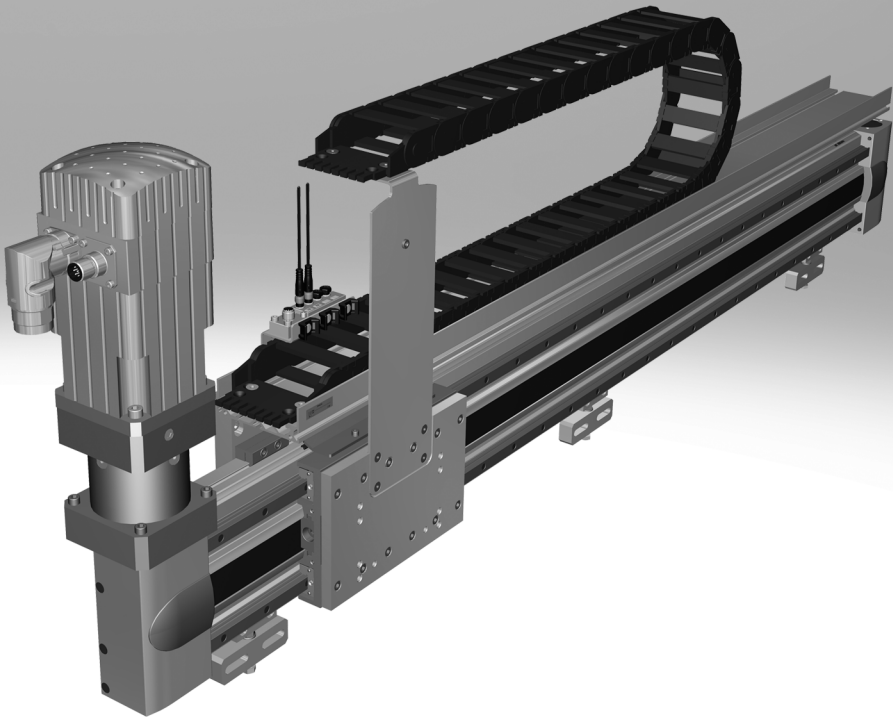


Einachssysteme



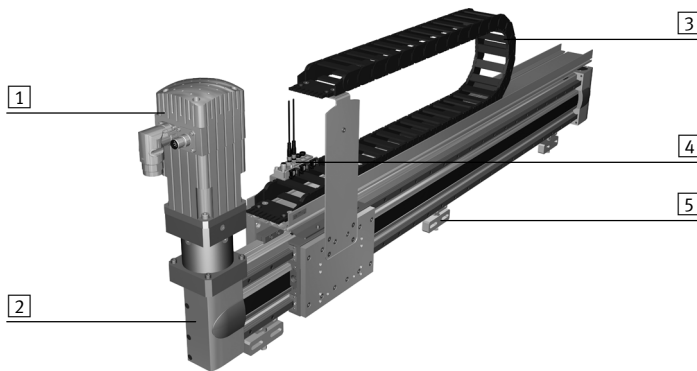
Einachssysteme

Merkmale

Auf einen Blick

Ein Einachssystem (YXCS) ist Achsmodul (EHM...) für eine beliebige Einachs-Bewegung.

- Ideal bei langen Portalhüben und großen Lasten
- Hohe mechanische Steifigkeit und robuster Aufbau
- Einsatz von bewährten Antrieben/Achsen von Festo



- 1 Servomotor des Y-Moduls
- 2 Y-Achse
- 3 Energiekette des Y-Moduls
- 4 Multipolverteiler über die elektrische Signale, wie Endlagenabfrage, gesammelt weitertransportiert werden
- 5 Profilverfestigung/Justierbausatz

Beschreibung der Module

Einachssystem

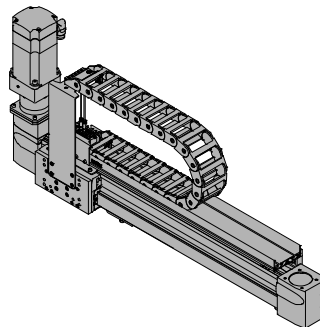
Aufbau:

Das Y-Modul EHY besteht aus einer Linearachse, die von einem Servomotor angetrieben wird.

Motorseitig befinden sich folgende Elemente:

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

Beispielhafte Darstellung:



Versandmöglichkeiten

Komplett montiert:

Das Einachssystem wird komplett montiert. Alle Leitungen werden verlegt und angeschlossen.

Systemübersicht¹⁾

Baugröße	YXCS
Max. Nutzhub	3000 mm
Max.Nutzlast	abhängig von der gewählten Dynamik
Einbaulage	waagrecht

1) Antriebspaket je nach gewählter Konfiguration.

Einachssysteme

Merkmale

Konfigurator: Handling Guide Online (HGO)

Auswahl eines Handling Systems

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

Handling konfigurieren. Folgende Systeme stehen zur Auswahl:


- Einachssystem
- 2D Linienportal
- 2D Flächenportal
- 3D Raumportal

Vorteile:


- Automatische Auswahl aller relevanten Komponenten
- Automatische Auslegung und Berechnung der Auslastung
- Automatische Angebotserstellung
- CAD Modell sofort verfügbar
- Vollautomatische Abwicklung
- Komplett montierte oder unmontierte Systeme über Online Shop bestellbar
- Viele Optionen möglich

Einachssystem

● Einachssystem




Einachs-Bewegung:
Einzelachsmodul als Komplettsystem.
Einfachste Anbindung Ihrer eigenen Fronteinheit.


 Animation

2D Linienportal

● 2D Linienportal

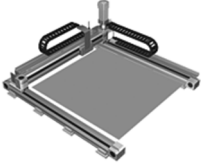


Bewegungen in 2D im vertikalen Arbeitsraum:
Linienportale als Komplettsystem.
Kombination von elektrischen und pneumatischen Achsen möglich.


 Animation

2D Flächenportal

● 2D Flächenportal




Bewegungen in 2D im horizontalen Arbeitsraum:
Flächenportale als Komplettsystem.
Kombination von elektrischen Achsen.
Einfachste Anbindung Ihrer eigenen Z-Einheit.


 Animation

3D Raumportal

● 3D Raumportal



Bewegungen in 3D:
Raumportale als Komplettsystem.
Kombination von elektrischen und pneumatischen Achsen möglich.

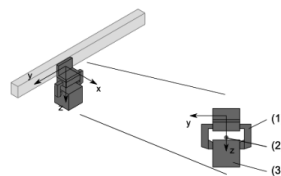
 Animation

Eingabe ihrer Applikationsdaten

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

Nutzlast

In wenigen Schritten zu Ihrer Handling-Lösung



Definition Nutzlast
(1) Ihre Fronteinheit
(2) Massenschwerpunkt
(3) Ihr Werkstück

Geben Sie die Kennwerte der Nutzlast an		
Nutzlast (Fronteinheit und Werkstück)	<input type="text" value="12"/>	kg
Abstand des Massenschwerpunkts	X <input type="text"/>	mm i
	Y <input type="text"/>	mm i
	Z <input type="text"/>	mm i

Einachssysteme

Merkmale

Berechnungsergebnis

Sie erhalten auf Basis Ihrer eingegebenen Applikationsdaten eine Auswahl an berechneten Systemen.

Sofort für Sie verfügbar:

- CAD-Modell
- Datenblatt des gewählten Systems
- Preisauskunft

Berechnungsergebnis

In wenigen Schritten zu Ihrer Handling-Lösung

Wählen Sie Ihr passendes System und fahren Sie mit der Konfiguration fort: i

Nr.	System Baureihe	Systemauslastung	Wiederholgenauigkeit (+/-)
<input checked="" type="checkbox"/>	1 YXCS	10 %	0.08 mm
<input type="checkbox"/>	2 YXCS	5 %	0.08 mm
<input type="checkbox"/>	3 YXCS	6 %	0.08 mm
<input type="checkbox"/>	4 YXCS	4 %	0.08 mm
<input type="checkbox"/>	5 YXCS	5 %	0.1 mm

« 1-5 of 5 »

Einachssystem YXCS: #1

Antriebsmodul	Getriebe	Motorart	Motorposition	Motorcontroller	Phasen Nennspannung	Führungsauslastung	Antriebsauslastung	Achsauslastung
Zahnriemenachse EGC-80	3:1	Servomotor EMMS-AS	Links	CMMS-AS	1-phasig	10 %	3 %	5 %

Bitte beachten Sie:
Dem Berechnungsergebnis sind folgende Voraussetzungen zugrunde gelegt:

- Betriebsdruck 6 bar
- Motor und Motorcontroller von Festo
- Keine Dreh- bzw. Schwenkbewegungen an der Fronteinheit

System im Überblick

Sie erhalten einen Überblick über das gesamte System. Außerdem bestehen folgende Möglichkeiten:

- Preis anfragen
- Anfrage senden
- In Warenkorb legen

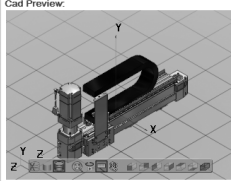
Ihre Handling-Lösung

In wenigen Schritten zu Ihrer Handling-Lösung

Ihr gewähltes System im Überblick:

Ihre Eingaben	
Merkmal	Wert
Handling Typ	Einachssystem
Nutzlast	12 kg
Dreh- bzw. Schwenkbewegung	Nein
Antriebsart der Achse	Elektrisch: Mehrere Positionen
Arbeitshub	500 mm
Motorposition an der Achse	Links
Feldbusschaltung	IO Betrieb oder CANopen integriert
AC 1-phasig	230 V
AC 3-phasig	400 V
Verfahrweg	500 mm
Verfahrzeit	10 s

Cad Preview:



Ihr nächster Schritt:

[Anfrage senden](#)

Ihr System

Ihre Optionen

Einachssysteme

Merkmale

Standardkomponenten innerhalb des Handling

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

Berechnungsergebnis
In wenigen Schritten zu Ihrer Handling-Lösung

Wählen Sie Ihr passendes System und fahren Sie mit der Konfiguration

	Nr.	System Baureihe
<input checked="" type="checkbox"/>	1	YXCS
<input type="checkbox"/>	2	YXCS
<input type="checkbox"/>	3	YXCS
<input type="checkbox"/>	4	YXCS
<input type="checkbox"/>	5	YXCS

Einachssystem YXCS: #1

Antriebsmodul	Getriebe	Motorart
Zahnriemenachse EGC-80	3:1	Servomotor EMMS-AS

Antriebe/Achsen

Y-Achse

Zahnriemenachse EGC-TB-KF



- Elektrisch
- Steifes, geschlossenes Profil
- Kugelumlaufführung für hohe Lasten und Momente
- Hohe Dynamik und minimierte Schwingungen

Zahnriemenachse EGC-HD-TB



- Elektrisch
- Flachbauende Antriebseinheit mit steifem, geschlossenem Profil
- Duo-Schielenführung
- Für höchste Lasten und Momente, hohe Vorschubkräfte und Geschwindigkeiten und hohe Lebensdauer

Mögliche Achskombinationen¹⁾

YXCS	<ul style="list-style-type: none"> • Zahnriemenachse EGC-50-TB-KF • Zahnriemenachse EGC-80-TB-KF • Zahnriemenachse EGC-120-TB-KF • Zahnriemenachse EGC-185-TB-KF • Zahnriemenachse mit Schwerlastführung EGC-HD-125-TB • Zahnriemenachse mit Schwerlastführung EGC-HD-160-TB • Zahnriemenachse mit Schwerlastführung EGC-HD-220-TB
------	---

1) Antriebspaket je nach gewählter Konfiguration.

Einachssysteme

Merkmale

FESTO

Standardkomponenten innerhalb des Handling

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

Systemkonfiguration

In wenigen Schritten zu Ihrer Handling-Lösung

Elektrik	
Minimale Leitungslänge ab Energiekettenausgang	6m
Pneumatik	
Anzahl zusätzlicher Schläuche	Ohne
Minimale Schlauchlänge ab Energiekettenausgang	2m
Montage	
Montageart	<input checked="" type="radio"/> Komplettmontage <input type="radio"/> Teilmontiert
Gedruckte Anwenderdokumentation	Englisch

Motoren und Controller

Servomotoren EMMS-AS



- Dynamisch, bürstenloser, permanenterregter Servomotor
 - Digitales Absolutmesssystem
Singleturn oder Multiturn
 - Optional mit Bremse
- Wählbar:
- Mit oder ohne Bremse
 - Encodertyp: Singleturn oder Multiturn

Getriebe EMGA



- Spielarme Planetengetriebe
- Getriebeübersetzung
 $i = 3$ und 5
- Lebensdauerfett schmierung

Motorcontroller CMMP-AS, für Servomotor



- Volle Integration aller Komponenten für Controller und Leistungsteil, einschließlich USB-Schnittstelle
- Integrierter Bremschopper
- Integrierte EMV-Filter
- Automatische Ansteuerung für eine Bremse

Wählbar:

- Sicherheitsfunktion: Sicher abgeschaltetes Moment (STO)/ Kategorie 4, Performance Level e
- Zusätzliche digitale Ein- und Ausgänge

Wählbar:

- Feldbusanschlaltung
 - CANopen
 - DeviceNet
 - EtherCAT
 - EtherNet/IP
 - PROFIBUS DP
 - PROFINET

Motorleitung NEBM



- Speziell auf Motorcontroller und Motor abgestimmte Leitungen
 - Schutzart IP65 (in montiertem Zustand)
- Wählbar:
- Minimale Leitungslänge

Encoderleitung NEBM



- Speziell auf Motorcontroller und Motor abgestimmte Leitungen
 - Schutzart IP65 (in montiertem Zustand)
- Wählbar:
- Minimale Leitungslänge

Einachssysteme

Merkmale

FESTO

Modul-/Motor-Kombinationen

Für den Betrieb des Einachssystems werden die vorgesehenen Motoren von Festo empfohlen. Diese sind optimal auf die Mechanik abgestimmt.

Bei Verwendung von Fremdmotoren müssen die technischen Grenzwerte unbedingt beachtet werden.

Modul	Motor
Y-Modul	
EHMY-...-EGC-50-TB-KF	EMMS-AS-40-M-LS-...
EHMY-...-EGC-80-TB-KF	EMMS-AS-70-S-LS-...
EHMY-...-EGC-120-TB-KF	EMMS-AS-100-S-HS-...
EHMY-...-EGC-125-TB-HD	EMMS-AS-70-S-LS-...
EHMY-...-EGC-160-TB-HD	EMMS-AS-100-S-HS-...
EHMY-...-EGC-185-TB-KF	EMMS-AS-100-S-HS-...
EHMY-...-EGC-220-TB-HD	EMMS-AS-140-S-HS-...

Einachssysteme

Merkmale



Standardkomponenten innerhalb des Handling

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

Systemkonfiguration

In wenigen Schritten zu Ihre Handling-Lösung

Elektrik	Minimale Leitungslänge ab Energiekettenausgang	6m
Pneumatik	Anzahl zusätzlicher Schläuche	Ohne
	Minimale Schlauchlänge ab Energiekettenausgang	2m
Montage	Montageart	<input checked="" type="radio"/> Komplettmontage <input type="radio"/> Teilmontiert
	Gedruckte Anwenderdokumentation	Englisch

Optionales Zubehör

Näherungsschalter SIES-8M



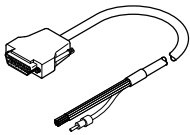
- Für Zahnriemenachse EGC-TB, EGC-HD-TB
 - Induktiver Näherungsschalter
 - Für Antriebe/Achsen mit T-Nut
 - Für Gleichspannung
 - Einbau bündig
- Bei Auswahl von „Festo Sensor Paket“ enthalten:
- 2 Stück

Multipolverteiler NEDU



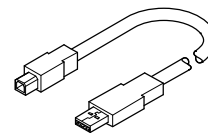
- Mit Hilfe des Multipolverteilers können elektrische Signale, wie Endlagenabfrage, gesammelt weitertransportiert werden
- Wählbar:
- 4 Einzelanschlüsse
 - 6 Einzelanschlüsse

Steuerleitung NEBC



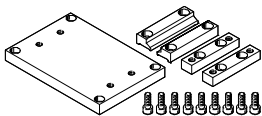
- Für I/O-Anschaltung an eine beliebige Steuerung
- Kabellänge: 2,5 m

Programmierleitung NEBC



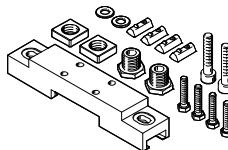
- High Speed USB 2.0 Anschlussleitung
- Kabellänge: 1,8 m

Profilbefestigung



- Die Profilbefestigung dient zur Befestigung des Handlings an der Auflagefläche. Sie ist nicht höhenverstellbar.

Justierbausatz



- Der Justierbausatz dient zur Befestigung des Handlings an der Auflagefläche. Mit ihm können Unebenheiten an der Auflagefläche einfach ausgeglichen werden.

Mögliche Leitungslängen

Leitungen sind so ausgewählt, dass mindestens die bei der Bestellung angegebene Anschlusslänge, ab Energiekettenausgang, zur Verfügung steht.

Leitungen stehen nur in festen Längen, entsprechend der nachfolgenden Tabelle, zur Verfügung. Dies kann dazu führen, dass die Leitungsstecker der verschiedenen Leitungen nicht am selben Punkt enden.

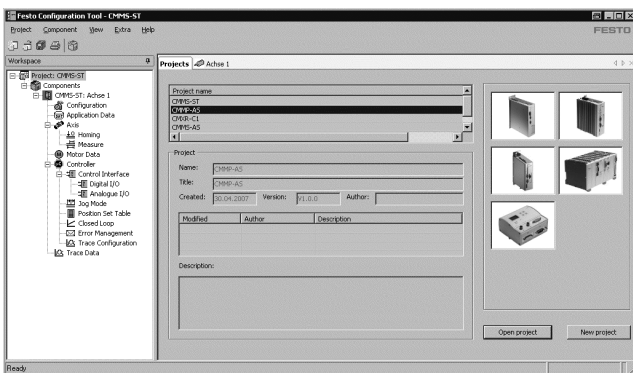
Länge	2 m	5 m	7 m	10 m
Motorleitung	■	■	■	■
Encoderleitung	■	■	■	■
Anschlussleitung Multipol	■	■	■	■

Einfache Programmierung mit

FCT-Software – Festo Configuration Tool

Softwareplattform für elektrische Antriebe von Festo

- Nach der Bestellung des Handling-Systems wird automatisch ein FCT-Basisprojekt, passend zur Konfiguration, bereitgestellt. Das spart viel Zeit und erleichtert die Inbetriebnahme
- Alle Antriebe einer Anlage können im gemeinsamen Projekt verwaltet und archiviert werden
- Projekt- und Datenverwaltung für alle unterstützten Gerätetypen
- Einfach in der Anwendung, durch graphisch unterstützte Parametereingaben
- Durchgängige Arbeitsweise für alle Antriebe
- Arbeiten offline am Schreibtisch oder online an der Maschine



- Alle Antriebe einer Anlage können im gemeinsamen Projekt verwaltet und archiviert werden
- Projekt- und Datenverwaltung für alle unterstützten Gerätetypen
- Einfach in der Anwendung, durch graphisch unterstützte Parametereingaben
- Durchgängige Arbeitsweise für alle Antriebe
- Arbeiten offline am Schreibtisch oder online an der Maschine