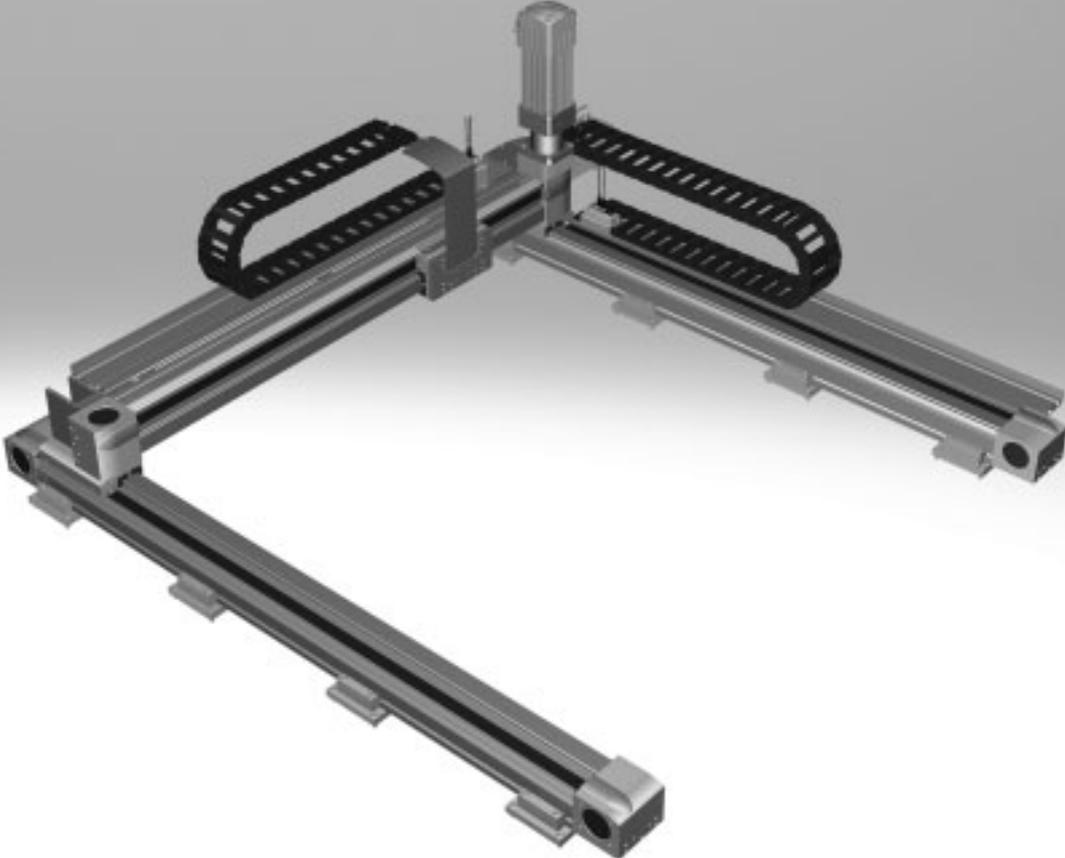


Pórticos horizontales de dos ejes



Pórticos horizontales de dos ejes

Características

FESTO

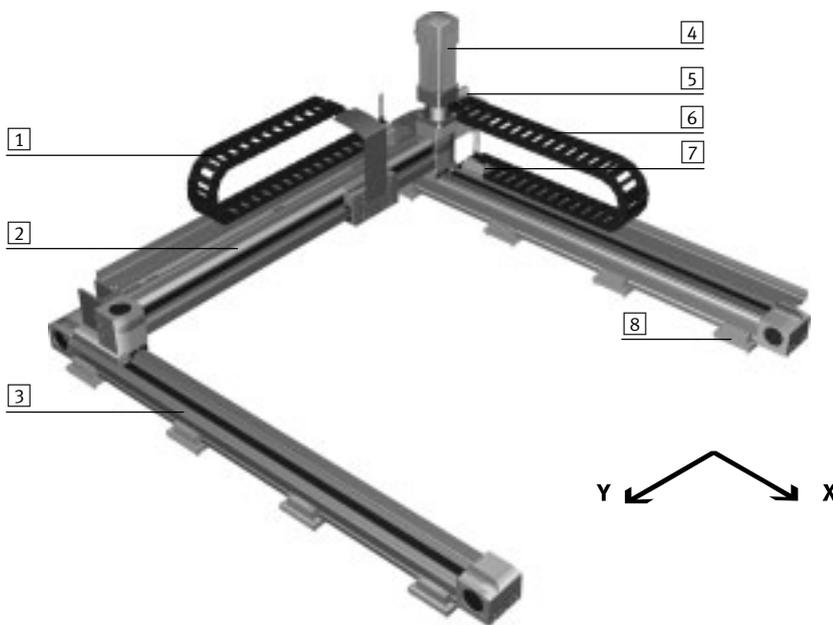
Información resumida

El pórtico horizontal de dos ejes permite un movimiento en un espacio 2D. Según las necesidades, el portal o se compone de varios módulos de ejes (YXCF) o bien está ejecutado a través de los pórticos horizontales de dos ejes EXCM o EXCH (YXMF). Todos ellos son componentes de Festo de probada eficacia.

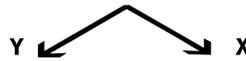
- Uso universal para piezas a manipular desde ligeras hasta muy pesadas o cargas útiles elevadas
- Especialmente adecuado para carreras muy largas
- Elevada rigidez mecánica y estructura robusta
- Posicionamiento libre y colocación en cualquier posición intermedia

Campo de aplicación:

- Para todo tipo de movimientos en 2D
- Para satisfacer exigencias muy elevadas de precisión y/o transportar piezas a manipular muy pesadas en combinación con carreras largas



- 1 Cadena de energía del módulo Y
- 2 Eje Y
- 3 Eje X
- 4 Servomotor del módulo Y
- 5 Servomotor del módulo X
- 6 Cadena de energía del módulo X
- 7 Distribuidor multipolo a través del cual se transportan agrupadas las señales eléctricas, como la detección de la posición final
- 8 Fijación para perfil/kit de ajuste



Descripción de los módulos

Módulo X

Estructura:

El módulo X EHMx está formado por un guiado paralelo de 2 ejes de accionamiento por correa dentada que están interconectados mediante un eje de conexión. El accionamiento se realiza por un servomotor.

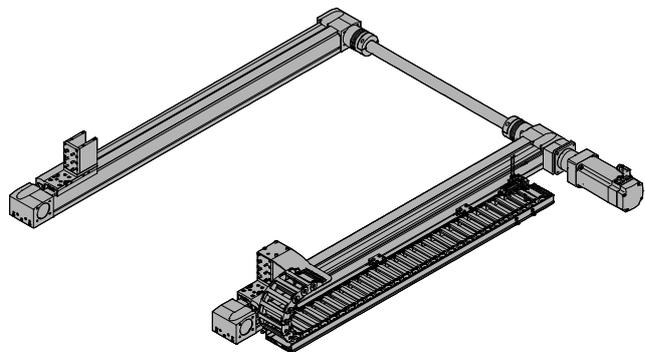
Para conectar el módulo Y, el carro de los ejes X cuenta con adaptadores.

La posición del motor y de la cadena de energía se puede seleccionar con el programa de configuración.

En el lado del motor están dispuestos los elementos siguientes:

- Cadena de energía
- Distribuidor multipolo para sensor de proximidad (si se ha seleccionado el paquete de sensores)

Representación a modo de ejemplo:



Pórticos horizontales de dos ejes

Características

Descripción de los módulos

Módulo Y

Estructura:

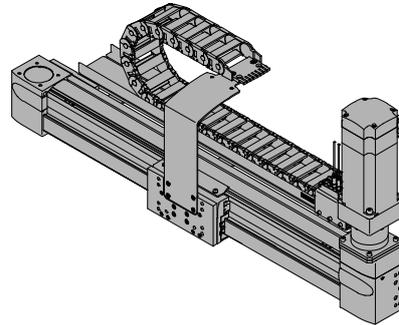
El módulo Y EHY está compuesto por un eje lineal accionado por un servomotor.

La posición del motor y de la cadena de energía depende de la posición del motor en el módulo X.

En el lado del motor están dispuestos los elementos siguientes:

- Cadena de energía
- Distribuidor multipolo para sensor de proximidad (si se ha seleccionado el paquete de sensores)

Representación a modo de ejemplo:



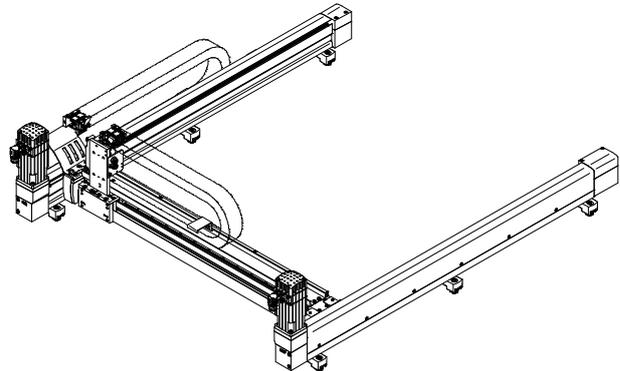
Módulo XY (EXCM, EXCH)

Estructura:

Una correa dentada mueve el carro en un espacio bidimensional (ejes X e Y). El sistema es accionado por 2 motores fijos. Los motores están acoplados a la correa dentada. La correa es guiada mediante poleas inversoras de manera que, mediante el correspondiente control de los motores, el carro puede desplazarse hasta cualquier posición en el espacio operativo.

El uso de componentes complementarios permite asumir otros procesos de ejes Z independientes.

Representación a modo de ejemplo:



Opciones de envío

Completamente montado:

El pórtico horizontal de dos ejes viene totalmente montado. Todos los cables y conducciones están tendidos y conectados. Aunque el sistema se entrega alineado, al realizar el montaje debe adaptarse a la superficie de montaje. Respetar la planicidad → Tabla siguiente.

Montado parcialmente:

El pórtico horizontal de dos ejes se suministra montado parcialmente. Esto significa que los dos módulos de eje (X/Y) están montados con motores opcionales. El ensamblaje del sistema parcialmente montado debe realizarse por cuenta propia. Para ello, sírvase de las instrucciones para el montaje suministradas.

Se adjuntan accesorios opcionales (→ página 9).

Respetar la planicidad → Tabla siguiente.

Cuadro general del sistema¹⁾

| Tamaño | YXCF-1 | YXCF-2 | YXCF-3 | YXCF-4 | YXMF-1 | YXMF-2 | YXMF-3 |
|--|--|--------------------------|--------------------------|--------------------------|------------------------|--------------------------|--------------------------|
| Carrera útil máx. | X: 1900 mm Y: 1900 mm | X: 3000 mm Y: 2000 mm | X: 3000 mm Y: 2000 mm | X: 3000 mm Y: 2000 mm | X: 700 mm Y: 510 mm | X: 2000 mm Y: 1000 mm | X: 2500 mm Y: 1500 mm |
| Carga útil máx. | En función de la dinámica seleccionada | | | | | | |
| Planicidad requerida de la superficie de montaje | ≤ 0,1 mm/m | | | | | | |
| Posición de montaje | Horizontal | | | | | | |

1) Conjunto de accionamiento según la configuración seleccionada.

Pórticos horizontales de dos ejes

Características

Programa de configuración: Handling Guide Online (HGO)

Selección de un sistema de manipulación

La planificación de extensos sistemas de manipulación lleva mucho tiempo. El programa de configuración "Handling Guide Online" (HGO) permite configurar fácilmente un sistema de manipulación a la medida de su aplicación.

Están disponibles los sistemas que se indican a continuación:

- Sistema de un eje
- Pórtico 2D vertical de dos ejes
- Pórtico 2D horizontal de dos ejes
- Pórtico 3D con tres ejes

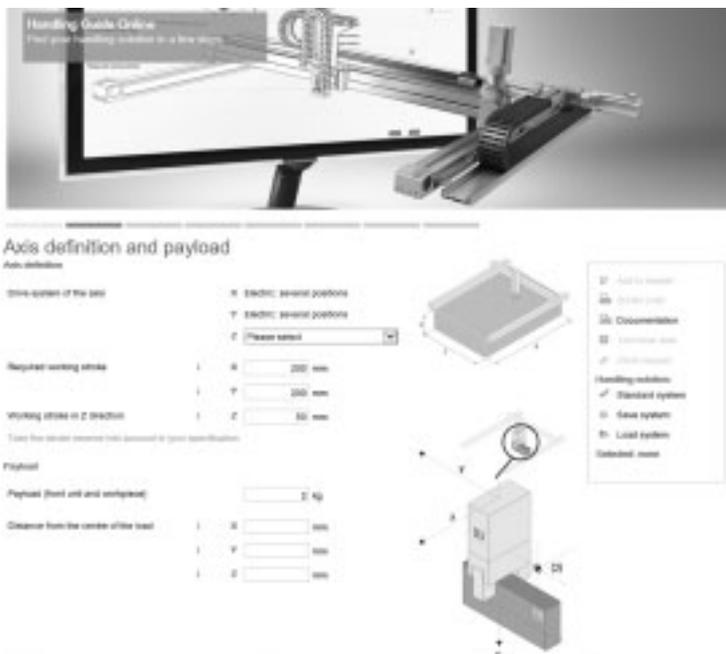
Ventajas:

- Selección automática de todos los componentes relevantes
- Diseño y cálculo automáticos de la carga normal
- Generación automática de ofertas
- Modelo CAD disponible de forma inmediata
- Tramitación totalmente automática
- Posibilidad de solicitar sistemas total o parcialmente montados a través de la tienda online
- Hay muchas opciones disponibles



Introducción de los datos de la aplicación

- Carga útil
- Tipo de accionamiento del eje
- Distancia del centro de gravedad
- Carrera útil
- Ciclo de referencia



Pórticos horizontales de dos ejes

Características

Programa de configuración: Handling Guide Online (HGO)

Resultado del cálculo

Recibirá una selección de sistemas calculados a partir de los datos de la aplicación que se hayan introducido.

A su disposición de manera inmediata:

- Modelo CAD
- Hoja de datos del sistema seleccionado
- Precio orientativo

Result of calculation
Select the appropriate system and continue with the configuration.

| No. | System series | System workload | Repetition accuracy (±) |
|-------------------------------------|---------------|-----------------|-------------------------|
| <input checked="" type="checkbox"/> | 1 | 100N/2 | ±1% |
| <input type="checkbox"/> | 2 | 100N/2 | ±1% |
| <input type="checkbox"/> | 3 | 100N/2 | ±1% |
| <input type="checkbox"/> | 4 | 100N/2 | ±1% |
| <input type="checkbox"/> | 5 | 100N/2 | ±1% |

| 3D gallery (VR/AR/3D) | X module: trochlear ball axis | Y module: trochlear ball axis | Z module: Electric mini drive |
|-----------------------|---------------------------------|-------------------------------|-------------------------------|
| | ESC-80 | ESC-80 | ESL-43 |
| | Stroke: 300mm | Stroke: 300mm | Stroke: 100mm |
| | Repetition accuracy (N): 0/0mm | 0/0mm | 0/0mm |
| | Clearance: 0.1 | 0.1 | Without |
| | Motor model: EM80-42 | Motor model: EM80-42 | Motor model: EM80-42 |
| | Motor position: 90° | Left | Top |
| | Motor controller: COMP-AS-AS | COMP-AS-AS | COMP-AS-AS |
| | Nominal voltage phases: 1 phase | 1 phase | 1 phase |

Resumen del sistema

Obtendrá un resumen de todo el sistema.

Adicionalmente dispone de las siguientes opciones:

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

Your handling solution
Your selected system overview

Your system ID: **C-137963**

Your next steps:

Vacuum technology
Find the right vacuum generators and suction cups for your application.

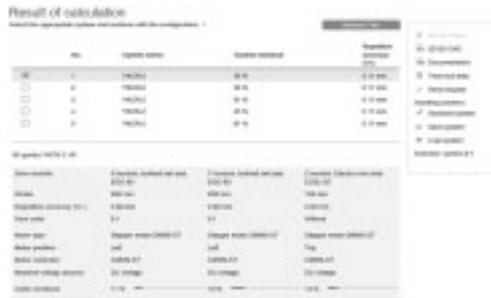
Pórticos horizontales de dos ejes

Características



Componentes estándar del sistema de manipulación

El sistema de manipulación contiene varios componentes estándar acreditados de Festo. Dependiendo de la configuración, se utilizan distintos componentes. En la página "Resultado del cálculo" del programa de configuración HGO se muestran cada uno de los ejes que hay instalados.



Actuadores/ejes

Eje X

Eje de accionamiento por correa dentada EGC-TB-KF



- Eléctrico
- Perfil cerrado y rígido
- Guía de rodamiento de bolas para cargas y momentos elevados
- Gran dinámica y vibraciones mínimas

Eje Y

Eje de accionamiento por correa dentada EGC-TB-KF



- Eléctrico
- Perfil cerrado y rígido
- Guía de rodamiento de bolas para cargas y momentos elevados
- Gran dinámica y vibraciones mínimas

Eje de accionamiento por correa dentada EGC-HD-TB



- Eléctrico
- Unidad de accionamiento plana con perfil cerrado y rígido
- Guía de perfil DUO
- Para cargas y momentos elevados, grandes fuerzas de avance y altas velocidades; gran duración

Combinaciones posibles de los ejes¹⁾

| Tamaño | Módulo X | Módulo Y |
|--------|---|---|
| YXCF-1 | <ul style="list-style-type: none"> • Eje de accionamiento por correa dentada EGC-50-TB-KF | <ul style="list-style-type: none"> • Eje de accionamiento por correa dentada EGC-50-TB-KF |
| YXCF-2 | <ul style="list-style-type: none"> • Eje de accionamiento por correa dentada EGC-80-TB-KF | <ul style="list-style-type: none"> • Eje de accionamiento por correa dentada EGC-80-TB-KF • Eje de accionamiento por correa dentada con guía para cargas pesadas EGC-HD-125-TB |
| YXCF-3 | <ul style="list-style-type: none"> • Eje de accionamiento por correa dentada EGC-120-TB-KF | <ul style="list-style-type: none"> • Eje de accionamiento por correa dentada EGC-120-TB-KF • Eje de accionamiento por correa dentada con guía para cargas pesadas EGC-HD-160-TB |
| YXCF-4 | <ul style="list-style-type: none"> • Eje de accionamiento por correa dentada EGC-185-TB-KF | <ul style="list-style-type: none"> • Eje de accionamiento por correa dentada EGC-185-TB-KF • Eje de accionamiento por correa dentada con guía para cargas pesadas EGC-HD-220-TB |
| YXMF-1 | <ul style="list-style-type: none"> • Pórtico horizontal de dos ejes EXCM-30 | <ul style="list-style-type: none"> • Pórtico horizontal de dos ejes EXCM-30 |
| YXMF-2 | <ul style="list-style-type: none"> • Pórtico horizontal de dos ejes EXCM-40, EXCH-40 | <ul style="list-style-type: none"> • Pórtico horizontal de dos ejes EXCM-40, EXCH-40 |
| YXMF-3 | <ul style="list-style-type: none"> • Pórtico horizontal de dos ejes EXCH-60 | <ul style="list-style-type: none"> • Pórtico horizontal de dos ejes EXCH-60 |

1) Conjunto de accionamiento según la configuración seleccionada.

Pórticos horizontales de dos ejes

Características

Componentes estándar del sistema de manipulación

El sistema de manipulación contiene varios componentes estándar acreditados de Festo. Dependiendo de la configuración, se utilizan distintos componentes. En la página "Configuración del sistema" del programa de configuración HGO se pueden variar la extensión y las características del conjunto de accionamiento.



Motores y controladores

Servomotores EMMS-AS



- Servomotor dinámico de excitación permanente y sin escobillas
- Sistema digital de medición absoluta simple o multivuelta
- Opcionalmente con freno

Servomotores EMME-AS



- Servomotor dinámico de excitación permanente y sin escobillas
- Sistema digital de medición absoluta simple o multivuelta
- Opcionalmente con freno

Motores paso a paso EMMS-ST



- Tecnología híbrida de 2 fases
- Pasos en ángulos de 1,8°
- Opcionalmente con freno

Reductor EMGA



- Engranaje planetario con holguras mínimas
- Relación de reducción $i = 3$ y 5
- Lubricación de por vida

Pórticos horizontales de dos ejes

Características



Componentes estándar del sistema de manipulación

El sistema de manipulación contiene varios componentes estándar acreditados de Festo. Dependiendo de la configuración, se utilizan distintos componentes. En la página "Configuración del sistema" del programa de configuración HGO se pueden variar la extensión y las características del conjunto de accionamiento.



Controlador CMMP-AS para servomotores



- Integración completa de todos los componentes para el controlador y la unidad de potencia, incluido el puerto USB
- Chopper de frenado integrado
- Filtro CEM integrado
- Accionamiento automático para un freno

Libre elección:

- Función de seguridad: momento desconectado seguro (STO) / categoría 4, nivel de prestaciones e
- Entradas y salidas digitales adicionales

- Protocolos de bus
 - CANopen
 - DeviceNet
 - EtherCAT
 - EtherNet/IP
 - PROFIBUS-DP
 - PROFINET

Controlador del motor CMMS-ST para motores paso a paso



- Plena integración de todos los componentes para el controlador y la parte funcional, incluyendo la interfaz RS232
- Chopper de frenado integrado
- Filtro CEM integrado
- Accionamiento automático para un freno

Libre elección:

- Función de seguridad: momento desconectado seguro (STO) / categoría 3, nivel de prestaciones d

- Protocolos de bus
 - CANopen
 - DeviceNet
 - PROFIBUS-DP

Controlador CMXH-ST2 para motores paso a paso



- El controlador controla dos servomotores paso a paso que accionan una correa dentada rotatoria en forma de H. La correa dentada mueve un carro cuya posición calcula el controlador a partir de las señales de encoder de los motores

Libre elección:

- Función de seguridad: momento desconectado seguro (STO) / categoría 3, nivel de prestaciones e

- Protocolos de bus
 - Interfaz I/O
 - Interfaz CAN
 - Ethernet TCP/IP

Pórticos horizontales de dos ejes

Referencias de pedido: accesorios

Combinaciones de módulo y motor

Para el pórtico horizontal de dos ejes se recomienda utilizar los motores de Festo, puesto que se adaptan óptimamente al sistema mecánico. En caso de utilizar motores de otras marcas, es obligatorio respetar los valores límite técnicos.

| Módulo | Motor | | |
|-------------------------------|----------------------|----------------------|-------------------|
| | Servomotor | Servomotor | Motor paso a paso |
| Módulo X | | | |
| EHMX-EGC-50-TB-KF | – | EMME-AS-40-M-LV-... | EMMS-ST-42-S-... |
| EHMX-EGC-80-TB-KF | EMMS-AS-70-M-LS-... | EMME-AS-60-M-LS-... | EMMS-ST-57-S-... |
| EHMX-EGC-120-TB-KF | EMMS-AS-100-M-HS-... | EMME-AS-80-S-LS-... | – |
| EHMX-EGC-185-TB-KF | EMMS-AS-140-L-HS-... | – | – |
| Módulo Y | | | |
| EHMY-...-EGC-50-TB-KF | – | EMME-AS-40-S-LV-... | EMMS-ST-57-M-... |
| EHMY-...-EGC-80-TB-KF | EMMS-AS-55-S-LS-... | EMME-AS-60-M-LS-... | EMMS-ST-57-S-... |
| EHMY-...-EGC-120-TB-KF | EMMS-AS-100-S-HS-... | EMME-AS-80-S-LS-... | EMMS-ST-87-S-... |
| EHMY-...-EGC-125-TB-HD | EMMS-AS-70-S-LS-... | EMME-AS-60-M-LS-... | EMMS-ST-57-S-... |
| EHMY-...-EGC-160-TB-HD | EMMS-AS-100-S-HS-... | EMME-AS-80-S-LS-... | EMMS-ST-87-S-... |
| EHMY-...-EGC-185-TB-KF | EMMS-AS-100-M-HS-... | EMME-AS-100-M-HS-... | – |
| | EMMS-AS-140-S-HS-... | | |
| EHMY-...-EGC-220-TB-HD | EMMS-AS-100-M-HS-... | EMME-AS-100-M-HS-... | – |
| | EMMS-AS-140-S-HS-... | | |
| Módulo XY (EXCM, EXCH) | | | |
| EXCM-30 | – | – | EMMS-ST-42-S-... |
| EXCM-40 | – | – | EMMS-ST-57-M-... |
| EXCH-40 | EMMS-AS-70-M-LS-... | – | – |
| EXCH-40 | EMMS-AS-100-S-HS-... | – | – |
| EXCH-60 | EMMS-AS-100-M-HS-... | – | – |
| EXCH-60 | EMMS-AS-140-S-HV-... | – | – |

Pórticos horizontales de dos ejes

Referencias de pedido: accesorios

FESTO

| Denominación | Descripción | Longitud del cable | Nº art. | Código de producto |
|---------------------------------------|---|--------------------|---------|-------------------------|
| Para servomotor | | | | |
| Cable del motor¹⁾ | | | | |
| | • Para servomotor EMMS-AS-40-M-LS-... | 5 m | 550306 | NEBM-T1G8-E-5-Q7N-LE8 |
| | | 10 m | 550307 | NEBM-T1G8-E-10-Q7N-LE8 |
| | | 15 m | 550308 | NEBM-T1G8-E-15-Q7N-LE8 |
| Cable del motor¹⁾ | | | | |
| | • Para servomotor EMMS-AS-70-S-LS-.../ EMMS-AS-70-M-LS-.../EMMS-AS-100-S-HS-.../ EMMS-AS-100-M-HS-.../EMMS-AS-140-S-HS-.../ EMMS-AS-140-L-HS-... | 5 m | 550310 | NEBM-M23G8-E-5-Q9N-LE8 |
| | | 10 m | 550311 | NEBM-M23G8-E-10-Q9N-LE8 |
| | | 15 m | 550312 | NEBM-M23G8-E-15-Q9N-LE8 |
| Cable del encoder¹⁾ | | | | |
| | • Para servomotor EMMS-AS-40-M-LS-... | 5 m | 550314 | NEBM-T1G8-E-5-N-S1G15 |
| | | 10 m | 550315 | NEBM-T1G8-E-10-N-S1G15 |
| | | 15 m | 550316 | NEBM-T1G8-E-15-N-S1G15 |
| Cable del encoder¹⁾ | | | | |
| | • Para servomotor EMMS-AS-70-S-LS-.../ EMMS-AS-70-M-LS-.../EMMS-AS-100-S-HS-.../ EMMS-AS-100-M-HS-.../EMMS-AS-140-S-HS-.../ EMMS-AS-140-L-HS-... | 5 m | 550318 | NEBM-M12W8-E-5-N-S1G15 |
| | | 10 m | 550319 | NEBM-M12W8-E-10-N-S1G15 |
| | | 15 m | 550320 | NEBM-M12W8-E-15-N-S1G15 |
| Para motor paso a paso | | | | |
| Cable del motor¹⁾ | | | | |
| | • Para motor paso a paso EMMS-ST-42-S-.../EMMS-ST-57-M-... | 2,5 m | 1450369 | NEBM-S1G9-E-2.5-Q5-LE6 |
| | | 5 m | 1450370 | NEBM-S1G9-E-5-Q5-LE6 |
| Cable del encoder¹⁾ | | | | |
| | • Para motor paso a paso EMMS-ST-42-S-.../EMMS-ST-57-M-... y controlador de motor CMMS-ST | 5 m | 550748 | NEBM-M12G8-E-5-S1G9 |
| | | 10 m | 550749 | NEBM-M12G8-E-10-S1G9 |
| | | 15 m | 550750 | NEBM-M12G8-E-15-S1G9 |

1) Cables adaptados especialmente al controlador del motor y al motor.
Grado de protección IP65 (en estado montado)

Longitudes de cable posibles

- Los cables se seleccionan para que esté disponible, como mínimo, la longitud de conexión especificada en el pedido a partir de la salida de la cadena de energía.
- Los cables solo están disponibles en las longitudes que se especifican en la tabla siguiente. Esto puede provocar que los conectores de distintos cables no terminen en el mismo lugar.

| Longitud | 2 m | 5 m | 7 m | 10 m |
|-----------------------------|-----|-----|-----|------|
| Cable del motor | ■ | ■ | ■ | ■ |
| Cable del encoder | ■ | ■ | ■ | ■ |
| Cable de conexión multipolo | ■ | ■ | ■ | ■ |

Pórticos horizontales de dos ejes

Referencias de pedido: accesorios

Componentes estándar del sistema de manipulación

El sistema de manipulación contiene varios componentes estándar acreditados de Festo. Dependiendo de la configuración, se utilizan distintos componentes. En la página "Configuración del sistema" del programa de configuración HGO se pueden variar la extensión y las características del accesorio.

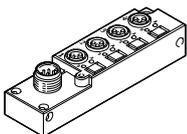


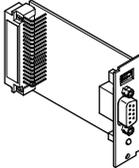
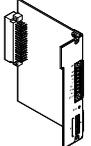
| Denominación | Descripción | Longitud del cable | Nº art. | Código de producto |
|--|--|-----------------------|---------|---------------------------------|
| Cable de programación | | | | |
| | <ul style="list-style-type: none"> Cable de conexión High Speed USB 2.0 Para controlador CMMP-AS | 1,8 m | 1501332 | NEBC-U1G4-K-1.8-N-U2G4 |
| | <ul style="list-style-type: none"> Para controlador CMMS-ST | 2 m | 160786 | PS1-ZK11-NULLMODEM-2,0M |
| Línea piloto (para la conexión de I/O a cualquier unidad de mando) | | | | |
| | <ul style="list-style-type: none"> Para controladores CMMP-AS, CMMS-ST Para controlador CMXH-ST2 | 2,5 m | 552254 | NEBC-S1G25-K-2.5-N-LE26 |
| | | 2,5 m | 2052917 | NEBC-S1H15-E-2.5-N-LE15 |
| Sensor de proximidad para la detección de la posición del carro en el eje X | | | | |
| | <ul style="list-style-type: none"> Con EXCM-40, EXCH-40, EXCH-60 | Normalmente abierto | – | 150491 SIES-V3B-PS-S-L |
| | <ul style="list-style-type: none"> Con EXCM-40, EXCH-40, EXCH-60 | Normalmente cerrado | – | 174552 SIES-Q8B-PO-K-L |
| Sensor de proximidad (inductivo) para la detección de la posición del carro en el eje X | | | | |
| | Cable con extremo abierto | | | |
| | <ul style="list-style-type: none"> Para eje de accionamiento por correa dentada EGC-TB | PNP, normalm. cerrado | 7,5 m | 551391 SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE |
| | | PNP, normalm. abierto | 7,5 m | 551386 SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE |
| | <ul style="list-style-type: none"> Para tensión continua | NPN, normalm. cerrado | 7,5 m | 551401 SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE |
| | Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye: | NPN, normalm. abierto | 7,5 m | 551396 SIES-8M-NS-24V-K-7,5-OE |
| | <ul style="list-style-type: none"> 2 unidades | | | |
| Sensor de proximidad (inductivo) para la detección de la posición del carro en el eje Y | | | | |
| | Cable con conector | | | |
| | <ul style="list-style-type: none"> Para eje de accionamiento por correa dentada EGC-TB, EGC-HD-TB | PNP, normalm. cerrado | 0,3 | 551392 SIES-8M-PO-24V-K-0,3-M8D |
| | | PNP, normalm. cerrado | 2,5 | 551393 SIES-8M-PO-24V-K-2,5-M8D |
| | <ul style="list-style-type: none"> Para tensión continua | PNP, normalm. abierto | 0,3 | 551387 SIES-8M-PS-24V-K-0,3-M8D |
| | Al seleccionar el "Paquete de sensores Festo", se incluye: | PNP, normalm. abierto | 2,5 | 551388 SIES-8M-PS-24V-K-2,5-M8D |
| | <ul style="list-style-type: none"> 2 unidades | NPN, normalm. cerrado | 0,3 | 551402 SIES-8M-NO-24V-K-0,3-M8D |
| | | NPN, normalm. cerrado | 2,5 | 551403 SIES-8M-NO-24V-K-2,5-M8D |
| | | NPN, normalm. abierto | 0,3 | 551397 SIES-8M-NS-24V-K-0,3-M8D |
| | | NPN, normalm. abierto | 2,5 | 551398 SIES-8M-NS-24V-K-2,5-M8D |

Pórticos horizontales de dos ejes

FESTO

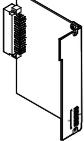
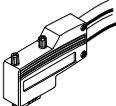
Referencias de pedido: accesorios

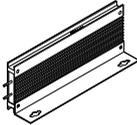
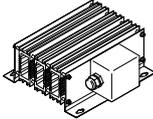
| Denominación | Descripción | Longitud del cable | Nº art. | Código de producto |
|---|---|--------------------|---------------|------------------------------|
| Conector tipo zócalo con cable | | | | |
|  | <ul style="list-style-type: none"> Conexión entre distribuidor multipolo y armario de maniobra | 5 m | 525618 | SIM-M12-8GD-5-PU |
| | | 10 m | 570008 | SIM-M12-8GD-10-PU |
| Conector | | | | |
|  | <ul style="list-style-type: none"> Para conectar al distribuidor multipolo | – | 562024 | NECU-S-M8G3-HX |
| Distribuidor multipolo | | | | |
|  | <ul style="list-style-type: none"> El distribuidor multipolo permite transportar agrupadas las señales eléctricas, como por ejemplo la detección de la posición final Libre elección: <ul style="list-style-type: none"> – 4 conectores individuales – 6 conectores individuales | – | 574586 | NEDU-L4R1-M8G3L-M12G8 |
| | | | 574587 | NEDU-L6R1-M8G3L-M12G8 |

| Denominación | Descripción | Nº art. | Código de producto |
|---|--|----------------|--------------------|
| Interfaz | | | |
|  | Para I/O adicionales | 567855 | CAMC-D-8E8A |
| | Para DeviceNet | 547451 | CAMC-DN |
| | Para EtherCAT | 567856 | CAMC-EC |
| | Para EtherNet/IP | 1911917 | CAMC-F-EP |
| | Para PROFINET RT | 1911916 | CAMC-F-PN |
| | Para PROFIBUS DP | 547450 | CAMC-PB |
| Módulo de seguridad | | | |
|  | Para momento desconectado seguro (STO) | 1501330 | CAMC-G-S1 |

Pórticos horizontales de dos ejes

Referencias de pedido: accesorios

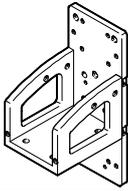
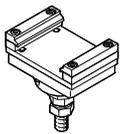
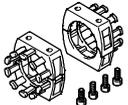
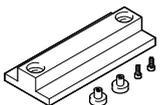
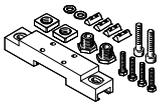
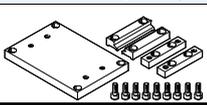
| Denominación | Descripción | Nº art. | Código de producto |
|---|---|----------------|--------------------------|
| Módulo de conmutación | | | |
|  | Si no se utiliza el módulo de seguridad CAMC-G-S1 es imprescindible el uso del módulo de conmutación para el funcionamiento del controlador de motor CMMP-AS-...-M3 | 1501329 | CAMC-DS-M1 |
| Conexión de bus | | | |
|  | Para interfaz DeviceNet | 525635 | FBSD-KL-2X5POL |
| Conector | | | |
|  | Para interfaz CANopen | 533783 | FBS-SUB-9-WS-CO-K |
| | Para interfaz PROFIBUS | 533780 | FBS-SUB-9-WS-PB-K |

| Denominación | Descripción | Nº art. | Código de producto |
|---|--|----------------|--------------------------|
| Resistencia de frenado | | | |
|  | <ul style="list-style-type: none"> • Para EXCH-40 • Obligatorio para la posición de montaje vertical | 2882342 | CACR-LE2-50-W500 |
|  | <ul style="list-style-type: none"> • Para EXCH-60 • Obligatorio para la posición de montaje vertical | 2882343 | CACR-KL2-40-W2000 |

Pórticos horizontales de dos ejes

Referencias de pedido: accesorios

FESTO

| Denominación | Descripción | Nº art. | Código de producto |
|---|---|------------------------|--------------------------|
| Conjunto de montaje | | | |
|  | <ul style="list-style-type: none"> Kit de fijación para la cadena de energía y un eje Z, como p.ej. EGSL, DGSL, EGSK | EXCM-30 | 4070088 EAHT-E9-FB-3D-30 |
| Kit de ajuste | | | |
|  | <ul style="list-style-type: none"> Kit de fijación regulable en altura | EXCM-30 | 4070088 EADC-E11-30 |
| Fijación para sensor | | | |
|  | <ul style="list-style-type: none"> Para recorrido de referencia en combinación con motores de terceros | EXCM-30 | 4070088 EAPR-E11-30 |
| Fijación para sensor | | | |
|  | <ul style="list-style-type: none"> Para montar los sensores de proximidad SIES-Q8B, SIES-V3B en el eje X | EXCM-40, EXCH-40 | 2536353 EAPR-E12-40 |
| | | EXCH-60 | 2478805 EAPR-E12-60 |
| Cadena de energía | | | |
|  | <ul style="list-style-type: none"> Para guiar los cables del eje Z | EXCM-30 | 8059999 EADH-U-3D-30 |
| | | | 8060324 EADH-U-3D-40 |
| Conjunto de conexión | | | |
|  | <ul style="list-style-type: none"> Soporte para fijar la cadena de energía | EXCM-30 | 8060325 EAHT-AE-3D-30 |
| | | | 8060326 EAHT-AE-3D-40 |
| Herramienta de ajuste | | | |
|  | <ul style="list-style-type: none"> Para la alineación y comprobación de la planicidad del pórtico horizontal de dos ejes | | 3197697 EADT-W-E12 |
| Kit de ajuste | | | |
|  | <ul style="list-style-type: none"> Permite fijar el sistema de manipulación a la superficie de apoyo Así se pueden compensar fácilmente las irregularidades de la superficie de apoyo | EHMY-...-EGC-50-TB-KF | 8047565 EADC-E15-50-E7 |
| | | EHMY-...-EGC-80-TB-KF | 8047566 EADC-E15-80-E7 |
| | | EHMY-...-EGC-120-TB-KF | 8047567 EADC-E15-120-E7 |
| | | EHMY-...-EGC-185-TB-KF | 8047568 EADC-E15-185-E7 |
| Elementos de fijación para perfil | | | |
|  | <ul style="list-style-type: none"> Permite fijar el sistema de manipulación a la superficie de apoyo No se puede regular en altura | | - |

Pórticos horizontales de dos ejes

Ayuda de programación

Programación sencilla con el

Software FCT: Festo Configuration Tool

Plataforma de software para actuadores eléctricos de Festo

- Todos los actuadores de una instalación pueden administrarse y archivarse en un mismo proyecto
- Gestión de proyectos y de datos para todos los tipos de equipo compatibles
- Fácil de usar gracias a la introducción de parámetros en interfaces gráficas
- Forma de funcionamiento idéntica para todos los actuadores
- Posibilidad de trabajar offline u online en la máquina

