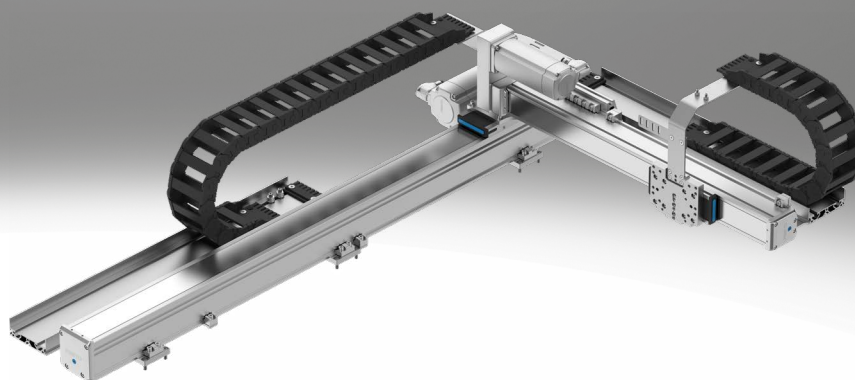


2D Auslegersysteme

FESTO



Merkmale

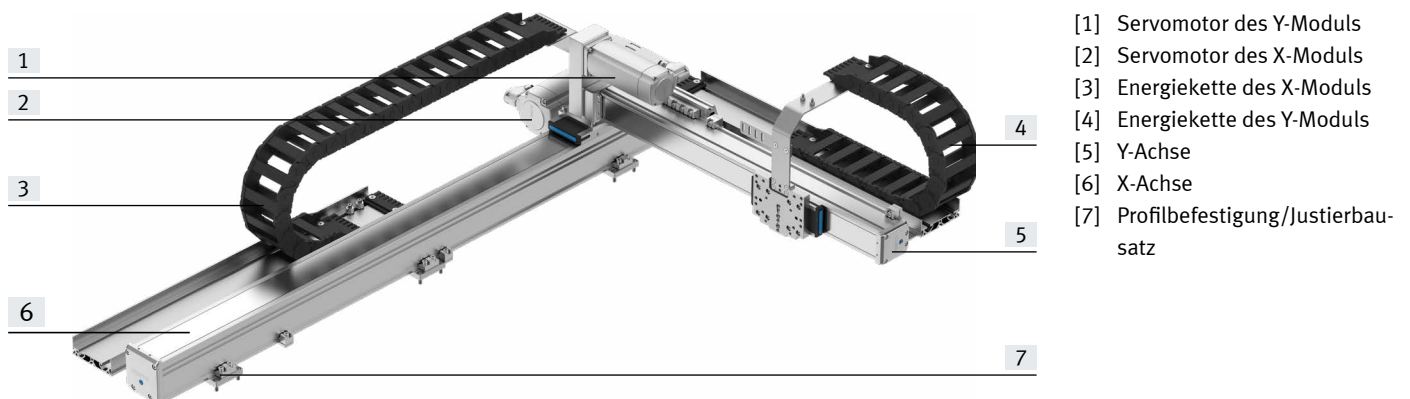
Auf einen Blick

Das Auslegersystem ermöglicht eine Bewegung im 2D Raum. Je nach Anforderung wird das Auslegersystem aus mehreren Achsmodulen zusammengestellt. Alles sind bewährte Komponenten von Festo.

- Universell einsetzbar für leichte bis mittelschwere Werkstücke bzw. Nutzlasten
- Optimales Verhältnis von Einbau- zu Arbeitsraum
- Störkonturarmer Arbeitsraum - von drei Seiten frei zugänglich
- Elektrische Komponenten – frei kombinierbar
- Als elektrische Lösung – frei positionierbar/beliebige Zwischenpositionen

Einsatzbereich:

- Für beliebige Bewegungen im Raum 2D
- Ideal für Linienmontage-Prozesse
- Kostengünstiges Handling im Kompaktformat für Kleinteilehandling und einfache Aufgaben (YXCE-D)



Beschreibung der Module

X-Modul

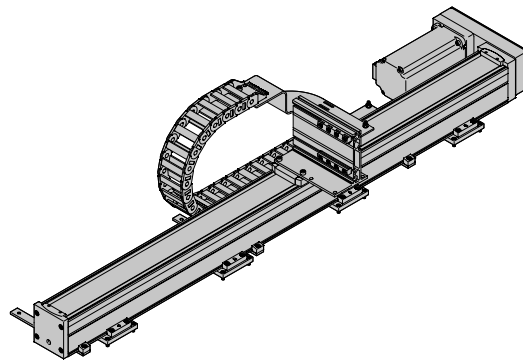
Aufbau:

Das X-Modul EHM-AS besteht aus einer Linearachse, die von einem Servo- oder Schrittmotor angetrieben wird. Zur Anbindung des Y-Moduls sind auf dem Schlitten der X-Achse Adapter montiert. Die Position von Motor und Energiekette kann über den Konfigurator gewählt werden.

Motorseitig befinden sich folgende Elemente:

- Energiekette (optional)
- Multipolverteiler für Näherungsschalter (wenn Sensor Paket gewählt wurde)

Beispielhafte Darstellung:



Merkmale

Beschreibung der Module

Y-Modul

Aufbau:

Das Y-Modul EHYM -AS besteht aus einer Linearachse, die von einem Servo- oder Schrittmotor angetrieben wird.

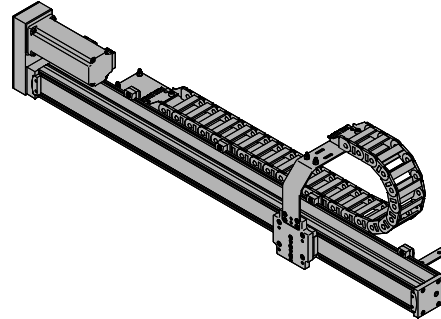
Zur Anbindung des Z-Moduls sind auf dem Schlitten der Y-Achse Adapter montiert.

Die Position von Motor und Energiekette ist von der Position des Motors am X-Modul abhängig.

Motorseitig befinden sich folgende Elemente:

- Energiekette (optional)
- Multipolverteiler für Näherungsschalter (wenn Sensor Paket gewählt wurde)

Beispielhafte Darstellung:



Merkmale

Versandmöglichkeiten

Komplett montiert:

Das Auslegersystem wird komplett montiert. Alle Leitungen und Schläuche werden verlegt und angeschlossen. Das System wird ausgerichtet ausgeliefert, muss beim Einbau aber an die jeweilige Anbaufläche angepasst werden.

Ebenheit beachten → nachfolgende Tabelle.

Teilmontiert:

Das Auslegersystem wird teilmontiert geliefert. Dies bedeutet, dass beide Achsmodule (X-/Y-Achse), jeweils mit den optionalen Motoren, montiert sind. Der Zusammenbau des teilmontierten Systems muss selbst umgesetzt werden. Hierbei hilft die mitgelieferte Montageanleitung.

Optionales Zubehör (→ Seite 11) wird beigelegt.

Ebenheit beachten → nachfolgende Tabelle.

Systemübersicht ¹⁾	
Baugröße	YXCE-2-D
Max. Nutzhub	X: 3000 mm Y: 500 mm
Max.Nutzlast	abhängig von der gewählten Dynamik
Erforderliche Ebenheit der Anbaufläche	≤ 0,1 mm/m
Einbaulage	waagrecht

1) Antriebspaket je nach gewählter Konfiguration.

Merkmale

Konfigurator: Handling Guide Online (HGO)

Auswahl eines Handling Systems

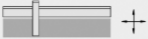
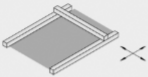
Das Projektieren von aufwändigen Handling Systemen nimmt viel Zeit in Anspruch. Mit dem Konfigurator „Handling Guide Online“ (HGO) können Sie in wenigen Schritten ein auf Ihre Applikation zugeschnittenes Handling konfigurieren.

Folgende Systeme stehen zur Auswahl:

- 2D Linienportal
- 2D Flächenportal
- 2D Auslegersystem
- 3D Raumportal
- 3D Auslegersystem

Vorteile:

- Automatische Auswahl aller relevanten Komponenten
- Automatische Auslegung und Berechnung der Auslastung
- Automatische Angebotserstellung
- CAD Modell sofort verfügbar
- Konfigurationsrichtige Parameter für Antriebsregler sofort verfügbar
- Vollständiges Eplan-Projekt, entsprechend der individuellen Konfiguration, bestellbar
- Vollautomatische Abwicklung
- Komplett oder teilmontierte Systeme über Online Shop bestellbar
- Viele Optionen möglich

☐ 2D linear gantry		Movements in 2D in the vertical working space: Linear gantries as complete systems. Electric and pneumatic axes can be combined ☐ Animation
☐ 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. ☐ Animation
☐ 2D cantilever system		Movements in 2D in the horizontal working space: Cantilever system as complete system. Combining electric axes.
☐ 3D gantry		Movements in 3D: Three-dimensional gantries as complete systems. Electric and pneumatic axes can be combined ☐ Animation
☐ 3D cantilever system		Movements in 3D: Cantilever system as complete system. Electric and pneumatic axes can be combined

Eingabe ihrer Applikationsdaten

- Nutzlast
- Antriebsart der Achse
- Abstand des Masseschwerpunkts
- Arbeitshub
- Referenzzyklus

Axis definition and payload

Axis definition

Drive system of the axis

X Electric: several positions

Y Electric: several positions

Required working stroke

X mm

Y mm

Payload

Sum of the weight of the front unit and the workpiece

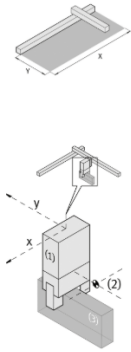
kg

Distance from the centre of the load

X mm

Y mm

Z mm

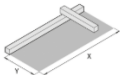


Definition of payload

(1) Your front unit

(2) Centre of gravity

(3) Your workpiece





Add to Cart

3D CAD

Documentation

Technical data

Commissioning file

Send request

Handling solution:

✓ Standard system

Selected: system # 0

Merkmale

Konfigurator: Handling Guide Online (HGO)
Berechnungsergebnis

- Sie erhalten auf Basis Ihrer eingegebenen Applikationsdaten eine Auswahl an berechneten Systemen.
- Sofort für Sie verfügbar:
 - CAD-Modell
 - Datenblatt des gewählten Systems
 - Preisauskunft

Result of calculation

Select the appropriate system and continue with the configuration: Selection Filter

No.	System series	System workload i	Repetition accuracy (+/-)	Your price
☒	1 YXCR-1	91 %	0.11 mm	
☐	3 YXCR-2	46 %	0.11 mm	
☐	5 YXCR-2	52 %	0.11 mm	
☐	7 YXCR-2	32 %	0.11 mm	
☐	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

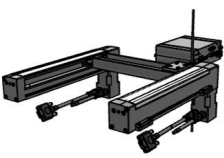
Data protection Back Continue

System im Überblick

- Sie erhalten einen Überblick über das gesamte System.
Außerdem bestehen folgende Möglichkeiten:
- Preis anfragen
 - Anfrage senden
 - In Warenkorb legen

Your handling solution

Your selected system overview:



Exemplary representation

Your system ID:
C1374165

Your next step:

Show priceSend requestAdd to basket



Update CAD Preview

Your entriesYour systemYour options

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

Merkmale

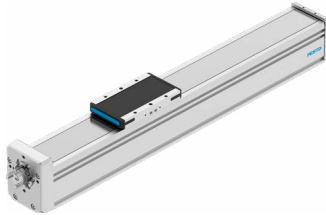
Standardkomponenten innerhalb des Handling

Das Handling besteht aus vielen bewährten Standardkomponenten von Festo. Je nach Konfiguration werden verschiedene Komponenten eingesetzt. Im Konfigurator HGO, auf der Seite „Berechnungsergebnis“, werden ihnen die verbauten Einzelachsen angezeigt.

Antriebe/Achsen

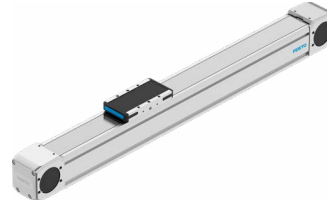
X-Achse

Spindelachse ELGD-BS



- Elektrisch
- Quadratischer Profilquerschnitt mit starken Antriebselementen, für hohe Vorschubkräfte
- Abriebfreiheit und saubere Oberfläche schützt Werkstücke vor Partikeln
- Verschiedene Spindelsteigungen

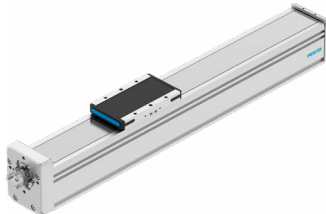
Zahnriemenachse ELGD-TB



- Elektrisch
- Quadratischer Profilquerschnitt mit starken Antriebselementen, für hohe Vorschubkräfte
- Abriebfreiheit und saubere Oberfläche schützt Werkstücke vor Partikeln
- Hohe Dynamik

Y-Achse

Spindelachse ELGD-BS



- Elektrisch
- Quadratischer Profilquerschnitt mit starken Antriebselementen, für hohe Vorschubkräfte
- Abriebfreiheit und saubere Oberfläche schützt Werkstücke vor Partikeln
- Verschiedene Spindelsteigungen

Merkmale

Mögliche Achskombinationen ¹⁾		
Baugröße	X-Modul	Y-Modul
YXCE-2-D	• Zahnriemenachse ELGD-TB-80 • Spindelachse ELGD-BS-80	• Spindelachse ELGD-BS-60

1) Antriebspaket je nach gewählter Konfiguration.

Merkmale

Standardkomponenten innerhalb des Handling

Das Handling besteht aus vielen bewährten Standardkomponenten von Festo. Je nach Konfiguration werden verschiedene Komponenten eingesetzt. Im Konfigurator HGO, auf der Seite „Systemkonfiguration“, können Sie Umfang und Ausprägung des Antriebspakets beeinflussen.

Motoren und Controller

Servomotoren EMMT-AS



- Dynamisch, bürstenloser, permanenterregter Servomotor
- Digitales Absolutmesssystem Singleturn oder Multiturn
- Einfache Anschlusstechnik (OCP: One cable plug) – Hybridleitung: Motor- und Anschlussleitung für Versorgung und Encoder in einem
- Stecker ist um 310° drehbar
- Optional mit Bremse

Servomotoren EMMB-AS



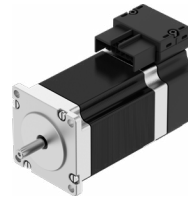
- Dynamisch, bürstenloser, permanenterregter Servomotor
- Digitales Absolutmesssystem Singleturn oder Multiturn
- Optimierte Anschlusstechnik
- Optional mit Bremse

Schrittmotoren EMMT-ST



- 2-Phasen-Hybridtechnologie
- Digitales Absolutmesssystem Singleturn oder Multiturn
- Einfache Anschlusstechnik (OCP: One cable plug) – Hybridleitung: Motor- und Anschlussleitung für Versorgung und Encoder in einem
- Stecker ist um 310° drehbar
- Optional mit Bremse

Schrittmotoren EMMB-ST



- 2-Phasen-Hybridtechnologie
- Digitales Absolutmesssystem Singleturn oder Multiturn
- Einfache Anschlusstechnik (OCP: One cable plug) – Hybridleitung: Motor- und Anschlussleitung für Versorgung und Encoder in einem
- Ausrichtung nach vorne oder hinten möglich
- Optional mit Bremse

Merkmale

Standardkomponenten innerhalb des Handling

Das Handling besteht aus vielen bewährten Standardkomponenten von Festo. Je nach Konfiguration werden verschiedene Komponenten eingesetzt. Im Konfigurator HGO, auf der Seite „Systemkonfiguration“, können Sie Umfang und Ausprägung des Antriebspakets beeinflussen.

Servoantriebsregler CMMT-AS, für Servomotor



- Universell einsetzbarer Servoantriebsregler
- für Synchron-Servomotoren
- Integrierte EMV-Filter
- Integrierter Bremschopper
- Integrierter Bremswiderstand
- Positionsregler
- Geschwindigkeitsregler
- Kraftregler
- Vielzahl von Steuerfunktionen

Wählbar:

- Sicherheitsfunktion: Sicher abgeschaltetes Moment (STO)/Kategorie 4, Performance Level e
- Sicherer Stopp 1 (SS1)
- Sichere Bremsenansteuerung (SBC) bis SIL3/Kat. 3, Performance Level e

• Busprotokolle

- EtherCAT
- PROFINET RT/IRT
- EtherNet/IP
- Modbus TCP

Servoantriebsregler CMMT-ST, für Schrittmotor



- Servoantriebsregler zum Betrieb von Schrittmotoren und bürstenlosen Gleichstrommotoren
- Punkt-zu-Punkt- und interpolierende Bewegungen sowie präzises Positionieren möglich
- Primärspannung von 24 ... 48 V DC
- Positionsregler
- Geschwindigkeitsregler
- Kraftregler
- Vielzahl von Steuerfunktionen

Wählbar:

- Sicherheitsfunktion: Sicher abgeschaltetes Moment (STO)/Kategorie 3, Performance Level e
- Sicherer Stopp 1 mit Zeitsteuerung (SS1-t)

• Busprotokolle

- EtherCAT
- PROFINET RT/IRT
- EtherNet/IP
- Modbus TCP

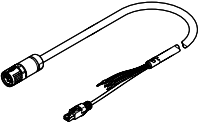
Bestellangaben – Zubehör

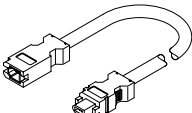
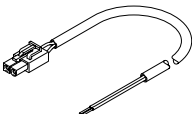
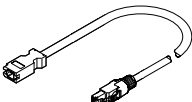
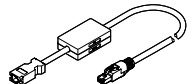
Modul-/Motor-Kombinationen

Für den Betrieb des Raumportals werden die vorgesehenen Motoren von Festo empfohlen. Diese sind optimal auf die Mechanik abgestimmt. Bei Verwendung von Fremdmotoren müssen die technischen Grenzwerte unbedingt beachtet werden.

Modul	Motor		Schrittmotor	
	Servomotor			
X-Modul				
EHMX-AS-ELGD-80-TB-KF	EMMT-AS-60-L-LS-...	EMMB-AS-60-04-	EMMT-ST-87-S-...	EMMB-ST-87-S-...
	EMMT-AS-60-L-HS-...	–	–	–
EHMX-AS-ELGD-80-BS-KF	EMMT-AS-60-L-LS-...	EMMB-AS-60-04-	EMMT-ST-87-S-...	EMMB-ST-87-S-...
	EMMT-AS-60-L-HS-...	–	–	–
	EMMT-AS-80-M-LS-...	–	–	–
	EMMT-AS-80-M-HS-...	–	–	–
Y-Modul				
EHMY-AS-ELGD-60-BS-KF	EMMT-AS-60-M-LS-...	EMMB-AS-60-04	EMMT-ST-57-M-...	EMMB-ST-57-M-...
	EMMT-AS-60-M-HS-...	–	–	–

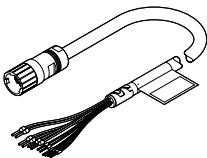
Bestellangaben – Zubehör

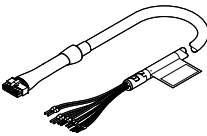
Bestellangaben	Beschreibung	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Typ
Für Servomotor EMMT-AS				
Motorleitung				
	• Für EMMT-AS-60/80-...-R2... mit CMMT-AS	2,5	5251374	NEBM-M23G15-EH-2.5-Q7N-R3LEG14
		5	5251375	NEBM-M23G15-EH-5-Q7N-R3LEG14
		7,5	5251376	NEBM-M23G15-EH-7.5-Q7N-R3LEG14
		10	5251377	NEBM-M23G15-EH-10-Q7N-R3LEG14
		15	5251378	NEBM-M23G15-EH-15-Q7N-R3LEG14
		20	5251379	NEBM-M23G15-EH-20-Q7N-R3LEG14
		2,5	5251381	NEBM-M23G15-EH-2.5-Q9N-R3LEG14
		5	5251382	NEBM-M23G15-EH-5-Q9N-R3LEG14
		7,5	5251383	NEBM-M23G15-EH-7.5-Q9N-R3LEG14
		10	5251384	NEBM-M23G15-EH-10-Q9N-R3LEG14
		15	5251385	NEBM-M23G15-EH-15-Q9N-R3LEG14
		20	5251386	NEBM-M23G15-EH-20-Q9N-R3LEG14

Bestellangaben		Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Typ
Für Servomotor EMMB-AS				
Motorleitung				
	• für EMMB-AS-40/60/80 mit 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
		20	8097204	NEBM-H6G4-E-20-Q13N-LE4
Encoderleitung				
	• für EMMB-AS-40/60/80 mit 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
		20	8097201	NEBM-REG6-E-20-Q14N-REG6
Verbindungsleitung für Bremse				
	• für EMMB-AS-40/60/80 mit 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
		20	8097207	NEBM-H7G2-E-20-Q14N-LE2
Adapter für Encoderleitung (zwingend notwendig)				
	• für EMMB-AS-40/60/80 mit CMMT-AS	für Singleturn mit CMMT-AS		
		0,5	8097197	NEFM-REG6-K-0.5-R3G8
	• für EMMB-AS-40/60/80 mit CMMT-AS	für Multiturn mit CMMT-AS ¹⁾		
		0,5	8097195	NEFM-REG6-K-0.5-B-R3G8

1) Die erforderliche Batterie ist nicht im Lieferumfang enthalten

Bestellangaben – Zubehör

Benennung	Beschreibung	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Typ
Für Schrittmotor EMMT-ST				
Motorleitung				
	• Für EMMT-ST-42-... mit 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
		20	8214680	NEBM-M17G12-EH-20-Q7N-LE12
	• Für EMMT-ST-57-... mit 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
		20	8214684	NEBM-M17G12-EH-20-Q9N-LE12
	• Für EMMT-ST-87-... mit 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
		20	8214684	NEBM-M17G12-EH-20-Q9N-LE12

Benennung	Beschreibung	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Typ
Für Schrittmotor EMMB-ST				
Motorleitung				
	• Für EMMB-ST-42-... mit 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	8214685	NEBM-L5G14-EH-15-Q6N-LE12
		20	8214686	NEBM-L5G14-EH-20-Q6N-LE12
	• Für EMMB-ST-57-... mit 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
		20	8214690	NEBM-L10G14-EH-20-Q9N-LE12
	• Für EMMB-ST-87-... mit 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
		20	8214690	NEBM-L10G14-EH-20-Q9N-LE12

Mögliche Leitungs- und Schlauchlängen

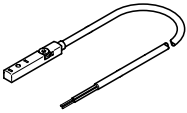
- Leitungen und Schläuche sind so ausgewählt, dass mindestens die bei der Bestellung angegebene Anschlusslänge, ab Energiekettenausgang, zur Verfügung steht.
- Leitungen und Schläuche stehen nur in festen Längen, entsprechend der nachfolgenden Tabelle, zur Verfügung. Dies kann dazu führen, dass die Leitungsstecker der verschiedenen Leitungen nicht am selben Punkt enden.

Länge	2 m	5 m	7 m	10 m
Motorleitung	■	■	■	■
Encoderleitung	■	■	■	■

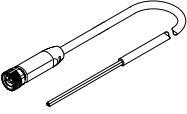
Bestellangaben – Zubehör

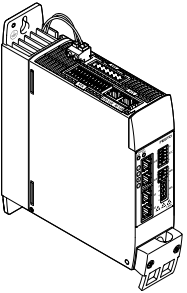
Standardkomponenten innerhalb des Handling

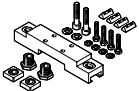
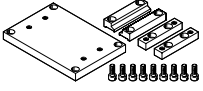
Das Handling besteht aus vielen bewährten Standardkomponenten von Festo. Je nach Konfiguration werden verschiedene Komponenten eingesetzt. Im Konfigurator HGO, auf der Seite „Systemkonfiguration“, können Sie Umfang und Ausprägung des Zubehörs beeinflussen.

Benennung	Beschreibung	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Typ	
Näherungsschalter (induktiv) zur Abfrage der Schlittenposition an der X-/Y-Achse					
	Kabel mit offenem Ende				
	• Für Zahnriemenachse ELGD-TB	PNP, Öffner	7,5	551391	SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE
	• Für Spindelachse ELGD-BS	PNP, Schließer	7,5	551386	SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE
	• Für Gleichspannung	NPN, Öffner	7,5	551401	SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE
		NPN, Schließer	7,5	551396	SIES-8M-NS-24V-K-7,5-OE

Benennung	Beschreibung	Teile-Nr.	Typ
Verteiler			
	• Mit Hilfe des Verteilers können elektrische Signale, wie Endlagenabfrage, gesammelt weitertransportiert werden – 2 Einzelanschlüsse	8005312	NEDY-L2R1-V1-M8G3-N-M8G4

Benennung	Beschreibung	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Typ
Verbindungsleitung				
	• Verbindung zwischen Verteiler NEDY und Schaltschrank	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

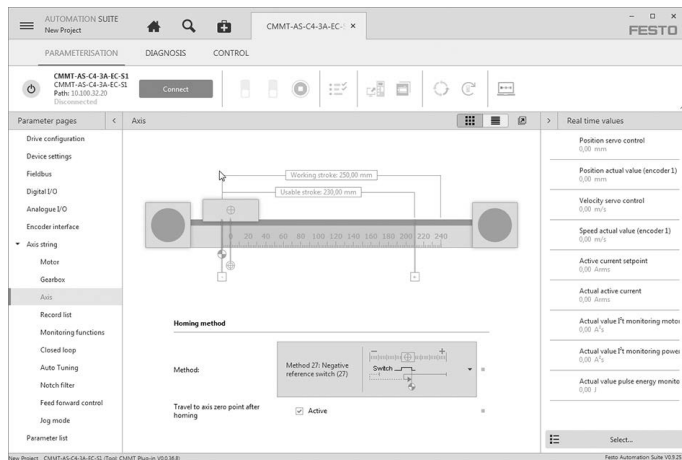
Benennung	Beschreibung
Motorcontroller/Servoantriebsregler	
	Das Zubehör für die jeweiligen Motorcontroller/Servoantriebsregler finden Sie unter: • www.festo.com/catalogue/cmmt

Benennung	Beschreibung	Teile-Nr.	Typ	
Justierbausatz				
	• Dient zur Befestigung des Handlings an der Auflagefläche • Mit ihm können Unebenheiten an der Auflagefläche einfach ausgeglichen werden	EHMX-...-ELGD-60-BS	8234417	EADC-E15-60-E24
		EHMX-...-ELGD-80-BS	8234418	EADC-E15-80-E24
Befestigungsbausatz				
	• Dient zur Befestigung des Handlings an der Auflagefläche • Sie ist nicht höhenverstellbar	EHMX-...-ELGD-60-BS	8234422	EAHM-E15-60-E24
		EHMX-...-ELGD-80-BS	8234423	EAHM-E15-80-E24

Programmierhilfe

Festo Automation Suite

Parametrier- und Programmiersoftware für elektronische Geräte von Festo



- Parametrieren, Programmieren und In Betrieb nehmen in einer übersichtlichen und bedienerfreundlichen Oberfläche
- Optimale Unterstützung bei komplexen Vorgängen durch geführte Assistenten (z. B. zur Erstinbetriebnahme, Antriebskonfiguration ...)
- Schneller Zugriff auf benötigte Dokumente und weiterführende Informationen
- Einfache Integration von elektrischen Antrieben in die Steuerungsprogrammierung