

## Поворотный привод ERMB, электромеханический

**FESTO**



# Поворотный привод ERMВ, электромеханический

Особенности

## Описание

Электромеханический привод ERMВ предоставляет возможность свободного позиционирования с неограниченным углом поворота. Выходной вал имеет фланец такой же, как у неполноповоротного пневматического привода DRQD.

Крутящий момент от двигателя передается на выходной шкив с помощью зубчатого ремня. Приводной и выходной шкив установлены каждый на своем подшипнике.

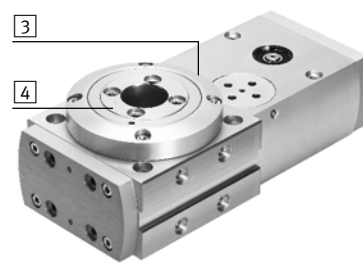
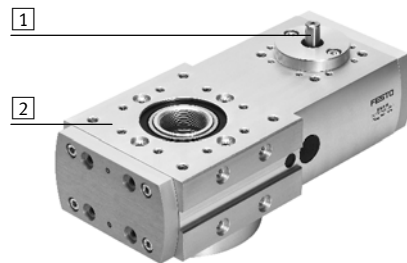
Предварительное натяжение зубчатого ремня осуществляется с помощью эксцентрикового ролика и уже произведено на заводе.

Преимущества:

- Постоянное расположение элементов подшипника выходного вала
- Предварительное натяжение ремня снижает люфт
- Компактная конструкция

## Конструкция

- 1 Поверхность для установки двигателя с помощью соосного монтажного набора
- 2 Монтажная поверхность привода
- 3 Монтаж датчиков положения SIEN в удерживающем кольце выходного вала
- 4 Фланец выходного вала: Такой же как у пневматического привода DRQD, но с большим внутренним отверстием



## Модуль датчиков EAPS (заказывается отдельно)

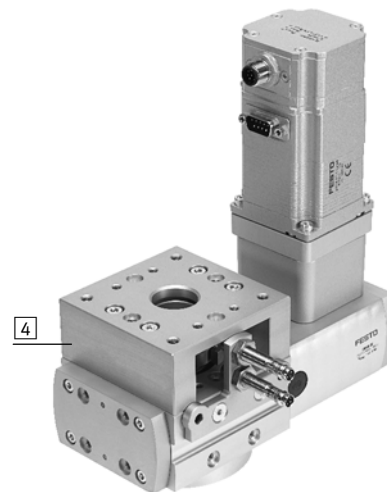
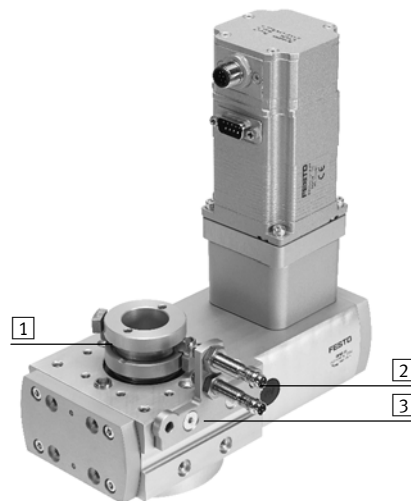
→ 15

Блок датчиков позволяет отслеживать угол поворота с помощью настраиваемых кулачков. Он также может использоваться для получения сигнала в контрольных точках.

Без кожуха

С кожухом

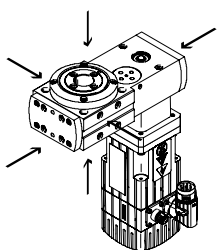
- 1 Держатель кулачка
- 2 Датчик положения SIEN
- 3 Держатель датчика
- 4 Кожух



## Варианты монтажа и сборки

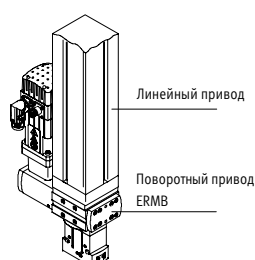
### Варианты монтажа

Поворотный привод имеет монтажные поверхности с шести сторон.

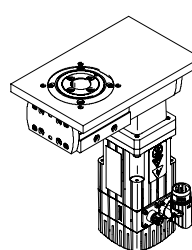


### Варианты установки

Как привод выходного звена системы



Как поворотный стол в плите



# Поворотный привод ERMВ, электромеханический

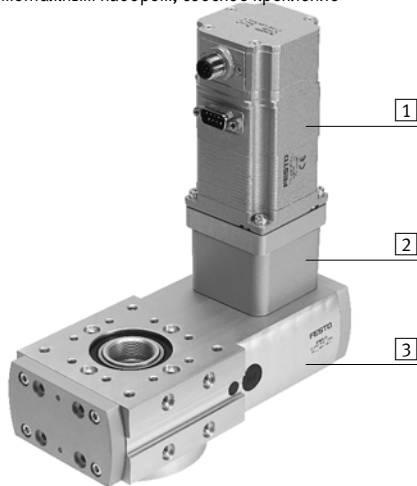
Особенности

Готовая система, состоящая из поворотного привода, двигателя и соосного монтажного комплекта

Поворотный привод

→ 7

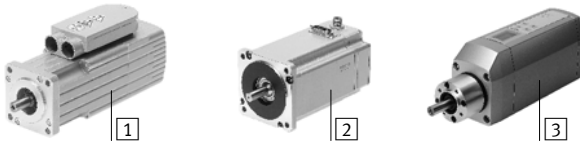
с монтажным набором, соосное крепление



- 1 Двигатель
- 2 Монтажный набор, соосное крепление
- 3 Поворотный привод

Двигатели

→ 17



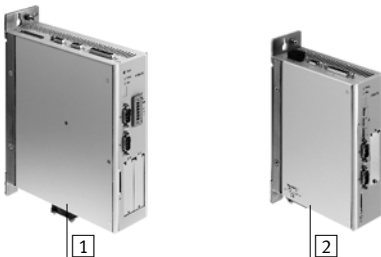
- 1 Серводвигатель EMMS-AS
- 2 Шаговый двигатель EMMS-ST
- 3 Двигатель MTR-DCI

Примечание

Доступен широкий выбор специально подобранных комплектов поворотный привод ERMВ-двигатель.

Контроллеры двигателя

Технические данные → Интернет: контроллеры двигателей



- 1 Контроллер серводвигателя CMMP-AS, SEC-AC
- 2 Контроллер шагового двигателя CMMS-ST

Соосный монтажный набор

→ 17

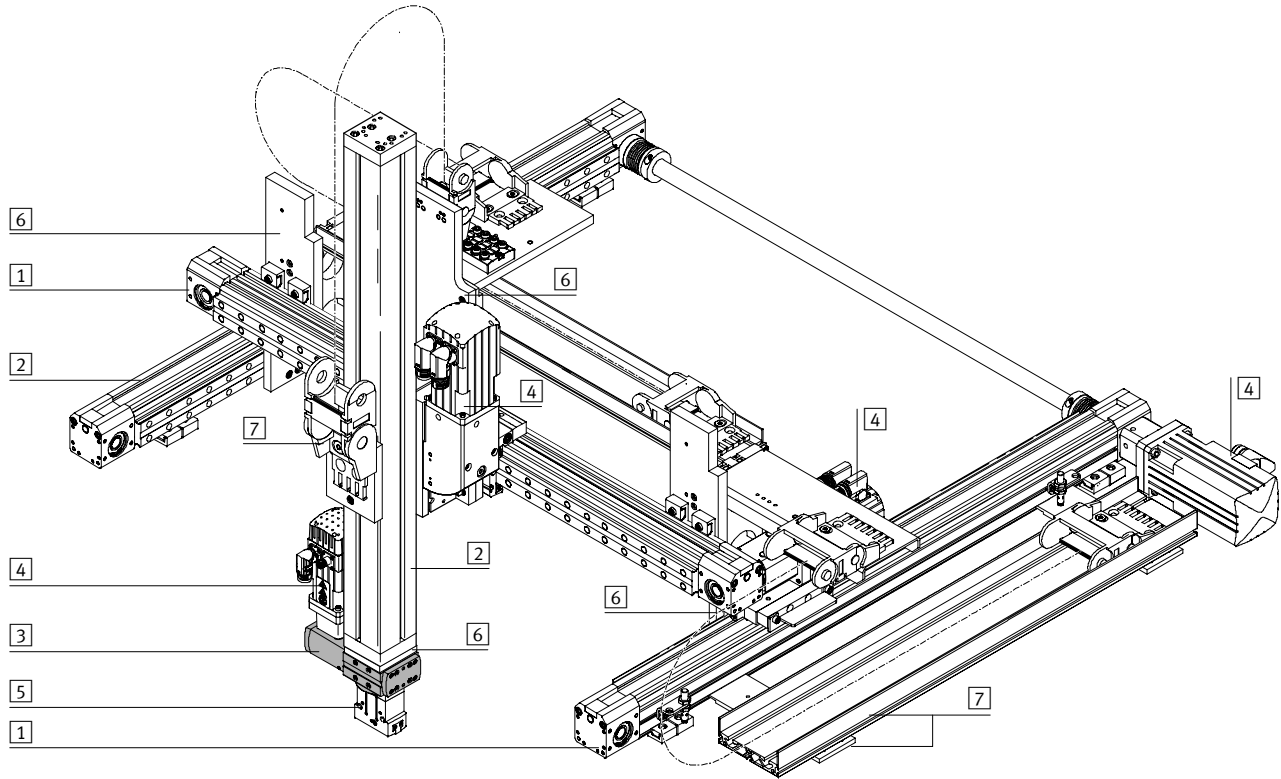


- В комплект входят:
- Фланец двигателя
  - Корпус муфты
  - Муфта
  - Винты

# Поворотный привод ERMV, электромеханический

Особенности

Продукт модульной системы для создания манипуляторов и сборочных систем



Элементы и принадлежности системы		
	Краткое описание	→ Стр./Интернет
1	Приводы	Широкий выбор комбинаций приводов для систем перемещения и сборки приводы
2	Направляющие	Для увеличения допустимых сил и моментов в многокоординатных системах направляющие
3	Поворотный привод	Широкий выбор комбинаций приводов для систем перемещения и сборки поворотный привод
4	Двигатели	Серво или шаговые двигатели, с редуктором и без двигатели
5	Захват	Широкий выбор типов захватов для систем перемещения и сборки захваты
6	Адаптеры	Для соединения привод/привод и привод/захват комплекты адаптеров
7	Установочные элементы	Для разводки/укладки проводов и шлангов и защиты их от повреждения установочные элементы

# Поворотный привод ERMВ, электромеханический

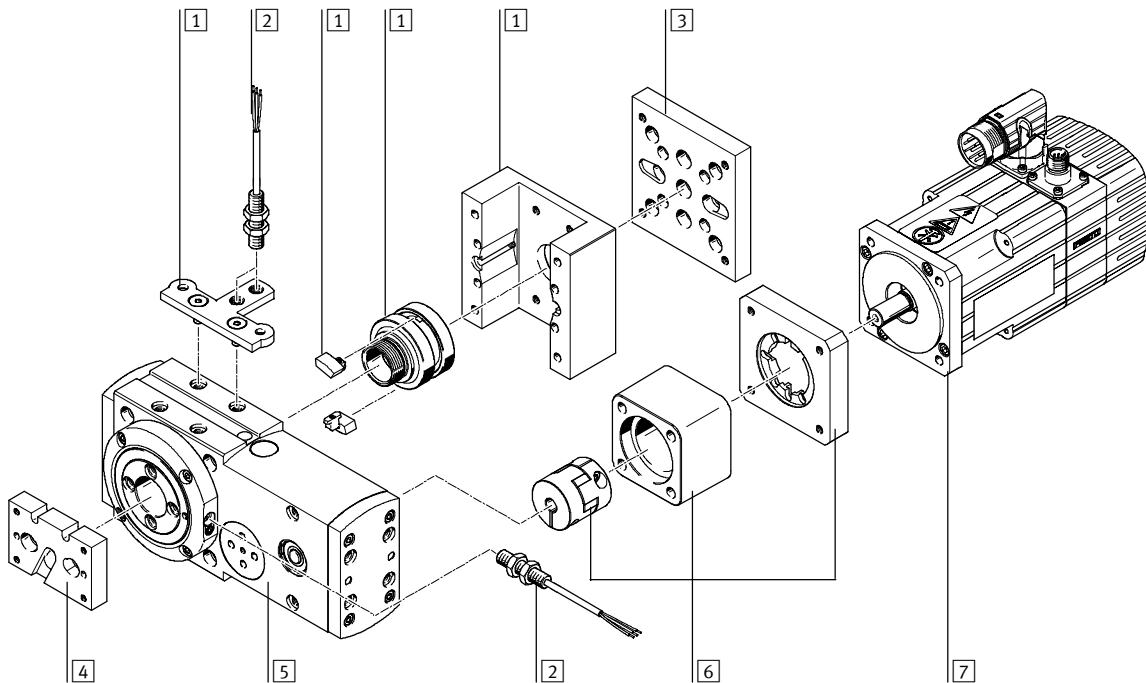
Обзор периферии и кодировка

FESTO

## Система обозначений

ERMВ		25
<b>Тип</b>		
ERMВ	Поворотный привод	
<b>Размер</b>		
20	Размер 20	
25	Размер 25	
32	Размер 32	

## Обзор периферии



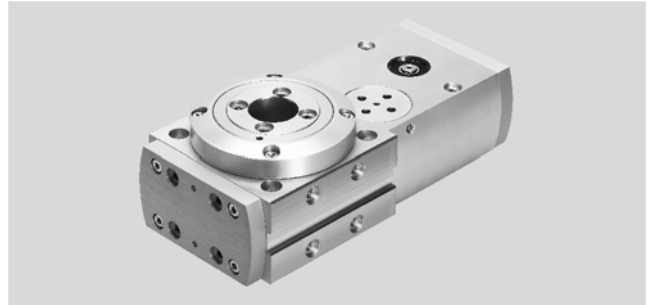
Принадлежности			
Тип	Краткое описание	→ Стр./Интернет	
1	Блок датчиков EAPS	Для отслеживания поворота на недопустимый угол, т.е. с помощью датчиков положения контролируется достижение упоров или переход в нерабочие зоны (в комплект входят: кожух, держатель кулачков, 2 кулачка и скоба для датчиков)	20
2	Датчик положения SIEN	Для использования в качестве генератора сигнала и для контроля безопасности	20
3	Комплект адаптеров	Переходник между поворотным приводом и линейным приводом (поворотный привод может быть установлен на линейный привод с блоком датчиков или без него)	комплекты адаптеров
4	Комплект адаптеров	Переходник между поворотным приводом и захватом	комплекты адаптеров
5	Поворотный привод ERMВ	Свободное позиционирование с неограниченным углом поворота	7
6	Соосный монтажный набор EAMM-A	Для установки двигателя соосно с приводом (в комплект входят: муфта, корпус муфты и фланец двигателя)	17
7	Двигатель EMMS, MTR-DCI	<ul style="list-style-type: none"> <li>Двигатели специально подобраны к приводу, с тормозом или без</li> <li>При необходимости двигатель может быть повернут на 90°.</li> </ul> Это означает свободный выбор стороны монтажа	17

## Поворотный привод ERMV, электромеханический

Технические характеристики

FESTO

Размер  
20, 25, 32



Основные характеристики			
Размер	20	25	32
Конструкция	Электромеханический поворотный привод с зубчатым ремнем		
Приводной вал $\varnothing$	[мм] 6	8	12
Угол вращения	Неограниченный		
Точность повторения <sup>1)</sup>			
с серводвигателем EMMS-AS	[°]	±0.03	
с шаговым двигателем EMMS-ST <sup>2)</sup>	[°]	±0.08	
с двигателем MTR-DCI	[°]	±0.05	
Время позиционирования	→ 9		
Передаточное отношение	4.5:1	4:1	3:1
Опрос положений	С помощью датчика положения		
Положение монтажа	Любое		
Вес продукта	[г] 850	1,460	3,250

1) В соответствии с FN 942 027

2) Зависит от точности датчика поворота

Механические характеристики			
Размер	20	25	32
Макс. крутящий момент	[Нм] 0.7	2.2	8.5
Макс. выходной момент <sup>1)</sup>	[Нм] 3.15	8.8	25.5
Крутящий момент без нагрузки <sup>2)</sup>	[Нм] < 0.07	< 0.18	≤ 0.5
Макс. скорость на входе	[об/мин] 1,350	1,200	900
Макс. скорость на выходе	[об/мин] 300	300	300
Макс. момент инерции <sup>3)</sup>			
с серводвигателем EMMS-AS	[кгсм <sup>2</sup> ] 50	200	1,000
с шаговым двигателем EMMS-ST	[кгсм <sup>2</sup> ] 30	100	500
с двигателем MTR-DCI-...-G7	[кгсм <sup>2</sup> ] 50	300	1,000
с двигателем MTR-DCI-...-G14	[кгсм <sup>2</sup> ] 200	1,200	3,700
Шаг зубчатого ремня	2	3	5
Полый вал $\varnothing$	[мм] 20	24	28

1) Выходной момент за вычетом сил трения зависит от скорости

2) При максимальной скорости

3) Зависит от типоразмера двигателя Подходящие двигатели → 20

Условия рабочей и окружающей среды			
Размер	20	25	32
Окружающая температура	[°C] -10 ... +60		
Класс защиты	IP20		
Класс защиты от коррозии CRC <sup>1)</sup>	2		
Уровень шума L <sub>pEq</sub> <sup>2)</sup>	[dB A] 32	49	53

1) Сопротивление коррозии: класс 2 по стандарту Festo 940 070

Компоненты подвержены умеренному коррозионному воздействию. Элементы с декоративным покрытием открытых поверхностей, которые контактируют с нормальной промышленной средой или материалами (такими как охлаждающие жидкости или смазки).

CRC 2 не относится к шариковым подшипникам, стопорным кольцам, винтам < M5

2) В комбинации с серводвигателем EMMS-AS

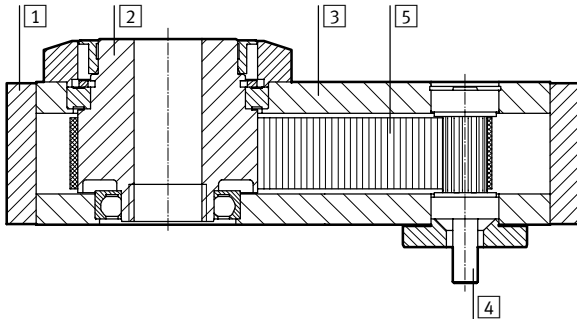
# Поворотный привод ERMВ, электромеханический

Технические характеристики

FESTO

## Материалы

Продольный разрез

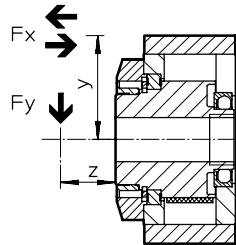


## Поворотный привод

1	Концевая крышка	Анодированный алюминий
2	Выходной вал	Алюминий, анодированный
3	Корпус	Алюминий, анодированный
4	Приводной вал	Нержавеющая сталь
5	Зубчатый ремень	Полихлорпрен со стекловолокном

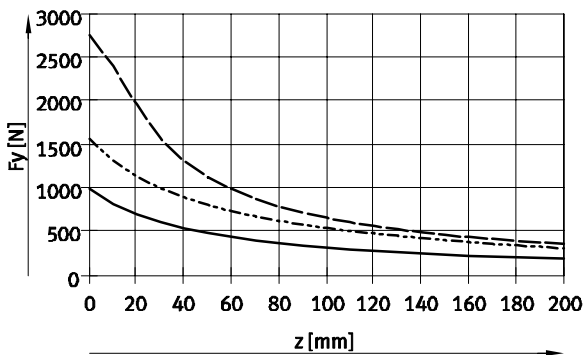
## Максимальная радиальная и осевая нагрузка Fx/Fy на выходном валу как функция расстояния y/z

Если поворотный привод одновременно нагружен несколькими усилиями, то кроме соблюдения максимальных значений нагрузок должны выполняться следующие условия:

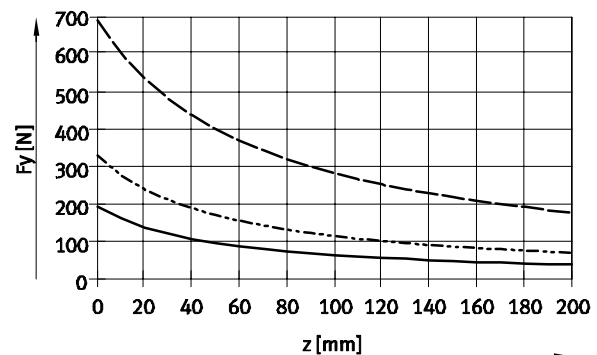


$$\frac{F_{y(z)}}{F_{y, \max. (z)}} + \frac{F_{x, \text{pushing} (y)}}{F_{x, \text{pushing, max.} (y)}} + \frac{F_{x, \text{pulling} (y)}}{F_{x, \text{pulling, max.} (y)}} \leq 1$$

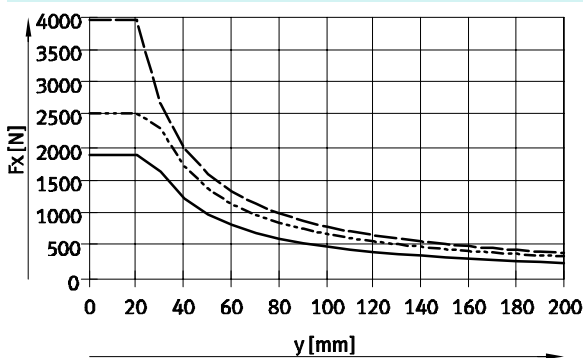
Макс. радиальное усилие Fy, статическое



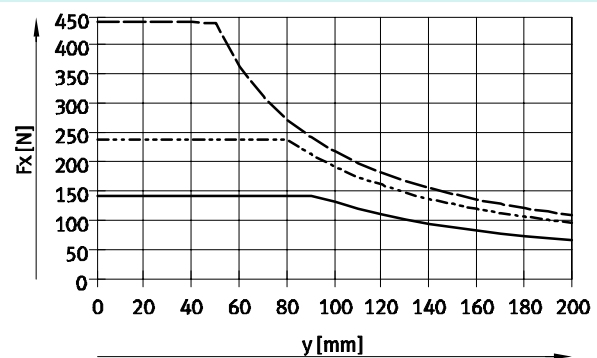
Макс. радиальное усилие Fy, динамическое



Макс. осевое усилие Fx [Н], статическое, толкающие и тянущее



Макс. осевое усилие Fx [Н], динамическое, толкающие и тянущее



- ERMВ-20
- - - ERMВ-25
- · - ERMВ-32

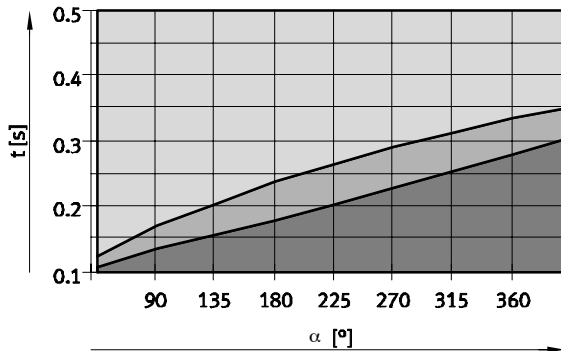
# Поворотный привод ERMV, электромеханический

Технические характеристики

## Время позиционирования $t$ как функция угла поворота $\alpha$ в комбинации с двигателем EMMS-.../двигателем MTR-DCI-...

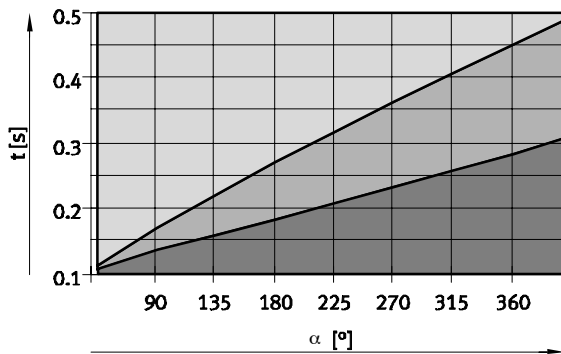
Размер 20

с серводвигателем EMMS-AS



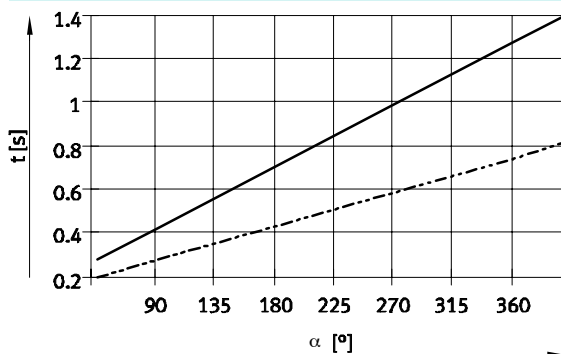
- Расширенный рабочий диапазон
- Стандартный рабочий диапазон, зависит от типоразмера двигателя и силы инерции нагрузки
- Диапазон неосуществимых значений

с шаговым двигателем EMMS-ST



- Расширенный рабочий диапазон
- Стандартный рабочий диапазон, зависит от типоразмера двигателя и силы инерции нагрузки
- Диапазон неосуществимых значений

с двигателем MTR-DCI



- Линия предельных значений для двигателя MTR-DCI-32-G14 при 0 ... 200 кгсм<sup>2</sup>
- - - - - Линия предельных значений для двигателя MTR-DCI-32-G7 при 0 ... 50 кгсм<sup>2</sup>

Примечание

Время позиционирования  $t$  заканчивается с сигналом контроллера MC (motion complete - перемещение закончено), т.е. со стороны двигателя. Поэтому необходимо учитывать увеличение времени поворота выходного вала, зависящее от типа двигателя и перемещаемой массы.

Для серводвигателей: 50 ... 100 мс  
Для шаговых двигателей: 100 ... 200 мс

Примечание

Программа Festo "PositioningDrives" позволяет подобрать оптимальную комбинацию поворотный привод - двигатель, исходя из типа выполняемой задачи, момента инерции масс, быстродействия и точности.

→ [www.festo.com](http://www.festo.com)



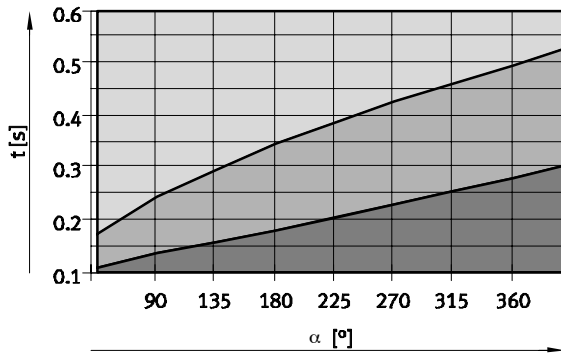
# Поворотный привод ERMВ, электромеханический

Технические характеристики

## Время позиционирования $t$ как функция угла поворота $\alpha$ в комбинации с двигателем EMMS-.../двигателем MTR-DCI-...

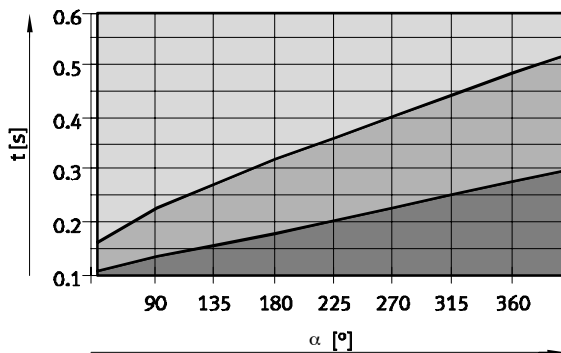
Размер 25

с серводвигателем EMMS-AS



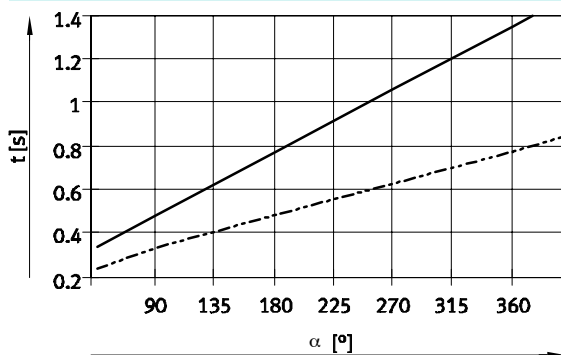
- Расширенный рабочий диапазон
- Стандартный рабочий диапазон, зависит от типоразмера двигателя и силы инерции нагрузки
- Диапазон неосуществимых значений

с шаговым двигателем EMMS-ST



- Расширенный рабочий диапазон
- Стандартный рабочий диапазон, зависит от типоразмера двигателя и силы инерции нагрузки
- Диапазон неосуществимых значений

с двигателем MTR-DCI



- Линия предельных значений для двигателя MTR-DCI-42-G14 при 0 ... 1,200 кгсм<sup>2</sup>
- - - Линия предельных значений для двигателя MTR-DCI-42-G7 при 0 ... 300 кгсм<sup>2</sup>

Примечание

Время позиционирования  $t$  заканчивается с сигналом контроллера MC (motion complete - перемещение закончено), т.е. со стороны двигателя.

Поэтому необходимо учитывать увеличение времени поворота выходного вала, зависящее от типа двигателя и перемещаемой массы.

Для серводвигателей: 50 ... 100 мс  
Для шаговых двигателей: 100 ... 200 мс

Примечание

Программа Festo "PositioningDrives" позволяет подобрать оптимальную комбинацию поворотный привод - двигатель, исходя из типа выполняемой задачи, момента инерции масс, быстродействия и точности.

→ [www.festo.com](http://www.festo.com)

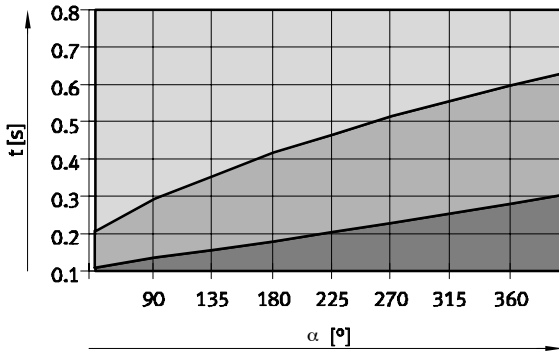
# Поворотный привод ERMВ, электромеханический

Технические характеристики

## Время позиционирования $t$ как функция угла поворота $\alpha$ в комбинации с двигателем EMMS-.../двигателем MTR-DCI-...

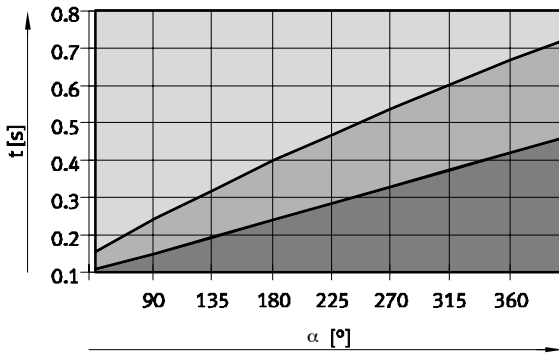
Размер 32

с серводвигателем EMMS-AS



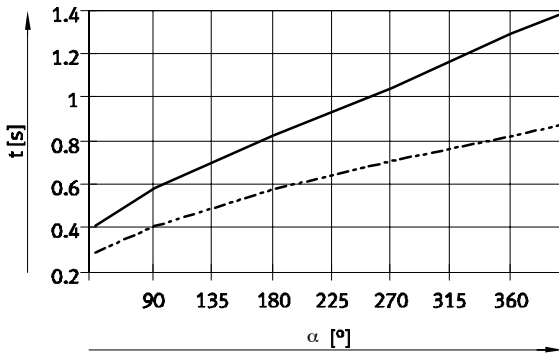
- Расширенный рабочий диапазон
- Стандартный рабочий диапазон, зависит от типоразмера двигателя и силы инерции нагрузки
- Диапазон неосуществимых значений

с шаговым двигателем EMMS-ST



- Расширенный рабочий диапазон
- Стандартный рабочий диапазон, зависит от типоразмера двигателя и силы инерции нагрузки
- Диапазон неосуществимых значений

с двигателем MTR-DCI



- Линия предельных значений для двигателя MTR-DCI-52-G14 при 0 ... 3,700 кгсм<sup>2</sup>
- - - - - Линия предельных значений для двигателя MTR-DCI-52-G7 при 0 ... 1,000 кгсм<sup>2</sup>

Примечание

Время позиционирования  $t$  заканчивается с сигналом контроллера MC (motion complete - перемещение закончено), т.е. со стороны двигателя.

Поэтому необходимо учитывать увеличение времени поворота выходного вала, зависящее от типа двигателя и перемещаемой массы.

Для серводвигателей: 50 ... 100 мс  
Для шаговых двигателей: 100 ... 200 мс

Примечание

Программа Festo "PositioningDrives" позволяет подобрать оптимальную комбинацию поворотный привод - двигатель, исходя из типа выполняемой задачи, момента инерции масс, быстродействия и точности.

→ [www.festo.com](http://www.festo.com)

# Поворотный привод ERMB, электромеханический

Технические характеристики

## Информация о рабочем ресурсе

Согласно процедуре проверки продукции на соответствие техническим условиям указанная статистика циклов нагружения/рабочих циклов получена в результате испытания трех образцов.

**Под циклом нагружения/рабочим циклом подразумевается следующее:**

Рабочий цикл состоит из двух перемещений: из точки А в точку В и обратно.

Размер	20	25	32
Количество циклов нагружения подшипников	[Млн.] 30	40	40
Количество рабочих циклов подшипников	[Млн.] 15	20	20
Массовый момент инерции на выходном валу	[кгсм <sup>2</sup> ] 24	80	400
Среднее угловое ускорение на выходном валу	[°/сек <sup>2</sup> ] 28,000	20,000	12,000
Максимальная угловая скорость на выходном валу	[°/сек] 1,800	1,800	1,800

Приведенные данные циклов нагружения/рабочих циклов получены при следующих условиях: горизонтальная работа, угол поворота 180°, частота

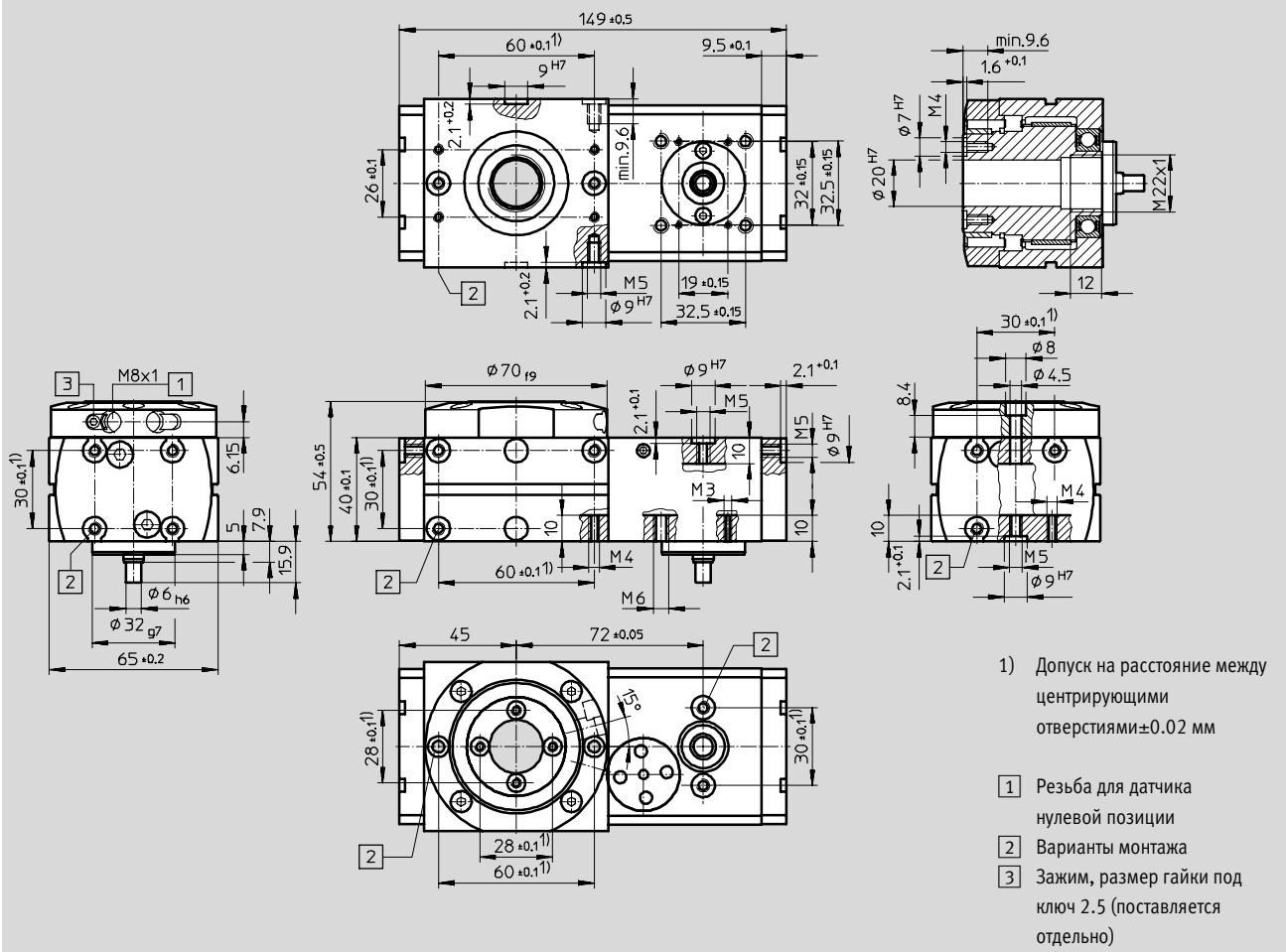
переключения 2 Гц, момент инерции масс, ускорение (без рывков) и макс. угловое ускорение как указано в таблице, температура окружающей среды 23 ± 5 °С.

При других рабочих условиях рабочий ресурс может быть как выше, так и ниже указанных значений. Также должны учитываться условия эксплуатации и меры предосторожности, указанные в документации к приводу.

## Размеры

Размер 20

Скачать CAD-данные → [www.festo.com](http://www.festo.com)



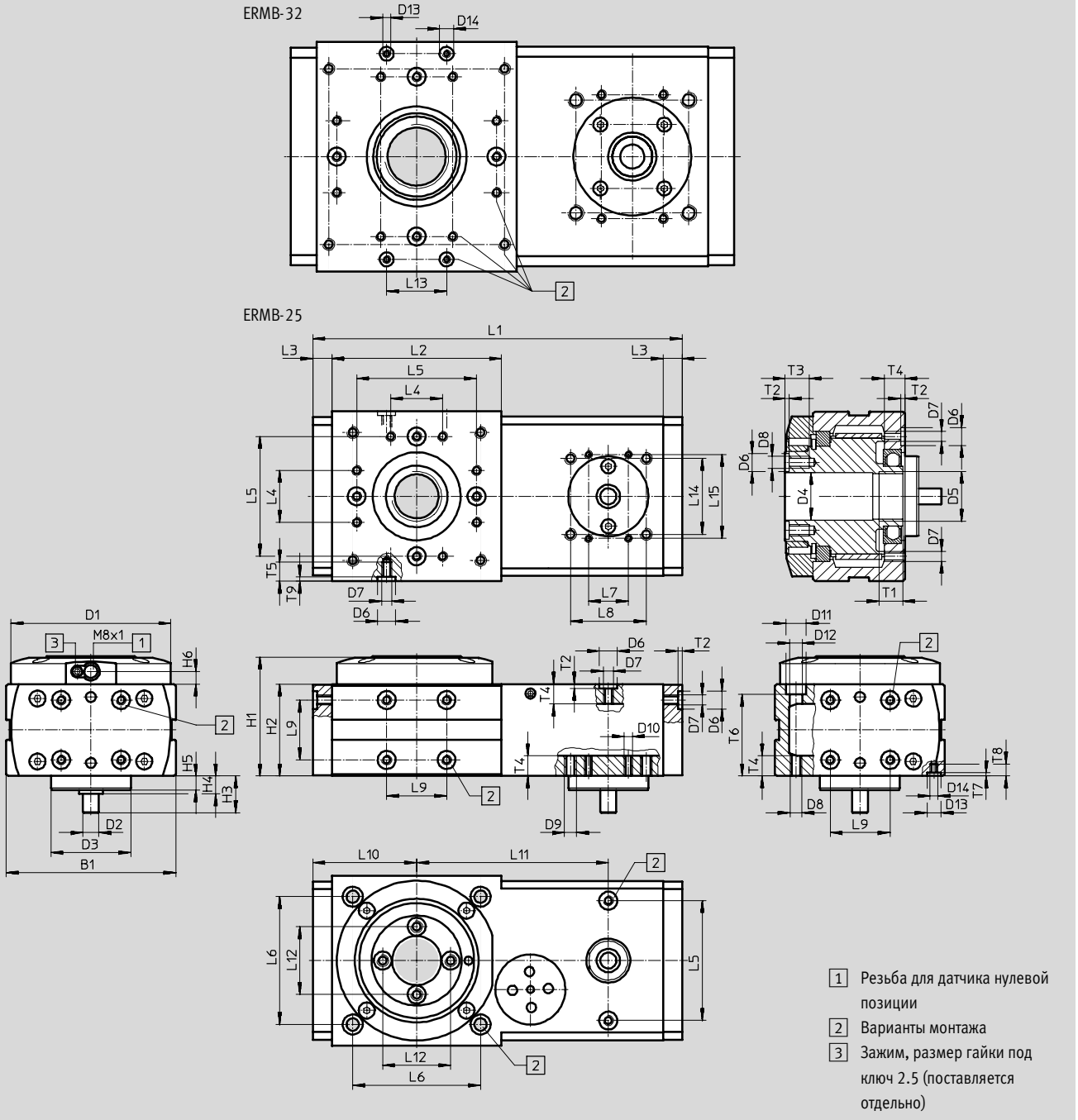
# Поворотный привод ERMВ, электромеханический

Технические характеристики

Размеры

Скачать CAD-данные → [www.festo.com](http://www.festo.com)

Размер 25/32



## Поворотный привод ERMВ, электромеханический

**FESTO**

Технические характеристики

Размер	B1	D1	D2	D3	D4	D5	D6	D7	D8	D9	D10
	±0.2	∅ f9	∅ h6	∅ g7	∅ H7		∅ H7				
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

Размер	D11	D12	D13	D14	H1	H2	H3	H4	H5	H6	L1
	∅	∅	∅ H7		±0.5	±0.1					±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

Размер	L2	L3	L4	L5 <sup>1)</sup>	L6	L7	L8	L9 <sup>1)</sup>	L10	L11	L12 <sup>1)</sup>	L13 <sup>1)</sup>
	±0.2	±0.1	±0.1	±0.1		±0.15	±0.15	±0.1		±0.05	±0.1	±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

Размер	L14	L15	L16	T1	T2	T3	T4	T5	T6	T7	T8	T9
	±0.15	±0.15	+0.2		+0.1	мин.		мин.		+0.1	мин.	+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) Допуск на расстояние между центрирующими отверстиями±0.02 мм

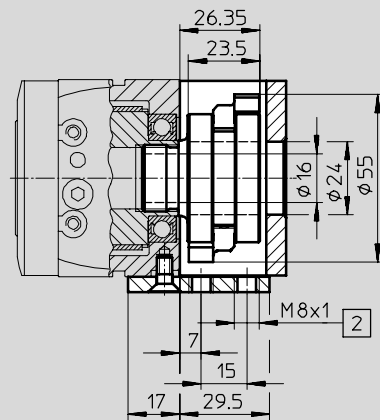
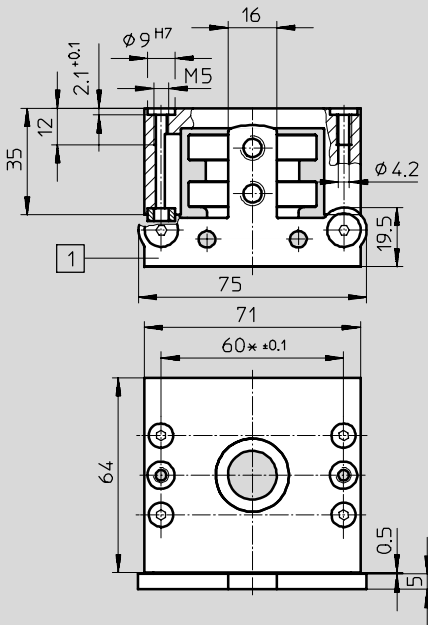
# Поворотный привод ERMВ, электромеханический

Технические характеристики

## Размеры

Скачать CAD-данные → [www.festo.com](http://www.festo.com)

Блок датчиков EAPS-R1-20-S для типоразмера 20



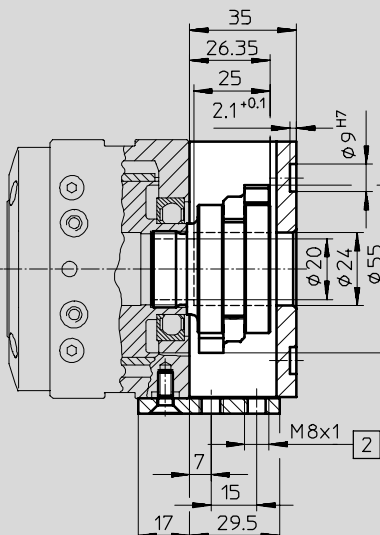
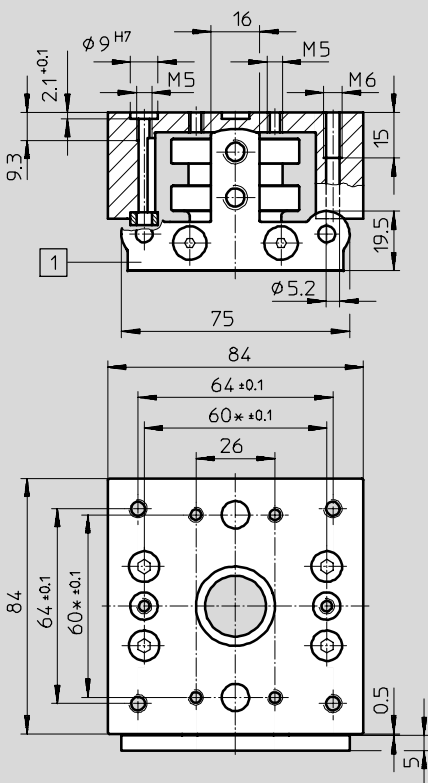
Примечание  
Данные для заказа → 23

\* Погрешность расстояния между отверстиями  $\pm 0,02$  мм

1 Скоба для датчика положения SIEN-M8B

2 Резьба для датчика положения SIEN-M8B

Блок датчиков EAPS-R1-25-S для типоразмера 25



Примечание  
Данные для заказа → 23

\* Погрешность расстояния между отверстиями  $\pm 0,02$  мм

1 Скоба для датчика положения SIEN-M8B

2 Резьба для датчика положения SIEN-M8B

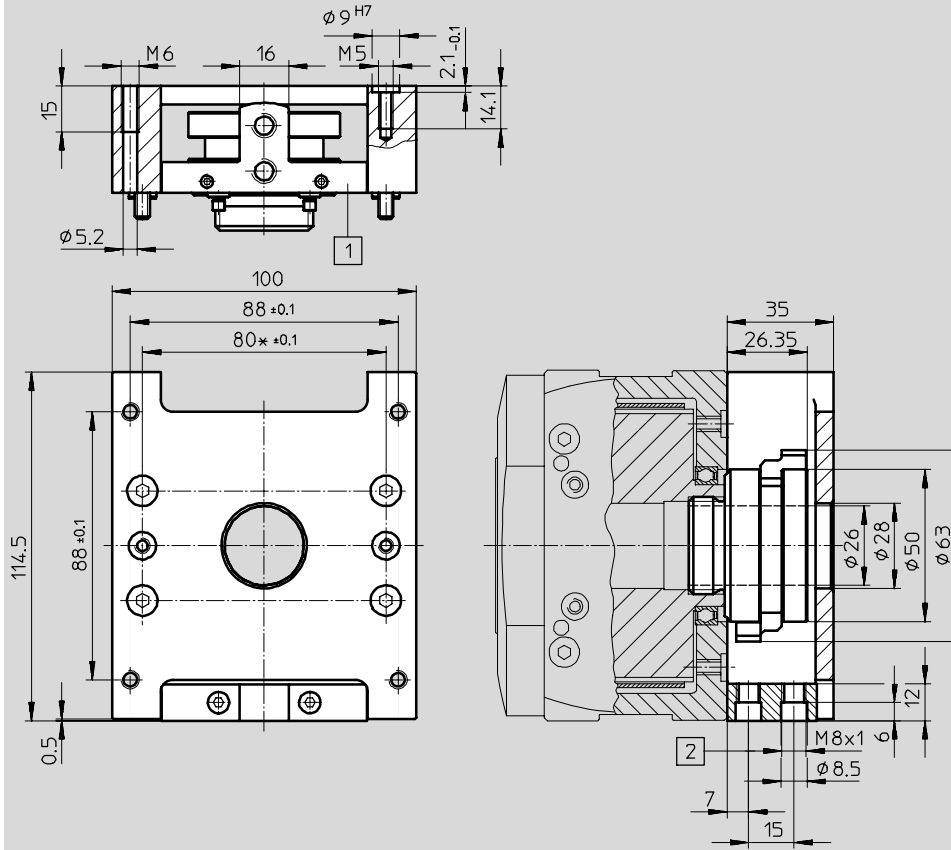
# Поворотный привод ERMB, электромеханический


Технические характеристики

## Размеры

Скачать CAD-данные → [www.festo.com](http://www.festo.com)

Блок датчиков EAPS-R1-32-S для типоразмера 32



 Примечание

Данные для заказа → 23

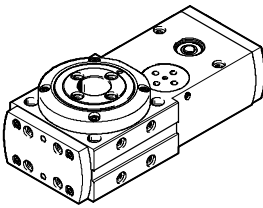
\* Погрешность расстояния между отверстиями  $\pm 0,02$  мм

1 Скоба для датчика положения SIEN-M8B

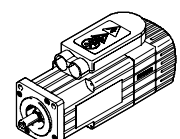
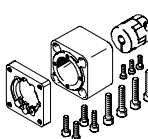
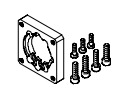

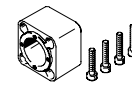
2 Резьба для датчика положения SIEN-M8B

## Поворотный привод ERMВ, электромеханический

Технические данные и принадлежности

Данные для заказа			
	Размер	Номер заказа	Тип
	20	552 706	ERMВ-20
	25	552 707	ERMВ-25
	32	552 708	ERMВ-32

### Принадлежности

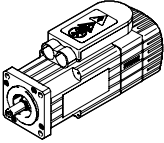
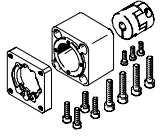



Допустимые комбинации привод/двигатель с соосным монтажным набором - Без редуктора				
Двигатель	Соосный монтажный набор	Монтажный набор для соосного крепления состоит из:		
		Фланец двигателя	Муфта	Корпус муфты
				
Тип	Номер заказа Тип	Номер заказа Тип	Номер заказа Тип	Номер заказа Тип
<b>ERMВ-20</b>				
с серводвигателем				
EMMS-AS-40-...	560 281 EAMM-A-D32-35-40A	—	558 312 EAMC-30-32-6-6	560 280 EAMK-A-D32-35-40A
с шаговым двигателем				
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
с двигателем				
MTR-DCI-32S-...	543 149 EAMM-A-D32-32B	—	543 420 EAMC-16-20-6-6	552 156 EAMK-A-D32-32B
<b>ERMВ-25</b>				
с серводвигателем				
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
с шаговым двигателем				
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
с двигателем				
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

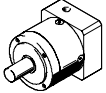
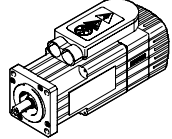
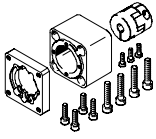
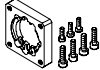

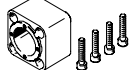



# Поворотный привод ERMВ, электромеханический

**FESTO**

Принадлежности

Допустимые комбинации привод/двигатель с соосным монтажным набором - Без редуктора				
Двигатель	Соосный монтажный набор	Монтажный набор для соосного крепления состоит из:		
		Фланец двигателя	Муфта	Корпус муфты
				
Тип	Номер заказа Тип	Номер заказа Тип	Номер заказа Тип	Номер заказа Тип
<b>ERMВ-32</b>				
с серводвигателем				
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
с шаговым двигателем				
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
с двигателем				
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

Допустимые комбинации привод/двигатель с соосным монтажным набором - С редуктором					
Редуктор	Двигатель	Соосный монтажный набор	Монтажный набор для соосного крепления состоит из:		
			Фланец двигателя	Муфта	Корпус муфты
					
Тип	Тип	Номер заказа Тип	Номер заказа Тип	Номер заказа Тип	Номер заказа Тип
<b>ERMВ-25</b>					
с серводвигателем					
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
<b>ERMВ-32</b>					
с серводвигателем					
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

 Примечание

Следует помнить о максимальном допустимом крутящем моменте двигателя привода ERMВ. Возможно необходимо будет ограничить ток двигателя.

## Поворотный привод ERMВ, электромеханический

Принадлежности

### Монтажный набор для соосного крепления EAMM-A-...

Материал:

Корпус муфты: Алюминий

Корпус муфты: Алюминий

Clamping component: Нержавеющая сталь

Винты: Оцинкованная сталь

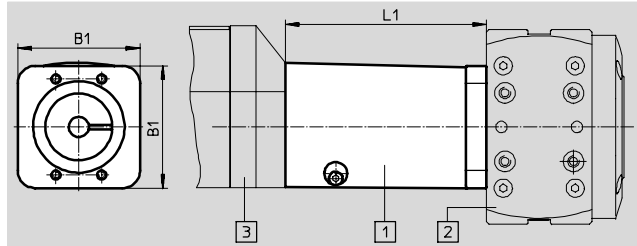


Схема:

- 1 Монтажный набор, соосное крепление
- 2 Поворотный привод
- 3 Двигатель

Основные технические характеристики									
EAMM-A-...		D32-				D40-			
		32B	35-40A	42A	57A	42B	42C	55A	57A
Передаваемый момент	[Нм]	1.1	4.0	0.8	4.0	8.0			6.0
Момент инерции массы	[кгмм <sup>2</sup> ]	0.3	5.87	0.3	5.87	5.87			
Положение монтажа		Любое				Любое			

EAMM-A-...		D40-		D60-		70A	87A	100A	60G
		70A	40G	52B	52C				
Передаваемый момент	[Нм]	8.0		14.0		12.0		14.0	12.0
Момент инерции	[кгмм <sup>2</sup> ]	5.87		35.5					
Положение монтажа		Любое							

Условия рабочей и окружающей среды		
Окружающая температура	[°C]	0 ... 50
Температура хранения	[°C]	-25 ... +60
Класс защиты <sup>1)</sup>		IP40
Относительная влажность воздуха	[%]	0 ... 95


1) Только для двигателя и привода, собранных вместе

Размеры и данные для заказа					
Тип	B1	L1	Вес [г]	Номер заказа	Тип
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

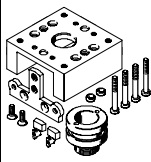



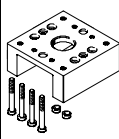
# Поворотный привод ERMV, электромеханический


Принадлежности




Данные для заказа – Центрирующие втулки						
	Для размера	Краткое описание	Количество	Номер заказа	Тип	PU <sup>1)</sup>
	20	Для центрирования нагрузки и принадлежностей (центрирующие втулки не входят в комплект поставки привода)	2	186 717	ZBH-7	10
			2	150 927	ZBH-9	
	25, 32		4			

1) Количество штук в упаковке

Данные для заказа						
	Для размера	Краткое описание	Вес [г]	Номер заказа	Тип	PU <sup>1)</sup>
<b>Блок датчиков EAPS-...-S</b>						
	20	Комплект с кожухом (держатель кулачков, 2 кулачка и скоба для датчиков)	258	558 392	EAPS-R1-20-S	1
	25		406	558 393	EAPS-R1-25-S	
	32		560	558 394	EAPS-R1-32-S	
<b>Блок датчиков без кожуха EAPS-...-S-WH</b>						
	20	Комплект без кожуха (держатель кулачков, 2 кулачка и скоба для датчиков)	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	
<b>Кулачок EAPS-...-CK</b>						
	20, 25, 32	Для опроса положений (в поставку входит 2 кулачка)	каждый по 5	558 398	EAPS-R1-CK	2
<b>Скоба для датчика EAPS-...-SH</b>						
	20, 25	Для установки датчиков положения на поворотный привод	24	558 399	EAPS-R1-20-SH	1
	32		30	558 400	EAPS-R1-32-SH	
<b>Кожух EAPS-...-H</b>						
	20	Для защиты блока датчиков и для монтажа двигателя	172	560 673	EAPS-R1-20-H	1
	25		316	560 674	EAPS-R1-25-H	
	32		424	560 675	EAPS-R1-32-H	

Данные для заказа – Датчики положения, индуктивные				Технические данные → Интернет: sien	
	Контакты	Присоединение	Номер заказа	Тип	
	Н.О. контакт	Кабель	150 386	SIEN-M8B-PS-K-L	
		Разъем	150 387	SIEN-M8B-PS-S-L	
	Н.З. контакт	Кабель	150 390	SIEN-M8B-PO-K-L	
		Разъем	150 391	SIEN-M8B-PO-S-L	

Данные для заказа - Соединительные кабели				Технические данные → Интернет: nebu	
	Электрический разъем слева	Электрический разъем справа	Длина кабеля [м]	Номер заказа	Тип
	Прямой разъем, M8x1, 3-конт.	Кабель, открытый конец, 3-х проводный	2.5	541 333	NEBU-M8G3-K-2.5-LE3
			5	541 334	NEBU-M8G3-K-5-LE3

