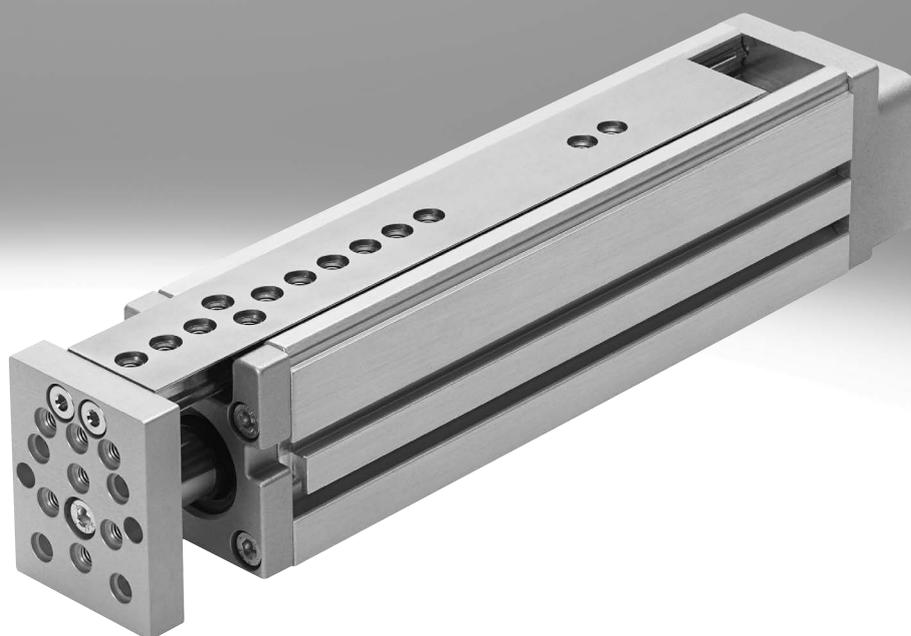


## Mini-Schlitten EGSL, elektrisch

**FESTO**



## Merkmale

### Auf einen Blick

- Elektrische Schlittenbaureihe
- Höchste Leistung in kompaktem Bauraum:
  - Präzision
  - Belastbarkeit
  - Dynamik
- Wahlweise Referenzierung:
  - auf Festanschlag
  - auf Referenzschalter
- Ideal für vertikale Anwendungen
- Systemprodukt für die Handhabungs- und Montagetechnik
- Vielfältige Adaptionmöglichkeiten an Antriebe

### Motorbauvarianten

axial

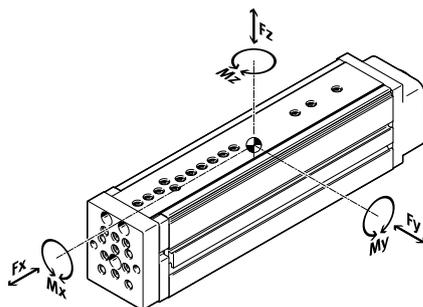
parallel



### Kenwerte der Achsen

Die Angaben in der Tabelle sind Maximalwerte.

Die genauen Werte für die einzelnen Varianten sind dem entsprechenden Datenblatt zu entnehmen.



Ausführung	Baugröße	Arbeitshub [mm]	Geschwindigkeit [m/s]	Max. Beschleunigung [m/s <sup>2</sup> ]	Wiederholgenauigkeit [mm]	Vorschubkraft F <sub>x</sub> [N]	Führungseigenschaften				
							Kräfte und Momente				
							F <sub>y</sub> [N]	F <sub>z</sub> [N]	M <sub>x</sub> [Nm]	M <sub>y</sub> [Nm]	M <sub>z</sub> [Nm]
	35	50	0,5	25	±0,015	75	512	512	6,2	6,0	6,0
	45	100, 200	1,0	25	±0,015	150	631	631	18,6	16,3	16,3
	55	100, 200, 250	1,0	25	±0,015	300	1047	1047	33,1	33,3	33,3
	75	100, 200, 300	1,3	25	±0,015	450	1539	1539	67,4	47,1	47,1

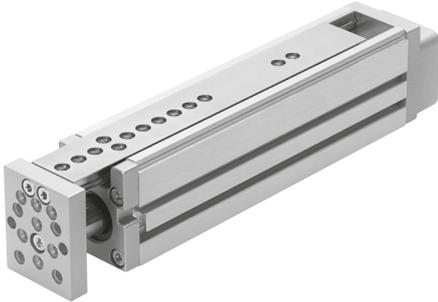
### Hinweis

Auslegungssoftware  
PositioningDrives  
[www.festo.com](http://www.festo.com)

## Merkmale

### Gesamtsystem aus Mini-Schlitten, Motor, Motorcontroller und Motoranbausatz

Mini-Schlitten



### Motor

→ Seite 22



Servomotor:  
EMMT-AS, EMME-AS  
Schrittmotor:  
EMMS-ST



#### Hinweis

Für den Mini-Schlitten EGSL und die Motoren gibt es speziell aufeinander abgestimmte Komplettlösungen.

### Servoantriebsregler



Servoantriebsregler:  
CMMT-AS  
Servoantriebsregler für Kleinspannung:  
CMMT-ST

### Motoranbausatz

→ Seite 22

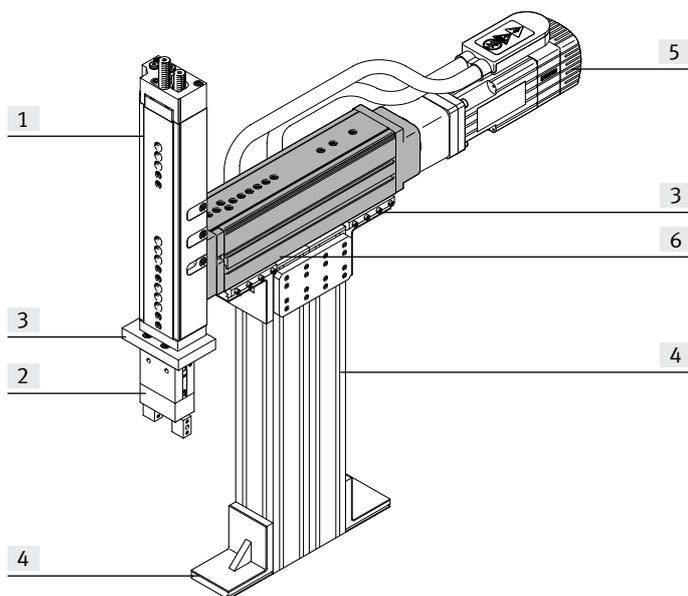
#### Axialbausatz

#### Parallelbausatz



Sowohl für den parallelen, wie auch für den axialen Motoranbau gibt es komplette Bausätze.

## Merkmale und Typenschlüssel



Systemelemente und Zubehör		Beschreibung	→ Seite/Internet
[1]	Antriebe	vielfältige Kombinationsmöglichkeiten innerhalb der Handhabungs- und Montagetechnik	antrieb
[2]	Greifer	vielfältige Variationsmöglichkeiten innerhalb der Handhabungs- und Montagetechnik	greifer
[3]	Adapter	für Verbindungen Antrieb/Antrieb für Verbindungen Antrieb/Greifer	32 adapter-bausatz
[4]	Basiselemente	Profile und Profilverbindungen sowie Verbindungen Profil/Antrieb	basiselement
[5]	Motoren	Servo- und Schrittmotoren, mit oder ohne Getriebe	motor
[6]	Achsen	vielfältige Kombinationsmöglichkeiten innerhalb der Handhabungs- und Montagetechnik	achse
-	Installationselemente	zur übersichtlichen und sicheren Führung von elektrischen Kabeln und Schläuchen	installationselement

### Typenschlüssel

001	Baureihe
<b>EGSL</b>	Mini-Schlitten

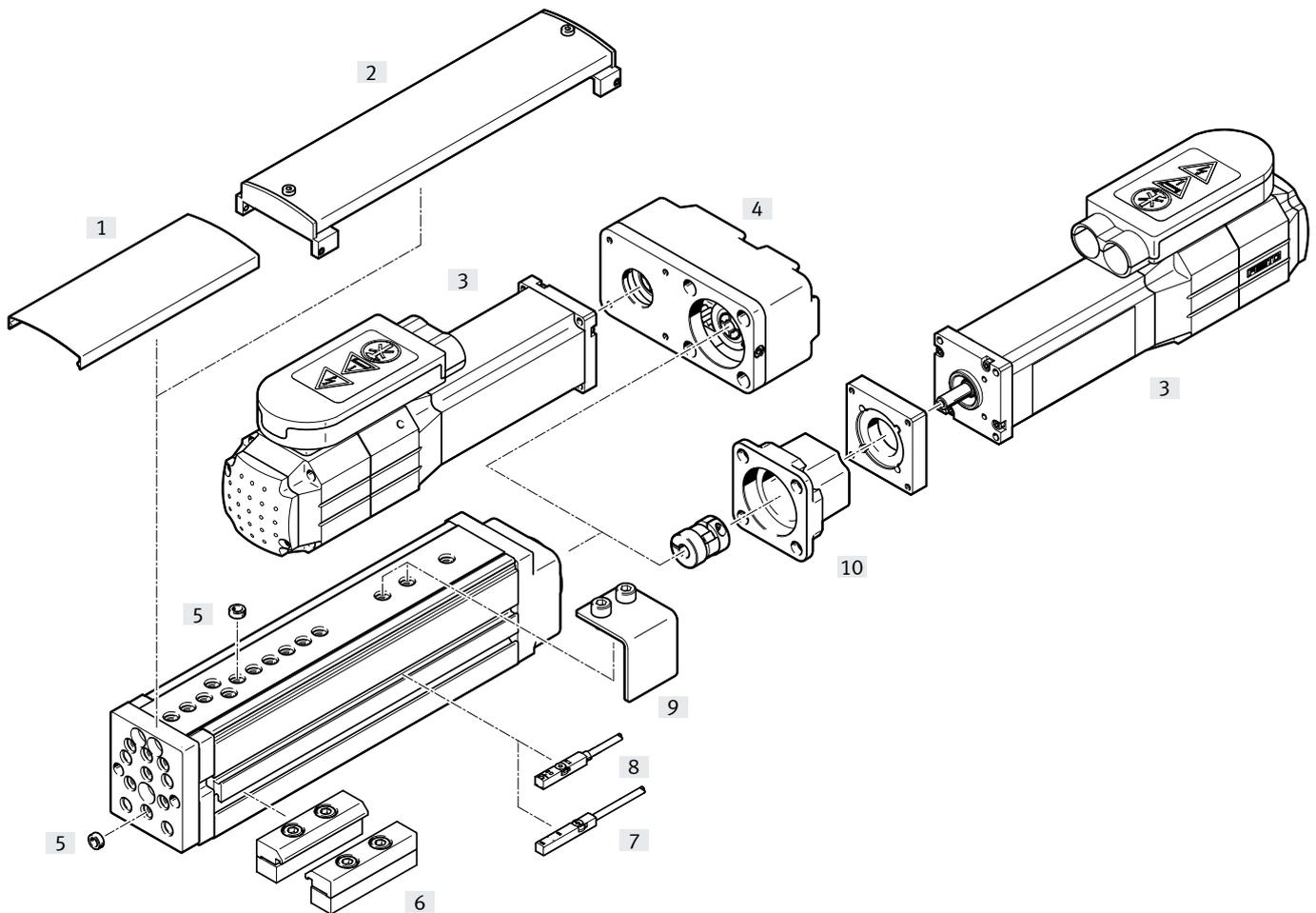
002	Antriebsart
<b>BS</b>	Kugelgewindetrieb

003	Baugröße
<b>35</b>	35
<b>45</b>	45
<b>55</b>	55
<b>75</b>	75

004	Hub
<b>50</b>	50
<b>100</b>	100
<b>200</b>	200
<b>250</b>	250
<b>300</b>	300

005	Spindelsteigung
<b>3P</b>	3 mm
<b>5P</b>	5 mm
<b>8P</b>	8 mm
<b>10P</b>	10 mm
<b>12.7P</b>	12,7 mm
<b>20P</b>	20 mm

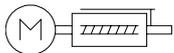
## Peripherieübersicht



Varianten und Zubehör		
Typ	Beschreibung	→ Seite/Internet
[1] Abdeckung EASC...	<ul style="list-style-type: none"> <li>zum Schutz, damit keine Fremdteile in die Führung gelangen können</li> <li>die Abdeckung kann kundenseitig beliebig gekürzt werden</li> </ul>	30
[2] Abdeckung EASC...-F	<ul style="list-style-type: none"> <li>in Verbindung mit der Schaltfahne EAPM muss diese Abdeckung verwendet werden</li> <li>zum Schutz, damit keine Fremdteile in die Führung gelangen können</li> </ul>	30
[3] Motor EMME, EMMS	speziell auf die Achse abgestimmte Motoren mit oder ohne Bremse	22
[4] Parallelbausatz EAMM	<ul style="list-style-type: none"> <li>für parallelen Motoranbau</li> <li>der Motor kann nur seitlich und unten montiert werden</li> <li>(besteht aus: Gehäuse, Spannhülse, Zahnriemenscheibe, Zahnriemen)</li> </ul>	27
[5] Zentrierhülse ZBH	<ul style="list-style-type: none"> <li>zur Zentrierung von Lasten und Anbauteilen</li> <li>auf dem Schlitten wird die Quermontage deutlich vereinfacht</li> </ul>	31
[6] Profilbefestigung EAHF-G1, MUE	zur Befestigung der Achse	29
[7] Näherungsschalter SIES-8M	induktiver Näherungsschalter, für T-Nut	31
[8] Näherungsschalter SMT-8	magnetische Näherungsschalter, für T-Nut	31
[9] Schaltfahne EAPM	zur Abfrage der Schlittenposition über Näherungsschalter SIES	29
[10] Axialbausatz EAMM	für axialen Motoranbau (besteht aus: Kupplung, Kupplungsgehäuse und Motorflansch)	22
- Verbindungsleitung NEBU	für Näherungsschalter SIES oder SMT-8...-B	31

## Datenblatt

### Funktion



- Ø - Baugröße  
35, 45, 55, 75

- l - Hublänge  
50 ... 300 mm

**Hinweis**  
Alle Werte beziehen sich auf die Raumtemperatur von 20 °C.

**Reparaturservice**



Allgemeine Technische Daten								
Baugröße	35		45		55		75	
Spindelsteigung	[mm/U]	8	3	10	5	12,7	10	20
Konstruktiver Aufbau	elektrischer Mini-Schlitten mit Kugelgewindetrieb mit Führung							
Führung	Kugelhäufigführung							
Befestigungsart	mit Innengewinde mit Zentrierhülse mit Zubehör							
Einbaulage	beliebig							
Arbeitshub	[mm]	50	100, 200		100, 200, 250		100, 200, 300	
Richtwert Nutzlast, waagrecht	[kg]	2	6		10		14	
Richtwert Nutzlast, senkrecht	[kg]	2	6		10		14	
Dauervorschubkraft $F_x$	[N]	50	100		200		300	
Max. Vorschubkraft $F_x$	[N]	75	150		300		450	
Max. Leerlaufantriebsmoment	[Nm]	0,015	0,090	0,080	0,100	0,135	0,265	0,165
Max. Antriebsmoment <sup>1)</sup>	[Nm]	0,2	0,45	0,51	0,9	1,25	3,25	3,25
Max. Radialkraft <sup>2)</sup>	[N]	20	120		260		300	
Max. Geschwindigkeit	[m/s]	0,5	0,3	1,0	0,4	1,0	0,65	1,3
Nennbeschleunigung	[m/s <sup>2</sup> ]	15						
Max. Beschleunigung <sup>3)</sup>	[m/s <sup>2</sup> ]	25						
Wiederholgenauigkeit	[mm]	±0,015						
Max. Reversierspiel <sup>4)</sup>	[µm]	≤50						

- 1) Reibung und Beschleunigungsmoment der rotierenden Masse berücksichtigt
- 2) Am Antriebsschaft
- 3) Die max. Beschleunigung ist abhängig von der bewegten Masse, dem Antriebsmoment und der max. Vorschubkraft
- 4) Im Neuzustand

Betriebs- und Umweltbedingungen									
Baugröße	35		45		55		75		
Umgebungstemperatur	[°C]	0 ... +60							
Schutzart	IP40								
Einschaltdauer	[%]	100							
Schalldruckpegel	[dB(A)]	60			65				
Wartungsintervall	Lebensdauerschmierung								

## Datenblatt

<b>Gewichte [kg]</b>			
Baugröße	35	45	
Hub [mm]	50	100	200
Produktgewicht	0,6	1,6	2,2
Bewegte Masse	0,3	0,7	0,9
Eigenmasse von Führungsschiene und Jochplatte	0,13	0,4	0,58

Baugröße	55	75				
Hub [mm]	100	200	250	100	200	300
Produktgewicht	2,6	3,4	4,1	5,1	6,5	8,1
Bewegte Masse	1,2	1,5	1,8	2,3	2,9	3,4
Eigenmasse von Führungsschiene und Jochplatte	0,61	0,87	1,07	1,2	1,64	2,07

<b>Massenträgheitsmoment – zur Motordimensionierung</b>					
Baugröße	35	45			
Spindelsteigung [mm/U]	8	3	10		
Hub [mm]	50	100	200	100	200
$J_0$ [kg mm <sup>2</sup> ]	4,26	4,59	5,14	6,14	7,31
$J_L$ pro kg Nutzlast [kg mm <sup>2</sup> /kg]	1,62	0,23	0,23	2,53	2,53

Baugröße	55	75										
Spindelsteigung [mm/U]	5	12,7			10	20						
Hub [mm]	100	200	250	100	200	250	100	200	300	100	200	300
$J_0$ [kg mm <sup>2</sup> ]	13,52	14,77	15,74	18,27	21,13	23,27	86,95	96,49	106,67	105,12	119,45	134,59
$J_L$ pro kg Nutzlast [kg mm <sup>2</sup> /kg]	0,63	0,63	0,63	4,09	4,09	4,09	2,53	2,53	2,53	10,13	10,13	10,13

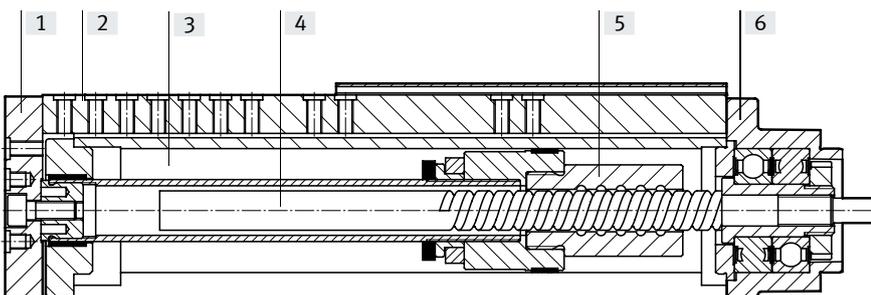
Das Massenträgheitsmoment  $J_A$  der gesamten Achse wird wie folgt berechnet:

$$J_A = J_0 + J_L \times m_{\text{Nutzlast}} \text{ [kg]}$$

Die Massenträgheiten von Motoranbausatz und Motor ist dabei unberücksichtigt.

**Werkstoffe**

## Funktionschnitt

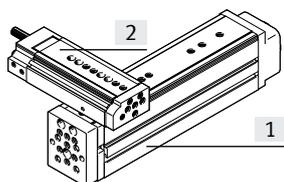


Achse	
[1] Jochplatte	Aluminium-Knetlegierung, eloxiert
[2] Führungsschiene	Wälzlagerstahl
[3] Gehäuse	Aluminium-Knetlegierung, eloxiert
[4] Spindel	Wälzlagerstahl
[5] Spindelmutter	Wälzlagerstahl
[6] Deckel	Aluminium, lackiert
Werkstoff-Hinweis	RoHS-konform LABS-haltige Stoffe enthalten

## Datenblatt

### Kombinationsmöglichkeiten

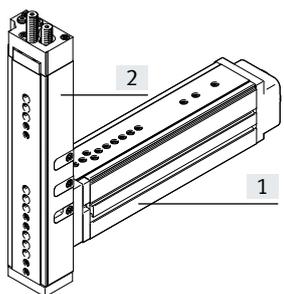
über Führung



Direktbefestigung

		[1] Grundantrieb							
		EGSL-35		EGSL-45		EGSL-55		EGSL-75	
[2] Aufbau- antrieb	EGSL-35	<b>1088327</b>	<b>HMSV-73</b>	<b>1088338</b>	<b>HMSV-74</b>	<b>1088338</b>	<b>HMSV-74</b>	–	
	EGSL-45	–	–	<b>1088338</b>	<b>HMSV-74</b>	<b>1088338</b>	<b>HMSV-74</b>	<b>1089092</b>	<b>HMSV-75</b>
	EGSL-55	–	–	–	–	<b>1088338</b>	<b>HMSV-74</b>	<b>1089092</b>	<b>HMSV-75</b>
	EGSL-75	–	–	–	–	–	–	<b>1089092</b>	<b>HMSV-75</b>
	DGSL-4	<b>1088327</b>	<b>HMSV-73</b>	–	–	–	–	–	
	DGSL-6	<b>1088327</b>	<b>HMSV-73</b>	–	–	–	–	–	
	DGSL-8	<b>1088327</b>	<b>HMSV-73</b>	<b>ZBV-M5-7</b>	<b>ZBV-M5-7</b>	<b>ZBV-M5-7</b>	<b>ZBV-M5-7</b>	–	
	DGSL-10	<b>1088327</b>	<b>HMSV-73</b>	<b>ZBV-M5-7</b>	<b>ZBV-M5-7</b>	<b>ZBV-M5-7</b>	<b>ZBV-M5-7</b>	–	
	DGSL-12	–	–	<b>M5x14</b> <b>ZBH-7</b>	<b>M5x14</b> <b>ZBH-7</b>	<b>M5x16</b> <b>ZBH-7</b>	<b>M5x16</b> <b>ZBH-7</b>	<b>ZBV-M6-9</b>	<b>ZBV-M6-9</b>
	DGSL-16	–	–	<b>M5x14</b> <b>ZBH-7</b>	<b>M5x14</b> <b>ZBH-7</b>	<b>M5x16</b> <b>ZBH-7</b>	<b>M5x16</b> <b>ZBH-7</b>	<b>ZBV-M6-9</b>	<b>ZBV-M6-9</b>
DGSL-20	–	–	–	–	–	–	<b>M6x20</b> <b>ZBH-9</b>	<b>M6x20</b> <b>ZBH-9</b>	

über Jochplatte



Direktbefestigung

		[1] Grundantrieb							
		EGSL-35		EGSL-45		EGSL-55		EGSL-75	
[2] Aufbau- antrieb	EGSL-35	<b>M4x12</b> <b>ZBH-7</b>	<b>M4x12</b> <b>ZBH-7</b>	<b>1088295</b>	<b>HMSV-71</b>	<b>1088295</b>	<b>HMSV-71</b>	–	
	EGSL-45	–	–	<b>M5x12</b> <b>ZBH-7</b>	<b>M5x12</b> <b>ZBH-7</b>	<b>M5x14</b> <b>ZBH-7</b>	<b>M5x14</b> <b>ZBH-7</b>	<b>1088311</b>	<b>HMSV-72</b>
	EGSL-55	–	–	–	–	<b>M5x14</b> <b>ZBH-7</b>	<b>M5x14</b> <b>ZBH-7</b>	<b>1088311</b>	<b>HMSV-72</b>
	EGSL-75	–	–	–	–	–	–	<b>M6x18</b> <b>ZBH-9</b>	<b>M6x18</b> <b>ZBH-9</b>
	DGSL-4	<b>1088262</b>	<b>HMSV-70</b>	–	–	–	–	–	
	DGSL-6	<b>1088262</b>	<b>HMSV-70</b>	–	–	–	–	–	
	DGSL-8	<b>1088262</b>	<b>HMSV-70</b>	<b>ZBV-M5-7</b>	<b>ZBV-M5-7</b>	<b>ZBV-M5-7</b>	<b>ZBV-M5-7</b>	–	
	DGSL-10	<b>1088262</b>	<b>HMSV-70</b>	<b>ZBV-M5-7</b>	<b>ZBV-M5-7</b>	<b>ZBV-M5-7</b>	<b>ZBV-M5-7</b>	–	
	DGSL-12	–	–	<b>M5x14</b> <b>ZBH-7</b>	<b>M5x14</b> <b>ZBH-7</b>	<b>M5x12</b> <b>ZBH-7</b>	<b>M5x12</b> <b>ZBH-7</b>	<b>ZBV-M6-9</b>	<b>ZBV-M6-9</b>
	DGSL-16	–	–	<b>M5x14</b> <b>ZBH-7</b>	<b>M5x14</b> <b>ZBH-7</b>	<b>M5x12</b> <b>ZBH-7</b>	<b>M5x12</b> <b>ZBH-7</b>	<b>ZBV-M6-9</b>	<b>ZBV-M6-9</b>
DGSL-20	–	–	–	–	–	–	<b>M6x20</b> <b>ZBH-9</b>	<b>M6x20</b> <b>ZBH-9</b>	

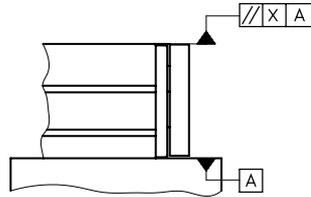
### - Hinweis

Bestellangaben für Zentrierhülsen ZBH und Verbindungshülsen ZBV → Seite 31.

## Datenblatt

### Parallelität [mm]

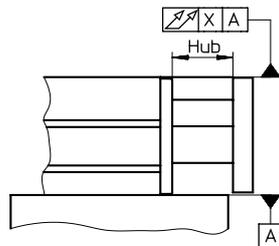
Unter der Parallelität versteht man die Genauigkeit zwischen der Befestigungsfläche und der Schlittenoberfläche.  
Angaben gelten im eingefahrenem Zustand.



Baugröße	Hub [mm]	35	45	55	75
Parallelität X	50	0,03	–	–	–
	100	–	0,05	0,05	0,05
	200	–	0,1	0,1	0,1
	250	–	–	0,125	–
	300	–	–	–	0,15

### Linearität [mm]

Unter der Linearität versteht man die max. Positionsdifferenz normal zur Bezugsebene, die ein beliebiger Punkt auf dem beweglichen Achselement (z. B. Schlitten) beim Verfahren über den gesamten Hub erfährt.



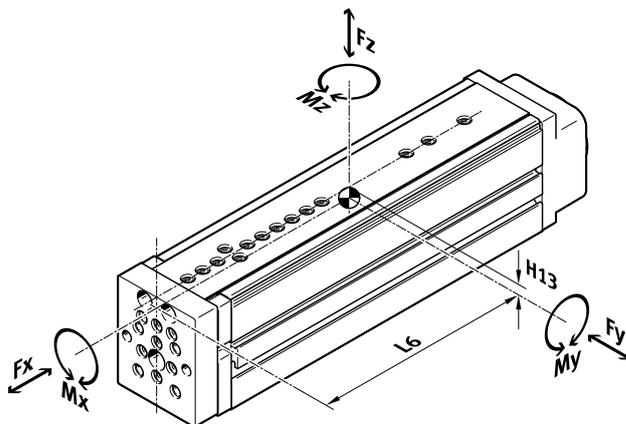
Baugröße	Hub [mm]	35	45	55	75
Linearität X	50	0,02	–	–	–
	100	–	0,04	0,04	0,04
	200	–	0,08	0,08	0,08
	250	–	–	0,10	–
	300	–	–	–	0,12

## Datenblatt

### Dynamische Belastungskennwerte

Die angegebenen Kräfte und Momente beziehen sich auf das Zentrum der Führung.

Sie dürfen im dynamischen Betrieb nicht überschritten werden.



Wirken gleichzeitig mehrere der unten genannten Kräfte und Momente auf die Achse ein, muss neben den aufgeführten Maximalbelastungen folgende Gleichung (Führungsvergleichszahl  $f_v$ ) erfüllt werden:

Berechnung des Belastungs-Vergleichsfaktors:

$$f_v = \frac{|F_{y1}|}{F_{y2}} + \frac{|F_{z1}|}{F_{z2}} + \frac{|M_{x1}|}{M_{x2}} + \frac{|M_{y1}|}{M_{y2}} + \frac{|M_{z1}|}{M_{z2}} \leq 1$$

$F_1/M_1$  = dynamischer Wert

$F_2/M_2$  = maximaler Wert

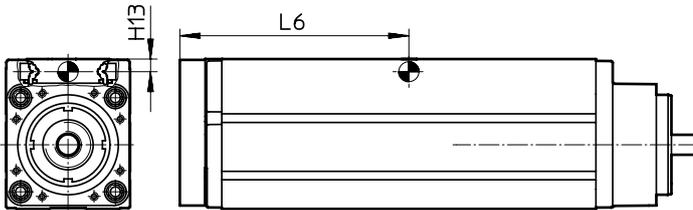
Zulässige Kräfte und Momente						Geometrische Kenngrößen		
Baugröße	Hub [mm]	$F_{y_{max}}$ [N]	$F_{z_{max}}$ [N]	$M_{x_{max}}$ [Nm]	$M_{y_{max}}, M_{z_{max}}$ [Nm]	H13 [mm]	L6	
							eingefahren [mm]	ausgefahren [mm]
<b>35</b>								
	50	512	512	6,2	6,0	4,2	83	106
<b>45</b>								
	100	631	631	18,6	16,3	6,4	114	162
	200	291	291	14,3	12,3	6,4	164	262
<b>55</b>								
	100	1 047	1 047	33,1	31,0	6,4	132	180
	200	490	490	24,2	22,6	6,4	182	280
	250	563	563	27,0	33,3	6,4	221	344
<b>75</b>								
	100	1 539	1 539	67,4	47,1	7,6	139	187
	200	714	714	48,5	33,8	7,6	189	287
	300	555	555	46,4	36,5	7,6	241	389

#### Hinweis

Auslegungssoftware  
PositioningDrives  
[www.festo.com](http://www.festo.com)

## Datenblatt

## Position des Führungszentrum



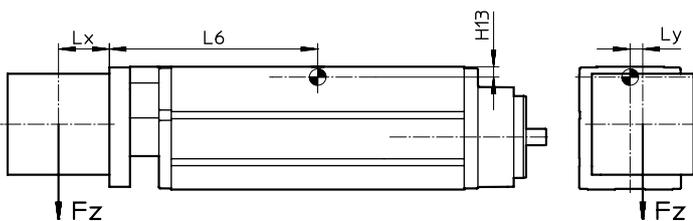
## Berechnungsbeispiel

Gegeben:

Typ: EGSL-BS-45-100-10P  
 Hublänge = 100 mm  
 Hebelarm  $L_x$  = 30 mm  
 Hebelarm  $L_y$  = 10 mm  
 Masse  $F_z$  = 5 kg  
 Beschleunigung  $a$  = 0 m/s<sup>2</sup>  
 Einbaulage: horizontal

Gesucht:

- $F_y$ ,  $F_z$ ,  $M_x$ ,  $M_y$ ,  $M_z$
- Funktionsnachweis bei kombinierter Belastung
- Lebensdauerabschätzung



## Lösung:

$L_6 = 0,162$  m aus Tabelle

$F_y = 0$  N

$F_z = m \times g$   
 $= 5 \text{ kg} \times 9,81 \text{ m/s}^2 = 49,05 \text{ N}$

$M_x = F_z \times L_y$   
 $= 49,05 \text{ N} \times 0,01 \text{ m} = 0,4905 \text{ Nm}$

$M_y = F_z \times (L_6 + L_x)$   
 $= 49,05 \text{ N} \times (0,162 \text{ m} + 0,03 \text{ m}) = 9,42 \text{ Nm}$

$M_z = 0$  Nm

Kombinierte Belastung:

$$f_v = \frac{|F_{y1}|}{F_{y2}} + \frac{|F_{z1}|}{F_{z2}} + \frac{|M_{x1}|}{M_{x2}} + \frac{|M_{y1}|}{M_{y2}} + \frac{|M_{z1}|}{M_{z2}} \leq 1$$

$$f_v = 0 + \frac{49,05 \text{ N}}{631 \text{ N}} + \frac{0,49 \text{ Nm}}{18,6 \text{ Nm}} + \frac{9,42 \text{ Nm}}{16,3 \text{ Nm}} + 0 = 0,68$$

Mit  $f_v = 0,68$  ergibt sich aus dem Diagramm von Seite 12 eine Lebensdauer von ca. 30 Mio. Zyklen.

# Datenblatt

## Berechnung der Lebensdauer

Die Lebensdauer der Führung ist abhängig von der Belastung. Um eine annähernde Aussage über die Lebensdauer der Führung zu geben, wird als Kenngröße der Belastungs-Vergleichsfaktor  $f_v$  im Bezug auf die Lebensdauer im nachstehenden Diagramm dargestellt.

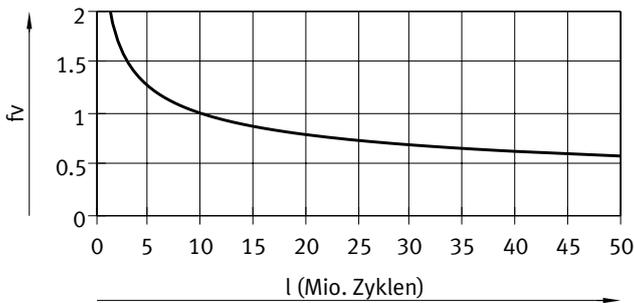
Die hohe Belastbarkeit der Führung und deren hohe Lebensdauer wird nur noch von der Spindelbaugruppe übertroffen. Daher gehen die Belastungskennwerte der Spindel nicht in die Berechnung der Lebensdauer ein.

Diese Darstellung gibt nur den theoretischen Wert wieder. Bei Belastungs-Vergleichsfaktor  $f_v$  größer 1,5 ist unbedingt eine Rücksprache mit ihrem lokalen Ansprechpartner bei Festo notwendig.

## Belastungs-Vergleichsfaktor $f_v$ in Abhängigkeit von der Lebensdauer

Beispiel:

Ein Anwender will eine Masse  $X$  kg bewegen. Durch die Berechnung mit der Formel → Seite 10 ergibt sich für den Belastungs-Vergleichsfaktor  $f_v$  ein Wert von 1,5. Laut Diagramm hat die Führung eine Lebensdauer von ca. 3 Mio. Zyklen. Durch die Reduzierung der Beschleunigung verringert sich der Wert  $M_z$  und  $M_y$ . Nun ergibt sich mit einem Belastungs-Vergleichsfaktor  $f_v$  von 1 eine Lebensdauer von 10 Mio. Zyklen.

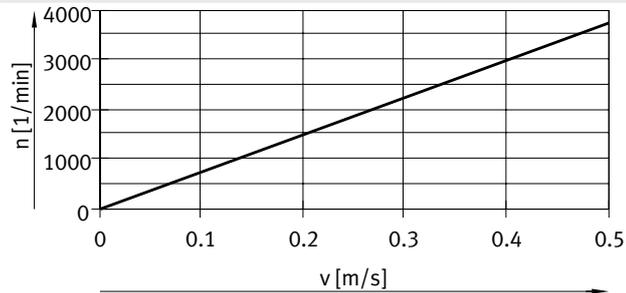


 **Hinweis**  
Auslegungssoftware  
PositioningDrives  
[www.festo.com](http://www.festo.com)

## Datenblatt

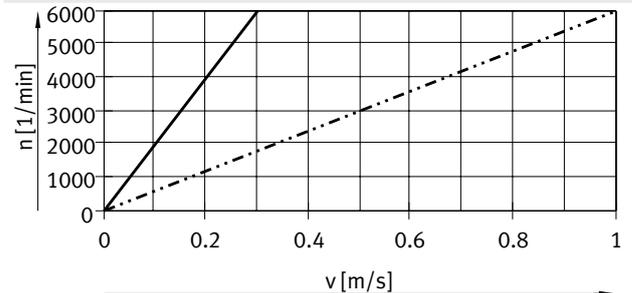
### Drehzahl $n$ in Abhängigkeit der Vorschubgeschwindigkeit $v$

EGSL-35



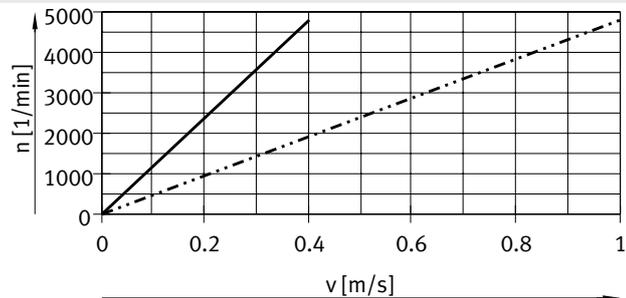
EGSL-BS-35- ... -8P

EGSL-45



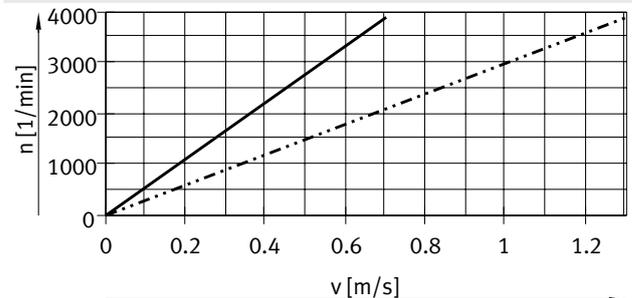
EGSL-BS-45- ... -3P  
EGSL-BS-45- ... -10P

EGSL-55



EGSL-BS-55- ... -5P  
EGSL-BS-55- ... -12.7P

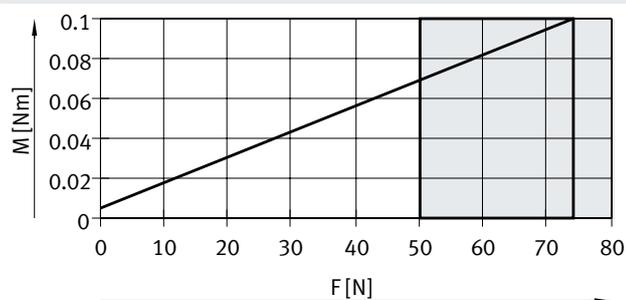
EGSL-75



EGSL-BS-75- ... -10P  
EGSL-BS-75- ... -20P

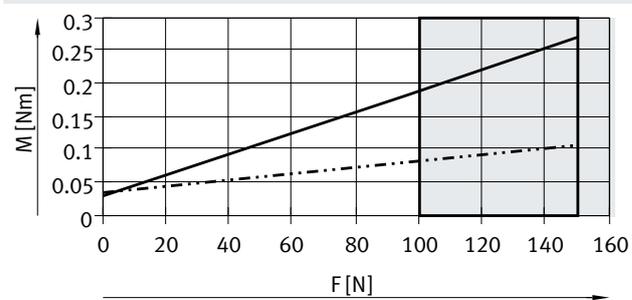
### Antriebsmoment $M$ in Abhängigkeit der Vorschubkraft $F$

EGSL-35



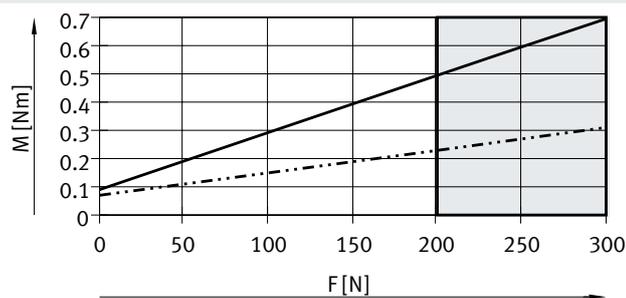
EGSL-BS-35- ... -8P

EGSL-45



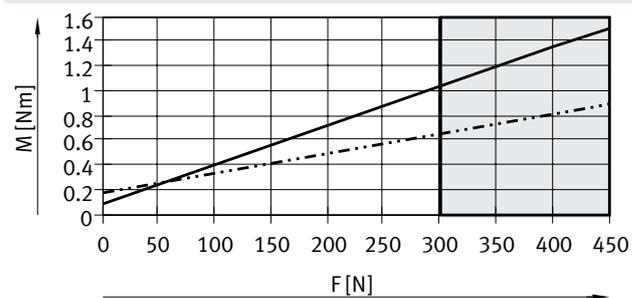
EGSL-BS-45- ... -10P  
EGSL-BS-45- ... -3P

EGSL-55



EGSL-BS-55- ... -12.7P  
EGSL-BS-55- ... -5P

EGSL-75

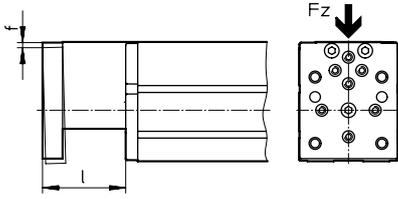


EGSL-BS-75- ... -20P  
EGSL-BS-75- ... -10P

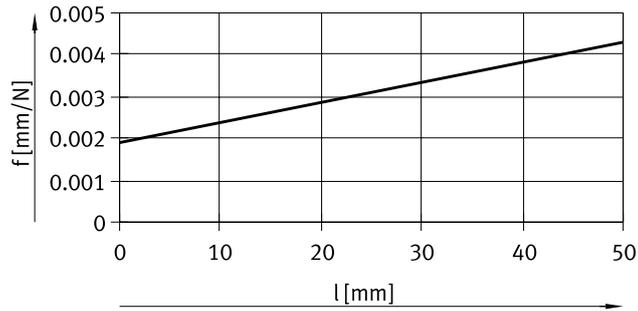
Dieser Bereich sollte nur kurzzeitig genutzt werden.

## Datenblatt

### Auslenkung x in Abhängigkeit von Kraft Fz und Hub l

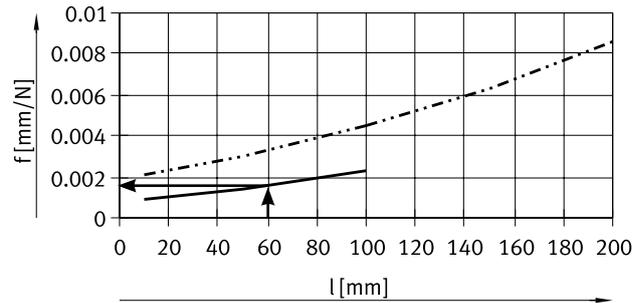


EGSL-35



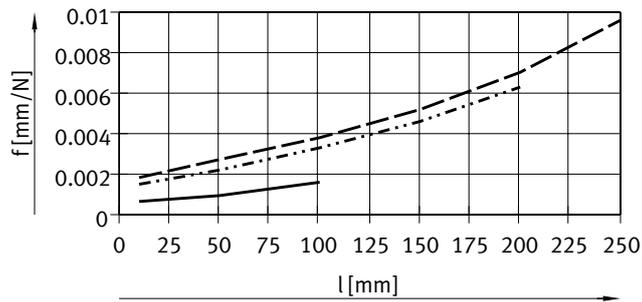
— EGSL-BS-35-50

EGSL-45



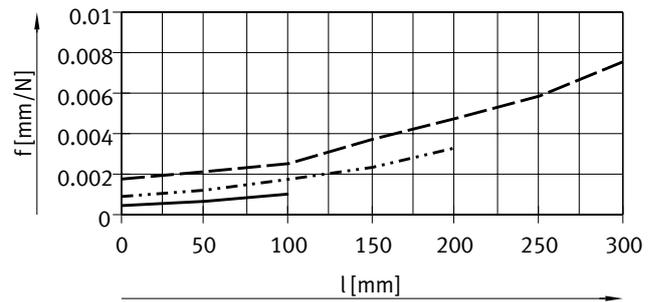
— EGSL-BS-45-100  
 ..... EGSL-BS-45-200

EGSL-55



— EGSL-BS-55-100  
 ..... EGSL-BS-55-200  
 - - - - EGSL-BS-55-250

EGSL-75



— EGSL-BS-75-100  
 ..... EGSL-BS-75-200  
 - - - - EGSL-BS-75-300

### Berechnungsbeispiel

Gegeben:  
 EGSL-BS-45-100

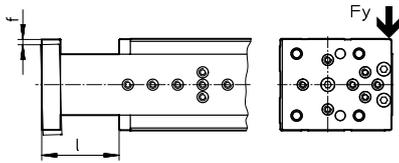
l = 60 mm  
 Fz = 30 N  
 Einbaulage: horizontal

Ergebnis:  
 Bei einem Hub von 60 mm ergibt sich aus dem Diagramm eine Nachgiebigkeit von f = 0,0015 mm/N.

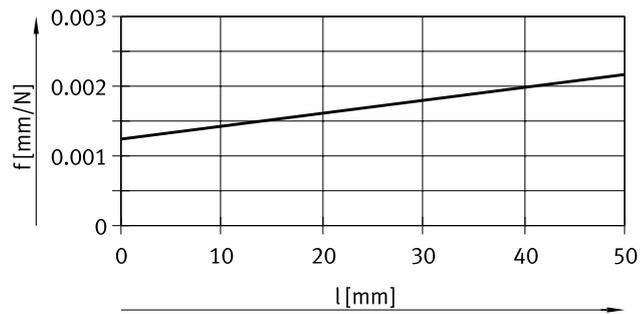
$x = f \times F_z$   
 $x = 0,0015 \text{ mm/N} \times 30 \text{ N}$   
 $x = 0,045 \text{ mm}$

## Datenblatt

### Auslenkung $x$ in Abhängigkeit von Kraft $F_y$ und Hub $l$

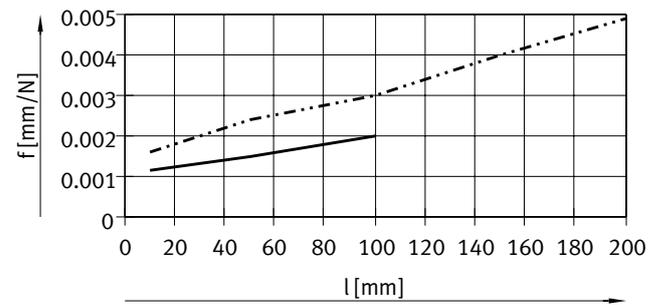


EGSL-35



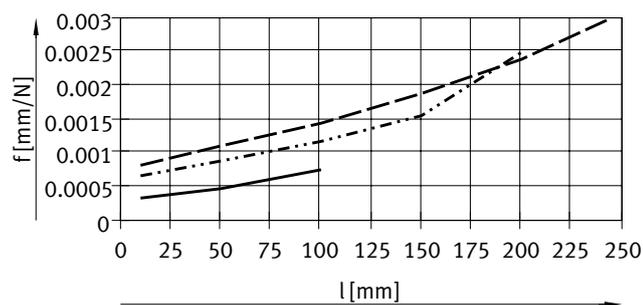
EGSL-BS-35-50

EGSL-45



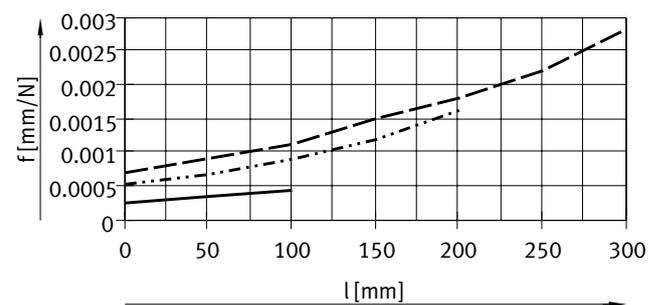
EGSL-BS-45-100  
EGSL-BS-45-200

EGSL-55



EGSL-BS-55-100  
EGSL-BS-55-200  
EGSL-BS-55-250

EGSL-75



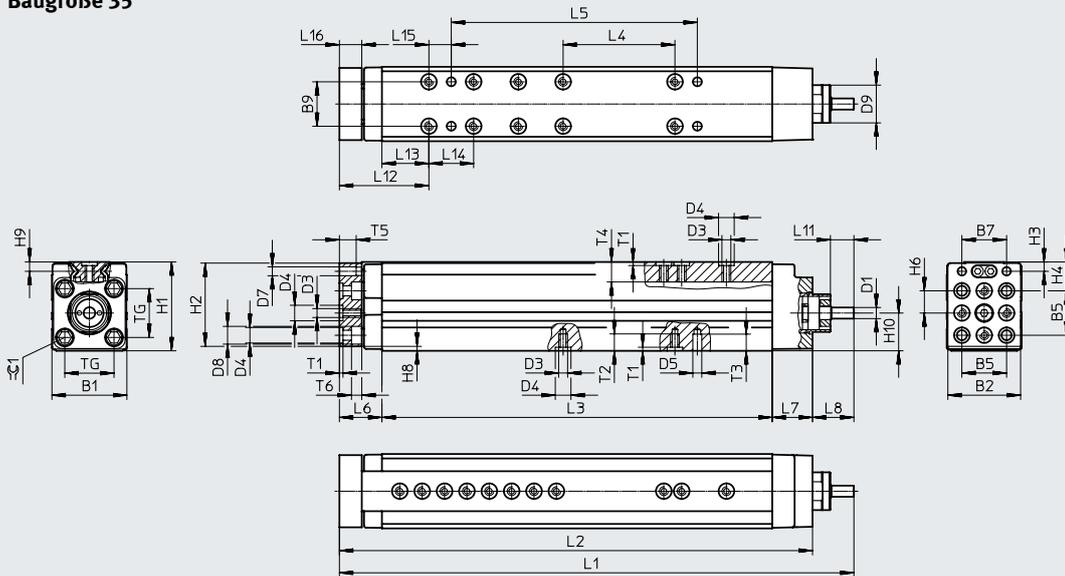
EGSL-BS-75-100  
EGSL-BS-75-200  
EGSL-BS-75-300

Datenblatt

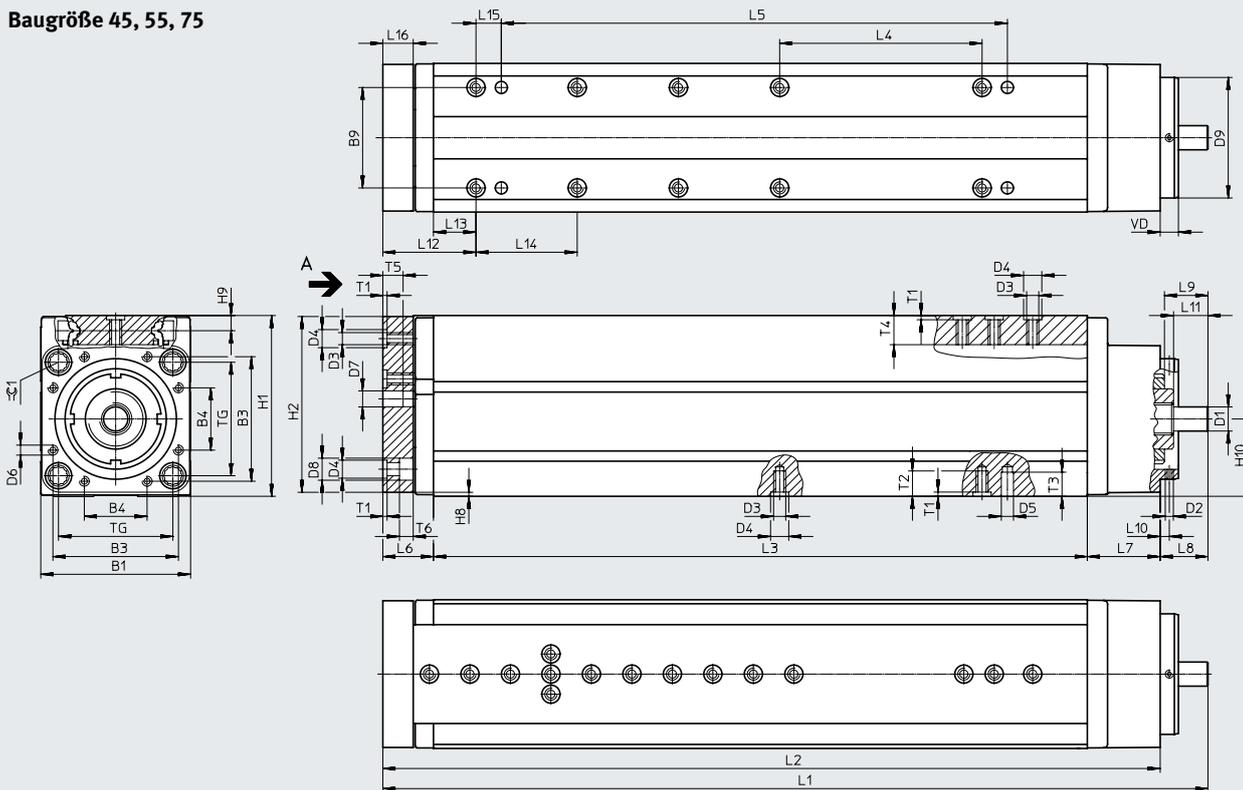
Abmessungen

Download CAD-Daten → [www.festo.com](http://www.festo.com)

Baugröße 35

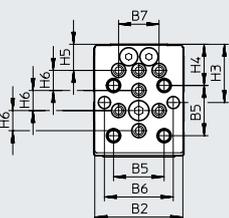


Baugröße 45, 55, 75

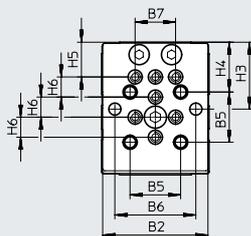


Ansicht A

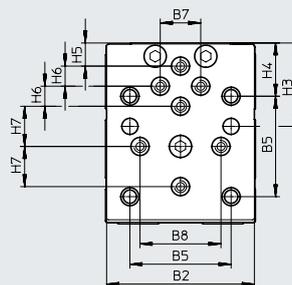
Baugröße 45



Baugröße 55



Baugröße 75



[1] Gummipuffer im Schlitten integriert. Bei Referenzierung auf Festanschlag herausnehmbar.

## Datenblatt

Baugröße	B1	B2	B3	B4	B5	B6	B7	B8	B9 ±0,5	D1 ∅
35	33,5	33	–	–	20	–	20	–	20	5
45	44,5	43,5	32	19	25	34	20	–	25	6
55	53	52	42	20	25	40	20	–	25	8
75	74	73	62	31	50	–	20	40	50	12

Baugröße	D2	D3	D4 ∅ H7	D5 ∅ H7	D6	D7 ∅	D8 ∅	D9 ∅ g7	H1	H2
35	–	M4	7	4	–	4	8	19	40	37,5
45	M3	M5	7	6	M3	6	10	32	56	53,5
55	M3	M5	7	6	M4	6	10	40	66	63,5
75	M4	M6	9	6	M5	8	11	60	90	87,5

Baugröße	H3	H4	H5	H6	H7	H8	H9	H10	L6	
									2) ±1	3) ±1
35	4,2	13	–	10	–	2	4,2	17+0,09/-0,07	21	19
45	29	20,5	13	10	–	2	6,4	23±0,08	22	20
55	33,3	24,8	17,3	10	–	2	6,4	28,7±0,08	27	25
75	41,5	26,5	11,5	10	20	2	7,6	38,5±0,08	27	25

Baugröße	L7	L8 ±1	L9	L10	L11 ±0,2	L12		L13 <sup>1)</sup>	L14 <sup>1)</sup>	L15 ±0,1
						2)	3)			
35	18	18,5	–	–	10,5	42	40	21	20	10
45	26	16	16,9	3,5	8	43	41	21	25	12,5
55	30	18,5	14,9	3,5	14	48	46	21	25	12,5
75	36	23,6	21,5	4,5	17	48	46	21	50	12,5

Baugröße	L16	T1 ±0,1	T2	T3	T4	T5	T6	TG	VD	≈ $\varnothing$ 1
35	10	1,6	7,6	7,5	9	7,5	4,6	22	–	5
45	10	1,6	8,1	7,5	12,4	7,5	5,7	32,5	7	6
55	15	1,6	8,6	8,5	12,4	10	8,7	38	7	6
75	15	2,1	12,6	12	14,5	10	6,8	56,5	9	8

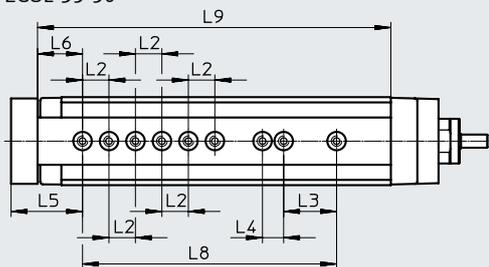
Baugröße	Hub [mm]	L1		L2		L3 –0,2	L4 <sup>1)</sup>	L5 <sup>1)</sup> ±0,05
		2) ±1,5	3) ±1,5	2) ±1	3) ±1			
35	50	182	180	163,5	161,5	124,5	–	60
45	100	248	246	232	230	184	75	125
	200	348	346	332	330	284	100	175
55	100	284,5	282,5	266	264	209	100	150
	200	384,5	382,5	366	364	309	100	175
	250	463,5	461,5	445	443	388	100	175
75	100	309,6	307,6	286	284	223	–	150
	200	409,6	407,6	386	384	323	100	250
	300	514,6	512,6	491	489	428	150	350

- 1) Toleranz für Zentrierbohrung ±0,02 mm  
Toleranz für Gewinde ±0,1 mm
- 2) Mit Gummipuffer
- 3) Ohne Gummipuffer: bei Referenzierung auf Festanschlag

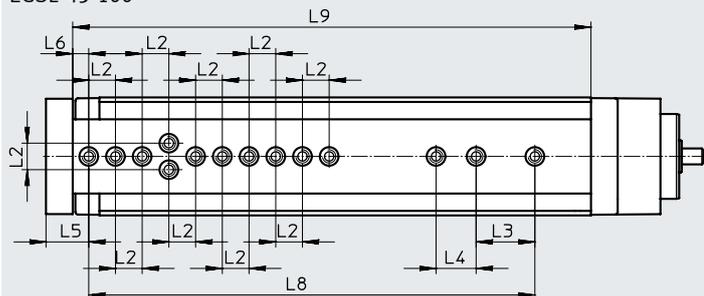
## Datenblatt

### Lochbild für Befestigungsgewinde und Zentrierbohrungen

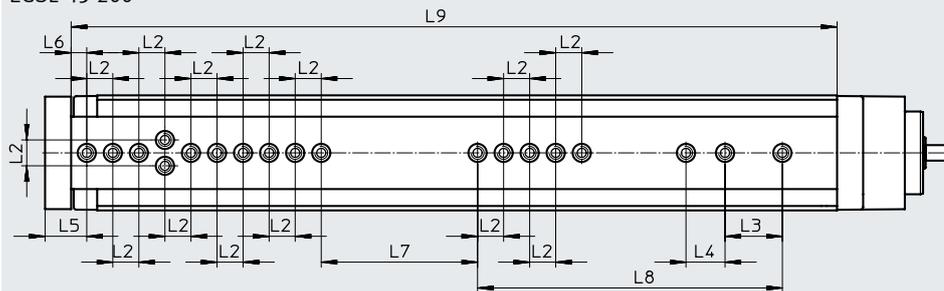
EGSL-35-50



EGSL-45-100



EGSL-45-200



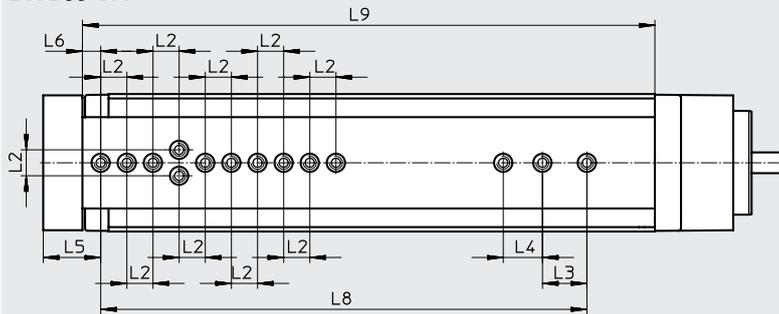
Baugröße	Hub [mm]	L2 <sup>1)</sup>	L3 <sup>1)</sup>	L4 <sup>1)</sup>	L5	L6	L7 <sup>1)</sup>	L8 <sup>1)</sup>	L9
35	50	10	20	8	27	17	–	96	133,5
45	100	10	22	15	16	6	–	167	194
	200						60	117	294

1) Toleranz für Zentrierbohrung  $\pm 0,02$  mm  
Toleranz für Gewinde  $\pm 0,1$  mm

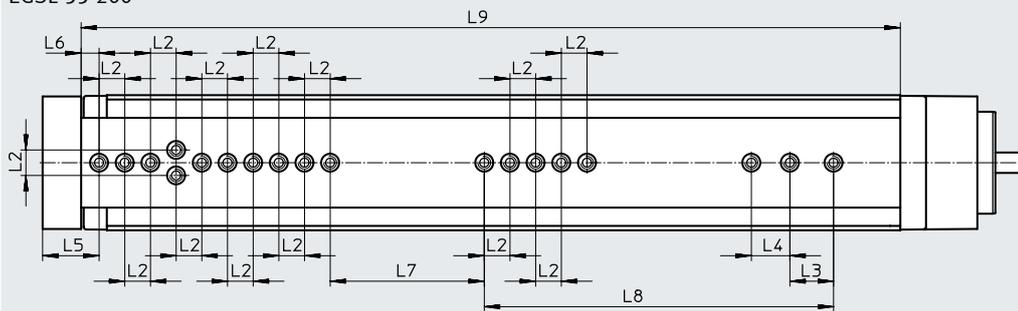
## Datenblatt

### Lochbild für Befestigungsgewinde und Zentrierbohrungen

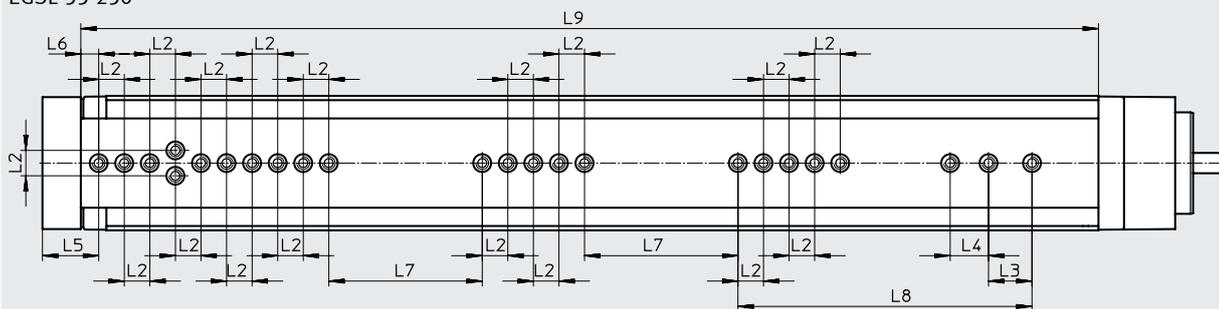
EGSL-55-100



EGSL-55-200



EGSL-55-250



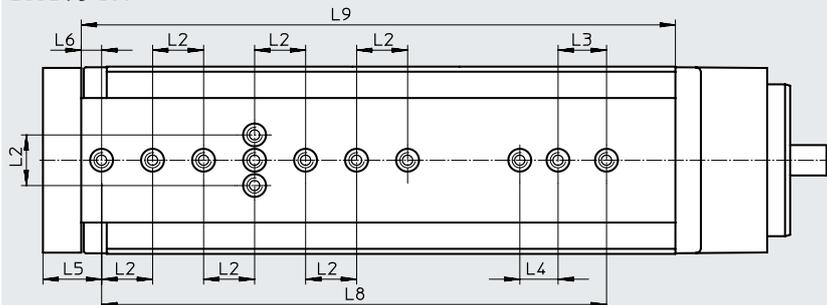
Baugröße	Hub [mm]	L2 <sup>1)</sup>	L3 <sup>1)</sup>	L4 <sup>1)</sup>	L5	L6	L7 <sup>1)</sup>	L8 <sup>1)</sup>	L9
55	100	10	17	15	22	7	–	186	219
	200						60	136	319
	250						60	115	398

1) Toleranz für Zentrierbohrung  $\pm 0,02$  mm  
Toleranz für Gewinde  $\pm 0,1$  mm

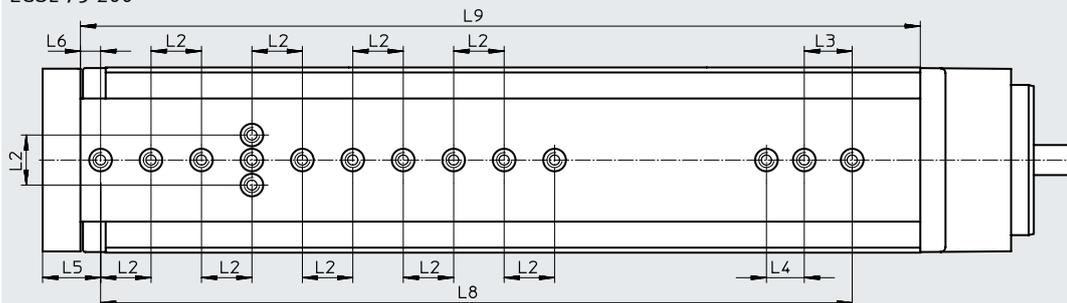
Datenblatt

Lochbild für Befestigungsgewinde und Zentrierbohrungen

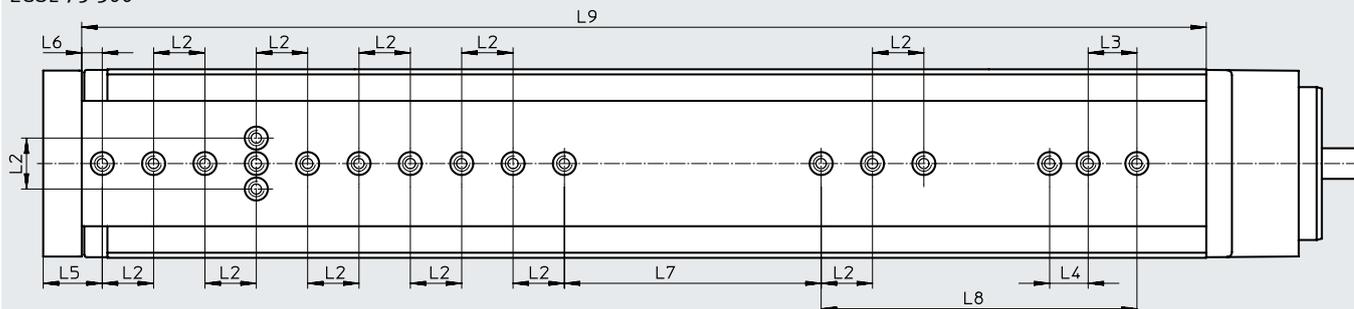
EGSL-75-100



EGSL-75-200



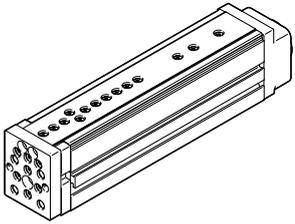
EGSL-75-300



Baugröße	Hub [mm]	L2 <sup>1)</sup>	L3 <sup>1)</sup>	L4 <sup>1)</sup>	L5	L6	L7 <sup>1)</sup>	L8 <sup>1)</sup>	L9
75	100	20	19	15	23	8	-	198	233
	200						-	298	333
	300						100	123	438

1) Toleranz für Zentrierbohrung ±0,02 mm  
Toleranz für Gewinde ±0,1 mm

## Datenblatt

Bestellangaben	Baugröße	Spindelsteigung [mm/U]	Hub [mm]	Teile-Nr.	Typ
	35	8	50	562160	EGSL-BS-35-50-8P
	45	3	100	562225	EGSL-BS-45-100-3P
			200	562226	EGSL-BS-45-200-3P
		10	100	559335	EGSL-BS-45-100-10P
			200	559336	EGSL-BS-45-200-10P
	55	5	100	562227	EGSL-BS-55-100-5P
			200	562228	EGSL-BS-55-200-5P
			250	562229	EGSL-BS-55-250-5P
		12,7	100	559337	EGSL-BS-55-100-12.7P
			200	559338	EGSL-BS-55-200-12.7P
			250	559339	EGSL-BS-55-250-12.7P
	75	10	100	562230	EGSL-BS-75-100-10P
			200	562231	EGSL-BS-75-200-10P
			300	562232	EGSL-BS-75-300-10P
		20	100	559340	EGSL-BS-75-100-20P
			200	559341	EGSL-BS-75-200-20P
			300	559342	EGSL-BS-75-300-20P

## Zubehör

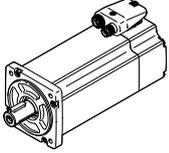
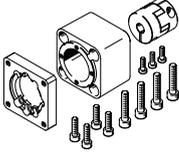
 **Hinweis**

Abhängig von der Kombination zwischen Motor und Antrieb kann die maximale Vorschubkraft des Antriebs nicht erreicht werden.

Bei Verwendung von Parallelbausätzen muss das jeweilige Leerlaufantriebsmoment des Bausatzes berücksichtigt werden.

**Zulässige Achs/Motor-Kombinationen mit Axialbausatz**

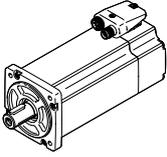
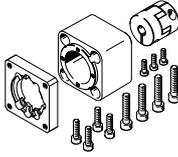
Datenblätter → Internet: eamm-a

Motor/Getriebe <sup>1)</sup>	Axialbausatz	
		
Typ	Teile-Nr.	Typ
<b>EGSL-35</b>		
<b>mit Servomotor</b>		
EMME-AS-40-...	1981953	EAMM-A-D19-40P
<b>mit Schrittmotor</b>		
EMMS-ST-28-...	1081659	EAMM-A-D19-28A
EMMS-ST-42-...	1087642	EAMM-A-D19-42A
<b>EGSL-45</b>		
<b>mit Servomotor</b>		
EMME-AS-40-...	1976465	EAMM-A-D32-40P
EMMT-AS-60-..., EMME-AS-60-...	1956054	EAMM-A-D32-60P
<b>mit Servomotor und Getriebe</b>		
EMME-AS-40-...	1454238	EAMM-A-D32-40G
EMGA-40-P-G...-EAS-40		
EMMT-AS-60-..., EMME-AS-60-...	2946760	EAMM-A-D32-60H
EMGA-60-P-G...-EAS-60		
<b>mit Schrittmotor</b>		
EMMS-ST-42-...	543148	EAMM-A-D32-42A
EMMS-ST-57-...	550980	EAMM-A-D32-57A
<b>mit Schrittmotor und Getriebe</b>		
EMMS-ST-42-...	1454238	EAMM-A-D32-40G
EMGA-40-P-G...-SST-42		
EMMS-ST-57-...	2946758	EAMM-A-D32-60G
EMGA-60-P-G...-SST-57		

1) Das Eingangs-Drehmoment darf das max. zul. übertragbare Drehmoment des Axialbausatzes nicht überschreiten.

## Zubehör

Datenblätter → Internet: eamm-a

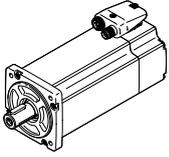
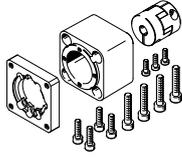
Zulässige Achs/Motor-Kombinationen mit Axialbausatz			
Motor/Getriebe <sup>1)</sup>	Axialbausatz		
			
Typ	Teile-Nr.	Typ	
<b>EGSL-45</b>			
<b>mit Integrierter Antrieb</b>			
EMCA-EC-67-...	1454239	EAMM-A-D32-67A	
<b>mit Integrierter Antrieb und Getriebe</b>			
EMCA-EC-67-...	1454238	EAMM-A-D32-40G	
EMGC-40-...			
EMCA-EC-67-...	2946760	EAMM-A-D32-60H	
EMGC-60-...			
<b>EGSL-55</b>			
<b>mit Servomotor</b>			
EMMT-AS-60-..., EMME-AS-60-...	1977000	EAMM-A-D40-60P	
<b>mit Servomotor und Getriebe</b>			
EMME-AS-40-...	560282	EAMM-A-D40-40G	
EMGA-40-P-G...-EAS-40	2256398	EAMM-A-D40-40G-G2 <sup>2)</sup>	
EMMT-AS-60-..., EMME-AS-60-...	1454242	EAMM-A-D40-60H	
EMGA-60-P-G...-EAS-60			
<b>mit Schrittmotor</b>			
EMMS-ST-57-...	543154	EAMM-A-D40-57A	
EMMS-ST-87-...	550982	EAMM-A-D40-87A	
<b>mit Schrittmotor und Getriebe</b>			
EMMS-ST-42-...	560282	EAMM-A-D40-40G	
EMGA-40-P-G...-SST-42	2256398	EAMM-A-D40-40G-G2 <sup>2)</sup>	
EMMS-ST-57-...	2256400	EAMM-A-D40-60G	
EMGA-60-P-G...-SST-57			
<b>mit Integrierter Antrieb</b>			
EMCA-EC-67-...	1454243	EAMM-A-D40-67A	
<b>mit Integrierter Antrieb und Getriebe</b>			
EMCA-EC-67-...	560282	EAMM-A-D40-40G	
EMGC-40-...	2256398	EAMM-A-D40-40G-G2 <sup>2)</sup>	
EMCA-EC-67-...	1454242	EAMM-A-D40-60H	
EMGC-60-...			

1) Das Eingangs-Drehmoment darf das max. zul. übertragbare Drehmoment des Axialbausatzes nicht überschreiten.

2) Mit Hilfe eines Dichtung-Sets EADS-F kann der Axialbausatz von IP40 auf IP65 nachgerüstet werden.

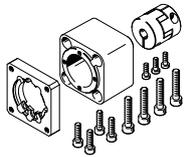
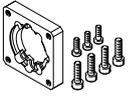
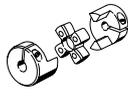
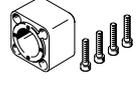
Zubehör

Datenblätter → Internet: eamm-a

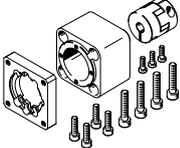
Zulässige Achs/Motor-Kombinationen mit Axialbausatz			
Motor/Getriebe <sup>1)</sup>	Axialbausatz		
			
Typ	Teile-Nr.	Typ	
<b>EGSL-75</b>			
<b>mit Servomotor</b>			
EMMT-AS-80-..., EMME-AS-80-...	1977073	EAMM-A-D60-80P	
EMMT-AS-100-..., EMME-AS-100-...,	550983	EAMM-A-D60-100A	
<b>mit Servomotor und Getriebe</b>			
EMMT-AS-60-..., EMME-AS-60-... EMGA-60-P-G...-EAS-60	1454245	EAMM-A-D60-60H	
EMMT-AS-80-..., EMME-AS-80-... EMGA-80-P-G...-EAS-80	1499402	EAMM-A-D60-80G	
EMMT-AS-100-..., EMME-AS-100-..., EMGA-80-P-G...-SAS-100	1499402	EAMM-A-D60-80G	
<b>mit Schrittmotor</b>			
EMMS-ST-87-...	543162	EAMM-A-D60-87A	
<b>mit Schrittmotor und Getriebe</b>			
EMMS-ST-57-...	560283	EAMM-A-D60-60G	
EMGA-60-P-G...-SST-57	2256696	EAMM-A-D60-60G-G2 <sup>2)</sup>	
EMMS-ST-87-... EMGA-80-P-G...-SST-87	1499402	EAMM-A-D60-80G	
<b>mit Integrierter Antrieb und Getriebe</b>			
EMCA-EC-67-... EMGC-60-...	1454245	EAMM-A-D60-80H	

- 1) Das Eingangs-Drehmoment darf das max. zul. übertragbare Drehmoment des Axialbausatzes nicht überschreiten.
- 2) Mit Hilfe eines Dichtung-Sets EADS-F kann der Axialbausatz von IP40 auf IP65 nachgerüstet werden.

## Zubehör

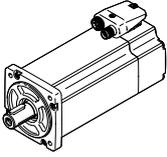
Bestellangaben – Einzelteile			
Axialbausatz	besteht aus:		
	Motorflansch	Kupplung	Kupplungsgehäuse
			
Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ
<b>EGSL-35</b>			
1199152 EAMM-A-D19-40A	1199144 EAMF-A-28D-40A	543419 EAMC-16-20-5-6	1087585 EAMK-A-D19-28D
1981953 EAMM-A-D19-40P	1982014 EAMF-A-28D-40P	562677 EAMC-16-20-5-8	1087585 EAMK-A-D19-28D
1081659 EAMM-A-D19-28A	1087613 EAMF-A-28D-28A	562676 EAMC-16-20-5-5	1087585 EAMK-A-D19-28D
1087642 EAMM-A-D19-42A	1087630 EAMF-A-28D-42A	562676 EAMC-16-20-5-5	1087585 EAMK-A-D19-28D
<b>EGSL-45</b>			
543147 EAMM-A-D32-40A	552163 EAMF-A-28B-40A	543420 EAMC-16-20-6-6	552155 EAMK-A-D32-28B
1454238 EAMM-A-D32-40G	1460095 EAMF-A-44C-40G-S1	562681 EAMC-30-32-6-10	551006 EAMK-A-D32-44A/C
1976465 EAMM-A-D32-40P	1976704 EAMF-A-28B-40P	1232854 EAMC-16-20-6-8	552155 EAMK-A-D32-28B
543148 EAMM-A-D32-42A	552164 EAMF-A-28B-42A	543419 EAMC-16-20-5-6	552155 EAMK-A-D32-28B
550979 EAMM-A-D32-55A	529942 EAMF-A-44A/B-55A	551003 EAMC-30-32-6-9	551006 EAMK-A-D32-44A/C
550980 EAMM-A-D32-57A	530081 EAMF-A-44A/B-57A	551002 EAMC-30-32-6-6.35	551006 EAMK-A-D32-44A/C
2946758 EAMM-A-D32-60G	1460105 EAMF-A-44C-60G/H-S1	318577 EAMC-30-32-6-11	551006 EAMK-A-D32-44A/C
2946760 EAMM-A-D32-60H	1460105 EAMF-A-44C-60G/H-S1	1233256 EAMC-30-32-6-14	551006 EAMK-A-D32-44A/C
1956054 EAMM-A-D32-60P	1956846 EAMF-A-44C-60P	1233256 EAMC-30-32-6-14	551006 EAMK-A-D32-44A/C
1454239 EAMM-A-D32-67A	1476305 EAMF-A-44A/B/C-67A-S1	551003 EAMC-30-32-6-9	551006 EAMK-A-D32-44A/C

Zubehör

Bestellangaben – Einzelteile			
Axialbausatz	besteht aus:		
	Motorflansch	Kupplung	Kupplungsgehäuse
Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ	Teile-Nr. Typ
<b>EGSL-55</b>			
560282 EAMM-A-D40-40G	550986 EAMF-A-44A/B-40G	558029 EAMC-30-32-8-10	552157 EAMK-A-D40-44A/C
2256398 EAMM-A-D40-40G-G2	1460095 EAMF-A-44C-40G-S1	558029 EAMC-30-32-8-10	552157 EAMK-A-D40-44A/C
543153 EAMM-A-D40-55A	529942 EAMF-A-44A/B-55A	543423 EAMC-30-32-8-9	552157 EAMK-A-D40-44A/C
543154 EAMM-A-D40-57A	530081 EAMF-A-44A/B-57A	543421 EAMC-30-32-6.35-8	552157 EAMK-A-D40-44A/C
2256400 EAMM-A-D40-60G	1460105 EAMF-A-44C-60G/H-S1	551004 EAMC-30-32-8-11	552157 EAMK-A-D40-44A/C
1454242 EAMM-A-D40-60H	1460105 EAMF-A-44C-60G/H-S1	562682 EAMC-30-32-8-14	552157 EAMK-A-D40-44A/C
1977000 EAMM-A-D40-60P	1956846 EAMF-A-44C-60P	562682 EAMC-30-32-8-14	552157 EAMK-A-D40-44A/C
1454243 EAMM-A-D40-67A	1476305 EAMF-A-44A/B/C-67A-S1	543423 EAMC-30-32-8-9	552157 EAMK-A-D40-44A/C
550981 EAMM-A-D40-70A	529943 EAMF-A-44A/B-70A	551004 EAMC-30-32-8-11	552157 EAMK-A-D40-44A/C
550982 EAMM-A-D40-87A	530082 EAMF-A-44A/B-87A	551004 EAMC-30-32-8-11	552157 EAMK-A-D40-44A/C
<b>EGSL-75</b>			
560283 EAMM-A-D60-60G	550987 EAMF-A-64A/B-60G/H	543424 EAMC-42-50-11-12	552160 EAMK-A-D60-64B
2256696 EAMM-A-D60-60G-G2	2256289 EAMF-A-64B-60G/H-S1	543424 EAMC-42-50-11-12	552160 EAMK-A-D60-64B
1454245 EAMM-A-D60-60H	2256289 EAMF-A-64B-60G/H-S1	1455671 EAMC-42-50-12-14	552160 EAMK-A-D60-64B
543161 EAMM-A-D60-70A	529945 EAMF-A-64A/B-70A	543424 EAMC-42-50-11-12	552160 EAMK-A-D60-64B
1499402 EAMM-A-D60-80G	2843290 EAMF-A-64C-80G-S1	2138701 EAMC-42-50-12-20	551007 EAMK-A-D60-64C
1977073 EAMM-A-D60-80P	1977113 EAMF-A-64A/C-80P	551005 EAMC-42-50-12-19	551007 EAMK-A-D60-64C
543162 EAMM-A-D60-87A	533140 EAMF-A-64A/B-87A	543424 EAMC-42-50-11-12	552160 EAMK-A-D60-64B
550983 EAMM-A-D60-100A	529947 EAMF-A-64A/C/D-100A	551005 EAMC-42-50-12-19	551007 EAMK-A-D60-64C

## Zubehör

Datenblätter → Internet: eamm-u

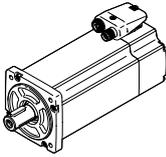
Zulässige Achs/Motor-Kombinationen mit Parallelbausatz		
Motor/Getriebe <sup>1)</sup>	Parallelbausatz	
		<ul style="list-style-type: none"> <li>• Der Bausatz ist in alle Richtungen montierbar</li> <li>• Verwendung in Verbindung mit Fremdmotoren auf Anfrage</li> </ul>
Typ	Teile-Nr.	Typ
<b>EGSL-45</b>		
<b>mit Servomotor</b>		
EMME-AS-40-...	2153283	EAMM-U-50-D32-40P-78
EMMT-AS-60-..., EMME-AS-60-...	2619586	EAMM-U-70-D32-60P-96
<b>mit Schrittmotor</b>		
EMMS-ST-42-...	1201607	EAMM-U-50-D32-42A-78
EMMS-ST-57-...	1210419	EAMM-U-60-D32-57A-91
<b>mit Integriertem Antrieb</b>		
EMCA-EC-67-...	1577063	EAMM-U-60-D32-67A-91
<b>mit Servomotor und Getriebe</b>		
EMME-AS-40-..., EMGA-40-P-...	1577358	EAMM-U-60-D32-40G-91
EMMT-AS-60-..., EMME-AS-60-..., EMGA-60-P-...-EAS <sup>2)</sup>	2778393	EAMM-U-70-D32-60H-96
<b>mit Schrittmotor und Getriebe</b>		
EMMS-ST-42-..., EMGA-40-P-...-SST <sup>2)</sup>	1577358	EAMM-U-60-D32-40G-91
EMMS-ST-57-..., EMGA-60-P-...-SST <sup>2)</sup>	2748181	EAMM-U-70-D32-60G-96
<b>mit Integrierter Antrieb und Getriebe</b>		
EMCA-EC-67-..., EMGC-40-P-...	1577358	EAMM-U-60-D32-40G-91
EMCA-EC-67-..., EMGC-60-P-... <sup>2)</sup>	2778393	EAMM-U-70-D32-60H-96
<b>EGSL-55</b>		
<b>mit Servomotor</b>		
EMMT-AS-60-..., EMME-AS-60-...	2617488	EAMM-U-70-D40-60P-96
<b>mit Schrittmotor</b>		
EMMS-ST-57-...	1210442	EAMM-U-60-D40-57A-91
EMMS-ST-87-...	1215802	EAMM-U-86-D40-87A-102
<b>mit Integriertem Antrieb</b>		
EMCA-EC-67-...	1577083	EAMM-U-60-D40-67A-91

1) Das Eingangs-Drehmoment darf das max. zul. übertragbare Drehmoment des Parallelbausatzes nicht überschreiten.

2) Getriebeabtriebswellen-Ø: EMGA-60-P-...-SAS/-SST: 11 mm; EMGA-60-P-...-EAS, EMGC-60-P: 14 mm

Zubehör

Datenblätter → Internet: eamm-u

Zulässige Achs/Motor-Kombinationen mit Parallelbausatz		
Motor/Getriebe <sup>1)</sup>	Parallelbausatz	
		<ul style="list-style-type: none"> <li>• Der Bausatz ist in alle Richtungen montierbar</li> <li>• Verwendung in Verbindung mit Fremdmotoren auf Anfrage</li> </ul>
Typ	Teile-Nr.	Typ
<b>EGSL-55</b>		
<b>mit Servomotor und Getriebe</b>		
EMME-AS-40-..., EMGA-40-P-...	1577165	EAMM-U-60-D40-40G-91
EMMT-AS-60-..., EMME-AS-60-... EMGA-60-P-...-EAS <sup>2)</sup>	2786101	EAMM-U-70-D40-60H-96
	1586496	EAMM-U-86-D40-60H-102
<b>mit Schrittmotor und Getriebe</b>		
EMMS-ST-42-... EMGA-40-P-...	1577165	EAMM-U-60-D40-40G-91
EMMS-ST-57-... EMGA-60-P-...-SST <sup>2)</sup>	2785471	EAMM-U-70-D40-60G-96
	1586445	EAMM-U-86-D40-60G-102
<b>mit Integrierter Antrieb und Getriebe</b>		
EMCA-EC-67-... EMGC-40-P-...	1577165	EAMM-U-60-D40-40G-91
EMCA-EC-67-... EMGC-60-P-... <sup>2)</sup>	2786101	EAMM-U-70-D40-60H-96
	1586496	EAMM-U-86-D40-60H-102
<b>EGSL-75</b>		
<b>mit Servomotor</b>		
EMME-AS-80-...	2155875	EAMM-U-86-D60-80P-102
<b>mit Schrittmotor</b>		
EMMS-ST-87-...	1215784	EAMM-U-86-D60-87A-102
<b>mit Servomotor und Getriebe</b>		
EMMT-AS-60-..., EMME-AS-60-... EMGA-60-P-...-EAS <sup>2)</sup>	1586276	EAMM-U-86-D60-60H-102
	1542264	EAMM-U-110-D60-60H-120
EMMT-AS-80-..., EMME-AS-80-... EMGA-80-P-...	1532949	EAMM-U-110-D60-80G-120
<b>mit Schrittmotor und Getriebe</b>		
EMMS-ST-57-... EMGA-60-P-...-SST <sup>2)</sup>	1586347	EAMM-U-86-D60-60G-102
	1543240	EAMM-U-110-D60-60G-120
EMMT-AS-80-..., EMME-AS-80-... EMGA-80-P-...	1532949	EAMM-U-110-D60-80G-120
<b>mit Integrierter Antrieb und Getriebe</b>		
EMCA-EC-67-... EMGC-60-P-... <sup>2)</sup>	1586276	EAMM-U-86-D60-60H-102
	1542264	EAMM-U-110-D60-60H-120

1) Das Eingangs-Drehmoment darf das max. zul. übertragbare Drehmoment des Parallelbausatzes nicht überschreiten.

2) Getriebeabtriebswellen-Ø: EMGA-60-P-...-SAS/-SST: 11 mm; EMGA-60-P-...-EAS, EMGC-60-P: 14 mm

 **Hinweis**

Zum Einstellen der Zahnriemenvorspannung ist bei EAMM-U-110 das Spannelement EADT notwendig.

Optional können Motor und/oder Achswelle mit einem Gegenlager EAMG abgestützt werden.

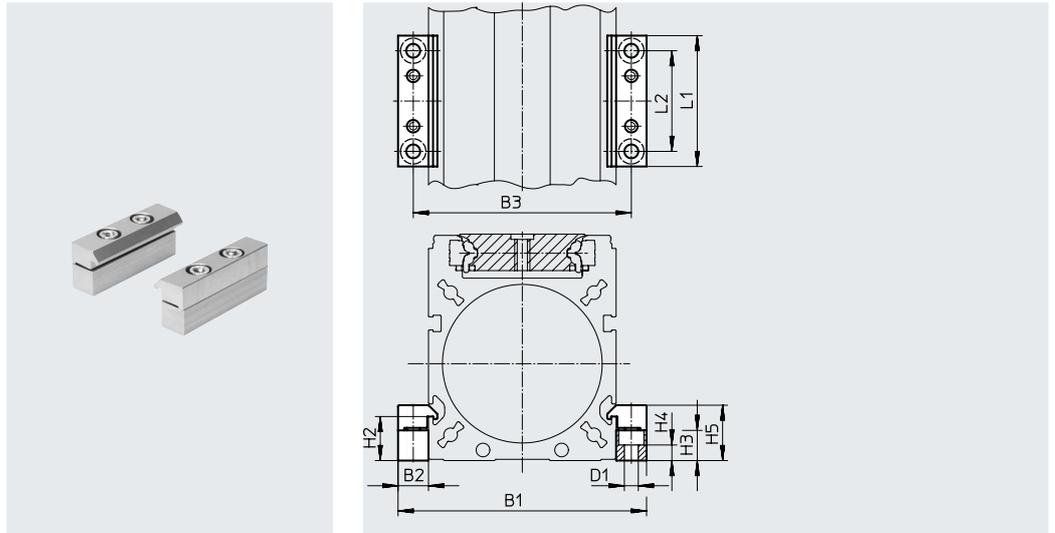
## Zubehör

### Profilbefestigung

#### EAHF/MUE

Werkstoff:

Aluminium, eloxiert



Abmessungen und Bestellangaben						
für Baugröße	B1	B2	B3	D1 ∅	H2	H3
35	49,5	8	41,5	3,4	10,5	10
45	68,5	12	56,5	5,5	12,5	8,3
55	77	12	65	5,5	17,5	12
75	98	12	86	5,5	17,5	12

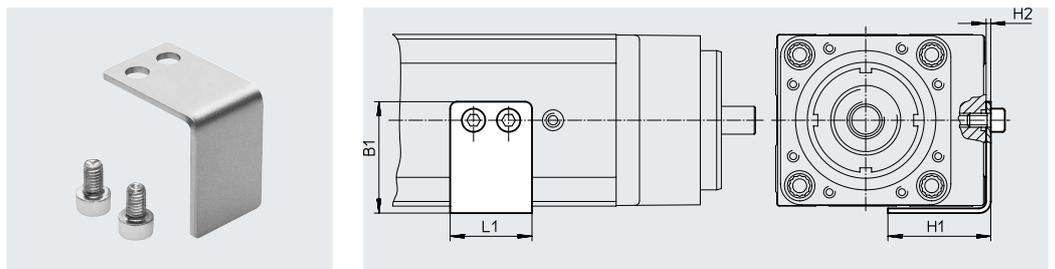
  

für Baugröße	H4	H5	L1	L2	Gewicht [g]	Teile-Nr.	Typ
35	6,8	15,5	40	20	20	1170211	EAHF-G1-35-P
45	2,5	17	52	40	23	1168859	EAHF-G1-45-P
55	6,2	22	52	40	80	558043	MUE-7 0/80
75	6,2	22	52	40	80	558043	MUE-7 0/80

### Schaltfahne EAPM

Werkstoff:

Stahl, verzinkt



Abmessungen und Bestellangaben							
für Baugröße	B1	H1	H2	L1	Gewicht [g]	Teile-Nr.	Typ
35	25,5	25	1,5	17	15	1235029	EAPM-G1-35-SLS
45	32	32,5	2	30	30	1235033	EAPM-G1-45-SLS
55	36	35	2	30	35	1235035	EAPM-G1-55-SLS
75	48	44	2	35	50	1235036	EAPM-G1-75-SLS

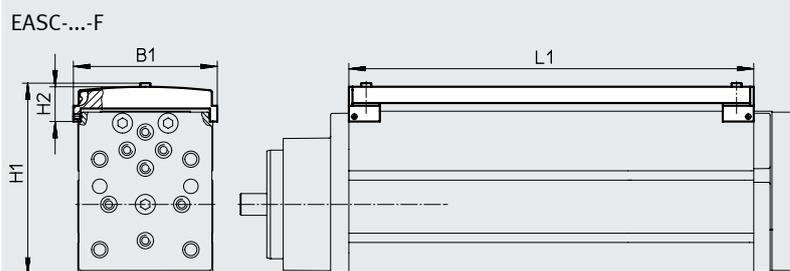
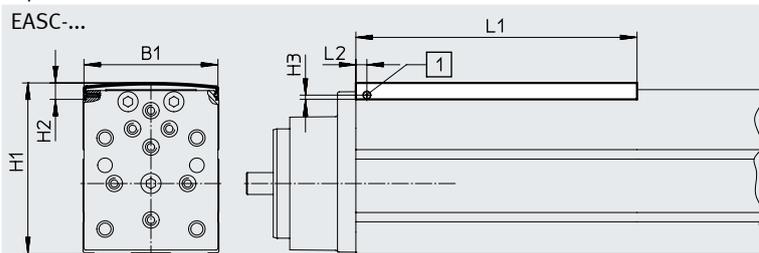
#### - Hinweis

Die Schaltfahne darf nur an den dafür vorgesehenen Gewinden (Führungsschiene hinten) angebaut werden.

## Zubehör

### Abdeckung EASC

Werkstoff:  
Aluminium, eloxiert  
Kupfer- und PTFE-frei



[1] Senkschraube M2

#### Abmessungen und Bestellangaben

für Baugröße		Länge [mm]	B1	H1	H2	H3	L1 -0,5	L2 -0,3	Teile-Nr.	Typ	
<b>für den Einsatz ohne Schaltfahne</b>											
35	50	500 <sup>1)</sup>	32,5	43,2	8,5	2,3	58	6	570819	EASC-G1-35-50	
	500						570874		EASC-G1-35-500		
45	100	500 <sup>1)</sup>	43,5	59,7	9	2,3	108	6	570822	EASC-G1-45-100	
	200						570823		EASC-G1-45-200		
	500						570875		EASC-G1-45-500		
55	100	500 <sup>1)</sup>	52	69,7	9	2,3	108	6	570824	EASC-G1-55-100	
	200						570825		EASC-G1-55-200		
	250						570826		EASC-G1-55-250		
	500						570876		EASC-G1-55-500		
75	100	500 <sup>1)</sup>	73	93,7	9	2,3	108	6	570827	EASC-G1-75-100	
	200						570828		EASC-G1-75-200		
	300						570829		EASC-G1-75-300		
	500						570877		EASC-G1-75-500		
<b>für den Einsatz mit Schaltfahne</b>											
35	50		38,3	55	19,1		119,5		570830	EASC-G1-35-50-F	
45	100		49,7	71,5	19,6		179		570833	EASC-G1-45-100-F	
	200					279		570834	EASC-G1-45-200-F		
55	100		58,2	81,5	19,6	-	204	-	570835	EASC-G1-55-100-F	
	200						304			570836	EASC-G1-55-200-F
	250						383			570837	EASC-G1-55-250-F
75	100		78,9	105,5	19,4		218		570838	EASC-G1-75-100-F	
	200					318		570839	EASC-G1-75-200-F		
	300					423		570840	EASC-G1-75-300-F		

#### - Hinweis

Bei den Abdeckungen mit Länge 500 mm muss die Befestigungsbohrung kundenseitig erstellt werden.

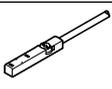
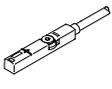
1) Die Abdeckung kann kundenseitig beliebig gekürzt werden.

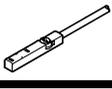
## Zubehör

Bestellangaben		Beschreibung	Teile-Nr.	Typ	PE <sup>1)</sup>
	für Baugröße				
<b>Zentrierhülse ZBH<sup>2)</sup></b>					
	35, 45, 55	für Schlitten und Jochplatte	186717	ZBH-7	10
	75		8137184	ZBH-9-B	
<b>Verbindungshülse ZBV</b>					
	45, 55	zur Verbindung von Mini-Schlitten EGSL mit Mini-Schlitten DGSL	548803	ZBV-M5-7	3
	75		548804	ZBV-M6-9	

1) Packungseinheit in Stück

2) 6 Stück im Lieferumfang des Mini-Schlittens enthalten

Bestellangaben – Näherungsschalter für T-Nut, induktiv						Datenblätter → Internet: sies
	Befestigungsart	Schalt- ausgang	Elektrischer Anschluss	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Typ
<b>Schließer</b>						
	von oben in Nut einsetzbar, bündig mit Zylinderprofil	PNP	Kabel, 3-adrig	7,5	551386	SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE
			Stecker M8x1, 3-polig	0,3	551387	SIES-8M-PS-24V-K-0,3-M8D
		NPN	Kabel, 3-adrig	7,5	551396	SIES-8M-NS-24V-K-7,5-OE
			Stecker M8x1, 3-polig	0,3	551397	SIES-8M-NS-24V-K-0,3-M8D
<b>Öffner</b>						
	von oben in Nut einsetzbar, bündig mit Zylinderprofil	PNP	Kabel, 3-adrig	7,5	551391	SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE
			Stecker M8x1, 3-polig	0,3	551392	SIES-8M-PO-24V-K-0,3-M8D
		NPN	Kabel, 3-adrig	7,5	551401	SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE
			Stecker M8x1, 3-polig	0,3	551402	SIES-8M-NO-24V-K-0,3-M8D

Bestellangaben – Näherungsschalter für T-Nut, magnetoresistiv						Datenblätter → Internet: smt
	Befestigungsart	Schalt- ausgang	Elektrischer Anschluss	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Typ
<b>Schließer</b>						
	von oben in Nut einsetzbar, bündig mit Zylinderprofil, kurze Bauform	PNP	Kabel, 3-adrig	2,5	574335	SMT-8M-A-PS-24V-E-2,5-OE
			Stecker M8x1, 3-polig	0,3	574334	SMT-8M-A-PS-24V-E-0,3-M8D

Bestellangaben – Verbindungsleitungen					Datenblätter → Internet: nebu
	Elektrischer Anschluss links	Elektrischer Anschluss rechts	Kabellänge [m]	Teile-Nr.	Typ
	Dose gerade, M8x1, 3-polig	Kabel, offenes Ende, 3-adrig	2,5	541333	NEBU-M8G3-K-2.5-LE3
			5	541334	NEBU-M8G3-K-5-LE3
	Dose gewinkelt, M8x1, 3-polig	Kabel, offenes Ende, 3-adrig	2,5	541338	NEBU-M8W3-K-2.5-LE3
			5	541341	NEBU-M8W3-K-5-LE3

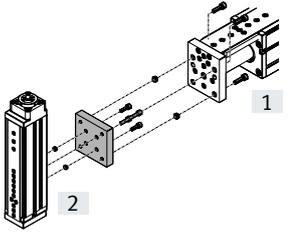
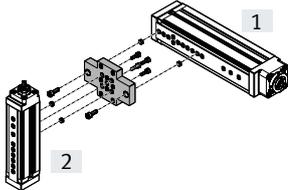
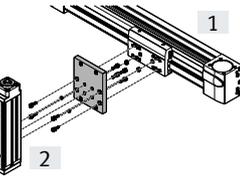
Zubehör

**Adapterbausatz  
HMSV**

Werkstoff:  
Aluminium-Knetlegierung  
Kupfer- und PTFE-frei  
RoHS konform

 **Hinweis**  
Der Bausatz beinhaltet die individuelle Befestigungsschnittstelle sowie das notwendige Befestigungsmaterial.

Zulässige Antrieb/Antrieb-Kombinationen mit Adapterbausatz Download CAD-Daten → [www.festo.com](http://www.festo.com)

Kombination	[1] Antrieb	[2] Antrieb	Adapterbausatz			Benötigte Anzahl	PE <sup>2)</sup>
	Baugröße	Baugröße	KBK <sup>1)</sup>	Teile-Nr.	Typ		
<b>EGSL/EGSL</b>	<b>EGSL</b>	<b>EGSL</b>	<b>HMSV</b>				
	35	35	2	–	M4x12 DIN 912 <sup>3)</sup>	4	–
	45, 55	35		186717	ZBH-7 <sup>4)</sup>	4	10
	45	45		1088295	HMSV-71	1	–
	55	45, 55		–	M5x12 DIN 912 <sup>3)</sup>	4	–
	75	45, 55		186717	ZBH-7 <sup>4)</sup>	4	10
	75	75		–	M5x14 DIN 912 <sup>3)</sup>	4	–
	75	75		1088311	HMSV-72	1	–
	35	35	2	–	M6x18 DIN 912 <sup>3)</sup>	4	–
	45, 55	35, 45		150927	ZBH-9 <sup>4)</sup>	4	10
	75	45		1088327	HMSV-73	1	1
	55	55		1088338	HMSV-74	1	1
	75	55, 75		1089092	HMSV-75	1	1
	75	55, 75		1088338	HMSV-74	1	1
75	55, 75	1089092	HMSV-75	1	1		
<b>EGC/EGSL</b>	<b>EGC</b>	<b>EGSL</b>	<b>HMSV</b>				
	50	35	2	1089104	HMSV-76	1	1
	70	35, 45, 55		1089346	HMSV-77	1	1
	80	45, 55, 75		1089520	HMSV-78	1	1
	120	45, 55, 75		1089527	HMSV-79	1	1

- 1) Korrosionsbeständigkeitsklasse KBK 2 nach Festo Norm FN 940070  
Mäßige Korrosionsbeanspruchung. Innenraumanwendung bei der Kondensation auftreten darf. Außenliegende sichtbare Teile mit vorrangig dekorativer Anforderung an die Oberfläche, die in direktem Kontakt zur umgebenden industrietypischen Atmosphäre stehen.
- 2) Packungseinheit in Stück.
- 3) Die aufgeführten Schrauben sind nicht im Lieferumfang der Antriebe enthalten.
- 4) Die Zentrierhülsen sind im Lieferumfang der Antriebe enthalten.