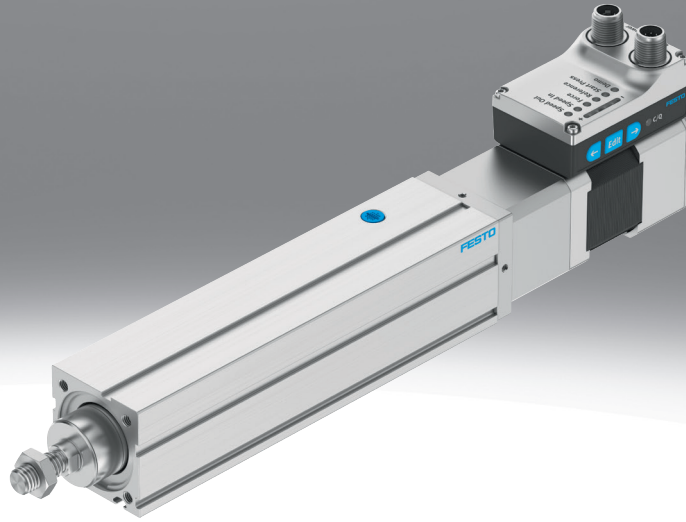


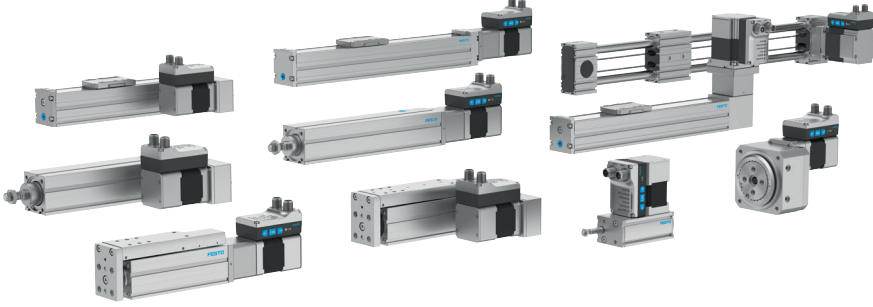
Elektrikli silindir ünitesi EPCS

FESTO



Özellikler

Bir bakışta

[e pcs](#)


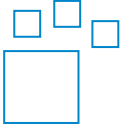
Pnömatiğin kolaylığını elektrik otomasyonunun avantajlarıyla ilk kez bir araya getiriyor: Simplified Motion Series. Bu entegre tahrikler, iki mekanik son konum arasında en basit hareket ve konumlandırma görevleri için elektriksel bir alternatif arayan ancak klasik elektrikli tahrik sistemlerinin zaman alıcı devreye alma işleminden kaçınmak isteyen kullanıcılar için mükemmel bir çözümdür.

- Harici sürücü kontrolsüz: entegre tahrikte bir araya getirilen tüm gerekli elektronik bileşenler
- Standart olarak entegre edilmiş iki kontrol seçeneği: dijital I/O ve IO-Link
- Mekanik son konumlar arasında basit hareketler için eksiksiz çözüm
- Basitleştirilmiş devreye alma: tüm parametreler doğrudan tahrikte manuel olarak ayarlanabilir
- İşletime almak için özel know-how gerekli değildir
- Alan açısından kritik uygulamalarda optimum kullanım için minimum sıfır strok ve son derece kompakt tasarım
- Düşük iç sürtünmeli çok yüksek kaliteli bilyalı vidalı mil tahriki
- Yönlendirme, dağıtım veya test uygulamalarında hızlı hareket için ideal

Yataklama üniteli silindir

- Piston milinin dönmesini önlemek için
- Hassas hareketler için

Sipariş bilgileri - Modüler sistem

[e pcs](#)


Konfigüre edilebilir ürün

Bu ürün ve tüm ürün seçenekleri, konfigüratör yoluyla sipariş edilebilir.

Mühendislik araçları

[engineering tools](#)

Mühendislik araçlarıyla zaman kazanın: Optimum çözüm için akıllı mühendislik. Amacımız üretkenliğinizi artırmaktır. Mühendislik araçlarımız buna önemli bir katkı sağlamaktadır. Tüm değer zinciri boyunca, sisteminizi doğru bir şekilde tasarlamaya, beklenmedik üretkenlik rezervlerini kullanmaya veya daha fazla üretkenlik elde etmenize yardımcı olurlar. İlk temastan makinenizin modernizasyonuna kadar projenizin her aşamasında işinize yarayacak çok sayıda araçla karşılaşacaksınız.

Simplified Motion Series – Solution Finder

- Simplified Motion Series'ten basit elektrikli tahrik çözümleri için seçim aracı: Bu çözüm bulucu ile elektrikli hareket görevleri için çözüm bulmak çok kolay. Strok, yük ve hareket türü gibi en önemli uygulama parametrelerini girersiniz ve basit hareket göreviniz için en iyi çözüm senaryolar içinde size sunulur. Daha sonra tek bir tıklama ile alışveriş sepetinize ekleyebilir ve doğrudan çevrim içi sipariş verebilirsiniz.

Çizelgeler

[e pcs](#)


Bu belgede gösterilen şemalar, çevrimiçi olarak da mevcuttur. Orada kesin değerleri görüntülemek mümkündür.

Mil adımı

Mil aralığı, milimetre cinsinden milin devri başına mil somununun kat ettiği mesafeyi tanımlar.

Özellikler

Konum algılama

Yaklaşım sensörleri yardımıyla konum algılama, her türlü konumun sorgulanmasını sağlar.

Motor türü

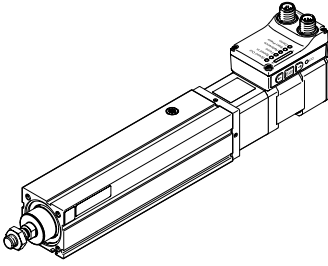
IO-Link

Motor, tahrike entegre edilmiştir ve “plug and work” ilkesine göre kolayca çalıştırılabilir. İlgili parametreler doğrudan tahrikte ayarlanabilir. Dijital I/O veya IO-Link üzerinden kontrol edilir.

Kontrol paneli

Motoru hizalarken düğmelerin kullanılabilirliği (parametreleme ve kumanda için) dikkate alınmalıdır.

[H1] Entegre



Veri yolu protokolü/kumanda

Devreye sokmak için PNP veya NPN anahtarlama çıkışları arasında seçim yapabilirsiniz.

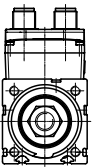
Son konum algılaması

Normal bir yaklaşım sensöründe olduğu gibi son konum geri bildirimi standart olarak entegre edilmiştir

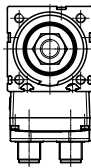
Hat çıkışı yönelim

Motorun tahrik üzerindeki hizalamasını açıklar. Hizalamaya bağlı olarak bağlantı kabloları müşteriye özel olarak döşenebilir. Açılı hatların kabloları eksene 45° açı yapacak şekilde dizilir.

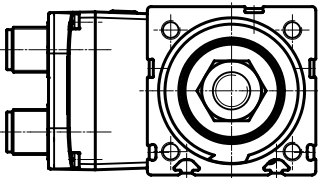
[] Standart



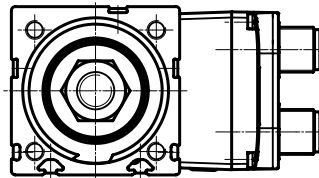
[D] Alt



[L] Sol



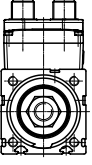
[R] Sağ



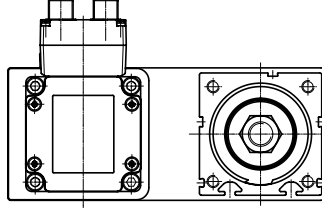
Özellikler

Motor montaj konumu

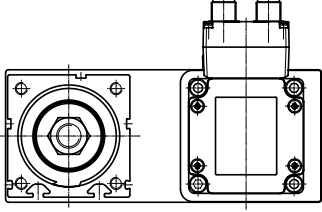
[L] Standart



[PL] Paralel sol



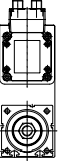
[PR] Paralel sağ



[PD] Paralel alt



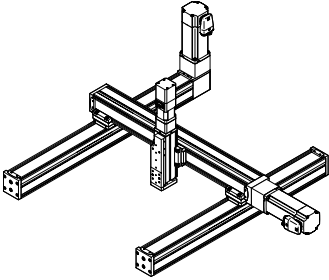
[PT] Paralel üst



Elektrik aksesuarları

Motor ve IO-Link Master arasındaki bağlantı kablosu

Genel bakış



- Tek eksenli taşıma sistemine, örn. bom sistemi, yüzey portali veya üç boyutlu portal
- Dişli kayış, mil eksenleri ELGC ve mini kızak ünitesi EGSC, küçük ölçekli otomasyon için ölçeklenebilir modüler bir sistem oluşturur
- Ortak platform mimarisi, koordineli arayüzlere sahip tutarlı bir programla sonuçlanır. Adaptör plakaları olmadan çok sayıda sistem tamamen uygulanabilir
- Güçlü tahrik ve kılavuz elemanları, uzun hizmet ömrü, dayanıklılık ve güvenilirlik sağlar
- Tek tip, evrensel aksesuar yelpazesi, depolama ve tasarım işlerini azaltır

Tip anahtarı

001	Seri	
EPCS	Elektro silindir EPCS	
002	Tahrik türü	
BS	Bilyalı vidalı mil tahriki	
003	Boyut	
32	32	
45	45	
60	60	
004	Strok [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	Mil adımı	
3P	3 mm	
5P	5 mm	
8P	8 mm	
10P	10 mm	
12P	12 mm	
006	Konum algılama	
A	Yaklaşım sensörü için	

007	Motor türü	
ST	Step motor ST	
008	Kontrol ünitesi	
M	Entegre edilmiş	
009	Kontrol paneli	
H1	Entegre	
010	Veri yolu protokolü/kumanda	
PLK	PNP ve IO-Link	
NLK	NPN ve IO-Link	
011	Son konum algılaması	
AA	Entegre son konum sorgulamalı	
012	Hat çıkışı yönelim	
	Standart	
D	Alt	
L	Sol	
R	Sağ	
013	Motor montaj konumu	
	Standart	
PL	Paralel sol	
PR	Paralel sağ	
PD	Paralel alt	
PT	Paralel üst	
014	Elektrik aksesuarları	
	Yok	
L1	IO-Link cihazı olarak işletim için adaptör	

Veri sayfası

Genel teknik veriler			
Boyut	32	45	60
Tasarım	Elektro-silindir, küresel vidalı milli silindir ile, entegre tahrik ile		
Motor türü	Step motor		
Dönmeye karşı koruma/kılavuz	kayar yatak ile		
Piston mili ucu	Erkek diş		
Piston mili diş ölçüsü	M8	M10x1,25	M12x1,25
Strok	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
Strok rezervi	0 mm		
Piston milinin maks. dönüş açısı +/-	1 drc		
İlave fonksiyonlar	Kullanıcı arayüzü Entegre son konum algılama		
Gösterge	LED		
Referanslama	Pozitif sabit durdurma bloku Negatif sabit durdurma bloku Referans şalteri		
Montaj türü	dişi diş ile aksesuarlarla		
Montaj konumu	herhangi bir		
Maks. kablo uzunluğu	15 m çıkışlar 15 m girişler IO-Link işletiminde 20 m		

Mekanik veriler			
Boyut	32	45	60
Mil adımı	3	8	10
Mil çapı	8 mm	10 mm	12 mm
Taşıma kapasitesi kılavuz değeri, yatay	24 kg	60 kg	120 kg
Faydalı yük kılavuz değeri, dikey	12 kg	9 kg	23 kg
Maks. besleme kuvveti F _x	150 N	450 N	900 N
Tahrik milindeki maks. radyal kuvvet	75 N	180 N	230 N
Maks. hız ¹⁾	0,079 m/sn	0,21 m/sn	0,074 m/sn
„Speed Press“ hızı	0,01 m/sn	0,23 m/sn	0,09 m/sn
Maks. ivmelenme ²⁾	1,5 m/sn ²	5 m/sn ²	0,22 m/sn
Tekrarlama hassasiyeti	±0,02 mm	1,5 m/sn ²	5 m/sn ²
Ters çevirme boşluğu ³⁾	100 µm	1,5 m/sn ²	5 m/sn ²
Konum algılama	Yaklaşım sensörü için		

1) %10'luk adımlarla ayarlanabilir.

2) Değiştirilemeyen parametre.

Paralel kit için:

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

3) Yeni durumda.

Mil			
Boyut	32	45	60
Mil çapı	8 mm	10 mm	12 mm
Mil adımı	3 ... 8 mm/dev	3 ... 10 mm/dev	5 ... 12 mm/dev

Veri sayfası

Elektriksel veriler			
Boyut	32	45	60
Nominal gerilim DC	24 V		
İzin verilen gerilim dalgalanmaları	+/- % 15		
Nominal akım	3 A	5,3 A	
Maks. akım tüketimi	3 A	5,3 A	
Maks. akım tüketimi, mantık	0,3 A		
Rotor konumu vericisi	Tek dönüşlü mutlak enkoder		
Rotor konumu vericisi ölçüm prensibi	Manyetik		
Rotor konumu vericisi çözünürlüğü	16 bit		

Arayüzler			
Boyut	32	45	60
Parametrelendirme arayüzü	IO-Link, Kullanıcı arayüzü		
Mantıksal giriş çalışma aralığı	24 V		
Dijital mantık giriş sayısı	2		
Mantık girişi özellikleri	yapılandırılabilir galvanik olarak ayrılmamış		
Anahtarlama mantığı girişler	NPN (negatif anahtarlama) PNP (pozitif anahtarlama)		
Mantık girişi spesifikasyonu	IEC 61131-2, tip 1'e göre		
Maks. akım dijital mantık çıkışları	100 mA		
Dijital mantık çıkış sayısı 24 V DC	2		
Dijital mantık çıkışlarının özellikleri	yapılandırılabilir galvanik olarak ayrılmamış		
Anahtarlama mantığı çıkışlar	NPN (negatif anahtarlama) PNP (pozitif anahtarlama)		

IO-Link teknik verileri			
Boyut	32	45	60
IO-Link, SIO modu desteği	Evet		
IO-Link, Communication mode	COM3 (230,4 kBaud)		
IO-Link, Port class	A		
IO-Link, bağlantı noktası sayısı	1		
IO-Link, işlem verileri genişliği çıkış	2 bayt		
IO-Link, proses verileri içeriği OUT	Hareket girişi 1 bit Hareket çıkışı 1 bit Onay hatası 1 bit Ara hareket 1 bit		
IO-Link, işlem verileri genişliği IN	2 bayt		
IO-Link, proses verileri içeriği IN	Durum cihazı 1 bit Durum girişi 1 bit Ara durum 1 bit Hareket durumu 1 bit Durumu çıkışı 1 bit		
IO-Link, servis verileri içeriği giriş	32 bitlik kuvvet 32 bitlik pozisyon 32 bit hız		
IO-Link, minimum çevrim süresi	1 ms		
IO-Link, veri belleği gerekli	0,5 kB		
IO-Link, protokol versiyonu	Cihaz V 1.1		

Veri sayfası

Çalışma ve çevre koşulları			
Boyut	32	45	60
Ortam sıcaklığı	0 ... 50°C		
Depolama sıcaklığı	-20 ... 60°C		
Ortam sıcaklığına ilişkin not	30 °C'lik ortam sıcaklığının üzerinde, K başına%2'lik bir güç azalması gözlemlenmelidir.		
Sıcaklık denetimi	Aşırı sıcaklık durumunda kapatma Analog çıkışlı entegre hassas CMOS sıcaklık sensörü		
Bağıl nem	% 0 - 90, yoğunlaşmayan		
Yalıtım koruma sınıfı	B		
Koruma sınıfı	III		
Koruma türü	IP40		
Devreye girme süresi	100%		
CE işareti (bkz. Uygunluk Beyanı) ¹⁾	AB EMC direktifine göre AB RoHS direktifine göre		
UKCA işareti (bkz. Uygunluk Beyanı) ²⁾	EMC için Birleşik Krallık düzenlemelerine göre Birleşik Krallık RoHS düzenlemelerine göre		
KC işareti	KC-EMC		
Ruhsat	RCM işareti		
Osilasyon direnci	FN 942017-4 ve EN 60068-2-6'ya göre şiddet seviyesi 1 olan nakliye uygulama testi		
Şok direnci	FN 942017-5 ve EN 60068-2-27'ye göre şiddet seviyesi 1 ile şok testi		
Temiz oda uygunluğu, aşağıda-kilere göre ölçülür ISO 14644-14	ISO 14644-1 uyarınca Sınıf 9		
Bakım aralığı	Ömür boyu yağlama		

1) Daha fazla bilgi için bkz. www.festo.com/catalogue/... → Support/Downloads.

2) Daha fazla bilgi için bkz. www.festo.com/catalogue/... → Support/Downloads.

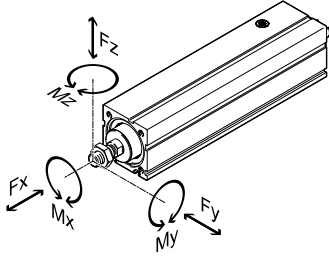
Ağırlıklar			
Boyut	32	45	60
0 mm strokta temel ağırlık ¹⁾	818 g, 982 g	1.185 g, 1.308 g	2.294 g, 2.558 g
10 mm strok başına ek ağırlık	24 g	41 g	69 g
0 mm strokta hareketli kütle	98 g	179 g	305 g
10 mm strok başına hareketli kütle ek yük	3,3 g	4,9 g	6,5 g

1) Eksenel motor montajında / paralel motor montajında

Malzemeler			
Boyut	32	45	60
Gövde malzemesi	Dövme alüminyum alaşımı, sürgülü eloksallı		
Piston mili malzemesi	yüksek alaşımlı paslanmaz çelik		
Mil malzemesi	Rulman çeliği		
Mil somunu malzemesi	Çelik		
LABS uygunluğu	VDMA24364 Zone III		
Malzeme hakkında not	RoHS uyumlu		

Veri sayfası

Piston milinde izin verilen maks. yükler



Boyut	32		45		60	
Mil adımı	3	8	3	10	5	12
Maks. besleme kuvveti Fx	150 N		450 N	250 N	900 N	375 N
Maks. moment Mx	0 Nm					
Maks. moment My	1,5 Nm		2,9 Nm		6,4 Nm	
Maks. moment Mz	1,5 Nm		2,9 Nm		6,4 Nm	

Yük karşılaştırma faktörü hesaplaması

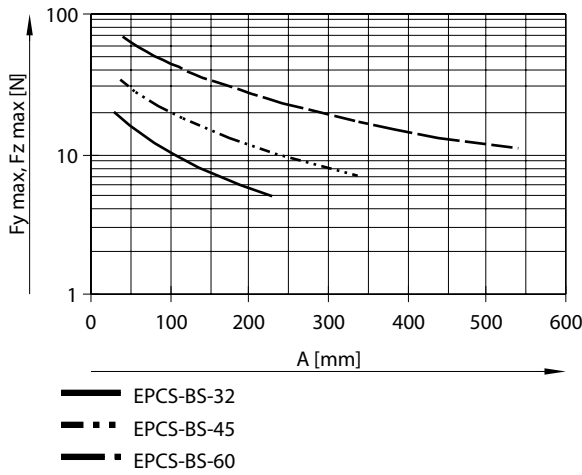
$$f_v = \frac{|F_{y1}|}{F_{y2}} + \frac{|F_{z1}|}{F_{z2}} + \frac{|M_{x1}|}{M_{x2}} + \frac{|M_{y1}|}{M_{y2}} + \frac{|M_{z1}|}{M_{z2}} \leq 1$$

Belirtilen kuvvet ve momentlerden birkaçı aynı anda piston miline etki ediyorsa belirtilen maksimum yüklerle ek olarak soldaki denklemin şartları da yerine getirilmelidir.

F1 / M1 = Dinamik değer

F2 / M2 = Maksimum değer

Konsol A'ya bağlı olarak piston milindeki izin verilen maksimum yanal kuvvet F

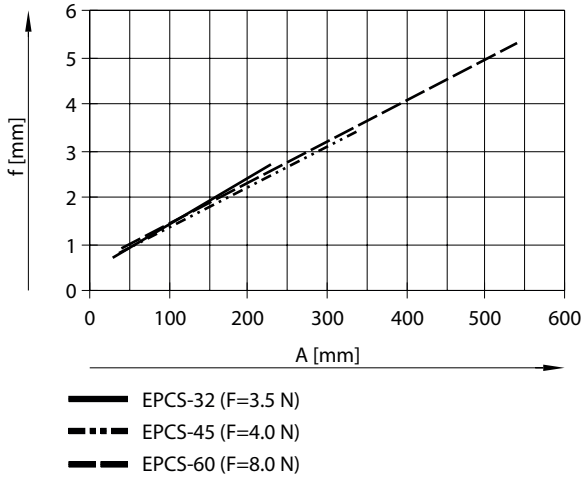


Not:

Boyutlandırma yazılımı „Electric Motion Sizing“

Veri sayfası

Konsol A ve yanal kuvvet F'nin bir fonksiyonu olarak piston mili sapması f



Konsol A ve yanal kuvvet F'nin bir fonksiyonu olarak piston mili sapması f

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

f_1 = Enine kuvvet nedeniyle piston mili sapması [mm]

F_1 = enine kuvvet [N]

F_2 = Standartlaştırılmış enine kuvvet [N] (şemadan okunan sabit kuvvet)

f_2 = Enine kuvvet nedeniyle piston mili sapması [N] (şemadan okunan değer)

Ortalama besleme kuvveti F'nin hesaplanması (DIN 69051-4'e göre)

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

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

Bir hareket döngüsü içindeki besleme kuvvetinin tepe değeri, maksimum ilerleme kuvvetini aşmamalıdır. Zirve değerine genellikle yukarı vuruşun hızlanma aşamasında dikey çalışmada ulaşılır. Maksimum ilerleme kuvvetinin aşılması aşınmanın artmasına ve dolayısıyla bilyalı vidanın hizmet ömrünün azalmasına neden olur. Ayrıca maksimum hız aşılmamalıdır.

Çalışma sırasında sürekli besleme kuvvetinin maksimum besleme kuvvetine kadar kısa süreli aşılmasına izin verilir. Bununla birlikte, bir hareket çevriminin ortalaması alınarak sürekli besleme kuvvetinin korunması gerekir.

Ortalama besleme hızı v (DIN 69051-4 uyarınca)

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

F_x = besleme kuvveti

F_{xm} = ortalama besleme kuvveti

$F_{x\max.}$ = maks. besleme kuvveti

$F_{x\text{dauer}}$ = sürekli besleme kuvveti

q = zaman oranı

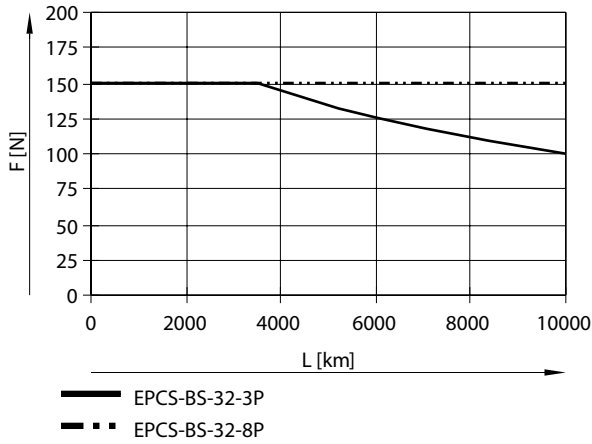
v_x = besleme hızı

v_{xm} = ortalama besleme hızı

$v_{x\max.}$ = maks. besleme hızı

Veri sayfası

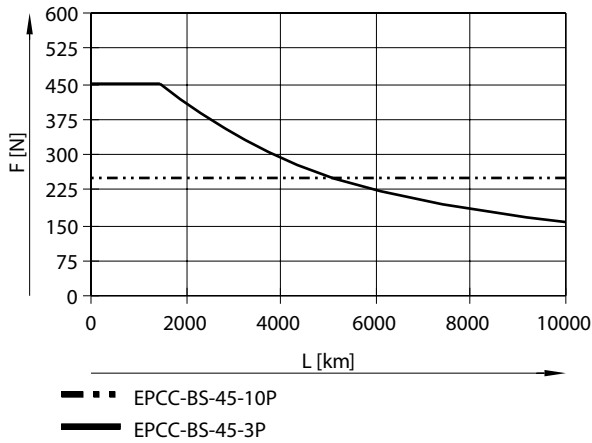
EPCS-BS-32 için 1,0 çalışma katsayısı ve oda sıcaklığında, kilometre L'nin bir fonksiyonu olarak ortalama besleme kuvveti F



Not:

Kilometre bilgileri, deneylerle belirlenmiş ve teorik olarak hesaplanmış verilere dayanmaktadır (oda sıcaklığında). Pratikte ulaşılabilir kilometre durumu, değişen sınır koşulları altında verilen eğrilerden önemli ölçüde sapabilir.

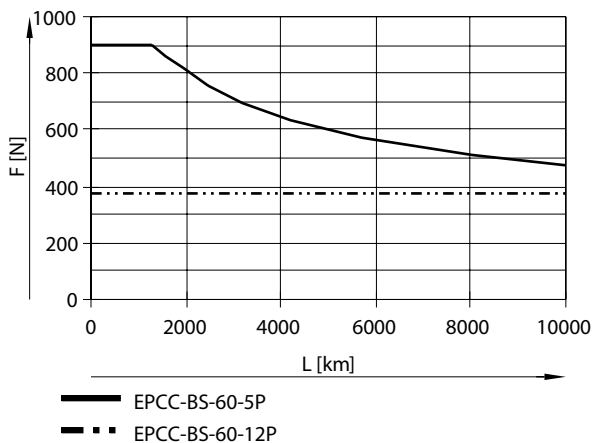
EPCS-BS-45 için 1,0 çalışma katsayısı ve oda sıcaklığında, kilometre L'nin bir fonksiyonu olarak ortalama besleme kuvveti F



Not:

Kilometre bilgileri, deneylerle belirlenmiş ve teorik olarak hesaplanmış verilere dayanmaktadır (oda sıcaklığında). Pratikte ulaşılabilir kilometre durumu, değişen sınır koşulları altında verilen eğrilerden önemli ölçüde sapabilir.

EPCS-BS-60 için 1,0 çalışma katsayısı ve oda sıcaklığında, kilometre L'nin bir fonksiyonu olarak ortalama besleme kuvveti F



Not:

Kilometre bilgileri, deneylerle belirlenmiş ve teorik olarak hesaplanmış verilere dayanmaktadır (oda sıcaklığında). Pratikte ulaşılabilir kilometre durumu, değişen sınır koşulları altında verilen eğrilerden önemli ölçüde sapabilir.

Veri sayfası

İşletim katsayısı dikkate alındığında kullanım ömrü

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

İşletim katsayısı f_B

1,0 ... 1,2 (ölçüm makinesi için)

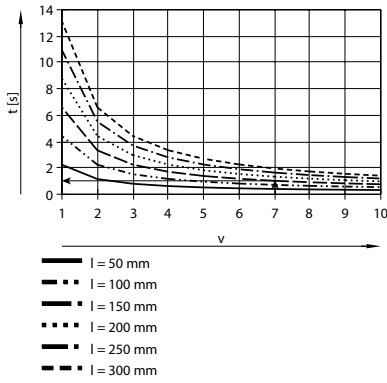
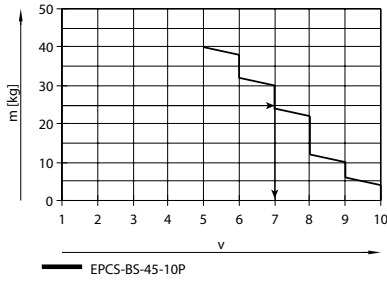
1,2 ... 1,4 (elleçleme, robot teknolojisi için)

1,4 ... 1,6 (presleme işlemleri için)

1,6 ... 2,0 (inşaat, tarım için)

 L_1 = Gerçek kullanım ömrü L = Hedef kullanım ömrü f_B = İşletim katsayısı

Tasarım örneği



Uygulama verileri:

- Yük: 25 kg
- Montaj konumu: yatay
- Motor montaj konumu: eksenel
- Strok: 150 mm
- İzin verilen maksimum konumlandırma süresi: 2 sn (tek yön)

Adım 1:

“Mekanik veriler” tablosundan mümkün olan en küçük boyut: EPCS-BS-45-10P

Adım 2:

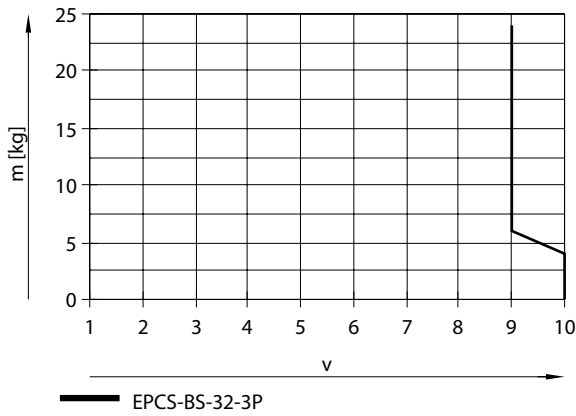
Yük m için maksimum hız seviyesi v seçimi (bkz. soldaki şema)

Adım 3:

Strok l için minimum konumlandırma süresi t 'yi okuma (bkz. soldaki şema)

Sonuç: EPCS-BS-45-150-10P ile uygulama yapılabilir. 1 saniyelik minimum konumlandırma süresine (tek yön) ulaşılır.

Daha uzun konumlandırma süreleri, herhangi bir zamanda daha düşük bir hız seviyesi kullanılarak seçilebilir.

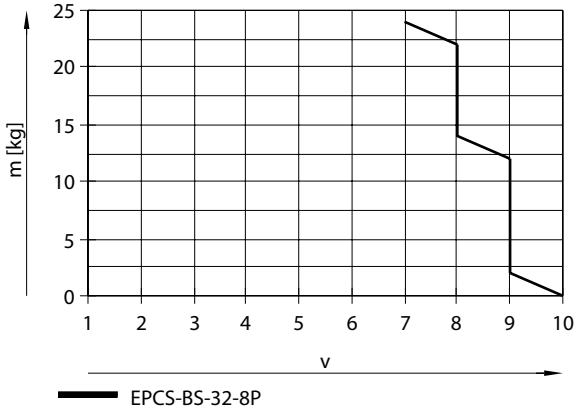
Eksenel kit ile hız seviyesi v 'ye bağlı olarak EPCS-BS-32-3P için yatay montaj konumunda kütle m 

Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

Veri sayfası

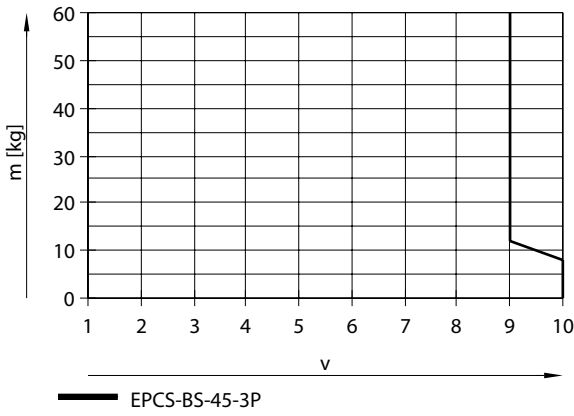
Eksenel kit ile hız seviyesi v'ye bağlı olarak EPCS-BS-32-8P için yatay montaj konumunda kütle m



Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

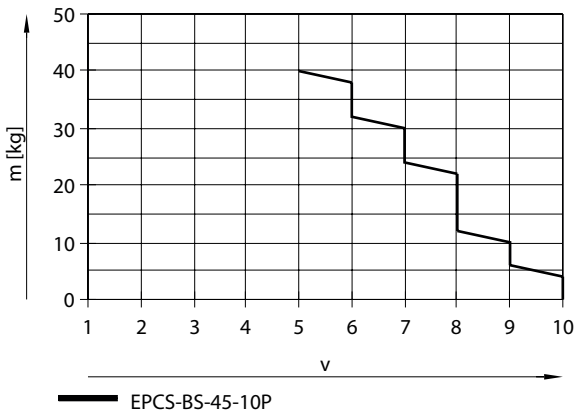
Eksenel kit ile hız seviyesi v'ye bağlı olarak EPCS-BS-45-3P için yatay montaj konumunda kütle m



Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

Eksenel kit ile hız seviyesi v'ye bağlı olarak EPCS-BS-45-10P için yatay montaj konumunda kütle m

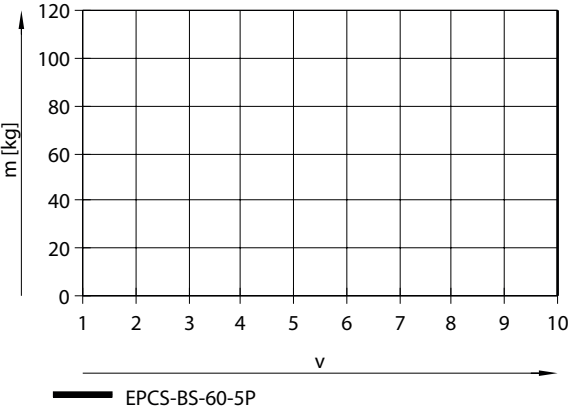


Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

Veri sayfası

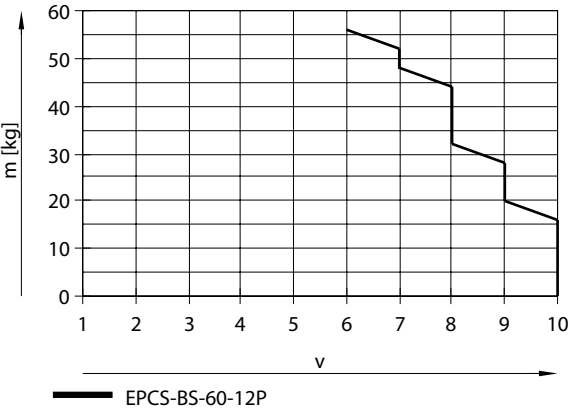
Eksenel kit ile hız seviyesi v'ye bağlı olarak EPCS-BS-60-5P için yatay montaj konumunda kütle m



Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

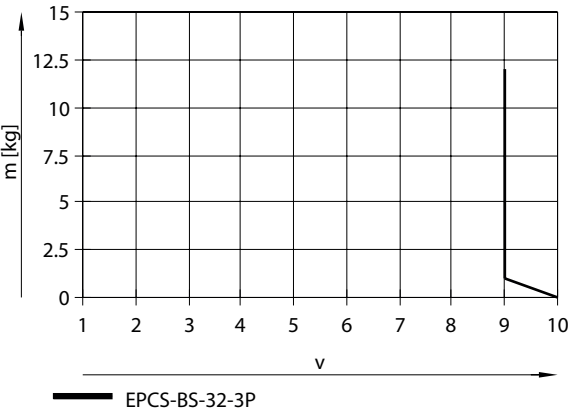
Eksenel kit ile hız seviyesi v'ye bağlı olarak EPCS-BS-60-12P için yatay montaj konumunda kütle m



Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

Eksenel kit ile hız seviyesi v'ye bağlı olarak EPCS-BS-32-3P için dikey montaj konumunda kütle m

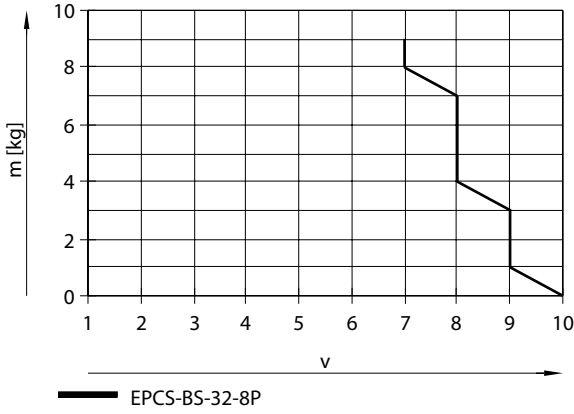


Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

Veri sayfası

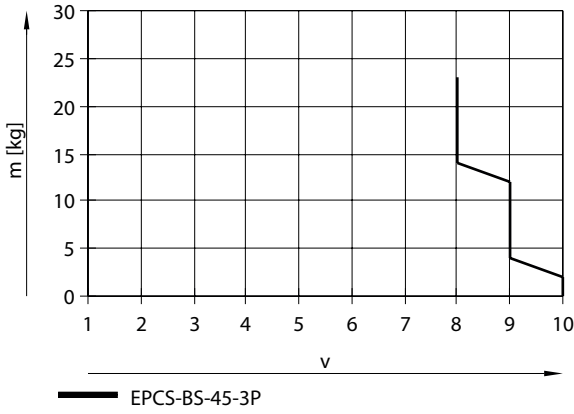
Eksenel kit ile hız seviyesi v'ye bağlı olarak EPCS-BS-32-8P için dikey montaj konumunda kütle m



Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

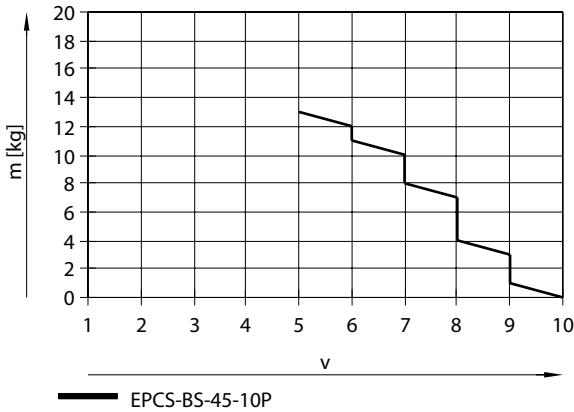
Eksenel kit ile hız seviyesi v'ye bağlı olarak EPCS-BS-45-3P için dikey montaj konumunda kütle m



Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

Eksenel kit ile hız seviyesi v'ye bağlı olarak EPCS-BS-45-10P için dikey montaj konumunda kütle m

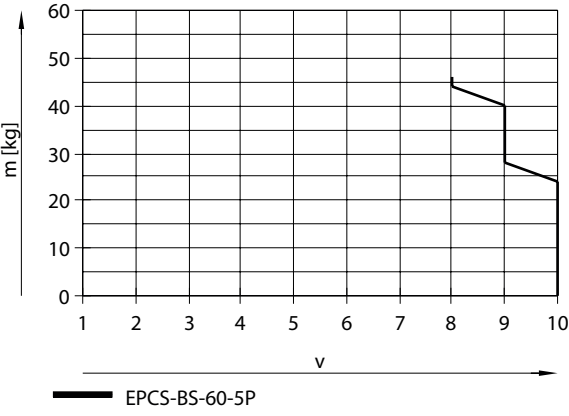


Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

Veri sayfası

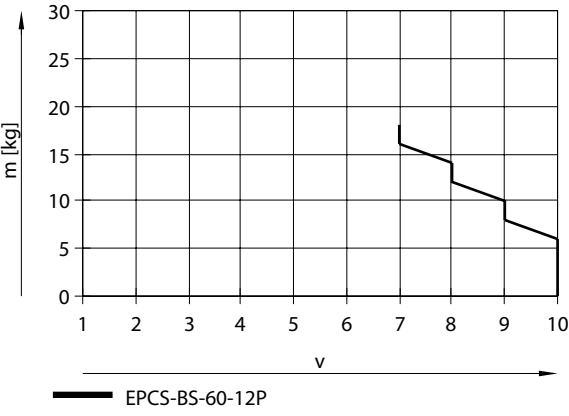
Eksenel kit ile hız seviyesi v'ye bağlı olarak EPCS-BS-60-5P için dikey montaj konumunda kütle m



Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

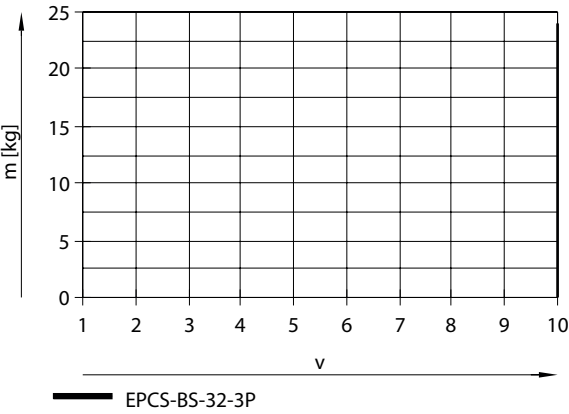
Eksenel kit ile hız seviyesi v'ye bağlı olarak EPCS-BS-60-12P için dikey montaj konumunda kütle m



Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

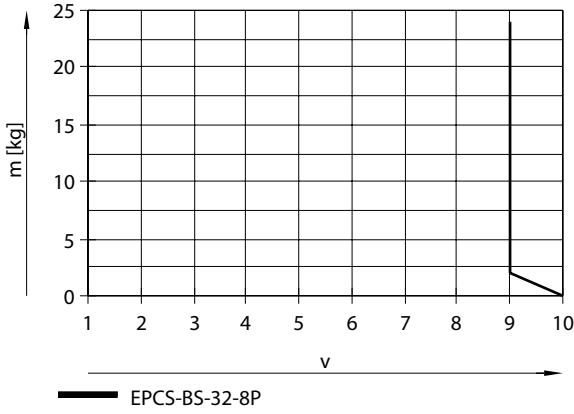
Paralel kit ile hız seviyesi v'ye bağlı olarak EPCS-BS-32-3P için yatay montaj konumunda kütle m



Not:

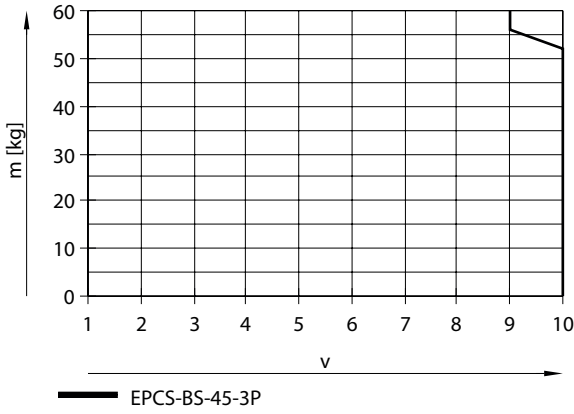
Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

Veri sayfası

Paralel kit ile hız seviyesi v 'ye bağlı olarak EPCS-BS-32-8P için yatay montaj konumunda kütle m 

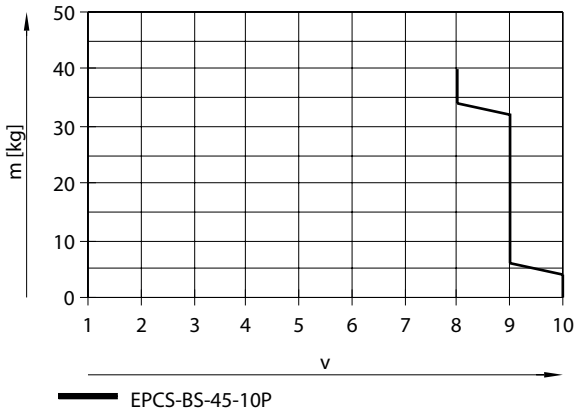
Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

Paralel kit ile hız seviyesi v 'ye bağlı olarak EPCS-BS-45-3P için yatay montaj konumunda kütle m 

Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

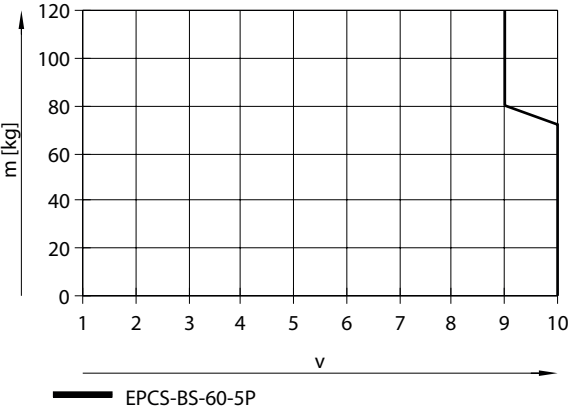
Paralel kit ile hız seviyesi v 'ye bağlı olarak EPCS-BS-45-10P için yatay montaj konumunda kütle m 

Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

Veri sayfası

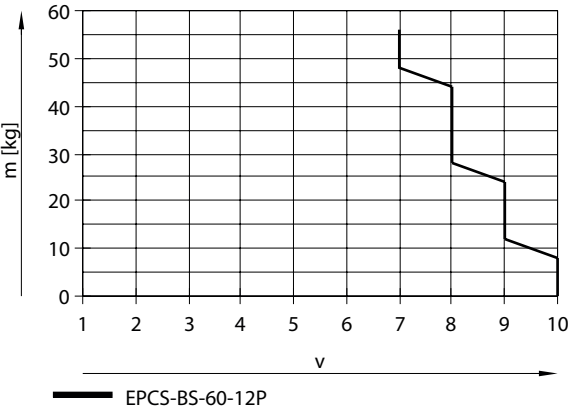
Paralel kit ile hız seviyesi v'ye bağlı olarak EPCS-BS-60-5P için yatay montaj konumunda kütle m



Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

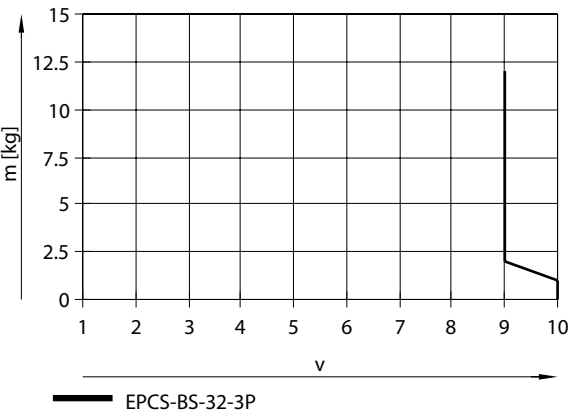
Paralel kit ile hız seviyesi v'ye bağlı olarak EPCS-BS-60-12P için yatay montaj konumunda kütle m



Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

Paralel kit ile hız seviyesi v'ye bağlı olarak EPCS-BS-32-3P için dikey montaj konumunda kütle m

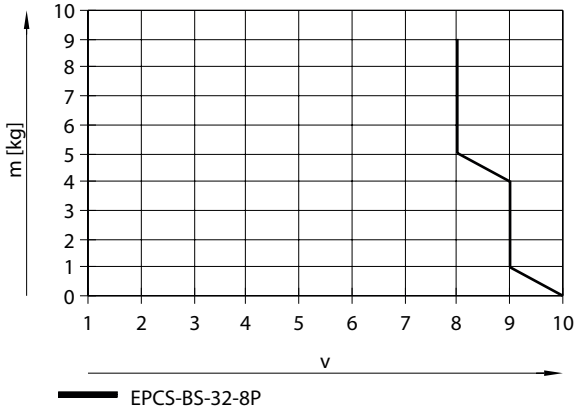


Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

Veri sayfası

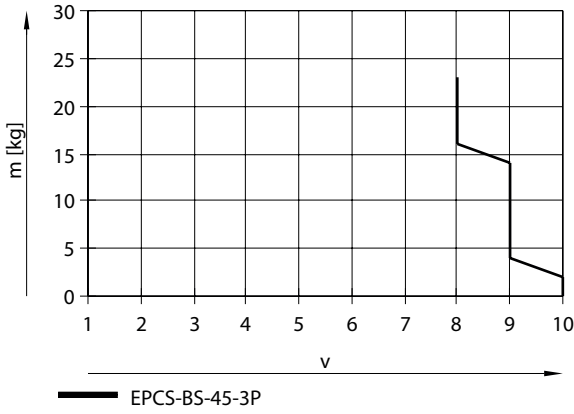
Paralel kit ile hız seviyesi v'ye bağlı olarak EPCS-BS-32-8P için dikey montaj konumunda kütle m



Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

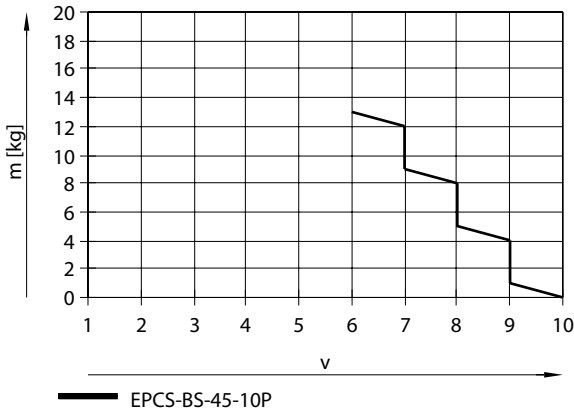
Paralel kit ile hız seviyesi v'ye bağlı olarak EPCS-BS-45-3P için dikey montaj konumunda kütle m



Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

Paralel kit ile hız seviyesi v'ye bağlı olarak EPCS-BS-45-10P için dikey montaj konumunda kütle m

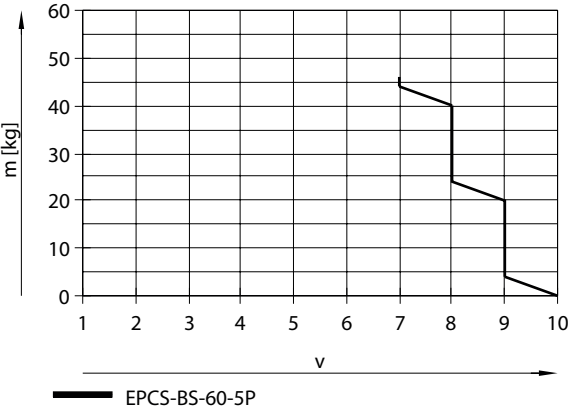


Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

Veri sayfası

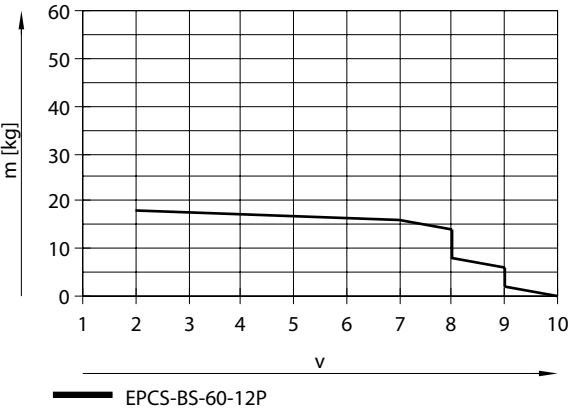
Paralel kit ile hız seviyesi v'ye bağlı olarak EPCS-BS-60-5P için dikey montaj konumunda kütle m



Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

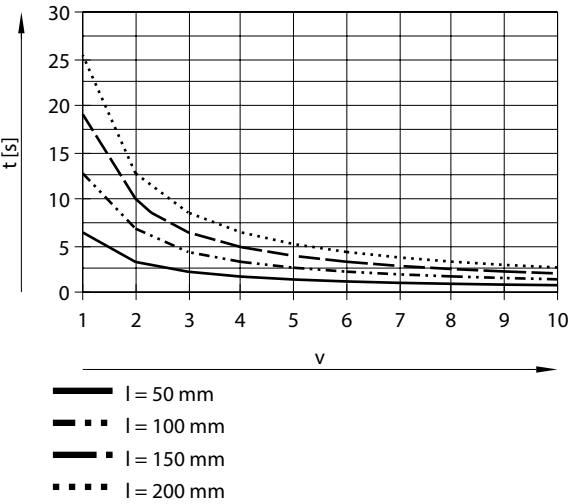
Paralel kit ile hız seviyesi v'ye bağlı olarak EPCS-BS-60-12P için dikey montaj konumunda kütle m



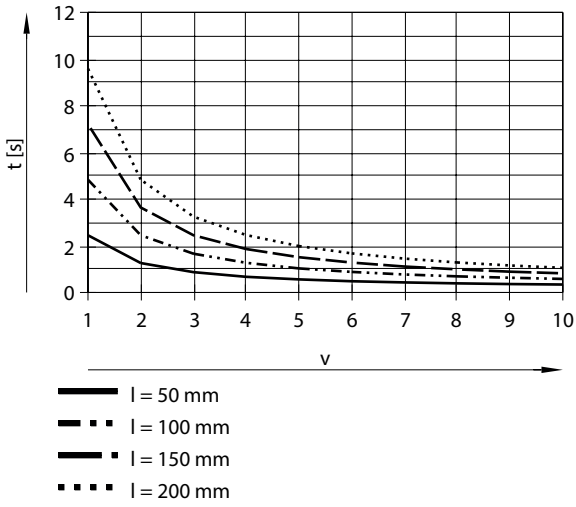
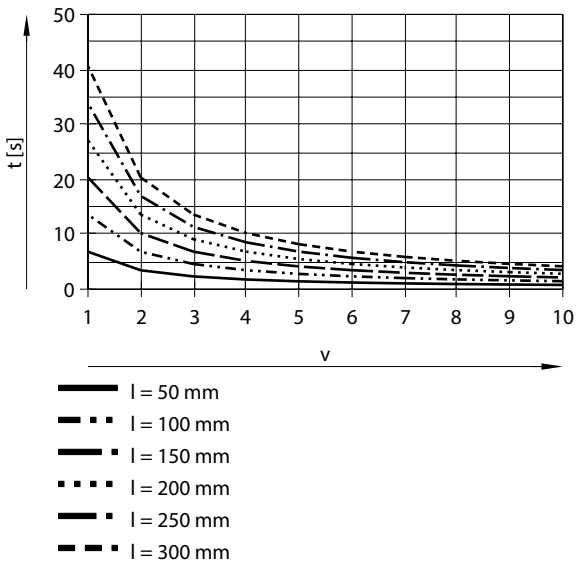
Not:

Çizgiler maksimum değerleri tanımlar. Daha düşük hız seviyeleri herhangi bir zamanda ayarlanabilir.

Hız seviyesi v ve strok l'ya bağlı olarak eksenel kit ile EPCS-BS-32-3P için konumlandırma süresi t

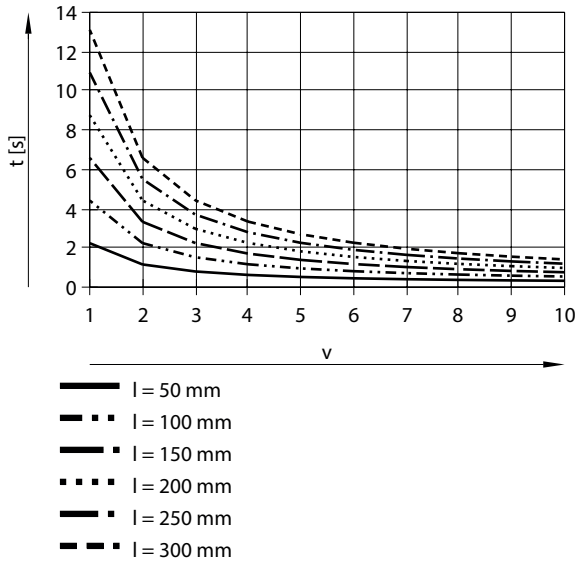


Veri sayfası

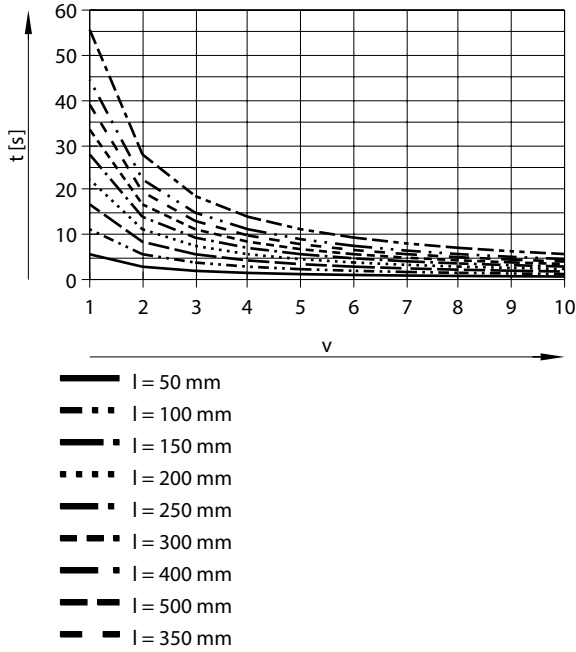
Hız seviyesi v ve strok l 'ya bağlı olarak aksel kit ile EPCS-BS-32-8P için konumlandırma süresi t Hız seviyesi v ve strok l 'ya bağlı olarak aksel kit ile EPCS-BS-45-3P için konumlandırma süresi t 

Veri sayfası

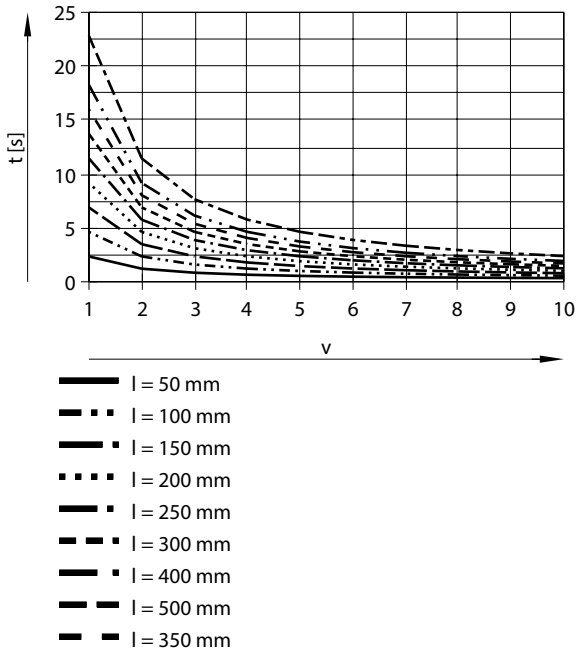
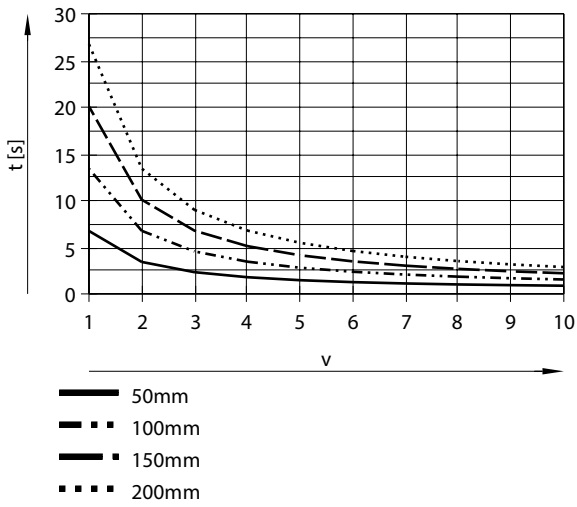
Hız seviyesi v ve strok l 'ya bağlı olarak aksel kit ile EPCS-BS-45-10P için konumlandırma süresi t



Hız seviyesi v ve strok l 'ya bağlı olarak aksel kit ile EPCS-BS-60-5P için konumlandırma süresi t

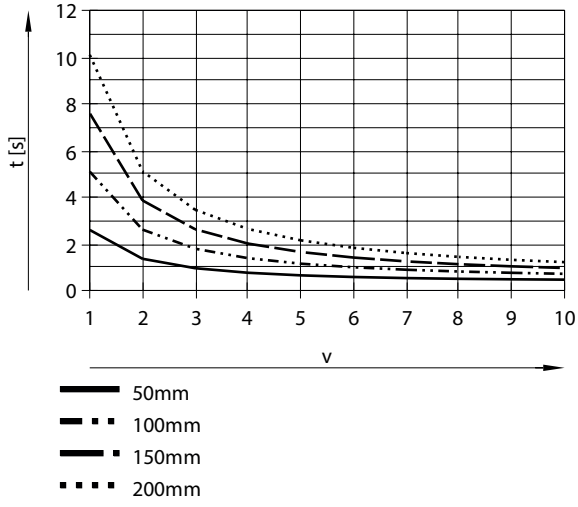


Veri sayfası

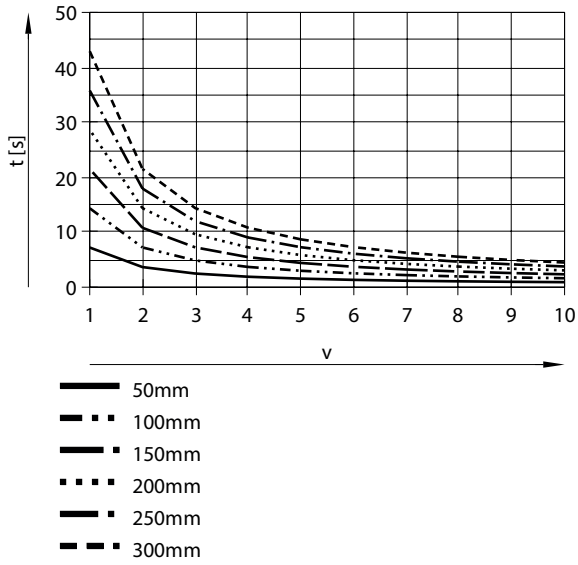
Hız seviyesi v ve strok l 'ya bağlı olarak eksenel kit ile EPCS-BS-60-12P için konumlandırma süresi t Hız seviyesi v ve strok l 'ya bağlı olarak paralel kit ile EPCS-BS-32-3P için konumlandırma süresi t 

Veri sayfası

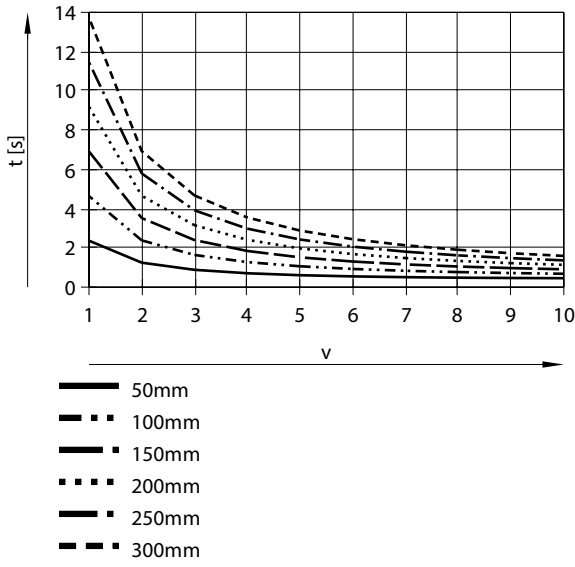
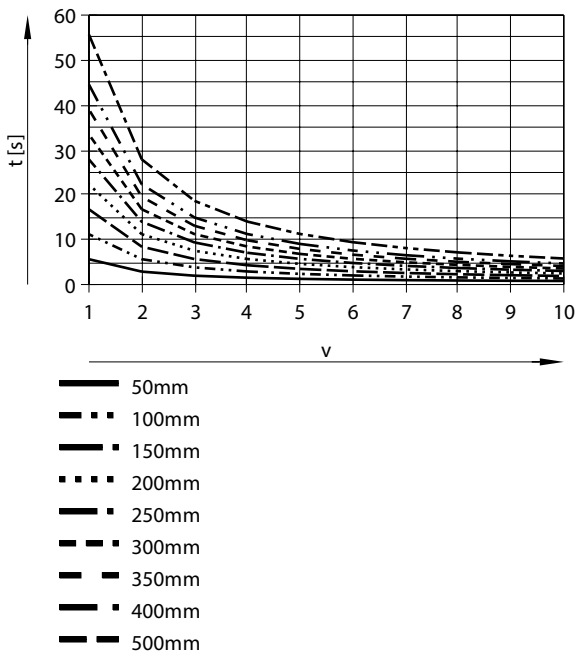
Hız seviyesi v ve strok l 'ya bağlı olarak paralel kit ile EPCS-BS-32-8P için konumlandırma süresi t



Hız seviyesi v ve strok l 'ya bağlı olarak paralel kit ile EPCS-BS-45-3P için konumlandırma süresi t

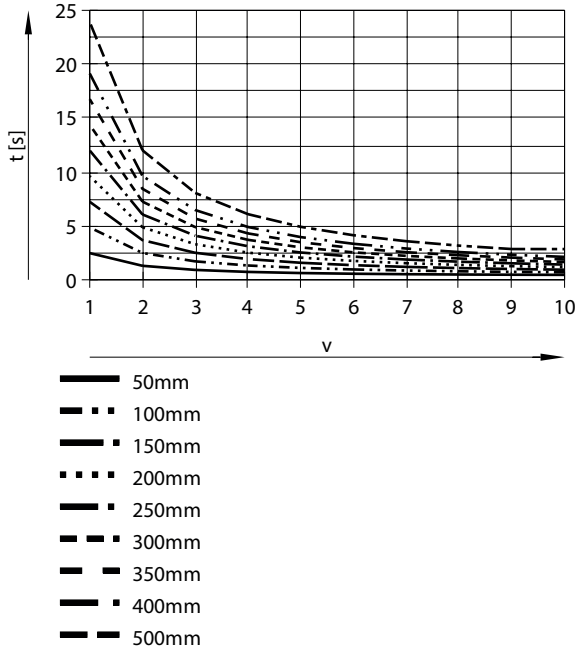


Veri sayfası

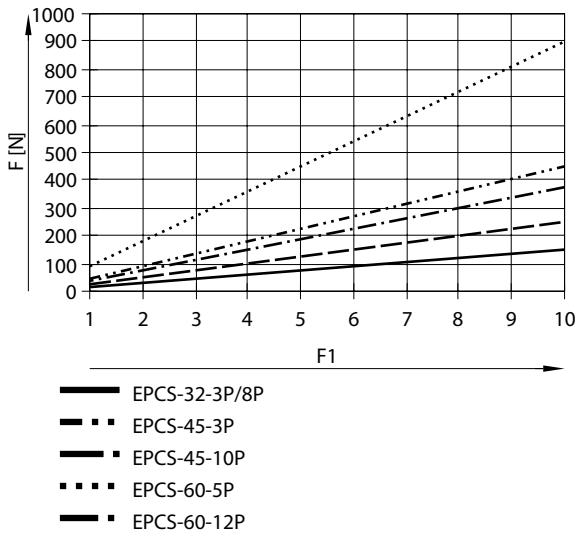
Hız seviyesi v ve strok l 'ya bağlı olarak paralel kit ile EPCS-BS-45-10P için konumlandırma süresi t Hız seviyesi v ve strok l 'ya bağlı olarak paralel kit ile EPCS-BS-60-5P için konumlandırma süresi t 

Veri sayfası

Hız seviyesi v ve strok l'ya bağlı olarak paralel kit ile EPCS-BS-60-12P için konumlandırma süresi t

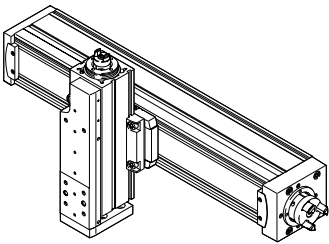


Kuvvet seviyesi F1'e bağlı olarak besleme kuvveti F Kuvvet seviyesi F



Kuvvet, motor akımı düzenlenerek kontrol edilir ve analiz edilir. Tahrik mekanizmasına bağlı olarak, ölçülen akım üzerinden doğrusal bir kuvvet belirlenir. Hedef, nominal motor akımının bir yüzdesi olarak belirlenir ve elektro-Silindir üzerindeki gerçek kuvvetten sapabilir. Daha düşük kuvvet seviyelerinde, tahrik sisteminin sürtünme kuvveti ayarlanan besleme kuvvetinden daha büyük olabilir ve tahrik sisteminin durmasına neden olabilir.

ELGC eksen, ELGS, Mini Kızak Ünitesi EGSC-BS, EGSS-BS, Elektro-Silindir EPCC, EPCS ve Kılavuz eksen ELFC arasındaki kombinasyonlar



Profil montajı ile montaj seçenekleri EAHF-L2-...-P-D

- Montaj seçeneği: Bir küçük boyuttaki montaj eksenine sahip Temel Eksen

1. Temel Eksen:

Ürün: ELGC, ELGS, ELFC

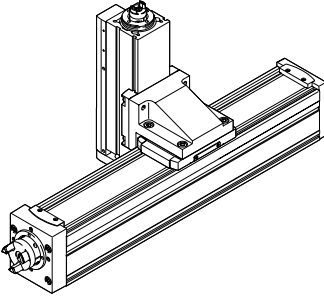
Boyut 32, 45, 60, 80

2. Montaj eksen:

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

Boyut 25, 32, 45, 60

Veri sayfası

ELGC eksen, ELGS, Mini Kızak Ünitesi EGSC-BS, EGSS-BS, Elektro-Silindir EPCC, EPCS ve Kılavuz eksen ELFC arasındaki kombinasyonlar

Açısal Kit EHAA-D-L2-...-AP ile montaj seçenekleri

-Montaj seçeneği: Bir küçük boyuttaki montaj eksenine sahip Temel Eksen

1. Temel Eksen:

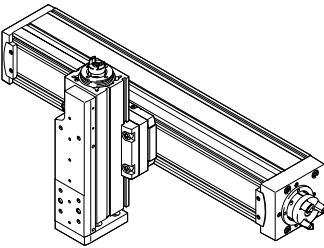
Ürün: ELGC, ELGS, ELFC

Boyut 32, 45, 60, 80

2. Montaj eksen:

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

Boyut 25, 32, 45, 60

ELGC eksen, ELGS, Mini Kızak Ünitesi EGSC-BS, EGSS-BS, Elektro-Silindir EPCC, EPCS ve Kılavuz eksen ELFC arasındaki kombinasyonlar

Adaptör Takımı EHAA-D-L2 ile montaj seçenekleri

-Montaj seçeneği: Aynı boyutta montaj eksenine sahip Temel Eksen

-Montaj seçeneği: Bir sonraki daha küçük montaj eksenine yükseklik ayarlı Temel Eksen

-Paralel kitlerle motor montajı sırasında çakışan konturlar oluşabilir. Bu durumda yükseklik ayarı için Adaptör Plaka gereklidir

1. Temel Eksen:

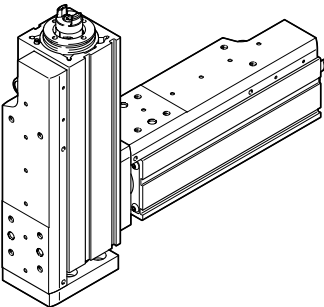
Ürün: ELGC, ELGS, ELFC

Boyut 32, 45, 60, 80

2. Montaj eksen:

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

Boyut 25, 32, 45, 60, 80

Mini Kızak Ünitesi EGSC-BS, EGSS-BS arasındaki kombinasyonlar

Doğrudan sabitleme ile montaj seçenekleri

-Montaj seçeneği: Aynı boyutta montaj eksenine sahip Temel Eksen

1. Temel Eksen:

Ürün: EGSC, EGSS

Boyut 25, 32, 45, 60

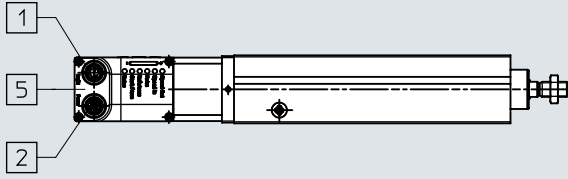
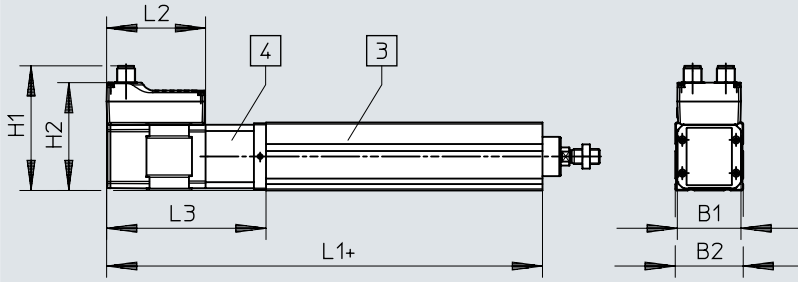
2. Montaj eksen:

Ürün: EGSC, EGSS

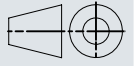
Boyut 25, 32, 45, 60

Ölçüler

Ölçüler – Eksenel motor bağlantısı ile

CAD verilerini indir www.festo.com

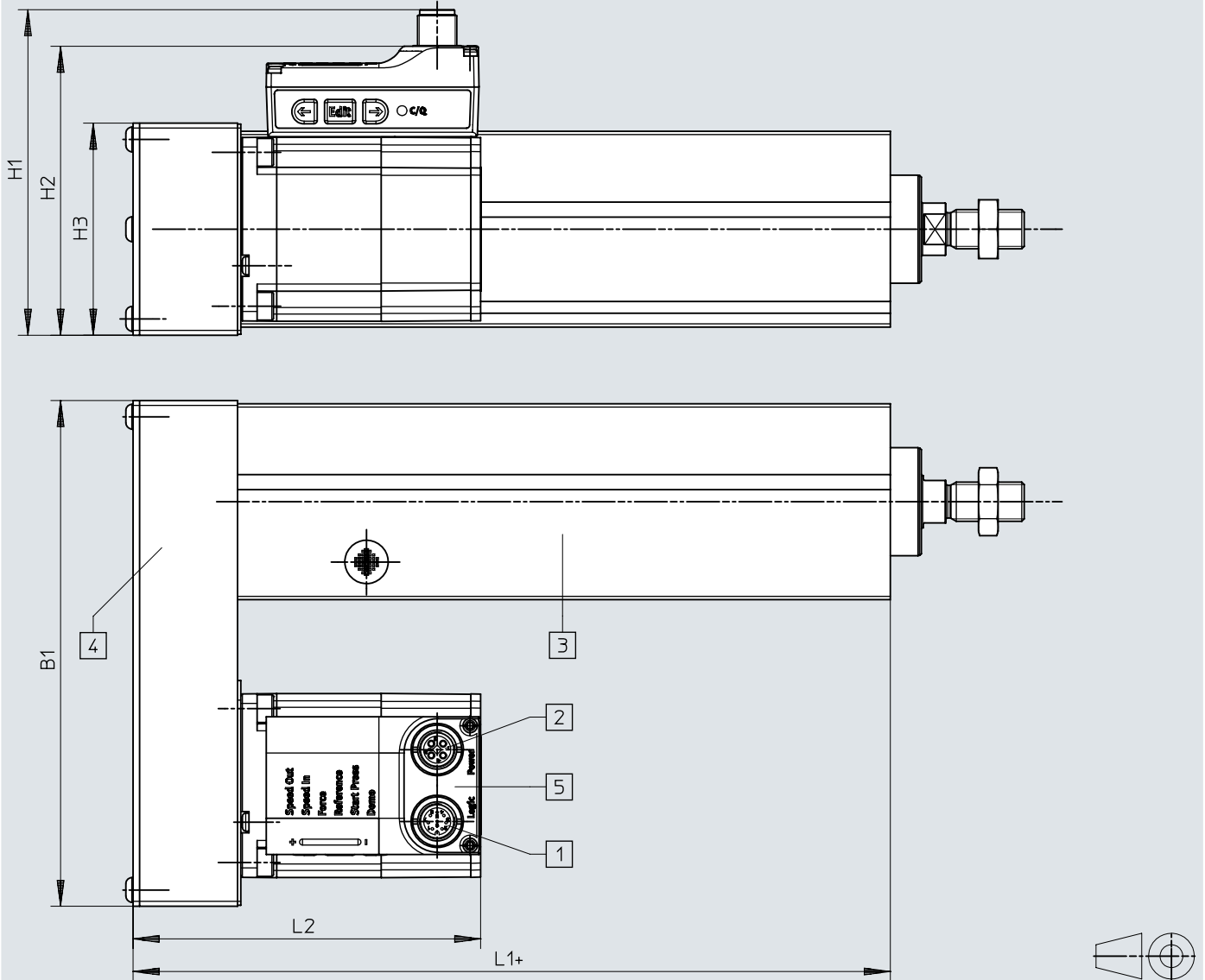
- [1] Mantık arayüzüne bağlantı
 [2] Güç kaynağına bağlantı
 [3] Elektrikli silindir
 [4] Eksenel kit
 [5] Motor
 [6] + = artı strok uzunluğu



	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

Ölçüler

Ölçüler – Paralel motor montajı ile

CAD verilerini indir www.festo.com

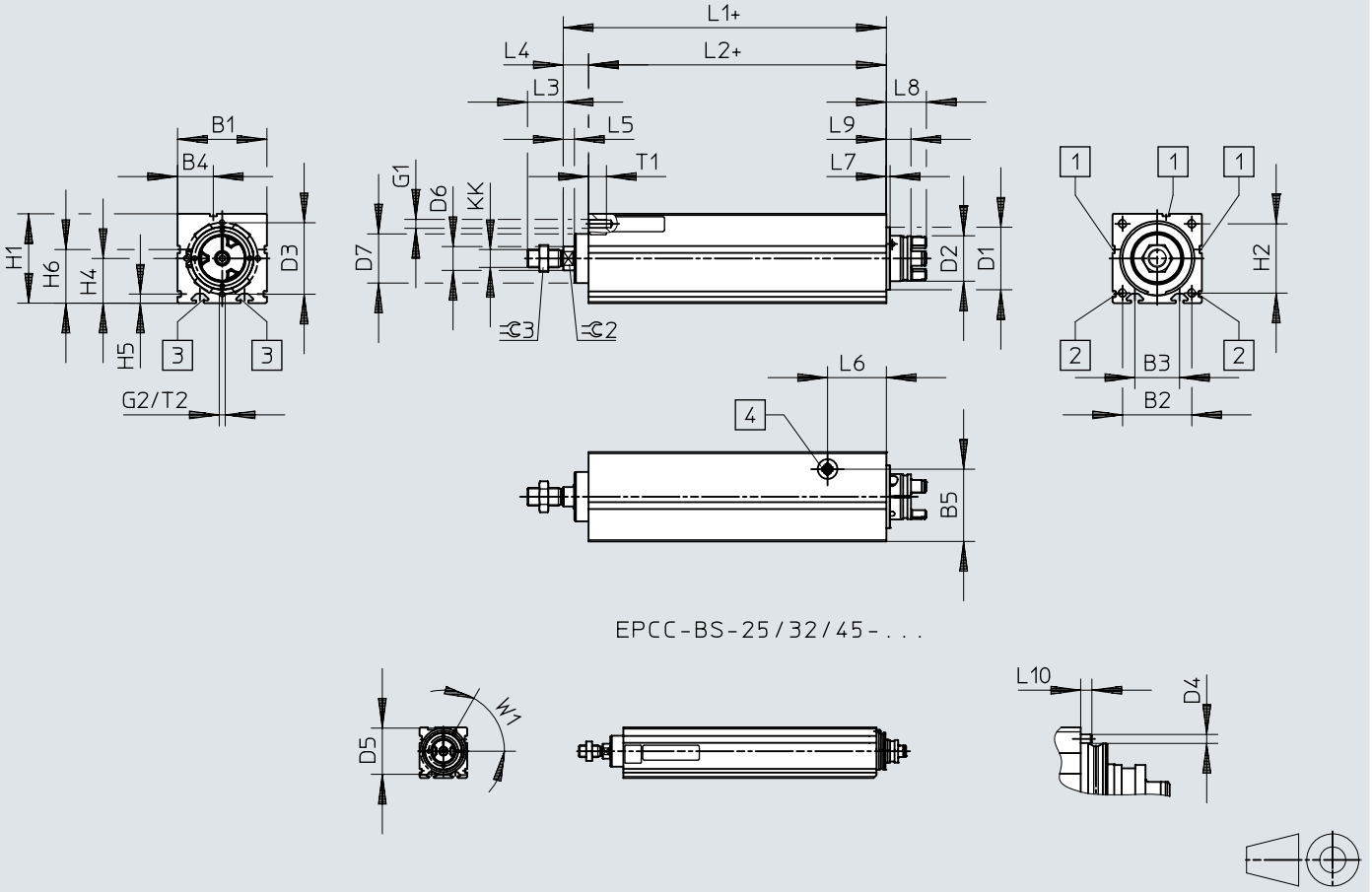
- [1] Mantık arayüzüne bağlantı
- [2] Güç kaynağına bağlantı
- [3] Elektrikli silindir
- [4] Paralel kit
- [5] Motor
- [6] + = artı strok uzunluğu

	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

Ölçüler

Ölçüler – Mekanik

CAD verilerini indir www.festo.com



- [1] Sensör braketini için
- [2] Profil montajı için
- [3] Kanal somunu montajı için
- [4] + = artı strok uzunluğu
- [5] Anahtar yüzeyi 2'nin hizalaması net değil

Ölçüler

	B1 ±0,15	B2	B3	B4	B5	D1 Ø	D2 Ø	D3 Ø	D4 Ø
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	–

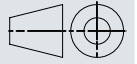
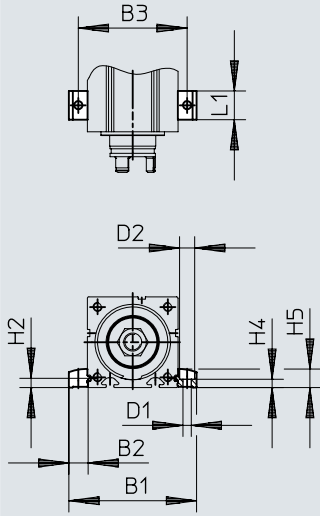
	D5 Ø	D6 Ø	D7 Ø	G1	G2	H1 ±0,15	H2	H4	H5
EPCS-BS-32	31	10	21,3	M4	–	34	24	–	4,9
EPCS-BS-45	41	12	26,5	M5	–	45	32,5	–	6,1
EPCS-BS-60	–	16	33,6	M6	M4	60	46,5	30	6,1

	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

Ölçüler

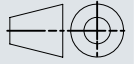
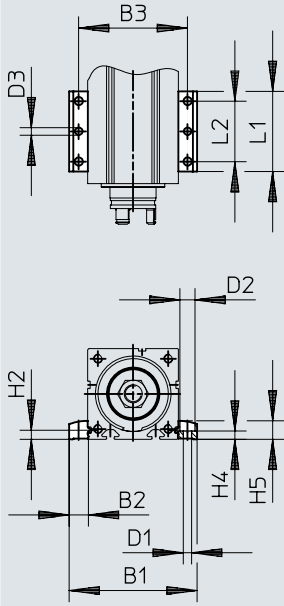
Ölçüler – Profil bağlantısı EAHF-L2-...-P-S

CAD verilerini indir 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

Ölçüler

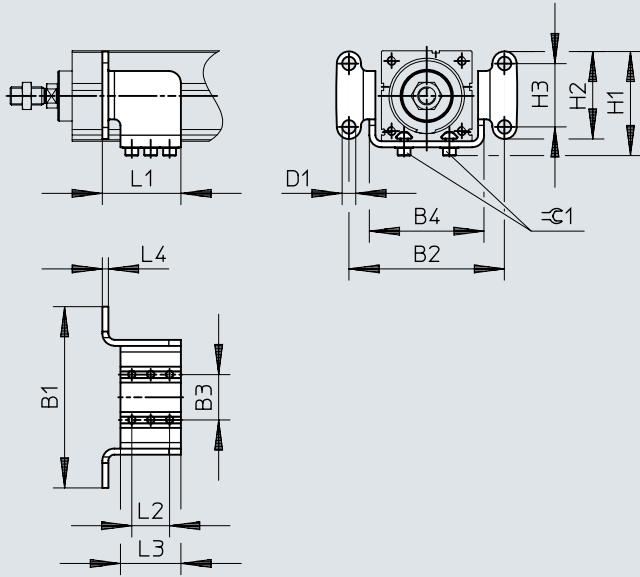
Ölçüler – Profil bağlantısı EAHF-L2-...-P

CAD verilerini indir www.festo.com

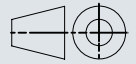
		B1	B2	B3	D1 ø H13	D2 ø H13	D3 ø	H2	H4 ±0,1	H5	L1	L2
EAHF-L2-25-P	EPCS-BS-32	51,4	9,7	42	4,5	8	4	4,9	4,2	9	53	40
EAHF-L2-45-P	EPCS-BS-45	70,6	12,8	58	5,5	10	5	6,1	5,5	12,2	53	40
EAHF-L2-45-P	EPCS-BS-60	85,6	12,8	73	5,5	10	5	6,1	5,5	12,2	53	40

Ölçüler

Ölçüler – Flanş bağlantısı EAHH

CAD verilerini indir www.festo.com

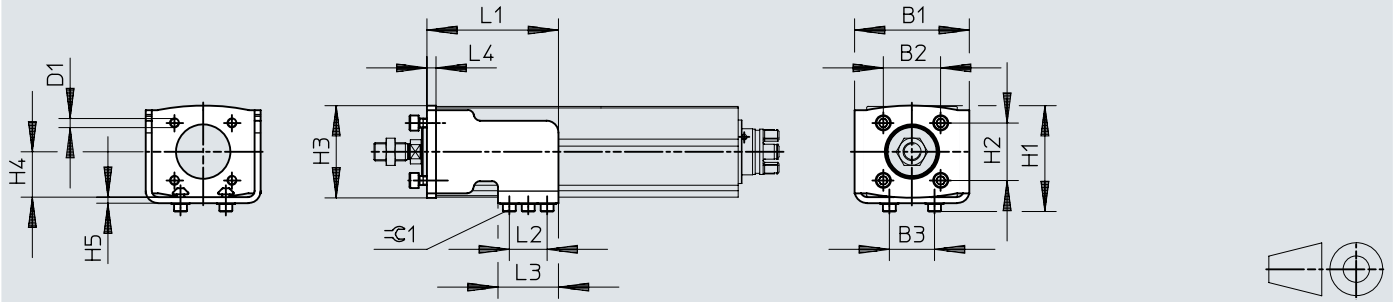
[1] Tüm silindir uzunluğu içinde pozisyon serbestçe seçilebilir.



	B1	B2	B3 ±0,1	B4	D1 Ø	H1	H2	H3	L1	L2	L3	L4	±G1
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

Ölçüler

Ölçüler – Adaptör kiti EAHA

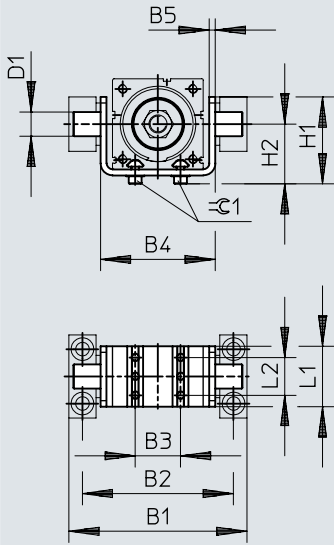
CAD verilerini indir www.festo.com

	B1	B2 ±0,2	B3 ±0,1	D1 Ø	H1	H2 ±0,2	H3	H4	H5	L1	L2	L3	L4	≅C1
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

Ölçüler

Ölçüler – Eklem bağlantı EAHS

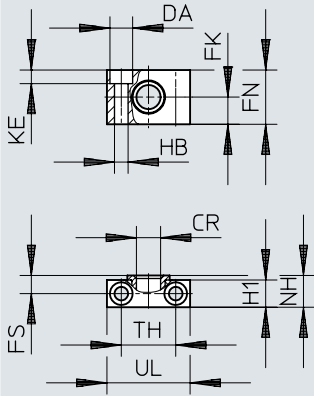
CAD verilerini indir www.festo.com



	B1	B2	B3 ±0,1	B4	B5	D1 Ø e9	H1	H2	L1	L2	≙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

Ölçüler

Ölçüler – Yataklama Parçası LNZG

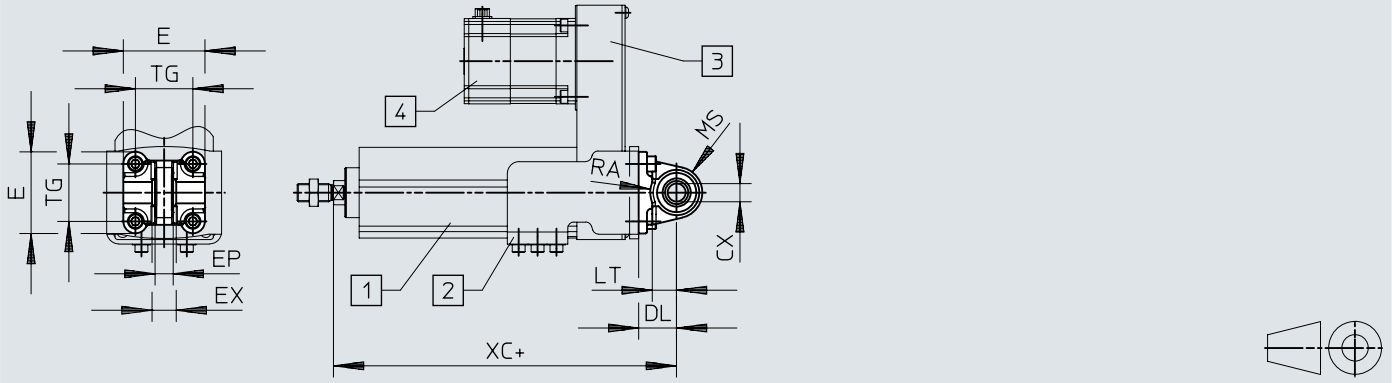
CAD verilerini indir www.festo.com

		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

Ölçüler

Ölçüler – Eklem Bağlantı SNCS

CAD verilerini indir www.festo.com

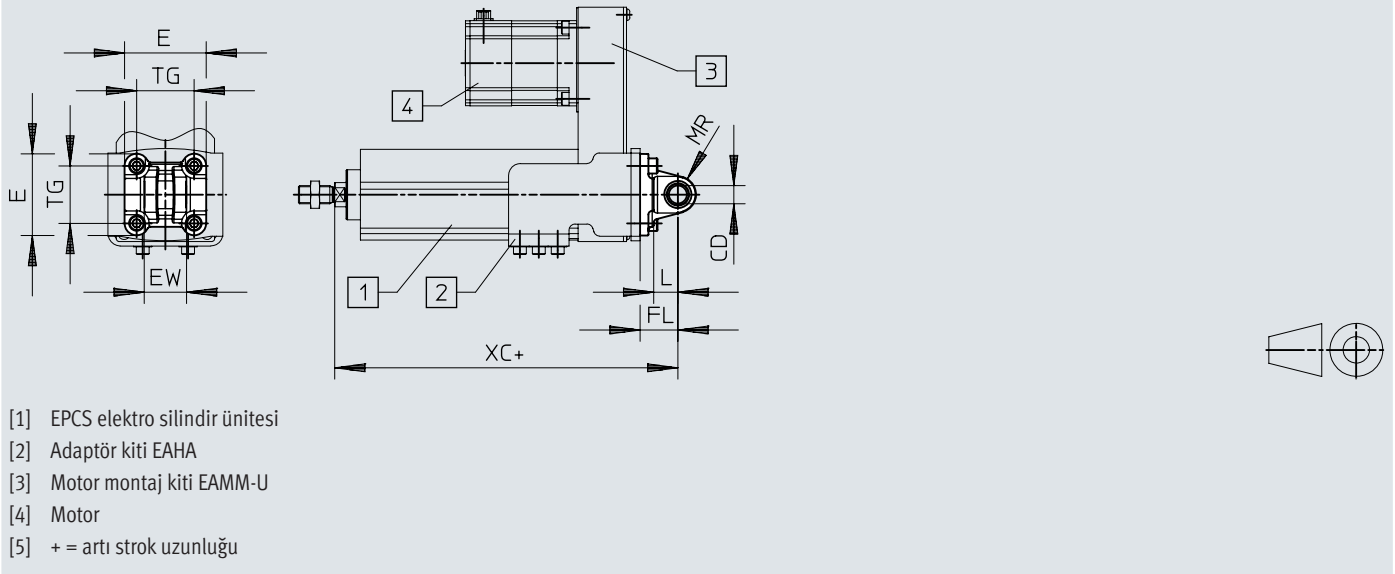


- [1] EPCS elektro silindir ünitesi
- [2] Adaptör kiti EAHA
- [3] Motor montaj kiti EAMM-U
- [4] Motor
- [5] + = artı strok uzunluğu

		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

Ölçüler

Ölçüler – Eklem Bağlantı SNCL

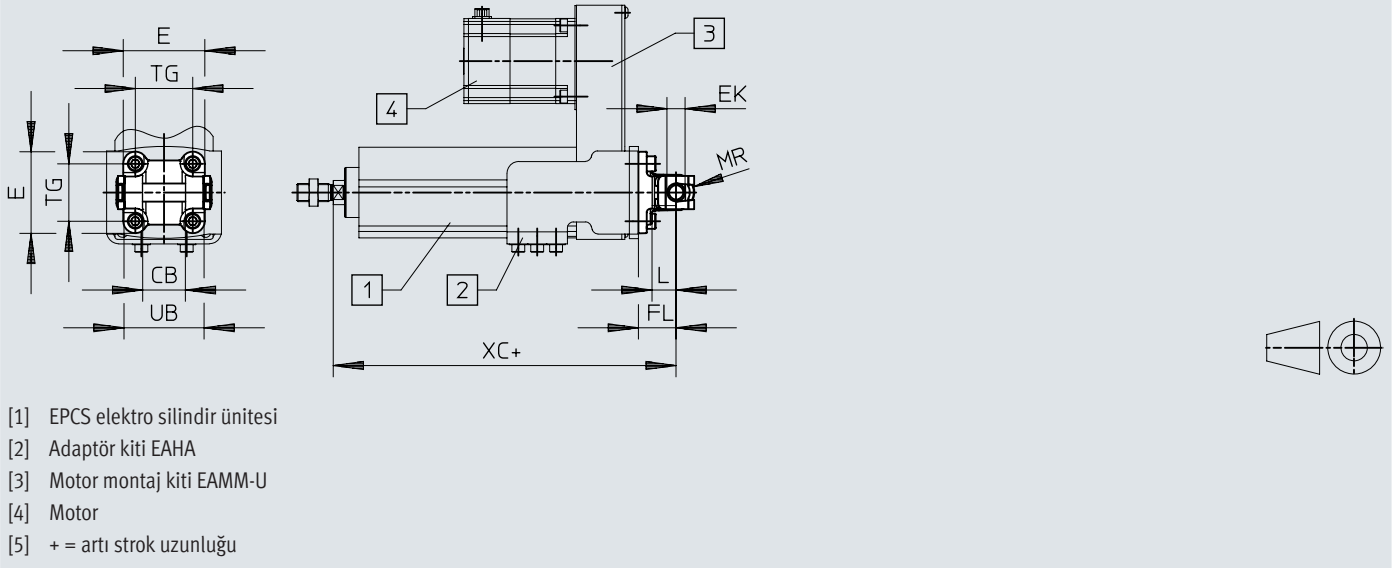
CAD verilerini indir www.festo.com

- [1] EPCS elektro silindir ünitesi
 [2] Adaptör kiti EAHA
 [3] Motor montaj kiti EAMM-U
 [4] Motor
 [5] + = artı strok uzunluğu

		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

Ölçüler

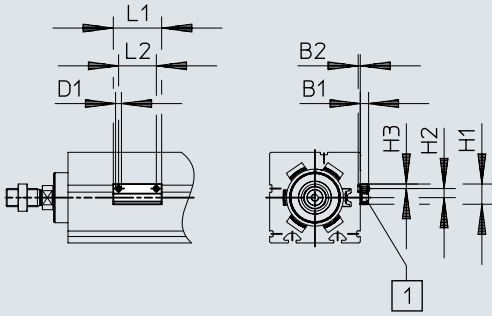
Ölçüler – Eklem Bağlantı SNCB

CAD verilerini indir www.festo.com

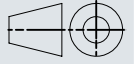
		CB	E	EK Ø	FL	L	LT	MR	TG	UB	XC
		H14		H10/e8	±0,2			-0,5		h14	
SNCB-32	EPCS-BS-45	26	45+0,2/-0,5	10	22	3	13	8,5	32,5	45	154,9
SNCB-40	EPCS-BS-60	28	54-0,5	12	25	3	16	12	38	52	182

Ölçüler

Ölçüler – Sensör Bağlantısı EAPM-L2

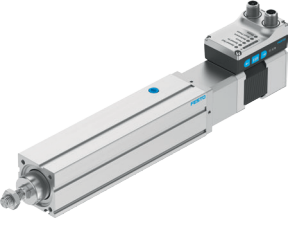
CAD verilerini indir www.festo.com

[1] Yaklaşım sensörü



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

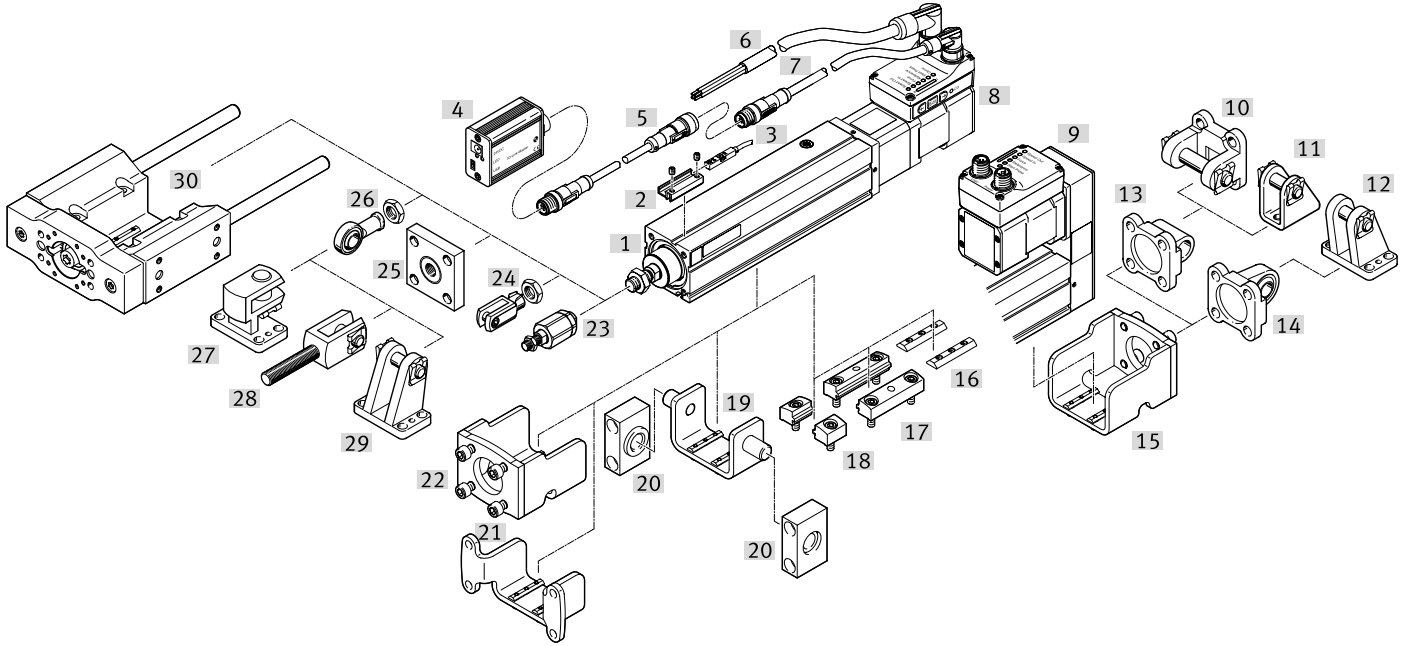
Sipariş bilgileri

Sipariş bilgileri					
	Boyut	Mil adımı	Strok	Parça no.	Tip
	32	3 mm/dev	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/dev	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/dev	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/dev	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
		5 mm/dev	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/dev	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

Sipariş bilgileri - Modüler ürün sistemi					
	Boyut	Strok	Parça no.	Tip	
	32	25 ... 200 mm	8118264	EPCS-BS-32-	
	45	25 ... 300 mm	8118265	EPCS-BS-45-	
	60	25 ... 500 mm	8118266	EPCS-BS-60-	

Çevre birimlerine genel bakış

Çevre birimlerine genel bakış



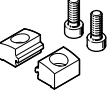
Aksesuar		→ Sayfa/İnternet
Tip/sipariş kodu	Açıklama	
[1] EPCS-BS elektro silindir ünitesi	Elektrikli tahrik	e pcs
[2] Sensör braket EAPM-L2	Yakınlık sensörlerini eksene sabitlemek için. Yakınlık sensörleri sadece sensör braket ile sabitlenebilir.	48
[3] Yaklaşım sensörü SMT-8M	T için manyetik yaklaşım sensörleri	48
[4] IO-Link Master USB CDSU-1	IO-Link'li elektro silindir ünitesinin kolay kullanımı için	49
[5] Adaptör NEFC-M12G8	• Motor ve IO-Link master arasındaki bağlantı • Yalnızca IO-Link Bağlantı Noktası A Sınıfı Master ile kullanılması önerilir	49
[6] NEBL-T12 besleme kablosu	Yük ve mantık beslemesini bağlamak için	49
[7] Bağlantı kablosu NEBC-M12	Bir kontrolöre bağlantı için	50
[8] Eksenel kit	Eksenel motor montajı için Ayrıntılı bilgiler → www.festo.com/x/electric-motion-sizing (Teslimat kapsamına dahil)	-
[9] Paralel kit	Paralel motor montajı için Ayrıntılı bilgiler → www.festo.com/x/electric-motion-sizing (Teslimat kapsamına dahil)	-
[10] Eklem bağlantı SNCB	Paralel motor montajında, küresel yataklama için	46
[11] Yer bağlantı LBN	Paralel motor montajında, küresel yataklama için	46
[12] Yatak mesnedi LBG/LBG-...-R3	Paralel motor montajında, küresel yataklama için	47
[13] Eklem bağlantı SNCL	Paralel motor montajında	46
[14] Döner flanş SNCS/CRSNCS/SNCS-...-R3	Paralel motor montajında	46
[15] Adaptör kiti EAHA-P2	- Eklem flanşını ve eklem bağlantıyı alın tarafına sabitlemek için - Arkada sadece paralel kit EAMM-U ile birlikte monte edilebilir	45
[16] Kanal somunu ABAN	Elektrikli silindir ünitesini monte etmek için	48
[17] Profil bağlantısı EAHF-L2-P	- Ekseni sabitlemek için, profilin yanına - Profil bağlantısı, ortadaki delik aracılığıyla montaj yüzeyine sabitlenebilir	45
[18] Profil bağlantısı EAHF-L2-P-S	Ekseni sabitlemek için, profilin yanına	45
[19] Yataklama parçası LNZG	Eklem bağlantı montajı olan silindirler için	45
[20] Eklem bağlantı EAHS-P2	Silindir uzunluğu içinde pozisyon serbestçe seçilebilir	45
[21] Flanş bağlantısı EAAH-P2	- Elektro silindiri profil üzerinden sabitlemek için - Silindir uzunluğu içinde pozisyon serbestçe seçilebilir	45
[22] Adaptör kiti EAHA-P2	- Eklem flanşını ve eklem bağlantıyı alın tarafına sabitlemek için - Arkada sadece paralel kit EAMM-U ile birlikte monte edilebilir	45
[23] Kasıntı alıcı kaplin FK/CRFK	Radyal sapmaları ve aç sapmalarını dengelemek için	47
[24] Çatal mafsals SG/CRSG	Bir düzlemde silindir dönme hareketine izin verir	47
[25] Kaplin parçası KSG	Radyal sapmaları dengelemek için	47
[26] Küresel mafsals SGS/CRSGS	Küresel yataklama	47
[27] Yataklama mesnedi LQG	Küresel mafsals SGS için	46
[28] Çatal mafsals SGA	Döner silindir bağlantısı için	47

Çevre birimlerine genel bakış

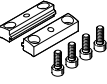
Aksesuar		→ Sayfa/İnternet
Tip/sipariş kodu	Açıklama	
[29] Yatak mesnedi LBG/LBG-...-R3	Paralel motor montajında, küresel yataklama için	47
[30] EAGF kılavuz ünitesi	Yüksek momentlerde elektro-silindirlerin dönme emniyeti için	48

Akseuar

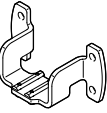
Profil bağlantısı EAHF-L2-...-P-S

	Açıklama	Plaka malzemesi	Malzeme hakkında not	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	32 gövde için	Dövme alüminyum alaşım, eloksallı	RoHS uyumlu	4 g	5183153	EAHF-L2-25-P-S
	45, 60 gövde için			6 g	5184133	EAHF-L2-45-P-S

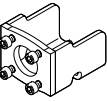
Profil bağlantısı EAHF-L2-...-P

	Açıklama	Plaka malzemesi	Malzeme hakkında not	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	Boyut 32 için	Dövme alüminyum alaşım, eloksallı	RoHS uyumlu	19 g	4835684	EAHF-L2-25-P
	45, 60 gövde için			35 g	4835728	EAHF-L2-45-P

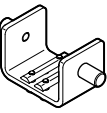
Flanş bağlantısı EAHH

	Açıklama	Malzeme hakkında not	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	boyut 32 için	RoHS uyumlu	80 g	5126157	EAHH-P2-32
	boyut 45 için		185 g	5126669	EAHH-P2-45
	boyut 60 için		320 g	5127005	EAHH-P2-60

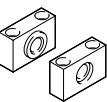
Adaptör kiti EAHA

	Açıklama	Malzeme hakkında not	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	boyut 32 için	RoHS uyumlu	165 g	5173020	EAHA-P2-32
	boyut 45 için		340 g	5172353	EAHA-P2-45
	boyut 60 için		560 g	5173082	EAHA-P2-60

Eklem bağlantı EAHS

	Açıklama	Malzeme hakkında not	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	boyut 32 için	RoHS uyumlu	75 g	5125041	EAHS-P2-32
	boyut 45 için		165 g	5125167	EAHS-P2-45
	boyut 60 için		305 g	5125281	EAHS-P2-60

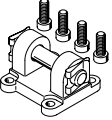
Yataklama parçası LNZG

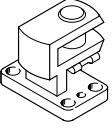
	Açıklama	Sabitleme malzemesi	Malzeme hakkında not	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	Boyut 32 için	Dövme alüminyum alaşım	RoHS uyumlu	26 g	1434912	LNZG-16
	45 ebat için			83 g	32959	LNZG-32
	60 ebat için			129 g	32960	LNZG-40/50

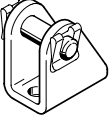
Aksesuar

Eklem bağlantı SNCS						
	Açıklama	Sabitleme malzemesi	Malzeme hakkında not	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	boyut 45 için	Alüminyum pres döküm	RoHS uyumlu	86 g	174397	SNCS-32
	boyut 60 için			122 g	174398	SNCS-40

Eklem bağlantı SNCL						
	Açıklama	Sabitleme malzemesi	Malzeme hakkın-da not	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	boyut 32 için	Dövme alümin-yum alaşım	RoHS uyumlu	38 g	537792	SNCL-20
	boyut 45 için	Alüminyum pres döküm		71 g	174404	SNCL-32
	boyut 60 için			95 g	174405	SNCL-40

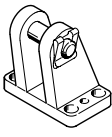
Eklem bağlantı SNCB						
	Açıklama	Sabitleme malzemesi	Malzeme hakkında not	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	boyut 45 için	Alüminyum pres döküm	RoHS uyumlu	103 g	174390	SNCB-32
	boyut 60 için			155 g	174391	SNCB-40

Çapraz yatak mesnedi LQG						
	Açıklama	Sabitleme malzemesi	Malzeme hakkında not	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	boyut 45 için	Paslanmaz çelik dökümü	RoHS uyumlu	301 g	31768	LQG-32
	boyut 60 için			369 g	31769	LQG-40

Yatak mesnedi LBN						
	Açıklama	Sabitleme malzemesi	Malzeme hakkında not	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	boyut 32 için	Çelik, galvanize	RoHS uyumlu	84 g	6059	LBN-20/25
	boyut 45 için			110 g	195860	LBN-32
	boyut 60 için			191 g	195861	LBN-40

Akseuar

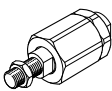
Yatak mesnedi LBG

	Açıklama	Sabitlenme malzemesi	Malzeme hakkında not	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	boyut 45 için	Paslanmaz çelik dökümü	RoHS uyumlu	220 g	31761	LBG-32
	boyut 60 için			300 g	31762	LBG-40

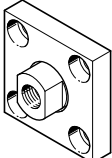
Küresel mafsalsı SGS

	Açıklama	Gövde malzemesi	Malzeme hakkında not	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	boyut 32 için	Galvanize çelik	RoHS uyumlu	54 g	9255	SGS-M8
	boyut 45 için			88 g	9261	SGS-M10X1,25
	boyut 60 için			130 g	9262	SGS-M12X1,25

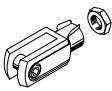
Kasınlı alıcı kaplin FK

	Açıklama	Gövde malzemesi	Malzeme hakkında not	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	boyut 32 için	Galvanize çelik	RoHS uyumlu	56 g	2062	FK-M8
	boyut 45 için			236 g	6140	FK-M10X1,25
	boyut 60 için			245 g	6141	FK-M12X1,25

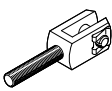
Kaplin parçası KSG

	Açıklama	Sabitlenme malzemesi	Malzeme hakkında not	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	boyut 45 için	Çelik, galvanize	RoHS uyumlu	229 g	32963	KSG-M10X1,25
	boyut 60 için			447 g	32964	KSG-M12X1,25

Çatal mafsalsı SG

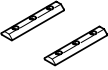
	Açıklama	Gövde malzemesi	Malzeme hakkında not	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	boyut 32 için		RoHS uyumlu	53 g	3111	SG-M8
	boyut 45 için			103 g	6144	SG-M10X1,25
	boyut 60 için			166 g	6145	SG-M12X1,25

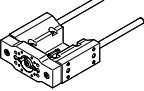
Çatal mafsalsı SGA

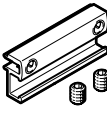
	Açıklama	Gövde malzemesi	Malzeme hakkında not	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	boyut 45 için		RoHS uyumlu	129 g	32954	SGA-M10X1,25
	boyut 60 için			222 g	10767	SGA-M12X1,25

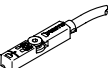
Aksesuar

Sızdırmazlık havası bağlantısı için hızlı bağlantı rakoru						
	Açıklama	Gövde malzemesi	Hazne boyutu	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	25, 32 gövde için	Pirinç, nikel kaplı	10	3 g	133004	QSM-M5-4-I-R
	boyut 45 için			3,2 g	133003	QSM-M5-3-I-R
				8,9 g	186266	QSM-G1/8-4-I
	boyut 60 için			9,5 g	186267	QSM-G1/8-6-I
				13 g	186108	QS-G1/4-6-I
				14 g	186110	QS-G1/4-8-I

Kanal somunu ABAN						
	Açıklama	Kanal somunu malzemesi	Hazne boyutu	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	Boyut 32, 45 için	Çelik	2	5 g	8169987	ABAN-3-3M3-30-M-P2
	60 ebat için			18 g	8169988	ABAN-5-3M5-40-M-P2

EAGF kılavuz ünitesi						
	Açıklama	Strok	Ortam sıcaklığı	Koruma türü	Parça no.	Tip
	boyut 32 için	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
	boyut 45 için	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
	60 gövde için	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

Sensör braket EAPM-L2					
	Sensör bağlantısı malzemesi	Malzeme hakkında not	Ürün ağırlığı	Parça no.	Tip
	Dövme alüminyum alaşım, anodize	RoHS uyumlu	4 g	4759852	EAPM-L2-SH

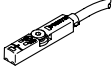
T kanal için SMT yaklaşım sensörü, manyetik-dirençli						
	Montaj türü	Anahtarlama çıkışı	Elektrik bağlantısı	Kablo uzunluğu	Parça no.	Tip
	vidalanarak sabitlenmiş, Yukarıdan oluğa yerleştirilebilir	3 telli NPN normalde kapalı kontak	Açık uç	2,5 m	8138000	SMT-8M-A-NO-24V-E-2,5-OE
				7,5 m	8138001	SMT-8M-A-NO-24V-E-7,5-OE
		3 telli NPN normalde açık kontak	Soket M8, A kodlu	2,5 m	574338	SMT-8M-A-NS-24V-E-2,5-OE
				0,3 m	574339	SMT-8M-A-NS-24V-E-0,3-M8D
		3 telli normalde kapalı kontak	Açık uç	7,5 m	574340	SMT-8M-A-PO-24V-E-7,5-OE
		3 telli PNP normalde açık kontak		2,5 m	574335	SMT-8M-A-PS-24V-E-2,5-OE

smt-8m

Aksesuar

T kanal için SMT yaklaşım sensörü, manyetik-dirençli

smt-8m

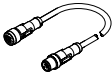
	Montaj türü	Anahtarlama çıkışı	Elektrik bağlantısı	Kablo uzunluğu	Parça no.	Tip
	vidalanarak sabitlenmiş, Yukarıdan oluşa yerleştirilebilir	3 telli PNP normalde açık kontakt	Soket M8, A kodlu	0,3 m	574334	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M8D

IO-Link Master USB

cdsu

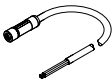
	Açıklama	Parça no.	Tip
	Üniteyi IO-Link ile kullanmak için, Ek olarak harici bir güç kaynağı gereklidir (teslimat kapsamında değildir)	8091509	CDSU-1

Adaptör NEFC

	Elektrik bağlantısı 1, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, kutup/damar sayısı	Kablo uzunluğu ¹⁾	Parça no.	Tip
	M12x1, EN 61076-2-101'e göre A kodlu	M12x1, EN 61076-2-101'e göre A kodlu	5	0,3 m	8080777	NEFC-M12G8-0.3-M12G5-LK

1) Motor ve IO-Link master arasındaki bağlantı

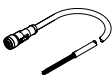
Besleme kabloları NEBL, düz

	Elektrik bağlantısı 1, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, kutup/damar sayısı	Kablo uzunluğu	Parça no.	Tip
	M12x1, EN 61076-2-111'e göre T kodlu	açık uç	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

Besleme kabloları NEBL, açılı

	Elektrik bağlantısı 1, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, kutup/damar sayısı	Kablo uzunluğu	Parça no.	Tip
	M12x1, EN 61076-2-111'e göre T kodlu	açık uç	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

Bağlantı kabloları NEBC, düz

	Elektrik bağlantısı 1, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, bağlantı teknolojisi	Elektrik bağlantısı 2, kutup/damar sayısı	Kablo uzunluğu	Parça no.	Tip
	M12x1, EN 61076-2-101'e göre A kodlu	M12x1, EN 61076-2-101'e göre A kodlu	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
		açık uç		2 m	8094480	NEBC-M12G8-E-2-N-B-LE8
				5 m	8094477	NEBC-M12G8-E-5-N-B-LE8
				10 m	8094482	NEBC-M12G8-E-10-N-B-LE8
				15 m	8094475	NEBC-M12G8-E-15-N-B-LE8

Aksesuar

Bağlantı kabloları NEBC, açılı							
	Elektrik bağlantı- sı 1, bağlantı tek- nolojisi	Elektrik bağlantı- sı 2, bağlantı tek- nolojisi	Elektrik bağlantı- sı 2, kutup/da- mar sayısı	Kablo uzunluğu	Parça no.	Tip	
	M12x1, EN 61076-2-101'e göre A kodlu	M12x1, EN 61076-2-101'e göre A kodlu	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	
		açık uç		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	