

Date d'édition : 11.02.2026

**Ref : EWTIDMCS-600**

**MCS-600 BAB Partie opérative: Perçage**

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



Appareil de perçage électrique à commande pneumatique permettant de transporter, de maintenir et de percer les pièces.

Une unité d'alimentation linéaire transporte des pièces assemblées sous la perceuse et les bloque pneumatiquement.

Le dispositif de forage est abaissé à l'aide d'un cylindre pneumatique non rotatif et la pièce perforée est percée.

Les positions finales des pistons de cylindre sont interrogées avec des contacts REED.

La commande des vérins est réalisée avec des distributeurs électropneumatiques.

Caractéristiques techniques:

Alimentation: 24 V CC

Pneumatique: 5...6 bars non lubrifié

Capteurs: 4 Capteurs de vérin

Actuateurs 1 Commande moteur

1 distributeur 5/2 monstable

1 distributeur 5/2 bistable

1 vérin

Entrée sorties API nécessaires

4 Entrées numérique

4 Sorties numérique

Raccordement 25 pôles D-SUB

Echantillons nécessaires

Cylindre 30x20mm

Dimensions 160x400x335 mm

Poids 3.5 kg

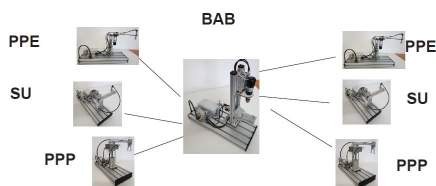
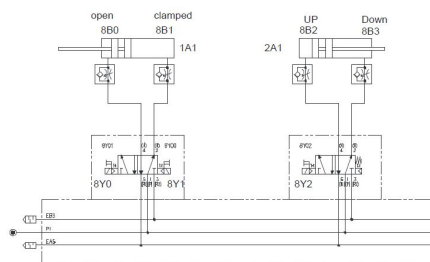
Livré avec câble D-SUB-25

A combiner avec les stations MCS:

Amont: PPE, SU, PPP

Aval: PPE, SU, PPP

Date d'édition : 11.02.2026



## Options

**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 N0
- 1 Commutateur 1-2
- 3 Lampes
- 1 Bouton Arrêt d'urgence

Raccordement 25 pôles D-SUB avec câble 1m

Date d'édition : 11.02.2026

**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



**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 N0
- 1 Commutateur 1-2
- 3 Lampes
- 1 Bouton Arrêt d'urgence

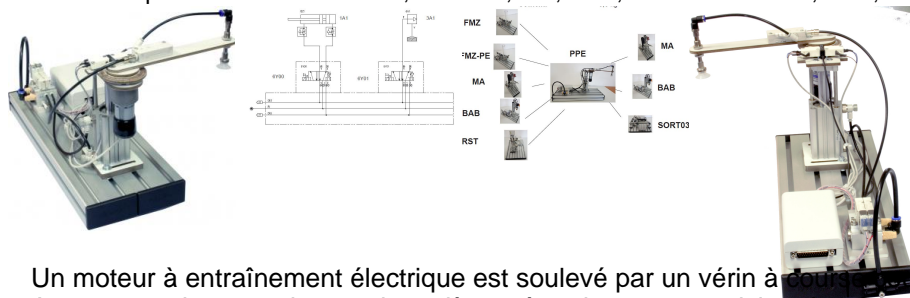
Raccordement 25 pôles D-SUB avec câble 1m

Date d'édition : 11.02.2026

**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 action.

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

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

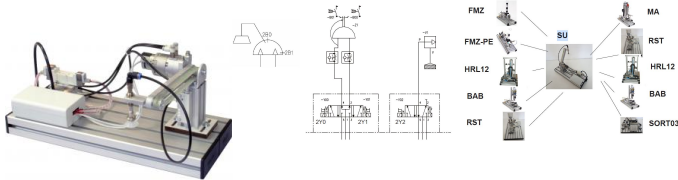
Aval: MA, BAB, SORT03

Date d'édition : 11.02.2026

**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

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

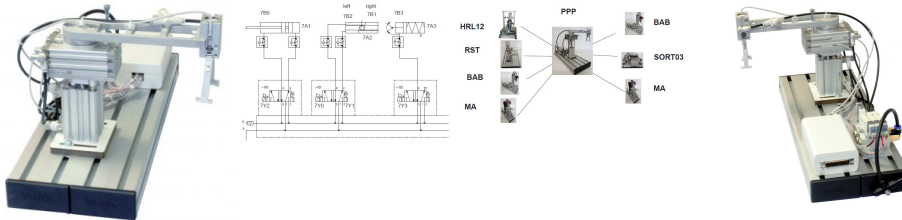
Aval: MA, RST, HRL12, BAB, SORT03

Date d'édition : 11.02.2026

**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 : 11.02.2026

**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 : 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

SYSTEMES DIDACTIQUES s.a.r.l.

Savoie Hexapole - Actipole 3 - 242 Rue Maurice Herzog - F 73420 VIVIERS DU LAC

Tel : [+330456428070](tel:+330456428070) | Fax : [+330456428071](tel:+330456428071)  
systemes-didactiques.fr

Date d'édition : 11.02.2026

## Produits alternatifs

**Ref : EWTIDMCS-600-SC**

**MCS-600 BAB Partie opérative: Perçage avec contrôle de vitesse**

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



Appareil de perçage électrique à commande pneumatique permettant de transporter, de maintenir et de percer les pièces.

Une unité d'alimentation linéaire transporte des pièces assemblées sous la perceuse et les bloque pneumatiquement.

Le dispositif de forage est abaissé à l'aide d'un cylindre pneumatique non rotatif et la pièce perforée est percée.

Les positions finales des pistons de cylindre sont interrogées avec des contacts REED.

La commande des vérins est réalisée avec des distributeurs électropneumatiques.

Caractéristiques techniques:

Alimentation: 24 V CC

Pneumatique: 5...6 bars non lubrifié

Capteurs: 4 Capteurs de vérin

Actuateurs 1 Commande moteur

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

1 distributeur 5/2 monstable

1 distributeur 5/2 bistable

1 vérin

Entrée sorties API nécessaires

4 Entrées numérique

4 Sorties numérique

Raccordement 25 pôles D-SUB

Echantillons nécessaires

Cylindre 30x20mm

Dimensions 160x400x335 mm

Poids 3.5 kg

Livré avec câble D-SUB-25

A combiner avec les stations MCS:

Amont: PPE, SU, PPP

Aval: PPE, SU, PPP