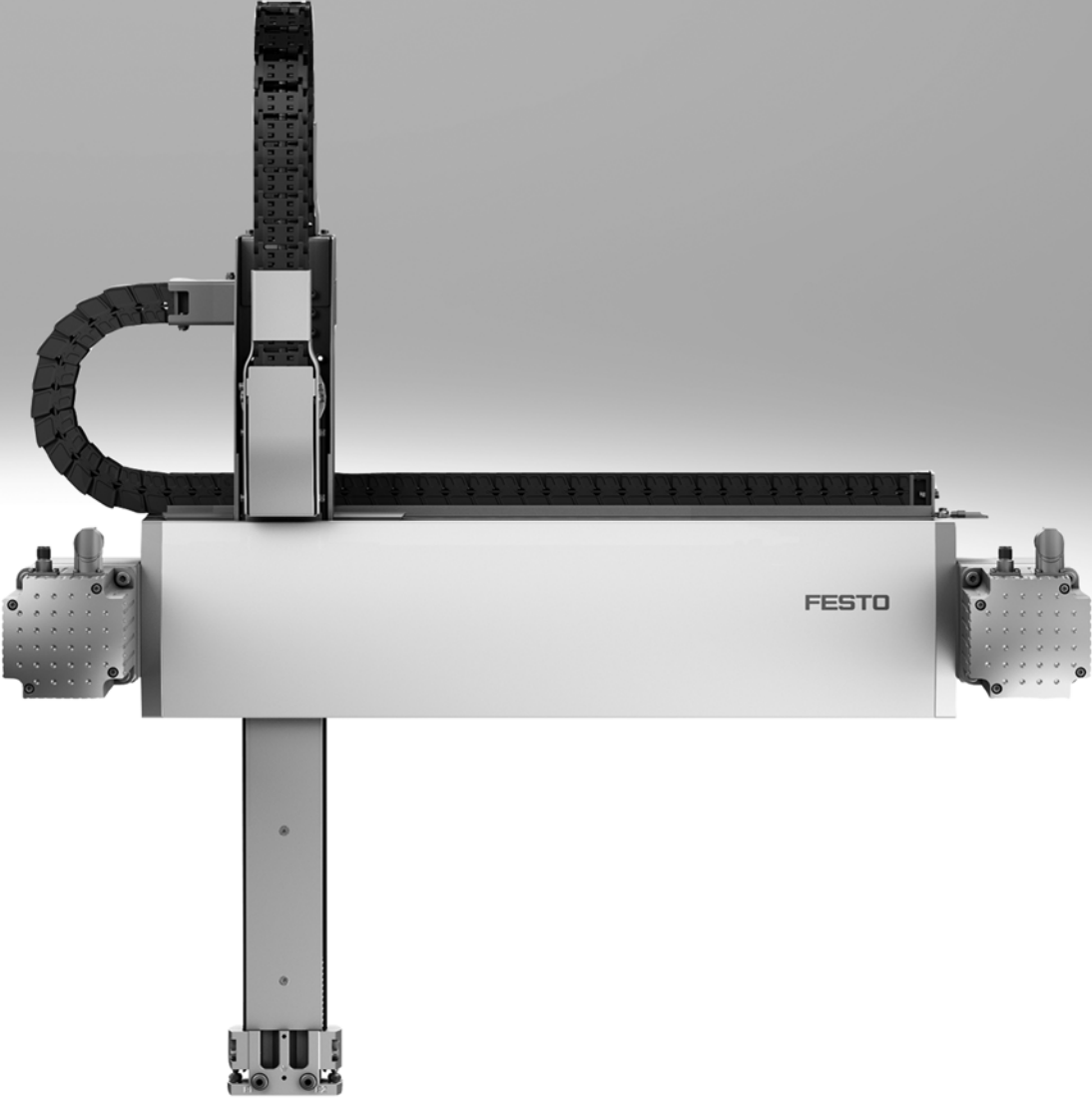


Portiques linéaires EXCT



Portiques linéaires EXCT

Caractéristiques

En bref

Généralités

- Dynamique exceptionnelle par rapport aux autres portiques cartésiens
- Le mode d'entraînement limite le poids mort
- Construction à plat
- Entraînement et kit de contrôleur parfaitement adaptés
- Accélération élevée sur les deux axes
- Interface compatible avec de nombreuses pinces Festo

Exemples d'application

- Remplacement rapide de pièces et de modules dans un espace de travail rectangulaire de grandes dimensions, par exemple :
 - Tri
 - Chargement, déchargement
 - Collage, découpe

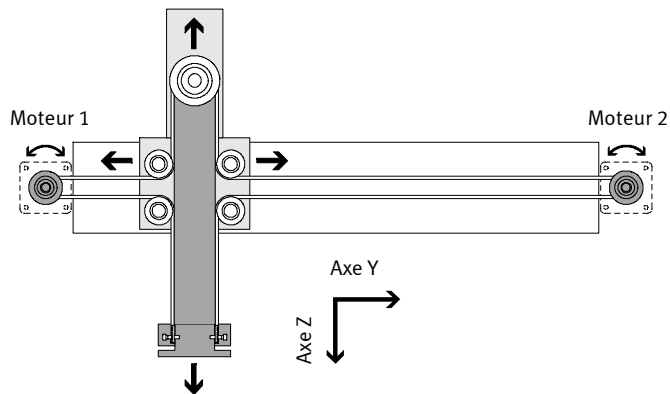
Fonctionnement

Deux servomoteurs fixes entraînent une courroie dentée en T. La courroie dentée actionne le chariot de l'axe Y et l'interface

située sur l'axe Z dans 2 dimensions. Un contrôleur calcule la position de l'interface. Le déplacement du manipulateur est assuré par les

moteurs synchronisés. L'ajout d'autres accessoires permet la prise en charge d'autres processus.

		Moteur 2	
		↶	↷
Moteur 1	↶	→	↓
	•	↗	•
	↷	↑	↖



Type		EXCT-15	EXCT-30	EXCT-100
Guidage		Guidage à recirculation de billes		
Course de				
Axe Y	[mm]	100 ... 1000	100 ... 1500	100 ... 2000
Axe Z	[mm]	100, 200	250, 500	250, 500, 800
Charge nominale pour une dynamique maxi ¹⁾	[kg]	1,5	3	10
Répétabilité	[mm]	±0,1		

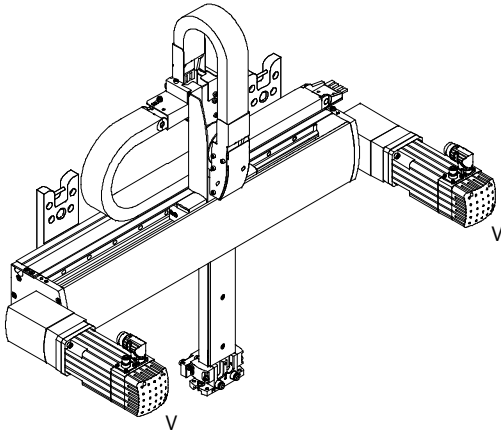
1) Charge nominale = charge de l'outil (accessoire + par ex. pince) + charge utile

Portiques linéaires EXCT

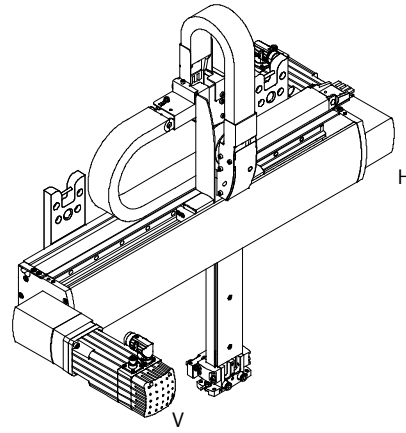
Caractéristiques

Variantes de montage d'une unité de moteur

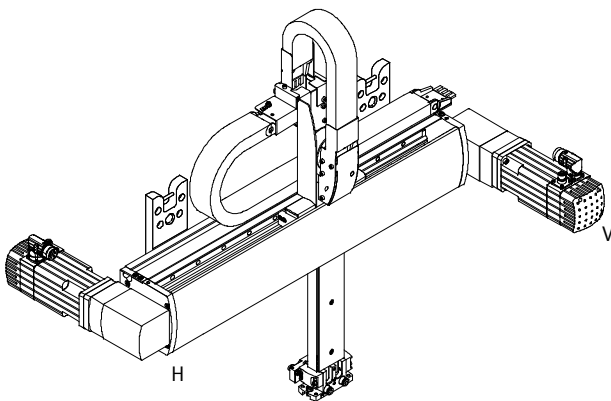
EXCT-...-VV – Moteur 1 à l'avant, moteur 2 à l'avant



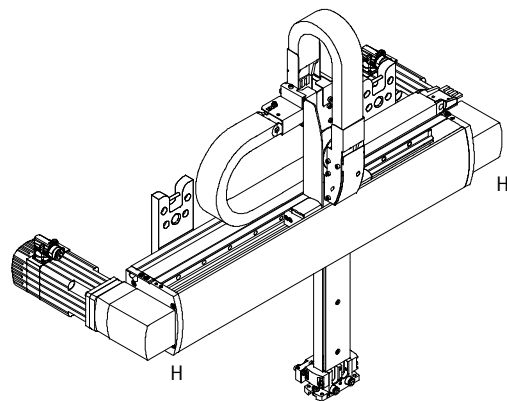
EXCT-...-VH – Moteur 1 à l'avant, moteur 2 à l'arrière



EXCT-...-HV – Moteur 1 à l'arrière, moteur 2 à l'avant

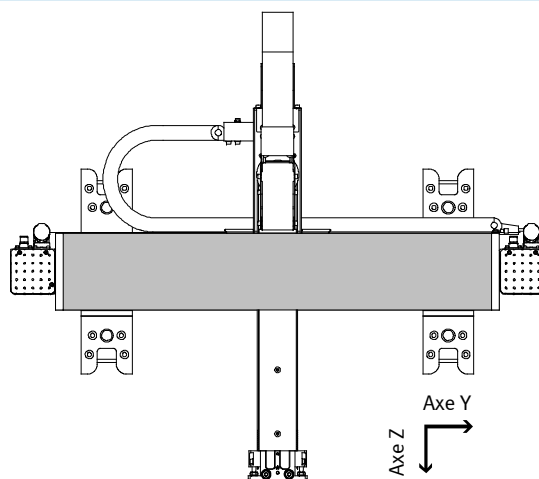


EXCT-...-HH – Moteur 1 à l'arrière, moteur 2 à l'arrière



Position de montage

Ce portique doit être monté et utilisé exclusivement avec un axe Z vertical. L'interface pour accessoires doit être tournée vers le bas.



Portiques linéaires EXCT

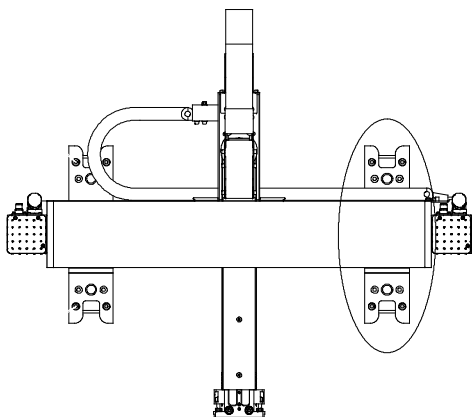
Caractéristiques

FESTO

Possibilités de fixation

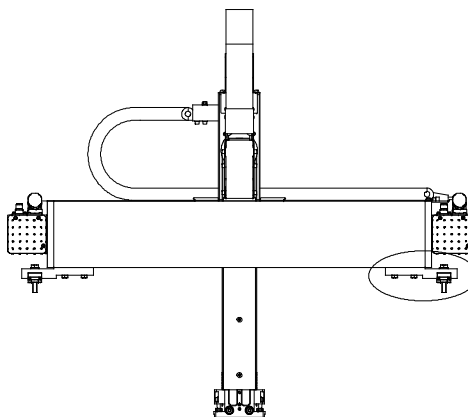
Montage avec kit de fixation EAHM-E17-K1-...

- Pour fixation murale
- Aucun réglage possible une fois le montage effectué



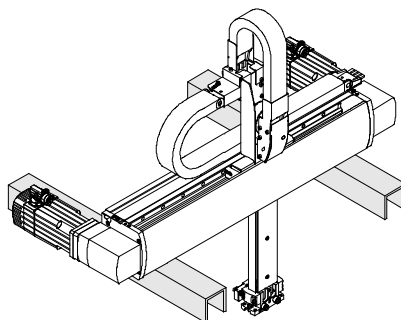
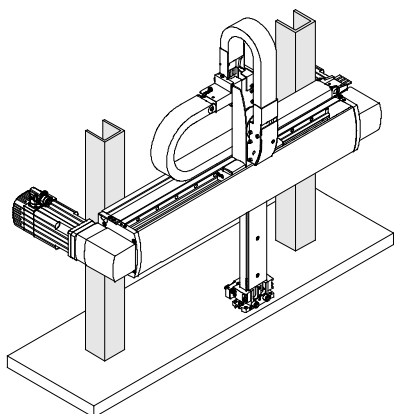
Montage avec kit de fixation EAHM-E17-K2-...

- Pour fixation en saillie
- Chaque côté est réglable en hauteur indépendamment de l'autre



Montage avec écrous pour rainure

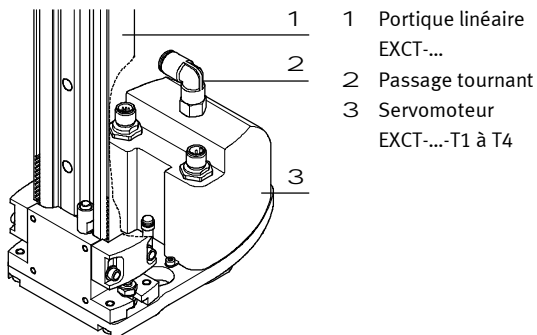
- Pour fixation directement sur le châssis de la machine
- Aucun réglage possible une fois le montage effectué



Accessoire pour unité avant

- Il est possible de commander une unité avant (actionneur rotatif) à fixer sur l'axe Z en tant qu'élément d'un système modulaire ou en tant qu'accessoire.
- Cette unité avant est disponible en deux tailles (couple de 0,75 Nm ou de 1,8 Nm)
- Elle est disponible en option avec ou sans passage tournant (pour vide ou surpression)
- Lorsqu'ils sont commandés en tant qu'éléments d'un système modulaire, l'unité avant, les câbles de liaison et les tuyaux d'air comprimé sont installés et raccordés.
- Contrôleur de moteur CMMP-AS requis → 34

Caractéristiques techniques → 22



Portiques linéaires EXCT

Désignations

		EXCT	30	500	500	KF	AB	VV	L	T2	5K	MP1	DE
Type													
EXCT	Portique linéaire												
Taille													
Course de l'axe Y [mm]													
Course de l'axe Z [mm]													
Guidage													
KF	Guidage à recirculation de billes												
Type de moteur													
W	Sans moteur												
AB	Servomoteur avec frein												
Position de montage du moteur													
HH	Moteur 1 à l'arrière, moteur 2 à l'arrière												
HV	Moteur 1 à l'arrière, moteur 2 à l'avant												
VH	Moteur 1 à l'avant, moteur 1 à l'arrière												
VV	Moteur 1 à l'avant, moteur 2 à l'avant												
Raccordement de la chaîne porte-câble													
L	à gauche												
R	à droite												
Éléments modulaires (unité avant)													
T0	Sans éléments modulaires												
T1	Vérin rotatif, taille 8												
T2	Vérin rotatif, taille 8 avec passage d'air pneumatique												
T3	Vérin rotatif, taille 11												
T4	Vérin rotatif, taille 11 avec passage d'air pneumatique												
Longueur de câble [m]													
—	Néant												
5K	5 m												
10K	10 m												
Installation													
—	Néant												
MP1	Répartiteur multipôle 4 x M8, avec tuyaux pneumatiques												
Langue de la documentation													
DE	allemand												
EN	anglais												
ES	espagnol												
FR	français												
IT	italien												
RU	russe												
ZH	chinois												

-H- Note

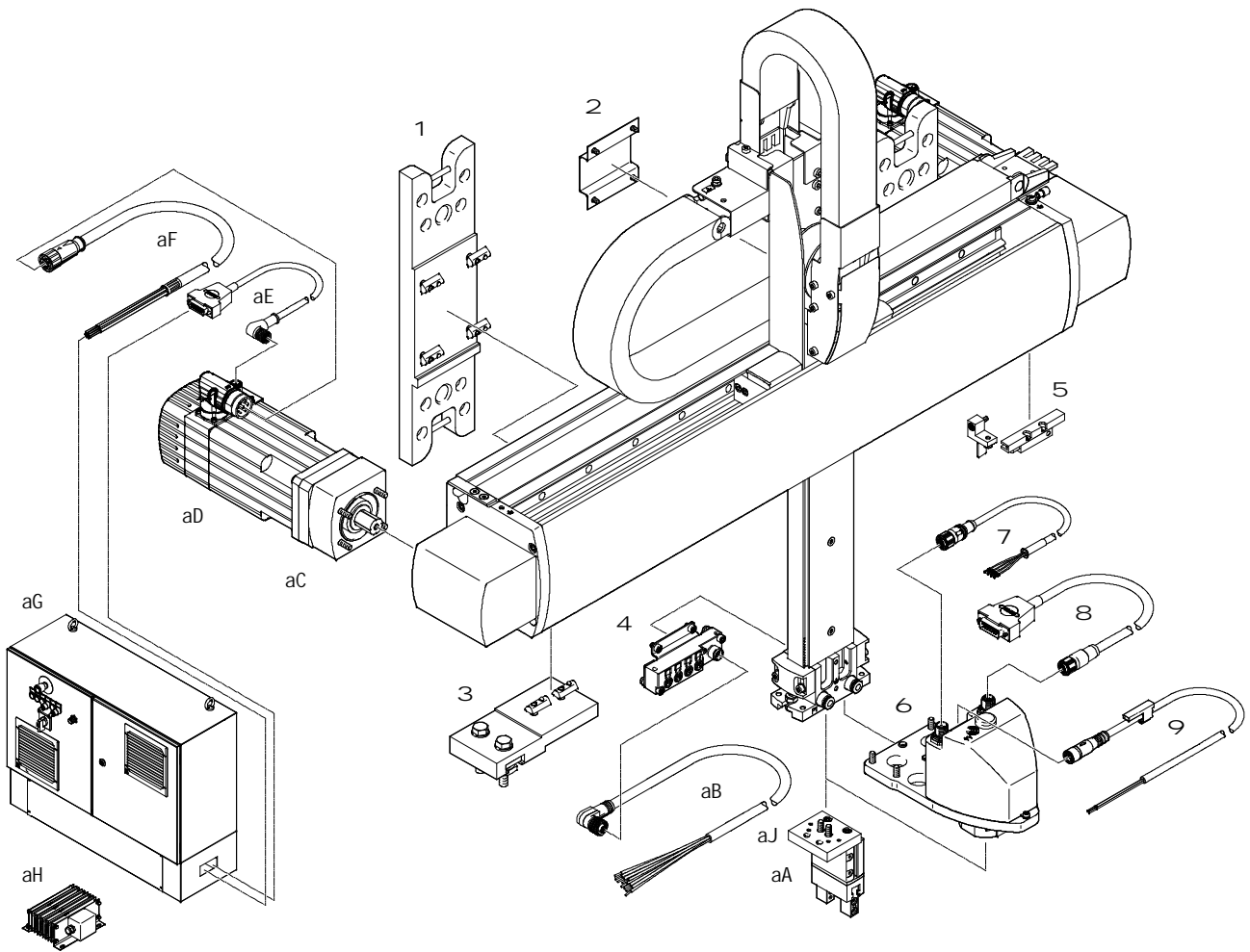
Références → 26

-√- Nouveau

Portiques linéaires EXCT

Périphérie

FESTO



Portiques linéaires EXCT

Périphérie

Equipements et accessoires		
Type	Description	→ Page/Internet
1 Kit de fixation EAHM-E17-K1	<ul style="list-style-type: none"> pour fixation murale fourni avec le portique linéaire EXCT-... 	28
2 Kit d'adaptation EAHM-E17-U	<ul style="list-style-type: none"> pour fixation, par exemple, de soupapes, de pompes à vide, etc. Les trous de fixation doivent être percés par le client non fourni avec le portique 	32
3 Kit de fixation EAHM-E17-K2	<ul style="list-style-type: none"> kit de fixation réglable en hauteur non fourni avec le portique 	29
4 Kit multipolaire EADH-E17-MP1	<ul style="list-style-type: none"> permet de raccorder jusqu'à 4 entrées/sorties fourni avec le portique linéaire EXCT-...-MP1 	31
5 Kit de détection EAPR-E17-S	<ul style="list-style-type: none"> pour détection de position de l'axe Y compris dans la fourniture : Capteur de proximité SIES-Q8B, support de capteur, languette de commutation, équerre d'arrêt et vis non fourni avec le portique 	30
6 Unité avant ERMH-...-E17	<p>Vous avez le choix entre :</p> <ul style="list-style-type: none"> sans unité avant (actionneur rotatif T0) avec unité avant (actionneur rotatif T1). Les câbles de liaison et les tuyaux d'air comprimé sont installés et raccordés au moment de la livraison. 	33
7 Câble pour moteur NEBM-M12G4	<ul style="list-style-type: none"> câble de liaison entre le moteur de l'unité avant et le contrôleur de moteur fourni avec le portique linéaire EXCT-...-T... 	34
8 Câble codeur NEBM-M12G12	<ul style="list-style-type: none"> câble de liaison entre le moteur de l'unité avant et le contrôleur de moteur fourni avec le portique linéaire EXCT-...-T... 	34
9 Câble de liaison NEBU	<ul style="list-style-type: none"> câble de liaison entre le capteur de référence de l'unité avant et le contrôleur de moteur fourni avec le portique linéaire EXCT-...-T... 	34
aJ Plaque d'adaptation HMSV, DHAA	<ul style="list-style-type: none"> pour le raccordement du portique et de la pince 	35
aA Pinces	<ul style="list-style-type: none"> une multitude de pinces sont disponibles 	35
aB Câble à connecteur femelle NEBU	<ul style="list-style-type: none"> câble de liaison entre le répartiteur multipôle et le système de commande fourni avec le portique linéaire EXCT-...-MP1 et raccordé 	33
aC Carter d'accouplement EAMK	<ul style="list-style-type: none"> pour raccordement de moteurs d'autres fabricants 	33
aD Servomoteur EMMS-AS	Tailles de moteur spécialement adaptées pour l'axe	emms-as
aE Câble codeur NEBM-M12W8	<ul style="list-style-type: none"> câble de liaison entre le moteur de l'axe Y et le contrôleur de moteur fourni avec le portique linéaire EXCT-...-AB... 	34
aF Câble pour moteur NEBM-M23G6	<ul style="list-style-type: none"> câble de liaison entre le moteur de l'axe Y et le contrôleur de moteur fourni avec le portique linéaire EXCT-...-AB... 	34
aG Système de commande CMCA	<ul style="list-style-type: none"> commande le portique 	27
aH Résistance de freinage CACR	<ul style="list-style-type: none"> la résistance au freinage est impérative avec l'armoire électrique CMCA fourni avec le portique linéaire EXCT-... 	33

Portiques linéaires EXCT

Fiche de données techniques

FESTO

Taille

15, 30, 100



Caractéristiques techniques générales				
Taille		15	30	100
Conception		Portique		
Guidage		Guidage à recirculation de billes		
Course de				
Axe Y	[mm]	100 ... 1000	100 ... 1500	100 ... 2000
Axe Z	[mm]	100, 200	250, 500	250, 500, 800
Charge nominale pour une dynamique maxi ¹⁾	[kg]	1,5	3	10
Force de process maximale dans la direction Z	[N]	100	300	500
Couple maxi ²⁾	[Nm]	7,75	12,5	22,1
Couple maxi à vide ²⁾³⁾	[Nm]	0,51	1,28	2,56
Accélération max.	[m/s ²]	50	50	30
Vitesse maxi ⁴⁾	[m/s]	4,8	5	4
Répétabilité	[mm]	±0,1		
Position de montage		verticale		
Type de fixation		avec kit de fixation et écrous pour rainure		

- 1) Charge nominale = charge de l'outil (accessoire + par ex. pince) + charge utile
- 2) Ces valeurs doivent également être conservées lors de l'installation de moteurs d'autres fabricants
- 3) Pour $v=0,2$ m/s et déplacement à 45°.
- 4) Ces données correspondent à des conditions idéales.
Pour connaître la configuration exacte, consultez un conseiller Festo.

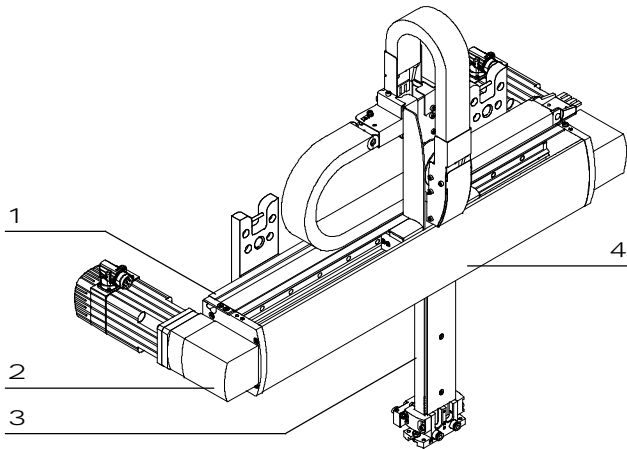
Conditions de service et d'environnement				
Taille		15	30	100
Degré de protection		IP40		
Pression de service ¹⁾	[bar]	-0,95 ... +8		
Fluide de service		Air comprimé selon 8573-1:2010 [7:4:4]		
Remarque concernant le support de service et de commande		Fonctionnement lubrifié possible (requis pour d'autres opérations)		
Température ambiante ²⁾	[°C]	+10 ... +40		
Température de stockage	[°C]	-10 ... +60		
Hygrométrie	[%]	0 ... 90 (sans condensation)		
Niveau de pression acoustique	[dB(A)]	70	78	77
Facteur de marche	[%]	100		
Marquage CE (voir la déclaration de conformité)		Selon la directive européenne CEM ³⁾		

- 1) Pression de service admissible pour les raccords P1 et P2
- 2) Tenir compte de la plage d'utilisation des capteurs de proximité et des moteurs
- 3) Pour le domaine d'utilisation, consultez la déclaration de conformité CE, disponible à l'adresse : www.festo.com/sp → Certificats.
En cas de restriction à l'utilisation des appareils en milieu résidentiel, commercial ou industriel, ainsi que dans les petites entreprises, d'autres mesures de réduction des émissions perturbatrices peuvent être nécessaires.

Portiques linéaires EXCT

Fiche de données techniques

Matériaux



Taille	15	30	100
1 Profilé de l'axe Y	Aluminium anodisé		
2 Boîtier d'unité d'entraînement	Aluminium anodisé		
3 Profilé de l'axe Z	Aluminium anodisé		
4 Obturateur	Aluminium anodisé		
- Guidage	Acier fortement allié		
Roulement à billes	Acier		
Courroie crantée	PU avec cordon acier		
Note relative aux matériaux	Conformes RoHS		
	Matériaux contenant du silicone		

Poids [kg]			
Taille	15	30	100
Poids du produit pour une course de 0 mm (sans charge nominale, moteurs, jeux de montage axial, kits de fixation)			
Axe Y/Z	12,1	25,38	31,65
Supplément de poids par 100 mm de course			
Axe Y	0,95	1,48	1,86
Axe Z	0,32	0,37	0,39
Carter d'accouplement	0,45	1,4	1,5
Moteur avec flasque	2,95	7,35	9,55
Élément modulaire			
EXCT-...-T1	1,08	1,1	-
EXCT-...-T2	1,08	1,1	-
EXCT-...-T3	-	1,30	1,30
EXCT-...-T4	-	1,30	1,30
Répartiteur multipôle	0,1	0,1	0,1

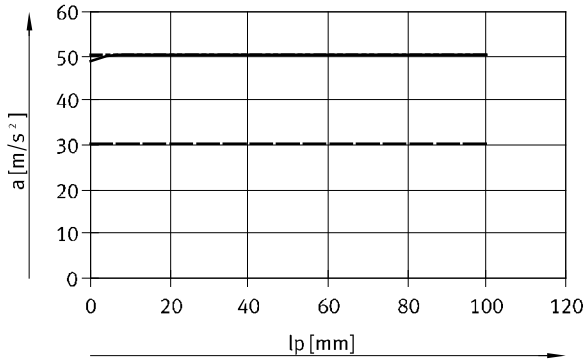
Portiques linéaires EXCT

Fiche de données techniques

Accélération maxi dans la direction Y selon la charge nominale m_L ; course de l'axe Z l et position de l'axe Z lp

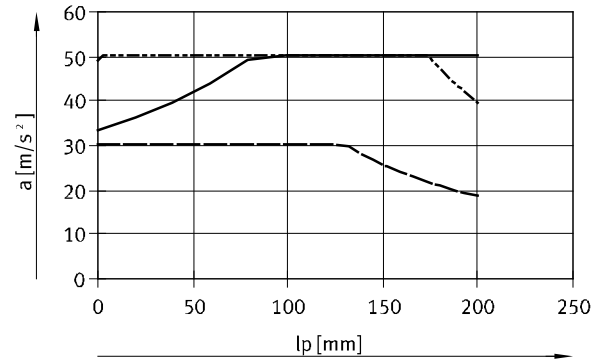
EXCT-15

Course de l'axe Z l = 100 mm



- Charge nominale $m_L = 0$ kg
- - - Charge nominale $m_L = 1,5$ kg
- · - Charge nominale $m_L = 3$ kg

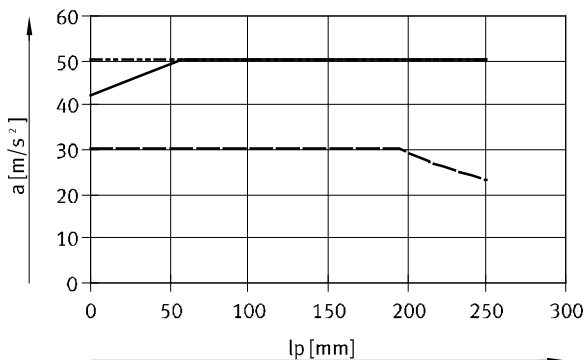
Course de l'axe Z l = 200 mm



- Charge nominale $m_L = 0$ kg
- - - Charge nominale $m_L = 1,5$ kg
- · - Charge nominale $m_L = 3$ kg

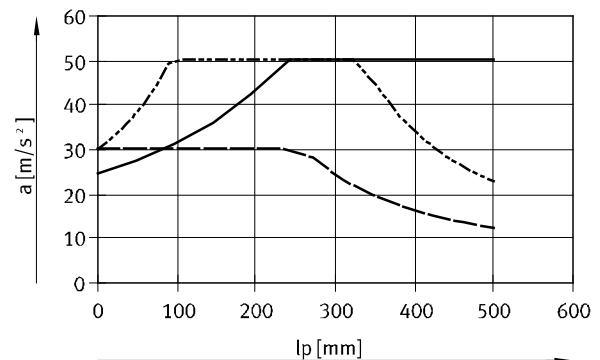
EXCT-30

Course de l'axe Z l = 250 mm



- Charge nominale $m_L = 0$ kg
- - - Charge nominale $m_L = 3$ kg
- · - Charge nominale $m_L = 6$ kg

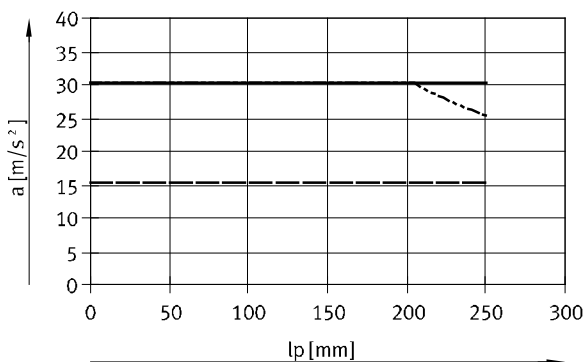
Course de l'axe Z l = 500 mm



- Charge nominale $m_L = 0$ kg
- - - Charge nominale $m_L = 3$ kg
- · - Charge nominale $m_L = 6$ kg

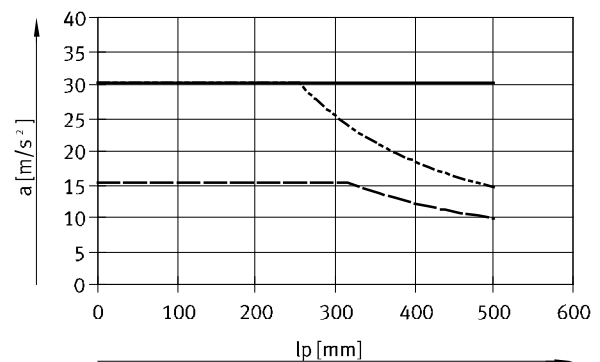
EXCT-100

Course de l'axe Z l = 250 mm



- Charge nominale $m_L = 0$ kg
- - - Charge nominale $m_L = 10$ kg
- · - Charge nominale $m_L = 15$ kg

Course de l'axe Z l = 500 mm



- Charge nominale $m_L = 0$ kg
- - - Charge nominale $m_L = 10$ kg
- · - Charge nominale $m_L = 15$ kg

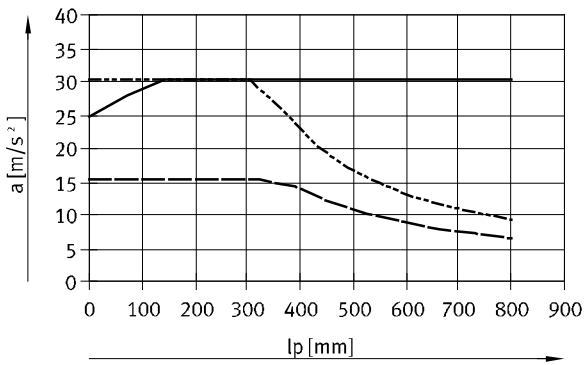
Portiques linéaires EXCT

Fiche de données techniques

Accélération maxi dans la direction Y selon la charge nominale m_L ; course de l'axe Z l et position de l'axe Z lp

EXCT-100

Course de l'axe Z l = 800 mm



— Charge nominale $m_L = 0$ kg
 - - - Charge nominale $m_L = 10$ kg
 - · - Charge nominale $m_L = 15$ kg

Couple M en fonction du régime n

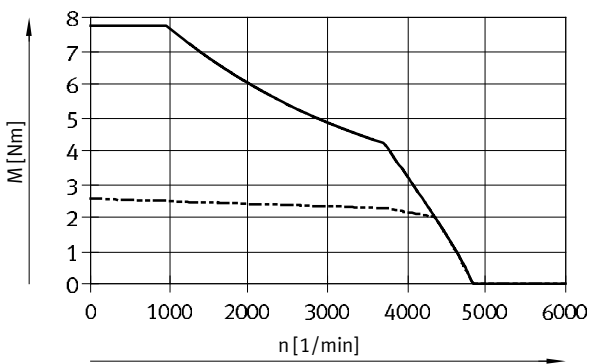
Courbe caractéristique typique du moteur avec tension nominale et contrôleur de moteur idéal. Le couple de rotation peut dépasser brièvement le couple

nominal. La valeur effective du couple de rotation du cycle de traitement doit être inférieure au couple nominal.

EXCT-15

En association avec :

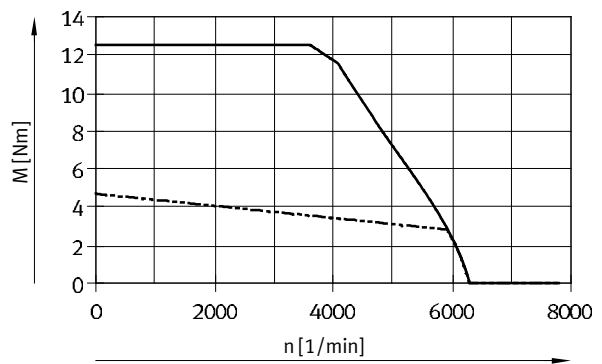
EMMS-AS-70-M-LS-RMB et CMMP-AS-C5-3A



EXCT-30

En association avec :

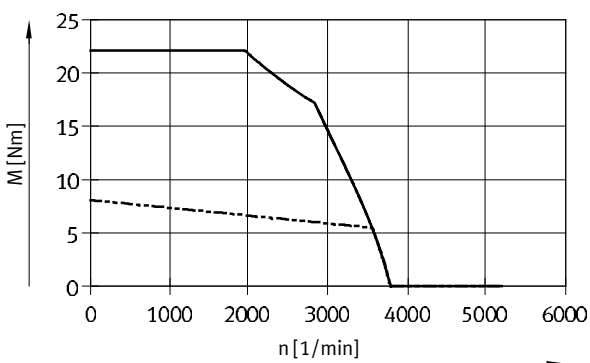
EMMS-AS-100-S-HS-RMB et CMMP-AS-C5-11A



EXCT-100

En association avec :

EMMS-AS-100-M-HS-RMB et CMMP-AS-C5-11A



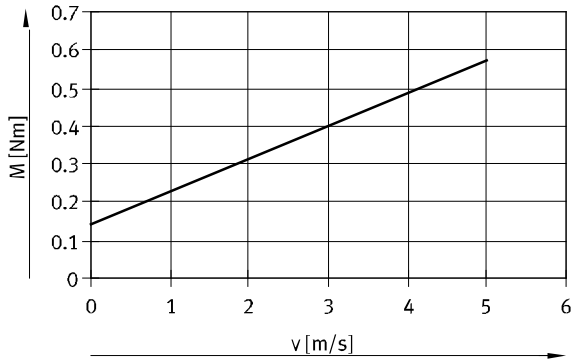
— Couple max.
 - - - Couple nominal

Portiques linéaires EXCT

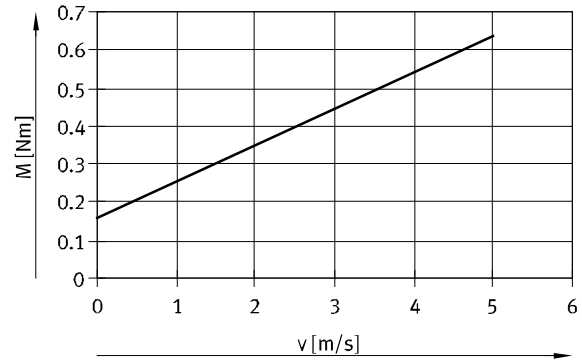
Fiche de données techniques

Couple de friction en fonction de la vitesse v

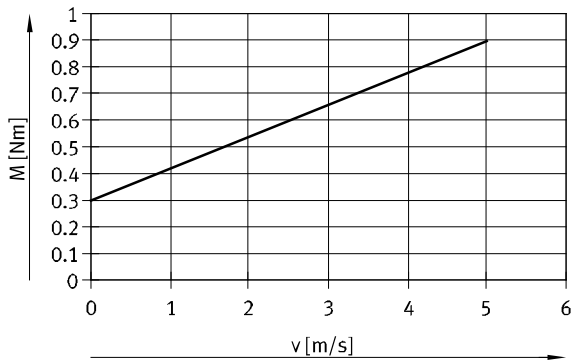
EXCT-15



EXCT-30



EXCT-100



Portiques linéaires EXCT

Fiche de données techniques

Valeurs caractéristiques de charge

La charge la plus élevée résulte d'un déplacement à 45°.

Dans ce cas, les valeurs suivantes s'appliquent :

Formule de calcul du couple de rotation M requis et du régime nominal requis n

Pour EXCT-15 :

$$n_{45^\circ} = 942,7 \times v$$

et course de l'axe Z l = 100 mm :

$$M_{45^\circ} = a \times (10,1 \times m_L + 9,87 \times J_m + 35,9) \times 10^{-3} + 0,07 \times (1,82 + m_L) + M_R$$

et course de l'axe Z l = 200 mm :

$$M_{45^\circ} = a \times (10,1 \times m_L + 9,87 \times J_m + 39,2) \times 10^{-3} + 0,07 \times (2,14 + m_L) + M_R$$

Pour EXCT-30 :

$$n_{45^\circ} = 848,8 \times v$$

et course de l'axe Z l = 250 mm :

$$M_{45^\circ} = a \times (11,3 \times m_L + 8,89 \times J_m + 83,9) \times 10^{-3} + 0,08 \times (3,76 + m_L) + M_R$$

et course de l'axe Z l = 500 mm :

$$M_{45^\circ} = a \times (11,3 \times m_L + 8,89 \times J_m + 94,3) \times 10^{-3} + 0,08 \times (4,69 + m_L) + M_R$$

Pour EXCT-100 :

$$n_{45^\circ} = 678,8 \times v$$

et course de l'axe Z l = 250 mm :

$$M_{45^\circ} = a \times (14,1 \times m_L + 7,11 \times J_m + 123,9) \times 10^{-3} + 0,098 \times (4,5 + m_L) + M_R$$

et course de l'axe Z l = 500 mm :

$$M_{45^\circ} = a \times (14,1 \times m_L + 7,11 \times J_m + 139,1) \times 10^{-3} + 0,098 \times (5,58 + m_L) + M_R$$

et course de l'axe Z l = 800 mm :

$$M_{45^\circ} = a \times (14,1 \times m_L + 7,11 \times J_m + 157,2) \times 10^{-3} + 0,098 \times (6,87 + m_L) + M_R$$

a = Accélération [m/s²]

v = Vitesse [m/s]

m_L = Élément modulaire (axe Z) [kg]
avec charge utile

J_m = Couple d'inertie du moteur [kgcm²]

→ Tableau ci-dessous

M_R = Couple de friction [Nm]

→ 12

n_{45°} = Régime nominal pour un déplacement à 45°
[1/mn]

Affectation portique linéaire – Servomoteur – Contrôleur de moteur

Portique	Servomoteur	Couple d'inertie du moteur [kgcm ²]
EXCT-15	EMMS-AS-70-M-LS-RMB	0,680
EXCT-30	EMMS-AS-100-S-HS-RMB	3,085
EXCT-100	EMMS-AS-100-M-HS-RMB	5,285

Portiques linéaires EXCT

Fiche de données techniques

Exemple de calcul

1. Quelle est la charge maxi supportée par la partie mécanique ?

Soit :

EXCT-15-500-200-KF-AB-VV-...

avec moteur installé

EMMS-AS-70-M-LS-RMB

$a_{\text{maxi}} = 20 \text{ m/s}^2$

$v_{\text{maxi}} = 2 \text{ m/s}$

Charge nominale $m_L = 3 \text{ kg}$ (pince + pièce)

Positionnement de l'axe Z = 70 mm (pour une accélération maxi sur l'axe Y)

Calcul :

1. Quelle est l'accélération maxi supportée par la partie mécanique ?

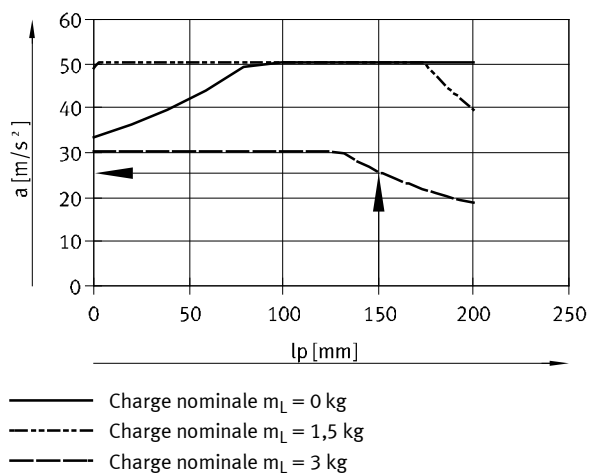
Charge nominale $m_L = 3 \text{ kg}$

Course de l'axe Z = 200 mm

Positionnement de l'axe Z = 150 mm

Selon schéma :

$a = \text{env. } 26 \text{ m/s}^2$



Résultat :

Pour une masse déplacée de 3 kg et un positionnement de l'axe Z à 150 mm, l'accélération maxi admissible sur l'axe Y est de 26 m/s^2 .

L'accélération exigée de 20 m/s^2 est alors admissible.

Portiques linéaires EXCT

Fiche de données techniques

Exemple de calcul

2. Le moteur prévu pour cette charge est-il suffisant ?

Soit :

$$a_{\text{maxi}} = 20 \text{ m/s}^2$$

$$v_{\text{maxi}} = 2 \text{ m/s}$$

$$\text{Charge nominale } m_L = 3 \text{ kg (pince + pièce)}$$

$$J_m = 0,680 \text{ kgcm}^2$$

$$M_{45^\circ} = a \times (10,1 \times m_L + 9,87 \times J_m + 39,2) \times 10^{-3} + 0,07 \times (2,14 + m_L) + M_R$$

$$n_{45^\circ} = 942,7 \times v$$

$$a = \text{Accélération [m/s}^2\text{]}$$

$$v = \text{Vitesse [m/s]}$$

$$m_L = \text{Élément modulaire (axe Z) [kg]} \\ \text{avec charge utile}$$

$$J_m = \text{Couple d'inertie du moteur [kgcm}^2\text{]}$$

→ Tableau ci-dessous

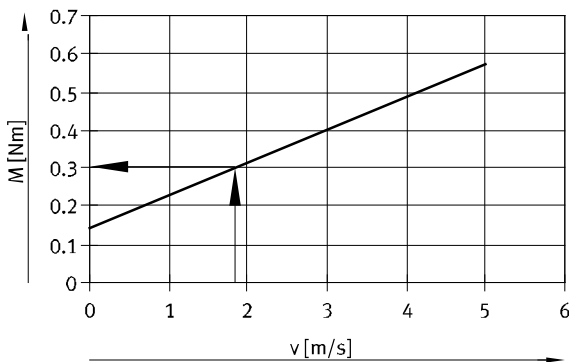
$$M_R = \text{Couple de friction [Nm]}$$

→ 12

$$n_{45^\circ} = \text{Régime nominal pour un déplacement à } 45^\circ \text{ [1/mn]}$$

Détermination de M_{45° :

$$n_{45^\circ} = 942,7 \times 2 \text{ m/s} = 1885,4 \text{ 1/min}$$

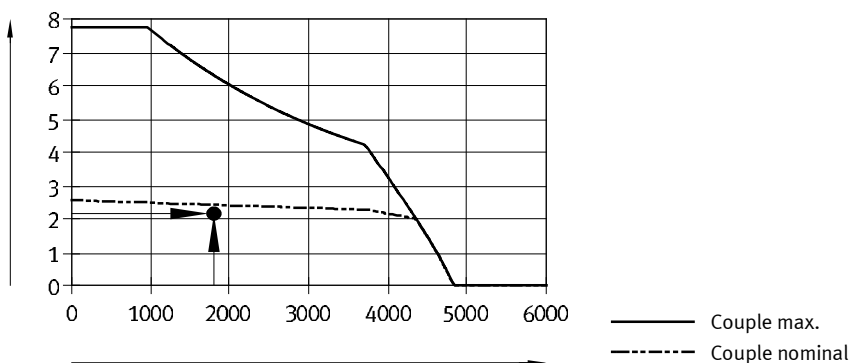


$$M_R = 0,3 \text{ Nm}$$

$$M_{45^\circ} = a \times (10,1 \times m_L + 9,87 \times J_m + 39,2) \times 10^{-3} + 0,07 \times (2,14 + m_L) + M_R$$

$$M_{45^\circ} = 20 \text{ m/s}^2 \times (10,1 \times 3 \text{ kg} + 9,87 \times 0,680 \text{ kgcm}^2 + 39,2) \times 10^{-3} + 0,07 \times (2,14 + 3 \text{ kg}) + 0,3 \text{ Nm} = 2,18 \text{ Nm}$$

Résultat :



Résultat :

La valeur du couple de rotation se situe juste en dessous de celle du couple de rotation nominal.

Ce couple n'est nécessaire que dans les phases d'accélération.

La configuration est alors terminée.

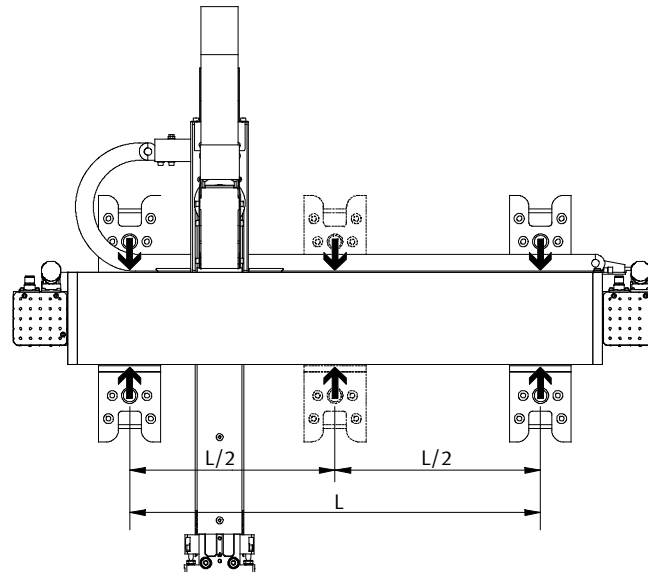
Portiques linéaires EXCT

Fiche de données techniques

FESTO

Espacement maximal admissible des supports

Pour limiter la flexion sur les courses longues, il conviendra de monter l'axe sur des supports. En conséquence, un kit de fixation supplémentaire est nécessaire pour les courses supérieures à $L = 1500$ mm.



Valeurs de flèche limites recommandées

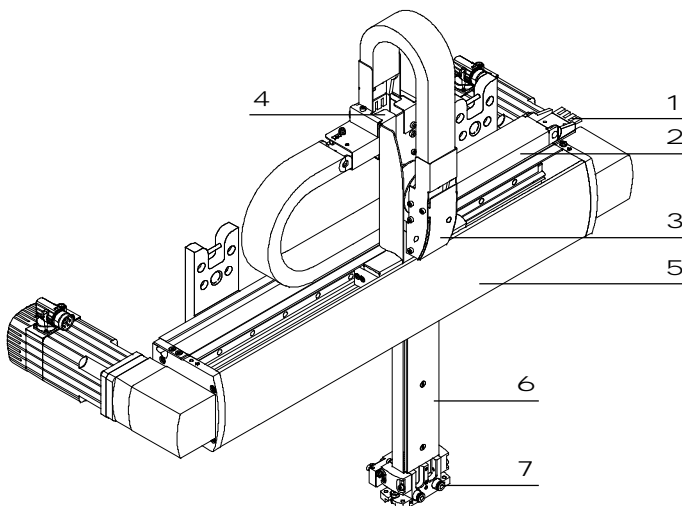
Pour ne pas gêner le fonctionnement du portique, il est recommandé de respecter les valeurs de flèche limites. Une déformation accentuée peut entraîner l'augmentation des frottements, l'accroissement de l'usure et la diminution de la durée de vie.

Taille	15	30	100
Flèche dynamique (charge en mouvement)	0,03 % ¹⁾	0,03 % ¹⁾	0,03 % ¹⁾
	max. 0,3 mm	max. 0,45 mm	max. 0,6 mm
Flèche statique (charge immobile)	0,05 % ¹⁾	0,05 % ¹⁾	0,05 % ¹⁾

1) de la longueur de l'axe

Porte-câbles

- Le câblage entre la sortie de câble et l'axe Z passe par la chaîne porte-câble 2
- Au moment de commander le portique, il est possible de spécifier si la sortie de câble vers l'armoire électrique 1 doit être placée à gauche ou à droite.
- Les câbles allant à l'interface sont acheminés le long de l'axe Z 6. Deux raccords pour système pneumatique 7 sont fixés à l'interface.
- Le système modulaire → 26 peut être fourni avec 2 longueurs de câble (5 m ou 10 m) au choix. Cela permet de déterminer la longueur du câble moteur et du câble codeur des moteurs d'entraînement. Les tuyaux et les câbles sortant de la chaîne porte-câble sur l'axe Y 5 ont une longueur d'au moins 10 m.



- Sortie de câble vers l'armoire électrique
- Chaîne porte-câble
- Transition vers l'axe Z
- Transition des deux chaînes porte-câbles
- Axe Y
- Axe Z
- Interface avec les raccords d'alimentation

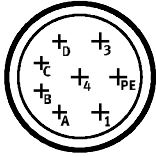
Portiques linéaires EXCT

Fiche de données techniques

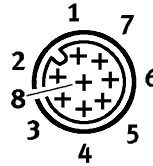
Affectations des broches

Moteurs de l'axe Y

Moteur (M23, broches)



Encodeur (M12, broches)



Broche	Fonction	Couleur
1	U Phase U	BK (1)
PE	PE Mise à la terre	GNYE
3	W Phase W	BK (3)
4	V Phase V	BK (2)
A	M _{T+} Sonde thermique	WH
B	M _{T-} Sonde thermique	BN
C	BR+ Frein	GN
D	BR- Frein	YE

Broche	Fonction
1	-SENS
2	+SENS
3	DATA
4	DATA/
5	0 V
6	CLOCK/
7	CLOCK
8	UP

Affectation portique linéaire – Servomoteur – Contrôleur de moteur

Portique linéaire	Servomoteur	Contrôleur de moteur
EXCT-15	EMMS-AS-70-M-LS-RMB	CMMP-AS-C5-3A
EXCT-30	EMMS-AS-100-S-HS-RMB	CMMP-AS-C5-11A-P3
EXCT-100	EMMS-AS-100-M-HS-RMB	CMMP-AS-C5-11A-P3

·H· Note

Les moteurs d'autres fabricants dont le couple d'entraînement est trop élevé risquent d'endommager le portique. Lors de la sélection de moteurs, attention aux seuils spécifiés pour les données techniques.

Lors de la mise en service, le frein moteur doit être laissé ouvert en position de sécurité. Le terminal de visualisation et de commande CDSA (→ système modulaire) est recommandé.

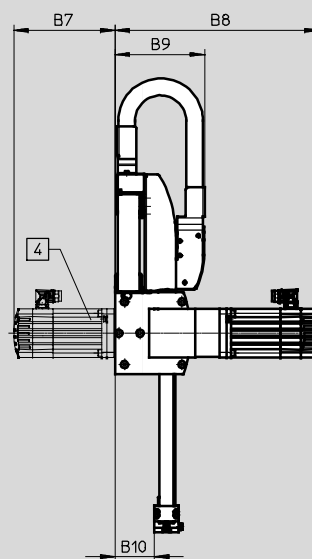
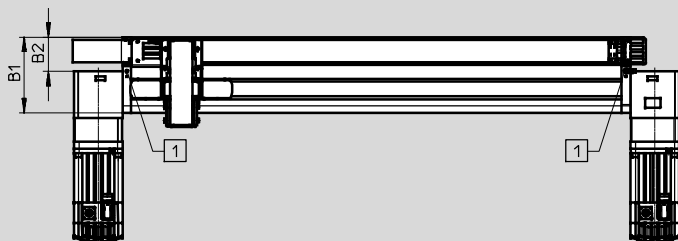
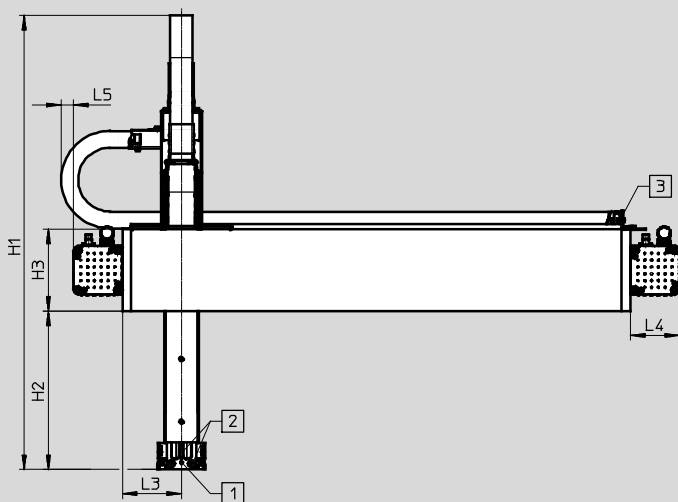
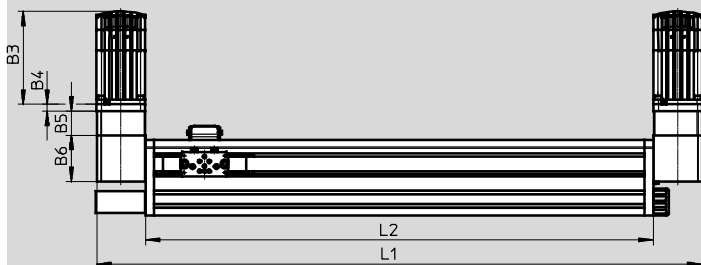
Portiques linéaires EXCT

Fiche de données techniques

Dimensions

Télécharger les données de CAO → www.festo.fr

Portique linéaire



- 1 Prise de terre
- 2 Raccordements de puissance P1 et P2
- 3 Sortie de câble vers l'armoire de commande à droite
- 4

Portiques linéaires EXCT

Fiche de données techniques

Taille	B1	B2	B3	B4	B5	B6	B7	B8	B9	B10	H3	L4	L5
15	121	57,6	187,3	12,2	29,2	89	202	375	138,1	66	120	71	25
30	157	71	192,3	14,5	49,5	96	209	423	186	81,5	170	102	25
100	184	94	243,3	14,5	49	123	260	524	211	106,5	200	102	25

Dimensions dépendant de la course

Taille	Course de l'axe Y	L1	L2	L3
15	100 ... 1000	336+course	194+course	94+ fins de course logicielles
30	100 ... 1500	456+course	252+course	122+ fins de course logicielles
100	100 ... 2000	468+course	264+course	128+ fins de course logicielles

Taille	Course de l'axe Z	H1	H2
15	100	636	170
	200	736	270
	Course	536+course	70+course
30	250	942	328
	500	1192	578
	Course	692+course	78+course
100	250	991	336
	500	1241	586
	800	1541	886
	Course	741+course	86+course

·H· Note

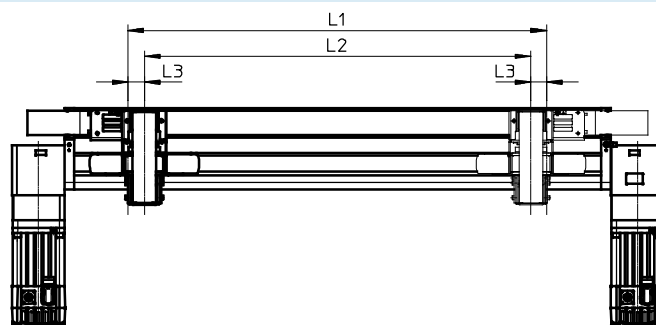
Concernant les exigences de planéité de la surface d'appui et des éléments de montage, voir la documentation utilisateur sur

→ www.festo.com/sp

Prise en compte des fins de course logicielles

Lors du choix de la course des axes Y et Z, il convient de tenir compte de la dimension L3 des fins de course logicielles en plus de la course utile L2. La dimension est au choix de l'utilisateur

Le portique est livré avec des pièces de réglage de L3 = 30 mm.



$$\text{Course } L1 = \text{Course utile } L2 + 2 \times \text{fin de course logicielle } L3$$

Portiques linéaires EXCT

Fiche de données techniques

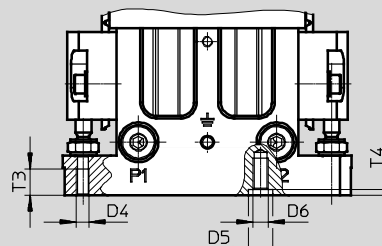
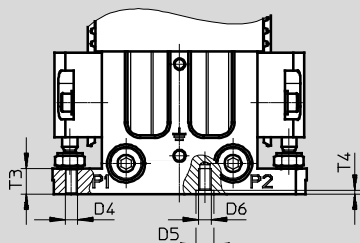
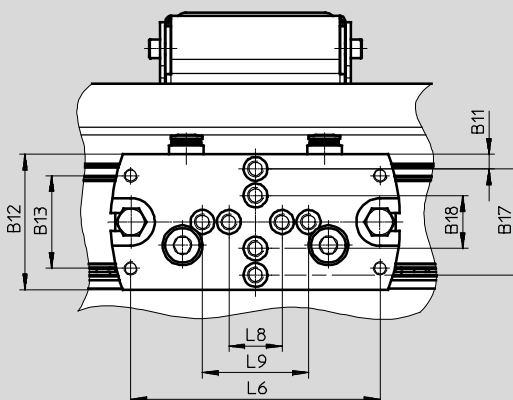
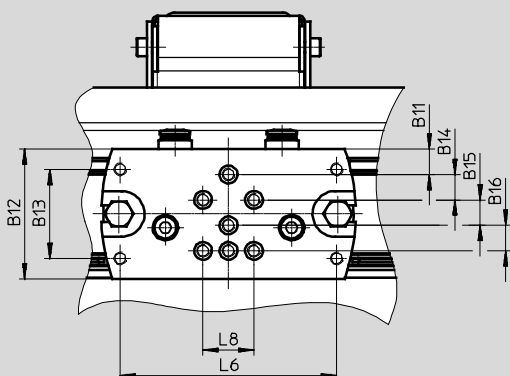
Dimensions

Télécharger les données de CAO → www.festo.fr

Élément d'interface pour raccords d'alimentation P1 et P2

EXCT-15/-30

EXCT-100



⊥ Note

Les raccords P1 et P2 permettent d'utiliser des tuyaux de Ø extérieur de 6 mm.

Pour taille	B11	B12	B13	B14	B15	B16	B17	B18
15	5	41	31	10	10	10	–	–
30	10	51	35	10	10	10	–	–
100	5,5	51	35	–	–	–	40	20

Pour taille	D4	D5 Ø H7	D6	L6	L8	L9	T3	T4 +0,1
15	M5	7	M5	76	20	–	10	1,6
30	M5	7	M5	85	20	–	10	1,6
100	M5	9	M6	94	20	40	15	2,1

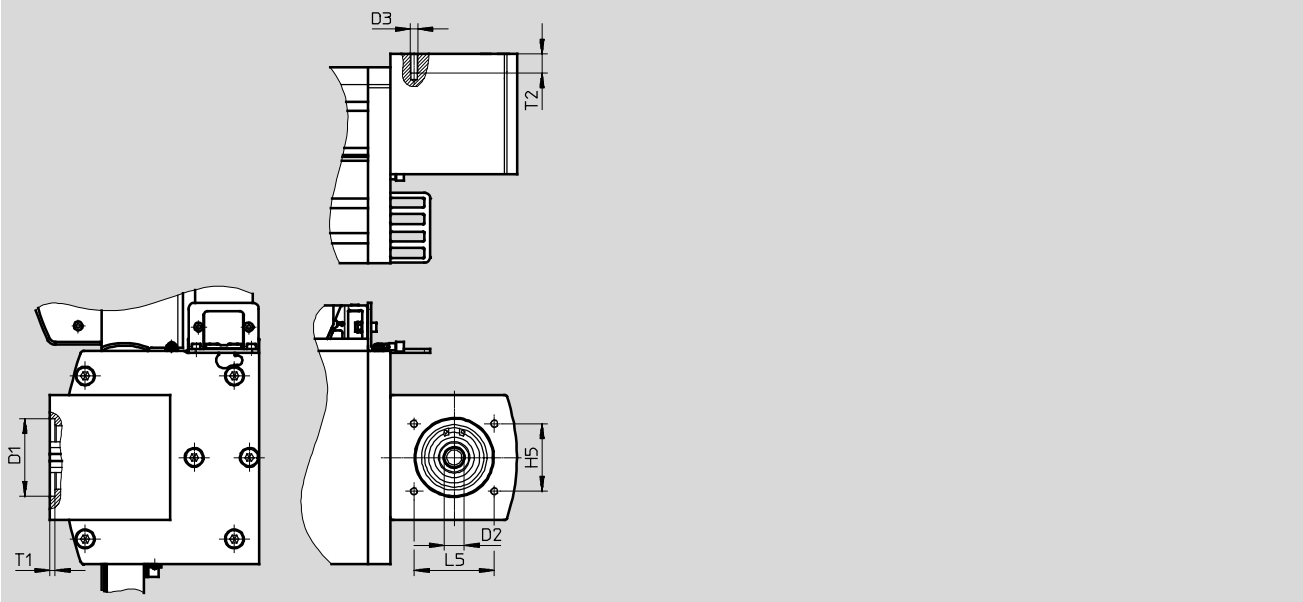
Portiques linéaires EXCT

Fiche de données techniques

Dimensions

Télécharger les données de CAO → www.festo.fr

Interface du moteur



Pour taille	D1 ∅ +0,05	D2 ∅ H7	D3	H5	L5	T1	T2
15	48	16	M5	35	46	4	15
30	62	16	M6	54	64	4	15
100	72	23	M6	54	64	4	15

Portiques linéaires EXCT

Fiche de données techniques

Caractéristiques techniques de l'unité avant

EXCT-...-T...

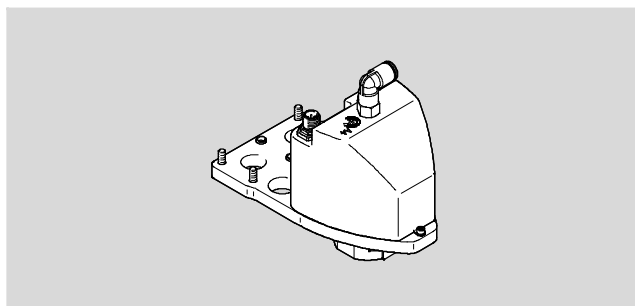
Peut être commandé avec :

Éléments modulaires → 26

ou accessoires → 33

Contrôleur de moteur CMMP-AS

requis → 34



Caractéristiques techniques				
Type	EXCT-...-			
	T1	T2	T3	T4
Conception	Vérin rotatif électromécanique			
	-	avec passage tournant	-	avec passage tournant
Type de moteur	Servomoteur			
Taille	8		11	
Angle de rotation	Illimité			
Raccord pneumatique	-	Gx	-	Gx
Diamètre nominal [mm]	-	4	-	4
Débit nominal normal [l/mn]	-	350	-	350
Réducteur	30:1			
Répétabilité [°]	±0,01			
Vitesse max. de l'arbre de sortie [1/mn]	200			
Couple nominal [Nm]	0,75		1,8	
Couple de pointe [Nm]	1,8		4,5	
Force axiale max. [N]	200		300	
Couple de décrochage max., statique [Nm]	15		40	

Caractéristiques électriques				
Type	EXCT-...-			
	T1	T2	T3	T4
Tension nominale [V CA]	230			
Courant nominal [A]	0,31	0,31	0,74	0,74
Courant de pointe [A]	0,61	0,61	1,5	1,5
Puissance nominale [W]	9,2	9,2	22,1	22,1
Facteur de marche [%]	100			
Système de mesure ¹⁾	Codeur incrémentiel			

1) Course de référence nécessaire

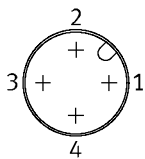
Portiques linéaires EXCT

Fiche de données techniques

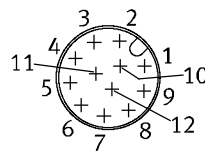
Conditions de service et d'environnement				
Type	EXCT-...			
	T1	T2	T3	T4
Pression de service [bar]	-	-0,9 ... +8	-	-0,9 ... +8
Température ambiante [°C]	0 ... 40			
Température de stockage [°C]	-10 ... +60			
Degré de protection	IP40			
Note relative aux matériaux	Conformes RoHS			

Moteur de l'unité avant

Moteur



Codeur incrémentiel



Broche	Fonction
1	Tension de service U
2	Tension de service V
3	Tension de service W
4	Conducteur de protection PE

Broche	Fonction
1	Trace du signal A
2	Trace du signal A\
3	Trace du signal B
4	Trace du signal B\
5	Trace du signal Z
6	Trace du signal Z\
7	Trace du signal U
8	Trace du signal V
9	Trace du signal W
10	Générateur GND
11	Alimentation 5 V
12	Blindage

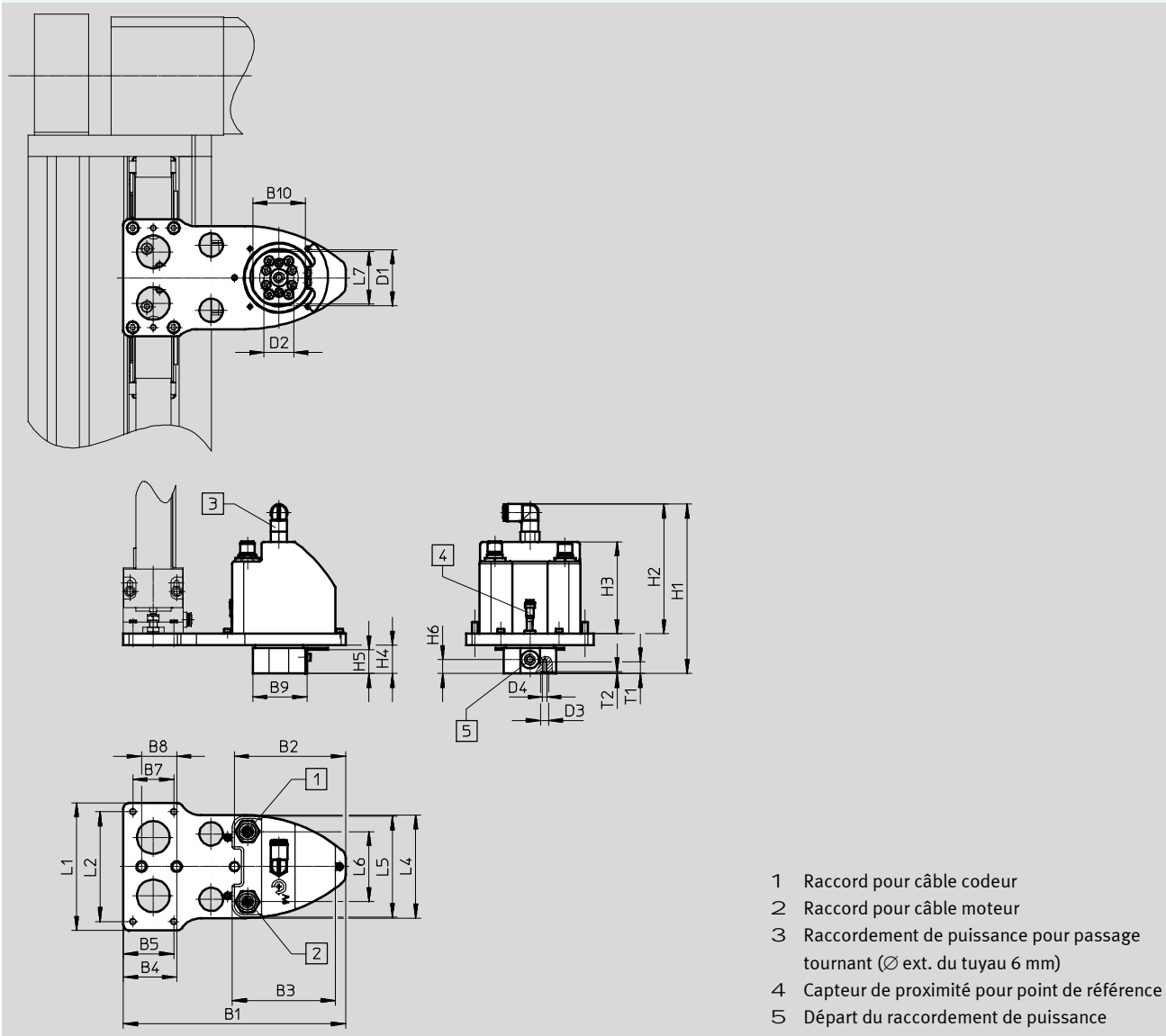
Portiques linéaires EXCT

Fiche de données techniques

Dimensions

Télécharger les données de CAO → www.festo.fr

Unité avant



Portiques linéaires EXCT

Fiche de données techniques

Pour portique linéaire	Type	B1	B2	B3	B4	B5	B7	B8	B9	B10
EXCT-15-...-T1	ERMH-8-E17-15	170	95	88	36	36	31	30	46,5	45
EXCT-15-...-T2	ERMH-8-P-E17-15	170	95	88	36	36	31	30	46,5	45
EXCT-30-...-T1	ERMH-8-E17-30	190	95	88	41	43	35	30	46,5	45
EXCT-30-...-T2	ERMH-8-P-E17-30	190	95	88	41	43	35	30	46,5	45
EXCT-30-...-T3	ERMH-11-E17-30	190	95	88	41	43	35	30	46,5	45
EXCT-30-...-T4	ERMH-11-P-E17-30	190	95	88	41	43	35	30	46,5	45
EXCT-100-...-T3	ERMH-11-E17-100	190	95	88	45,5	43	35	30	46,5	45
EXCT-100-...-T4	ERMH-11-P-E17-100	190	95	88	45,5	43	35	30	46,5	45

Pour portique linéaire	Type	D1 Ø	D2 Ø	D3 Ø H7	D4	H1	H2	H3	H4	H5	H6
EXCT-15-...-T1	ERMH-8-E17-15	48	25	7	M4	116,4	83,8	78,4	22,6	20,5	12
EXCT-15-...-T2	ERMH-8-P-E17-15	48	25	7	M4	141	106,7	78,4	22,6	20,5	12
EXCT-30-...-T1	ERMH-8-E17-30	48	25	7	M4	116,4	83,8	78,4	22,6	20,5	12
EXCT-30-...-T2	ERMH-8-P-E17-30	48	25	7	M4	141	106,7	78,4	22,6	20,5	12
EXCT-30-...-T3	ERMH-11-E17-30	48	25	7	M4	116,4	83,8	78,4	24,3	20,5	12
EXCT-30-...-T4	ERMH-11-P-E17-30	48	25	7	M4	141	106,7	78,4	24,3	20,5	12
EXCT-100-...-T3	ERMH-11-E17-100	48	25	7	M4	116,4	83,8	78,4	24,3	20,5	12
EXCT-100-...-T4	ERMH-11-P-E17-100	48	25	7	M4	141	106,7	78,4	24,3	20,5	12

Pour portique linéaire	Type	L1	L2	L4	L5	L6	L7	T1	T2
EXCT-15-...-T1	ERMH-8-E17-15	92	76	88	86,3	60	45	10	1,6
EXCT-15-...-T2	ERMH-8-P-E17-15	92	76	88	86,3	60	45	10	1,6
EXCT-30-...-T1	ERMH-8-E17-30	100	85	88	86,3	60	45	10	1,6
EXCT-30-...-T2	ERMH-8-P-E17-30	100	85	88	86,3	60	45	10	1,6
EXCT-30-...-T3	ERMH-11-E17-30	100	85	88	86,3	60	45	10	1,6
EXCT-30-...-T4	ERMH-11-P-E17-30	100	85	88	86,3	60	45	10	1,6
EXCT-100-...-T3	ERMH-11-E17-100	109	94	88	86,3	60	45	10	1,6
EXCT-100-...-T4	ERMH-11-P-E17-100	109	94	88	86,3	60	45	10	1,6

Portiques linéaires EXCT

Références – Éléments modulaires

Tableau des références						
Taille	15	30	100	Conditions	Code	Entrée du code
M Référence de module	8026575	8026576	8026577			
Type de produit	Série T				EXCT	EXCT
Taille	15	30	100		-...	
Course de l'axe Y [mm]	100 ... 1000	100 ... 1500	100 ... 2000		-...	
Course de l'axe Z [mm]	100, 200	250, 500	250, 500, 800		-...	
Guidage	Guidage à recirculation de billes				-KF	-KF
Type de moteur	Sans moteur			1	-W	
	Servomoteur avec frein				-AB	
Position de montage du moteur	Moteur 1 à l'arrière, moteur 2 à l'arrière				-HH	
	Moteur 1 à l'arrière, moteur 2 à l'avant				-HV	
	Moteur 1 à l'avant, moteur 2 à l'arrière				-VH	
	Moteur 1 à l'avant, moteur 2 à l'avant				-VV	
Raccordement de la chaîne porte-câble	à gauche				-L	
	à droite				-R	
Éléments modulaires (unité avant)	Néant				-T0	
	Vérin rotatif, taille 8		—		-T1	
	Vérin rotatif, taille 8 avec passage d'air pneumatique		—		-T2	
	—	Vérin rotatif, taille 11			-T3	
	—	Vérin rotatif, taille 11 avec passage d'air pneumatique			-T4	

1 **W** Ne peut pas être utilisé avec 5K, 10K, MP1

M Mentions obligatoires

O Options

Report des références

Portiques linéaires EXCT

Références — Eléments modulaires

Tableau des références						
Taille	15	30	100	Conditions	Code	Entrée du code
O Longueur de câble	Néant					
	5 m				-5K	
	10 m				-10K	
	Installation	Néant				
Répartiteur multipôle 4 x M8, avec tuyaux pneumatiques				-MP1		
M Langue de la documentation	allemand				-DE	
	anglais				-EN	
	espagnol				-ES	
	français				-FR	
	italien				-IT	
	russe				-RU	
	chinois				-ZH	

Combinaison des éléments modulaires avec le contrôleur de moteur		
Portique linéaire	Éléments modulaires pour l'axe Z	Contrôleur de moteur
EXCT-15-...	T0	2x CMMP-AS-C5-3A
	un élément modulaire (T1, T2)	2x CMMP-AS-C5-3A, 1x CMMP-AS-C2-3A
	deux éléments modulaires (T1, T2 et pince électrique)	2x CMMP-AS-C5-3A, 2x CMMP-AS-C2-3A
EXCT-30-...	T0	2x CMMP-AS-C5-11A-P3
	un élément modulaire (T1, T2, T3, T4)	2x CMMP-AS-C5-11A-P3, 1x CMMP-AS-C2-3A
	deux éléments modulaires (T1, T2, T3, T4 et pince électrique)	2x CMMP-AS-C5-11A-P3, 2x CMMP-AS-C2-3A
EXCT-100-...	T0	2x CMMP-AS-C5-11A-P3
	un élément modulaire (T3, T4)	2x CMMP-AS-C5-11A-P3, 1x CMMP-AS-C2-3A
	deux éléments modulaires (T3, T4 et pince électrique)	2x CMMP-AS-C5-11A-P3, 2x CMMP-AS-C2-3A

-H- Note

Les contrôleurs de moteur doivent être commandés séparément en tant qu'accessoires → 34.
Système de commande sur demande.

M Mentions obligatoires

O Options

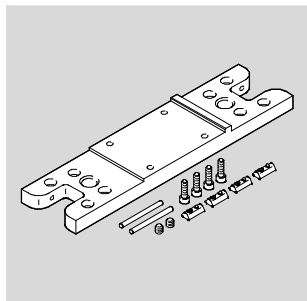
Report des références

— — —

Portiques linéaires EXCT

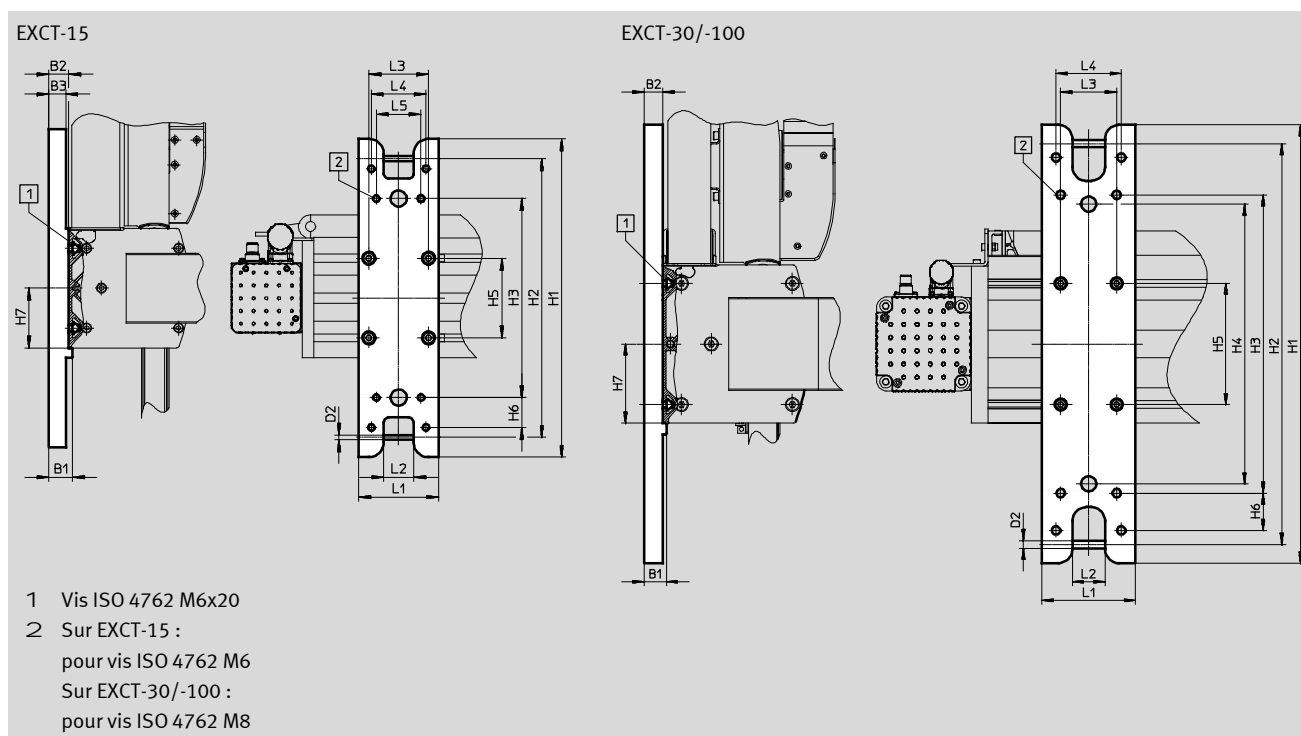
Accessoires

Kit de fixation EADH-E17-K1



Pour fixation murale

Matériau :
Alliage d'aluminium corroyé



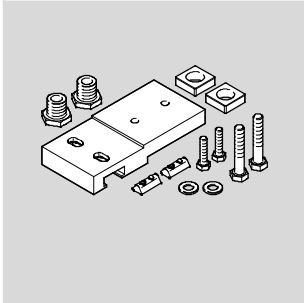
Dimensions et références											
Pour taille	B1	B2	B3	D2 Ø	H1	H2	H3	H4	H5	H6	H7
15	24	20	17	5	320	280	200	—	80	30	60
30	24	20	—	8	470	430	320	300	130	40	85
100	24	20	—	8	470	430	320	300	160	40	100

Pour taille	L1	L2	L3	L4	L5	Poids [g]	N° de pièce	Type
15	80	30	60	55	45	1150	3995047	EAHM-E17-K1-15
30	100	35	60	70	—	2350	3823208	EAHM-E17-K1-30
100	100	35	60	70	—	2350	4055845	EAHM-E17-K1-100

Portiques linéaires EXCT

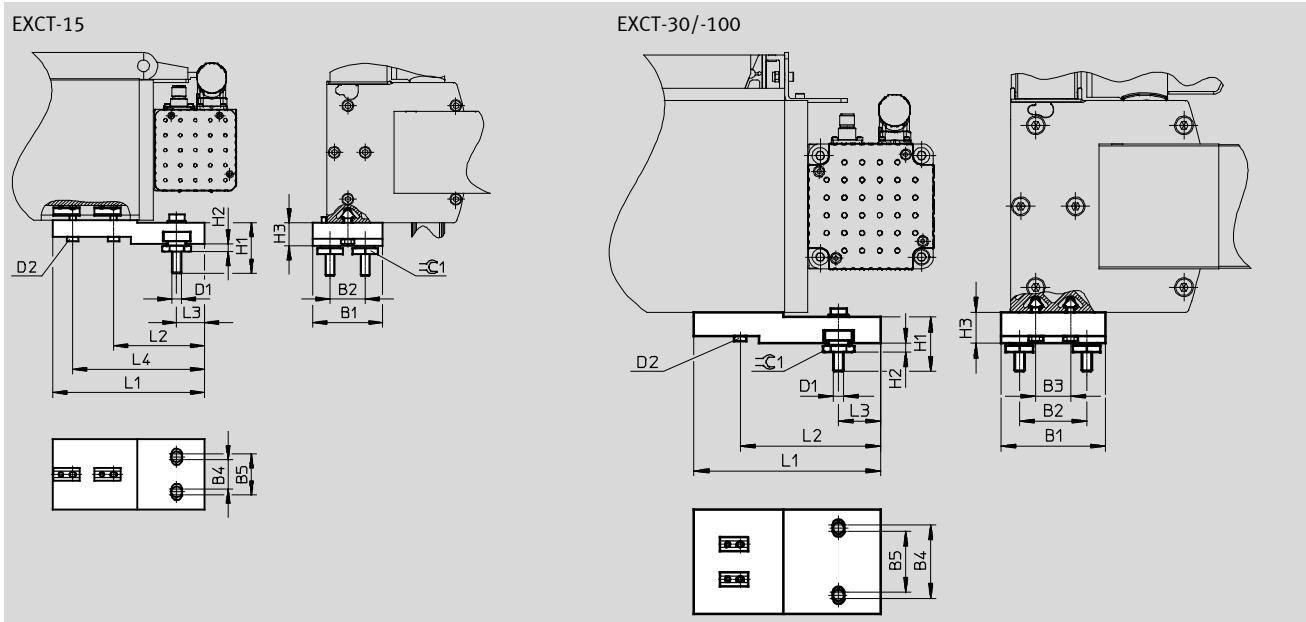
Accessoires

Kit de fixation EADH-E17-K2



Pour fixation et orientation sur une surface d'appui.
Le kit est réglable en hauteur.

Matériau :
Acier galvanisé



Dimensions et références										
Pour taille	B1	B2	B3	B4	B5	D1	D2	H1	H2	H3
15	60	30	—	25	35	M8	M6	43,4	6,8	20
30	84	54	28	49	59	M8	M6	43,4	6,8	25
100	110	70	50	65	75	M8	M6	43,4	6,8	25

Pour taille	L1	L2	L3	L4	B 1	Poids	N° de pièce	Type
						[g]		
15	130	78	24	113	22	1015	3838164	EAHM-E17-K2-15
30	150	113	34	—	22	2050	3838337	EAHM-E17-K2-30
100	170	133	29	—	22	3000	3838404	EAHM-E17-K2-100

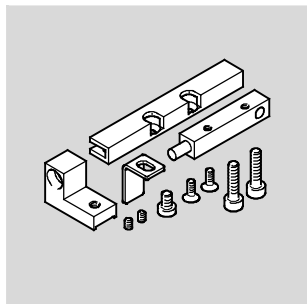
-√- Nouveau

Portiques linéaires EXCT

Accessoires

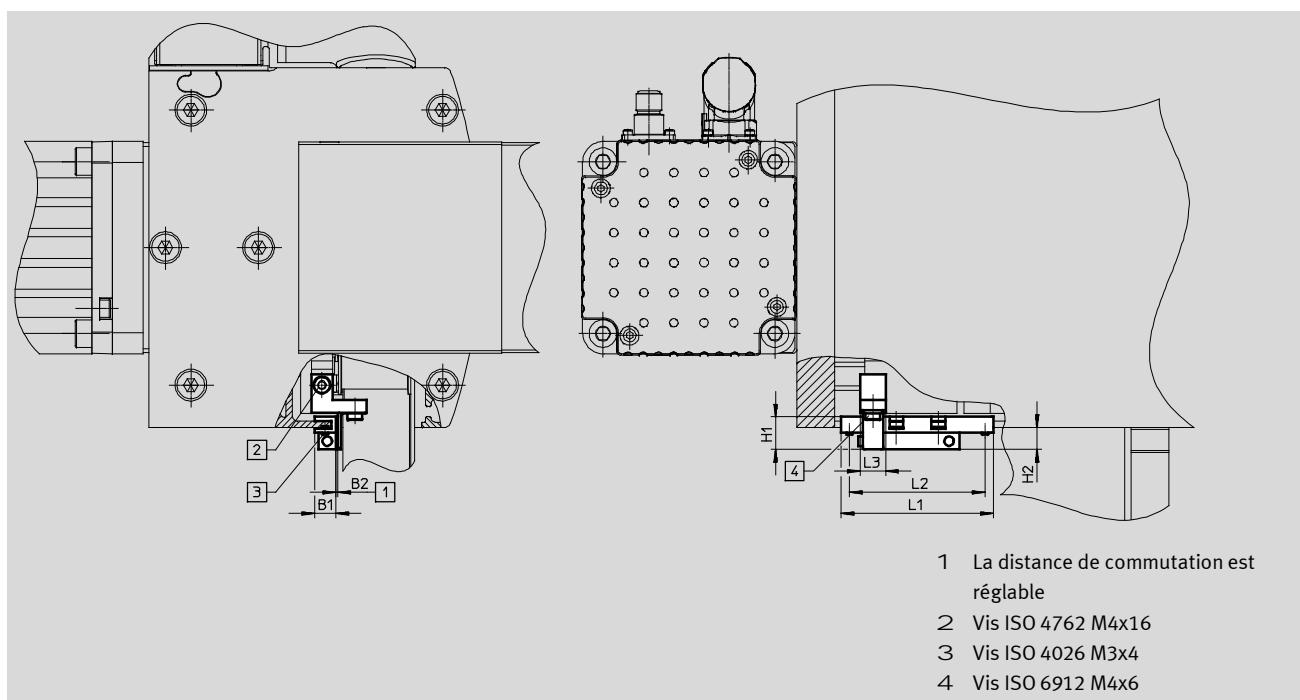
FESTO

Élément de détection EAPR-E17-S



Compris dans la livraison :
Capteur de proximité SIES-Q8B,
support de capteur, languette de
commutation, équerre d'arrêt et
vis

Matériau :
Languette de commutation : Acier
Support de capteur : Alliage
d'aluminium corroyé

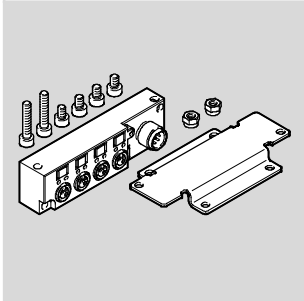


Dimensions et références										
Pour taille	B1	B2	H1	H2	L1	L2	L3	Poids	N° de pièce	Type
								[g]		
15, 30, 100	10	1	15,5	10,5	72	64	12	30	2478427	EAPR-E17-S

Portiques linéaires EXCT

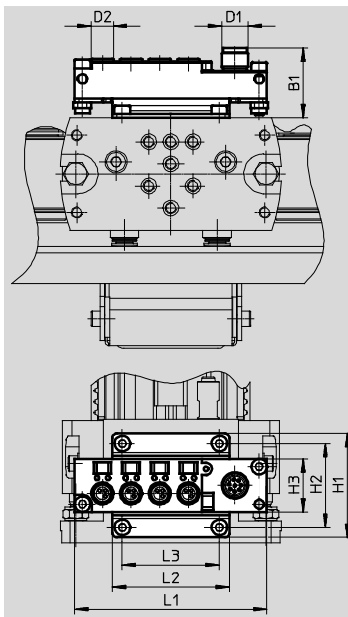
Accessoires

Multipôle-SET EADH-E17



Permet de raccorder jusqu'à
4 entrées/sorties

Matériau :
Corps : Polybutylène téréphtalate
renforcé
Support : Aluminium



Dimensions et références

Pour taille	B1	D1	D2	H1	H2	H3	L1	L2	L3	Poids [g]	N° de pièce	Type
15, 30, 100	31,5	M12	M8	47	38	24	87	53	44	70	2972137	EADH-E17-MP1

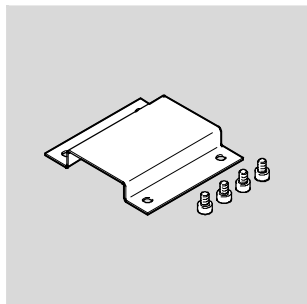
✓ - Nouveau

Portiques linéaires EXCT

Accessoires

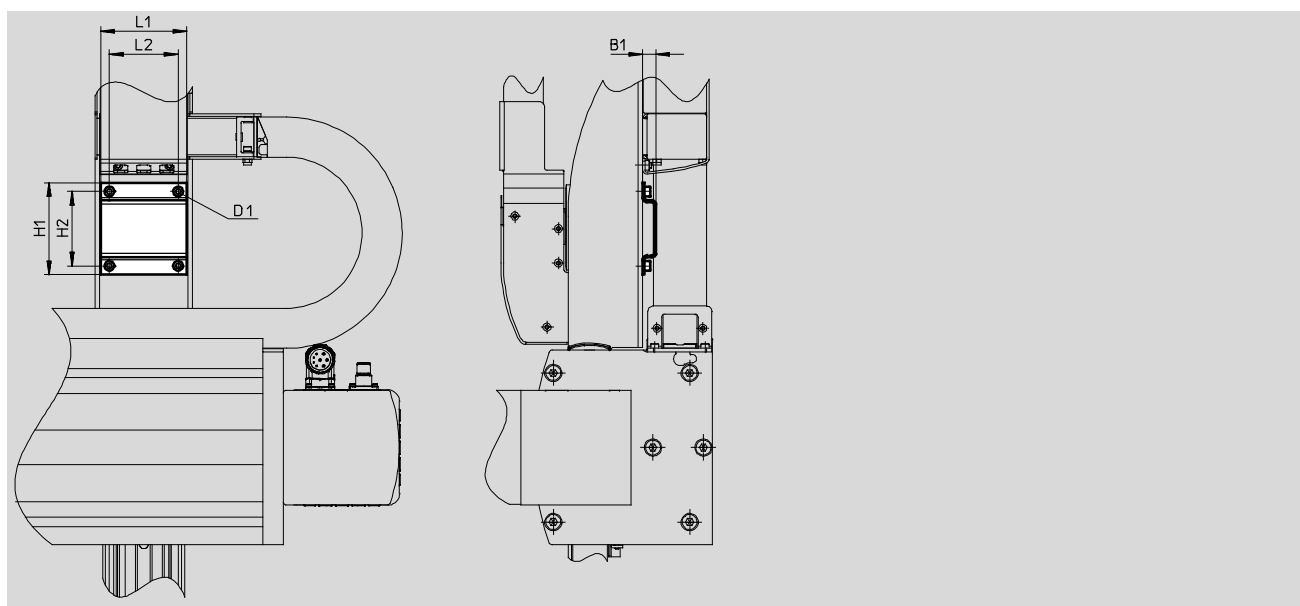
FESTO

Kit d'adaptation EAHM-E17



Pour fixation, par exemple, de
soupapes, de pompes à vide, etc.
sur l'axe Z

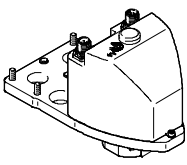
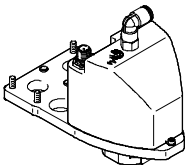
Matériau :
Acier inoxydable



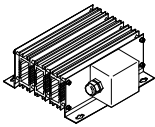
Dimensions et références									
Pour taille	B1	D1	H1	H2	L1	L2	Poids [g]	N° de pièce	Type
15	11,5	M4x6	70	55	65	50	50	3018429	EAHM-E17-U-15
30	11,5	M5x8	80	65	75	60	95	3018428	EAHM-E17-U-30
100	11,5	M5x8	80	65	85	60	110	3018426	EAHM-E17-U-100


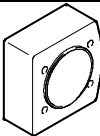
Portiques linéaires EXCT

Accessoires

Références — Unité avant (actionneur rotatif) ¹⁾					Télécharger les données de CAO →	
www.festo.fr						
	Description	Pour taille	Référence	N° de pièce	Type	
	sans passage tournant pneumatique	15	T1	3383157	ERMH-8-E17-15	
		30	T1	3385151	ERMH-8-E17-30	
		30	T3	3385153	ERMH-11-E17-30	
		100	T3	3383152	ERMH-11-E17-100	
	avec passage tournant pneumatique	15	T2	3383151	ERMH-8-P-E17-15	
		30	T2	3385152	ERMH-8-P-E17-30	
		30	T4	3385154	ERMH-11-P-E17-30	
		100	T4	3383156	ERMH-11-P-E17-100	

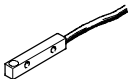
1) Compris dans la livraison : Câble moteur, câble codeur et capteur de référence

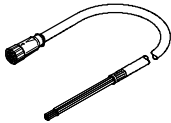
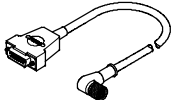
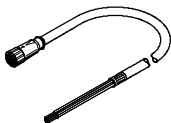
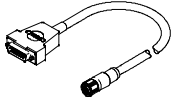

Références - Résistance au freinage					
	Valeur de résistance [Ω]	Puissance nominale [W]	Poids [g]	N° de pièce	Type
	50	500	550	2882342	CACR-LE2-50-W500

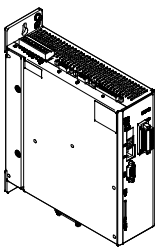
Références					
	Description	Pour taille	Référence	N° de pièce	Type
Câble à connecteur femelle NEBU pour multipôle-set EADH					
	—	15, 30, 100	—	8048086	NEBU-M12W8-K-15-N-LE8
Carter d'accouplement EAMK-A-E17					
	pour raccordement de moteurs d'autres fabricants	15	—	3780303	EAMK-A-E17-15
		30		3780304	EAMK-A-E17-30
		100		3780305	EAMK-A-E17-100

Portiques linéaires EXCT

Accessoires

Références					
	Sortie de commande	Fonction des éléments de commutation	Longueur de câble [m]	N° de pièce	Type
Capteur de proximité pour élément de détection EAPR-E17					
	PNP	Contact à fermeture	2,5	178294	SIES-Q8B-PS-K-L

Câbles de référence			
	Longueur de câble [m]	N° de pièce	Type
Pour axe y			
	Câble pour moteur NEBM		
	5	550310	NEBM-M23G8-E-5-Q9N-LE8
	10	550311	NEBM-M23G8-E-10-Q9N-LE8
	15	550312	NEBM-M23G8-E-15-Q9N-LE8
	Câble codeur NEBM		
	5	550318	NEBM-M12W8-E-5-N-S1G15
	10	550319	NEBM-M12W8-E-10-N-S1G15
	15	550320	NEBM-M12W8-E-15-N-S1G15
Pour unité avant			
	Câble pour moteur NEBM		
	15	571907	NEBM-M12G4-RS-15-N-LE4
	Câble codeur NEBM		
	15	571915	NEBM-M12G12-RS-15-N-S1G15
Pour capteur de référence de l'unité avant			
	Câble de liaison NEBU		
	15	575986	NEBU-M8G3-K-15-LE3

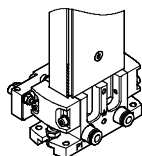
Références — Contrôleur de moteur						
	Pour taille	Tension de sortie [V CA]	Courant nominal de sortie [A]	Puissance nominale [VA]	N° de pièce	Type
	Pour portique linéaire					
	15	3x 0 ... 270	5	1000	1622902	CMMP-AS-C5-3A-M0
	30, 100	3x 0 ... 360	5	3000	1622903	CMMP-AS-C5-11A-P3-M0
	Pour éléments modulaires					
	15, 30, 100	3x 0 ... 270	2,5	500	1622901	CMMP-AS-C2-3A-M0

Portiques linéaires EXCT

Accessoires

Combinaisons possibles sans unité avant

Télécharger les données de CAO → www.festo.fr



Combinaison avec	Portique linéaire	Actionneur/Pince	Kit d'adaptation	
	Taille	Taille	CRC ¹⁾	N° de pièce Type
Vérin oscillant				
DRRD	EXCT	DRRD	DHAA	
	15	10	2	2728486 DHAA-D-E8-45-Q11-10
	15, 30	12		2715152 DHAA-D-E8-45/55-Q11-12
	30	16		1926914 DHAA-D-E8-55-Q11-16
	100	16		1928306 DHAA-D-E8-75-Q11-16
	100	20		1930038 DHAA-D-E8-75-Q11-20
Pince à serrage parallèle				
DHPS	EXCT	DHPS	HMSV	
	15, 30	16	2	548785 HMSV-55
	100	20, 25		548786 HMSV-56
HGPD, étanche	EXCT	HGPD	DHAA, HAPG	
	15, 30	25	2	564952 DHAA-G-G6-16-B8-25
	100	25, 35		537175 HAPG-79
	100	40		564951 DHAA-G-G6-20-B8-40
HGPL, robuste à longue course	EXCT	HGPL	DHAA/HAPG	
	15, 30	14-20	2	2406159 DHAA-G-G6-16-B6-14
	100	14-20		2410181 DHAA-G-G6-20-B6-14
	15, 30	14-40, 14-60, 14-80		538055 HAPG-89
	100	14-40, 14-60, 14-80		539274 HAPG-90
	100	25		539274 HAPG-90
HGPP, précis	EXCT	HGPP	HAPG, HMSV	
	15, 30	10	2	529018 HAPG-58
	15, 30	12		191266 HAPG-48
	100	12		191267 HAPG-49
	100	16		191269 HAPG-51
HGPT-B, robuste	EXCT	HGPT-B	DHAA, HAPG	
	15, 30	25	2	564952 DHAA-G-G6-16-B8-25
	100	40		564951 DHAA-G-G6-20-B8-40
	100	25, 35		537175 HAPG-79
HGPLE, électrique	EXCT	HGPLE	DHAA	
	15, 30	14	2	2519367 DHAA-G-G6-16-B17-14
	100	14		2515219 DHAA-G-G6-20-B17-14

1) Classe de protection anticorrosion CRC 2 selon la norme Festo FN 940070

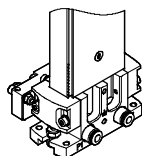
Résistance modérée à la corrosion. Utilisation en intérieur avec risque de condensation. Pièces externes visibles dont la surface répond essentiellement à des critères d'apparence, en contact direct avec une atmosphère industrielle courante.

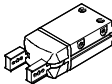
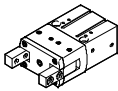
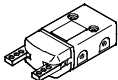
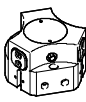
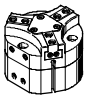
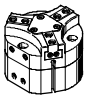
Portiques linéaires EXCT

Accessoires

Combinaisons possibles sans unité avant

Télécharger les données de CAO → www.festo.fr



Combinaison avec	Portique linéaire	Actionneur/Pince	Kit d'adaptation		
	Taille	Taille	CRC ¹⁾	N° de pièce	Type
Pincés à serrage radial					
DHRS	EXCT	DHRS	HMSV		
	15, 30	16	2	548785	HMSV-55
	100	25, 32		548786	HMSV-56
HGRT, robuste	EXCT	HGRT	DHAA		
	15, 30	20	2	1278364	DHAA-G-G6-12-B11-20
	15, 30	25		1279418	DHAA-G-E8-45-B11-25
	100	25		1468307	DHAA-G-G6-20-B11-25
	100	32		1280494	DHAA-G-G6-25-B11-32
Pince à serrage angulaire					
DHWS	EXCT	DHWS	HMSV		
	15, 30	16	2	548785	HMSV-55
	100	25, 32		548786	HMSV-56
Pince à serrage concentrique					
HGDD, étanche	EXCT	HGDD	DHAA		
	15, 30, 100	35	2	2371422	DHAA-G-G3-20-B13-35
	100	40		2373773	DHAA-G-H2-16-B13-40
	100	50		2377625	DHAA-G-H2-20-B13-50
	EXCT	HGDD-G1/G2	DHAA/HAPG		
	15, 30, 100	35	2	542436	HAPG-94
	100	40		542437	HAPG-95
	100	50		2378415	DHAA-G-H2-20-B13G-50
HGDT, robuste	EXCT	HGDT	HAPG		
	15, 30	25	2	542439	HAPG-SD2-32
	15, 30, 100	35		542436	HAPG-94
	100	40		542437	HAPG-95
	100	50		542443	HAPG-SD2-36

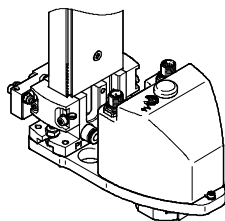
1) Classe de protection anticorrosion CRC 2 selon la norme Festo FN 940070
 Résistance modérée à la corrosion. Utilisation en intérieur avec risque de condensation. Pièces externes visibles dont la surface répond essentiellement à des critères d'apparence, en contact direct avec une atmosphère industrielle courante.

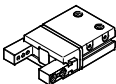
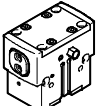
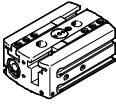
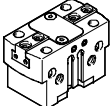
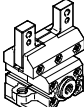
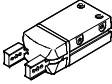
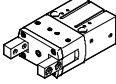
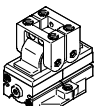
Portiques linéaires EXCT

Accessoires

Combinaisons possibles avec unité avant (EXCT-...-T1/T2/T3/T4)

Télécharger les données de CAO → www.festo.fr



Combinaison avec	Portique linéaire	Actionneur/Pince	Kit d'adaptation	
	Taille	Taille	CRC ¹⁾	N° de pièce Type
Pince à serrage parallèle				
DHPS	EXCT avec ERMH	DHPS	HMSV	
	15, 30, 100	6	2	187566 HAPG-SD2-12
		10		184477 HAPG-SD2-1
		16		184478 HAPG-SD2-2
HGPD, étanche	EXCT avec ERMH	HGPD	DHAA, HAPG	
	15, 30, 100	16, 20	2	564959 DHAA-G-Q5-16-B8-16
		25		544642 HAPG-SD2-48
HGPL, robuste à longue course	EXCT avec ERMH	HGPL	DHAA/HAPG	
	15, 30, 100	14	2	544644 HAPG-SD2-45
HGPT-B, robuste	EXCT avec ERMH	HGPT-B	DHAA, HAPG	
	15, 30, 100	16, 20	2	564959 DHAA-G-Q5-16-B8-16
		25		544642 HAPG-SD2-48
HGPC	EXCT avec ERMH	HGPC	DHAA, HAPG	
	15, 30, 100	12	2	542671 HAPG-SD2-41
		16		542668 HAPG-SD2-42
Pinces à serrage radial				
DHRS	EXCT avec ERMH	DHRS	HMSV	
	15, 30, 100	10	2	187566 HAPG-SD2-12
		16		184477 HAPG-SD2-1
		25		184478 HAPG-SD2-2
HGRT, robuste	EXCT avec ERMH	HGRT	DHAA	
	15, 30, 100	16	2	1273999 DHAA-G-Q5-16-B11-16
HGRC	EXCT avec ERMH	HGRC	HMSV	
	15, 30, 100	12	2	542671 HAPG-SD2-41
		16		542668 HAPG-SD2-42

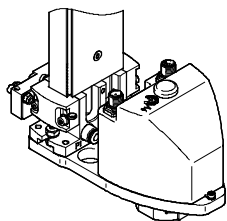
1) Classe de protection anticorrosion CRC 2 selon la norme Festo FN 940070
Résistance modérée à la corrosion. Utilisation en intérieur avec risque de condensation. Pièces externes visibles dont la surface répond essentiellement à des critères d'apparence, en contact direct avec une atmosphère industrielle courante.


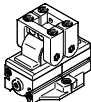
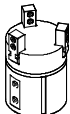

Portiques linéaires EXCT

Accessoires

Combinaisons possibles avec unité avant (EXCT-...-T1/T2/T3/T4)

Télécharger les données de CAO → www.festo.fr



Combinaison avec	Portique linéaire	Actionneur/Pince	Kit d'adaptation		
	Taille	Taille	CRC ¹⁾	N° de pièce	Type
Pince à serrage angulaire					
DHWS	EXCT avec ERMH	DHWS	HMSV		
	15, 30, 100	10	2	187566	HAPG-SD2-12
		16		184477	HAPG-SD2-1
		25		184478	HAPG-SD2-2
HGWC	EXCT avec ERMH	HGWC	HMSV		
	15, 30, 100	12	2	542671	HAPG-SD2-41
		16		542668	HAPG-SD2-42
Pince à serrage concentrique					
DHDS	EXCT avec ERMH	DHDS	HAPG		
	15, 30, 100	16	2	187567	HAPG-SD2-13
HGDT, robuste	EXCT avec ERMH	HGDT	HAPG		
	15, 30, 100	25	2	542439	HAPG-SD2-32

1) Classe de protection anticorrosion CRC 2 selon la norme Festo FN 940070

Résistance modérée à la corrosion. Utilisation en intérieur avec risque de condensation. Pièces externes visibles dont la surface répond essentiellement à des critères d'apparence, en contact direct avec une atmosphère industrielle courante.

Portiques linéaires EXCT

Accessoires

Systèmes de commande CMCA

Il est possible de commander le système de commande CMCA (armoires de commande) correspondant au portique EXCT choisi

→ Internet : cmca

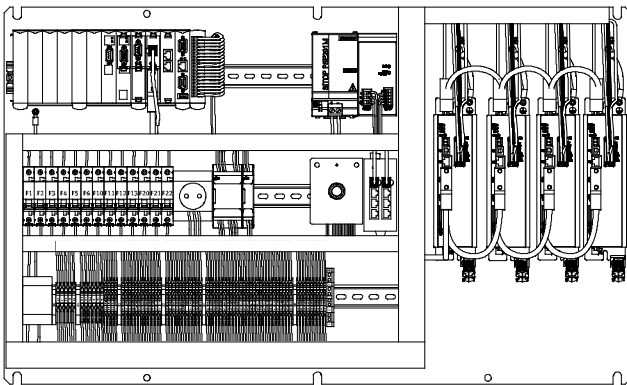
Il est disponible en trois versions :

- Embase de montage
- Embase de montage dans l'armoire de commande
- Embase de montage dans l'armoire de commande avec socle

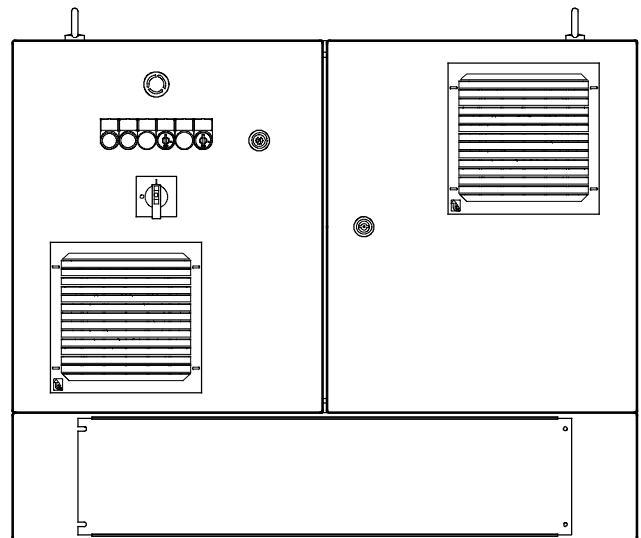
Le système de commande comporte le contrôleur multi-axe CMXR et le contrôleur de moteur CMMP. Un circuit de sécurité est également intégré. Il assure la fonctionnalité de base en liaison avec le terminal manuel CDSA.

La version avec l'armoire de commande dispose en outre d'éléments de commande et d'un ventilateur dans la porte.

Embase de montage



Embase de montage dans l'armoire de commande (avec socle)



Dépendance entre portique EXCT et système de commande CMCA

Selon le portique EXCT configuré

- avec ou sans élément modulaire
- variante du système de commande

les références suivantes sont disponibles pour le système de commande CMCA.

Les contrôleurs de moteur CMMP-AS indiqués dans le tableau sont inclus dans le système de commande.

Tableau d'affectation			
Portique linéaire	Éléments modulaires pour l'axe Z	Système de commande CMCA	Contrôleur de moteur CMMP-AS
EXCT-15-...	T0	CMCA-C2-B1-C...-S2	2x CMMP-AS-C5-3A
	un élément modulaire (T1, T2)	CMCA-C2-B2-C...-S2	2x CMMP-AS-C5-3A, 1x CMMP-AS-C2-3A
	deux éléments modulaires (T1, T2 et pince électrique)	CMCA-C2-B3-C...-S2	2x CMMP-AS-C5-3A, 2x CMMP-AS-C2-3A
EXCT-30-...	T0	CMCA-C2-B6-C...-S2	2x CMMP-AS-C5-11A-P3
	un élément modulaire (T1, T2, T3, T4)	CMCA-C2-B7-C...-S2	2x CMMP-AS-C5-11A-P3, 1x CMMP-AS-C2-3A
	deux éléments modulaires (T1, T2, T3, T4 et pince électrique)	CMCA-C2-B8-C...-S2	2x CMMP-AS-C5-11A-P3, 2x CMMP-AS-C2-3A
EXCT-100-...	T0	CMCA-C2-B6-C...-S2	2x CMMP-AS-C5-11A-P3
	un élément modulaire (T3, T4)	CMCA-C2-B7-C...-S2	2x CMMP-AS-C5-11A-P3, 1x CMMP-AS-C2-3A
	deux éléments modulaires (T3, T4 et pince électrique)	CMCA-C2-B8-C...-S2	2x CMMP-AS-C5-11A-P3, 2x CMMP-AS-C2-3A