

IoT对应元件系列

使用IoT提高工厂生产效率

Ethernet

EtherNet/IP[®]

DeviceNet[™]

EtherCAT[®]

CC-Link I E TSN

CC-Link I E Field

CC-Link I E Field Basic

CC-Link

PROFI
NET

PROFI
BUS

IO-Link

IO-Link Wireless

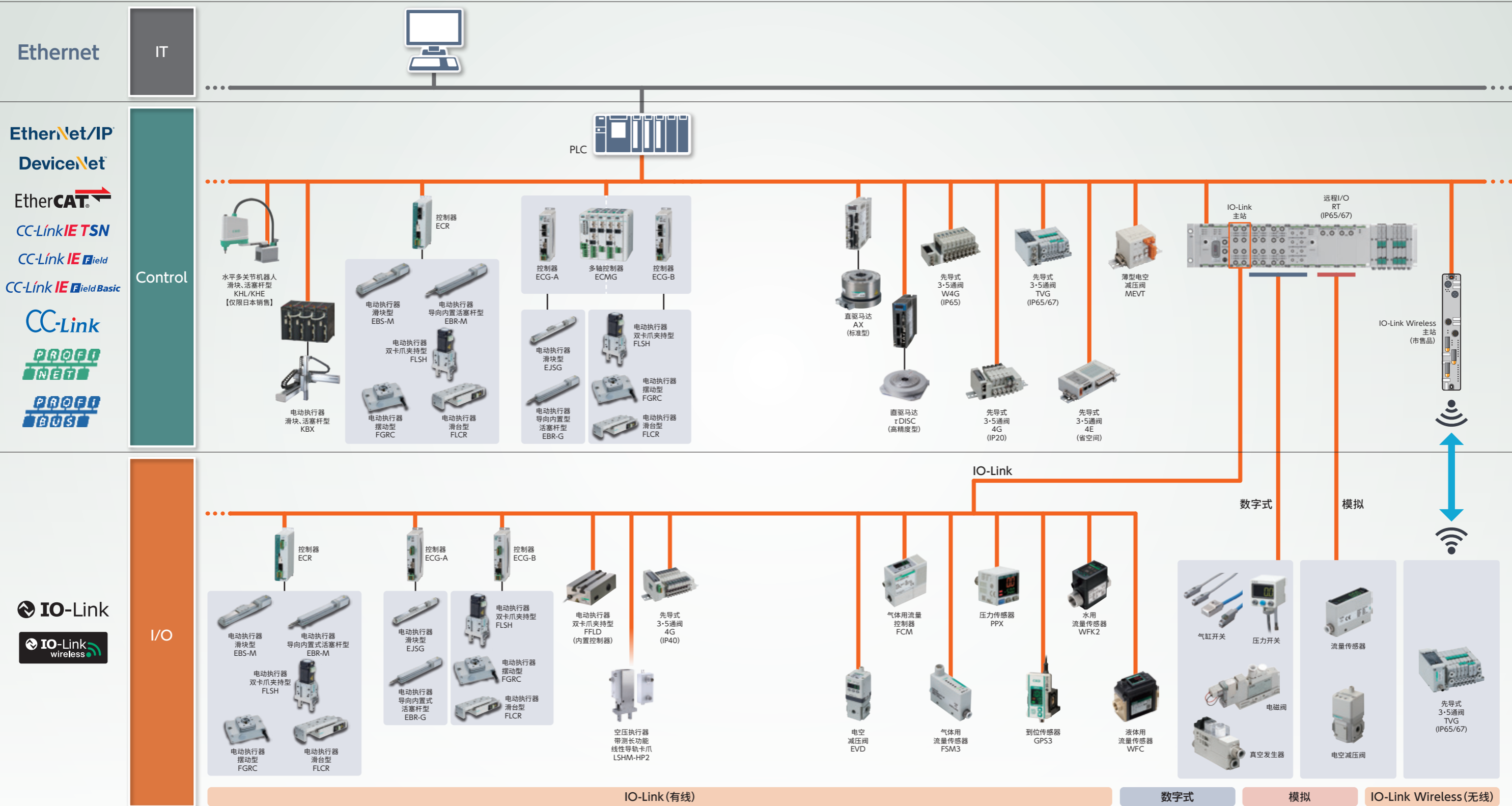
CKD Corporation

产品阵容丰富，满足CKD网络元件需求

在生产全球化、劳动人口减少等背景下，对元件也提出了对应各种网络的要求。
CKD拥有支持生产现场各种工业网络的产品阵容，利用实现人机协作的元件，为客户的高生产率提供支持。

 空压 执行器	 电动元件	 方向控制阀	 传感器、 控制器	 适用通信端口 RJ45	 适用通信端口 M12
--	---	--	--	---	--

系统构成



各产品支持通信一览表

产品类别	产品	适用控制器				EtherNet/IP	DeviceNet	EtherCAT	CC-Link IE TSN	CC-Link IE Field	CC-Link IE Field Basic	CC-Link	PROFINET	PROFI-BUS DP	Ethernet	IO-Link	IO-Link Wireless
		ECG-A	ECG-B	ECR	ECMG												
电动元件	水平多关节机器人	KHL、KHE				●	●	●				●	●	●	●		
	电动执行器 滑块、活塞杆型	KBX					●					●					
	直驱马达 通用型	AXD、AX1R、AX2R、AX4R				●		●				●					
	直驱马达 高精度型	τ DISC						●				●					
	控制器	ECG-A				●		●				●				●	
	控制器	ECG-B				●		●				●				●	
	控制器	ECR						●				●				●	
	多轴控制器	ECMG				●		●				●					
	电动执行器 滑块型	EJSG				●		●				●				●	
	电动执行器 滑块型	EBS-G				●		●				●				●	
	电动执行器 滑块型	EBS-M						●				●				●	
	电动执行器 导向内置式活塞杆型	EBR-G				●		●				●				●	
	电动执行器 导向内置式活塞杆型	EBR-M						●				●				●	
	电动执行器 双卡爪夹持型	FLSH						●				●				●	
	电动执行器 滑台型	FLCR						●				●				●	
	电动执行器 摆动型	FGRC						●				●				●	
	电动执行器 双卡爪夹持型	FFLD														●	
	电动执行器 活塞杆型	GSSD2				●		●				●				●	
	电动执行器 挡块型	GSTK				●		●				●				●	
	电动执行器 带导杆型	GSTG				●		●				●				●	
	电动执行器 带导杆型	GSTS				●		●				●				●	
电动执行器 带导杆型	GSTL				●		●				●				●		
电动执行器 带导杆型	GCKW				●		●				●				●		
空压执行器	带测长功能线性导轨卡爪				LSHM-HP2										●		
方向控制阀	先导式3·5通阀	TVG				●	●	●	●	●	●	●	●		●	●	
	先导式3·5通阀	4G				●	●	●	●	●	●	●	●	●		●	
	先导式3·5通阀 插入式模块集成	W4G				●	●	●	●	●	●	●	●		●		
	先导式3·5通阀 PLC对应型模块集成阀	MN3E、MN4E				●	●	●				●				●	
传感器、控制器	远程I/O	RT				●		●					●			●	
	小型流量控制器 RAPIFLOW®	FCM														●	
	电空减压阀	EVD														●	
	薄型电空减压阀	MEVT					●					●				●	
	小型流量传感器 RAPIFLOW®	FSM3														●	
	数字显示式压力传感器	PPX														●	
	数字显示式间隙开关	GPS3														●	
	卡曼涡街式水用流量传感器 FLUEREX	WFK2														●	
静电容式电磁流量传感器	WFC														●		

第6页

第10页

第12页

第17页

第18页

第19页

第20页

第25页

第26页

第27页

第28页

第34页

EtherNet/IP、DeviceNet为ODVA的注册商标。
EtherCAT是德国倍福自动化有限公司的专利技术和注册商标，由其授权使用。
CC-Link、CC-Link IE Field、CC-Link IE Field Basic为三菱电机株式会社的注册商标。
PROFINET、PROFIBUS、IO-Link为PROFIBUS User Organization的注册商标。

ELECTRIC MOTOR 电动元件 多轴控制器

ECMG

- 规格**
- 适用执行器 EJSG、EBS/EBR-G、FLSH/FLCR/FGRC-G、GSSD2、GSTK、GSTG、GSTS、GSTL、GCKW
 - 最大动作轴数 16轴
 - 电源电压 DC24V±10%

- 特点**
- 执行器最多可连接16轴 安装空间仅以往的40%
 - 大幅提升执行器的基本性能,各速度可搬送重量最多为以往的5倍,最快速度最多为以往的2倍
 - 支持所有3种动力电源供给方式
 - 可从HP免费下载专用软件S-Tools



RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动元件 控制器

ECG-A

- 规格**
- 适用执行器 EBS/EBR-G、GSSD2、GSTK、GSTG、GSTS、GSTL (适用马达功率: □35~□56)
 - 支持的网络 CC-Link, IO-Link, EtherCAT, EtherNet/IP
 - 电源电压 DC24V±10%
 - 消耗电流 0.4A以下(控制电源) 最大2.8A以下(动力电源)
 - 防护等级 IP20

- 特点**
- 连接所有7种型号的所有尺寸,有助于减少库存
 - 自动识别功能,无需初始设定即可连接执行器和控制器
 - 体积小且可相邻安装,安装空间为以往的38%。更省空间
 - 可从HP免费下载专用软件S-Tools

RJ45



ELECTRIC MOTOR 电动元件 控制器

ECG-B

- 规格**
- 适用执行器 FLSH/FLCR/FGRC-G、GCKW (适用马达功率: □20~□35)
 - 支持的网络 CC-Link, IO-Link, EtherCAT, EtherNet/IP
 - 电源电压 DC24V±10%
 - 消耗电流 0.4A以下(控制电源) 最大2.8A以下(动力电源)
 - 防护等级 IP20

- 特点**
- 连接所有7种型号的所有尺寸,有助于减少库存
 - 体积小且可相邻安装,安装空间为以往的41%。更省空间
 - 可从HP免费下载专用软件S-Tools

RJ45



ELECTRIC MOTOR 水平多关节机器人

KHL、KHE

- 规格**
- 臂长 300~700mm
 - 最大可搬送重量 10kg

- 特点**
- 可根据工件自由动作,支持多品种生产
 - 可进行高速动作,可缩短节拍时间、节省空间
 - 可通过专用软件,事先进行动作模拟
 - 可连接其他公司的图像处理系统



ELECTRIC MOTOR 直驱马达 通用型

AX1R、AX2R、AX4R、AXD

- 规格**
- 最大扭矩 6~1000N·m
 - 分度精度 ±15~30秒
 - 重复精度 ±5秒
 - 最高转速 30~300rpm

- 特点**
- 无需减速机构及轴承部件,可制作分度台
 - 配备无电池绝对编码器,可减少设备停机时间
 - 可进行动作变更,可灵活应对设备、生产线的规格变更
 - 设定工具AX Tools(免费下载),无论谁都能使用,可快速掌握



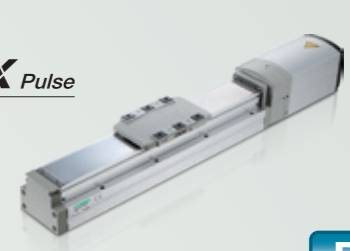
RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 滑块型

EJSG

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 80kg
 - 最大可搬送重量(垂直) 43.3kg
 - 重复精度 ±0.01mm
 - 防护等级 IP50(防尘规格)

- 特点**
- 备有粉尘规格、低发尘规格、二次电池制造工序用规格、食品制造工序用规格
 - 配备无电池绝对编码器,可减少设备停机时间
 - 内置外轨,实现紧凑高刚性本体
 - 标配润滑脂加注口,维护简便



适合控制器
ECMG
ECG-A
ECG-B
ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 滑块型

EBS-G

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 80kg
 - 最快速度 1100mm/s
 - 重复精度 ±0.01mm

- 特点**
- 配备无电池绝对编码器,可减少设备停机时间
 - 采用外轨,实现紧凑高刚性本体
 - 标配润滑脂加注口,维护简便



适合控制器
ECMG
ECG-A
ECG-B
ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 导向内置式活塞杆型

EBR-G

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 80kg
 - 最快速度 900mm/s
 - 重复精度 ±0.01mm

- 特点**
- 配备无电池绝对编码器,可减少设备停机时间
 - 内置导轨,降低了并联导轨的必要性
 - 产品顶部和底部均设有安装孔,无需拆卸产品即可安装



适合控制器
ECMG
ECG-A
ECG-B
ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 双卡爪夹持型

FLSH

- 规格**
- 最大夹持力 65N(单侧)
 - 最大行程 14mm(单侧7mm)
 - 最快夹持速度 15mm/s(单侧)

- 特点**
- 实现与气动元件等同的能力
 - 带自锁机构、手动操作
 - 可与气动卡爪LSH互换安装



适合控制器
ECMG
ECG-A
ECG-B
ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 滑台型

FLCR

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 11kg
 - 最快速度 300mm/s
 - 最大推压力 210N

- 特点**
- 实现与气动元件等同的能力
 - 配备线性导轨,实现高刚性
 - 与气缸LCR尺寸兼容



适合控制器
ECMG
ECG-A
ECG-B
ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 摆动型

FGRC

- 规格**
- 最大扭矩 4.66N·m
 - 允许惯性力矩 0.0297kg·m²
 - 最高角速度 200deg/s

- 特点**
- 实现与气动元件等同的能力
 - 带自锁机构、手动操作
 - 旋转部分的中心与执行器本体的中心安装在同一轴线上



适合控制器
ECMG
ECG-A
ECG-B
ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 活塞杆型

GSSD2

ROBODEX Pulse

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 14.8kg
 - 最快速度 500mm/s
 - 最大推压力 590N

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体, 实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后, 不仅可进行64点的多点定位以及推压动作, 还可连接各种接口



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 挡块型

GSTK

ROBODEX Pulse

- 规格**
- 最大推力 192N
 - 最快速度 500mm/s
 - 最大推压力 590N

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体, 实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后, 不仅可进行64点的多点定位以及推压动作, 还可连接各种接口



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 带导杆型

GSTG

ROBODEX Pulse

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 14.8kg
 - 最快速度 500mm/s
 - 最大推压力 590N
 - 行程 20~100mm

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体, 实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后, 不仅可进行64点的多点定位以及推压动作, 还可连接各种接口



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 带导杆型

GSTS

ROBODEX Pulse

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 14.8kg
 - 最快速度 500mm/s
 - 最大推压力 590N
 - 行程 25~50mm

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体, 实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后, 不仅可进行64点的多点定位以及推压动作, 还可连接各种接口



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 带导杆型

GSTL

ROBODEX Pulse

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 14.8kg
 - 最快速度 500mm/s
 - 最大推压力 590N
 - 行程 50~200mm

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体, 实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后, 不仅可进行64点的多点定位以及推压动作, 还可连接各种接口



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 带导杆型

GCKW

ROBODEX Pulse

- 规格**
- 最大夹持力(单侧) 29N
 - 最大行程 6mm(单侧3mm)
 - 最快夹持速度 15mm/s(单侧)

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体, 实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后, 不仅可进行64点的多点定位以及推压动作, 还可连接各种接口



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

RJ45

SENSOR CONTROLLER 远程I/O

RT

M12



- 规格**
- 网络 EtherNet/IP、EtherCAT、IO-Link (作为IO-Link主机)
 - 单元种类 数字输入、数字输出、模拟输入、模拟输出、IO-Link主机
 - 电源电压 DC24V±10%
 - 防护等级 IP65/67

- 特点**
- 采用IP65/67(防尘、防喷溅)设计, 无需控制面板即可直接安装。适用于分散式的I/O远离PLC
 - 从站输入输出点数512byte(4096点)单元最多可连接18台
*由所需单元组合而成的远程I/O
 - 每个端口最大0.5A输出。可在任意位置增加电源单元, 因此即使连接传感器数量增加也可对应
 - IO-Link主机: 8端口/单元。可有效节省装置的空间

DIRECTIONAL CONTROL VALVES 先导式3·5通阀

TVG

M12

- 规格**
- 适用缸径 ~φ80
 - 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
 - 防护等级 IP65/67

- 特点**
- 耐久次数 1.2亿次
 - 实现软阀芯的长寿命
 - 追求减少空气泄漏, 有助于碳中和
 - 便于重新组装的插入式结构
 - 配备阀打开次数计算功能



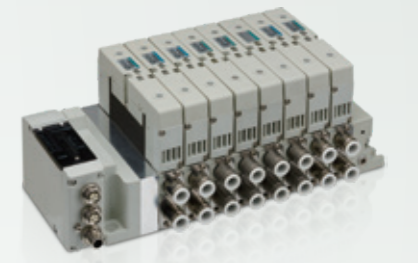
DIRECTIONAL CONTROL VALVES 先导式3·5通阀插入式模块集成阀

W4G

M12

- 规格**
- 适用缸径 φ20~φ125
 - 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
 - 防护等级 IP65

- 特点**
- 采用插入方式, 阀的更换作业更为简便
 - 通过对滑动部的结构、密封件等的改良, 实现长寿命
 - 耐久次数6000万次 (使用洁净空气且压力0.5MPa时)



DIRECTIONAL CONTROL VALVES 先导式3·5通阀

4G

RJ45

- 规格**
- 适用缸径 φ20~φ100
 - 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
 - 防护等级 IP20

- 特点**
- 主阀的滑动机构追求极致, 实现低滑动、长寿命*1
 - 响应时间: 12ms±2ms(4G1型)
 - 耐久次数1亿次(单电控)*1



*1.仅4GA/BR·M4GA/BR·MN4GA/BR

DIRECTIONAL CONTROL VALVES 先导式3·5通阀PLC对应型模块集成阀

MN3E、MN4E

RJ45

- 规格**
- 适用缸径 φ2.5~φ40
 - 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa

- 特点**
- 阀宽7mm、10mm的省空间设计
 - 响应性12ms(3通阀2个内置型)适用于气控阀的操作
 - 接头种类丰富(φ1.8、φ3、φ4), 有助于节省装置空间
 - 配备阀打开次数计算功能



DIRECTIONAL CONTROL VALVES
先导式3·5通阀
TVG

- 规格**
- 适用缸径 ~φ80
 - 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
 - 防护等级 IP65/67

- 特点**
- 耐久次数1.2亿次 实现软阀芯的长寿命
 - 追求减少空气泄漏，有助于碳中和
 - 易替换的插入式结构

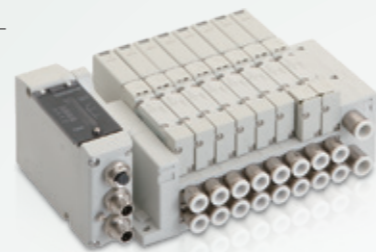


M12

DIRECTIONAL CONTROL VALVES
先导式3·5通阀插入式模块集成阀
W4G

- 规格**
- 适用缸径 φ20~φ125
 - 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
 - 防护等级 IP65

- 特点**
- 采用插入方式，阀的更换作业更为简便
 - 通过对滑动部的结构、密封件等的改良，实现了长寿命
 - 耐久次数6000万次(使用洁净空气且压力0.5MPa时)



M12

DIRECTIONAL CONTROL VALVES
先导式3·5通阀
4G

- 规格**
- 适用缸径 φ20~φ100
 - 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
 - 防护等级 IP20

- 特点**
- 主阀的滑动机构追求极致，实现低滑动、长寿命*1
 - 响应时间：12ms±2ms(4G1型)
 - 耐久次数1亿次(单电控)*1
- *1. 仅4GA/BR·M4GA/BR·MN4GA/BR



DIRECTIONAL CONTROL VALVES
先导式3·5通阀PLC对应型模块集成阀
MN3E、MN4E

- 规格**
- 适用缸径 φ2.5~φ40
 - 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa

- 特点**
- 阀宽7mm、10mm的省空间设计
 - 响应性12ms(3通阀2个内置型)适用于气控阀的操作
 - 接头种类丰富(φ1.8、φ3、φ4)，有助于节省装置空间



SENSOR CONTROLLER
薄型电空减压阀
MEVT

- 规格**
- 最大流量 MEVT100 2L/min、MEVT500 6L/min
 - 压力控制范围 MEVT100 0~100 kPa、MEVT500 0~0.5MPa
 - 线性度 ±0.5% F.S.以下

- 特点**
- 薄型电空减压阀集成型。每连的宽度：14mm、80g
 - 重复精度0.3%F.S. 响应时间0.1秒(无负荷时)的高精度、高响应
 - 可实现DIN导轨安装。可选择底面安装和背面安装2个方向



ELECTRIC MOTOR
水平多关节机器人
KHL、KHE

- 规格**
- 臂长 300~700mm
 - 最大可搬送重量 10kg

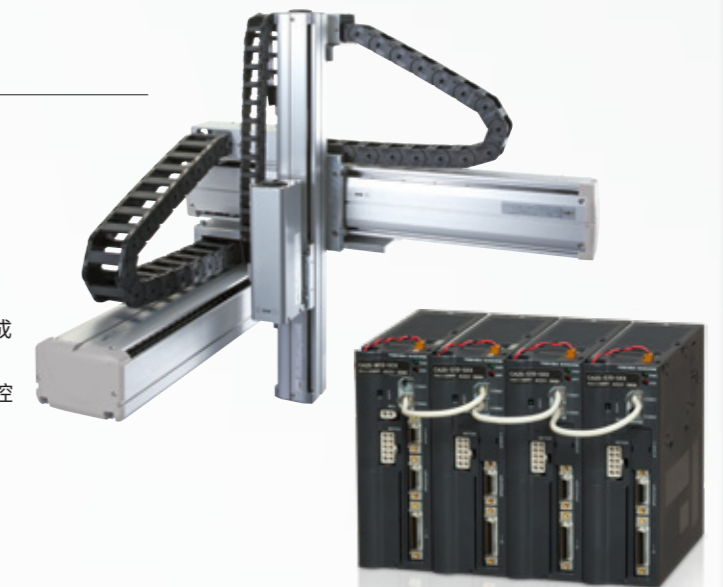
- 特点**
- 可根据工件进行自由动作，支持多品种生产
 - 可进行高速动作，可缩短节拍时间、节省空间
 - 可通过专用软件，事先进行动作模拟
 - 可连接其他公司的图像处理系统



ELECTRIC MOTOR
电动执行器 滑块、活塞杆型
KBX

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 250kg
 - 最大行程 4450mm
 - 最大动作轴数 4轴

- 特点**
- 搭载伺服电机50~750W，可进行单轴至最大4轴的多轴构成
 - 滑块型(滚珠丝杆、皮带)、活塞杆型、R轴型与种类丰富
 - 无需使用连接电缆对单轴用控制器进行连接，即可作为多轴控制器使用。



ELECTRIC MOTOR 电动元件 多轴控制器
ECMG

RJ45

- 规格**
- 适用执行器 EJSJG、EBS/EBR-G、FLSH/FLCR/FGRC-G、GSSD2、GSTK、GSTG、GSTS、GSTL、GCKW
 - 最大动作轴数 16轴
 - 电源电压 DC24V±10%
- 特点**
- 执行器最多可连接16轴。安装空间为以往的40%
 - 大幅提升执行器的基本性能。各速度可搬送重量最多为以往的5倍、最快速度最多提高2倍
 - 支持所有3种动力电源供给方式
 - 可从HP免费下载专用软件S-Tools



ELECTRIC MOTOR 电动元件 控制器
ECG-A

RJ45

- 规格**
- 适用执行器 EBS/EBR-G、GSSD2、GSTK、GSTG、GSTS、GSTL (适用马达功率：□35~□56)
 - 支持的网络 CC-Link, IO-Link, EtherCAT, EtherNet/IP
 - 电源电压 DC24V±10%
 - 消耗电流 0.4A以下(控制电源)最大2.8A以下(动力电源)
 - 防护等级 IP20
- 特点**
- 连接所有7种型号的所有尺寸, 有助于减少库存
 - 自动识别功能, 无需初始设定即可连接执行器和控制器
 - 体积小且可相邻安装, 安装空间为以往的38%。更省空间
 - 可从HP免费下载专用软件S-Tools



ELECTRIC MOTOR 电动元件 控制器
ECG-B

RJ45

- 规格**
- 适用执行器 FLSH/FLCR/FGRC-G、GCKW (适用马达功率：□20~□35)
 - 支持的网络 CC-Link, IO-Link, EtherCAT, EtherNet/IP
 - 电源电压 DC24V±10%
 - 消耗电流 0.4A以下(控制电源)最大2.8A以下(动力电源)
 - 防护等级 IP20
- 特点**
- 连接所有4种型号的所有尺寸, 有助于减少库存
 - 体积小且可相邻安装, 安装空间为以往的41%。更省空间
 - 可从HP免费下载专用软件S-Tools



ELECTRIC MOTOR 电动元件 控制器
ECR

RJ45

- 规格**
- 适用执行器 EBS/EBR-M、FLSH、FLCR、FGRC (适用马达大小：□20~□56)
 - 支持的网络 CC-Link, EtherCAT, IO-Link
 - 电源电压 DC24V±10%或DC48V±10%
 - 消耗电流 0.6A以下(控制电源)最大6.1A以下(动力电源)
 - 防护等级 IP20
- 特点**
- 连接所有5种型号的所有尺寸, 有助于减少库存
 - 带自动识别功能, 无需初始设定即可连接执行器和控制器
 - 体积小且可相邻安装, 安装空间为以往的44%。节省了空间
 - 可从HP免费下载专用软件S-Tools



ELECTRIC MOTOR 直驱马达 通用型
AX1R、AX2R、AX4R、AXD **ABSODEX**

RJ45

- 规格**
- 最大扭矩 6~1000N·m
 - 分度精度 ±15~30秒
 - 重复精度 ±5秒
 - 最高转速 30~300rpm
- 特点**
- 无需减速机构及轴承部件, 可制作分度台
 - 无电池绝对位置检测器无需回原点
 - 可进行动作变更, 可灵活应对设备、生产线的规格变更
 - 设定工具AXTools(免费下载), 无论谁都能使用, 可快速掌握



ELECTRIC MOTOR 直驱马达 高精度型
τDISC

RJ45

- 规格**
- 最大扭矩 7.5~3700N·m
 - 绝对定位精度 ±10~15arcsec (补偿选择项时)
 - 额定转速 1~15rps
- 特点**
- 马达单位体积的扭矩密度较高的紧凑型设计
 - 大惯量时也能实现稳定动作
 - 实现高速、高精度定位
 - 适用于由AC伺服马达+减速机构组成的直驱化



ELECTRIC MOTOR 电动执行器 滑块型
EJSJG

RJ45

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 80kg
 - 最大可搬送重量(垂直) 43.3kg
 - 重复精度 ±0.01mm
 - 防护等级 IP50(防尘规格)
- 特点**
- 备有粉尘规格、低发尘规格、二次电池制造工序用规格、食品制造工序用规格
 - 配备无电池绝对编码器, 可减少设备停机时间
 - 内置外轨, 实现紧凑高刚性本体
 - 标配润滑脂加注口, 维护简便

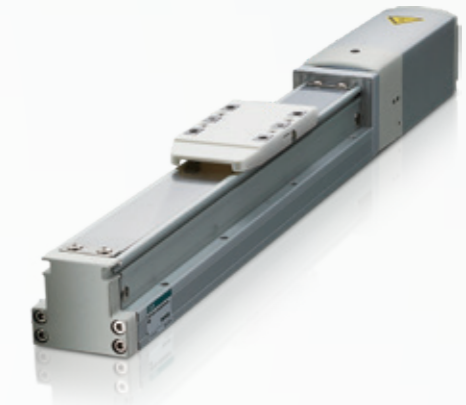


- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 滑块型
EBS-M、EBS-G

RJ45

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 80kg
 - 最快速度 1100mm/s
 - 重复精度 ±0.01mm
- 特点**
- 配备无电池绝对编码器, 可减少设备停机时间
 - 采用外轨, 实现紧凑高刚性本体
 - 标配润滑脂加注口, 维护简便



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 导向内置式活塞杆型
EBR-M、EBR-G

RJ45

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 80kg
 - 最快速度 900mm/s
 - 重复精度 ±0.01mm
- 特点**
- 配备无电池绝对编码器, 可减少设备停机时间
 - 内置导轨, 降低了并联导轨的必要性
 - 产品顶部和底部均设有安装孔, 无需拆卸产品即可安装



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 双卡爪夹持型

FLSH

- 规格**
- 最大夹持力 65N(单侧)
 - 最大行程 14mm(单侧7mm)
 - 最快夹持速度 15mm/s(单侧)

- 特点**
- 实现与气动元件等同的能力
 - 带自锁机构、手动操作
 - 可与气动卡爪LSH互换安装

ROBODEX Pulse



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 滑台型

FLCR

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 11kg
 - 最快速度 300mm/s
 - 最大推压力 210N

- 特点**
- 实现与气动元件等同的能力
 - 配备线性导轨, 实现高刚性
 - 与气缸LCR尺寸兼容

ROBODEX Pulse



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

RJ45

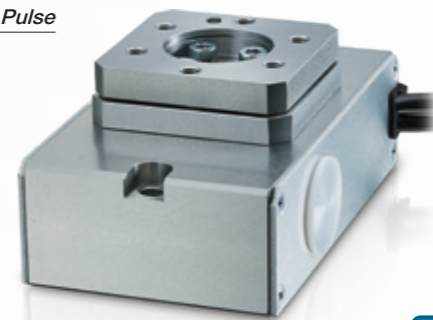
ELECTRIC MOTOR 电动执行器 摆动型

FGRC

- 规格**
- 最大扭矩 4.66N·m
 - 允许惯性力矩 0.0297kg·m²
 - 最高角速度 200deg/s

- 特点**
- 实现与气动元件等同的能力
 - 带自锁机构、手动操作
 - 旋转部分的中心与执行器本体的中心安装在同一轴线上

ROBODEX Pulse



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 水平多关节机器人

KHL、KHE

- 规格**
- 臂长 300~700mm
 - 最大可搬送重量 10kg

- 特点**
- 可根据工件进行自由动作, 支持多品种生产
 - 可进行高速动作, 可缩短节拍时间、节省空间
 - 可通过专用软件, 事先进行动作模拟
 - 可连接其他公司的图像处理系统



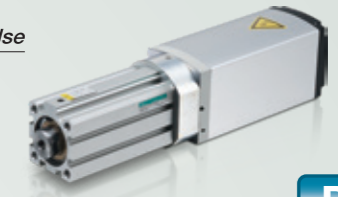
ELECTRIC MOTOR 电动执行器 活塞杆型

GSSD2

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 14.8kg
 - 最快速度 500mm/s
 - 最大推压力 590N

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体, 实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后, 不仅可进行64点的多点定位以及推压动作, 还可连接各种接口

ROBODEX Pulse



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 挡块型

GSTK

- 规格**
- 最大推力 192N
 - 最快速度 500mm/s
 - 最大推压力 590N

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体, 实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后, 不仅可进行64点的多点定位以及推压动作, 还可连接各种接口

ROBODEX Pulse



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 带导杆型

GSTG

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 14.8kg
 - 最快速度 500mm/s
 - 最大推压力 590N
 - 行程 20~100mm

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体, 实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后, 不仅可进行64点的多点定位以及推压动作, 还可连接各种接口

ROBODEX Pulse



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 带导杆型

GSTS

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 14.8kg
 - 最快速度 500mm/s
 - 最大推压力 590N
 - 行程 25~50mm

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体, 实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后, 不仅可进行64点的多点定位以及推压动作, 还可连接各种接口

ROBODEX Pulse



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 带导杆型

GSTL

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 14.8kg
 - 最快速度 500mm/s
 - 最大推压力 590N
 - 行程 50~200mm

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体, 实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后, 不仅可进行64点的多点定位以及推压动作, 还可连接各种接口

ROBODEX Pulse



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 带导杆型

GCKW

- 规格**
- 最大夹持力(单侧) 29N
 - 最大行程 6mm(单侧3mm)
 - 最快夹持速度 15mm/s(单侧)

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体, 实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后, 不仅可进行64点的多点定位以及推压动作, 还可连接各种接口

ROBODEX Pulse



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

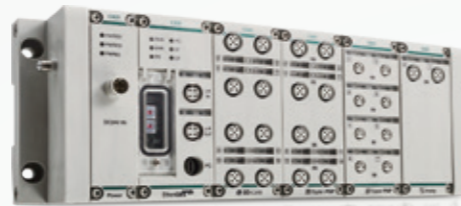
RJ45

SENSOR CONTROLLER 远程I/O RT

M12

- 规格**
- 网络 EtherNet/IP、EtherCAT、IO-Link (作为IO-Link主机)
 - 单元种类 数字输入、数字输出、模拟输入、模拟输出、IO-Link主机
 - 电源电压 DC24V±10%
 - 防护等级 IP65/67

- 特点**
- 采用IP65/67 (防尘、防喷溅) 设计, 无需控制面板即可直接安装。适用于分散式的I/O远离PLC
 - 从站输入输出点数512byte (4096点) 单元最多可连接18台
※由所需单元组合而成的远程I/O
 - 每个端口最大0.5A输出。可在任意位置增加电源单元, 因此即使连接传感器数量增加也可对应
 - IO-Link主机: 8端口/单元。可有效节省装置的空间



DIRECTIONAL CONTROL VALVES 先导式3·5通阀 TVG

M12

- 规格**
- 适用缸径 ~φ80
 - 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
 - 防护等级 IP65/67

- 特点**
- 耐久次数 1.2亿次
实现软阀芯的长寿命
 - 追求减少空气泄漏, 有助于碳中和
 - 便于重新组装的插入式结构
 - 配备阀打开次数计算功能



DIRECTIONAL CONTROL VALVES 先导式3·5通阀插入式模块集成阀 W4G

M12

- 规格**
- 适用缸径 φ20~φ125
 - 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
 - 防护等级 IP65

- 特点**
- 采用插入方式, 阀的更换作业更为简便
 - 通过对滑动部的机构、密封件等的改良, 实现了长寿命
 - 耐久次数6000万次 (使用洁净空气且压力0.5MPa时)



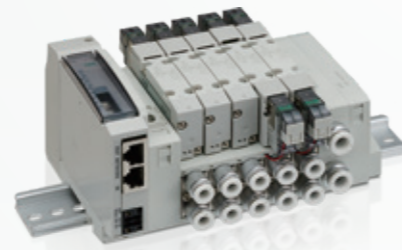
DIRECTIONAL CONTROL VALVES 先导式3·5通阀 4G

RJ45

- 规格**
- 适用缸径 φ20~φ100
 - 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
 - 防护等级 IP20

- 特点**
- 主阀的滑动机构追求极致, 实现低滑动、长寿命*1
 - 响应时间: 12ms±2ms (4G1型)
 - 耐久次数1亿次 (单电控)*1

※1. 仅4GA/BR·M4GA/BR·MN4GA/BR



DIRECTIONAL CONTROL VALVES 先导式3·5通阀PLC对应型模块集成阀 MN3E、MN4E

RJ45

- 规格**
- 适用缸径 φ2.5~φ40
 - 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa

- 特点**
- 阀宽7mm、10mm的省空间设计
 - 响应性12ms (3通阀2个内置型) 适用于气控阀的操作
 - 接头种类丰富 (φ1.8、φ3、φ4), 有助于节省装置空间



DIRECTIONAL CONTROL VALVES 先导式3·5通阀 TVG

M12

- 规格**
- 适用缸径 ~φ80
 - 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
 - 防护等级 IP65/67
 - CC-Link IE TSN通信规格
认证Class ClassB
通信速度 1Gbps/100Mbps

- 特点**
- 耐久次数 1.2亿次
实现软阀芯的长寿命
 - 追求减少空气泄漏, 有助于碳中和
 - 便于重新组装的插入式结构
 - 配备阀打开次数计算功能



DIRECTIONAL CONTROL VALVES 先导式3·5通阀插入式模块集成 W4G

M12

- 规格**
- 适用缸径 φ20~φ125
 - 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
 - 防护等级 IP65

- 特点**
- 采用插入方式, 阀的更换作业更为简便
 - 通过对滑动部的机构、密封件等的改良, 实现长寿命
 - 耐久次数6000万次 (使用洁净空气且压力0.5MPa时)
 - 配备阀打开次数计算功能



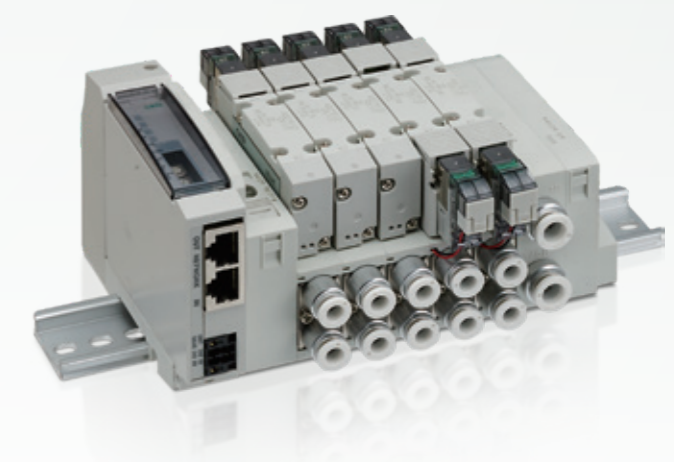
DIRECTIONAL CONTROL VALVES 先导式3·5通阀 4G

RJ45

- 规格**
- 适用缸径 φ20~φ100
 - 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
 - 防护等级 IP20

- 特点**
- 主阀的滑动机构追求极致, 实现低滑动、长寿命*1
 - 响应时间: 12ms±2ms (4G1型)
 - 耐久次数1亿次 (单电控)*1
 - 配备阀打开次数计算功能

※1. 仅4GA/BR·M4GA/BR·MN4GA/BR



先导式3·5通阀
TVG

M12

规格

- 适用缸径 ~φ80
- 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
- 防护等级 IP65/67

特点

- 耐久次数1.2亿次
实现软阀芯的长寿命
- 追求减少空气泄漏，有助于碳中和
- 便于重新组装的插入式结构
- 配备阀打开次数计算功能



先导式3·5通阀插入式模块集成阀
W4G

M12

规格

- 适用缸径 φ20~φ125
- 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
- 防护等级 IP65

特点

- 采用插入方式，阀的更换作业更为简便
- 通过对滑动部的机构、密封件等的改良，实现长寿命
- 耐久次数6000万次(使用洁净空气且压力0.5MPa时)
- 配备阀打开次数计算功能



先导式3·5通阀
4G

RJ45

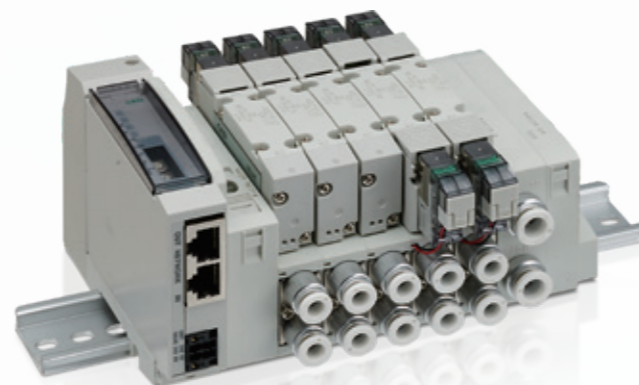
规格

- 适用缸径 φ20~φ100
- 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
- 防护等级 IP20

特点

- 主阀的滑动机构追求极致，实现低滑动、长寿命*1
- 响应时间：12ms±2ms(4G1型)
- 耐久次数1亿次(单电控)*1
- 配备阀打开次数计算功能

*1.仅4GA/BR·M4GA/BR·MN4GA/BR



先导式3·5通阀
TVG

M12

规格

- 适用缸径 ~φ80
- 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
- 防护等级 IP65/67

特点

- 耐久次数1.2亿次
实现软阀芯的长寿命
- 追求减少空气泄漏，有助于碳中和
- 便于重新组装的插入式结构
- 配备阀打开次数计算功能



先导式3·5通阀插入式模块集成阀
W4G

M12

规格

- 适用缸径 φ20~φ125
- 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
- 防护等级 IP65

特点

- 采用插入方式，阀的更换作业更为简便
- 通过对滑动部的机构、密封件等的改良，实现长寿命
- 耐久次数6000万次(使用洁净空气且压力0.5MPa时)
- 配备阀打开次数计算功能



先导式3·5通阀
4G

RJ45

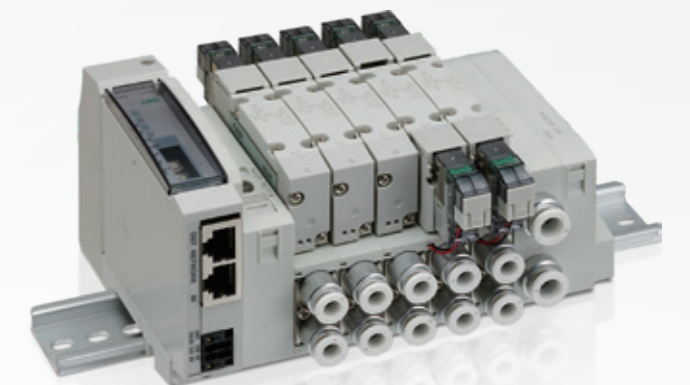
规格

- 适用缸径 φ20~φ100
- 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
- 防护等级 IP20

特点

- 主阀的滑动机构追求极致，实现低滑动、长寿命*1
- 响应时间：12ms±2ms(4G1型)
- 耐久次数1亿次(单电控)*1
- 配备阀打开次数计算功能

*1.仅4GA/BR·M4GA/BR·MN4GA/BR



ELECTRIC MOTOR 电动元件 多轴控制器
ECMG

- 规格**
- 适用执行器 EJSJG、EBS/EBR-G、FLSH/FLCR/FGRC-G、GSSD2、GSTK、GSTG、GSTS、GSTL、GCKW
 - 最大动作轴数 16轴
 - 电源电压 DC24V±10%

- 特点**
- 执行器最多可连接16轴。安装空间为以往的40%
 - 大幅提升执行器的基本性能。各速度可搬送重量最多为以往的5倍、最快速度最多提高2倍
 - 支持所有3种动力电源供给方式
 - 可从HP免费下载专用软件S-Tools



RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动元件 控制器
ECG-A

- 规格**
- 适用执行器 EBS/EBR-G、GSSD2、GSTK、GSTG、GSTS、GSTL (适用马达功率: □35~□56)
 - 支持的网络 CC-Link, IO-Link, EtherCAT, EtherNet/IP
 - 电源电压 DC24V±10%
 - 消耗电流 0.4A以下(控制电源)最大2.8A以下(动力电源)
 - 防护等级 IP20

- 特点**
- 连接所有7种型号的所有尺寸, 有助于减少库存
 - 自动识别功能, 无需初始设定即可连接执行器和控制器
 - 体积小且可相邻安装, 安装空间为以往的38%。更省空间
 - 可从HP免费下载专用软件S-Tools



RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动元件 控制器
ECG-B

- 规格**
- 适用执行器 FLSH/FLCR/FGRC-G、GCKW (适用马达功率: □20~□35)
 - 支持的网络 CC-Link, IO-Link, EtherCAT, EtherNet/IP
 - 电源电压 DC24V±10%
 - 消耗电流 0.4A以下(控制电源)最大2.8A以下(动力电源)
 - 防护等级 IP20

- 特点**
- 连接所有4种型号和所有尺寸, 有助于减少库存
 - 体积小且可相邻安装, 安装空间为以往的41%。更省空间
 - 可从HP免费下载专用软件S-Tools



RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动元件 控制器
ECR

- 规格**
- 适用执行器 EBS/EBR-M、FLSH、FLCR、FGRC (适用马达大小: □20~□56)
 - 支持的网络 CC-Link, EtherCAT, IO-Link
 - 电源电压 DC24V±10%或DC48V±10%
 - 消耗电流 0.6A以下(控制电源)最大6.1A以下(动力电源)
 - 防护等级 IP20

- 特点**
- 连接所有5种型号和所有尺寸, 有助于减少库存
 - 自动识别功能, 无需初始设定即可连接执行器和控制器
 - 体积小且可相邻安装, 安装空间为以往的44%。节省了空间
 - 可从HP免费下载专用软件S-Tools



RJ45

ELECTRIC MOTOR 直驱马达 通用型
ABSODEX
AX1R、AX2R、AX4R、AXD

- 规格**
- 最大扭矩 6~1000N·m
 - 分度精度 ±15~30秒
 - 重复精度 ±5秒
 - 最高转速 30~300rpm

- 特点**
- 无需减速机构及轴承部件, 可制作分度台
 - 无电池绝对位置检测器无需回原点
 - 可进行动作变更, 可灵活应对设备、生产线的规格变更
 - 设定工具AX Tools(免费下载), 无论谁都能使用, 可快速掌握



RJ45

ELECTRIC MOTOR 直驱马达 高精度型
τDISC

- 规格**
- 最大扭矩 7.5~3700N·m
 - 绝对定位精度 ±10~15arcsec (补偿选择项时)
 - 额定转速 1~15rpm

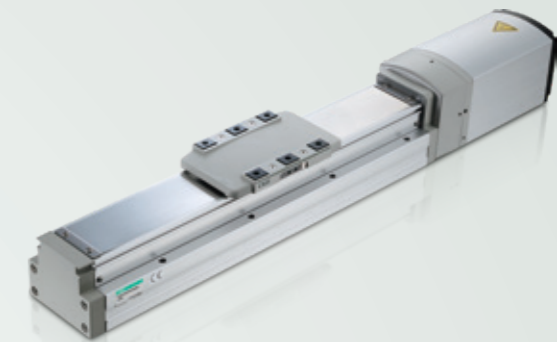
- 特点**
- 马达单位体积的扭矩密度较高的紧凑型设计
 - 大惯量时也能实现稳定动作
 - 实现高速、高精度定位
 - 适用于由AC伺服马达+减速机构组成的直驱化



ELECTRIC MOTOR 电动执行器 滑块型
EJSJG

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 80kg
 - 最大可搬送重量(垂直) 43.3kg
 - 重复精度 ±0.01mm
 - 防护等级 IP50(防尘规格)

- 特点**
- 备有粉尘规格、低发尘规格、二次电池制造工序用、食品制造工序用
 - 配备无电池绝对编码器, 可减少设备停机时间
 - 内置外轨, 实现紧凑高刚性本体
 - 标配润滑脂加注口, 维护简便



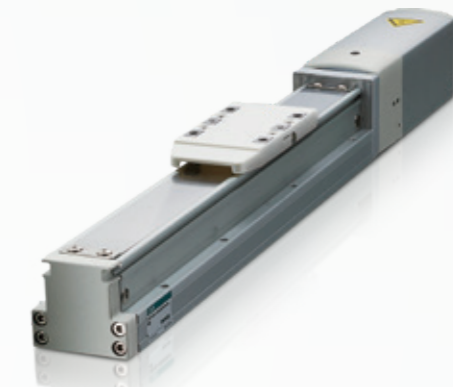
RJ45

- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 滑块型
EBS-M、EBS-G

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 80kg
 - 最快速度 1100mm/s
 - 重复精度 ±0.01mm

- 特点**
- 配备无电池绝对编码器, 可减少设备停机时间
 - 采用外轨, 实现紧凑高刚性本体
 - 标配润滑脂加注口, 维护简便



RJ45

- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 导向内置式活塞杆型
EBR-M、EBR-G

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 80kg
 - 最快速度 900mm/s
 - 重复精度 ±0.01mm

- 特点**
- 配备无电池绝对编码器, 可减少设备停机时间
 - 内置导轨, 降低了并联导轨的必要性
 - 品顶部和底部均设有安装孔, 无需拆卸产品即可安装



RJ45

- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR

ELECTRIC MOTOR M 水平多关节机器人 KHL、KHE

- 规格**
- 臂长 300~700mm
 - 最大可搬送重量 10kg

- 特点**
- 可根据工件进行自由动作，支持多品种生产
 - 可进行高速动作，可缩短节拍时间、节省空间
 - 可通过专用软件，进行预先动作模拟
 - 可连接其他公司的图像处理系统



ELECTRIC MOTOR M 电动执行器 滑块、活塞杆型 KBX

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 250kg
 - 最大行程 4450mm
 - 最大动作轴数 4轴

- 特点**
- 搭载伺服电机50~750W，可进行单轴至最大4轴的多轴构成
 - 滑块型(滚珠丝杆、皮带)、活塞杆型、R轴型与种类丰富
 - 无需使用连接电缆，即可将单轴用控制器用作多轴控制器



ELECTRIC MOTOR M 电动执行器 双卡爪夹持型 FLSH

- 规格**
- 最大夹持力 65N(单侧)
 - 最大行程 14mm(单侧7mm)
 - 最快夹持速度 15mm/s(单侧)

- 特点**
- 实现与气动元件等同的能力
 - 带自锁机构、手动操作
 - 可与气动卡爪LSH互换安装



- 适合控制器
ECMG
ECG-A
ECG-B
ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR M 电动执行器 滑台型 FLCR

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 11kg
 - 最快速度 300mm/s
 - 最大推压力 210N

- 特点**
- 实现与气动元件等同的能力
 - 配备线性导轨，实现高刚性
 - 与气缸LCR尺寸兼容



- 适合控制器
ECMG
ECG-A
ECG-B
ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR M 电动执行器 摆动型 FGRC

- 规格**
- 最大扭矩 4.66N·m
 - 允许惯性力矩 0.0297kg·m²
 - 最高角速度 200deg/s

- 特点**
- 实现与气动元件等同的能力
 - 带自锁机构、手动操作
 - 旋转部分的中心与执行器本体的中心安装在同一轴线上。



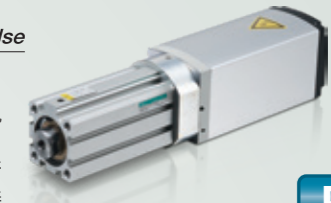
- 适合控制器
ECMG
ECG-A
ECG-B
ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR M 电动执行器 活塞杆型 GSDD2

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 14.8kg
 - 最快速度 500mm/s
 - 最大推压力 590N

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体，实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后，不仅可进行64点的多点定位以及推压动作，还可连接各种接口



- 适合控制器
ECMG
ECG-A
ECG-B
ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR M 电动执行器 挡块型 GSTK

- 规格**
- 最大推力 192N
 - 最快速度 500mm/s
 - 最大推压力 590N

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体，实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后，不仅可进行64点的多点定位以及推压动作，还可连接各种接口



- 适合控制器
ECMG
ECG-A
ECG-B
ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR M 电动执行器 带导杆型 GSTG

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 14.8kg
 - 最快速度 500mm/s
 - 最大推压力 590N
 - 行程 20~100mm

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体，实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后，不仅可进行64点的多点定位以及推压动作，还可连接各种接口



- 适合控制器
ECMG
ECG-A
ECG-B
ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR M 电动执行器 带导杆型 GSTS

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 14.8kg
 - 最快速度 500mm/s
 - 最大推压力 590N
 - 行程 25~50mm

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体，实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后，不仅可进行64点的多点定位以及推压动作，还可连接各种接口



- 适合控制器
ECMG
ECG-A
ECG-B
ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR M 电动执行器 带导杆型 GSTL

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 14.8kg
 - 最快速度 500mm/s
 - 最大推压力 590N
 - 行程 50~200mm

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体，实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后，不仅可进行64点的多点定位、推压动作，还可连接各种接口



- 适合控制器
ECMG
ECG-A
ECG-B
ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR M 电动执行器 带导杆型 GCKW

- 规格**
- 最大夹持力(单侧) 29N
 - 最大行程 6mm(单侧3mm)
 - 最快夹持速度 15mm/s(单侧)

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体，实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后，不仅可进行64点的多点定位以及推压动作，还可连接各种接口



- 适合控制器
ECMG
ECG-A
ECG-B
ECR

RJ45

先导式3·5通阀 TVG

M12

规格

- 适用缸径 ~φ80
- 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
- 防护等级 IP65/67

特点

- 耐久次数1.2亿次 实现软阀芯的长寿命
- 追求减少空气泄漏，有助于碳中和
- 便于重新组装的插入式结构



先导式3·5通阀插入式模块集成阀 W4G

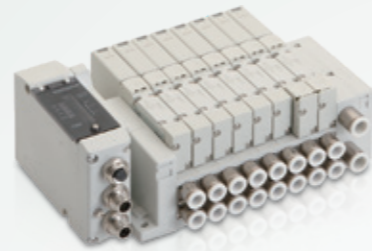
M12

规格

- 适用缸径 φ20~φ125
- 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
- 防护等级 IP65

特点

- 采用插入方式，阀的更换作业更为简便
- 通过对滑动部的机构、密封件等的改良，实现长寿命
- 耐久次数6000万次(使用洁净空气且压力0.5MPa时)



先导式3·5通阀 4G

规格

- 适用缸径 φ20~φ140
- 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
- 防护等级 IP20

特点

- 主阀的滑动机构追求极致，实现低滑动、长寿命*1
- 响应时间：12ms±2ms(4G1型)
- 耐久次数1亿次(单电控)*1

*1.仅4GA/BR·M4GA/BR·MN4GA/BR



先导式3·5通阀PLC对应型模块集成阀 MN3E、MN4E

规格

- 适用缸径 φ2.5~φ40
- 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa

特点

- 阀宽7mm、10mm的省空间设计
- 响应性12ms(3通阀2个内置型)适用于气控阀的操作
- 接头种类丰富(φ1.8、φ3、φ4)，有助于节省装置空间



薄型电空减压阀 MEVT

规格

- 最大流量 MEVT100 2L/min、MEVT500 6L/min
- 压力控制范围 MEVT100：0~100kPa、MEVT500：0~0.5MPa
- 线性度 ±0.5% F.S.以下

特点

- 薄型电空减压阀集成型 每连的宽度：14mm、80g
- 重复精度0.3%F.S. 响应时间0.1秒(无负荷时)的高精度、高响应
- 可实现DIN导轨安装。可选择底面安装和背面安装2个方向



远程I/O RT

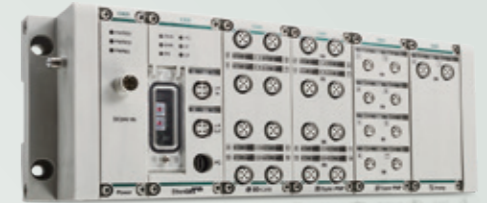
M12

规格

- 网络 EtherNet/IP、EtherCAT、IO-Link(作为IO-Link主机)
- 单元种类 数字输入、数字输出 模拟输入、模拟输出 IO-Link主机
- 电源电压 DC24V±10%
- 防护等级 IP65/67

特点

- 采用IP65/67(防尘、防喷溅)设计，无需控制面板即可直接安装。适用于分散式的I/O远离PLC
- 从站输入输出点数512byte(4096点)单元最多可连接18台 *由所需单元组合而成的远程I/O
- 每个端口最大0.5A输出。可在任意位置增加电源单元，因此即使连接传感器数量增加也可对应
- IO-Link主机：8端口/单元。可有效节省装置的空间



先导式3·5通阀 TVG

M12

规格

- 适用缸径 ~φ80
- 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
- 防护等级 IP65/67

特点

- 耐久次数 1.2亿次 实现软阀芯的长寿命
- 追求减少空气泄漏，有助于碳中和
- 便于重新组装的插入式结构
- 配备阀打开次数计算功能



先导式3·5通阀插入式模块集成阀 W4G

M12

规格

- 适用缸径 φ20~φ125
- 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
- 防护等级 IP65

特点

- 采用插入方式，阀的更换作业更为简便
- 通过对滑动部的机构、密封件等的改良，实现长寿命
- 耐久次数6000万次(使用洁净空气且压力0.5MPa时)
- 配备阀打开次数计算功能



先导式3·5通阀 4G

RJ45

规格

- 适用缸径 φ20~φ100
- 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
- 防护等级 IP20

特点

- 主阀的滑动机构追求极致，实现低滑动、长寿命*1
- 响应时间：12ms±2ms(4G1型)
- 耐久次数1亿次(单电控)*1
- 配备阀打开次数计算功能

*1.仅4GA/BR·M4GA/BR·MN4GA/BR



关节机器人 KHL、KHE

规格

- 臂长 300~700mm
- 最大可搬送重量 10kg

特点

- 可根据工件进行自由动作，支持多品种生产
- 可进行高速动作，可缩短节拍时间、节省空间
- 可通过专用软件，事先进行动作模拟
- 可连接其他公司的图像处理系统



DIRECTIONAL CONTROL VALVES 先导式3·5通阀
4G

规格

- 适用缸径 $\phi 20 \sim \phi 100$
- 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
- 防护等级 IP20

特点

- 主阀的滑动机构追求极致，实现低滑动、长寿命*1
- 响应时间：12ms±2ms (4G1型)
- 耐久次数1亿次 (单电控)*1

*1.仅4GA/BR·M4GA/BR·MN4GA/BR



ELECTRIC MOTOR 水平多关节机器人
KHL、KHE

规格

- 臂长 300~700mm
- 最大可搬送重量 10kg

特点

- 可根据工件进行自由动作，支持多品种生产
- 可进行高速动作，可缩短节拍时间、节省空间
- 可通过专用软件，事先进行动作模拟
- 可连接其他公司的图像处理系统



ELECTRIC MOTOR 水平多关节机器人
KHL、KHE

规格

- 臂长 300~700mm
- 最大可搬送重量 10kg

特点

- 可根据工件进行自由动作，支持多品种生产
- 可进行高速动作，可缩短节拍时间、节省空间
- 可通过专用软件，事先进行动作模拟
- 可连接其他公司的图像处理系统



ELECTRIC MOTOR 电动元件 控制器
ECG-A

规格

- 适用执行器 EBS/EBR-G, GSSD2, GSTK, GSTG, GSTS, GSTL (适用马达功率: □35~□56)
- 支持的网络 CC-Link, IO-Link, EtherCAT, EtherNet/IP
- 电源电压 DC24V±10%
- 消耗电流 0.4A以下(控制电源)
最大2.8A以下(动力电源)
- 防护等级 IP20

特点

- 连接所有7种型号的所有尺寸, 有助于减少库存
- 带自动识别功能, 无需初始设定即可连接执行器和控制器
- 体积小且可相邻安装, 安装空间为以往的38%。更省空间
- 可从HP免费下载专用软件S-Tools



ELECTRIC MOTOR 电动元件 控制器
ECG-B

规格

- 适用执行器 FLSH/FLCR/FGRC-G, GCKW (适用马达功率: □20~□35)
- 支持的网络 CC-Link, IO-Link, EtherCAT, EtherNet/IP
- 电源电压 DC24V±10%
- 消耗电流 0.4A以下(控制电源)
最大2.8A以下(动力电源)
- 防护等级 IP20

特点

- 连接所有4种型号的所有尺寸, 有助于减少库存
- 体积小且可相邻安装, 安装空间为以往的41%。更省空间
- 可从HP免费下载专用软件S-Tools



ELECTRIC MOTOR 电动元件 控制器
ECR

规格

- 适用执行器 EBS/EBR-M, FLSH, FLCR, FGRC (适用马达功率: □20~□56)
- 支持的网络 CC-Link, EtherCAT, IO-Link
- 电源电压 DC24V±10%或DC48V±10%
- 消耗电流 0.6A以下(控制电源)
最大6.1A以下(动力电源)
- 防护等级 IP20

特点

- 连接所有5种型号的所有尺寸, 有助于减少库存
- 带自动识别功能, 无需初始设定即可连接执行器和控制器
- 体积小且可相邻安装, 安装空间为以往的44%。节省了空间
- 可从HP免费下载专用软件S-Tools



ELECTRIC MOTOR 电动执行器 滑块型
EJSG

规格

- 最大可搬送重量(水平) 80kg
- 最大可搬送重量(垂直) 43.3kg
- 重复精度 ±0.01mm
- 防护等级 IP50(防尘规格)

特点

- 备有粉尘规格、低发尘规格、二次电池制造工序用、食品制造工序用
- 配备无电池绝对编码器, 可减少设备停机时间
- 内置外轨, 实现紧凑高刚性本体
- 标配润滑脂加注口, 维护简便

ROBODEX Pulse



- 适合控制器
- ECMG
- ECG-A
- ECG-B
- ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 滑块型
EBS-M、EBS-G

规格

- 最大可搬送重量(水平) 80kg
- 最快速度 1100mm/s
- 重复精度 ±0.01mm

特点

- 配备无电池绝对编码器, 可减少设备停机时间
- 采用外轨, 实现紧凑高刚性本体
- 标配润滑脂加注口, 维护简便

ROBODEX Pulse



- 适合控制器
- ECMG
- ECG-A
- ECG-B
- ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 导向内置式活塞杆型
EBR-M、EBR-G

规格

- 最大可搬送重量(水平) 80kg
- 最快速度 900mm/s
- 重复精度 ±0.01mm

特点

- 配备无电池绝对编码器, 可减少设备停机时间
- 内置导轨, 降低了并联导轨的必要性
- 产品顶部和底部均设有安装孔, 无需拆卸产品即可安装

ROBODEX Pulse



- 适合控制器
- ECMG
- ECG-A
- ECG-B
- ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 双卡爪夹持型
FLSH

规格

- 最大夹持力 65N(单侧)
- 最大行程 14mm(单侧7mm)
- 最快夹持速度 15mm/s(单侧)

特点

- 实现与气动元件等同的能力
- 带自锁机构、手动操作
- 可与气动卡爪LSH互换安装

ROBODEX Pulse



- 适合控制器
- ECMG
- ECG-A
- ECG-B
- ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 滑台型
FLCR

规格

- 最大可搬送重量(水平) 11kg
- 最快速度 300mm/s
- 最大推压力 210N

特点

- 实现与气动元件等同的能力
- 配备线性导轨, 实现高刚性
- 与气缸LCR尺寸兼容

ROBODEX Pulse



- 适合控制器
- ECMG
- ECG-A
- ECG-B
- ECR

RJ45

ELECTRIC MOTOR 电动执行器 摆动型
FGRC

规格

- 最大扭矩 4.66N·m
- 允许惯性力矩 0.0297kg·m²
- 最高角速度 200deg/s

特点

- 实现与气动元件等同的能力
- 带自锁机构、手动操作
- 旋转部分的中心与执行器本体的中心安装在同一轴线上

ROBODEX Pulse



- 适合控制器
- ECMG
- ECG-A
- ECG-B
- ECR

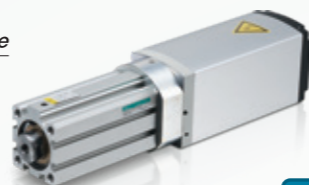
RJ45

ELECTRIC MOTOR M 电动执行器 活塞杆型 GSSD2

ROBODEX Pulse

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 14.8kg
 - 最快速度 500mm/s
 - 最大推压力 590N

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体, 实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后, 不仅可进行64点的多点定位以及推压动作, 还可连接各种接口



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR
- RJ45**

ELECTRIC MOTOR M 电动执行器 挡块型 GSTK

ROBODEX Pulse

- 规格**
- 最大推力 192N
 - 最快速度 500mm/s
 - 最大推压力 590N

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体, 实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后, 不仅可进行64点的多点定位以及推压动作, 还可连接各种接口



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR
- RJ45**

ELECTRIC MOTOR M 电动执行器 带导杆型 GSTG

ROBODEX Pulse

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 14.8kg
 - 最快速度 500mm/s
 - 最大推压力 590N
 - 行程 20~100mm

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体, 实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后, 不仅可进行64点的多点定位以及推压动作, 还可连接各种接口



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR
- RJ45**

ELECTRIC MOTOR M 电动执行器 带导杆型 GSTS

ROBODEX Pulse

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 14.8kg
 - 最快速度 500mm/s
 - 最大推压力 590N
 - 行程 25~50mm

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体, 实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后, 不仅可进行64点的多点定位以及推压动作, 还可连接各种接口



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR
- RJ45**

ELECTRIC MOTOR M 电动执行器 带导杆型 GSTL

ROBODEX Pulse

- 规格**
- 最大可搬送重量(水平) 14.8kg
 - 最快速度 500mm/s
 - 最大推压力 590N
 - 行程 50~200mm

- 特点**
- 采用与气缸相同的本体, 实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后, 不仅可进行64点的多点定位以及推压动作, 还可连接各种接口



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR
- RJ45**

ELECTRIC MOTOR M 电动执行器 带导杆型 GCKW

ROBODEX Pulse

- 规格**
- 最大夹持力(单侧) 29N
 - 最大行程 6mm(单侧3mm)
 - 最快夹持速度 15mm/s(单侧)

- 特点**
- 采用与气动元件相同的本体, 实现了以往电动执行器所不具备的高刚性
 - 与控制器ECG/ECMG连接后, 不仅可进行64点的多点定位以及推压动作, 还可连接各种接口



- 适合控制器
- ECMG
 - ECG-A
 - ECG-B
 - ECR
- RJ45**

ELECTRIC MOTOR M 电动执行器 双卡爪夹持型 FFLD

ROBODEX Pulse

- 规格**
- 尺寸展开 3种尺寸(□20、□25L)
 - 编码器 增量编码器
 - 驱动方式 齿轮、蜗杆齿轮
 - 行程范围 100(单侧50mm)~160mm(单侧80mm)
 - 最大夹持力 80N~500N(单侧)
 - 重复精度 ±0.02mm

- 特点**
- 长行程, 无需更换工具, 支持多品种工件, 降低工具成本
 - 薄型本体, 降低基础负荷及惯性力矩。机器人小型化
 - 内置控制器实现控制面板的省空间
 - 动力与控制电缆有1条, 有助于省配线、无断线



控制器内置

M12

SENSOR CONTROLLER 远程I/O RT

- 规格**
- 网络 EtherNet/IP、EtherCAT、IO-Link(作为IO-Link主机)
 - 单元种类 数字输入、数字输出、模拟输入、模拟输出、IO-Link主机

- 特点**
- 采用IP65/67(防尘、防喷溅)设计, 无需控制面板即可直接安装, 适用于PLC的I/O分散安装
 - 从站输入输出点数512byte(4096点)单元最多可连接18台
 - ※由所需单元组合而成的远程I/O
 - 每个端口最大0.5A输出。可在任意位置增加电源单元, 因此即使连接传感器数量增加也可对应
 - IO-Link主机: 8端口/单元。可有效节省装置的空间



M12

- 电源电压 DC24V±10%
- 防护等级 IP65/67

AIR HAND 带测长功能线性导轨卡爪 LSHM-HP2

- 规格**
- 缸径 φ10、16、20、25
 - 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
 - 动作行程 4~14mm(由缸径决定)
 - 重复精度 ±0.02mm
 - IO-Link通信规格
 - 传输速度 COM3(230.4kbps)
 - 最小循环时间 1ms

- 特点**
- 使用测长功能, 可检测夹持爪的磨损等预防维护、工件种类等
 - 采用传感器内置结构, 实现高精度测长
 - 适用于耐环境的带橡胶盖选择项产品系列
 - 在工艺数据中输入动作行程、开关输出4点

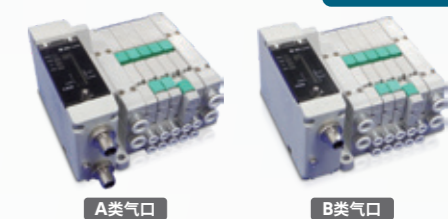


M12

DIRECTIONAL CONTROL VALVES 先导式3·5通阀 TVG

- 规格**
- 适用缸径 ~φ80
 - 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
 - 防护等级 IP65/67
 - IO-Link通信规格
 - 气口等级 A、B对应(型号选择)
 - 最小循环时间 1.0ms(COM3), 3.4ms(COM2)

- 特点**
- 耐久次数 1.2亿次
 - 实现软阀芯的长寿命
 - 追求减少空气泄漏, 有助于碳中和
 - 便于重新组装的插入式结构



RJ45

DIRECTIONAL CONTROL VALVES 先导式3·5通阀插入式模块集成 W4G

- 规格**
- 适用缸径 φ20~φ125
 - 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
 - 防护等级 IP65
 - IO-Link通信规格
 - 气口等级 A、B对应(型号选择)
 - 最小循环时间 1.0ms(COM3), 3.4ms(COM2)

- 特点**
- 采用插入方式, 阀的更换作业更为简便
 - 通过对滑动部的机构、密封件等的改良, 实现长寿命。
 - 耐久次数6000万次(使用洁净空气且压力0.5MPa时)

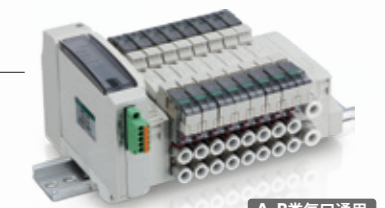


M12

DIRECTIONAL CONTROL VALVES 先导式3·5通阀 4G

- 规格**
- 适用缸径 φ20~φ100
 - 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
 - 防护等级 IP40
 - IO-Link通信规格
 - 传输速度 COM2(38.4kbps), COM3(230.4kbps)
 - 最小循环时间 2.3ms(COM2), 1.0ms(COM3)

- 特点**
- 主阀的滑动机构追求极致, 实现低滑动、长寿命^{※1}
 - 响应时间: 12ms±2ms(4G1型)
 - 耐久次数1亿次(单电控)^{※1}
 - 配备阀打开次数计算功能



A、B类气口通用

※1.仅4GA/BR·M4GA/BR·MN4GA/BR

SENSOR CONTROLLER 小型流量控制器·RAPIFLOW®
FCM

M12

规格

- 流量控制范围 0.015~100L/min (空气、氮气)
(适用流体) 0.015~50L/min (氩气)
0.015~10L/min
(氧气、城市煤气、丙烷)
0.06~20L/min (氢气)
- 精度 ±3% F.S. 重复精度: ±1%F.S.
- IO-Link通信规格 传输速度: COM3 (230.4kbps)
最小循环时间: 2ms

特点

- 装有控制状态一目了然的数字显示器。
通过本体按钮和IO-Link均可操作
- 在过程数据中输出瞬时流量、累计流量



SENSOR CONTROLLER 电空减压阀
EVD

M12

规格

- 流量范围 60L/min~1500L/min
- IO-Link通信规格 传输速度: COM3 (230.4kbps)
最小循环时间: 2ms

特点

- 带显示, 可确认控制的压力值
- 配备压力控制停止功能
无需控制时停止控制



SENSOR CONTROLLER 小型流量控制器·RAPIFLOW®
FSM3

M12

规格

- 流量范围 0.5L/min~1000L/min
- 适用流体 清洁空气、压缩空气、氮气、
氩气、氧气*、二氧化碳、
混合气体 (氩气+二氧化碳)
- IO-Link通信规格 传输速度: COM2 (38.4kbps)
最小循环时间: 5ms

特点

- 使用气体种类切换功能, 1台可测量5种气体
- 本体材质: 树脂、不锈钢(可根据使用环境区分使用)
- 可进行单向、双向流体测量
- 高精度、高响应
重复精度: ±1%F.S.以内 显示精度: ±3%F.S.以内

※仅限不锈钢本体



SENSOR CONTROLLER 数字显示式压力传感器
PPX

规格

- 设定压力 低压用: -101.0~+101.0kPa
高压用: -0.101~+1.010MPa
- IO-Link通信规格 传输速度: COM3 (230.4kbps)
最小循环时间: 1.0ms

特点

- 30×25.5的紧凑尺寸
- 可以看着当前值变更设定值
- 接触气体部位禁油型(选择项)



SENSOR CONTROLLER 数字显示式间隙开关
GPS3

M12

规格

- 使用压力 50~200kPa
- 检测距离范围
小量程型 0.02~0.15mm
宽量程型 0.03~0.4mm
- IO-Link通信规格 传输速度: COM2 (38.4kbps)
最小循环时间: 5ms

特点

- 数字显示画面,
到位状态一目了然
- 高精度2点输出
- 带检测空气流路的堵塞通知功能



DIRECTIONAL CONTROL VALVES 卡曼涡街式水用流量传感器 FLUEREX
WFK2

M12

规格

- 流量范围 0.4~250L/min
- 适用流体 清水、工业用水
- IO-Link通信规格 传输速度: COM2 (38.4kbps)
最小循环时间: 5ms

特点

- 所有机种标配水温测量功能
- 使用手动阀进行简单流量调节(选择项)
- 显示画面旋转



DIRECTIONAL CONTROL VALVES 静电容式电磁流量传感器
WFC

M12

规格

- 流量范围 0.5~60L/min
- 适用流体 水、不腐蚀接触液体部材质的液体
(导电性液体)
- IO-Link通信规格 传输速度: COM2 (38.4kbps)
最小循环时间: 5ms

特点

- 采用直通结构, 水质较差时也可正常使用
- 最高使用压力: 2.0MPa
- 液温测量功能(选择项)



先导式3·5通阀 TVG

M12

※无通信端口 电源端口：M12

规格

- 适用缸径 ~φ80
- 使用压力范围 0.2MPa~0.7MPa
- 防护等级 IP65/67
- 获得无线电信号地区 日本、美国、欧盟

特点

- 耐久次数 1.2亿次
实现软阀芯的长寿命
- 追求减少空气泄漏，有助于碳中和
- 便于重新组装的插入式结构
- 配备阀打开次数计算功能



业界创新

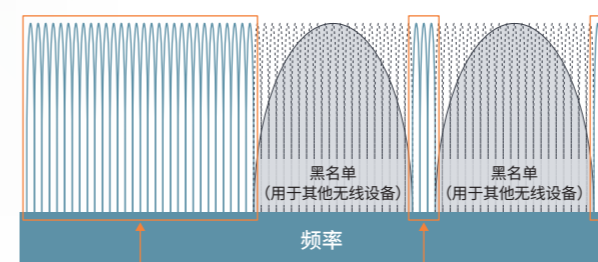
开放网络IO-Link Wireless对应电磁阀*1

通过控制确保无线功能不间断地工作。错误发生率为十亿分之一。*2
通过IO-Link Wireless主站，对各种通信的PLC和电磁阀进行无线连接。

项目	无线LAN	Bluetooth	ZigBee	IO-Link Wireless
规格	IEEE802.11b	IEEE802.15.1	IEEE802.15.4	IEEE802.15.1
频率	2.4GHz	2.4GHz	2.4GHz	2.4GHz
通信距离	~100m	~10m	~100m	~10m
传输速度	11Mbps	1Mbps	250kbps	21kbps
连接节点数	32	7	128	40
延迟时间	50ms	10~30ms	100ms	5ms
可靠性	低	低	中	高
错误率	0.1%	0.1%	0.01%	十亿分之一

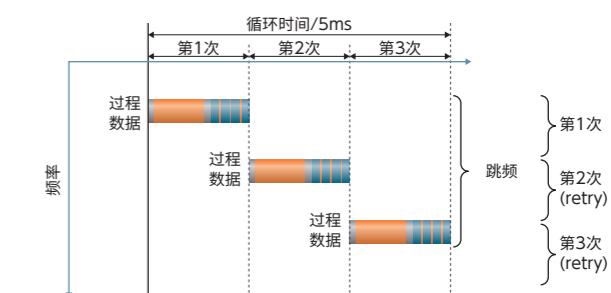
黑名单功能

避免其它无线设备中使用的频率。
可与其他无线设备共存。

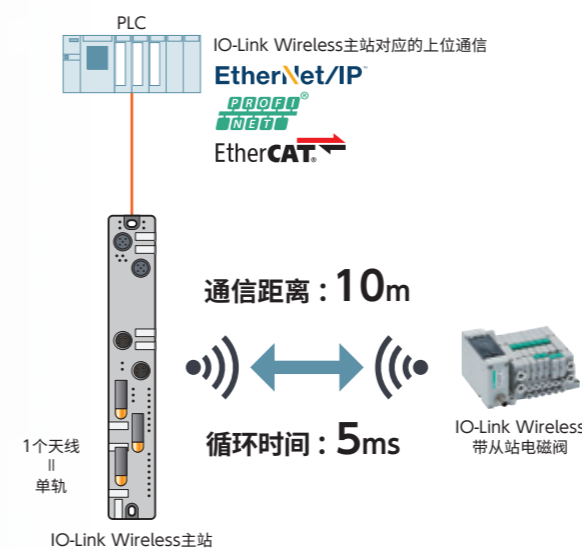


跳频功能

在1个周期的通信中重试3次。
重试通过切换频带来执行。



IO-Link Wireless系统配置示例



带IO-Link Wireless从站电磁阀产品阵容

电磁阀外观	IO-Link主站(单轨)的连接台数	循环时间
	1~6台	5ms
	7~8台	10ms

32点输出

*1. 2023年6月本公司调查结果。CKD制造的IO-Link Wireless设备可使用地区：日本、欧盟、美国。
*2. 通过黑名单功能、频率跳频功能，实现有线般的高可靠性。可用于控制的无线电能质量。

产品简介 RT系列

快速！连接！耐用！ 用于现场的远程I/O

更新周期最快0.5ms

通过高速内部通信，高速实现装置的控制、状态监控。
有助于实现生产节拍的高速化。

最多连接18个单元

对应输入输出合计512byte(4096点)。
可根据装置规格选择单元种类、台数。

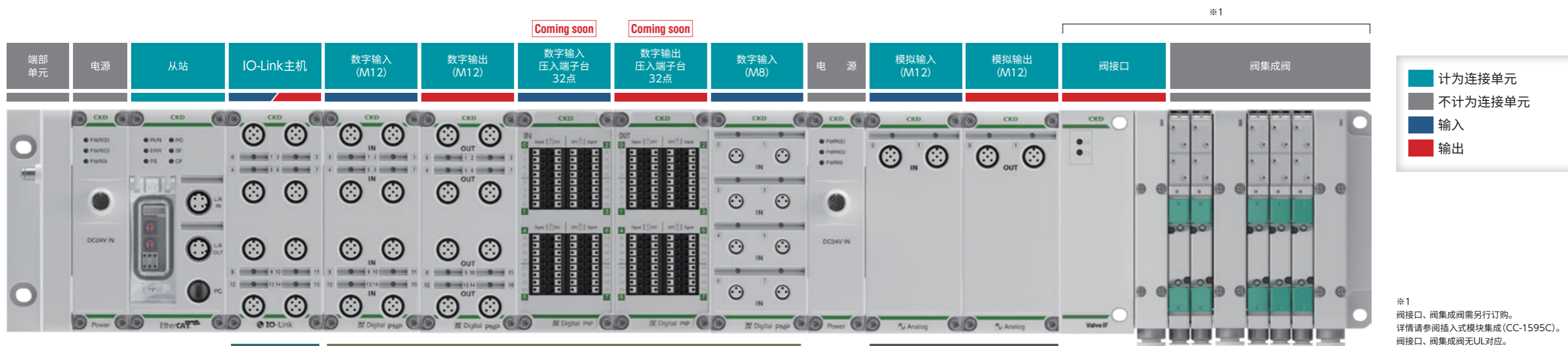
IP65/IP67耐用设计

IP65/IP67(防尘、防喷溅)设计。
执行元件可在附近安装。
无需控制板，提高了布局的自由度。



远程I/O

IP65 IP67



IO-Link



数字输入输出



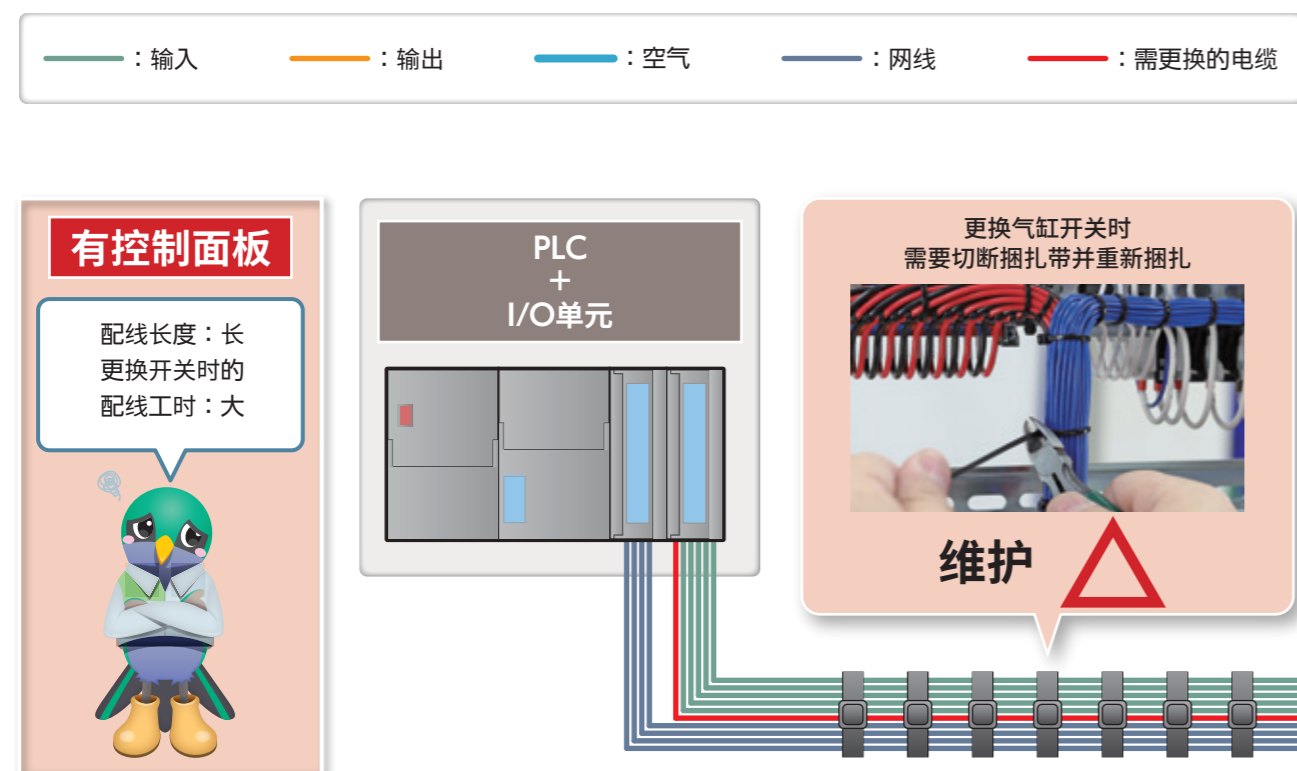
模拟输入输出



与电磁阀相同,可安装在控制

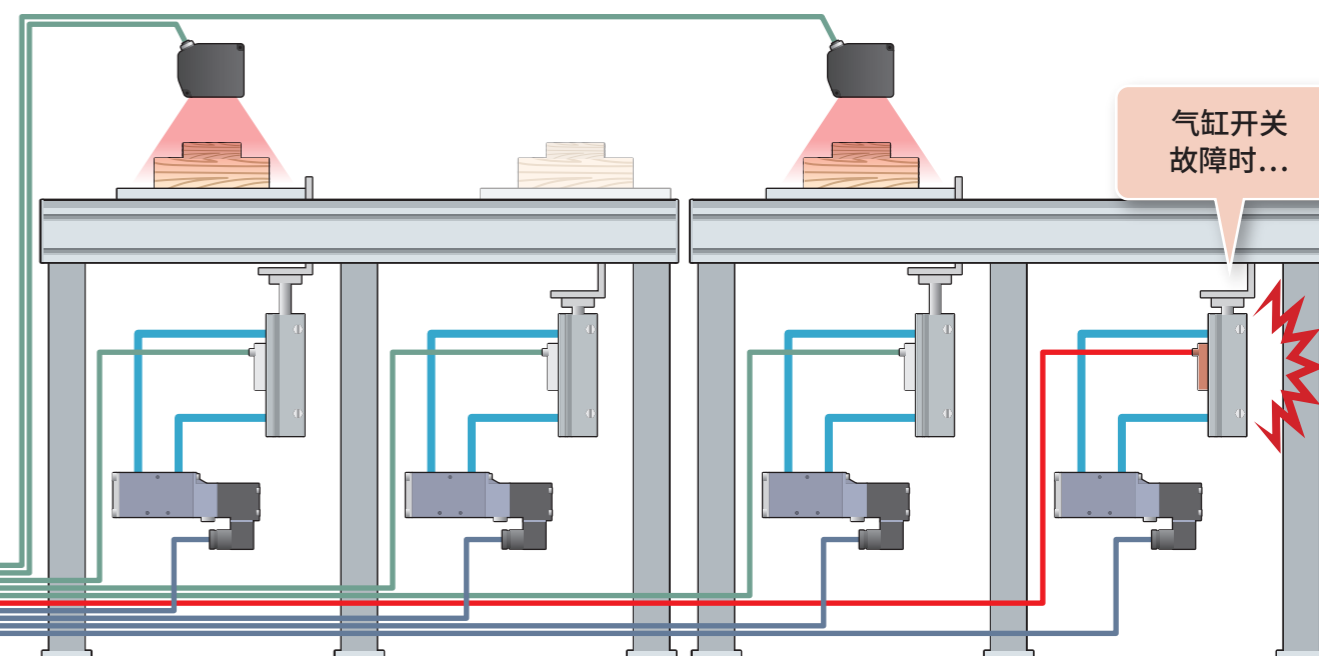
面板外侧的远程I/O

Before (非防水、非防尘I/O单元+控制面板)

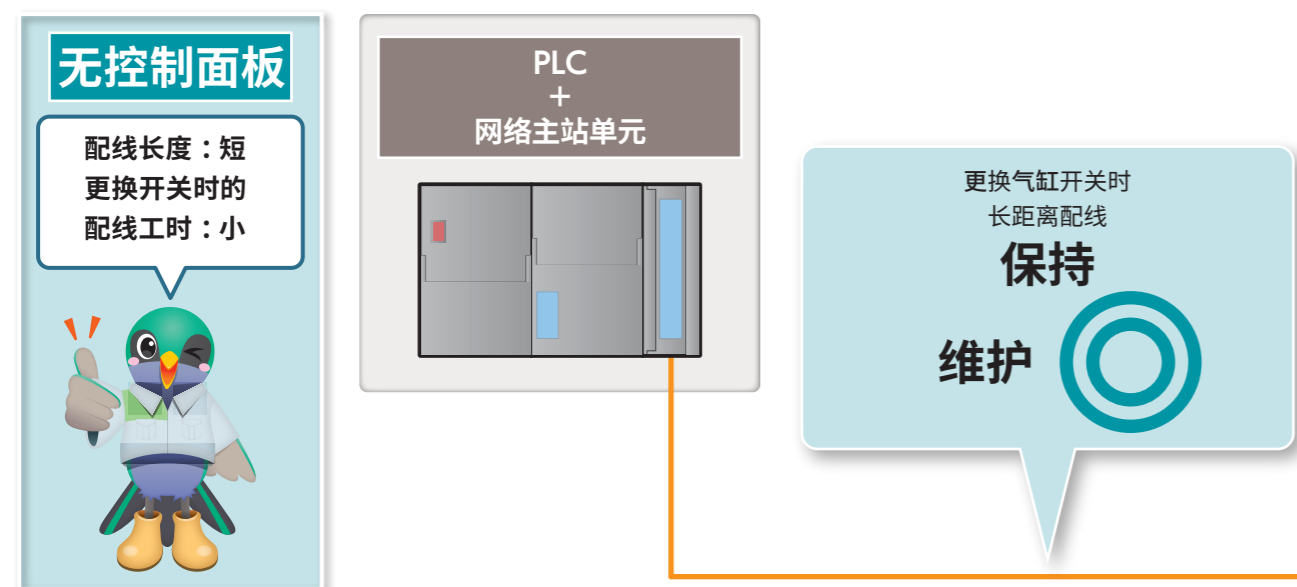


●传感器电缆**长**：断线、噪声风险大

维护：需要更换直至PLC的长传感器电缆。

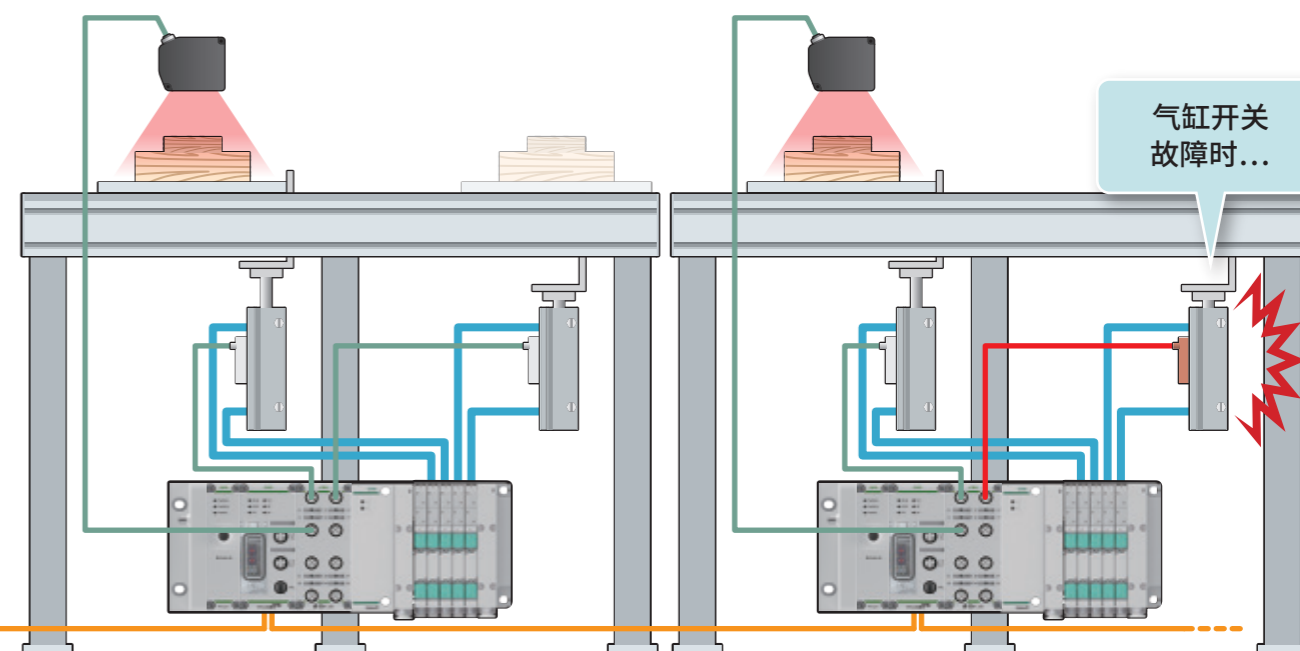


After (防水、防尘远程I/O+无控制面板)



●传感器电缆**短**：断线、噪声风险小

维护：仅需更换直至远程I/O的短传感器电缆即可！



中国销售网络

※如有需求，请咨询就近分公司

喜开理(上海)机器有限公司

Website <https://www.ckd.sh.cn>

公司总部 营业部

上海市徐汇区虹梅路1905号远中科研楼601室 200233
电话(021)61911888 传真(021)60905357

喜开理(中国)有限公司

Website <https://www.ckd.com.cn>

中国工厂

江苏省无锡市无锡新区新华路21号

沪浙区域

上海徐汇分公司

TEL:(021)60906048

E-mail: ckdsh@ckd.sh.cn

上海浦东分公司

TEL:(021)20435076

E-mail: ckdpd@ckd.sh.cn

杭州分公司

TEL:(0571)85800055

E-mail: ckdhz@ckd.sh.cn

宁波分公司

TEL:(0574)87368477

E-mail: ckdnb@ckd.sh.cn

昆山分公司

TEL:(0512)57911096

E-mail: ckdkk@ckd.sh.cn

苏州分公司

TEL:(0512)68636801

E-mail: ckdsuzhou@ckd.sh.cn

华南区域

厦门分公司

TEL:(0592)5780360

E-mail: ckdxm@ckd.sh.cn

福州分公司

TEL:(0591)87767611

E-mail: ckdfz@ckd.sh.cn

广州分公司

TEL:(020)87603010

E-mail: ckdgz@ckd.sh.cn

中山分公司

TEL:(0760)88220775

E-mail: ckdzs@ckd.sh.cn

东莞分公司

TEL:(0769)23038060

E-mail: ckddg@ckd.sh.cn

深圳分公司

TEL:(0755)83646644

E-mail: ckdsz@ckd.sh.cn

深圳龙岗分公司

TEL:(0755)84867893

E-mail: ckdszd@ckd.sh.cn

惠州分公司

TEL:(0752)7801550

E-mail: ckdhui Zhou@ckd.sh.cn

华北区域

北京分公司

TEL:(010)85867408

E-mail: ckdbj@ckd.sh.cn

天津分公司

TEL:(022)27492788

E-mail: ckdtj@ckd.sh.cn

青岛分公司

TEL:(0532)80920600

E-mail: ckdq@ckd.sh.cn

潍坊分公司

TEL:(0536)7630767

E-mail: ckdwf@ckd.sh.cn

济南分公司

TEL:(0531)68812818

E-mail: ckdsn@ckd.sh.cn

烟台分公司

TEL:(0535)6388912

E-mail: ckdyt@ckd.sh.cn

大连分公司

TEL:(0411)82529884

E-mail: ckddl@ckd.sh.cn

沈阳分公司

TEL:(024)31482718

E-mail: ckdsy@ckd.sh.cn

长春分公司

TEL:(0431)81126393

E-mail: ckdcc@ckd.sh.cn

中西部区域

无锡分公司

TEL:(0510)82762726

E-mail: ckdw@ckd.sh.cn

常州分公司

TEL:(0519)88992137

E-mail: ckdcz@ckd.sh.cn

南京分公司

TEL:(025)86633426

E-mail: ckdnj@ckd.sh.cn

合肥分公司

TEL:(0551)65551327

E-mail: ckdhf@ckd.sh.cn

武汉分公司

TEL:(027)86695531

E-mail: ckdwh@ckd.sh.cn

郑州分公司

TEL:(0371)61778770

E-mail: ckdzz@ckd.sh.cn

长沙分公司

TEL:(0731)85777265

E-mail: ckdc@ckd.sh.cn

重庆分公司

TEL:(023)67855652

E-mail: ckdcq@ckd.sh.cn

成都分公司

TEL:(028)86624906

E-mail: ckcd@ckd.sh.cn

西安分公司

TEL:(029)68750491

E-mail: xian@ckd.sh.cn

※本样本中的产品及其相关技术和软件，受日本《外汇及对外贸易法》的补充性出口条例管控。需从日本出口本产品及其相关技术或软件时，根据日本法律请务必注意防止将其用于与军火、武器相关的用途中。

●出于改良的目的，本样本上记载的产品规格及外观可能会进行变更，恕不另行通知，敬请谅解。

©CKD Corporation 2024 All copyrights reserved. ©喜开理(上海)机器有限公司 2024版权所有



CKD上海微信公众号



CKD上海视频号