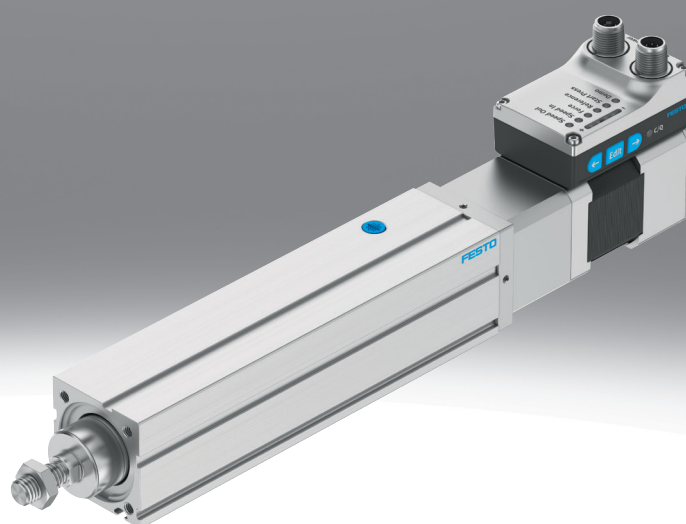


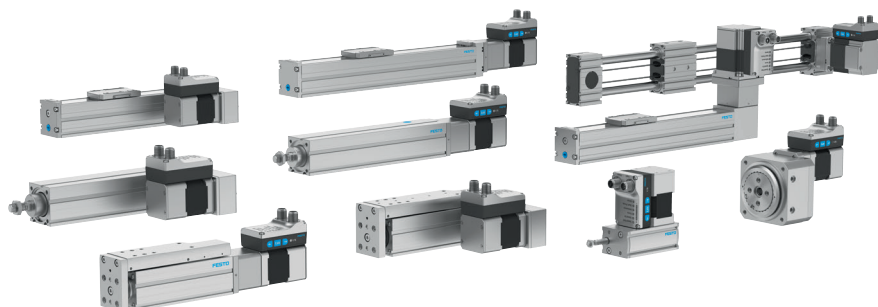
Cilindro elettrico con azionamento integrato EPCS

FESTO



Caratteristiche

In sintesi

[Link !\[\]\(99f58673407353e96a019fbca558fd72_img.jpg\) epcs](#)

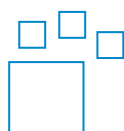
Combina per la prima volta la semplicità della pneumatica con i vantaggi dell'automazione elettrica: Simplified Motion Series. Questi azionamenti integrati sono la soluzione perfetta per gli utenti che cercano un'alternativa elettrica per i più semplici compiti di movimentazione e posizionamento tra due posizioni terminali meccaniche, ma temono la messa in servizio, talvolta complessa, dei classici sistemi di trasmissione elettrici.

- Senza regolatore del servozionamento esterno: tutti i moduli elettronici necessari sono combinati nell'azionamento integrato
- Due opzioni di comando integrate di serie: I/O digitale e IO-Link
- Soluzione completa per semplici spostamenti tra posizioni terminali meccaniche
- Messa in servizio facilitata: tutti i parametri possono essere impostati manualmente direttamente sull'attuatore
- Non è necessario un know-how particolare per la messa in servizio
- Corsa zero minima e forma costruttiva estremamente compatta per un utilizzo ottimale in applicazioni problematiche in termini di spazio
- Vite a ricircolo di sfere di altissima qualità con basso attrito interno
- Ideale per spostamenti rapidi in applicazioni di smistamento, distribuzione o collaudo

Cilindro con guida

- A fini di protezione antirotativa dello stelo
- Per movimenti precisi

Dati di ordinazione - sistema modulare

[Link !\[\]\(c50c8b7b2cc2cf9ff925edec0ee94c0d_img.jpg\) epcs](#)

Prodotto configurabile

Questo prodotto e tutte le opzioni correlate possono essere ordinate on-line tramite il configuratore.

Engineering Tools

[Link !\[\]\(f1c5da15572e3e09d343161be98f508d_img.jpg\) engineering tools](#)

Risparmiate tempo con gli strumenti di progettazione: Smart Engineering per la soluzione ottimale. Il nostro obiettivo è quello di aumentare la vostra produttività. I nostri strumenti di ingegneria rappresentano un importante contributo in tal senso. Lungo tutta la catena del valore, vi aiutano a progettare l'impianto, a sfruttare riserve di produttività insospettite e a ottenere maggiore produttività. A partire dal primo contatto fino ad arrivare alla modernizzazione della vostra macchina, in ciascuna fase del vostro progetto vi imbatterete in un numero svariato di strumenti utili.

Simplified Motion Series - Solution Finder

- Strumento di selezione per semplici soluzioni di trasmissioni elettriche della serie Simplified Motion: con questo esploratore di soluzioni, la ricerca di soluzioni per compiti di movimento elettrico diventa un gioco da ragazzi. Basta inserire i parametri di applicazione essenziali, come la corsa, il carico utile e il tipo di movimento e vi verrà proposta in pochi secondi la soluzione migliore per compiti di movimento semplici. Non vi resta quindi che aggiungerla al carrello con un clic e ordinarla direttamente online.

Diagrammi

[Link !\[\]\(291e070cef6c4d5e78fefe4696ef53be_img.jpg\) epcs](#)

Gli schemi illustrati in questo documento sono disponibili anche online. È possibile visualizzare valori precisi.

Passo della vite

Il passo del mandrino descrive la distanza percorsa dal dado mandrino per ogni giro del mandrino in millimetri.

Caratteristiche

Rilevamento di posizione

Utilizzando i sensori di finecorsa, può essere rilevata qualsiasi posizione.

Tipo motore

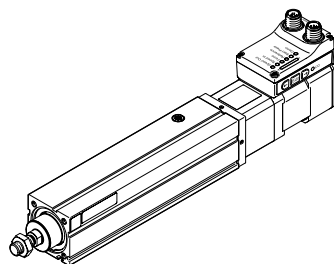
IO-Link

Il motore è integrato nell'attuatore e può essere facilmente messo in servizio secondo il principio "plug and work". I parametri rilevanti possono essere impostati direttamente sull'attuatore. La regolazione avviene tramite I/O digitali o IO-Link.

Quadro di comando

Nell'allineare il motore, accertarsi dell'operatività dei pulsanti (per la parametrizzazione e controllo).

[H1] Integrato



Protocollo di comunicazione / attivazione

Per l'attuazione possono essere selezionate uscite di commutazione PNP o NPN.

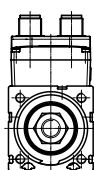
Rilevamento posizione terminale

Feedback della posizione terminale simile a un sensore di finecorsa convenzionale, integrato di serie

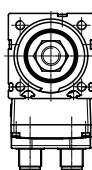
Direzione di uscita del cavo

Descrive l'allineamento del motore sull'attuatore. I cavi di collegamento possono essere posati in modo personalizzato, a seconda dell'allineamento. I cavi delle linee angolate sono orientati a 45° rispetto all'asse.

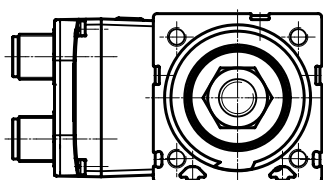
[] Standard



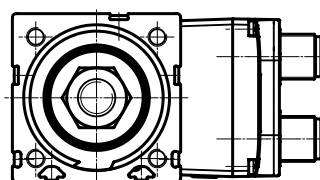
[D] Sotto



[L] Sinistra



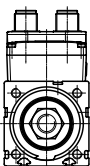
[R] Destra



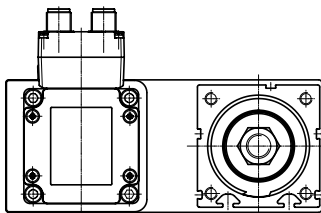
Caratteristiche

Posizione attacco motore

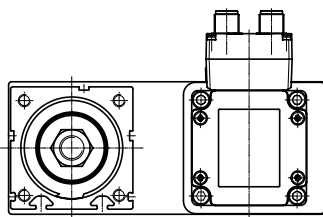
[L] Standard



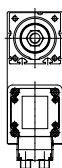
[PL] Parallelo, sinistro



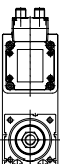
[PR] Parallelo, destra



[PD] Parallelo, sul lato inferiore



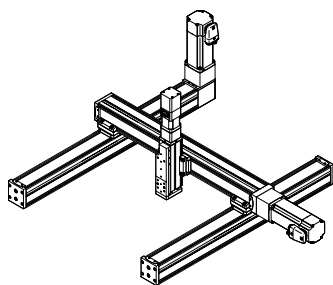
[PT] Parallelo, in alto



Accessori elettrici

Cavo di collegamento tra il motore e il master IO-Link

Panoramica



- Dal singolo asse al sistema di manipolazione, rappresentato ad esempio da un sistema assi a sbalzo, da un portale bidimensionale o da un portale tridimensionale
- Gli assi a cinghia dentata e a vite ELGC e le mini-slittie EGSC formano un sistema modulare scalabile per sistemi compatti di automazione
- L'architettura comune della piattaforma crea un programma coerente con interfacce coordinate. Un gran numero di sistemi può essere realizzato completamente senza piastre di adattamento.
- Motori potenti e guide resistenti assicurano alte prestazioni, lunga durata, capacità di carico e affidabilità
- La gamma di accessori standardizzati e universali riduce i costi di magazzino e di progettazione

Codice tipo

001	Serie	
EPCS	Cilindro elettrico	
002	Sistema attuatore	
BS	Vite a ricircolo di sfere	
003	Dimensione	
32	32	
45	45	
60	60	
004	Corsa [mm]	
25	25	
50	50	
75	75	
100	100	
125	125	
150	150	
175	175	
200	200	
250	250	
300	300	
350	350	
400	400	
500	500	
005	Passo della vite	
3P	3 mm	
5P	5 mm	
8P	8 mm	
10P	10 mm	
12P	12 mm	
006	Rilevamento di posizione	
A	Per sensore di finecorsa	

007	Tipo motore	
ST	Motore passo-passo ST	
008	Comando	
M	Integrato	
009	Quadro di comando	
H1	Integrato	
010	Protocollo di comunicazione / attivazione	
PLK	PNP e IO-Link®	
NLK	NPN e IO-Link®	
011	Rilevamento posizione terminale	
AA	Con rilevamento posizione terminale integrato	
012	Direzione di uscita del cavo	
	Standard	
D	Sotto	
L	Sinistra	
R	Destra	
013	Posizione attacco motore	
	Standard	
PL	Parallelo, sinistro	
PR	Parallelo, destra	
PD	Parallelo, sul lato inferiore	
PT	Parallelo, in alto	
014	Accessori elettrici	
	Nessuno	
L1	Adattatore per operazioni come dispositivo IO-Link®	

Foglio dati

Dati tecnici generali			
Dimensione	32	45	60
Design	Cilindro elettrico, Con vite a ricircolo di sfere, Con attuatore integrato		
Tipo di motore	Motore passo-passo		
Protezione contro coppia/guida	Con guida a strisciamento		
Parte finale stelo	Filetto maschio		
Filetto dello stelo	M8	M10x1,25	M12x1,25
Corsa	25 mm; 50 mm; 100 mm; 150 mm; 200 mm	25 mm; 50 mm; 100 mm; 150 mm; 200 mm; 250 mm; 300 mm	25 mm; 50 mm; 100 mm; 150 mm; 200 mm; 250 mm; 300 mm; 350 mm; 400 mm; 500 mm
Riserva di corsa	0 mm		
Gioco torsionale dello stelo +/-	1 deg		
Funzioni aggiuntive	Interfaccia utente Rilevamento posizione terminale integrato		
Display	LED		
Riferimento	Blocco di arresto fisso positivo Blocco negativo di arresto fisso Interruttore di riferimento		
Tipo di montaggio	Tramite filetto femmina Con accessori		
Posizione di montaggio	Opzionale		
Lunghezza max. cavo	Uscite 15 m Ingressi 15 m 20 m con funzionamento IO-Link®		

Dati meccanici			
Dimensione	32	45	60
Passo della vite	3	8	10
Diametro mandrino	8 mm	10 mm	12 mm
Valore di riferimento carico effettivo, orizzontale	24 kg	60 kg	120 kg
Valore di riferimento carico effettivo, verticale	12 kg	9 kg	46 kg
Forza massima di avanzamento Fx	150 N	450 N	900 N
Max. forza radiale sull'albero motore	75 N	180 N	230 N
Velocità max. ¹⁾	0,079 m/s	0,21 m/s	0,22 m/s
Velocità "Speed Press"	0,01 m/s	0,074 m/s	0,23 m/s
Accelerazione max. ²⁾	1,5 m/s ²	5 m/s ²	1,5 m/s ²
Precisione di ripetizione	±0,02 mm	1,5 m/s ²	5 m/s ²
Gioco di ritorno teorico ³⁾	100 µm	1,5 m/s ²	5 m/s ²
Rilevamento di posizione	Per sensore di finecorsa		

1) Regolabile in passi del 10%.

2) Parametro non modificabile.

Per il kit parallelo:

EPCS-...-3P/5P: 0,5 m/s²EPCS-...-8P/10P/12P: 1,5 m/s²

3) Nuovo.

Vite elicoidale			
Dimensione	32	45	60
Diametro mandrino	8 mm	10 mm	12 mm
Passo della vite	3 ... 8 mm/U	3 ... 10 mm/U	5 ... 12 mm/U

Foglio dati

Dati elettrici			
Dimensione	32	45	60
Tensione nominale DC	24 V		
Fluttuazioni ammesse per la tensione di alimentazione	± 15%		
Corrente nominale	3 A		5,3 A
Assorbimento di corrente max.	3 A		5,3 A
Assorbimento di corrente max., logica	0,3 A		
Trasduttore di posizione del rotore	Encoder di valore assoluto a rotazione singola		
Trasduttore di posizione del rotore, encoder principio di misura	Magnetico		
Risoluzione del trasduttore di posizione del rotore	16 bit		

Interfacce			
Dimensione	32	45	60
Interfaccia di parametrizzazione	IO-Link®, Interfaccia utente		
Campo di lavoro dell'ingresso logico	24 V		
Numero di ingressi digitali	2		
Caratteristiche dell'ingresso logico	Configurabile Non isolato galvanicamente		
Logica di commutazione per gli ingressi	NPN (a commutazione negativa) PNP (commutazione positiva)		
Specifiche dell'ingresso logico	In base alla norma IEC 61131-2, tipo 1		
Corrente max uscite logiche digitali	100 mA		
Numero di uscite logiche digitali 24 V DC	2		
Caratteristiche uscite logiche digitali	Configurabile Non isolato galvanicamente		
Logica di commutazione per le uscite	NPN (commutazione negativa) PNP (commutazione positiva)		

Foglio dati

Dati tecnici IO-Link			
Dimensione	32	45	60
Supporto IO-Link®, modalità SIO	SI		
IO-Link®, modalità di comunicazione	COM3 (230,4 kBaud)		
IO-Link®, classe porta	A		
IO-Link®, numero di porte,	1		
IO-Link®, lunghezza dati di processo (OUT)	2 byte		
IO-Link®, contenuto dati di processo OUT	Move in 1 bit Spostamento out 1 bit Errore di uscita 1 bit Spostamento intermedio 1 bit		
IO-Link®, lunghezza dati di processo IN	2 byte		
IO-Link®, contenuto dati di processo IN	Stato dispositivo 1 bit Stato In 1 bit Stato intermedio 1 bit Stato posizione 1 bit Stato Out 1 bit		
IO-Link®, dati di servizio IN	Forza 32-bit Posizione 32-bit Velocità 32 bit		
IO-Link®, tempo di ciclo min.	1 ms		
IO-Link®, è necessaria la memorizzazione dei dati	0,5 kB		
IO-Link®, versione protocollo	Dispositivo V 1.1		

Condizioni di esercizio e ambientali			
Dimensione	32	45	60
Temperatura ambiente	0 ... 50°C		
Temperatura di stoccaggio	-20 ... 60°C		
Nota sulla temperatura ambiente	La potenza deve essere ridotta del 2% per K a temperature ambiente superiori ai 30°C.		
Monitoraggio temperatura	Spegnimento per temperatura eccessiva Sensore di temperatura preciso CMOS integrato con uscita analogica		
Umidità relativa dell'aria	0 - 90%, Non condensante		
Classe di protezione isolamento	B		
Grado di protezione	III		
Grado di protezione	IP40		
Ciclo di lavoro	100%		
Marchio CE (vedere dichiarazione di conformità) ¹⁾	Conforme Direttiva EMC Conforme alla direttiva EU RoHS		
Marchio CE (vedere dichiarazione di conformità) ²⁾	Istruzioni UK per CEM Istruzioni RoHS UK		
Marchio KC	KC-EMV		
Approvazione	Marchio di fabbrica RCM		
Resistenza alle vibrazioni	Test applicazione per il trasporto con livello di gravità 1 secondo FN 942017-4 e EN 60068-2-6		
Resistenza agli urti	Prova d'urto con livello di gravità 1 secondo FN 942017-5 e EN 60068-2-27		
Idoneità della camera bianca, misurata in base a ISO 14644-14	Classe 9 secondo ISO 14644-1		
Intervallo di manutenzione	Lubrificazione permanente		

1) Per ulteriori informazioni consultare il sito www.festo.com/catalogue/... → Support/Downloads.2) Per ulteriori informazioni consultare il sito www.festo.com/catalogue/... → Support/Downloads.

Foglio dati

Pesi

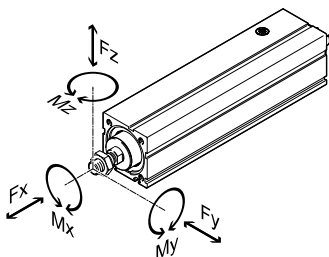
Dimensione	32	45	60
Peso base per corsa 0 mm ¹⁾	818 g, 982 g	1.185 g, 1.308 g	2.294 g, 2.558 g
Peso aggiuntivo per 10 mm di corsa	24 g	41 g	69 g
Massa in movimento per corsa 0 mm	98 g	179 g	305 g
Massa aggiuntiva per ogni 10 mm di corsac	3,3 g	4,9 g	6,5 g

1) Per il montaggio assiale del motore/per il montaggio parallelo del motore

Materiali

Dimensione	32	45	60
Materiale corpo	Lega di alluminio anodizzata		
Materiale stelo	Acciaio inossidabile ad alta lega		
Materiale mandrino	Acciaio laminato		
Materiale del dado del mandrino	Acciaio		
Conformità PWIS	VDMA24364 zona III		
Nota sui materiali	Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)		

Carichi massimi ammissibili sullo stelo



Dimensione	32	45	60
Passo della vite	3 8	3 10	5 12
Forza massima di avanzamento Fx	150 N	450 N 250 N	900 N 375 N
Momento massimo Mx	0 Nm		
Max. momento My	1,5 Nm	2,9 Nm	6,4 Nm
Momento massimo Mz	1,5 Nm	2,9 Nm	6,4 Nm

Calcolo del fattore di confronto del carico

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

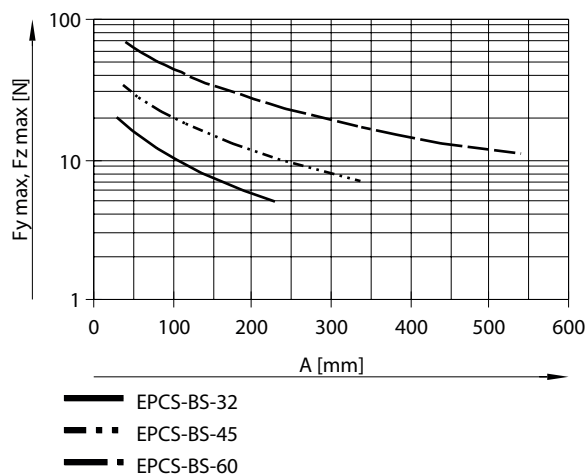
Se diverse delle forze e dei momenti menzionati agiscono contemporaneamente sullo stelo, oltre ai carichi massimi elencati essere soddisfatta l'equazione a sinistra.

F1 / M1 = valore dinamico

F2 / M2 = valore massimo

Foglio dati

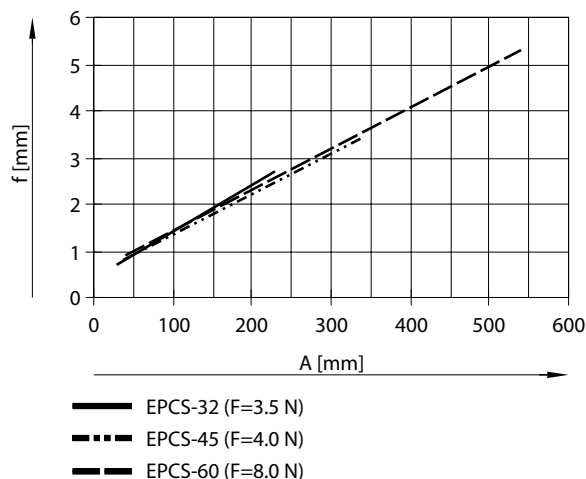
Forze trasversali max consentite F sullo stelo in funzione della sporgenza A



Nota:

Software di progettazione „Electric Motion Sizing“

Flessione dello stelo f in funzione della sporgenza A e della forza trasversale F



Flessione dello stelo f in funzione della sporgenza A e della forza trasversale F

$$f_1 = \frac{F_1}{F_2} \cdot f_2$$

f1 = flessione dello stelo per effetto della forza di trasversale [mm]

F1 = forza trasversale [N]

F2 = Forza trasversale normalizzata [N] (forza costante dal diagramma)

f2 = Flessione dello stelo dovuta alla forza laterale [N] (lettura dal diagramma)

Calcolo della forza di avanzamento media F (secondo DIN 69051-4)

$$F_{xm} = \sqrt[3]{\sum F_x^3 \cdot \frac{v_x}{v_{xm}} \cdot \frac{q}{100}} =$$

$$F_{xm} = \sqrt[3]{F_{x1}^3 \cdot \frac{v_{x1}}{v_{xm}} \cdot \frac{q_1}{100} + F_{x2}^3 \cdot \frac{v_{x2}}{v_{xm}} \cdot \frac{q_2}{100} + F_{x3}^3 \cdot \frac{v_{x3}}{v_{xm}} \cdot \frac{q_3}{100} + \dots}$$

Il valore di picco della forza di avanzamento in un ciclo di movimento non deve superare la forza di avanzamento massima. Il valore di picco viene solitamente raggiunto nel funzionamento verticale durante la fase di accelerazione della corsa verso l'alto. Il superamento della forza di avanzamento massima comporta un aumento dell'usura e quindi una riduzione della durata della vite a ricircolo di sfere. Inoltre, la velocità massima non deve essere superata.

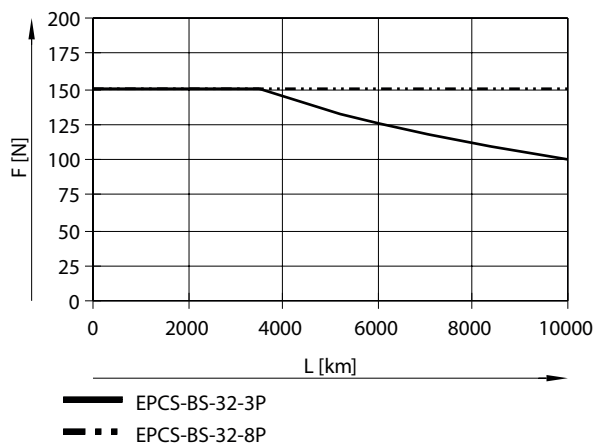
Durante il funzionamento, la forza di avanzamento continua può essere brevemente superata fino al valore della forza di avanzamento massima. Tuttavia, se si calcola la media su un ciclo di movimento, deve essere rispettato il valore della forza di avanzamento continua.

Foglio dati

Velocità di avanzamento media v (a norma DIN 69051-4)

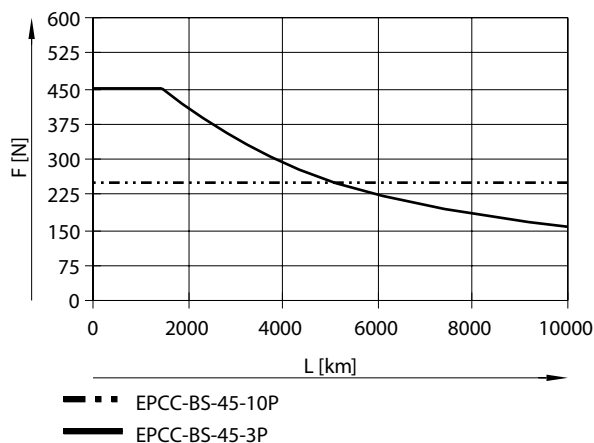
$$v_{xm} = \sum v_x \cdot \frac{q}{100} = v_{x1} \cdot \frac{q_1}{100} + v_{x2} \cdot \frac{q_2}{100} + v_{x3} \cdot \frac{q_3}{100} + \dots$$

F_x = forza di avanzamento
 F_{xm} = forza di avanzamento media
 $F_{x\max}$ = forza di avanzamento max
 F_{xdauer} = forza di avanzamento continua
 q = percentuale di utilizzo
 v_x = velocità di avanzamento
 v_{xm} = velocità di avanzamento media
 $v_{x\max}$ = velocità di avanzamento max

Forza di avanzamento media F in funzione della vita operativa L , con un coefficiente di esercizio di 1,0 e temperatura ambiente per EPCS-BS-32

Nota:

I dati di vita operativa si basano su dati determinati sperimentalmente e calcolati teoricamente (a temperatura ambiente). La vita operativa praticamente ottenibile può presentare deviazioni significative rispetto alle curve caratteristiche specificate se sono diverse le condizioni applicative.

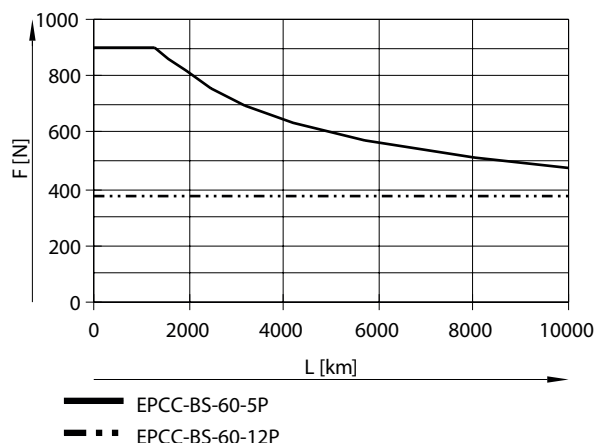
Forza di avanzamento media F in funzione della vita operativa L , con un coefficiente di esercizio di 1,0 e temperatura ambiente per EPCC-BS-45

Nota:

I dati di vita operativa si basano su dati determinati sperimentalmente e calcolati teoricamente (a temperatura ambiente). La vita operativa praticamente ottenibile può presentare deviazioni significative rispetto alle curve caratteristiche specificate se sono diverse le condizioni applicative.

Foglio dati

Forza di avanzamento media F in funzione della vita operativa L, con un coefficiente di esercizio di 1,0 e temperatura ambiente per EPCS-BS-60



Nota:

I dati di vita operativa si basano su dati determinati sperimentalmente e calcolati teoricamente (a temperatura ambiente). La vita operativa praticamente ottenibile può presentare deviazioni significative rispetto alle curve caratteristiche specificate se sono diverse le condizioni applicative.

Durata utile tenendo conto del coefficiente di utilizzo

$$L_1 = \frac{L}{f_B^3}$$

Coefficiente di utilizzo f_B

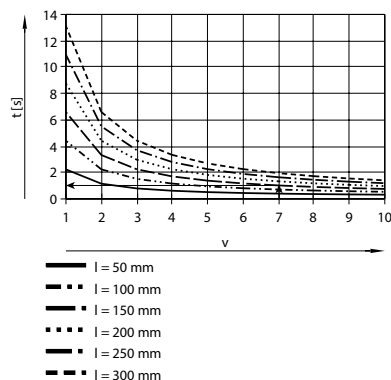
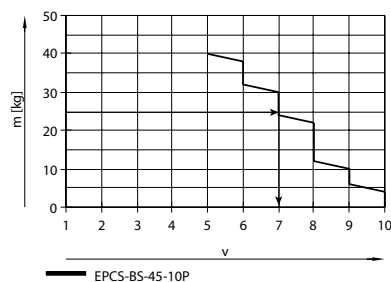
- 1,0 ... 1,2 (per macchina misuratrice)
- 1,2 ... 1,4 (per movimentazione, robotica)
- 1,4 ... 1,6 (per operazioni di press-fitting)
- 1,6 ... 2,0 (per edilizia, agricoltura)

L_1 = durata utile effettiva

L = durata utile teorica

f_B = coefficiente di utilizzo

Esempio di progettazione



Dati applicativi:

- Carico utile: 25 kg
- Posizione di montaggio: orizzontale
- Posizione di montaggio motore: assiale
- Corsa: 150 mm
- Tempo di posizionamento max ammesso: 2s (una direzione)

Passo 1:

La misura più piccola possibile nella tabella "Dati meccanici": EPCS-BS-45-10P

Passaggio 2:

Selezione del livello di velocità v max per il carico utile m (vedi diagramma a sinistra)

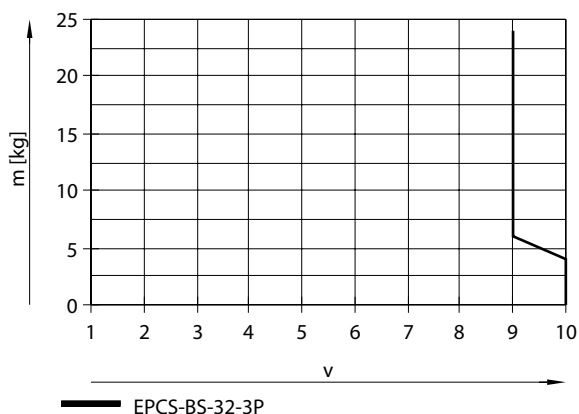
Passo 3:

Lettura del tempo di posizionamento t min per la corsa l (vedi diagramma a sinistra)

Risultato: l'applicazione può essere eseguita con EPCS-BS-45-150-10P. Si ottiene un tempo di posizionamento minimo (una direzione) di 1 s.

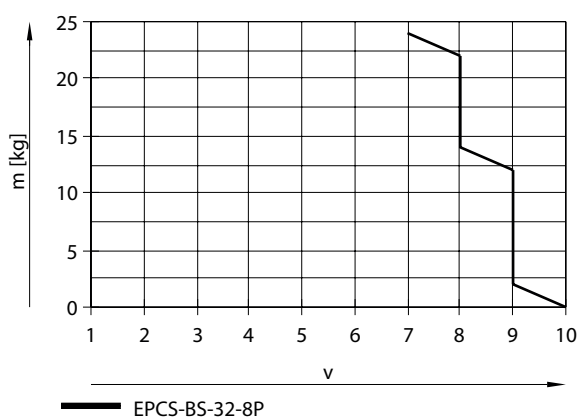
È possibile selezionare in qualsiasi momento tempi di posizionamento più lunghi utilizzando un valore di velocità inferiore.

Foglio dati

Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit assiale, posizione di montaggio orizzontale per EPCS-BS-32-3P

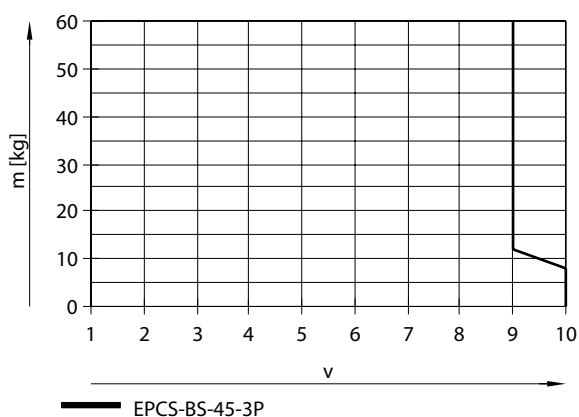
Nota:

le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit assiale, posizione di montaggio orizzontale per EPCS-BS-32-8P

Nota:

le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

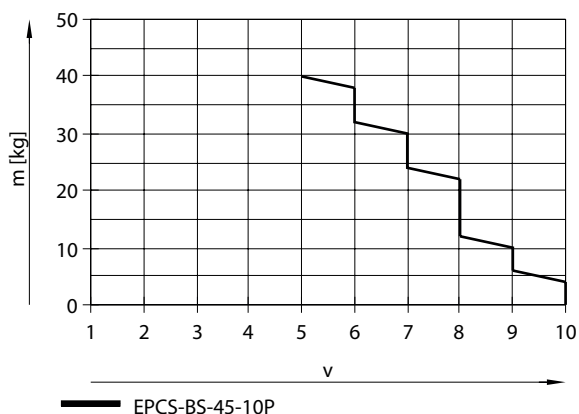
Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit assiale, posizione di montaggio orizzontale per EPCS-BS-45-3P

Nota:

le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

Foglio dati

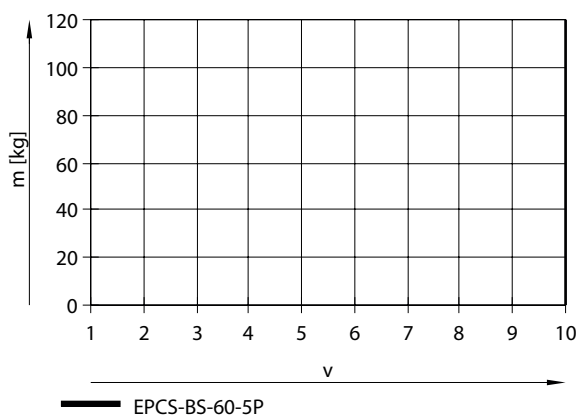
Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit assiale, posizione di montaggio orizzontale per EPCS-BS-45-10P



Nota:

le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

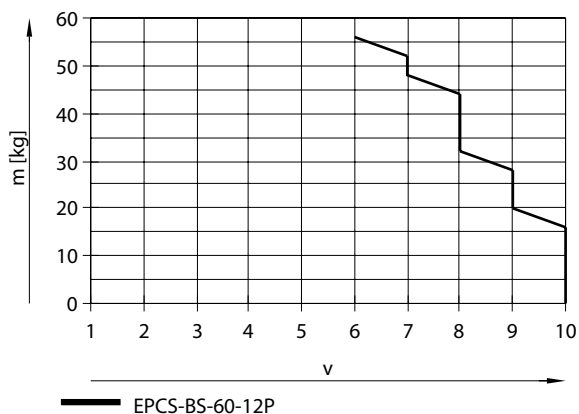
Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit assiale, posizione di montaggio orizzontale per EPCS-BS-60-5P



Nota:

le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

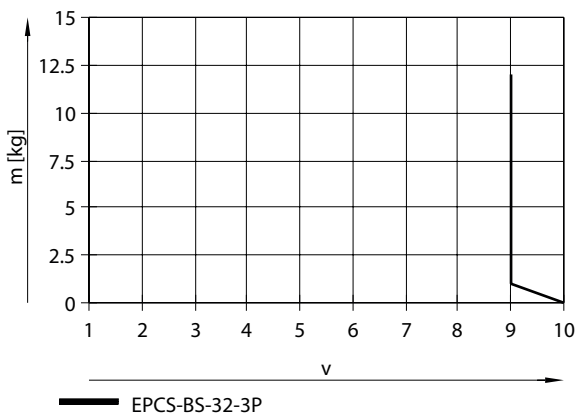
Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit assiale, posizione di montaggio orizzontale per EPCS-BS-60-12P



Nota:

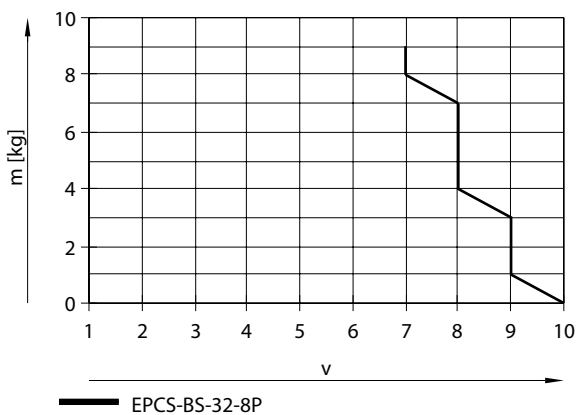
le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

Foglio dati

Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit assiale, posizione di montaggio verticale per EPCS-BS-32-3P

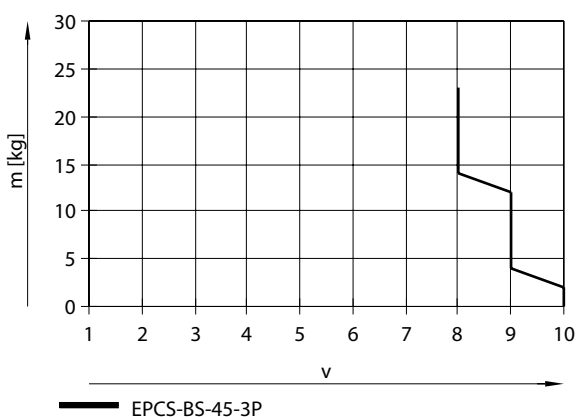
Nota:

le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit assiale, posizione di montaggio verticale per EPCS-BS-32-8P

Nota:

le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

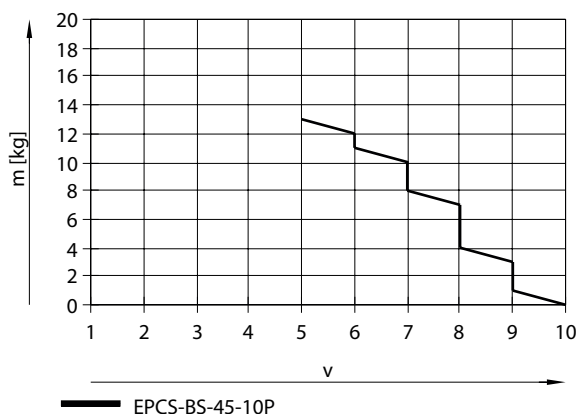
Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit assiale, posizione di montaggio verticale per EPCS-BS-45-3P

Nota:

le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

Foglio dati

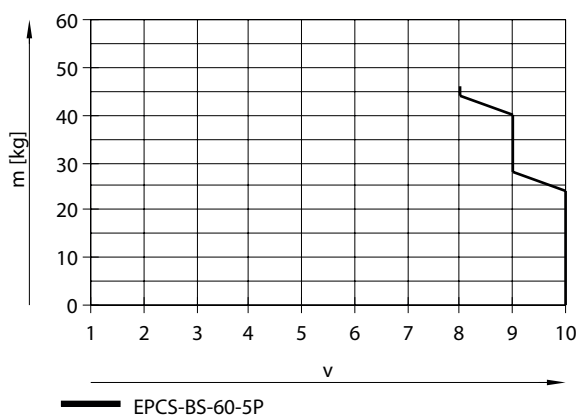
Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit assiale, posizione di montaggio verticale per EPCS-BS-45-10P



Nota:

le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

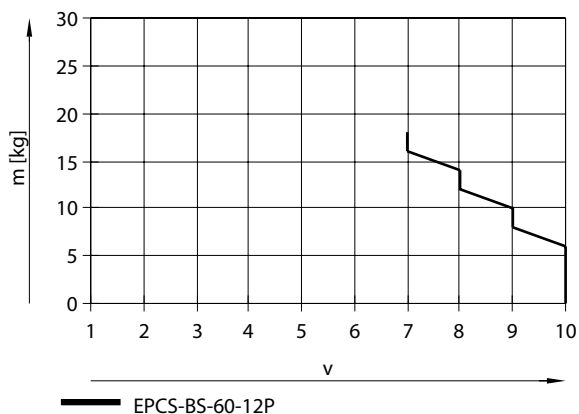
Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit assiale, posizione di montaggio verticale per EPCS-BS-60-5P



Nota:

le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

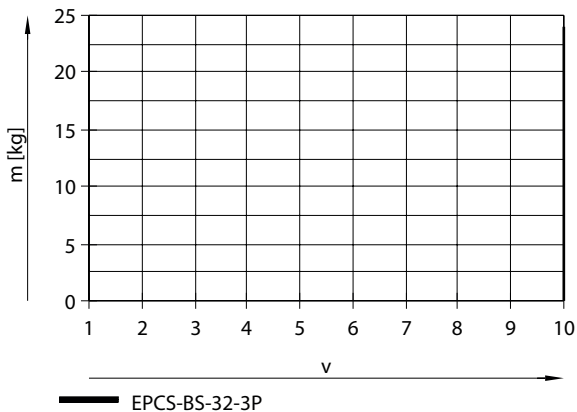
Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit assiale, posizione di montaggio verticale per EPCS-BS-60-12P



Nota:

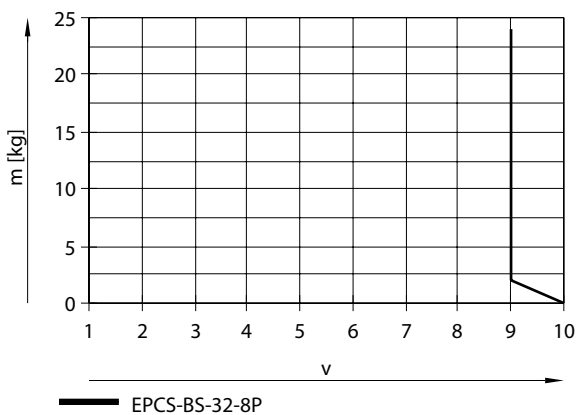
le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

Foglio dati

Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit parallelo, posizione di montaggio orizzontale per EPCS-BS-32-3P

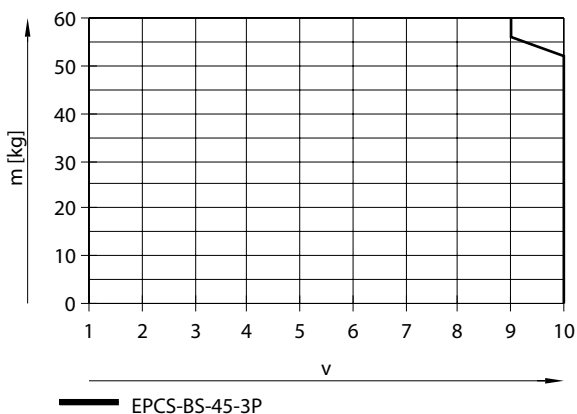
Nota:

le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit parallelo, posizione di montaggio orizzontale per EPCS-BS-32-8P

Nota:

le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

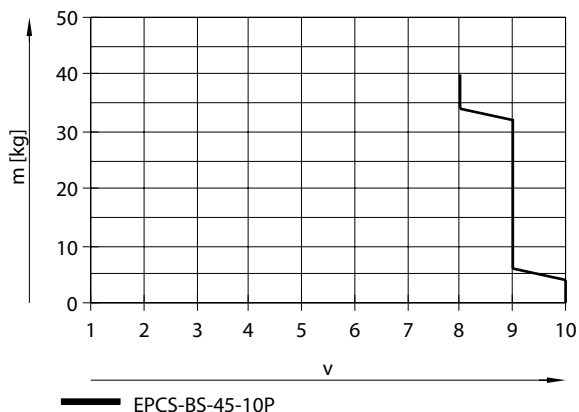
Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit parallelo, posizione di montaggio orizzontale per EPCS-BS-45-3P

Nota:

le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

Foglio dati

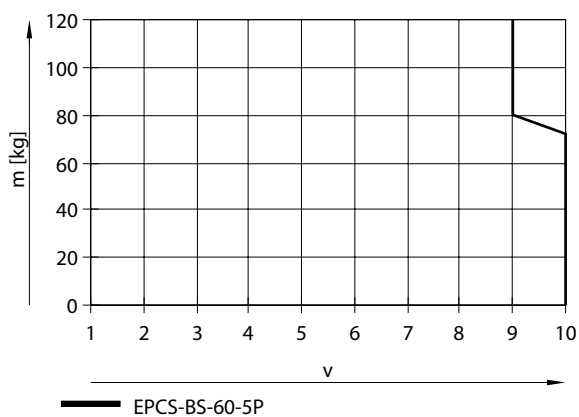
Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit parallelo, posizione di montaggio orizzontale per EPCS-BS-45-10P



Nota:

le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

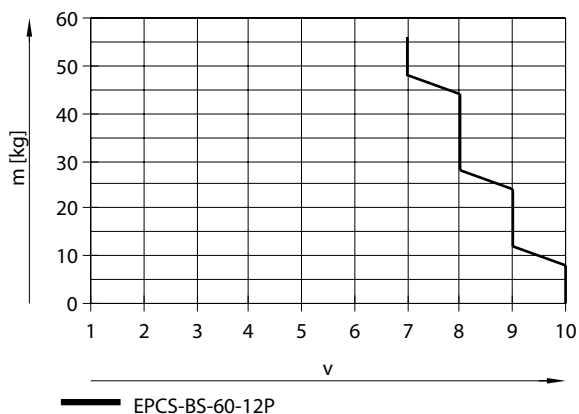
Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit parallelo, posizione di montaggio orizzontale per EPCS-BS-60-5P



Nota:

le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

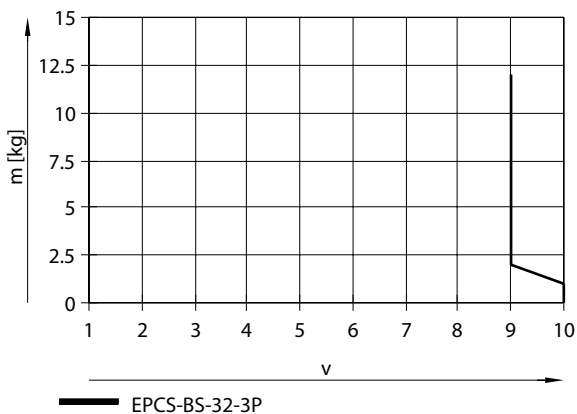
Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit parallelo, posizione di montaggio orizzontale per EPCS-BS-60-12P



Nota:

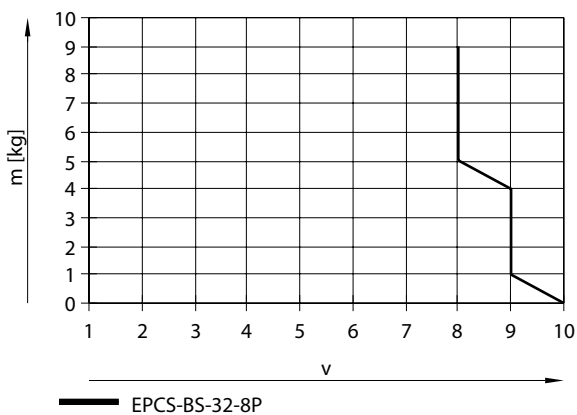
le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

Foglio dati

Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit parallelo, posizione di mantaggio verticale per EPCS-BS-32-3P

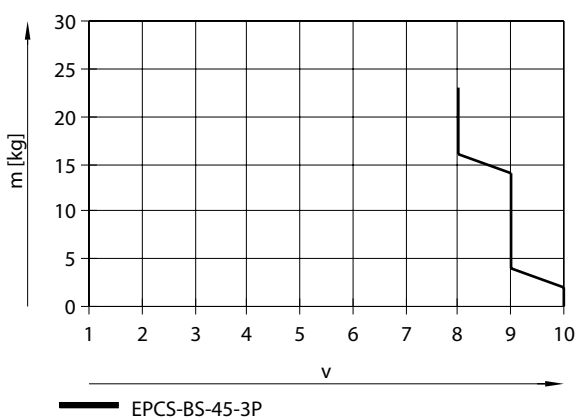
Nota:

le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit parallelo, posizione di mantaggio verticale per EPCS-BS-32-8P

Nota:

le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

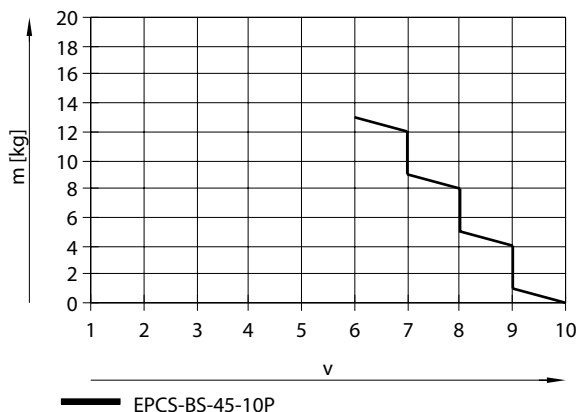
Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit parallelo, posizione di mantaggio verticale per EPCS-BS-45-3P

Nota:

le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

Foglio dati

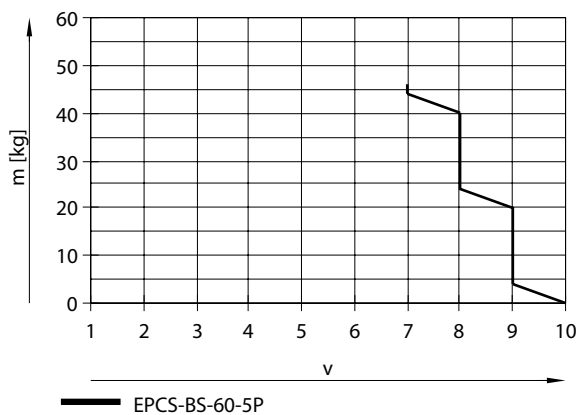
Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit parallelo, posizione di mantaggio verticale per EPCS-BS-45-10P



Nota:

le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

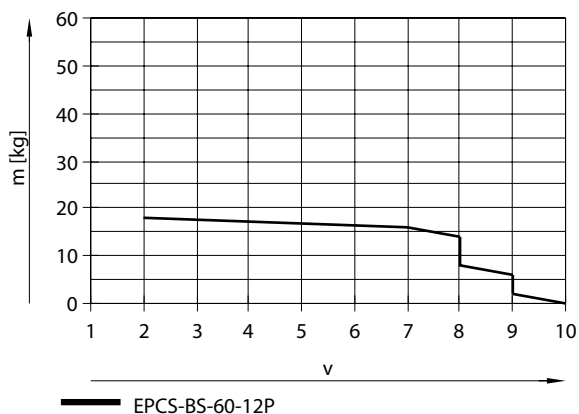
Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit parallelo, posizione di mantaggio verticale per EPCS-BS-60-5P



Nota:

le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

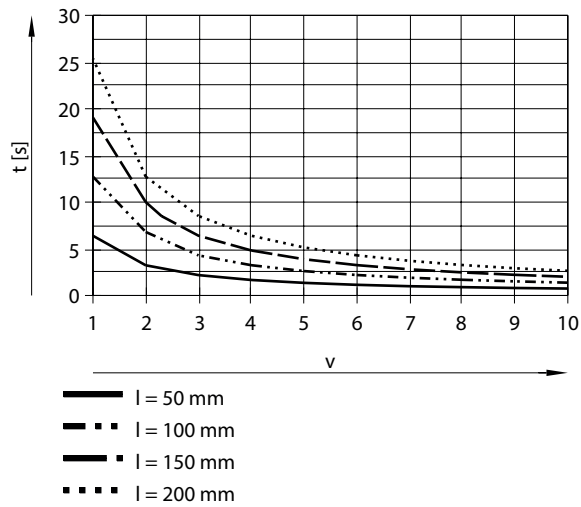
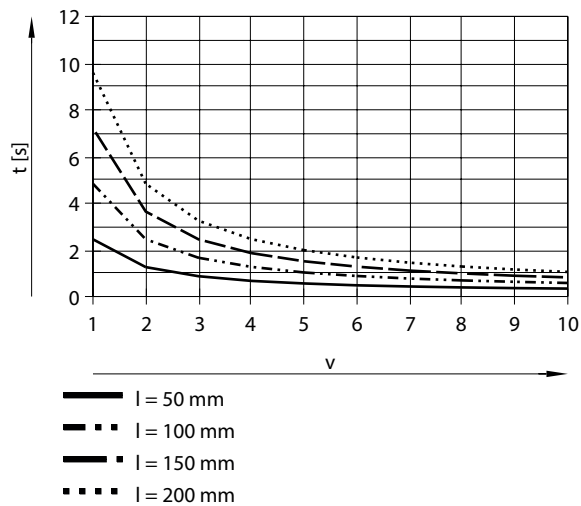
Massa m in funzione del profilo di velocità v con kit parallelo, posizione di mantaggio verticale per EPCS-BS-60-12P



Nota:

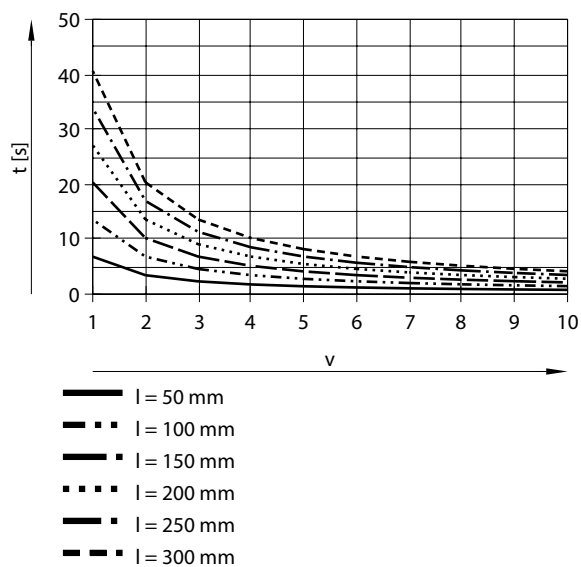
le curve descrivono i valori massimi. Livelli di velocità inferiori possono essere regolati in qualsiasi momento.

Foglio dati

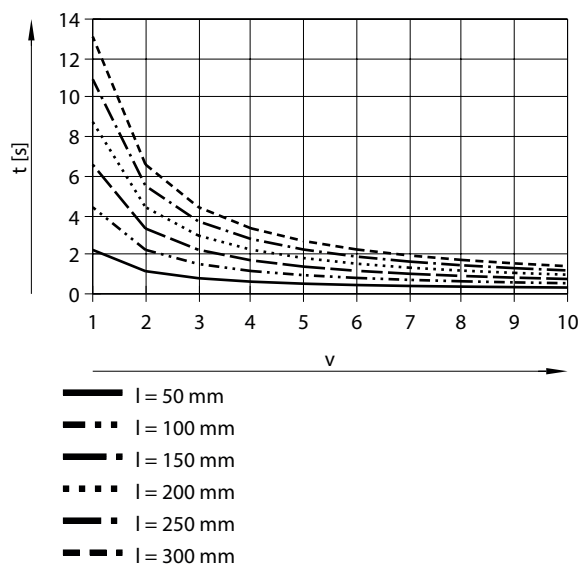
Tempo di posizionamento t in funzione del profilo di velocità v e della corsa l con kit assiale per EPCS-BS-32-3PTempo di posizionamento t in funzione del profilo di velocità v e della corsa l con kit assiale per EPCS-BS-32-8P

Foglio dati

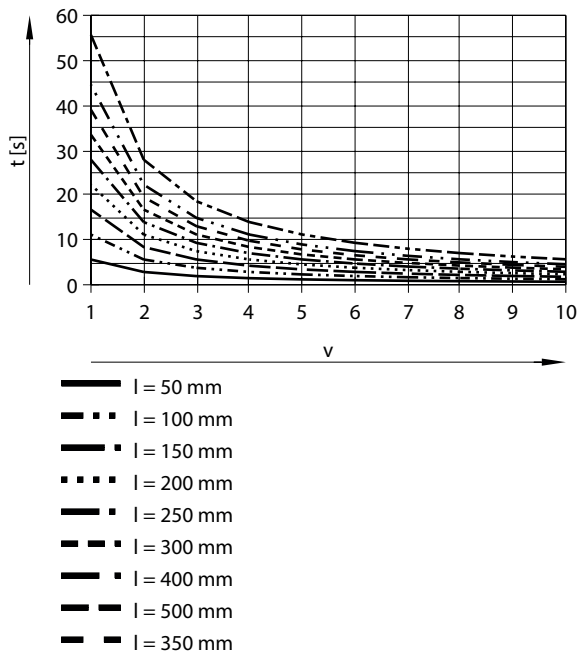
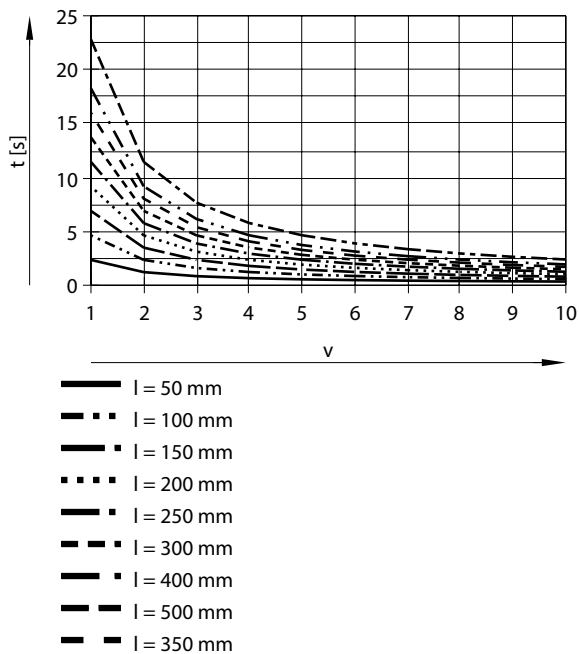
Tempo di posizionamento t in funzione del profilo di velocità v e della corsa l con kit assiale per EPCS-BS-45-3P



Tempo di posizionamento t in funzione del profilo di velocità v e della corsa l con kit assiale per EPCS-BS-45-10P

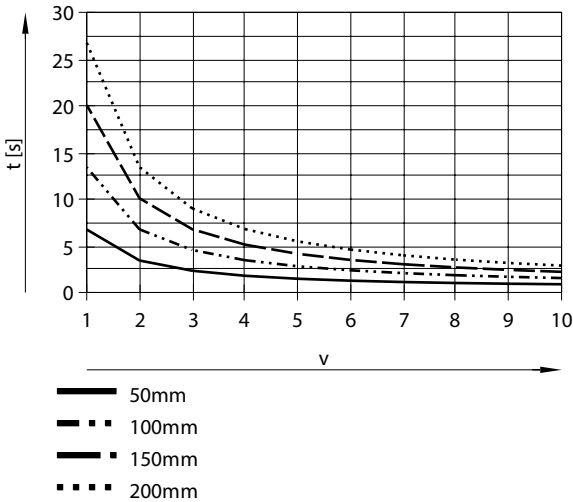


Foglio dati

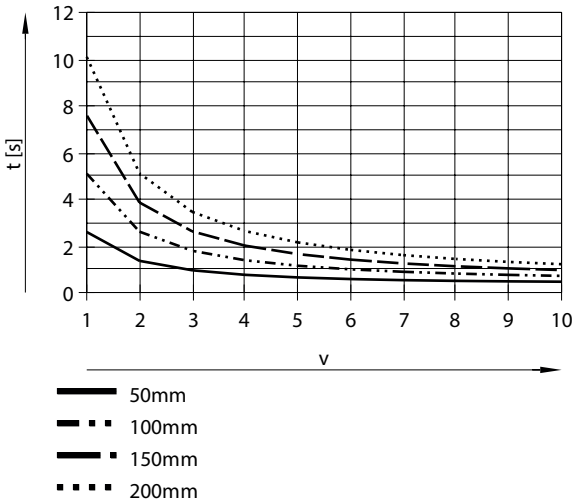
Tempo di posizionamento t in funzione del profilo di velocità v e della corsa l con kit assiale per EPCS-BS-60-5PTempo di posizionamento t in funzione del profilo di velocità v e della corsa l con kit assiale per EPCS-BS-60-12P

Foglio dati

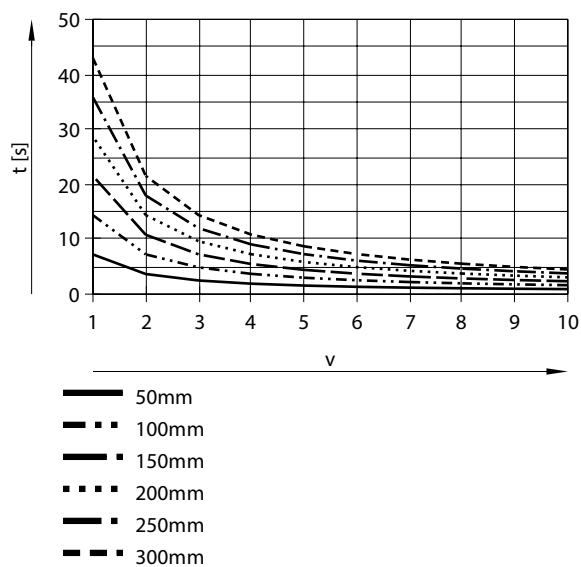
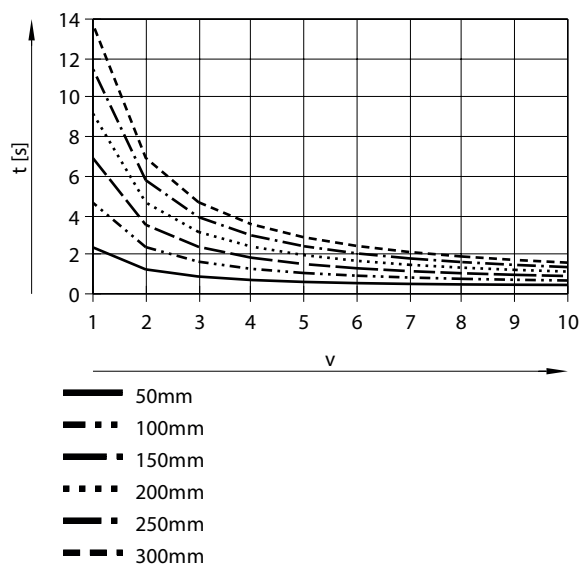
Tempo di posizionamento t in funzione del profilo di velocità v e della corsa l con kit parallelo per EPCS-BS-32-3P



Tempo di posizionamento t in funzione del profilo di velocità v e della corsa l con kit parallelo per EPCS-BS-32-8P

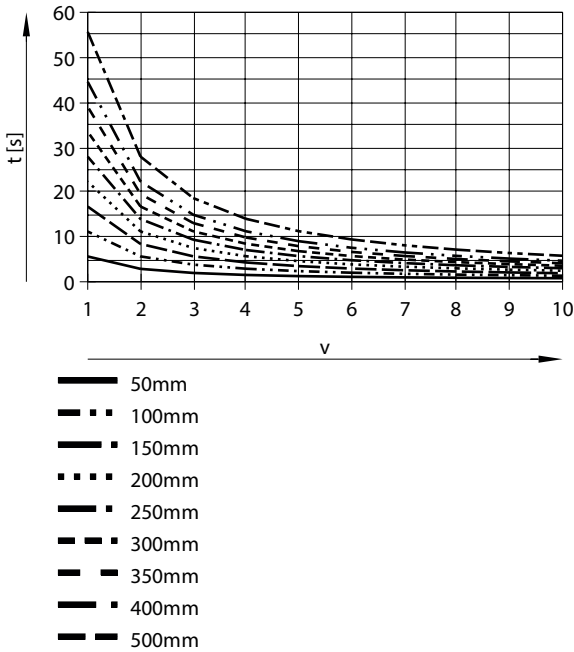


Foglio dati

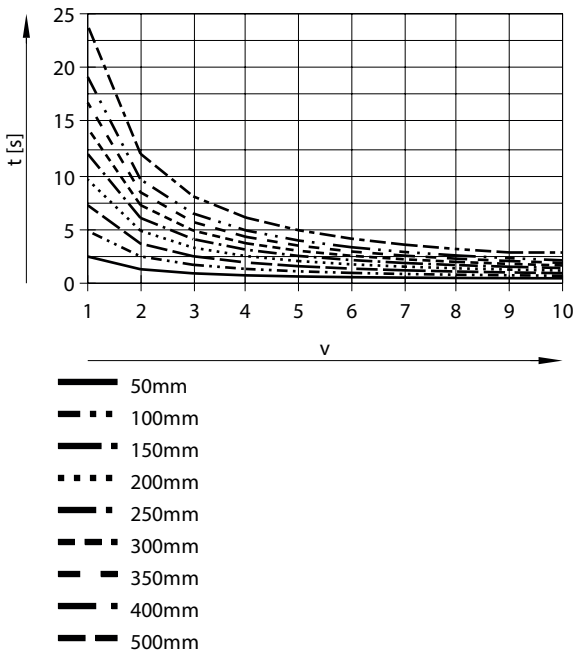
Tempo di posizionamento t in funzione del profilo di velocità v e della corsa l con kit parallelo per EPCS-BS-45-3PTempo di posizionamento t in funzione del profilo di velocità v e della corsa l con kit parallelo per EPCS-BS-45-10P

Foglio dati

Tempo di posizionamento t in funzione del profilo di velocità v e della corsa l con kit parallelo per EPCS-BS-60-5P

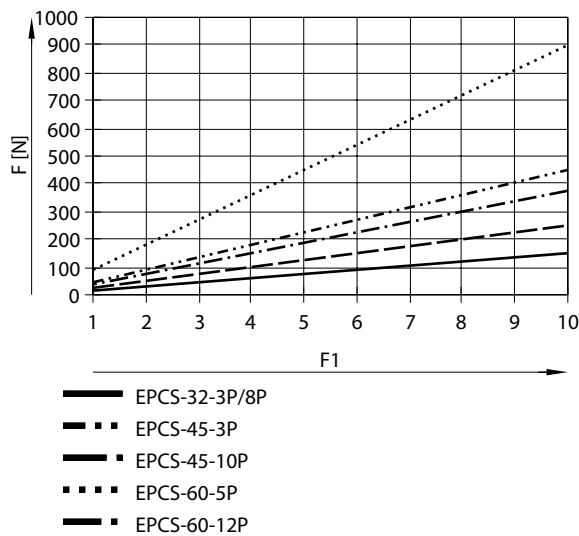


Tempo di posizionamento t in funzione del profilo di velocità v e della corsa l con kit parallelo per EPCS-BS-60-12P



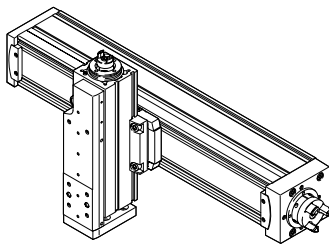
Foglio dati

Forza di avanzamento F in funzione del livello di forza F1



Il comando e la valutazione della forza avvengono tramite la regolazione della corrente del motore. A seconda della meccanica dell'attuatore viene determinata, tramite la corrente misurata, una forza lineare. L'indicazione della destinazione avviene in percentuale rispetto alla corrente nominale del motore e può discostarsi dalla forza effettiva sul cilindro elettrico. Nei livelli di forza inferiori, la forza di attrito del sistema di azionamento può essere maggiore della forza di avanzamento impostata e causare l'arresto del sistema di azionamento.

Combinazioni tra asse ELGC, ELGS, mini-slitta EGSC-BS, EGSS-BS, cilindro elettrico EPCC, EPCS e asse di guida ELFC



Opzioni di montaggio con fissaggio su profilo EAHF-L2-...-P-D

- Opzione di montaggio: Asse di base con asse complementare di dimensione immediatamente inferiore

1. Asse di base:

Prodotto: ELGC, ELGS, ELFC

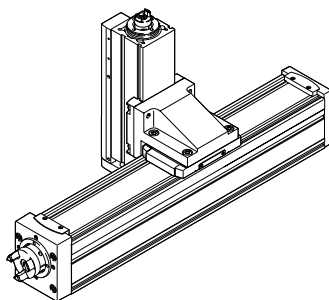
Taglia 32, 45, 60, 80

2. Asse complementare:

Prodotto: ELGC, ELGS, EGSC, EGSS, EPCC, EPCS, ELFC

Taglia 25, 32, 45, 60

Combinazioni tra asse ELGC, ELGS, mini-slitta EGSC-BS, EGSS-BS, cilindro elettrico EPCC, EPCS e asse di guida ELFC



Opzioni di montaggio con kit angolare EHAA-D-L2-...-AP

- Opzione di montaggio: Asse di base con asse complementare di dimensione immediatamente inferiore

1. Asse di base:

Prodotto: ELGC, ELGS, ELFC

Taglia 32, 45, 60, 80

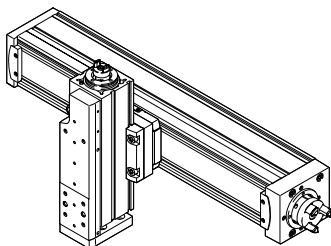
2. Asse complementare:

Prodotto: ELGC, ELGS, EGSC, EGSS, EPCC, EPCS, ELFC

Taglia 25, 32, 45, 60

Foglio dati

Combinazioni tra asse ELGC, ELGS, mini-slitta EGSC-BS, EGSS-BS, cilindro elettrico EPCC, EPCS e asse di guida ELFC



Opzioni di montaggio con kit di adattatori EHAA-D-L2

- Opzione di montaggio: Asse di base con asse complementare di pari dimensione
- Opzione di montaggio: Asse di base con elemento di compensazione dell'altezza rispetto all'asse complementare di dimensione immediatamente inferiore
- Per il montaggio di motori con kit paralleli possono verificarsi interferenze tra i pezzi. In questo caso, la piastra di adattamento viene utilizzata per compensare l'altezza

1. Asse di base:

Prodotto: ELGC, ELGS, ELFC

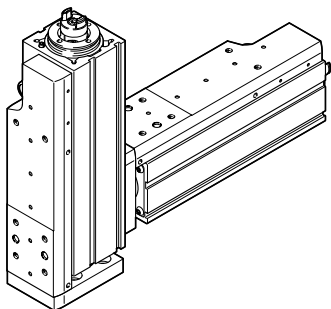
Taglia 32, 45, 60, 80

2. Asse complementare:

Prodotto: ELGC, ELGS, EGSC, EGSS, EPCC, EPCS, ELFC

Taglia 25, 32, 45, 60, 80

Combinazioni tra mini slitte EGSC-BS, EGSS-BS



Opzioni di montaggio con fissaggio diretto

- Opzione di montaggio: Asse di base con asse complementare di pari dimensione

1. Asse di base:

Prodotto: EGSC, EGSS

Taglia 25, 32, 45, 60

2. Asse complementare:

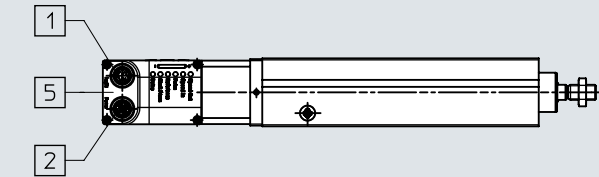
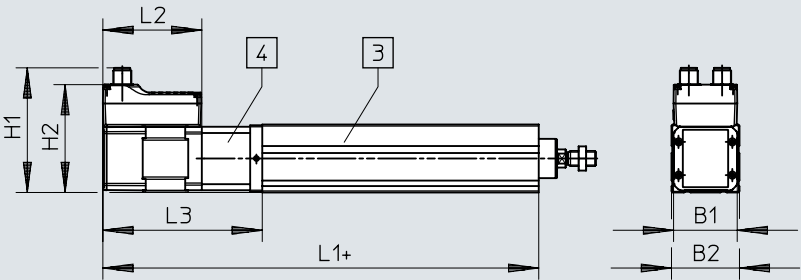
Prodotto: EGSC, EGSS

Taglia 25, 32, 45, 60

Dimensioni

Dimensioni – Con montaggio assiale del motore

Download dati CAD www.festo.com

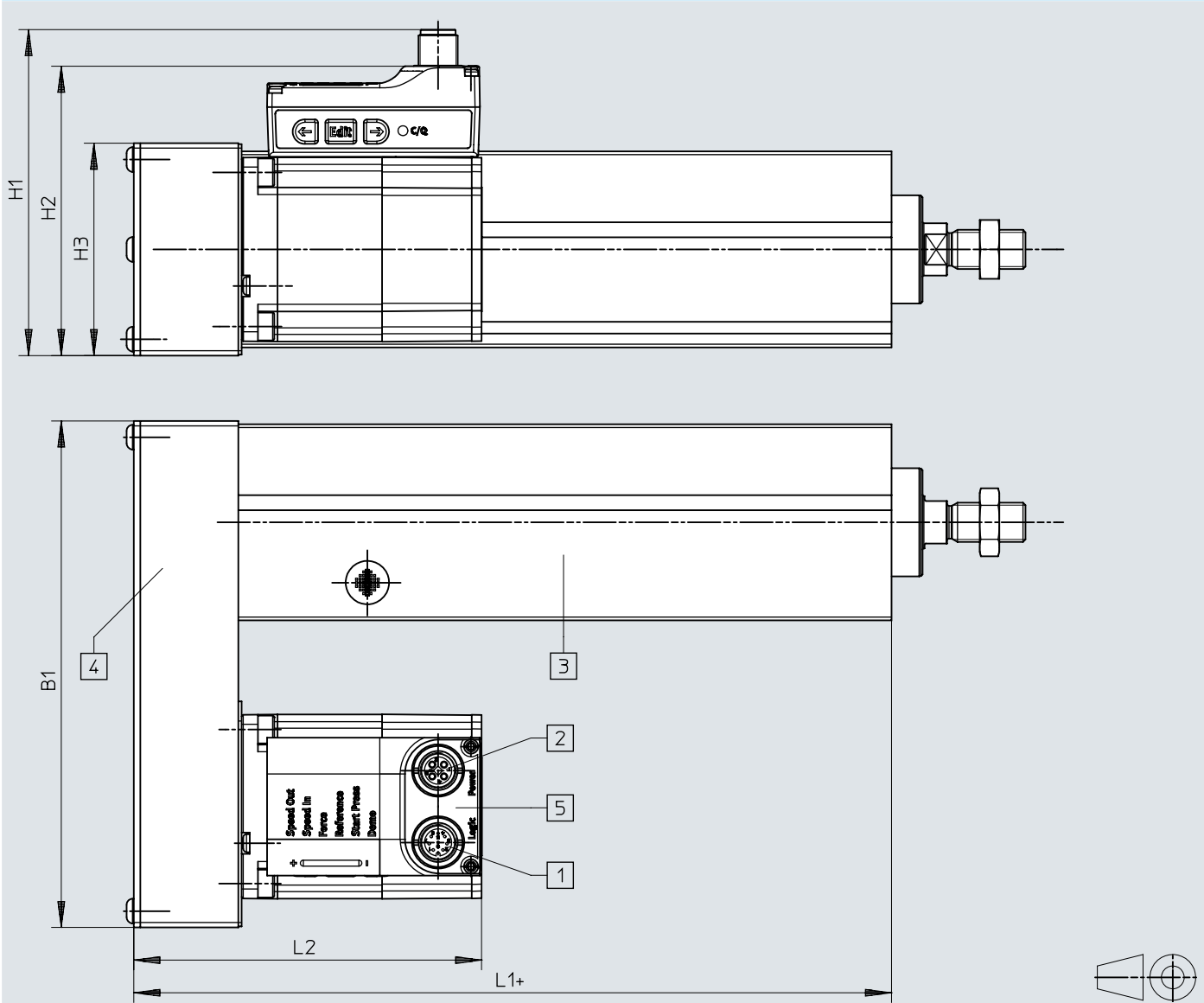


- [1] Collegamento a interfaccia logica
- [2] Collegamento tensione di alimentazione
- [3] Cilindro elettrico
- [4] Kit assiale
- [5] Motore
- [6] + = più lunghezza della corsa

	B1	B2	H1	H2	L1	L2	L3
EPCS-BS-32	42,3	32	81,1	69,9	175,5	65,5	105,5
EPCS-BS-45	42,3	45	82,6	71,4	188,5	65,5	105,5
EPCS-BS-60	56,6	60	97,3	86,1	216,5	73,5	116,5

Dimensioni

Dimensioni – Con montaggio parallelo del motore Download dati CAD www.festo.com

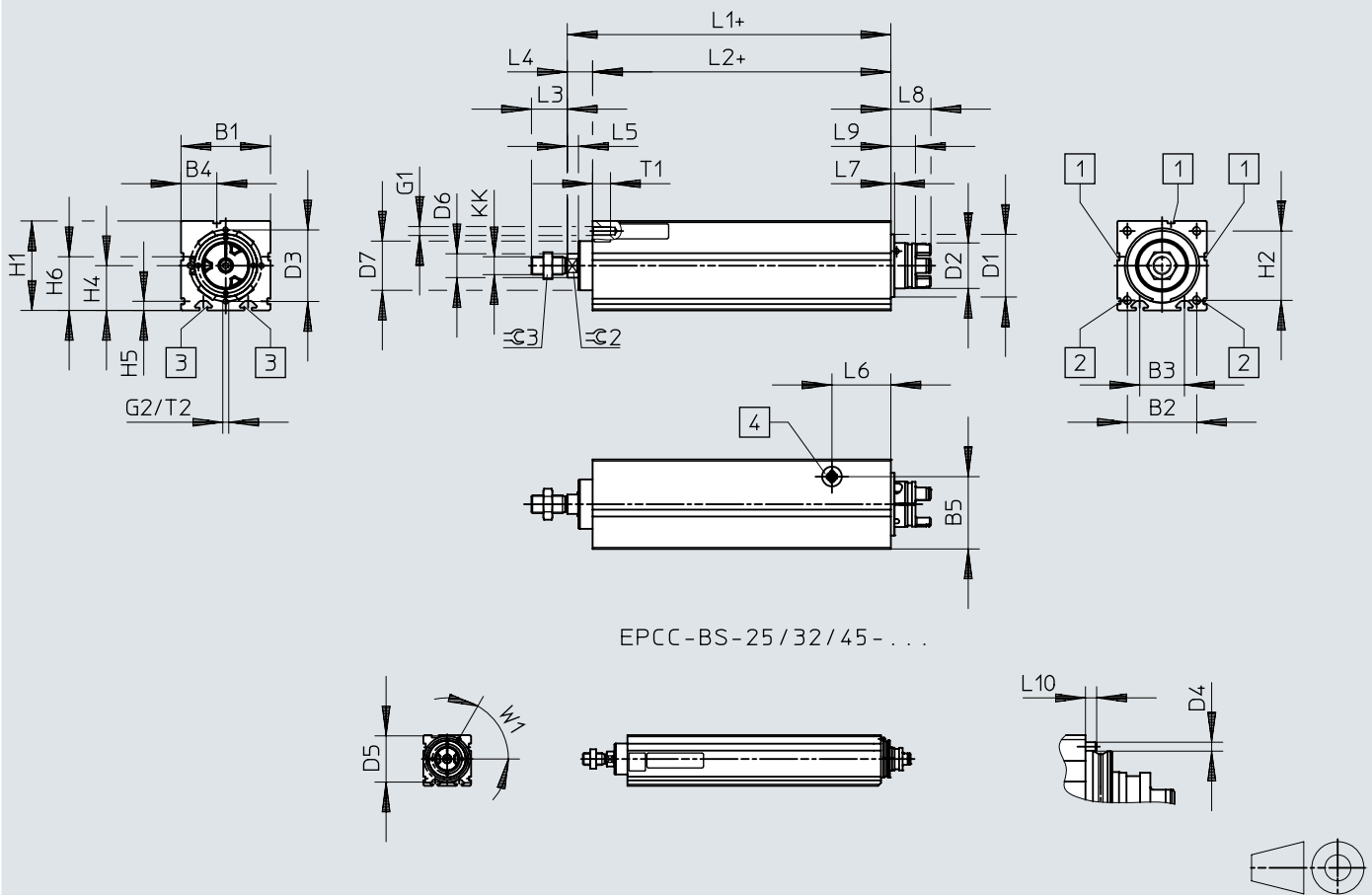


- [1] Collegamento a interfaccia logica
- [2] Collegamento tensione di alimentazione
- [3] Cilindro elettrico
- [4] Kit parallelo
- [5] Motore
- [6] + = più lunghezza della corsa

	B1	H1	H2	H3	L1	L2
EPCS-BS-32	111	83	72	45	94	90,7
EPCS-BS-45	111	83	72	45	107	90,7
EPCS-BS-60	155	100	90	65	132	107,7

Dimensioni

Dimensioni – Meccanica

Download dati CAD www.festo.com

- [1] Per supporto sensore
- [2] Per fissaggio su profilo
- [3] Per il fissaggio di tasselli scorrevoli
- [4] + = più lunghezza della corsa
- [5] Orientamento non univoco della chiave piatta 2

Dimensioni

	B1 ±0,15	B2	B3	B4	B5	D1 ∅	D2 ∅	D3 ∅	D4 ∅
EPCS-BS-32	32	24	16	8,1	25,5	25	15,5	–	2
EPCS-BS-45	45	32,5	24	16,5	35	32	16,3	–	3
EPCS-BS-60	60	46,5	30	24	48,5	42	31,4	48	–

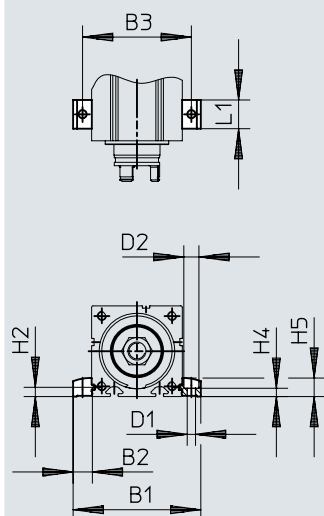
	D5 ∅	D6 ∅	D7 ∅	G1	G2	H1 ±0,15	H2	H4	H5
EPCS-BS-32	31	10	21,3	M4	–	34	24	–	4,9
EPCS-BS-45	41	12	26,5	M5	–	45	32,5	–	6,1
EPCS-BS-60	–	16	33,6	M6	M4	60	46,5	30	6,1

	H6 ±0,15	KK	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7
EPCS-BS-32	26	M8	82,9	70	16	12,9	5,2	24,2	6
EPCS-BS-45	28,5	M10x1,25	99,9	83	20	16,9	5,7	30,5	6
EPCS-BS-60	36	M12x1,25	116	100	24	16	7,5	39,5	2,5

	L8	L9	L10	T1	T2	W1	≈G2	≈G3
EPCS-BS-32	19,9	14,5	2,5	8	–	60°	9	13
EPCS-BS-45	19,9	14,5	3	10	–	60°	10	16
EPCS-BS-60	26,9	16,5	–	12	10	–	13	18

Dimensioni

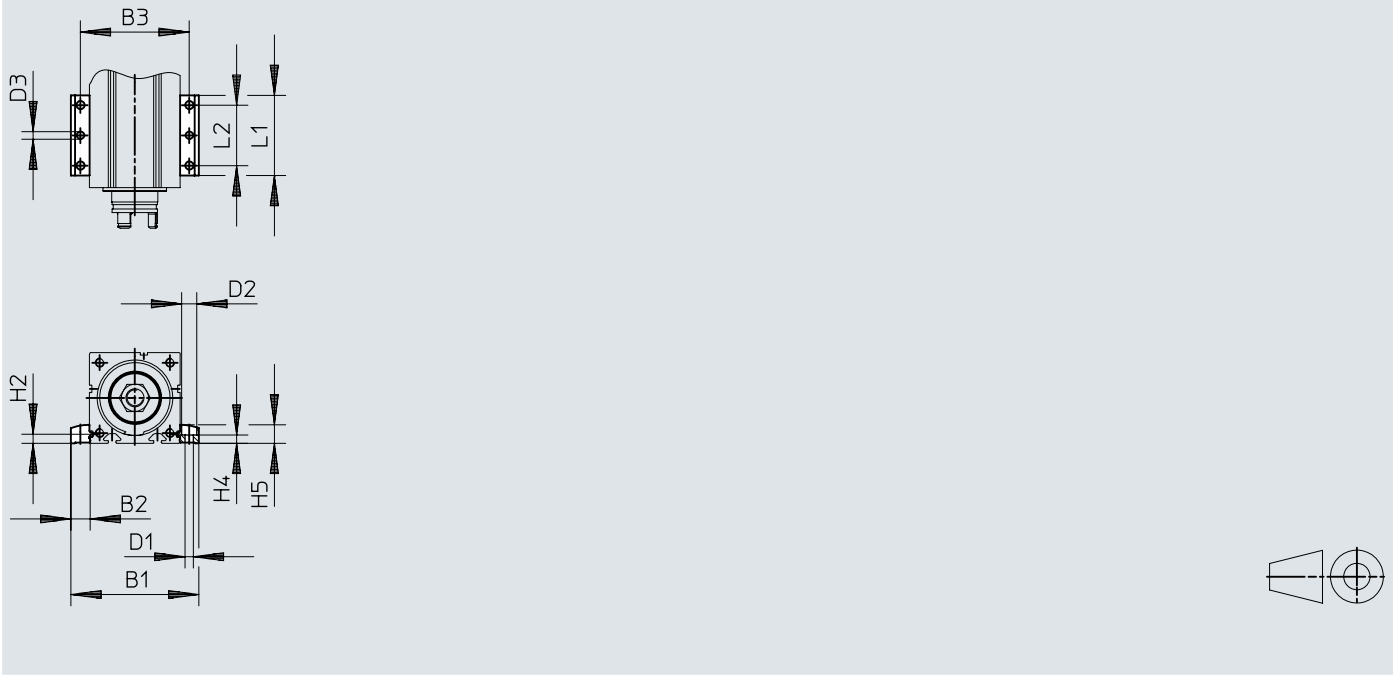
Dimensioni – Fissaggio su profilo EAHF-L2-...-P-S

Download dati CAD www.festo.com

		B1	B2	B3	D1 Ø H13	D2 Ø H13	H2	H4 ±0,1	H5	L1
EAHF-L2-25-P-S	EPCS-BS-32	51,4	9,7	42	4,5	8	4,9	4,2	9	19
EAHF-L2-45-P-S	EPCS-BS-45	70,6	12,8	58	5,5	10	6,1	5,5	12,2	19
EAHF-L2-45-P-S	EPCS-BS-60	85,6	12,8	73	5,5	10	6,1	5,5	12,2	19

Dimensioni

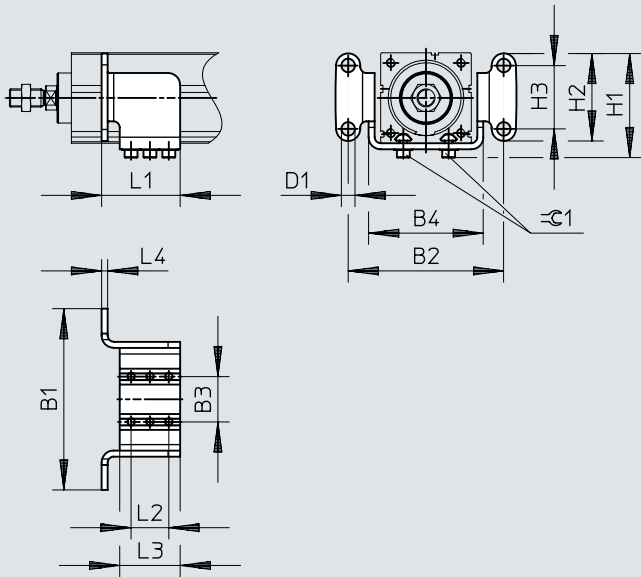
Dimensioni – Fissaggio su profilo EAHF-L2-...-P Download dati CAD www.festo.com



		B1	B2	B3	D1 ø H13	D2 ø H13	D3 ø	H2	H4 ±0,1	H5	L1	L2
EAHF-L2-25-P	EPCS-BS-32	51,4	9,7	42	4,5	8	4	4,9	4,2	9	53	40
EAHF-L2-45-P	EPCS-BS-45	70,6	12,8	58	5,5	10	5	6,1	5,5	12,2	53	40
EAHF-L2-45-P	EPCS-BS-60	85,6	12,8	73	5,5	10	5	6,1	5,5	12,2	53	40

Dimensioni

Dimensioni – Fissaggio a flangia EAHH

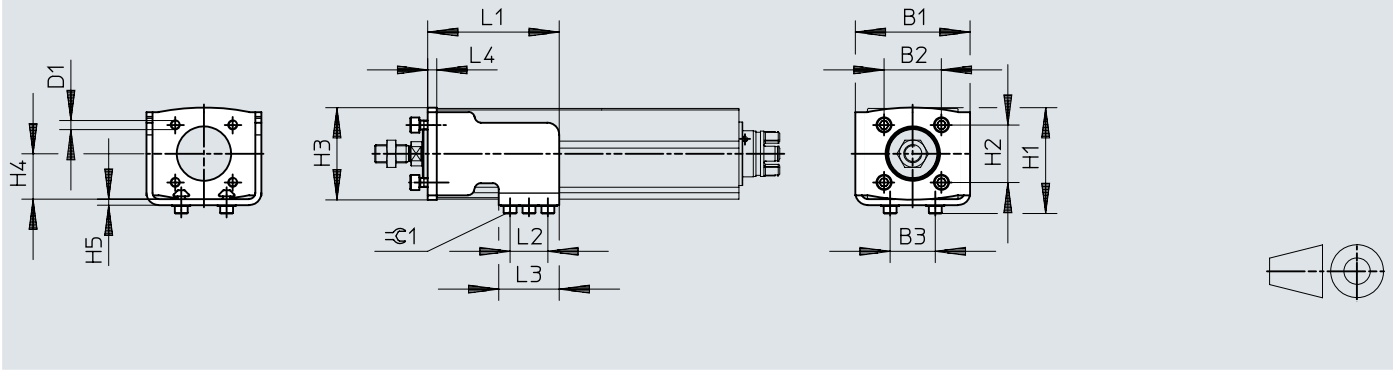
Download dati CAD www.festo.com

[1] La posizione è liberamente selezionabile all'interno della lunghezza complessiva del cilindro.

	B1	B2	B3 ±0,1	B4	D1 Ø	H1	H2	H3	L1	L2	L3	L4	☞1
EAHH-P2-32	70	58	16	42	5,5	39	31	20	38	20	30	2,5	2,5
EAHH-P2-45	100	85	24	61	6,6	54,5	48	35	42	20	30	4	2,5
EAHH-P2-60	120	103	30	76	9	69	58	42	52	25	40	4	4

Dimensioni

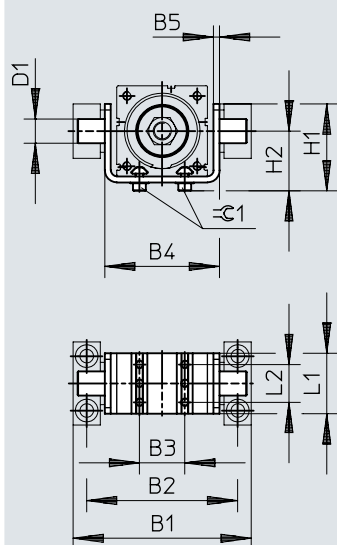
Dimensioni – Kit di adattatori EAHA [Download dati CAD](#) www.festo.com



	B1	B2	B3	D1	H1	H2	H3	H4	H5	L1	L2	L3	L4	⌀G1
		±0,2	±0,1	∅		±0,2								
EAHA-P2-32	53	22	16	M5	42	22	37	18	2,5	64	20	30	4	2,5
EAHA-P2-45	61	32,5	24	M6	54	32,5	49	22,5	4	68	20	30	6	2,5
EAHA-P2-60	76	38	30	M6	69,5	38	61	30	4	87	25	40	6	4

Dimensioni

Dimensioni – Fissaggio a cerniera EAHS

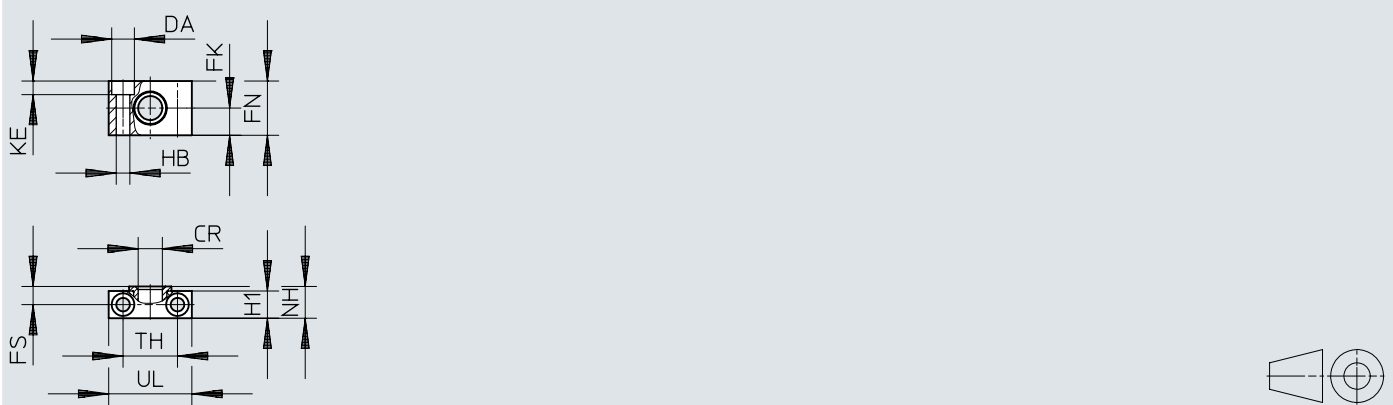
Download dati CAD www.festo.com

	B1	B2	B3 ±0,1	B4	B5	D1 Ø e9	H1	H2	L1	L2	±0,1
EAHS-P2-32	68	57	16	42	2,5	8	32	23,5	30	20	2,5
EAHS-P2-45	98	83	24	62	4	12	44,5	29,5	30	20	2,5
EAHS-P2-60	118	100	30	76	4	16	57	39	40	25	4

Dimensioni

Dimensioni – Supporto LNZG

Download dati CAD www.festo.com

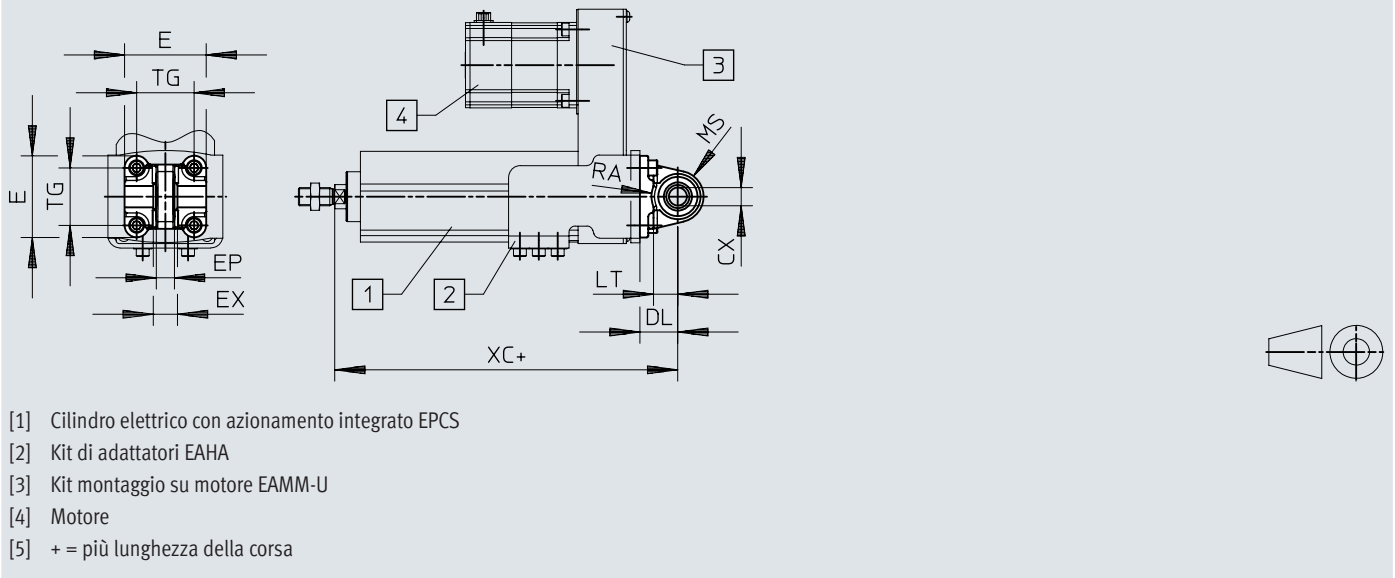


		CR Ø D11	DA Ø H13	FK Ø ±0,1	FN	FS	H1	HB Ø H13	KE	NH	TH ±0,2	UL
LNZG-16	EPCS-BS-32	8	8	10	20	7,5	11	4,5	4,6	13	20	30
LNZG-32	EPCS-BS-45	12	11	15	30	10,5	15	6,6	6,8	18	32	46
LNZG-40/50	EPCS-BS-60	16	15	18	36	12	18	9	9	21	36	55

Dimensioni

Dimensioni – Flangia oscillante SNCS

Download dati CAD www.festo.com



		CX	DL	E	L	EP	EX	LT	MS	RA	TG	XC
			±0,2			±0,2						
SNCS-32	EPCS-BS-45	10 ^{+0,13}	22	45 ^{+0,2/-0,5}	3	10,5	14	13	15	14,5	32,5	154,9
SNCS-40	EPCS-BS-60	12 ^{+0,15}	25	54 ^{-0,5}	3	12	16	16	17	17,5	38	182

Dimensioni

Dimensioni – Flangia oscillante SNCL Download dati CAD www.festo.com

[1] Cilindro elettrico con azionamento integrato EPCS

[2] Kit di adattatori EAHA

[3] Kit montaggio su motore EAMM-U

[4] Motore

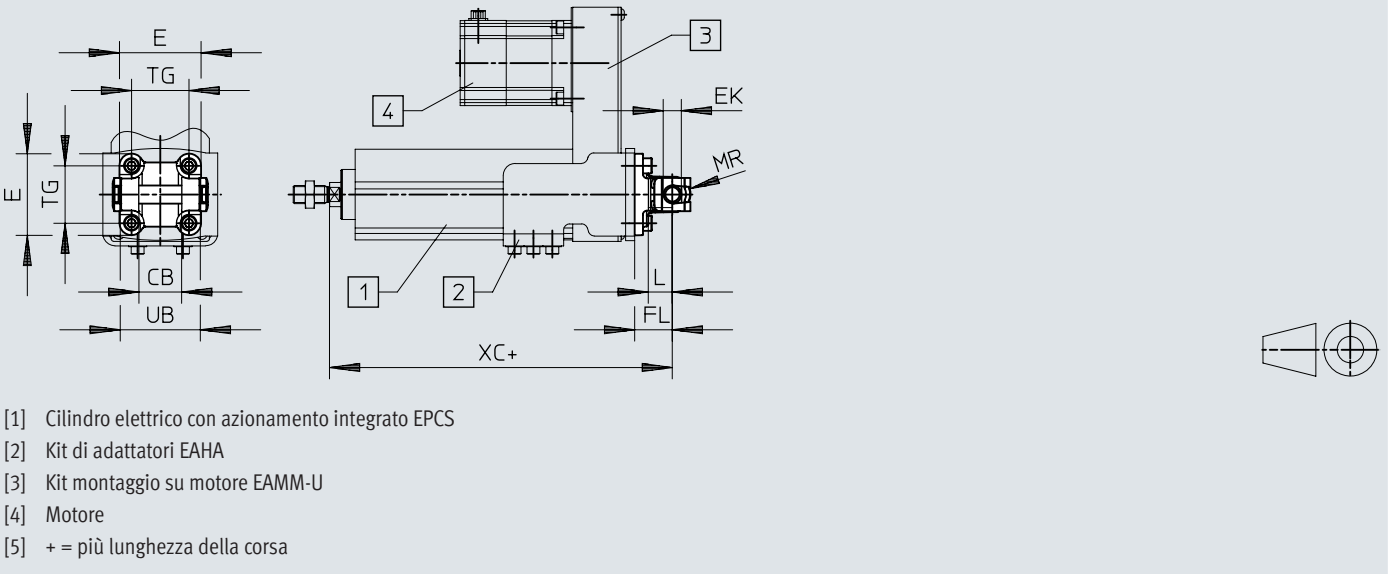
[5] + = più lunghezza della corsa

		CD Ø H10	E	EW h12	FL ±0,2	L	LT	MR	TG	XC
SNCL-16	EPCS-BS-25	6	27,5 _{-0,6}	12 _{h12}	16	3	10	6	18	115,7
SNCL-20	EPCS-BS-32	8	34,5 _{-0,6}	16 _{h12}	20	3	14	8	22	133,9
SNCL-32	EPCS-BS-45	10	45 _{+0,2/-0,5}	26 _{-0,2/-0,6}	22	3	13	10	32,5	154,9
SNCL-40	EPCS-BS-60	12	54 _{-0,5}	28 _{-0,2/-0,6}	25	3	16	12	38	182

Dimensioni

Dimensioni – Flangia oscillante SNCB

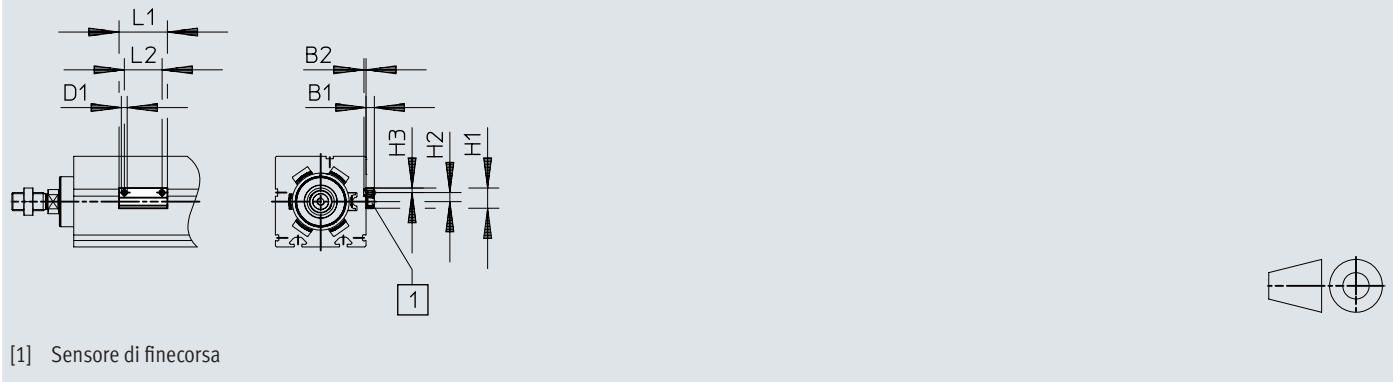
Download dati CAD www.festo.com



		CB	E	EK Ø	FL	L	LT	MR	TG	UB	XC
		H14		H10/e8	±0,2			-0,5		h14	
SNCB-32	EPCS-BS-45	26	45+0,2/-0,5	10	22	3	13	8,5	32,5	45	154,9
SNCB-40	EPCS-BS-60	28	54-0,5	12	25	3	16	12	38	52	182

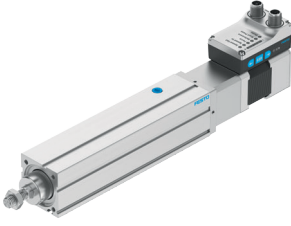
Dimensioni

Dimensioni – Supporto sensore EAPM-L2 Download dati CAD www.festo.com



	B1	B2	D1	H1	H2	H3	L1	L2
EAPM-L2-SH	5,5	1,3	M4	13,4	6	3	32	25

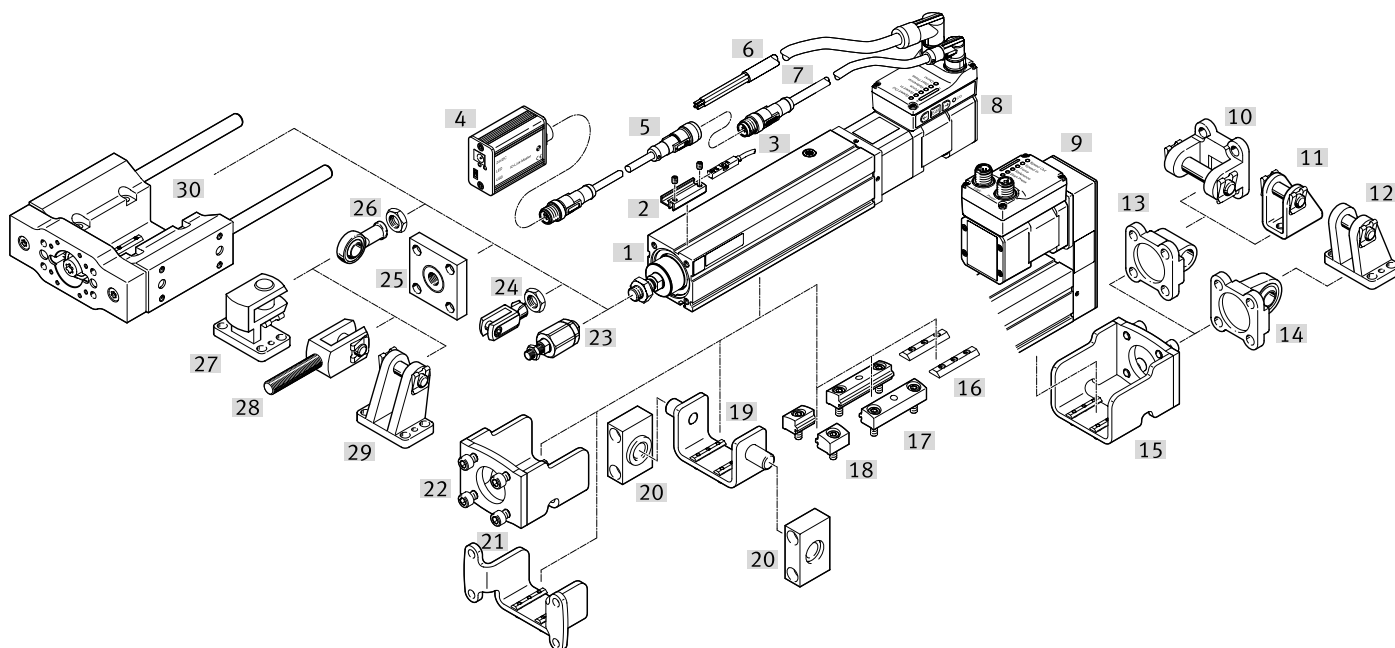
Data ordine

Informazioni per l'ordinazione					
	Dimensione	Passo della vite	Corsa	Cod. prod.	Tipo
	32	3 mm/U	50 mm	8118267	EPCS-BS-32-50-3P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			100 mm	8118268	EPCS-BS-32-100-3P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			150 mm	8118269	EPCS-BS-32-150-3P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			200 mm	8118270	EPCS-BS-32-200-3P-A-ST-M-H1-PLK-AA
		8 mm/U	50 mm	8118271	EPCS-BS-32-50-8P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			100 mm	8118272	EPCS-BS-32-100-8P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			150 mm	8118273	EPCS-BS-32-150-8P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			200 mm	8118274	EPCS-BS-32-200-8P-A-ST-M-H1-PLK-AA
	45	3 mm/U	50 mm	8118275	EPCS-BS-45-50-3P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			100 mm	8118276	EPCS-BS-45-100-3P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			150 mm	8118277	EPCS-BS-45-150-3P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			200 mm	8118278	EPCS-BS-45-200-3P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			250 mm	8118279	EPCS-BS-45-250-3P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			300 mm	8118280	EPCS-BS-45-300-3P-A-ST-M-H1-PLK-AA
		10 mm/U	50 mm	8118281	EPCS-BS-45-50-10P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			100 mm	8118282	EPCS-BS-45-100-10P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			150 mm	8118283	EPCS-BS-45-150-10P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			200 mm	8118284	EPCS-BS-45-200-10P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			250 mm	8118285	EPCS-BS-45-250-10P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			300 mm	8118286	EPCS-BS-45-300-10P-A-ST-M-H1-PLK-AA
	60	5 mm/U	50 mm	8118287	EPCS-BS-60-50-5P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			100 mm	8118288	EPCS-BS-60-100-5P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			150 mm	8118289	EPCS-BS-60-150-5P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			200 mm	8118290	EPCS-BS-60-200-5P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			250 mm	8118291	EPCS-BS-60-250-5P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			300 mm	8118292	EPCS-BS-60-300-5P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			350 mm	8118293	EPCS-BS-60-350-5P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			400 mm	8118294	EPCS-BS-60-400-5P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			500 mm	8118295	EPCS-BS-60-500-5P-A-ST-M-H1-PLK-AA
		12 mm/U	50 mm	8118296	EPCS-BS-60-50-12P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			100 mm	8118297	EPCS-BS-60-100-12P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			150 mm	8118298	EPCS-BS-60-150-12P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			200 mm	8118299	EPCS-BS-60-200-12P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			250 mm	8118300	EPCS-BS-60-250-12P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			300 mm	8118301	EPCS-BS-60-300-12P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			350 mm	8118302	EPCS-BS-60-350-12P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			400 mm	8118303	EPCS-BS-60-400-12P-A-ST-M-H1-PLK-AA
			500 mm	8118304	EPCS-BS-60-500-12P-A-ST-M-H1-PLK-AA

Informazioni per l'ordinazione – Sistema modulare di elementi					Link 
	Dimensione	Corsa	Cod. prod.	Tipo	
	32	25 ... 200 mm	8118264	EPCS-BS-32-	
	45	25 ... 300 mm	8118265	EPCS-BS-45-	
	60	25 ... 500 mm	8118266	EPCS-BS-60-	

Periferiche

Panoramica delle periferiche



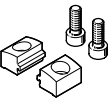
Accessori		→ Pagina/Internet
Tipo/codice di ordinazione	Descrizione	
[1] Cilindro elettrico con azionamento integrato EPCS-BS	Attuatore elettrico	e pcs
[2] Supporto sensore EAPM-L2	Per il fissaggio dei sensori di finecorsa sull'asse. I sensori di finecorsa possono essere fissati solo con il supporto sensore.	49
[3] Sensore di finecorsa SMT-8M	Sensori di finecorsa magnetici per scanalatura a T	50
[4] USB Master IO-link CDSU-1	Per facilitare l'utilizzo del cilindro elettrico con azionamento integrato con IO-Link	50
[5] Adattatore NEFC-M12G8	• Collegamento tra motore e master IO-Link • Consigliato solo per l'utilizzo con la porta IO-Link Class A Master	50
[6] Cavo di alimentazione NEBL-T12	Per l'allacciamento dell'erogazione della tensione del carico e dell'alimentazione logica	50
[7] Cavo di collegamento NEBC-M12	Per l'allacciamento a un sistema di comando	51
[8] Kit assiale	Per il montaggio assiale del motore Per informazioni più dettagliate → www.festo.com/x/electric-motion-sizing (compreso nella fornitura)	-
[9] Kit parallelo	Per il montaggio parallelo del motore Per informazioni più dettagliate → www.festo.com/x/electric-motion-sizing (compreso nella fornitura)	-
[10] Flangia oscillante SNCB	Per il montaggio parallelo del motore, per supporto sferico	47
[11] Supporto a cerniera LBN	Per il montaggio parallelo del motore, per supporto sferico	47
[12] Supporto a cerniera LBG/LBG-...-R3	Per il montaggio parallelo del motore, per supporto sferico	48
[13] Flangia oscillante SNCL	Per il montaggio parallelo del motore	47
[14] Flangia oscillante SNCS/CRSNCS/SNCS-...-R3	Per il montaggio parallelo del motore	47
[15] Kit di adattatori EAHA-P2	- Per il fissaggio frontale di flangia oscillante e perno oscillante - Montabile posteriormente solo in combinazione con il kit parallelo EAMM-U	46
[16] Tassello scorrevole ABAN	Per il montaggio dell'unità cilindro elettrico	49
[17] Fissaggio su profilo EAHF-L2-P	- Per il fissaggio dell'asse, lateralmente sul profilo - Il foro al centro permette di fissare il fissaggio su profilo alla superficie di montaggio	46
[18] Fissaggio su profilo EAHF-L2-P-S	Per il fissaggio dell'asse, lateralmente sul profilo	46
[19] Supporto LN2G	Per cilindri con fissaggio a perno oscillante	46
[20] Fissaggio a cerniera EAHS-P2	Posizione liberamente selezionabile all'interno della lunghezza del cilindro	46
[21] Fissaggio a flangia EAHH-P2	- Per il fissaggio del cilindro elettrico sopra il profilo - Posizione liberamente selezionabile all'interno della lunghezza del cilindro	46
[22] Kit di adattatori EAHA-P2	- Per il fissaggio frontale di flangia oscillante e perno oscillante - Montaggio posteriore possibile solo con kit parallelo EAMM-U	46
[23] Giunto flexo FK/CRFK	Per la compensazione delle deviazioni radiali e angolari	48
[24] Forcella SG/CRSG	Permette un movimento oscillante del cilindro su un piano	48
[25] Piastra di accoppiamento KSG	Per compensare deviazioni radiali	48
[26] Snodo SGS/CRSGS	Con supporto sferico	48

Periferiche

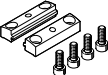
Accessori		→ Pagina/Internet
Tipo/codice di ordinazione	Descrizione	
[27] Supporto a cerniera trasversale LQG	Per snodo SGS	47
[28] Forcella SGA	Per il fissaggio oscillante del cilindro	48
[29] Supporto a cerniera LBG/LBG-...-R3	Per il montaggio parallelo del motore, per supporto sferico	48
[30] Unità di guida EAGF	Per la protezione antirotativa di cilindri elettrici in presenza di coppie elevate	49

Accessori

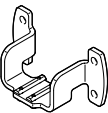
Fissaggio su profilo EAHF-L2-...-P-S

	Descrizione	Materiale piastra	Nota sui materiali	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per taglia 32	Lega di alluminio forgiato anodizzato	Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)	4 g	5183153	EAHF-L2-25-P-S
	per taglia 45, 60			6 g	5184133	EAHF-L2-45-P-S

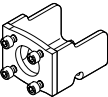
Fissaggio su profilo EAHF-L2-...-P

	Descrizione	Materiale piastra	Nota sui materiali	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per taglia 32	Lega di alluminio forgiato anodizzato	Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)	19 g	4835684	EAHF-L2-25-P
	per taglia 45, 60			35 g	4835728	EAHF-L2-45-P

Fissaggio a flangia EAHH

	Descrizione	Nota sui materiali	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per taglia 32	Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)	80 g	5126157	EAHH-P2-32
	per taglia 45		185 g	5126669	EAHH-P2-45
	per taglia 60		320 g	5127005	EAHH-P2-60

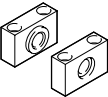
Kit di adattatori EAHA

	Descrizione	Nota sui materiali	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per taglia 32	Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)	165 g	5173020	EAHA-P2-32
	per taglia 45		340 g	5172353	EAHA-P2-45
	per taglia 60		560 g	5173082	EAHA-P2-60

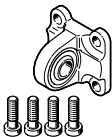
Fissaggio a cerniera EAHS

	Descrizione	Nota sui materiali	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per taglia 32	Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)	75 g	5125041	EAHS-P2-32
	per taglia 45		165 g	5125167	EAHS-P2-45
	per taglia 60		305 g	5125281	EAHS-P2-60

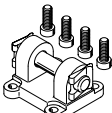
Supporto LNZZ

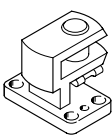
	Descrizione	Materiale del fissaggio	Nota sui materiali	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per taglia 32	Lega di alluminio battuto	Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)	26 g	1434912	LNZZ-16
	per taglia 45			83 g	32959	LNZZ-32
	per taglia 60			129 g	32960	LNZZ-40/50

Accessori

Flangia oscillante SNCS						
	Descrizione	Materiale del fissaggio	Nota sui materiali	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per taglia 45	Alluminio pressofuso	Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)	86 g	174397	SNCS-32
	per taglia 60			122 g	174398	SNCS-40

Flangia oscillante SNCL						
	Descrizione	Materiale del fissaggio	Nota sui materiali	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per taglia 32	Lega di alluminio battuto	Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)	38 g	537792	SNCL-20
	per taglia 45	Alluminio pressofuso		71 g	174404	SNCL-32
	per taglia 60			95 g	174405	SNCL-40

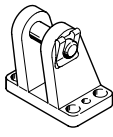
Flangia oscillante SNCB						
	Descrizione	Materiale del fissaggio	Nota sui materiali	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per taglia 45	Alluminio pressofuso	Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)	103 g	174390	SNCB-32
	per taglia 60			155 g	174391	SNCB-40

Supporto a cerniera trasversale LQG						
	Descrizione	Materiale del fissaggio	Nota sui materiali	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per taglia 45	Fusione di acciaio inossidabile	Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)	301 g	31768	LQG-32
	per taglia 60			369 g	31769	LQG-40

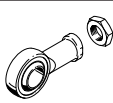
Supporto a cerniera LBN						
	Descrizione	Materiale del fissaggio	Nota sui materiali	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per taglia 32	Acciaio, Galvanizzato	Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)	84 g	6059	LBN-20/25
	per taglia 45			110 g	195860	LBN-32
	per taglia 60			191 g	195861	LBN-40

Accessori

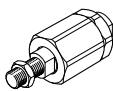
Supporto a cerniera LBG

	Descrizione	Materiale del fissaggio	Nota sui materiali	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per taglia 45	Fusione di acciaio inossidabile	Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)	220 g	31761	LBG-32
	per taglia 60			300 g	31762	LBG-40

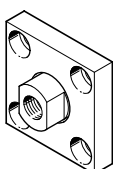
Snodo SGS

	Descrizione	Materiale corpo	Nota sui materiali	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per taglia 32	Acciaio galvanizzato	Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)	54 g	9255	SGS-M8
	per taglia 45			88 g	9261	SGS-M10X1,25
	per taglia 60			130 g	9262	SGS-M12X1,25

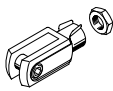
Giunto flexo FK

	Descrizione	Materiale corpo	Nota sui materiali	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per taglia 32	Acciaio galvanizzato	Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)	56 g	2062	FK-M8
	per taglia 45			236 g	6140	FK-M10X1,25
	per taglia 60			245 g	6141	FK-M12X1,25

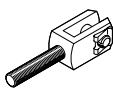
Piastra di accoppiamento KSG

	Descrizione	Materiale del fissaggio	Nota sui materiali	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per taglia 45	Acciaio, Galvanizzato	Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)	229 g	32963	KSG-M10X1,25
	per taglia 60			447 g	32964	KSG-M12X1,25

Forcella SG

	Descrizione	Materiale corpo	Nota sui materiali	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per taglia 32		Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)	53 g	3111	SG-M8
	per taglia 45			103 g	6144	SG-M10X1,25
	per taglia 60			166 g	6145	SG-M12X1,25

Forcella SGA

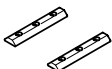
	Descrizione	Materiale corpo	Nota sui materiali	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per taglia 45		Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)	129 g	32954	SGA-M10X1,25
	per taglia 60			222 g	10767	SGA-M12X1,25

Accessori

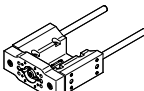
Raccordo a innesto per attacco dell'aria di bloccaggio

Raccordo a innesto per attacco dell'aria di bloccaggio						
	Descrizione	Materiale corpo	Dimensioni del pacchetto	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per taglia 25, 32	Ottone, nichelato	10	3 g	133004	QSM-M5-4-I-R
				3,2 g	133003	QSM-M5-3-I-R
	per taglia 45			8,9 g	186266	QSM-G1/8-4-I
				9,5 g	186267	QSM-G1/8-6-I
	per taglia 60			13 g	186108	QS-G1/4-6-I
				14 g	186110	QS-G1/4-8-I

Tassello scorrevole ABAN

	Descrizione	Materiale del tassello scorrevole	Dimensioni del pacchetto	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	per dimensioni 32, 45	Acciaio	2	5 g	8169987	ABAN-3-3M3-30-M-P2
	per taglia 60			18 g	8169988	ABAN-5-3M5-40-M-P2

Unità di guida EAGF

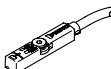
	Descrizione	Corsa	Temperatura ambiente	Grado di protezione	Cod. prod.	Tipo
	per taglia 32	1 ... 200 mm	0 ... 60 °C	IP40	8158030	EAGF-P2-KF-32-
		50 mm			8158032	EAGF-P2-KF-32-50
		100 mm			8158029	EAGF-P2-KF-32-100
		150 mm			8158027	EAGF-P2-KF-32-150
		200 mm			8158028	EAGF-P2-KF-32-200
	per taglia 45	1 ... 300 mm			8158133	EAGF-P2-KF-45-
		50 mm			8158131	EAGF-P2-KF-45-50
		100 mm			8158123	EAGF-P2-KF-45-100
		150 mm			8158125	EAGF-P2-KF-45-150
		200 mm			8158127	EAGF-P2-KF-45-200
		300 mm			8158130	EAGF-P2-KF-45-300
	per misura 60	1 ... 500 mm			8158150	EAGF-P2-KF-60-
		100 mm			8158138	EAGF-P2-KF-60-100
		150 mm			8158140	EAGF-P2-KF-60-150
		200 mm			8158142	EAGF-P2-KF-60-200
		300 mm			8158031	EAGF-P2-KF-60-300

Supporto sensore EAPM-L2

	Materiale del supporto sensore	Nota sui materiali	Peso prodotto	Cod. prod.	Tipo
	Lega di alluminio battuto anodizzato	Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)	4 g	4759852	EAPM-L2-SH

Sensore di finecorsa SMT per scanalatura a T, magnetoresistivo

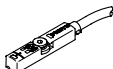
Link [smt-8m](#)

Sensore di finecorsa SMT per scanalatura a T, magnetoresistivo						
	Tipo di montaggio	Uscita di commutazione	Collegamento elettrico	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	Serrato a vite, Inscrivibile nella scanalatura dall'alto	Contatto a 3 fili N/C NPN	Estremità aperta	2,5 m	8138000	SMT-8M-A-NO-24V-E-2,5-OE
		Contatto a 3 fili N/A NPN		7,5 m	8138001	SMT-8M-A-NO-24V-E-7,5-OE
				2,5 m	574338	SMT-8M-A-NS-24V-E-2,5-OE
		Connettore maschio M8, codifica A	0,3 m	574339	SMT-8M-A-NS-24V-E-0,3-M8D	
		Contatto a 3 fili PNP N/C	Estremità aperta	7,5 m	574340	SMT-8M-A-PO-24V-E-7,5-OE

Accessori

Sensore di finecorsa SMT per scanalatura a T, magnetoresistivo

Link [smt-8m](#)

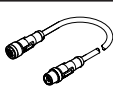
	Tipo di montaggio	Uscita di commutazione	Collegamento elettrico	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	Serrato a vite, Inseribile nella scanalatura dall'alto	Contatto a 3 fili PNP N/O	Estremità aperta	2,5 m	574335	SMT-8M-A-PS-24V-E-2,5-OE
			Connettore maschio M8, codifica A	0,3 m	574334	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M8D

USB Master IO-link

Link [cdsu](#)

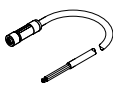
	Descrizione	Cod. prod.	Tipo
	per l'utilizzo dell'unità con IO-Link®, è inoltre necessario un connettore per l'alimentazione esterna (non compreso nella fornitura)	8091509	CDSU-1

Adattatore NEFC

	Collegamento elettrico 1, connettore	Collegamento elettrico 2, del connettore	Collegamento elettrico 2, numero di collegamenti/nuclei	Lunghezza del cavo ¹⁾	Cod. prod.	Tipo
	M12x1, codifica A secondo EN 61076-2-101	M12x1, codifica A secondo EN 61076-2-101	5	0,3 m	8080777	NEFC-M12G8-0.3-M12G5-LK

1) Collegamento tra motore e master IO-Link

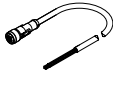
Cavi di alimentazione NEBL, diritti

	Collegamento elettrico 1, connettore	Collegamento elettrico 2, del connettore	Collegamento elettrico 2, numero di collegamenti/nuclei	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	M12x1, codifica T secondo EN 61076-2-111	Estremità aperta	4	2 m	8080790	NEBL-T12G4-E-2-N-LE4
				5 m	8080791	NEBL-T12G4-E-5-N-LE4
				10 m	8080792	NEBL-T12G4-E-10-N-LE4
				15 m	8080793	NEBL-T12G4-E-15-N-LE4

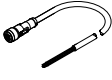
Cavi di alimentazione NEBL, angolati

	Collegamento elettrico 1, connettore	Collegamento elettrico 2, del connettore	Collegamento elettrico 2, numero di collegamenti/nuclei	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	M12x1, codifica T secondo EN 61076-2-111	Estremità aperta	4	2 m	8080778	NEBL-T12W4-E-2-N-LE4
				5 m	8080779	NEBL-T12W4-E-5-N-LE4
				10 m	8080780	NEBL-T12W4-E-10-N-LE4
				15 m	8080781	NEBL-T12W4-E-15-N-LE4

Cavi di collegamento NEBC, diritti

	Collegamento elettrico 1, connettore	Collegamento elettrico 2, del connettore	Collegamento elettrico 2, numero di collegamenti/nuclei	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	M12x1, codifica A secondo EN 61076-2-101	M12x1, codifica A secondo EN 61076-2-101	8	2 m	8080782	NEBC-M12G8-E-2-N-M12G8
				5 m	8080783	NEBC-M12G8-E-5-N-M12G8
				10 m	8080784	NEBC-M12G8-E-10-N-M12G8
				15 m	8080785	NEBC-M12G8-E-15-N-M12G8
		Estremità aperta	8	2 m	8094480	NEBC-M12G8-E-2-N-B-LE8
				5 m	8094477	NEBC-M12G8-E-5-N-B-LE8

Accessori

Cavi di collegamento NEBC, dritti						
	Collegamento elettrico 1, connettore	Collegamento elettrico 2, del connettore	Collegamento elettrico 2, numero di collegamenti/nuclei	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	M12x1, codifica A secondo EN 61076-2-101	Estremità aperta	8	10 m	8094482	NEBC-M12G8-E-10-N-B-LE8
				15 m	8094475	NEBC-M12G8-E-15-N-B-LE8

Cavi di collegamento NEBC, angolati						
	Collegamento elettrico 1, connettore	Collegamento elettrico 2, del connettore	Collegamento elettrico 2, numero di collegamenti/nuclei	Lunghezza del cavo	Cod. prod.	Tipo
	M12x1, codifica A secondo EN 61076-2-101	M12x1, codifica A secondo EN 61076-2-101	8	2 m	8080786	NEBC-M12W8-E-2-N-M12G8
				5 m	8080787	NEBC-M12W8-E-5-N-M12G8
				10 m	8080788	NEBC-M12W8-E-10-N-M12G8
				15 m	8080789	NEBC-M12W8-E-15-N-M12G8
		Estremità aperta		2 m	8094476	NEBC-M12W8-E-2-N-B-LE8
				5 m	8094478	NEBC-M12W8-E-5-N-B-LE8
				10 m	8094481	NEBC-M12W8-E-10-N-B-LE8
				15 m	8094479	NEBC-M12W8-E-15-N-B-LE8