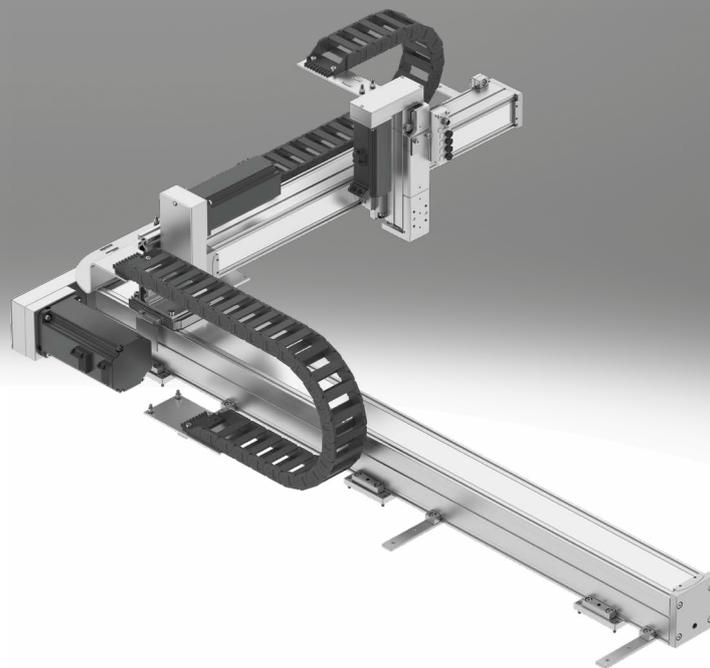


Sistemas de brazo en voladizo

FESTO



Características

Información resumida

Un sistema de brazo en voladizo permite el movimiento en el espacio tridimensional.

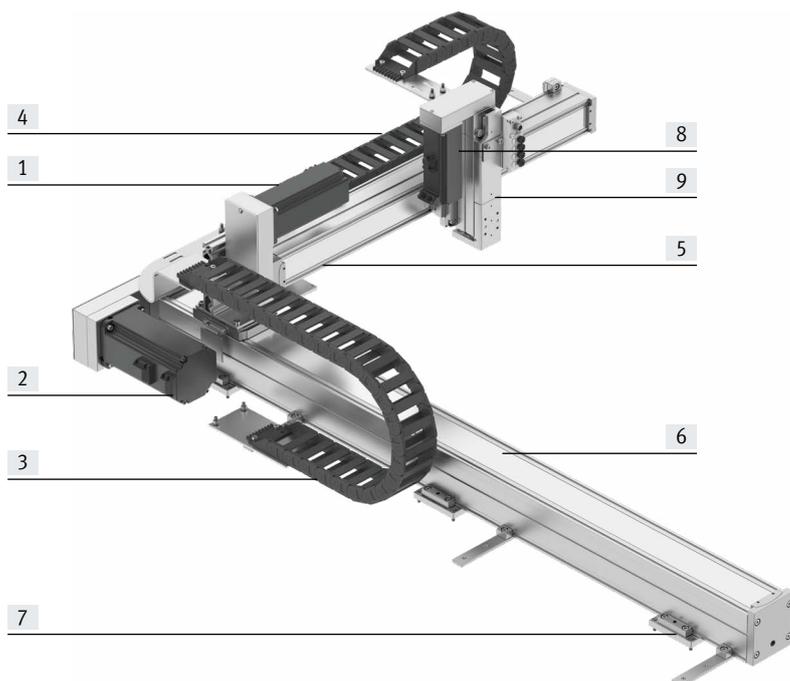
Según las necesidades, el sistema consta de varios módulos de ejes unidos.

Todos ellos son componentes de Festo de eficacia probada.

- Uso universal para piezas o cargas útiles desde ligeras hasta moderadamente pesadas
- Excelente relación entre espacio de montaje y espacio operativo
- Espacio de trabajo con pocos perfiles que interfieran y libre acceso desde tres lados
- 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
- Ideal para procesos de líneas de montaje
- 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] Cadena de energía del módulo X
- [4] Cadena de energía del módulo Y
- [5] Eje Y
- [6] Eje X
- [7] Fijación para perfil/kit de ajuste
- [8] Servomotor del módulo Z
- [9] Eje Z

Descripción de los módulos

Módulo X

Estructura:

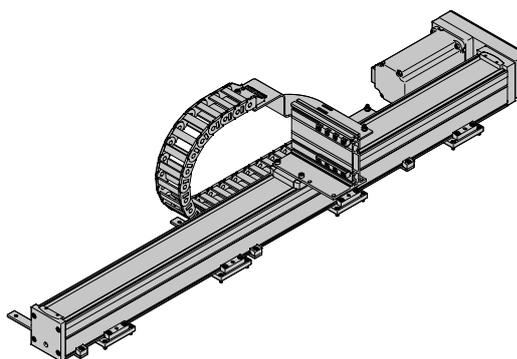
El módulo X EHM-X-AS está compuesto por un eje lineal accionado por un servomotor o un motor paso a paso.

En el carro del eje X hay montados adaptadores 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 EHY está compuesto por un eje lineal accionado por un servomotor o un motor paso a paso.

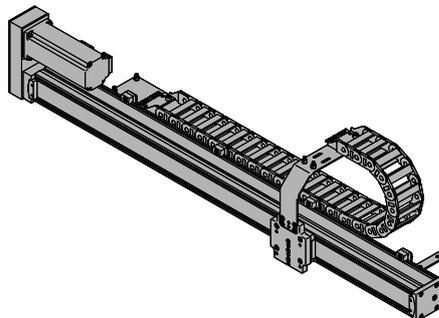
En el carro del eje Z hay montados adaptadores para la conexión del módulo Y.

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

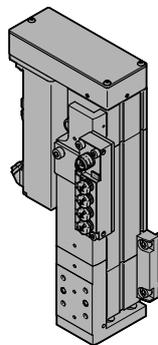
Estructura:

El módulo Z EHZ 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:



Características

Opciones de envío

Completamente montado:

El sistema de brazo en voladizo 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 sistema de brazo en voladizo se suministra parcialmente montado, 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 9). Observar la planicidad → tabla siguiente.

Sumario del sistema¹⁾

Tamaño	YXCA-1-B	YXCA-2-B
Carrera útil máx.	X: 800 mm Y: 300 mm Z: 150 mm	X: 1000 mm Y: 400 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) Conjunto 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 servo-accionamiento 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		Single-axis movement: Single-axis module as a complete system. Easy to connect to your own front unit. <input type="checkbox"/> Animation
<input type="radio"/> 2D linear gantry		Movements in 2D in the vertical working space: Linear gantries as complete systems. Electric and pneumatic axes can be combined <input type="checkbox"/> Animation
<input type="radio"/> 2D gantry		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. <input type="checkbox"/> Animation
<input type="radio"/> 3D gantry		Movements in 3D: Three-dimensional gantries as complete systems. Electric and pneumatic axes can be combined <input type="checkbox"/> Animation
<input type="radio"/> 3D cantilever system		Movements in 3D: Cantilever system as complete system. Electric and pneumatic axes can be combined

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 Electric: several positions

Required working stroke

i X mm
i Y mm

Working stroke in Z direction

i Z mm

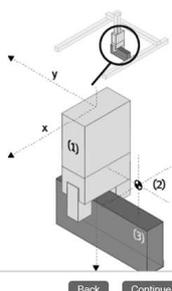
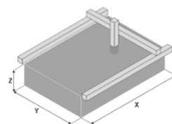
Take the stroke reserve into account in your specification

Payload

Sum of the weight of the front unit and the workpiece kg

Distance from the centre of the load

i X mm
i Y mm
i Z mm



Back Continue

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.

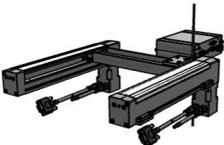
Adicionalmente dispone de las siguientes opciones:

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

Your handling solution

Your selected system overview:

Exemplary representation



Update CAD Preview

Your system ID:
C1374165

Your next step:

[Show price](#)

[Send request](#)

[Add to basket](#)

Feature	Value
Handling type	2D gantry
Payload	2 kg
Drive system of the X-axis	Electric: several positions
Drive system of the Y-axis	Electric: several positions

Data protection

[Back](#)

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 husillo EL-GC-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 Y

Eje de accionamiento por husillo EL-GC-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 Z

Minicarro EGSC



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

Minicarro DGST



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

Combinaciones posibles de los ejes¹⁾

Tamaño	Módulo X	Módulo Y	Módulo Z
YXCA-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 	<ul style="list-style-type: none"> • Minicarro neumático: DGST-8/12 • Minicarro eléctrico: EGSC-32
YXCA-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 	<ul style="list-style-type: none"> • Minicarro neumático: DGST-12/16 • Minicarro eléctrico: EGSC-45

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 EMMB-AS



- Servomotor dinámico de excitación permanente y sin escobillas
- Sistema digital de medición absoluta Singleturn o Multiturn
- 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 enchufe 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

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

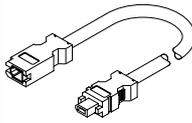
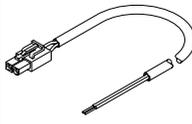
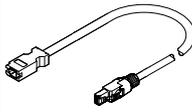
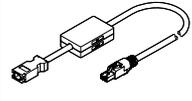
Referencias de pedido: accesorios

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.

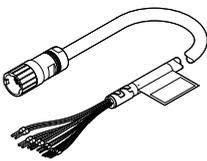
Módulo	Motor		
	Servomotor	Motor paso a paso	
Módulo X			
EHMx-ELGC-60-BS	EMMB-AS-80-07	EMMT-ST-57-L	EMMB-ST-57-L
EHMx-ELGC-80-BS	EMMB-AS-80-07	EMMT-ST-87-M	EMMB-ST-87-M
Módulo Y			
EHMY-RP-ELGC-45-BS	EMMB-AS-40-01	EMMT-ST-42-L	EMMB-ST-42-L
EHMY-RP-ELGC-60-BS	EMMB-AS-60-04	EMMT-ST-57-L	EMMB-ST-57-L
Módulo Z			
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

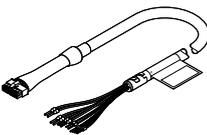
Referencias de pedido: accesorios

Referencias de pedido		Longitud del cable [m]	N.º art.	Código de producto
Para servomotor EMMB-AS				
Cable del motor				
 <ul style="list-style-type: none"> 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				
 <ul style="list-style-type: none"> 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				
 <ul style="list-style-type: none"> 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)				
 <ul style="list-style-type: none"> Para EMMB-AS-40/60/80 con CMMT-AS 	Para Singleturn con CMMT-AS			
	0,5	8097197	NEFM-REG6-K-0.5-R3G8	
 <ul style="list-style-type: none"> 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

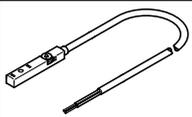
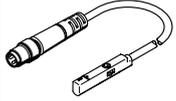
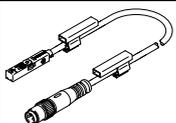
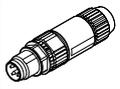
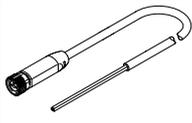
- Los cables y los tubos flexibles se seleccionan para que esté disponible, como mínimo, la longitud de conexión especificada en el pedido a partir de la salida de la cadena de energía.
- Los cables y los tubos flexibles solo están disponibles en las longitudes que se especifican en la tabla siguiente.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

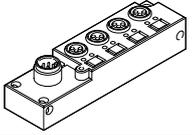
Referencias de pedido: accesorios

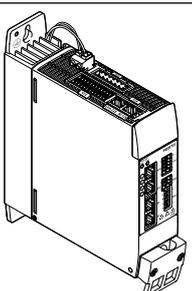
Componentes estándar del sistema de manipulación

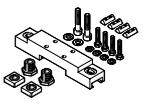
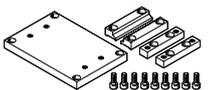
El sistema de manipulación consta de numerosos componentes estándar de Festo de eficacia probada. Dependiendo de la configuración, se utilizan distintos componentes. En la página "Configuración del sistema" del configurador Handling Guide Online se pueden variar la extensión y las características de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

Denominación	Descripción	Longitud del cable	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				
	<ul style="list-style-type: none"> Para eje de accionamiento por husillo EL-GC-BS 	PNP, contacto normalmente cerrado	7,5 m	551391	SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE
	<ul style="list-style-type: none"> Para minicarro EGSC 	PNP, contacto normalmente abierto	7,5 m	551386	SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE
	<ul style="list-style-type: none"> Para corriente continua Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye:	NPN, contacto normalmente cerrado	7,5 m	551401	SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE
	<ul style="list-style-type: none"> Para ELGC: 2 unidades Para ESGC: 1 unidad 	NPN, contacto normalmente abierto	7,5 m	551396	SIES-8M-NS-24V-K-7,5-OE
Sensor de proximidad (magnetorresistivo) para la detección de la posición del carro en el eje Z					
	<ul style="list-style-type: none"> Para minicarro DGST-8/-12 	PNP, contacto normalmente abierto	2,5 m	551375	SMT-10M-PS-24V-E-0,3-L-M8D
	<ul style="list-style-type: none"> Para corriente continua Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye:	NPN, contacto normalmente abierto	2,5 m	551379	SMT-10M-NS-24V-E-0,3-L-M8D
	<ul style="list-style-type: none"> Para minicarro DGST-16/-20 	PNP, contacto normalmente abierto	2,5 m	574334	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M8D
	<ul style="list-style-type: none"> Para corriente continua Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye:	NPN, contacto normalmente abierto	2,5 m	574339	SMT-8M-A-NS-24V-E-0,3-M8D
	<ul style="list-style-type: none"> 2 unidades 				
	<ul style="list-style-type: none"> 2 unidades 				
Conector tipo zócalo con cable					
	<ul style="list-style-type: none"> Conexión entre distribuidor multipolo NEDU y armario de maniobra 	5 m	525618	SIM-M12-8GD-5-PU	
		10 m	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	

Referencias de pedido: accesorios

Denominación	Descripción	Longitud del cable	N.º art.	Código de producto
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 <ul style="list-style-type: none"> – 4 conexiones individuales 	–	574586	NEDU-L4R1-M8G3L-M12G8
	<ul style="list-style-type: none"> El distribuidor permite transportar agrupadas señales eléctricas como, por ejemplo, la detección de la posición final <ul style="list-style-type: none"> – 2 conexiones individuales 	–	8005312	NEDY-L2R1-V1-M8G3-N-M8G4

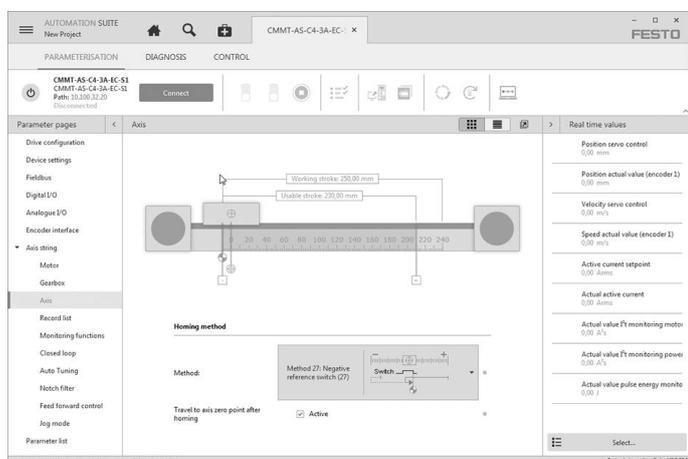
Denominación	Descripción
Controlador del motor/regulador de servoaccionamiento	
	<p>Puede encontrar los accesorios para cada controlador del motor/regulador de servoaccionamiento en:</p> <ul style="list-style-type: none"> www.festo.com/catalogue/cmmt

Denominación	Descripción	N.º art.	Código de producto
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-...-ELGC-60-BS	8142650 EADC-E15-60-E22
		EHMX-...-ELGC-80-BS	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	8142652 EAHM-E15-60-E22
		EHMX-...-ELGC-80-BS	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