083474	ELGS-BS-KF-45-500-10P-ST-M-H1-PLK-AA
			600	8083475	ELGS-BS-KF-45-600-10P-ST-M-H1-PLK-AA
	60	12	100	8083383	ELGS-BS-KF-60-100-12P-ST-M-H1-PLK-AA
			200	8083384	ELGS-BS-KF-60-200-12P-ST-M-H1-PLK-AA
			300	8083385	ELGS-BS-KF-60-300-12P-ST-M-H1-PLK-AA
			400	8083386	ELGS-BS-KF-60-400-12P-ST-M-H1-PLK-AA
			500	8083387	ELGS-BS-KF-60-500-12P-ST-M-H1-PLK-AA
			600	8083388	ELGS-BS-KF-60-600-12P-ST-M-H1-PLK-AA
			800	8083389	ELGS-BS-KF-60-800-12P-ST-M-H1-PLK-AA

Referencias de pedido: producto modular

Tabla de pedidos						
Tamaño	32	45	60	Condiciones	Código	Introducir código
Referencia básica	8083433	8083493	8083398			
Serie	ELGS				<b>ELGS</b>	ELGS
Tipo de accionamiento	Husillo de bolas				<b>-BS</b>	-BS
Guía	Guía de rodamiento de bolas				<b>-KF</b>	-KF
Tamaño	32	45	60		<b>-...</b>	
Carrera [mm]	100, 200, 300, 400, 500, 600, 800	100, 200, 300, 400, 500, 600, 800	100, 200, 300, 400, 500, 600, 800		<b>-...</b>	
Paso del husillo [mm]	8P	10P	12P		<b>-...</b>	
Clase de motor	Motor paso a paso				<b>-ST</b>	-ST
Controlador	Integrado				<b>-M</b>	-M
Panel de control	Integrado				<b>-H1</b>	-H1
Protocolo de bus/control	NPN e IO-Link				<b>-NLK</b>	
	PNP e IO-Link				<b>-PLK</b>	
Detección de posiciones finales	Con detección de posiciones finales integrada				<b>-AA</b>	-AA
Dirección de salida del cable	Estándar					
	Abajo				<b>-D</b>	
	Detrás				<b>-B</b>	
	Delante				<b>-F</b>	
Accesorios eléctricos	Ninguno					
	Adaptador para funcionamiento como equipo IO				<b>+L1</b>	
Manual de instrucciones	Con manual de utilización					
	Sin manual de utilización				<b>DN</b>	

## Accesorios

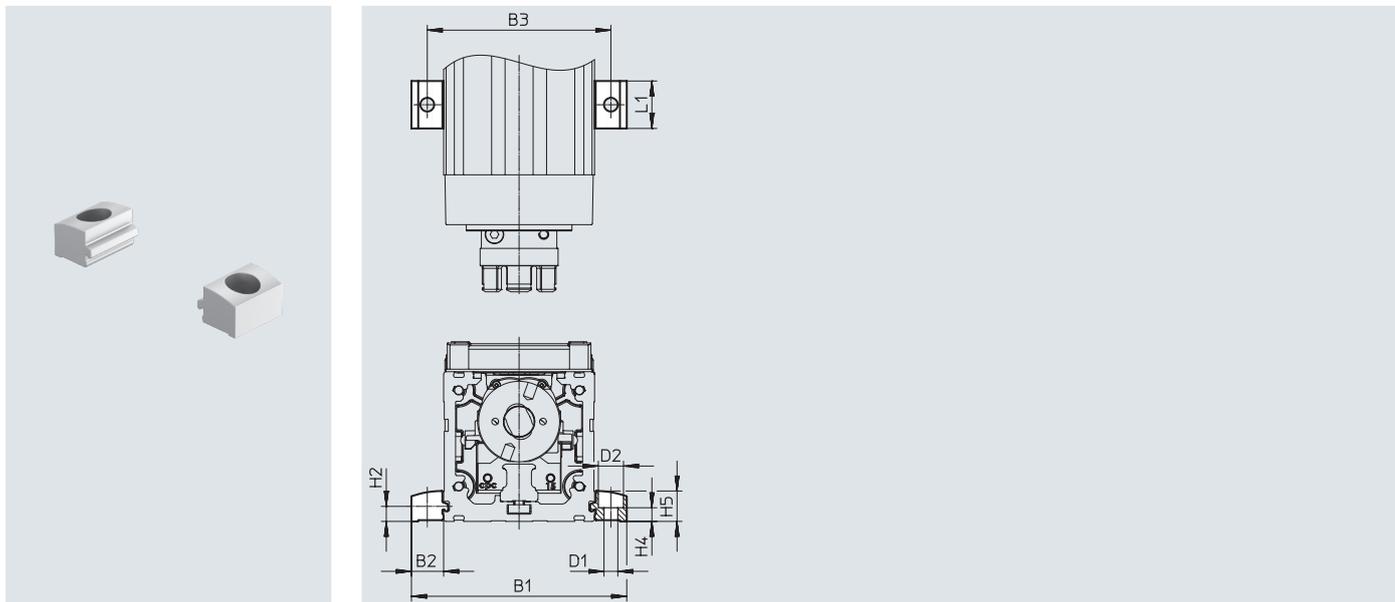
### Fijación para perfil EAHF-L2-...-P-S

Materiales:

Aleación forjada de aluminio anodizado

En conformidad con la Directiva 2002/95/CE (RoHS)

- Para la fijación lateral del eje en el perfil



#### Dimensiones y referencias de pedido

Tamaño	B1	B2	B3	D1 ∅ H13	D2 ∅ H13	H2
32	51,4	9,7	42	4,5	8	4,9
45	70,6	12,8	58	5,5	10	6,1
60	85,6	12,8	73	5,5	10	6,1

Tamaño	H4 ±0,1	H5	L1	Peso [g]	Nº art.	Código del producto
32	4,2	9	19	4	5183153	EAHF-L2-25-P-S
45	5,5	12,2	19	6	5184133	EAHF-L2-45-P-S
60	5,5	12,2	19	6	5184133	EAHF-L2-45-P-S

**Accesorios**

**Fijación para perfil EAHF-L2-...-P**

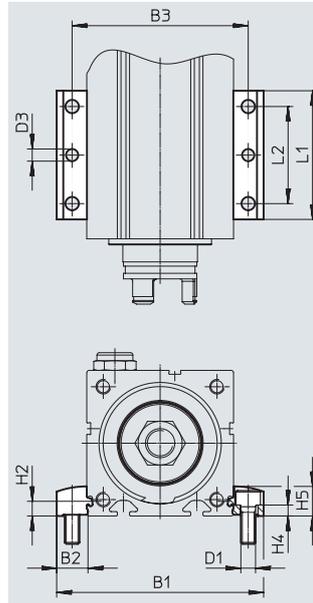
Materiales:

Aleación forjada de aluminio anodizado

En conformidad con la Directiva 2002/95/CE (RoHS)

- Para la fijación lateral del eje en el perfil.

Gracias al taladro en el centro, la fijación para perfil puede instalarse sobre la superficie de montaje.



**Dimensiones y referencias de pedido**

Tamaño	B1	B2	B3	D1 ∅ H13	D2 ∅ H13	D3 ∅	H2
32	51,4	9,7	42	4,5	8	4	4,9
45	70,6	12,8	58	5,5	10	5	6,1
60	85,6	12,8	73	5,5	10	5	6,1

Tamaño	H4 ±0,1	H5	L1	L2	Peso [g]	Nº art.	Código del producto
32	4,2	9	53	40	19	4835684	EAHF-L2-25-P
45	5,5	12,2	53	40	35	4835728	EAHF-L2-45-P
60	5,5	12,2	53	40	35	4835728	EAHF-L2-45-P

## Accesorios

### Fijación para perfil EAHF-L2-...-P-D...

Materiales:

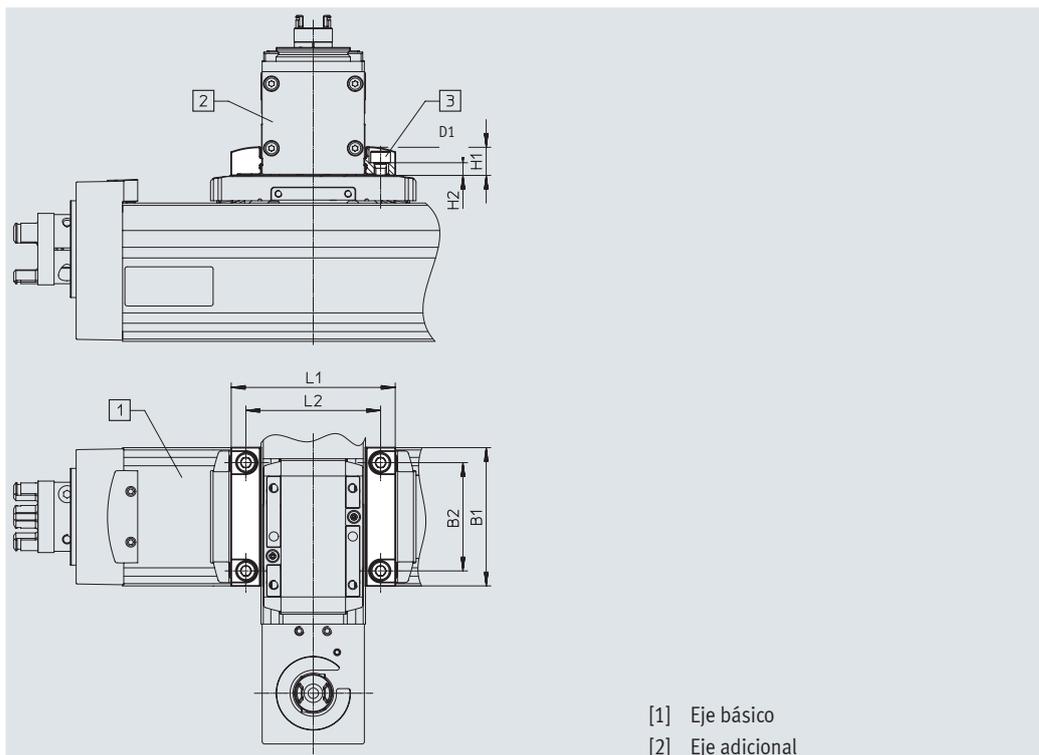
Aleación forjada de aluminio anodizado

En conformidad con la Directiva 2002/95/CE (RoHS)

- Para montaje del eje sin placa adaptadora
- Posibilidad de montaje: eje básico con el eje adicional siguiente más pequeño (→ página 4)

#### Matriz de combinaciones

	Tamaño	[2] Eje adicional ELGC-BS/-TB; ELFC; EGSC-BS			
		25	32	45	60
[1] Eje básico ELGC-BS/-TB; ELFC	32	4759753	-	-	-
	45	-	4759748	-	-
	60	-	-	4759739	-



[1] Eje básico  
[2] Eje adicional

#### Dimensiones y referencias de pedido

Para combinación (tamaño)	B1	B2	D1	H1
45/32	45	34	M4	9
60/45	60	47	M5	12,2

Para combinación (tamaño)	H2 ±0,1	L1	L2	Peso [g]	Nº art.	Código del producto
45/32	3,7	51,4	42	24	4759748	EAHF-L2-25-P-D2
60/45	5,5	70,6	58	56	4759739	EAHF-L2-45-P-D3

**Accesorios**

**Kit adaptador EHAA-D-L2**

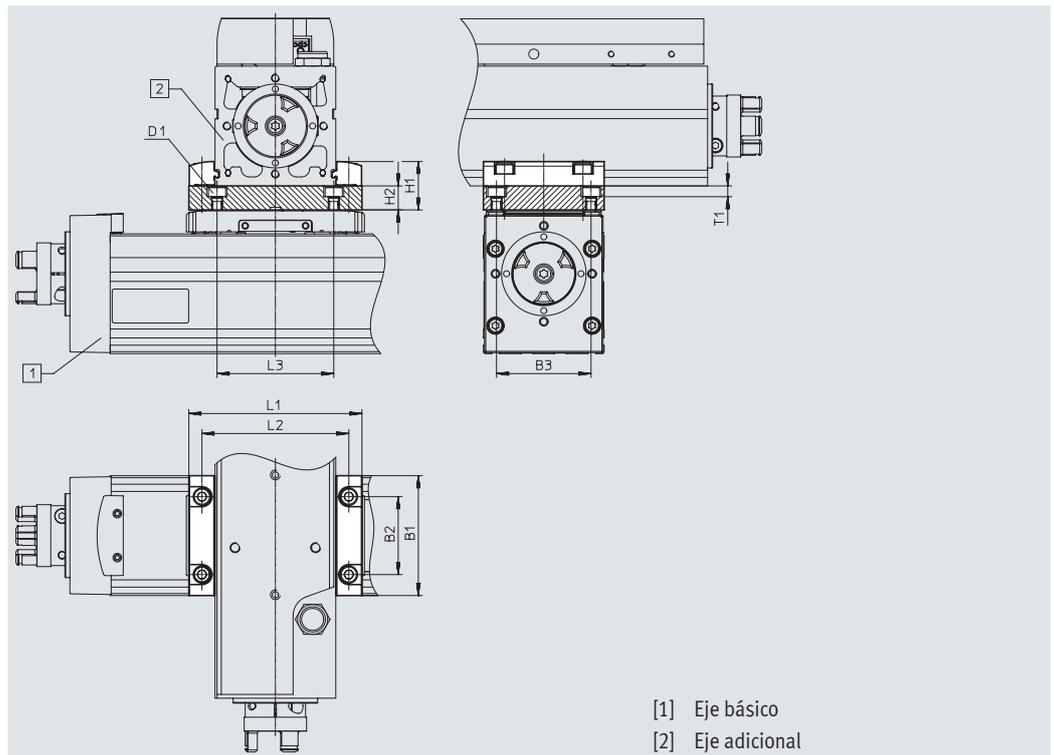
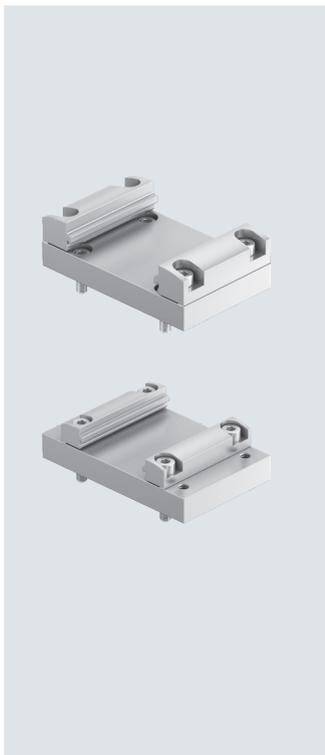
Materiales:

Aleación forjada de aluminio anodizado

En conformidad con la Directiva 2002/95/CE (RoHS)

- Para el montaje del eje con placa adaptadora
- Posibilidad de montaje: eje básico con el eje adicional de igual tamaño o del tamaño siguiente inferior (→ página 4)

		[2] Eje adicional ELGC-BS/-TB; ELFC; EGSC-BS				
		Tamaño	25	32	45	60
[1] Eje básico ELGC-BS/-TB; ELFC	32	8066713		-		
	45	-	8066714		-	
	60	-	-	8066715		-



[1] Eje básico  
[2] Eje adicional

Dimensiones y referencias de pedido												
Para combinación (tamaño)	B1	B3 ±0,05	D1	H1	H2	L1	L2	L3	T1	Peso [g]	Nº art.	Código del producto
45/32	45	34	M4	19	10	51,4	42	42	5,4	136	<b>8066714</b>	<b>EHAA-D-L2-45-L2-45</b>
60/45	60	47	M5	24,2	12	70,6	58	58	5,4	205	<b>8066715</b>	<b>EHAA-D-L2-60-L2-60</b>

Para combinación (tamaño)	B1	B2	B3 ±0,05	D1	H1	H2	L1	L2	L3	T1	Peso [g]	Nº art.	Código del producto
45/45	45	32	34	M4	22,2	10	71	58	42	5,4	136	<b>8066714</b>	<b>EHAA-D-L2-45-L2-45</b>
60/60	60	39	47	M5	24,2	12	86	73	58	5,4	205	<b>8066715</b>	<b>EHAA-D-L2-60-L2-60</b>

## Accesorios

### Conjunto de sujeción angular EHAA-D-L2-...-AP

Materiales:

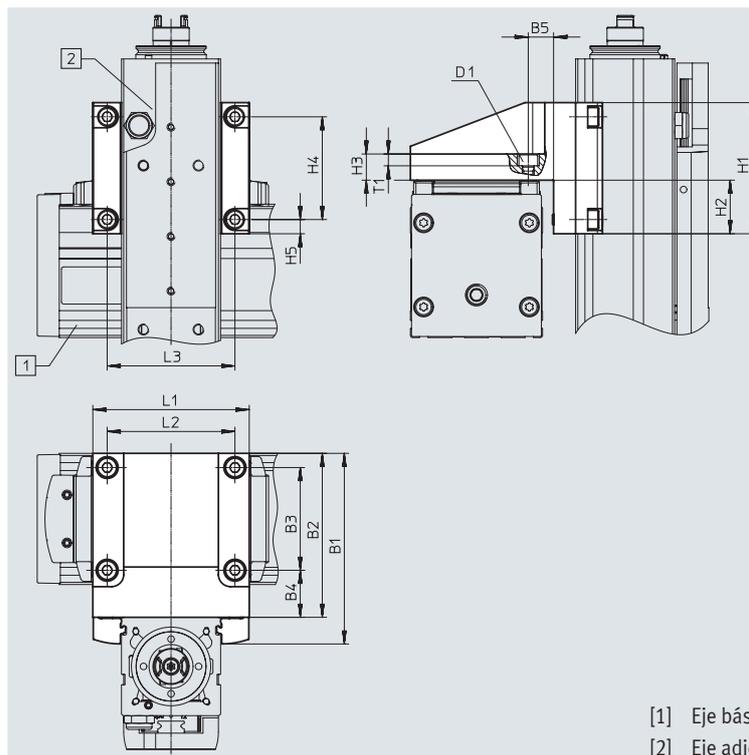
Aleación forjada de aluminio anodizado

En conformidad con la Directiva 2002/95/CE (RoHS)

- Para el montaje de ejes verticales (ejes adicionales) del tamaño siguiente inferior sobre ejes básicos con posición de montaje “carro arriba” (→ página 4)

#### Matriz de combinaciones

	Tamaño	[2] Eje adicional ELGC-BS/-TB; ELFC; EGSC-BS			
		25	32	45	60
[1] Eje básico ELGC-BS/-TB; ELFC	32	8066717	-	-	-
	45	-	8066718	-	-
	60	-	-	8066719	-



[1] Eje básico  
[2] Eje adicional

#### Dimensiones y referencias de pedido

Para combinación (tamaño)	B1	B2	B3	B4	B5	D1	H1	H2	H3	H4
45/32	69	60	34	20,5	11,5	M4	45	17,5	10	34
60/45	87,2	75	47	21,5	11,5	M5	60	24,5	12	47

Para combinación (tamaño)	H5	L1	L2	L3	T1	Peso [g]	Nº art.	Código del producto
45/32	5,5	52	42	42	5,4	222	<b>8066718</b>	<b>EHAA-D-L2-45-L2-32-AP</b>
60/45	6,5	71	58	58	5,4	433	<b>8066719</b>	<b>EHAA-D-L2-60-L2-45-AP</b>

**Accesorios**

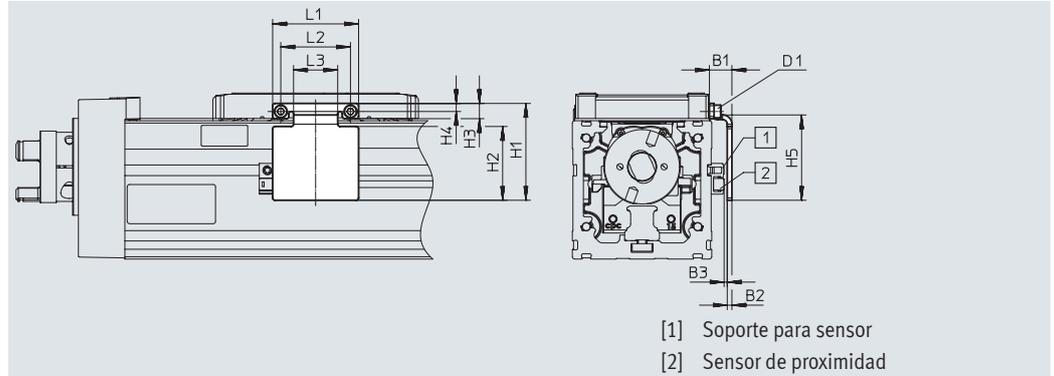
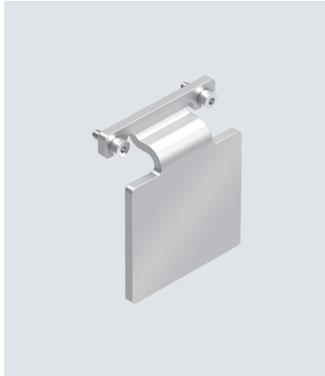
**Leva de conmutación EAPM-L2-SLS**

Para la detección con sensores de proximidad inductivos SIES-8M

Materiales:

Acero galvanizado

En conformidad con la Directiva 2002/95/CE (RoHS)



- [1] Soporte para sensor
- [2] Sensor de proximidad

**Dimensiones y referencias de pedido**

Tamaño	B1	B2	B3	D1	H1 ±0,2	H2	H3	H4
32	9,2	2	1,0±0,31	M1,6	27	19	4,3	2,5
45	9,4	2	1,2±0,31	M2	37	28	5,5	3,3
60	9,7	2	1,3±0,31	M3	37	32	6,6	3,5

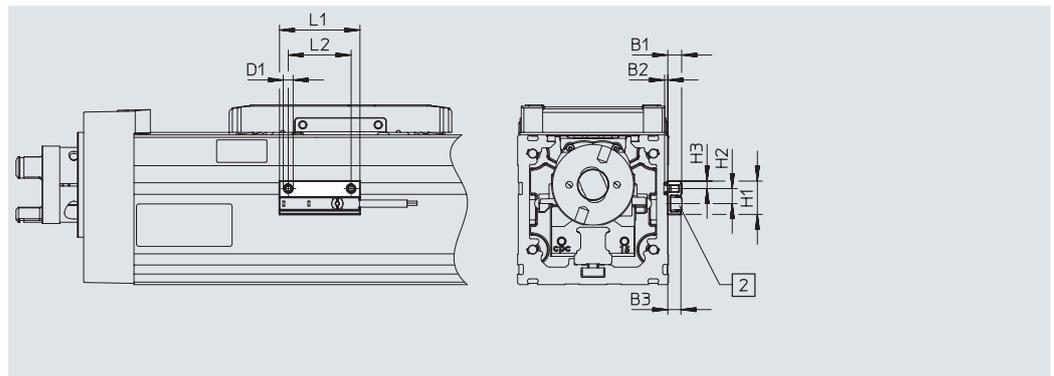
Tamaño	H5 ±0,2	L1 ±0,2	L2 ±0,15	L3	Peso [g]	Nº art.	Código del producto
32	24	22	18	10	10	8067259	EAPM-L2-32-SLS
45	33	30	24	14	18	8067260	EAPM-L2-45-SLS
60	37	42	30	19	27	8067261	EAPM-L2-60-SLS

**Soporte para sensor EAPM-L2-SH**

Materiales:

Aleación forjada de aluminio anodizado

En conformidad con la Directiva 2002/95/CE (RoHS)



**Dimensiones y referencias de pedido**

Tamaño	B1	B2	D1	H1	H2
32, 45, 60	5,5	1,3	M4	13,4	6

Tamaño	H3	L1	L2	Peso [g]	Nº art.	Código del producto
32, 45, 60	3	32	25	4	4759852	EAPM-L2-SH

Accesorios

Referencias de pedido		Tamaño	Descripción	Nº art.	Código del producto	PE <sup>1)</sup>
<b>Pasador de centrado ZBS/Casquillo para centrar ZBH</b>						
	32	Para carro		525273	ZBS-2	10
	45			562959	ZBS-4	
	60			189652	ZBH-5	
<b>Elemento de fijación EADT</b>						
	32, 45	Herramienta para retensar la cinta de recubrimiento		8065818	EADT-S-L5-32	1
	60			8058451	EADT-S-L5-70	

1) Unidades por embalaje

Referencias de pedido: sensor de proximidad inductivo para ranura en T						Hojas de datos → Internet: sies
Tipo de fijación	Salida de conmutación	Conexión eléctrica	Longitud del cable [m]	Nº art.	Código del producto	
<b>Sensor normalmente abierto</b>						
	Insertable desde arriba en la ranura, a ras con el perfil del cilindro	PNP	Cable trifilar	7,5	551386	SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE
			Conector M8x1, 3 pines	0,3	551387	SIES-8M-PS-24V-K-0,3-M8D
		NPN	Cable trifilar	7,5	551396	SIES-8M-NS-24V-K-7,5-OE
			Conector M8x1, 3 pines	0,3	551397	SIES-8M-NS-24V-K-0,3-M8D
<b>Sensor normalmente cerrado</b>						
	Insertable desde arriba en la ranura, a ras con el perfil del cilindro	PNP	Cable trifilar	7,5	551391	SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE
			Conector M8x1, 3 pines	0,3	551392	SIES-8M-PO-24V-K-0,3-M8D
		NPN	Cable trifilar	7,5	551401	SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE
			Conector M8x1, 3 pines	0,3	551402	SIES-8M-NO-24V-K-0,3-M8D

Referencias de pedido: sensor de proximidad magnetorresistivo para ranura en T						Hojas de datos → Internet: smt
Tipo de fijación	Salida de conmutación	Conexión eléctrica	Longitud del cable [m]	Nº art.	Código del producto	
<b>Sensor normalmente abierto</b>						
	Insertable desde arriba en la ranura, a ras con el perfil del cilindro, diseño corto	PNP	Cable trifilar	2,5	574335	SMT-8M-A-PS-24V-E-2,5-OE
			Conector M8x1, 3 pines	0,3	574334	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M8D
<b>Sensor normalmente cerrado</b>						
	Insertable desde arriba en la ranura, a ras con el perfil del cilindro, diseño corto	PNP	Cable trifilar	7,5	574340	SMT-8M-A-PO-24V-E-7,5-OE

Referencias de pedido: cables de conexión					Hojas de datos → Internet: nebu
Conexión eléctrica en el lado izquierdo	Conexión eléctrica en el lado derecho	Longitud del cable [m]	Nº art.	Código del producto	
	Zócalo recto M8x1, 3 pines	Cable trifilar de extremo abierto	2,5	541333	NEBU-M8G3-K-2.5-LE3
			5	541334	NEBU-M8G3-K-5-LE3
	Zócalo acodado M8x1, 3 pines	Cable trifilar de extremo abierto	2,5	541338	NEBU-M8W3-K-2.5-LE3
			5	541341	NEBU-M8W3-K-5-LE3

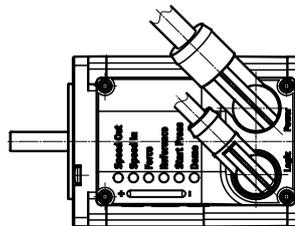
**Nota**  
 Los sensores de proximidad son opcionales y únicamente son necesarios para detectar posibles posiciones intermedias.

**Accesorios**

Referencias de pedido: cables de alimentación				Hojas de datos → Internet: nebl	
	Conexión eléctrica en el lado izquierdo	Conexión eléctrica en el lado derecho	Longitud del cable [m]	Nº art.	Código del producto
	Zócalo acodado M12x1, 4 pines	Cable tetrafilar de extremo abierto	2	8080778	NEBL-T12W4-E-2-N-LE4
			5	8080779	NEBL-T12W4-E-5-N-LE4
			10	8080780	NEBL-T12W4-E-10-N-LE4
			15	8080781	NEBL-T12W4-E-15-N-LE4
	Zócalo recto M12x1, 4 pines	Cable tetrafilar de extremo abierto	2	8080790	NEBL-T12G4-E-2-N-LE4
			5	8080791	NEBL-T12G4-E-5-N-LE4
			10	8080792	NEBL-T12G4-E-10-N-LE4
			15	8080793	NEBL-T12G4-E-15-N-LE4

Referencias de pedido: cables de conexión				Hojas de datos → Internet: nebc	
	Conexión eléctrica en el lado izquierdo	Conexión eléctrica en el lado derecho	Longitud del cable [m]	Nº art.	Código del producto
	Zócalo acodado M12x1, 8 pines	Cable de 8 hilos de extremo abierto	2	8094476	NEBC-M12W8-E-2-N-B-LE8
			5	8094478	NEBC-M12W8-E-5-N-B-LE8
			10	8094481	NEBC-M12W8-E-10-N-B-LE8
			15	8094479	NEBC-M12W8-E-15-N-B-LE8
	Conector recto, M12x1, 8 pines		2	8080786	NEBC-M12W8-E-2-N-M12G8
			5	8080787	NEBC-M12W8-E-5-N-M12G8
			10	8080788	NEBC-M12W8-E-10-N-M12G8
			15	8080789	NEBC-M12W8-E-15-N-M12G8
	Zócalo recto M12x1, 8 pines	Cable de 8 hilos de extremo abierto	2	8094480	NEBC-M12G8-E-2-N-B-LE8
			5	8094477	NEBC-M12G8-E-5-N-B-LE8
			10	8094482	NEBC-M12G8-E-10-N-B-LE8
			15	8094475	NEBC-M12G8-E-15-N-B-LE8
	Conector recto, M12x1, 8 pines		2	8080782	NEBC-M12G8-E-2-N-M12G8
			5	8080783	NEBC-M12G8-E-5-N-M12G8
			10	8080784	NEBC-M12G8-E-10-N-M12G8
			15	8080785	NEBC-M12G8-E-15-N-M12G8

**Nota**  
Los cables de las líneas acodadas están dispuestos en un ángulo de 45° respecto al eje.



Referencias de pedido: maestro IO-Link USB			Hojas de datos → Internet: cdsu	
	Descripción	Longitud del cable [m]	Nº art.	Código del producto
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Para el uso de la unidad con IO-Link</li> <li>Además se necesita una fuente de alimentación externa (no incluida en el suministro)</li> </ul>	0,3	8091509	CDSU-1

Referencias de pedido: adaptador			Hojas de datos → Internet: nefc		
	Conexión eléctrica en el lado izquierdo	Conexión eléctrica en el lado derecho	Longitud del cable [m]	Nº art.	Código del producto
	Zócalo recto M12x1, 8 pines	<ul style="list-style-type: none"> <li>Conector recto M12x1, 5 pines</li> <li>Solo para la utilización con IO-Link Port Class A Master (recomendado)</li> </ul>	0,3	8080777	NEFC-M12G8-0.3-M12G5-LK