

Date d'édition : 17.06.2026



Ref : EWTIDMCS-570-SC

MCS-570 RST Partie opérative: Table rotative avec capteurs inductif, optique, capacitif avec SC

Avec contrôle de vitesse, Association possible en amont: MA, SU, PPE, PPP en aval: SU, PPE, PPP

La table rotative à entraînement électrique transporte les pièces dans un cercle et les positionne à un angle de 90 °.

Les pièces doivent être placées et retirées des autres unités de la table d'indexation rotative.

Une unité de test avec trois capteurs disposés au-dessus de la table rotative reconnaît les pièces comme "présentes", "brillantes", "sombres" et "métalliques".

Les résultats peuvent être affichés à l'écran.

Les positions à 90 ° sont détectées par un capteur inductif.

Le contrôle du moteur se fait avec un relais.

Caractéristiques techniques:

Alimentation: 24 V CC

Capteurs: 2 capteurs inductif

1 capteur capacitif

1 capteur optique

Actuateurs 1 commande moteur

Avec boîtier de commande pour réglage de la vitesse 0...100% avec afficheur numérique, interrupteur pour commande par API

1 Afficheur à 3 voyant LED

Entrée sorties API nécessaires

4 Entrées numérique

4 Sorties numérique

Raccordement 25 pôles D-SUB

Echantillons nécessaires

Cylindre 30x20mm

Dimensions 320x400x295 mm

Poids 4.8 kg

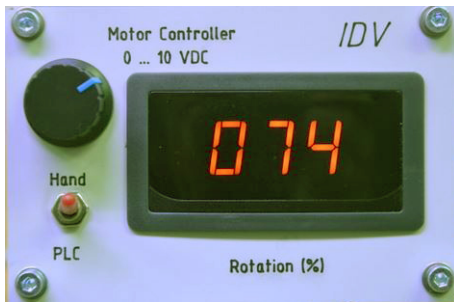
Livré avec câble D-SUB-25

A combiner avec les stations MCS:

Amont: MA, SU, PPE, PPP

Aval: SU, PPE, PPP

Date d'édition : 17.06.2026



Options

Ref : EWTIDS-001.L

Module LOGO SIEMENS avec écran, 24 V CC, 8 entrées, 4 Sorties



- 24 V CC
- 8x entrées (dont 2 utilisables comme analogiques) avec 8 interrupteurs / boutons pour la simulation
- 4x sorties (transistor, 0,5 A) avec LED de visualisation de l'état de sortie
- Sans protection contre les courts-circuits
- Indice de protection IP 20
- Toutes les entrées et sorties avec douilles 4 mm de sécurité et connecteurs SUB-D pour modules MCS
- Montage rapide dans des cadres ELECTRO (160 mm)
- Largeur 125 mm

Date d'édition : 17.06.2026

Ref : EWTIDMCS-569-11-8-1A

MCS-569-11-8-1A Adaptateur SUB-D vers 4 mm double puits

11x Entrées numériques, 8 sorties numériques, alimentation 24V



Adaptateur pour la mise en oeuvre de la connexion SUB-D vers des douilles de sécurité 4 mm

Prise SUB-D avec câble de 1,5 m

11 entrées numériques; 24 VDC

8 sorties numériques; 24 VDC; 0.5A

2 douilles pour alimentation 24 VDC

Ref : EWTIDAK-405SC

Câble 5m avec connecteur sub D 25 pôles pour raccorder un module MCS à un API

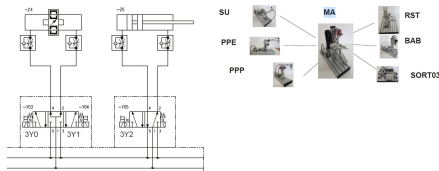
Sans connecteur coté API



Ref : EWTIDMCS-520

MCS-520 MA Partie opérative, Mesure analogique de l'épaisseur

Association possible en amont: SU, PPE, PPP, en aval: RST, BAB, SORT03



Les pièces sont déplacées sur un porte-pièces avec un dispositif de levage pour venir en buter contre le système de mesure.

Un signal de tension analogique plage 0 ... 10V permet de mesurer l'épaisseur du matériau.

La pièce à usiner peut être transférée dans une position intermédiaire du dispositif de levage via une goulotte ou être déchargée dans la position la plus basse.

Les positions finales du piston du vérin sont interrogées via des capteurs de proximité REED.

La commande des vérins est effectuée avec une vanne à 5/2 voies à commande électrique.

Caractéristiques techniques:

Date d'édition : 17.06.2026

Alimentation: 24 V CC
 Pneumatique: 5...6 bars non lubrifié
 Capteurs: 2 interrupteurs de vérin
 3 contacteurs REED
 1 système de mesure analogique
 Actuateurs 1 distributeur pneumatique monostable 5/2
 1 distributeur pneumatique NO 5/3
 1 vérin sans tige
 Entrée sorties API nécessaires:
 4 Entrées numérique
 3 Sorties numérique
 1 Entrée analogique
 Raccordement 25 pôles D-SUB
 Echantillons nécessaires:
 Cylindre 30x20mm
 Dimensions 160x400x400 mm
 Poids 3 kg

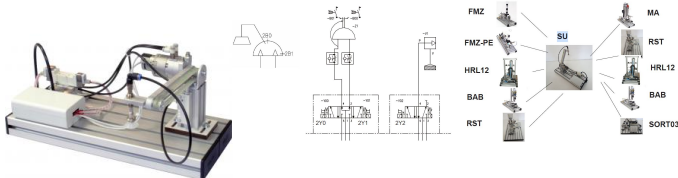
Livré avec câble D-SUB-25

A combiner avec les stations MCS:
 Amont: SU, PPE, PPP
 Aval: RST, BAB, SORT03

Ref : EWTIDMCS-510

MCS-510 SU Partie opérative: Déplacement de pièces par pivotement.

Association possible en amont: FMZ, FMZ-PE, HRL12, BAB, RST en aval: MA, RST, HRL12, BAB, SORT03



Le bras pivotant déplace les pièces entre deux stations MCS.
 Un bras pneumatique pivotant jusqu'à 180°, réglable en continu, transporte les pièces avec une pince à vide.
 Un générateur de vide est monté sur la station.
 Les positions finales des pistons de cylindre sont interrogées via des capteurs de proximité REED.
 La commande des cylindres est effectuée avec des électrovannes à commande électrique.

Caractéristiques techniques:
 Alimentation: 24 V CC
 Pneumatique: 5...6 bars non lubrifié
 Capteurs: 2 interrupteurs de vérin
 Actuateurs 1 distributeur pneumatique monostable 5/2
 1 distributeur pneumatique NO 5/3
 1 Unité pivotante
 1 Ejecteur
 Entrée sorties API nécessaires
 2 Entrées numérique
 3 Sorties numérique

Date d'édition : 17.06.2026

Raccordement 25 pôles D-SUB
Echantillons nécessaires
Cylindre 30x20mm
Dimensions 160x400x300 mm
Poids 2.1 kg

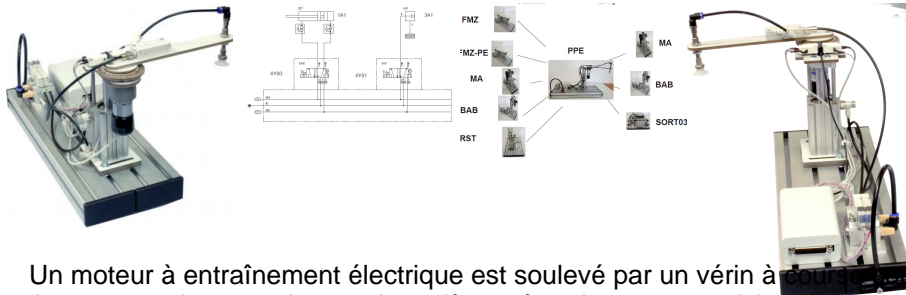
Livré avec câble D-SUB-25

A combiner avec les stations MCS:
Amont: FMZ, FMZ-PE, HRL12, BAB, RST
Aval: MA, RST, HRL12, BAB, SORT03

Ref : EWTIDMCS-585

MCS-585 PPE Partie opérative: Prélèvement 3 positions à pince aspirante

Association possible en amont: FMZ, FMZ-PE, MA, BAP, RST en aval: MA, BAB, SORT03



Un moteur à entraînement électrique est soulevé par un vérin à double effet. Avec une pince aspirante, les pièces à usiner sont saisies à la première position par un autre module et convoyées en cercle. Ces pièces peuvent être stockées dans n'importe quelle position (c'est-à-dire tous les 10 °, avec un disque perforé et une barrière lumineuse à fourche). Les positions doivent être réalisées via un programme automate. Les positions extrêmes du piston du vérin sont interrogées à l'aide de deux capteurs de proximité REED. Les fins de course du moteur sont protégées et signalées avec deux micro-interrupteurs. La commande du vérin et l'activation du vide sont effectuées à l'aide de deux vannes électromagnétiques à 5/2 voies. Le moteur est équipé d'un limiteur de couple. Cela évite les dommages dus à une programmation incorrecte.

Caractéristiques techniques:

Alimentation: 24 V CC
Pneumatique: 5...6 bars non lubrifié
Capteurs: 1 vérin avec capteur
1 micro capteur

Actuateurs 1 moteur CC
1 distributeur 5/2 monostable
1 vérin

Entrée sorties API nécessaires
3 Entrées numérique
4 Sorties numérique

Raccordement 25 pôles D-SUB

Echantillons nécessaires
Cylindre 30x20mm

Date d'édition : 17.06.2026

Dimensions 160x400x230 mm
Poids 3.0 kg

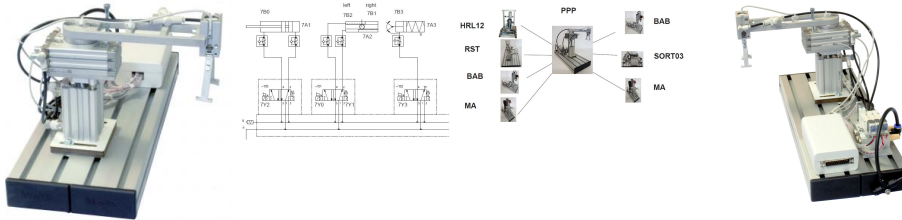
Livré avec câble D-SUB-25

A combiner avec les stations MCS:
Amont: FMZ, FMZ-PE, MA, BAP, RST
Aval: MA, BAB, SORT03

Ref : EWTIDMCS-590

MCS-590 PPP Partie opérative: Prélèvement et positionnement, pneumatique

Association possible en amont: HRL12, RST, BAB, MA en aval: MA, BAB, SORT03



Dispositif de manutention pneumatique avec pièces à usiner prises pneumatiquement, levées et après un mouvement de pivotement jusqu'à max. 180 ° placées à nouveau.

Un vérin pneumatique à double effet antirotation soulève une unité pivotante avec préhenseur à angle pneumatique.

Les pièces détectées sont soulevées et acheminées vers la nouvelle position avec l'unité pivotante.

Les positions finales des pistons de cylindre sont détectées par des capteurs sans contact.

La pince fermée est détectée par un capteur inductif.

Caractéristiques techniques:

Alimentation: 24 V CC

Pneumatique: 5...6 bars non lubrifié

Capteurs: 3 capteurs positions REED

1 capteur inductif

Actuateurs 2 distributeur 5/2 monstable

1 distributeur 5/2 bistable

Entrée sorties API nécessaires

4 Entrées numérique

4 Sorties numérique

Raccordement 25 pôles D-SUB

Echantillons nécessaires

Cylindre 30x20mm

Dimensions 160x400x225 mm

Poids 3.5 kg

Livré avec câble D-SUB-25

A combiner avec les stations MCS:

Amont: HRL12, RST, BAB

Aval: MA, BAB, SORT03

Date d'édition : 17.06.2026

Ref : EWTIDMCS-560
MCS-560 BEB: Pupitre de commande dans console alu avec câble 1m 25 pôles D-SUB



Comprenant:

- 1 interrupteur avec éclairage NF
- 2 interrupteurs avec éclairage NO
- 1 Commutateur 1-2
- 3 Lampes
- 1 Bouton Arrêt d'urgence

Raccordement 25 pôles D-SUB avec câble 1m

Ref : EWTIDMCS-540
MCS-540 WE-HV Option : Groupe de conditionnement de l'air, manuel / 1 groupe suffit pour 4 modules

1 groupe nécessaire par module si module utilisé séparément. réglable de 0.5...7 bar



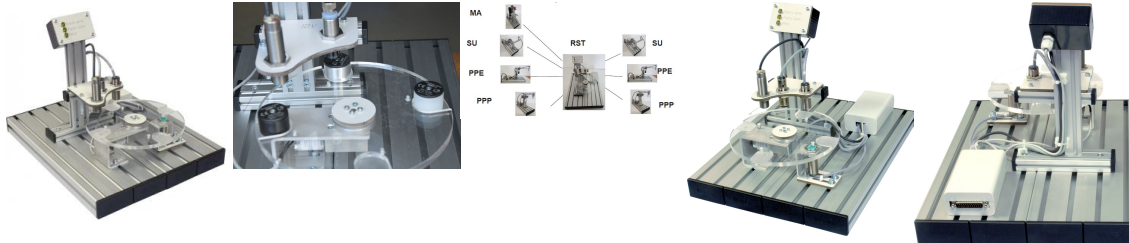
Produits alternatifs

Date d'édition : 17.06.2026

Ref : EWTIDMCS-570-RFID

MCS-570-RFID RST Partie opérative: Table rotative avec tête de lecture, écriture RFID

Association possible en amont: MA, SU, PPE, PPP / en aval: SU, PPE, PPP



Avec la variante RFID, les trois capteurs sont remplacés par une tête de lecture / écriture RFID.

La table rotative à entraînement électrique transporte les pièces dans un cercle et les positionne à un angle de 90 °.

Les pièces doivent être placées et retirées des autres unités de la table d'indexation rotative.

Les résultats peuvent être affichés à l'écran.

Les positions à 90 ° sont détectées par un capteur inductif.

Le contrôle du moteur se fait avec un relais.

Caractéristiques techniques:

Alimentation: 24 V CC

Capteurs: 1 inductif

1 capacitif

1 Tête de lecture / écriture RFID

Actuateurs 1 commande moteur

1 Afficheur à 3 voyant LED

Entrée sorties API nécessaires

4 Entrées numérique

4 Sorties numérique

Raccordement 25 pôles D-SUB

Echantillons nécessaires

Cylindre 30x20mm

Dimensions 320x400x295 mm

Poids 4.8 kg

Livré avec câble D-SUB-25

A combiner avec les stations MCS:

Amont: MA, SU, PPE, PPP

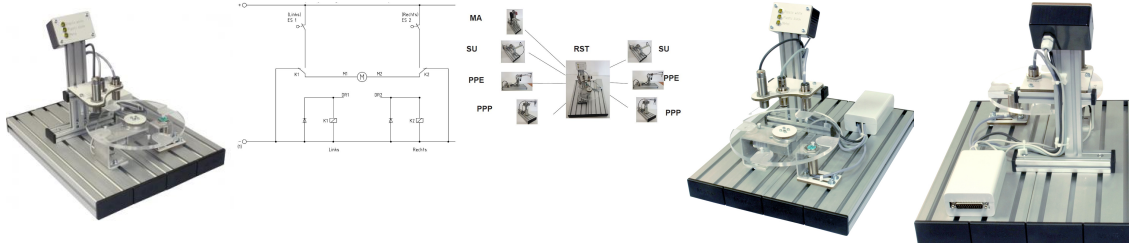
Aval: SU, PPE, PPP

Date d'édition : 17.06.2026

Ref : EWTIDMCS-570

MCS-570 RST Partie opérative: Table rotative avec capteurs inductif, optique, capacitif

Association possible en amont: MA, SU, PPE, PPP en aval: SU, PPE, PPP



La table rotative à entraînement électrique transporte les pièces dans un cercle et les positionne à un angle de 90 °.

Les pièces doivent être placées et retirées des autres unités de la table d'indexation rotative.

Une unité de test avec trois capteurs disposés au-dessus de la table rotative reconnaît les pièces comme "présentes", "brillantes", "sombres" et "métalliques".

Les résultats peuvent être affichés à l'écran.

Les positions à 90 ° sont détectées par un capteur inductif.

Le contrôle du moteur se fait avec un relais.

Caractéristiques techniques:

Alimentation: 24 V CC

Capteurs: 2 capteurs inductif

1 capteur capacitif

1 capteur optique

Actuateurs 1 commande moteur

1 Afficheur à 3 voyant LED

Entrée sorties API nécessaires

4 Entrées numérique

4 Sorties numérique

Raccordement 25 pôles D-SUB

Echantillons nécessaires

Cylindre 30x20mm

Dimensions 320x400x295 mm

Poids 4.8 kg

Livré avec câble D-SUB-25

A combiner avec les stations MCS:

Amont: MA, SU, PPE, PPP

Aval: SU, PPE, PPP