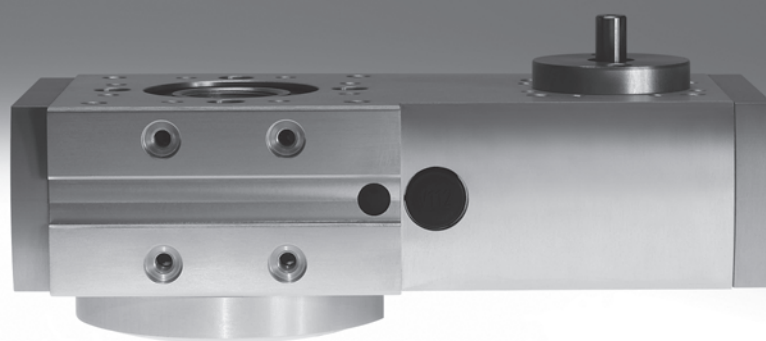


Elektryczne moduły obrotowe ERMB

FESTO



Elektryczne moduły obrotowe ERMB

Główne cechy

FESTO

Krótki przegląd

Moduł obrotowy ERMB umożliwia realizację dowolnych obrotów. Interfejs wyjściowy jest taki sam jak dla napędów wahadłowych DRQD.

Napęd z silnika jest przekazywany na wałek wyjściowy modułu przez pasek zębaty z rolką napinającą. Napęd i wałek wyjściowy pracują na

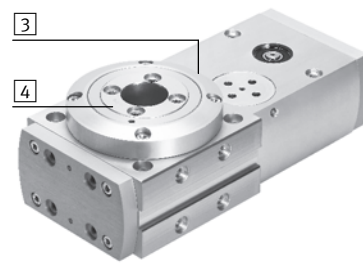
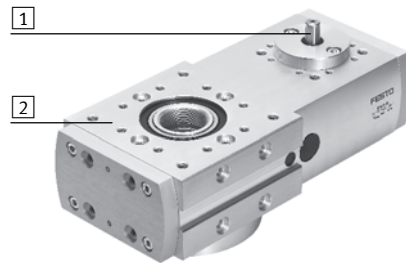
oddzielnych łożyskach. Pasek zębaty jest napięty fabrycznie przy pomocy mimośrodowej rolki napinającej.

Zalety:

- Stabilny układ łożyskowania wałka wyjściowego
- Wstępnie napięty pasek zębaty oznacza mniejszy luz
- Kompaktowa konstrukcja

Szczegóły konstrukcyjne

- 1 Interfejs do silnika, przez zespół osiowy
- 2 Interfejs montażowy
- 3 Mocowanie dla czujnika zbliżeniowego SIEN
- 4 Interfejs wyjściowy: Taki sam jak w napędzie wahadłowym DRQD (z większym otworem przelotowym)



Zestaw czujnikowy EAPS jako osprzęt

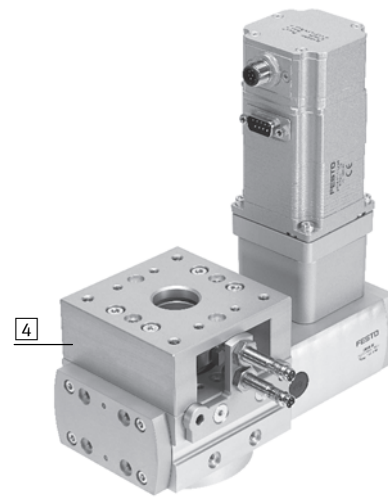
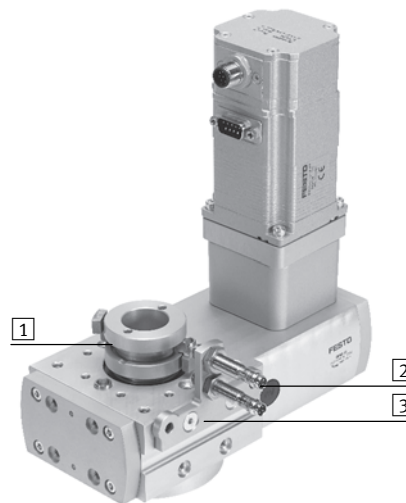
→ 14

Zespół czujnikowy umożliwia monitorowanie kąta obrotu przy wykorzystaniu krzywki. Można go wykorzystać do sprawdzania pozycji odniesienia.

- 1 Wspornik wywalacza krzywki
- 2 Czujnik zbliżeniowy SIEN
- 3 Uchwyt czujnika
- 4 Obudowa

Bez obudowy

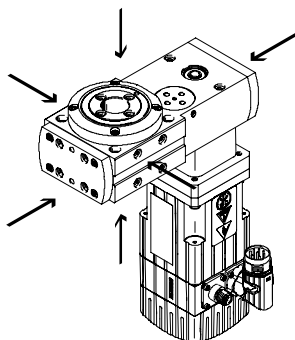
Z obudową



Opcje montażu i instalacji

Opcje montażu

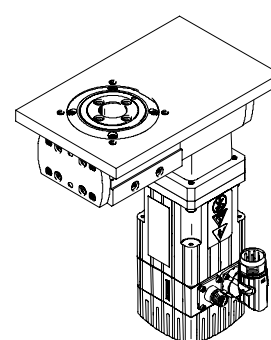
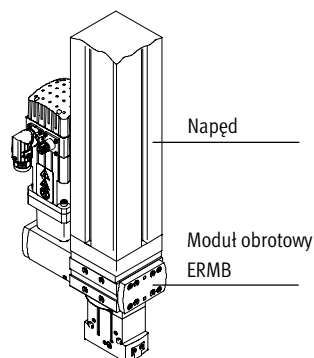
Moduł obrotowy można mocować z sześciu stron.



Opcje instalacji

Jako moduł czołowy

Jako stół obrotowy w płycie



Elektryczne moduły obrotowe ERMB

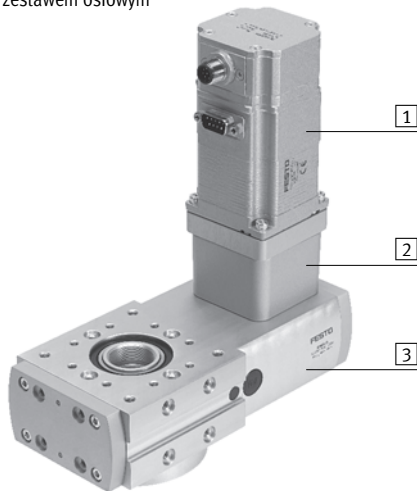
Główne cechy

Cały system składa się z modułu obrotowego, silnika i zespołu osiowego

Moduł obrotowy

→ 6

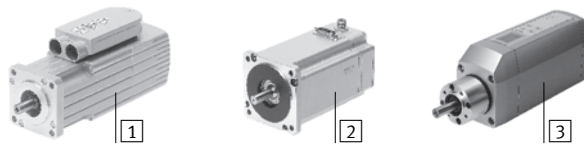
Z zestawem osiowym




- 1 Silnik
- 2 Zestaw osiowy
- 3 Moduł obrotowy

Silniki

→ 16

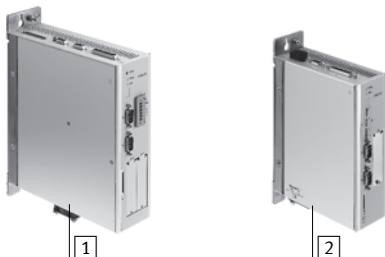


- 1 Silnik serwo EMMS-AS
- 2 Silnik skokowy EMMS-ST
- 3 Jednostka silnika MTR-DCI

 Uwaga
Dla moduły obrotowego ERMB jest dostępny asortyment specjalnych kompletnych rozwiązań.

Sterowniki silnika

Dane techniczne → Internet: motor controller



- 1 Sterownik silnika serwo CMMP-AS, SEC-AC
- 2 Sterownik silnika skokowego CMMS-ST

Zestaw osiowy

→ 16

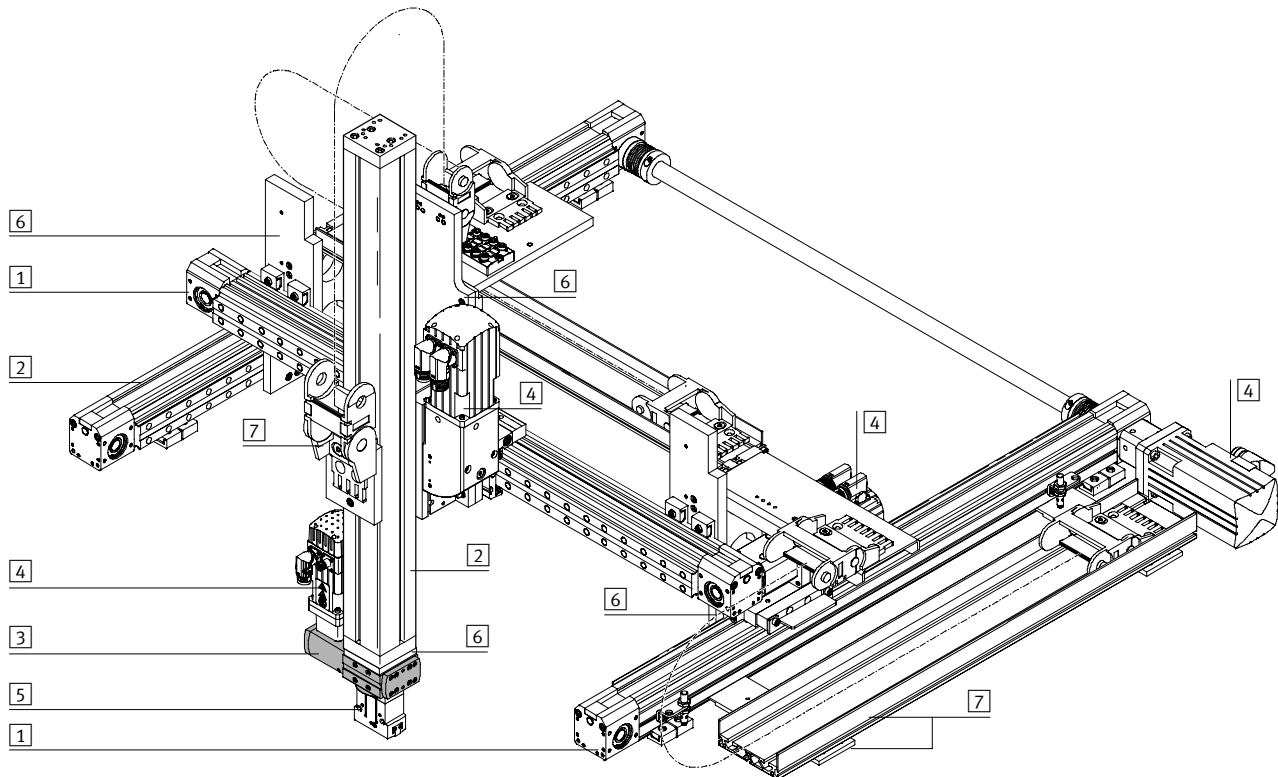


- Zestaw obejmuje:
- Kotniierz silnika
 - Obudowa sprzęgła
 - Sprzęgło
 - Śruby

Elektryczne moduły obrotowe ERMB

Główne cechy

Produkt systemowy do handlingu i technologii montażu



Elementy systemu i osprzęt		
	Krótki opis	→ Strona/Internet
1	Napędy	Szeroki asortyment opcji łączenia w systemie handlingu i techniki montażowej axes
2	Oś prowadząca	Dla zwiększenia siły i momentu obrotowego w układach wieloosiowych guide axes
3	Moduł obrotowy	Szeroki asortyment opcji łączenia w systemie handlingu i techniki montażowej rotary module
4	Silniki	Silniki serwo lub skokowe, z lub bez przekładni motor
5	Chwytnak	Szeroki asortyment wersji w systemie handlingu i techniki montażowej gripper
6	Adaptory	Do połączenia napęd/napęd i napęd/chwytnak adapter kit
7	Komponenty instalacyjne	Dla uporządkowanego, bezpiecznego prowadzenia kabli elektrycznych i przewodów pneumatycznych installation component

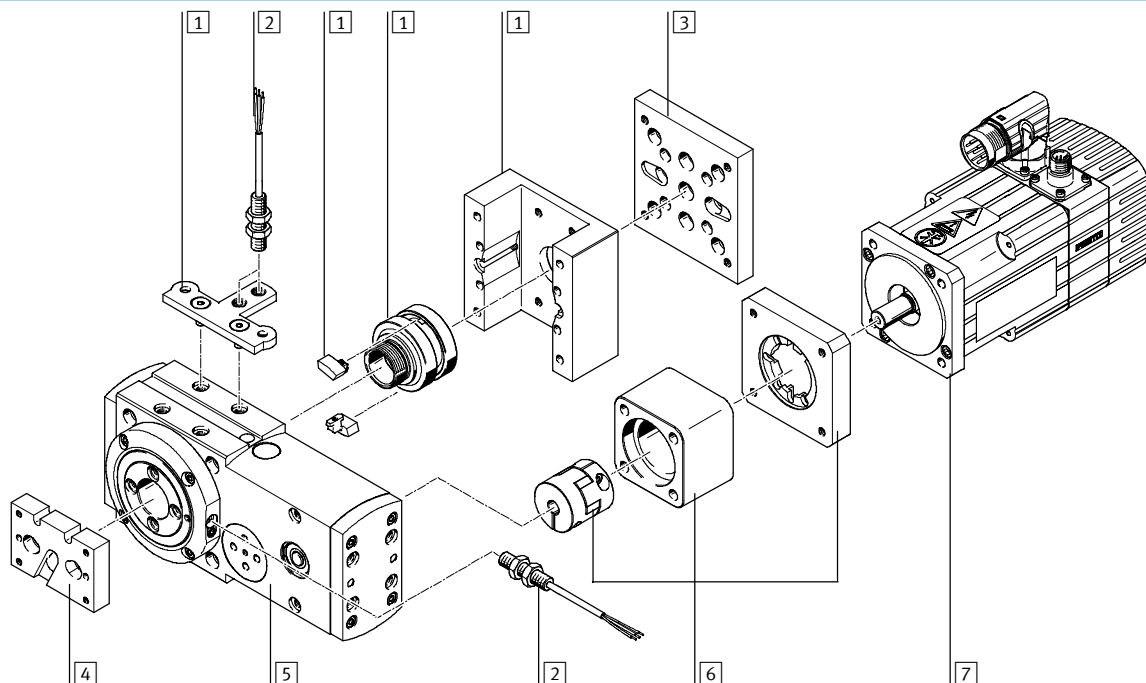
Elektryczne moduły obrotowe ERMB

Kody typów i przegląd osprzętu

Kody typów

ERMB		-	25
Typ			
ERMB	Moduł obrotowy		
Wielkość			
20	Wielkość 20		
25	Wielkość 25		
32	Wielkość 32		


Przeгляд osprzętu

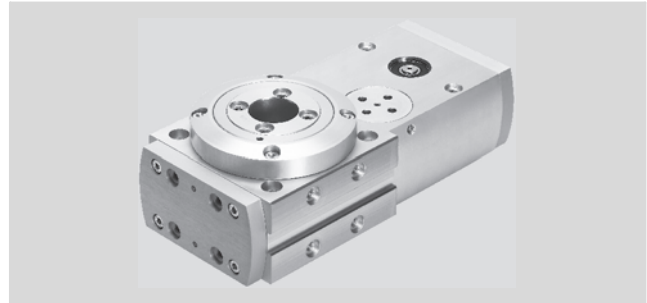


Osprzęt		
Typ	Krótki opis	→ Strona/Internet
1 Zespół czujnikowy EAPS	Dla wskazywania niedopuszczalnych kątów obrotu, np. przy przeszkodach lub w obszarach zabronionych, wykorzystuje czujniki zbliżeniowe (składa się z: obudowy, włącznika krzywkowego, 2 krzywek i uchwytu czujnika)	19
2 Czujnik zbliżeniowy SIEN	Dla wykorzystania jako element sygnałowy lub bezpieczeństwa	19
3 Zespół adaptera	Interfejs między modułem obrotowym i napędem (moduł obrotowy można podłączyć do napędu z lub bez zestawu czujnikowego)	adapter kit
4 Zespół adaptera	Interfejs między modułem obrotowym i chwytakiem	adapter kit
5 Moduł obrotowy ERMB	Umożliwia realizację dowolnych ruchów obrotowych	6
6 Zestaw osiowy EAMM-A	Dla osiowego podłączenia silnika (składa się z: sprzęgła, obudowy sprzęgła i kołnierza silnika)	16
7 Silnik EMMS, MTR-DCI	<ul style="list-style-type: none"> Silniki specjalnie dopasowane do napędów, z lub bez hamulca Silnik można obrócić o 90° dla zamontowania, w zależności od wymagań. Oznacza to, że stronę podłączenia można dowolnie wybrać 	16

Elektryczne moduły obrotowe ERMB

Dane techniczne

 **Wielkość**
20, 25, 32



Ogólne dane techniczne				
Wielkość		20	25	32
Konstrukcja	Elektromechaniczny moduł obrotowy z paskiem zębatym			
Wątek napędowy \varnothing	[mm]	6	8	12
Kąt obrotu	Bez ograniczenia			
Dokładność powtarzalności ¹⁾				
z silnikiem serwo EMMS-AS	[°]	±0.03		
z silnikiem skokowym EMMS-ST ²⁾	[°]	±0.08		
z silnikiem MTR-DCI	[°]	±0.05		
Czasy pozycjonowania	→ 8			
Przełożenie kinematyczne		4.5:1	4:1	3:1
Sygnalizacja położenia	Przy pomocy czujników zbliżeniowych			
Pozycja montażu	Dowolna			
Ciężar produktu	[g]	850	1,460	3,250

- 1) Zgodnie z FN 942 027
2) W zależności od rozdzielczości enkodera

Dane mechaniczne				
Wielkość		20	25	32
Maks. moment napędu	[Nm]	0.7	2.2	8.5
Maks. moment obrotowy wyjściowy ¹⁾	[Nm]	3.15	8.8	25.5
Moment napędowy bez obciążenia ²⁾	[Nm]	< 0.07	< 0.18	≤ 0.5
Maks. prędkość wejściowa	[obr./min.]	1350	1200	900
Maks. prędkość wyjściowa	[obr./min.]	300	300	300
Maks. masowy moment bezwładności ³⁾				
z silnikiem serwo EMMS-AS	[kgcm ²]	50	200	1000
z silnikiem skokowym EMMS-ST	[kgcm ²]	30	100	500
z silnikiem MTR-DCI-...-G7	[kgcm ²]	50	300	1000
z silnikiem MTR-DCI-...-G14	[kgcm ²]	200	1200	3700
Podziałka paska zębatego		2	3	5
Wątek drążony \varnothing	[mm]	20	24	28

- 1) Wyjściowy moment obrotowy mniej zależy od tarcia, a bardziej od prędkości
2) Przy maksymalnej prędkości
3) W zależności od wielkości silnika. Pasujące silniki → 16

Warunki pracy i otoczenia				
Wielkość		20	25	32
Temperatura otoczenia	[°C]	-10 ... +60		
Stopień ochrony	IP20			
Klasa odporności na korozję CRC ¹⁾	2			
Poziom hałas L_{pEq} ²⁾	[dB A]	32	49	53

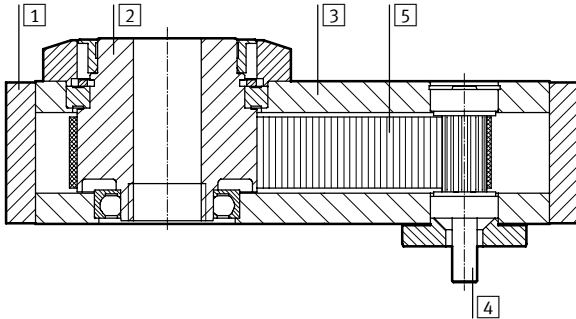
- 1) Klasa 2 odporności na korozję zgodnie z normą Festo 940 070
Komponenty umiarkowanie poddane oddziaływaniu korozji. Części z widoczną częścią zewnętrzną, z wymaganiami dekoracyjnej powierzchni, które mają bezpośredni kontakt z normalnym otoczeniem przemysłowym lub mediami, jak chłodziwo lub środki smarujące.
CRC 2 nie stosuje się do łożysk, pierścieni ustalających, śrub M5
2) W kombinacji z silnikami serwo EMMS-AS

Elektryczne moduły obrotowe ERMB

Dane techniczne

Materiały

Przekrój

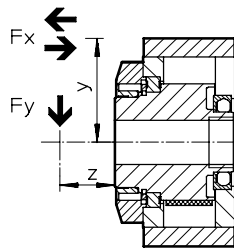


Moduł obrotowy

1	Pokrywa końcowa	Anodowane aluminium
2	Wałek wyjściowy	Stop aluminium, anodowany
3	Obudowa	Stop aluminium, anodowany
4	Wałek napędowy	Stal nierdzewna, wysokostopowa
5	Pasek zębaty	Polichloropren z włóknem szklanym

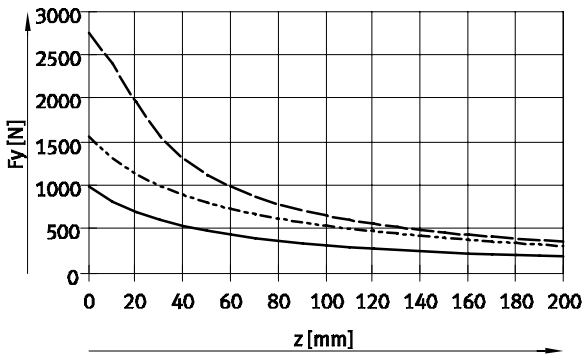
Maksymalna siła promieniowa i osiowa Fx/Fy na wałku wyjściowym jako funkcja odległości y/z

Jeżeli moduł obrotowy jest poddany działaniu kilku sił równocześnie, wówczas musi być spełnione następujące równanie w odniesieniu do pokazanych niżej maksymalnych obciążeń.

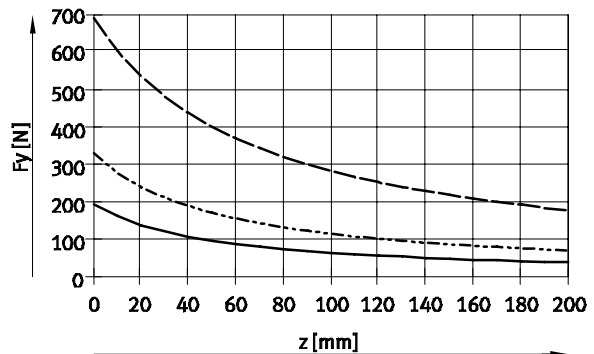


$$\frac{F_y(z)}{F_{y, \max.}(z)} + \frac{F_{x, \text{pushing}}(v)}{F_{x, \text{pushing, max.}}(v)} + \frac{F_{x, \text{pulling}}(v)}{F_{x, \text{pulling, max.}}(v)} \leq 1$$

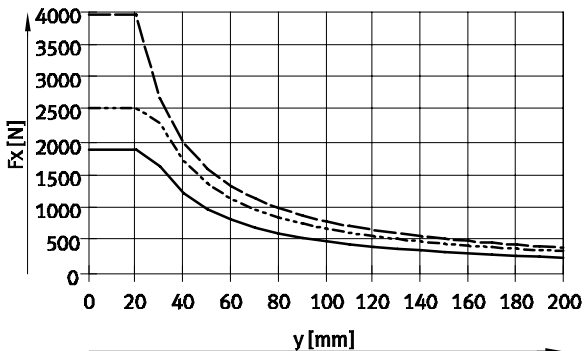
Maks. siła poprzeczna Fy, statyczna



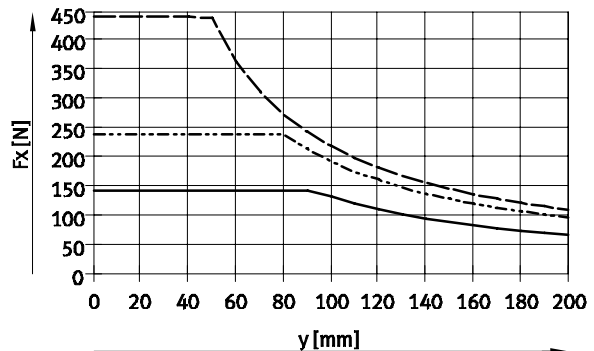
Maks. siła poprzeczna Fy, dynamiczna



Maks. siła osiowa Fx, statyczna, pchająca i ciągnąca



Maks. siła osiowa Fx, dynamiczna, pchająca i ciągnąca



- ERMB-20
- - - ERMB-25
- · - ERMB-32

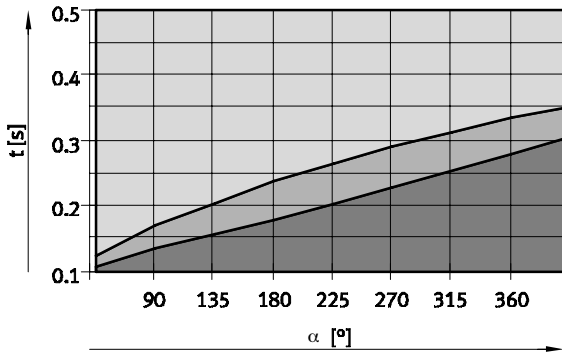
Elektryczne moduły obrotowe ERMB




Dane techniczne

Czas pozycjonowania t w funkcji kąta obrotu α w kombinacji z silnikiem EMMS-.../ MTR-DCI-...

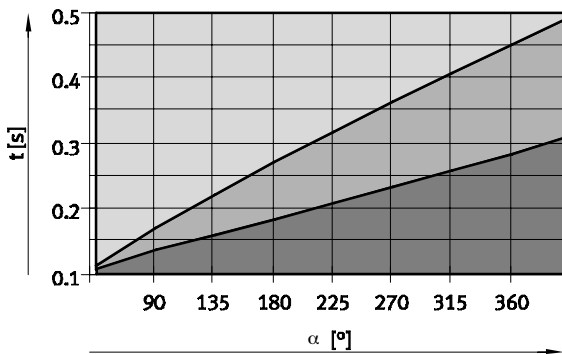
Wielkość 20




z silnikiem serwo EMMS-AS



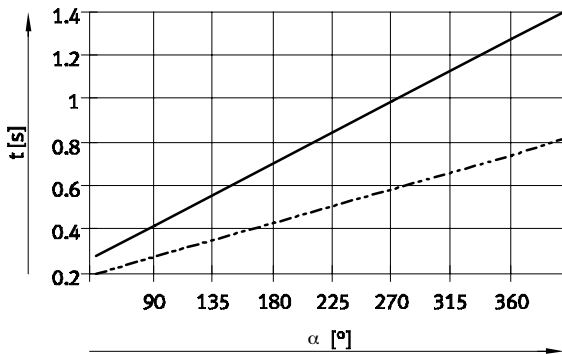
-  Rozszerzony zakres roboczy
-  Typowy zakres roboczy, zależny od wielkości silnika i bezwładności obciążenia
-  Zakres nie do wykorzystania



z silnikiem skokowym EMMS-ST



-  Rozszerzony zakres roboczy
-  Typowy zakres roboczy, zależny od wielkości silnika i bezwładności obciążenia
-  Zakres nie do wykorzystania

z silnikiem MTR-DCI




-  Linia graniczna dla MTR-DCI-32-G14 przy 0 ... 200 kgcm²
-  Linia graniczna dla MTR-DCI-32-G7 przy 0 ... 50 kgcm²

 Uwaga

Czas pozycjonowania t kończy się z sygnałem sterownika MC (ruch zakończony), np. po stronie napędu. Można się spodziewać zwiększonych czasów pozycjonowania na wątku wyjściowym w zależności od typu silnika i niewspółśrodkowości przemieszczanego obciążenia.

Dla silnika serwo: 50 ... 100 ms
Dla silnika skokowego: 100 ... 200 ms

 Uwaga

Oprogramowanie wspomagające "PositioningDrives" pomaga w doborze optymalnej kombinacji modułu obrotowego i silnika dla danej aplikacji z uwzględnieniem masowego momentu bezwładności, czasu pozycjonowania i dokładności pozycjonowania.

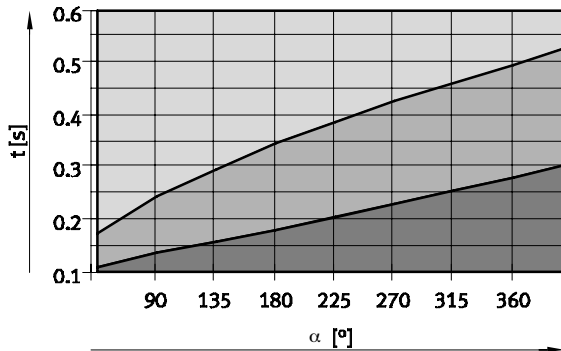
➔ www.festo.com

Elektryczne moduły obrotowe ERMB

Dane techniczne

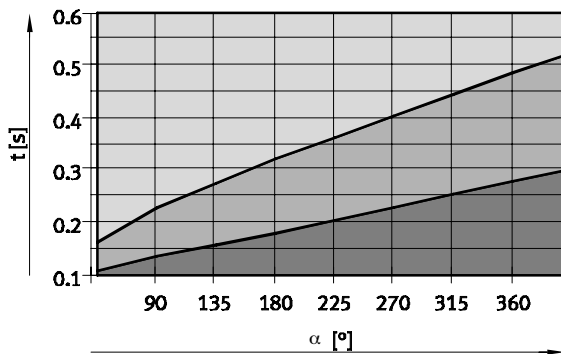
Wielkość 25

z silnikiem serwo EMMS-AS



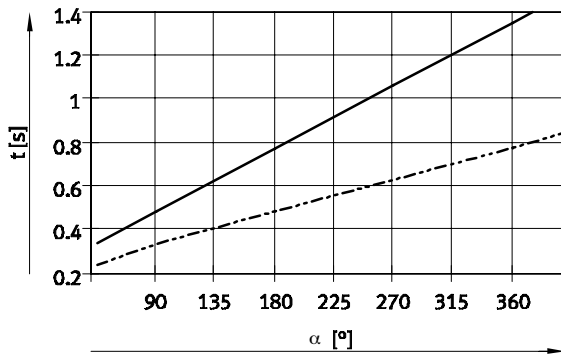
- Rozszerzony zakres roboczy
- Typowy zakres roboczy, zależny od wielkości silnika i bezwładności obciążenia
- Zakres nie do wykorzystania

z silnikiem skokowym EMMS-ST



- Rozszerzony zakres roboczy
- Typowy zakres roboczy, zależny od wielkości silnika i bezwładności obciążenia
- Zakres nie do wykorzystania

z silnikiem MTR-DCI



- Linia graniczna dla MTR-DCI-42-G14 przy 0 ... 1200 kgcm²
- Linia graniczna dla MTR-DCI-42-G7 przy 0 ... 300 kgcm²

Uwaga

Czas pozycjonowania t kończy się z sygnałem sterownika MC (ruch zakończony), np. po stronie napędu. Można się spodziewać zwiększonych czasów pozycjonowania na wątku wyjściowym w zależności od typu silnika i niewspółśrodkowości przemieszczanego obciążenia.

Dla silnika serwo: 50 ... 100 ms
Dla silnika skokowego: 100 ... 200 ms

Uwaga

Oprogramowanie wspomagające "PositioningDrives" pomaga w doborze optymalnej kombinacji modułu obrotowego i silnika dla danej aplikacji z uwzględnieniem masowego momentu bezwładności, czasu pozycjonowania i dokładności pozycjonowania.
→ www.festo.com

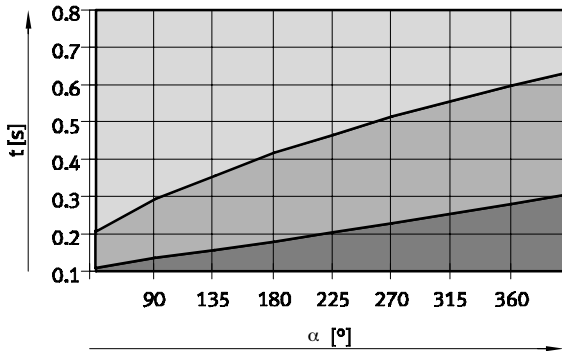
Elektryczne moduły obrotowe ERMB




Dane techniczne

Czas pozycjonowania t w funkcji kąta obrotu α w kombinacji z silnikiem EMMS-.../ MTR-DCI-...

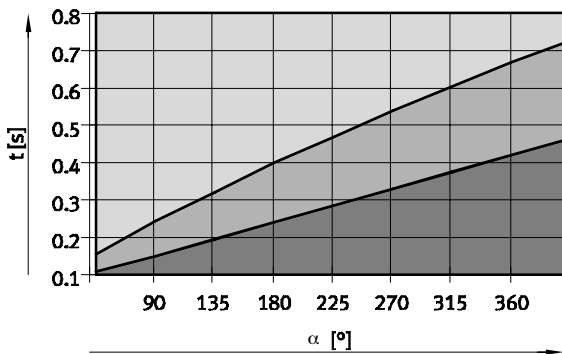
Wielkość 32




z silnikiem serwo EMMS-AS



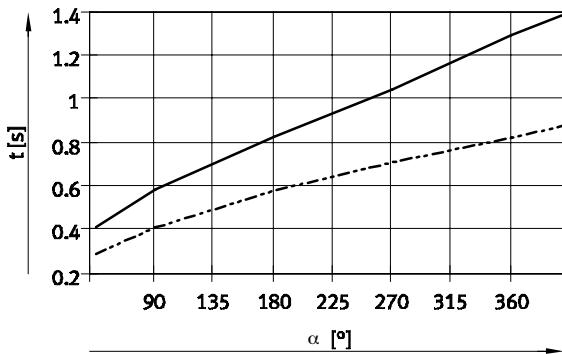
-  Rozszerzony zakres roboczy
-  Typowy zakres roboczy, zależny od wielkości silnika i bezwładności obciążenia
-  Zakres nie do wykorzystania



z silnikiem skokowym EMMS-ST



-  Rozszerzony zakres roboczy
-  Typowy zakres roboczy, zależny od wielkości silnika i bezwładności obciążenia
-  Zakres nie do wykorzystania

z silnikiem MTR-DCI




-  Linia graniczna dla MTR-DCI-52-G14 przy 0 ... 3 700 kgcm²
-  Linia graniczna dla MTR-DCI-52-G7 przy 0 ... 1 000 kgcm²

 Uwaga

Czas pozycjonowania t kończy się z sygnałem sterownika MC (ruch zakończony), np. po stronie napędu. Można się spodziewać zwiększonych czasów pozycjonowania na wstępie wyjściowym w zależności od typu silnika i niewspółśrodkowości przemieszczanego obciążenia.

Dla silnika serwo: 50 ... 100 ms
Dla silnika skokowego: 100 ... 200 ms

 Uwaga

Oprogramowanie wspomagające "PositioningDrives" pomaga w doborze optymalnej kombinacji modułu obrotowego i silnika dla danej aplikacji z uwzględnieniem masowego momentu bezwładności, czasu pozycjonowania i dokładności pozycjonowania.

➔ www.festo.com

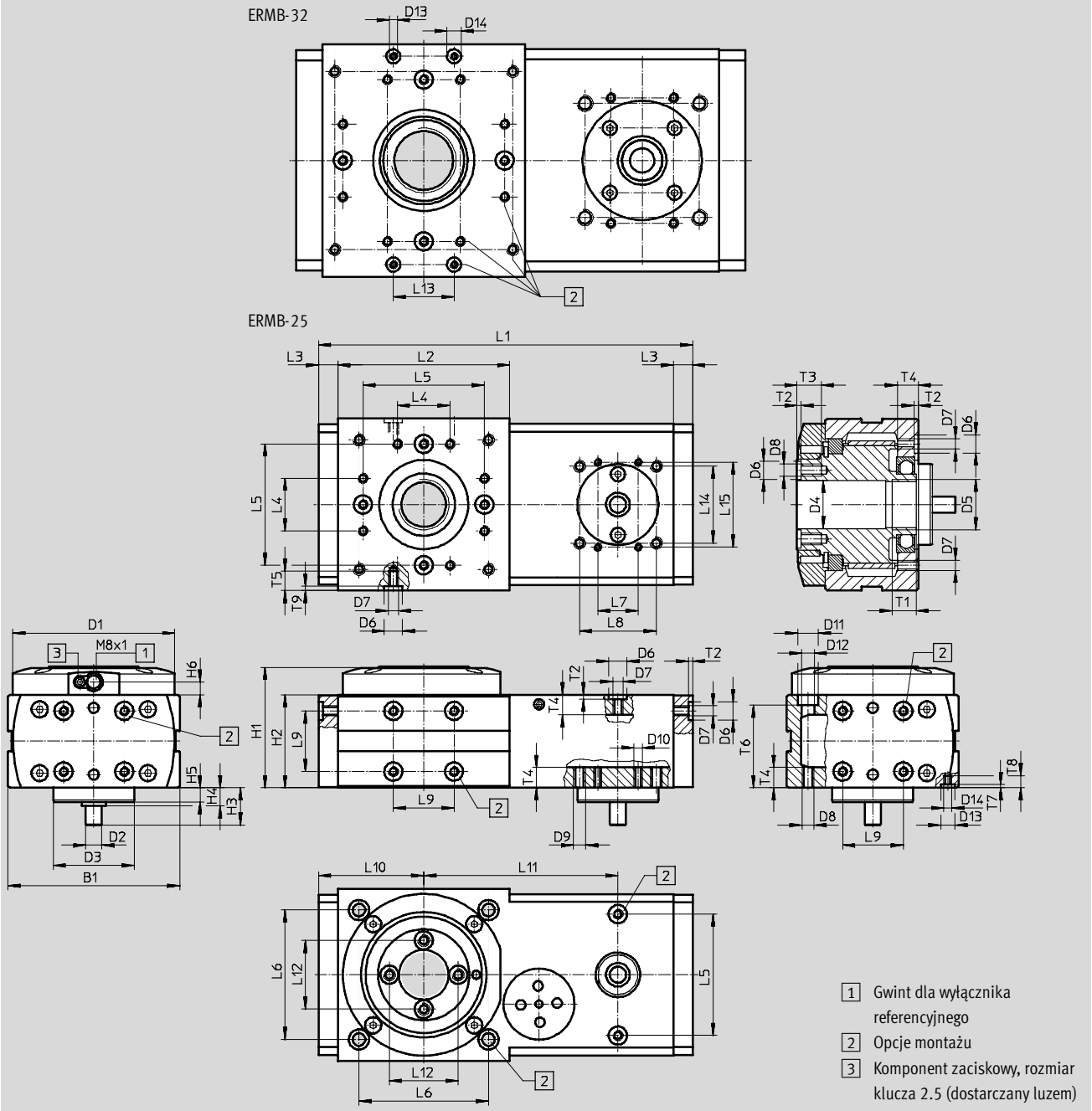
Elektryczne moduły obrotowe ERMB

Dane techniczne

Wymiary

Wielkość 25/32

Pobieranie danych CAD → www.festo.com



Elektryczne moduły obrotowe ERMB

FESTO

Dane techniczne

Wielkość	B1 ±0.2	D1 ∅ f9	D2 ∅ h6	D3 ∅ g7	D4 ∅ H7	D5	D6 ∅ H7	D7	D8	D9	D10
25	85	80	8	40	24	M25x1	9	M5	M6	M6	M4
32	115	112	12	60	28	M32x1.5	9	M5	M6	M8	M5

Wielkość	D11 ∅	D12 ∅	D13 ∅ H7	D14	H1 ±0.5	H2 ±0.1	H3	H4	H5	H6	L1 ±0.5
25	10	6.2	-	-	60	46	18.45	-	7	6.3	185
32	10	6.2	7	M4	76.05	60	23.5	6.5	6	9.4	222

Wielkość	L2 ±0.2	L3 ±0.1	L4 ±0.1	L5 ¹⁾ ±0.1	L6	L7 ±0.15	L8 ±0.15	L9 ¹⁾ ±0.1	L10	L11 ±0.05	L12 ¹⁾ ±0.1	L13 ¹⁾ ±0.1
25	85	9.5	26	60	64±0.15	20	38	30	52	96	34	-
32	100	13	36	80	88±0.1	31	56.5	40	63	108	45	30

Wielkość	L14 ±0.15	L15 ±0.15	L16 +0.2	T1	T2 +0.1	T3 min.	T4	T5 min.	T6	T7 +0.1	T8 min.	T9 +0.2
25	38	42	-	12	2.1	12	10	9.6	40.8±0.2	-	-	2.1
32	56.5	62	103	12	2.1	12	10	10	54.3	1.6	7.6	2.1

1) Tolerancja między otworami centrującymi±0.02 mm

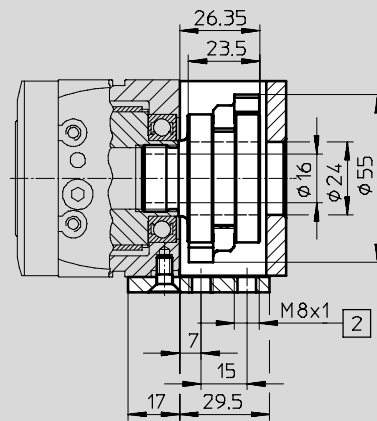
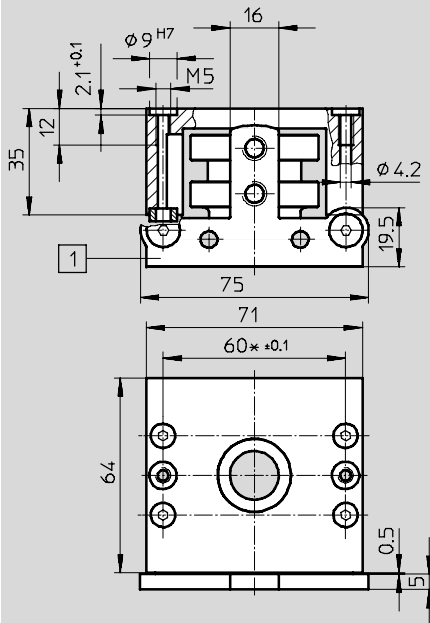
Elektryczne moduły obrotowe ERMB


Dane techniczne

Wymiary

Pobieranie danych CAD → www.festo.com

Zespół czujnikowy EAPS-R1-20-S dla wielkości 20



 Uwaga

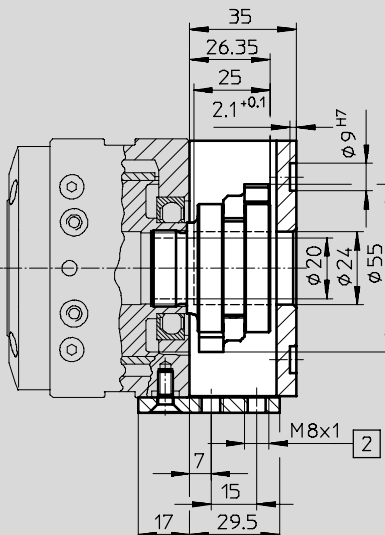
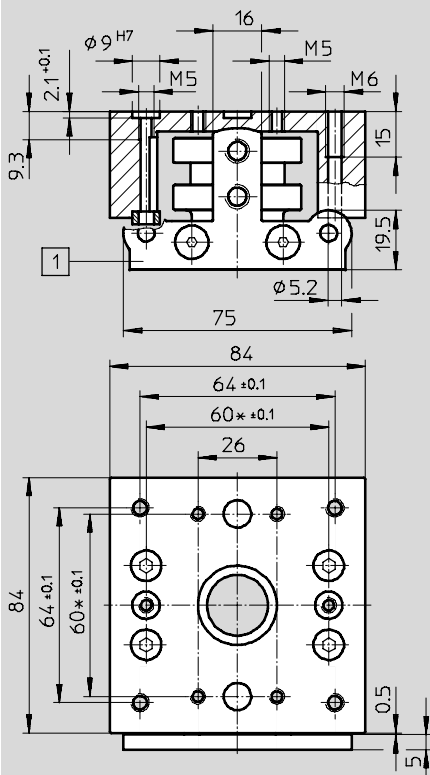
Dane do zamówienia → 19


* Tolerancja między otworami centrującymi ±0.02 mm

1 Uchwyt do czujnika zbliżeniowego SIEN-M8B

2 Gwint dla czujnika zbliżeniowego SIEN-M8B

Zespół czujnikowy EAPS-R1-25-S dla wielkości 25



 Uwaga

Dane do zamówienia → 19

* Tolerancja między otworami centrującymi ±0.02 mm

1 Uchwyt do czujnika zbliżeniowego SIEN-M8B

2 Gwint dla czujnika zbliżeniowego SIEN-M8B

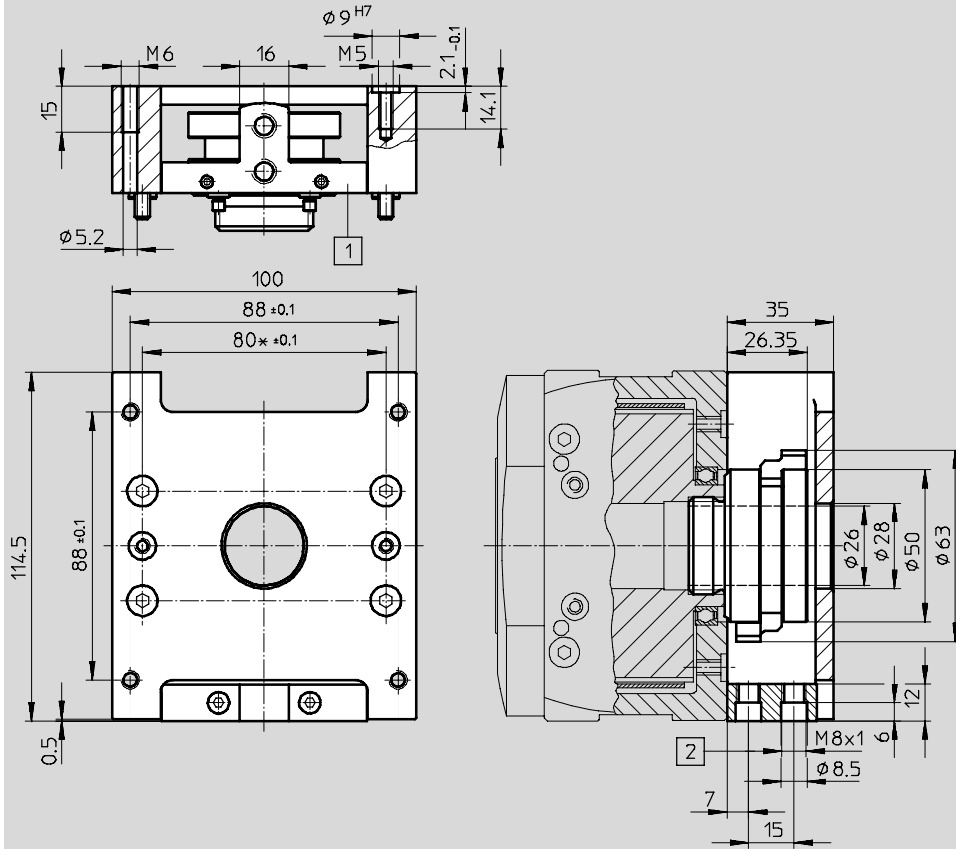
Elektryczne moduły obrotowe ERMB

Dane techniczne

Wymiary

Pobieranie danych CAD → www.festo.com

Zespół czujnikowy EAPS-R1-32-S dla wielkości 32



-  - Uwaga

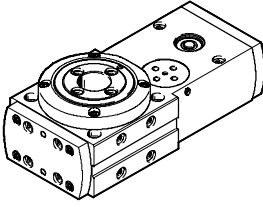
Dane do zamówienia → 19

* Tolerancja między otworami centrującymi ±0.02 mm

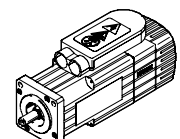
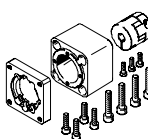



- 1 Uchwyt do czujnika zbliżeniowego SIEN-M8B
- 2 Gwint dla czujnika zbliżeniowego SIEN-M8B

Elektryczne moduły obrotowe ERMB

Dane techniczne i osprzęt

Dane do zamówienia			
	Wielkość	Nr części	Typ
	20	552 706	ERMB-20
	25	552 707	ERMB-25
	32	552 708	ERMB-32

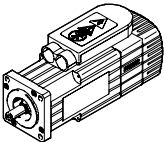
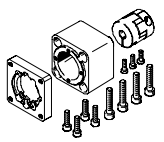



Osprzęt

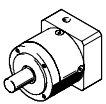
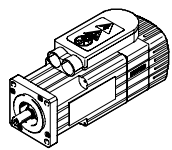
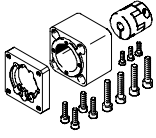



Dopuszczalne kombinacje napęd/silnik z zestawem osiowym – Bez przekładni				
Silnik/Jednostka silnika	Zestaw osiowy	Zespół osiowy składa się z:		
		Kołnierz silnika	Sprzęgło	Obudowa sprzęgła
				
Typ	Nr części Typ	Nr części Typ	Nr części Typ	Nr części Typ
ERMB-20				
z silnikiem serwo				
EMMS-AS-40-...	560 281 EAMM-A-D32-35-40A	–	558 312 EAMC-30-32-6-6	560 280 EAMK-A-D32-35-40A
z silnikiem skokowym				
EMMS-ST-42-...	543 148 EAMM-A-D32-42A	552 164 EAMF-A-28B-42A	543 419 EAMC-16-20-5-6	552 155 EAMK-A-D32-28B
EMMS-ST-57-S-...	550 980 EAMM-A-D32-57A	530 081 EAMF-A-44A/B-57A	551 002 EAMC-30-32-6-6.35	551 006 EAMK-A-D32-44A
z silnikiem				
MTR-DCI-32S-...	543 149 EAMM-A-D32-32B	–	543 420 EAMC-16-20-6-6	552 156 EAMK-A-D32-32B
ERMB-25				
z silnikiem serwo				
EMMS-AS-55-...	543 153 EAMM-A-D40-55A	529 942 EAMF-A-44A/B-55A	543 423 EAMC-30-32-8-9	552 157 EAMK-A-D40-44A
EMMS-AS-70-S-...	550 981 EAMM-A-D40-70A	529 943 EAMF-A-44A/B-70A	551 004 EAMC-30-32-8-11	552 157 EAMK-A-D40-44A
z silnikiem skokowym				
EMMS-ST-57-...	543 154 EAMM-A-D40-57A	530 081 EAMF-A-44A/B-57A	543 421 EAMC-30-32-6.35-8	552 157 EAMK-A-D40-44A
z silnikiem				
MTR-DCI-42S-...-G7	543 155 EAMM-A-D40-42B	–	543 422 EAMC-30-32-8-8	552 158 EAMK-A-D40-42B
MTR-DCI-42S-...-G14	543 156 EAMM-A-D40-42C	–	543 422 EAMC-30-32-8-8	552 159 EAMK-A-D40-42C


Elektryczne moduły obrotowe ERMB

Osprzęt

FESTO

Dopuszczalne kombinacje napęd/silnik z zestawem osiowym – Bez przekładni				
Silnik/Jednostka silnika	Zestaw osiowy	Zespół osiowy składa się z:		
		Kołnierz silnika	Sprzęgło	Obudowa sprzęgła
				
Typ	Nr części Typ	Nr części Typ	Nr części Typ	Nr części Typ
ERMB-32				
z silnikiem serwo				
EMMS-AS-70-M-...	543 161 EAMM-A-D60-70A	529 945 EAMF-A-64A/B-70A	543 424 EAMC-42-50-11-12	552 160 EAMK-A-D60-64B
EMMS-AS-100-S-...	550 983 EAMM-A-D60-100A	529 947 EAMF-A-64A/C-100A	551 005 EAMC-42-50-12-19	551 007 EAMK-A-D60-64C
z silnikiem skokowym				
EMMS-ST-87-M-...	543 162	533 140	543 424	552 160
EMMS-ST-87-L-...	EAMM-A-D60-87A	MTR-FL64-ST87	EAMC-42-50-11-12	EAMK-A-D60-64B
z silnikiem				
MTR-DCI-52S-...-G7	543 163 EAMM-A-D60-52B	–	533 709 EAMC-42-50-12-12	552 161 EAMK-A-D60-52B
MTR-DCI-52S-...-G14	543 164 EAMM-A-D60-52C	–	533 709 EAMC-42-50-12-12	552 162 EAMK-A-D60-52C

Dopuszczalne kombinacje napęd/silnik z zestawem osiowym – Z przekładnią					
Przekładnia	Silnik	Zestaw osiowy	Zespół osiowy składa się z:		
			Kołnierz silnika	Sprzęgło	Obudowa sprzęgła
					
Typ	Typ	Nr części Typ	Nr części Typ	Nr części Typ	Nr części Typ
ERMB-25					
z silnikiem serwo					
EMGA-40-P-G3-SAS-40	EMMS-AS-40-...	560 282 EAMM-A-D40-40G	550 986 EAMF-A-44A/B-40G	558 029 EAMC-30-32-8-10	552 157 EAMK-A-D40-44A
ERMB-32					
z silnikiem serwo					
EMGA-60-P-G-...-SAS-55	EMMS-AS-55-...	560 283 EAMM-A-D60-60G	550 987 EAMF-A-64A/B-60G	543 424 EAMC-42-50-11-12	552 160 EAMK-A-D60-64B
EMGA-60-P-G3-SAS-70	EMMS-AS-70-...	560 283 EAMM-A-D60-60G	550 987 EAMF-A-64A/B-60G	543 424 EAMC-42-50-11-12	552 160 EAMK-A-D60-64B

 Uwaga

Uwag na maksymalny dopuszczalny moment napędowy ERMB. Może być konieczność ograniczenia prądu silnika.

Elektryczne moduły obrotowe ERMB

Osprzęt

Zespół osiowy EAMM-A-...

Materiał:
 Obudowa sprzęgła: Odlew aluminiowy
 Płasty sprzęgające: Stop aluminium
 Element zaciskowy: Stal
 wysokostopowa
 Śruby: Stal galwanizowana

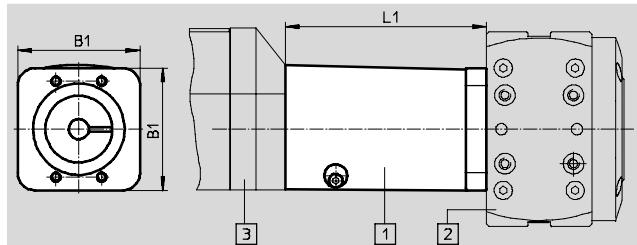


Diagram:

- 1 Zestaw osiowy
- 2 Moduł obrotowy
- 3 Silnik

Ogólne dane techniczne									
EAMM-A-...		D32-				D40-			
		32B	35-40A	42A	57A	42B	42C	55A	57A
Przenoszony moment	[Nm]	1.1	4.0	0.8	4.0	8.0			6.0
Masowy moment bezwładności	[kgmm ²]	0.3	5.87	0.3	5.87	5.87			
Pozycja montażu		Dowolna				Dowolna			

EAMM-A-...		D40-		D60-					
		70A	40G	52B	52C	70A	87A	100A	60G
Przenoszony moment	[Nm]	8.0		14.0		12.0		14.0	12.0
Masowy moment bezwładności	[kgmm ²]	5.87		35.5					
Pozycja montażu		Dowolna							

Warunki pracy i otoczenia		
Temperatura otoczenia	[°C]	0 ... 50
Temp. przechowywania	[°C]	-25 ... +60
Stopień ochrony ¹⁾		IP40
Względna wilgotność powietrza	[%]	0 ... 95


1) Tylko w powiązaniu z połączonym napędem i silnikiem

Wymiary i dane potrzebne do zamówienia						
Typ	B1	L1	Ciężar [g]	Nr części	Typ	
EAMM-A-D32-32B	45	43	150	543 149	EAMM-A-D32-32B	
EAMM-A-D32-35-40A	40	46	220	560 281	EAMM-A-D32-35-40A	
EAMM-A-D32-42A	45	48	140	543 148	EAMM-A-D32-42A	
EAMM-A-D32-57A	45	50.5	270	550 980	EAMM-A-D32-57A	
EAMM-A-D40-42B	53.5	88	340	543 155	EAMM-A-D40-42B	
EAMM-A-D40-42C	53.5	101	370	543 156	EAMM-A-D40-42C	
EAMM-A-D40-40G	53.5	55.5	350	560 282	EAMM-A-D40-40G	
EAMM-A-D40-55A	53.5	49.2	350	543 153	EAMM-A-D40-55A	
EAMM-A-D40-57A	53.5	50.5	350	543 154	EAMM-A-D40-57A	
EAMM-A-D40-70A	53.5	52	410	550 981	EAMM-A-D40-70A	
EAMM-A-D60-52B	74	112	930	543 163	EAMM-A-D60-52B	
EAMM-A-D60-52C	74	126	1,020	543 164	EAMM-A-D60-52C	
EAMM-A-D60-60G	74	71.4	830	560 283	EAMM-A-D60-60G	
EAMM-A-D60-70A	74	63.2	750	543 161	EAMM-A-D60-70A	
EAMM-A-D60-87A	74	64.7	890	543 162	EAMM-A-D60-87A	
EAMM-A-D60-100A	74	78.2	1,170	550 983	EAMM-A-D60-100A	

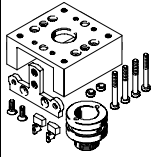



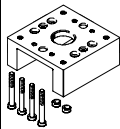
Elektryczne moduły obrotowe ERMB


Osprzęt


FESTO

Dane do zamówienia – Tulejki centrujące						
	Dla wielkości	Krótki opis	Liczba	Nr części	Typ	L.szt. 1)
	20	Dla centrowania obciążenia i elementów dołączanych (tulejki centrujące są dostarczane w komplecie z modułem obrotowym)	2	186 717	ZBH-7	10
			2	150 927	ZBH-9	
	25, 32		4			

1) L.szt. w opakowaniu

Dane do zamówienia						
	Dla wielkości	Krótki opis	Ciężar [g]	Nr części	Typ	L.szt. 1)
Zespół czujnikowy EAPS-...-S						
	20	Zespół z obudową (włącznik krzywkowy, 2 krzywki, uchwytu czujnika)	258	558 392	EAPS-R1-20-S	1
	25		406	558 393	EAPS-R1-25-S	
	32		560	558 394	EAPS-R1-32-S	
Zespół czujnikowy bez obudowy EAPS-...-S-WH						
	20	Zespół bez obudowy (włącznik krzywkowy, 2 krzywki, uchwytu czujnika)	86	558 395	EAPS-R1-20-S-WH	1
	25		90	558 396	EAPS-R1-25-S-WH	
	32		136	558 397	EAPS-R1-32-S-WH	
Krzywka EAPS-...-CK						
	20, 25, 32	Dla sygnalizacji położeń (w zakresie dostawy są dwie krzywki)	5 każda	558 398	EAPS-R1-CK	2
Uchwyt czujnika EAPS-...-SH						
	20, 25	Dla zamocowania czujników zbliżeniowych na module obrotowym	24	558 399	EAPS-R1-20-SH	1
	32		30	558 400	EAPS-R1-32-SH	
Obudowa EAPS-...-H						
	20	Dla zabezpieczenia zespołu czujnikowego i interfejsu montażowego napędu	172	560 673	EAPS-R1-20-H	1
	25		316	560 674	EAPS-R1-25-H	
	32		424	560 675	EAPS-R1-32-H	

Dane do zamówienia – Czujniki zbliżeniowe, indukcyjne				Dane techniczne → Internet: sien		
	Kontakt	Przyłącze	Nr części	Typ		
	Funkcja N/O	Kabel	150 386	SIEN-M8B-PS-K-L		
		Wtyczka	150 387	SIEN-M8B-PS-S-L		
	Funkcja N/Z	Kabel	150 390	SIEN-M8B-PO-K-L		
		Wtyczka	150 391	SIEN-M8B-PO-S-L		

Dane do zamówienia – Kable łączące				Dane techniczne → Internet: nebu		
	Przyłącze elektryczne, lewa strona	Przyłącze elektryczne, prawa strona	Długość kabla [m]	Nr części	Typ	
	Gniazdo wtykowe proste, M8x1, 3-pin	Kabel z otwartym końcem	2.5	541 333	NEBU-M8G3-K-2.5-LE3	
		3-żyły	5	541 334	NEBU-M8G3-K-5-LE3	