CKD

New Products

# 电动执行器

## EJSG系列

EJSG-G系列(防尘规格)
EJSG-C系列(低发尘规格)
EJSG-P4系列(用于二次电池制造工序)
EJSG-FP1系列(用于食品制造工序)

ELECTRIC ACTUATOR EJSG / EJSG-G / EJSG-C / EJSG-P4/EJSG-FP1 SERIES

# 可在各种环境下使用的电动执行器

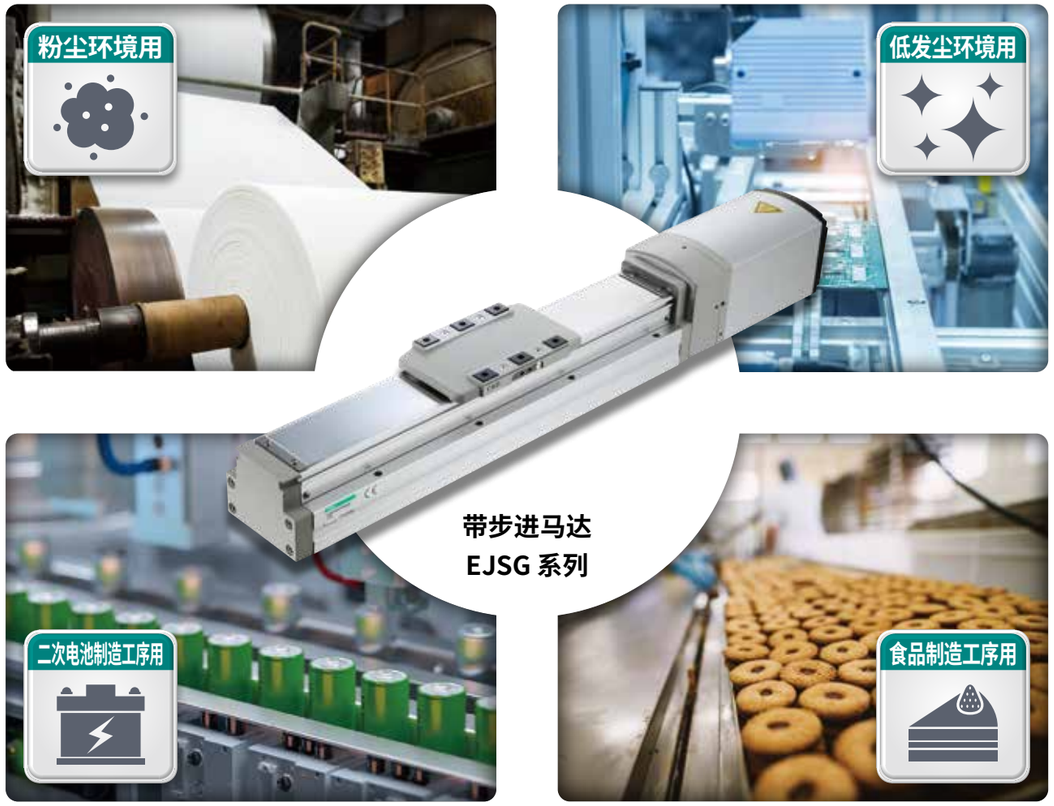



ROBODEX Pulse

CKD Corporation

CC-1569CS 1

# 为了在各种环境、工序中放心使用



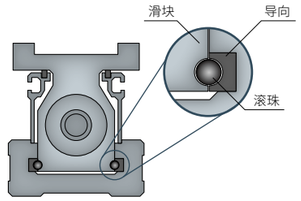

## 满足客户所需的易用性和高刚性，由5种机种组成的产品阵容。

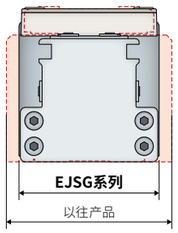
| 品种丰富 | | 尺寸 04 | 尺寸 05 | 尺寸 08 | 记载页码 |
|---|---|---|---|---|---|
| 执行元件 | EJSG | ● | ● | ● | 1 |
| | 防尘规格 EJSG-G | ● | ● | ● | 37 |
| | 低发尘规格 EJSG-C | ● | ● | ● | 55 |
| | 适用于二次电池制造工序 EJSG-P4 | ● | ● | ● | 73 |
| | 用于食品制造工序 EJSG-FP1 | ● | ● | ● | 91 |
| 适用控制器 | ECG-A | ● | ● | ● | 117 |

## 紧凑高刚性本体

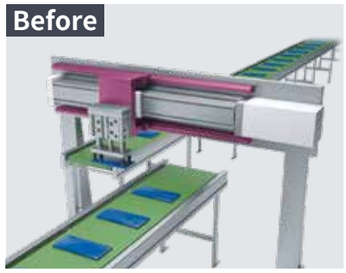
高刚性 | 省空间 | 减少设计工时 | 减少部件数量 | 减少作业工时

支撑负荷的导轨采用外轨。
凭借与本体一体的宽幅导轨，同时实现了高刚性与省空间。

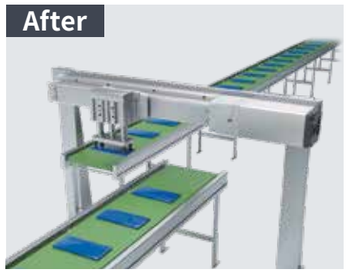



| | | 以往产品 | EJSG-05 |
|---|---|---|---|
| 本体宽度 | | 64mm | 54mm |
| 静态允许力矩 | MP | 25.7N・m | 103N・m |
| | MY | 25.7N・m | 103N・m |
| | MR | 58N・m | 144N・m |




降低力矩，使用并联导轨

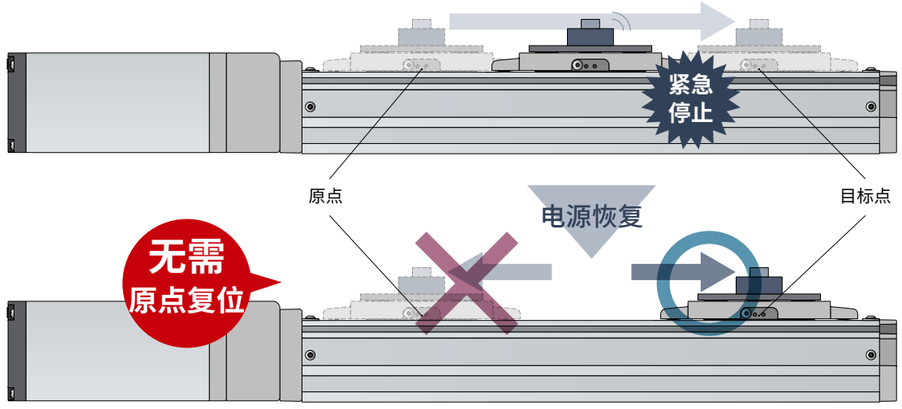



高刚性本体支撑力矩，
因此可减少并联导轨

## 无电池绝对编码器

维护简便 | 减少部件数量

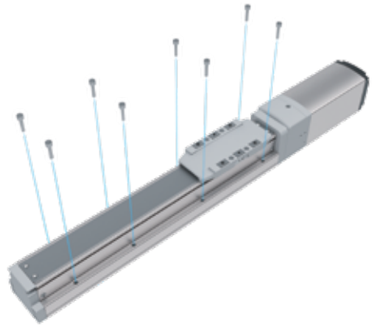
搭载保持当前位置的绝对式编码器。
无电池规格的电池更换服务无需维护。
※所有系列选择项

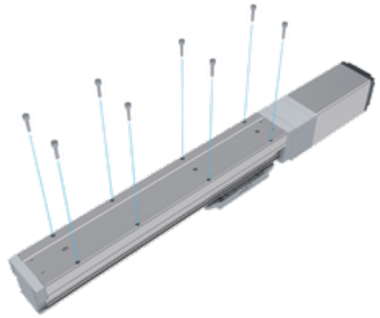


## 上下面备有安装孔

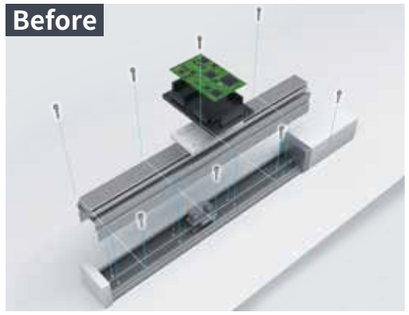
减少作业工时

从上面和下面，无需拆解产品即可直接安装的结构。
特别是从上面安装时，可大幅缩短作业时间。



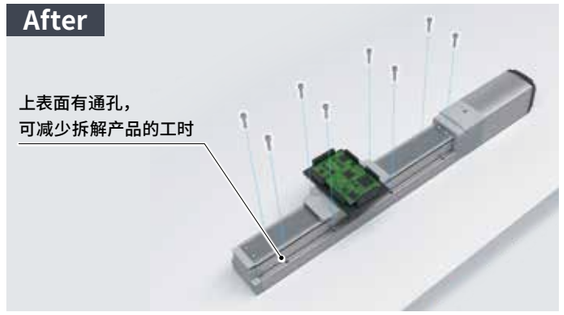


Before



拆解本体后上面安装

After




无需拆解本体，上面安装

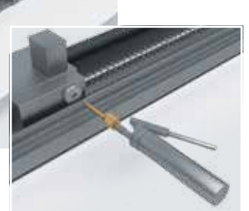
## 配备外部润滑脂加注口

维护简便　减少作业工时

两侧配备可从外部直接供脂的加注口。
无需拆解本体，仅需从一个位置供脂，即可对导轨和滚珠丝杆进行维护。

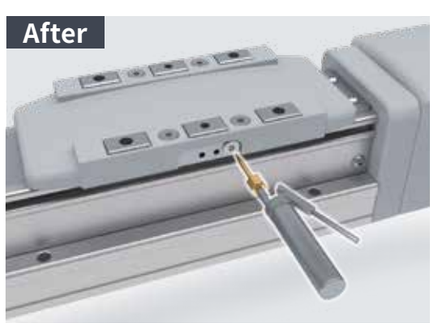
Before





拆下夹具，拆卸本体，
供给润滑脂

After

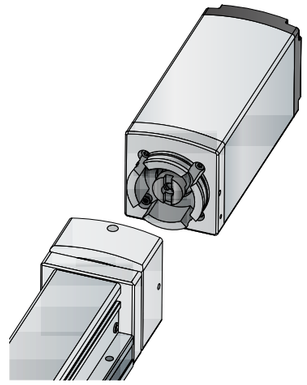


从外部直接供脂

## 马达单元可更换

维护简便

可更换马达单元。
维护简便。

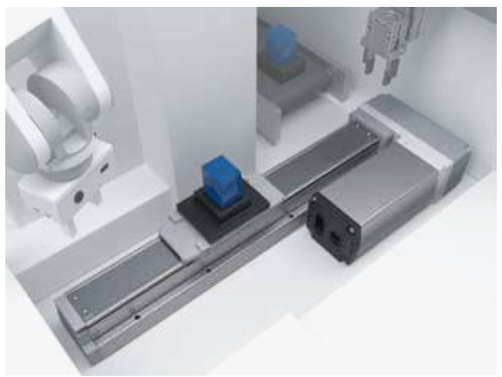


## 可定制执行器

高通用性

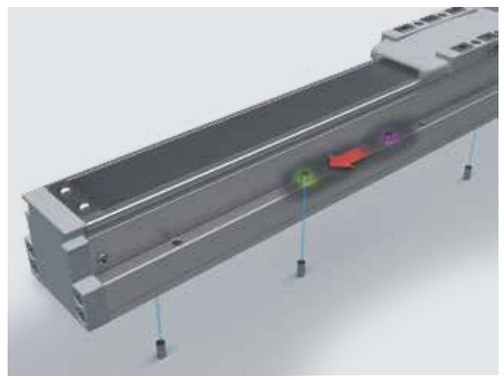
执行器部位的尺寸等存在问题时，请与本公司协商。
※为接单生产品。

中间行程　※每10mm



用于有限空间

变更加工孔位置



需要变更定位销孔位置时

## 适用控制器

ECG-A

可控制滑块型、活塞杆型执行器
的单轴控制器。

PIO　CC-Link　EtherCAT　EtherNet/IP　IO-Link



## 在粉尘环境下长寿命的电动执行器

# EJSG-G Series（防尘规格）

粉尘环境用




长寿命

## 提高粉尘环境下的耐久性

符合防护等级IP50。
在粉尘环境下的耐久性与标准品相比大幅提高。

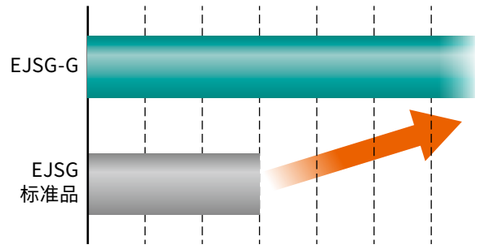
标准品比
2倍以上


粉尘环境下行走试验

【测试条件】

| 项目 | | 内容 |
|---|---|---|
| 测试样品 | 型号 | EJSG-05E100600NBN-VCN00-G |
| | 速度 | 400mm/s |
| | 加减速度 | 0.6G |
| | 再生流量 | 40NL/min |
| 环境 | 粉尘材料 | 关东砂（7种） |
| | 粉尘直径 | 75μm |
| | 粉尘浮游量 | 2kg/m³ |

移动距离




## 适用于洁净环境的电动执行器

# EJSG-C Series（低发尘规格）

低发尘环境用




## 适用于二次电池制造工序的电动执行器

# EJSG-P4 Series

二次电池制造工序用　材料限制　干燥环境 DEW POINT -70℃




对于滑动部的校正，限制了上述使用。
※马达、配线、接插件部除外

## 适用于食品制造工序的电动执行器

# EJSG-FP1 Series

食品制造工序用

FP Food Process



# EJSG

## 滑块型

**电动执行器**
**带马达型**



CONTENTS


| | |
|---|---|
| 产品简介 | 卷头 |
| 体系表 | 2 |
| **● 规格、型号表示、外形尺寸图** | |
| ·EJSG-04-※ | 6 |
| ·EJSG-05-※ | 16 |
| ·EJSG-08-※ | 26 |
| **● 选型** | 108 |
| **● 技术资料** | 110 |
| ⚠ 使用注意事项 | 132 |
| **选型检查表** | 140 |

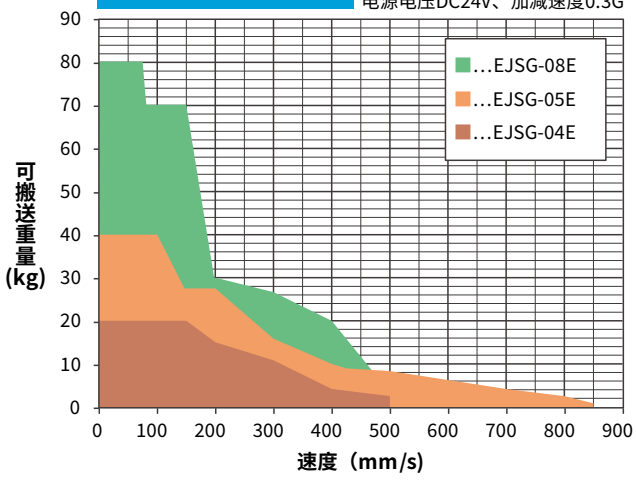
## 体系表

| 控制器 | 执行器型号 | | 马达功率 | 马达安装方向 | 本体宽度(mm) | 导程(mm) | 最大可搬送重量(kg) 水平 | 最大可搬送重量(kg) 垂直 | 最大按压力(N) | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ECG系列 |  | EJSG-04E06 | □35 | 直接安装 | 44 | 6 | 20.0 | 9.2 | 155 | |
| | | EJSG-04E12 | | | | 12 | 15.0 | 3.3 | 77 | |
| | | EJSG-04R/D/L06 | | 折回安装 | | 6 | 20.0 | 9.2 | 155 | |
| | | EJSG-04R/D/L12 | | | | 12 | 11.7 | 3.3 | 77 | |
| |  | EJSG-05E05 | □42 | 直接安装 | 54 | 5 | 40.0 | 14.0 | 220 | |
| | | EJSG-05E10 | | | | 10 | 27.5 | 7.0 | 110 | |
| | | EJSG-05E20 | | | | 20 | 18.3 | 2.5 | 55 | |
| | | EJSG-05R/D/L05 | | 折回安装 | | 5 | 40.0 | 10.0 | 220 | |
| | | EJSG-05R/D/L10 | | | | 10 | 27.5 | 3.3 | 110 | |
| | | EJSG-05R/D/L20 | | | | 20 | 18.3 | 0.8 | 55 | |
| |  | EJSG-08E05 | □56 | 直接安装 | 82 | 5 | 80.0 | 43.3 | 965 | |
| | | EJSG-08E10 | | | | 10 | 70.0 | 28.3 | 482 | |
| | | EJSG-08E20 | | | | 20 | 30.0 | 3.3 | 241 | |
| | | EJSG-08R/D/L05 | | 折回安装 | | 5 | 80.0 | 33.3 | 965 | |
| | | EJSG-08R/D/L10 | | | | 10 | 70.0 | 18.3 | 482 | |
| | | EJSG-08R/D/L20 | | | | 20 | 30.0 | 3.3 | 241 | |

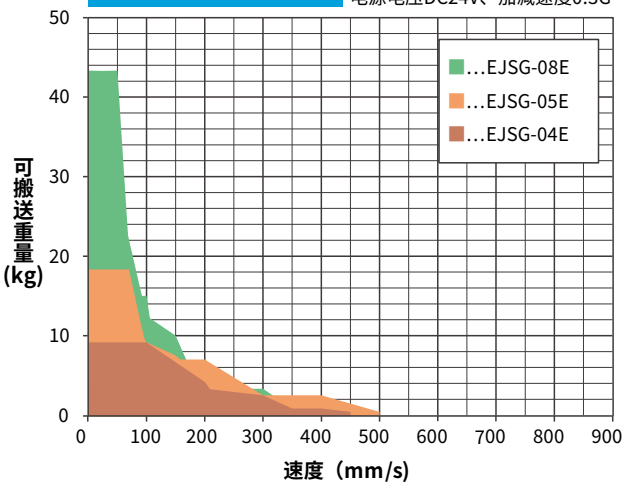




滑块型　水平安装　电源电压DC24V、加减速度0.3G




滑块型　垂直安装　电源电压DC24V、加减速度0.3G



| | 行程（mm）与最快速度（mm/s） | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 记载页码 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 50 mm | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | | |
| | 320mm/s | | | | | | | | | | | 290 | 250 | 220 | 190 | 170 | | | | | | | | | | 6 |
| | 500 | | | | | | | | | | | | | 440 | 390 | 340 | | | | | | | | | | |
| | 250 | | | | | | | | | | | | | 220 | 190 | 170 | | | | | | | | | | 10 |
| | 400 | | | | | | | | | | | | | | 390 | 340 | | | | | | | | | | |
| | 290 | | | | | | | | | | | 260 | 225 | 200 | 175 | 150 | | | | | | | | | | 16 |
| | 500 | | | | | | | | | | | | 455 | 400 | 355 | 315 | | | | | | | | | | |
| | 850 | | | | | | | | | | | | | 800 | 710 | 630 | | | | | | | | | | |
| | 250 | | | | | | | | | | | | 225 | 200 | 175 | 150 | | | | | | | | | | 20 |
| | 400 | | | | | | | | | | | | | | 355 | 315 | | | | | | | | | | |
| | 700 | | | | | | | | | | | | | | | 630 | | | | | | | | | | |
| | 150 | | | | | | | | | | | | | | | | | | 145 | 130 | 120 | 110 | | | | 26 |
| | 250 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 240 | 220 | | | | |
| | 500 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 480 | 440 | | | | |
| | 125 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 120 | 110 | | | | 30 |
| | 250 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 240 | 220 | | | | |
| | 400 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

※ 本数据为电源电压DC24V、加减速度0.3G时的值。
※ 壁挂安装时的可搬送重量与水平安装时相同。

## 型号构成

### 滑块型

EJSG - 05 E 10 0100 N B N - C S03

❶ ❷ ❸ ❹ ❺ ❻ ❼

| 适用控制器 |
|---|
| ECG系列 |

| ❶本体尺寸 | |
|---|---|
| 04 | 本体宽度44mm |
| 05 | 本体宽度54mm |
| 08 | 本体宽度82mm |

| ❷马达安装方向 | |
|---|---|
| E | 直接安装 |
| R | 右侧折回安装 |
| D | 下侧折回安装 |
| L | 左侧折回安装 |

| ❸导程 | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 06 | 6mm |
| 10 | 10mm |
| 12 | 12mm |
| 20 | 20mm |

| ❹行程 | |
|---|---|
| 0050 | 50mm |
| ≀ | (每50mm) |
| 1100 | 1100mm |

| ❺制动 | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

| ❻编码器 | |
|---|---|
| B | 无电池绝对式编码器 |
| C | 增量式编码器 |

| ❼中继电缆 | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

### 防尘规格 (G 系列)

EJSG - 05 E 10 0100 N B N - V C S03 - G

❶ ❷ ❸ ❹ ❺ ❻ ❽ ❼ 防尘规格

| 适用控制器 |
|---|
| ECG系列 |

| ❽接头 | |
|---|---|
| V | 有 |

### 低发尘规格 (C 系列)

EJSG - 05 E 10 0100 N B N - V C S03 - C

❶ ❷ ❸ ❹ ❺ ❻ ❽ ❼ 低发尘规格

| 适用控制器 |
|---|
| ECG系列 |

| ❽接头 | |
|---|---|
| V | 有 |

### 适用于二次电池制造工序 (P4 系列)

EJSG - 05 E 10 0100 N B N - V C S03 - P4

❶ ❷ ❸ ❹ ❺ ❻ ❽ ❼ 适用于二次电池制造工序

| 适用控制器 |
|---|
| ECG系列 |

| ❽接头 | |
|---|---|
| 无符号 | 无 |
| V | 有 |

### 适用于食品制造工序 (FP1 系列)

EJSG - 05 E 10 0100 N B N - C S03 - FP1

❶ ❷ ❸ ❹ ❺ ❻ ❼ 用于食品制造工序

| 适用控制器 |
|---|
| ECG系列 |

## 备注



电动执行器 滑块型

# EJSG-04E

## 马达直接安装型

□35 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 04 E 06 0300 N B N - C S03

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 04 | 本体宽度44mm |

❷马达安装方向

| | |
|---|---|
| E | 直接安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 06 | 6mm |
| 12 | 12mm |

❹行程

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 0800 | 50mm (每50mm) 800mm |

❺制动 ※2

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼中继电缆 ※3

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 垂直使用时请选择“有”。
※3 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

EAR对象品(EAR99组装产品)

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | | ECG-A | |
| 马达 | | | □35步进马达 | |
| 编码器种类 | | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | |
| 驱动方式 | | | 滚珠丝杆 φ10 | |
| 行程 | | mm | 50～800 | |
| 导程 | | mm | 6 | 12 |
| 最大可搬送重量 ※1 | kg | 水平 | 20.0 | 15.0 |
| | | 垂直 | 9.2 | 3.3 |
| 动作速度范围 ※2 | | mm/s | 7～320 | 15～500 |
| 最大加减速度 | G | 水平 | 0.7 | 0.7 |
| | | 垂直 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | | N | 155 | 77 |
| 按压动作速度范围 | | mm/s | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | | mm | ±0.01 | |
| 空转 | | mm | 0.1以下 | |
| 静态允许力矩 | | N·m | MP：62 MY：62 MR：92 | |
| 马达电源电压 | | | DC24V±10% | |
| 制动 | 型号、电源电压 | | 无励磁动作型、DC24V±10% | |
| | 功耗 | W | 6.1 | |
| | 夹持力 | N | 140 | 70 |
| 绝缘电阻 | | | 10MΩ、DC500V | |
| 耐电压 | | | AC500V 1分钟 | |
| 使用环境温度、湿度 | | | 10～40°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | |
| 保存环境温度、湿度 | | | −10～50°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | |
| 环境 | | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。详情请参阅第7页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 50～550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| 6 | 320 | 290 | 250 | 220 | 190 | 170 |
| 12 | 500 | 500 | 500 | 440 | 390 | 340 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

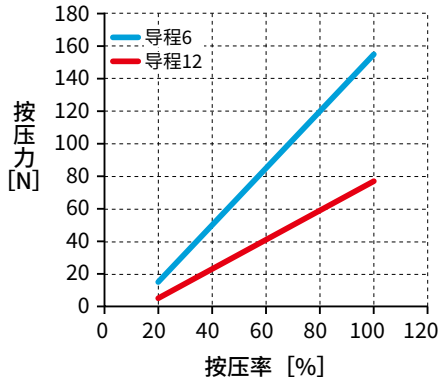
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | |
|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | 0.7 | |
| | 导程(mm) | | | |
| | 6 | 12 | 6 | 12 |
| 7 | 20.0 | | 20.0 | |
| 15 | 20.0 | 15.0 | 20.0 | 15.0 |
| 50 | 20.0 | 15.0 | 20.0 | 15.0 |
| 100 | 20.0 | 15.0 | 20.0 | 15.0 |
| 150 | 20.0 | 15.0 | 12.5 | 10.8 |
| 200 | 15.0 | 15.0 | 12.5 | 10.8 |
| 250 | 11.7 | 10.8 | 11.7 | 8.3 |
| 300 | 7.5 | 10.8 | 7.5 | 8.3 |
| 320 | 7.5 | 4.2 | 7.5 | 4.2 |
| 400 | | 4.2 | | 4.2 |
| 500 | | 2.5 | | 2.5 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | |
|---|---|---|
| | 0.3 | |
| | 导程(mm) | |
| | 6 | 12 |
| 7 | 9.2 | |
| 15 | 9.2 | 3.3 |
| 50 | 9.2 | 3.3 |
| 100 | 9.2 | 3.3 |
| 150 | 6.7 | 3.3 |
| 200 | 4.2 | 3.3 |
| 225 | 1.7 | 2.5 |
| 250 | 1.7 | 2.5 |
| 275 | 0.4 | 2.5 |
| 300 | | 2.5 |
| 350 | | 0.8 |
| 400 | | 0.8 |
| 450 | | 0.4 |

## 按压力

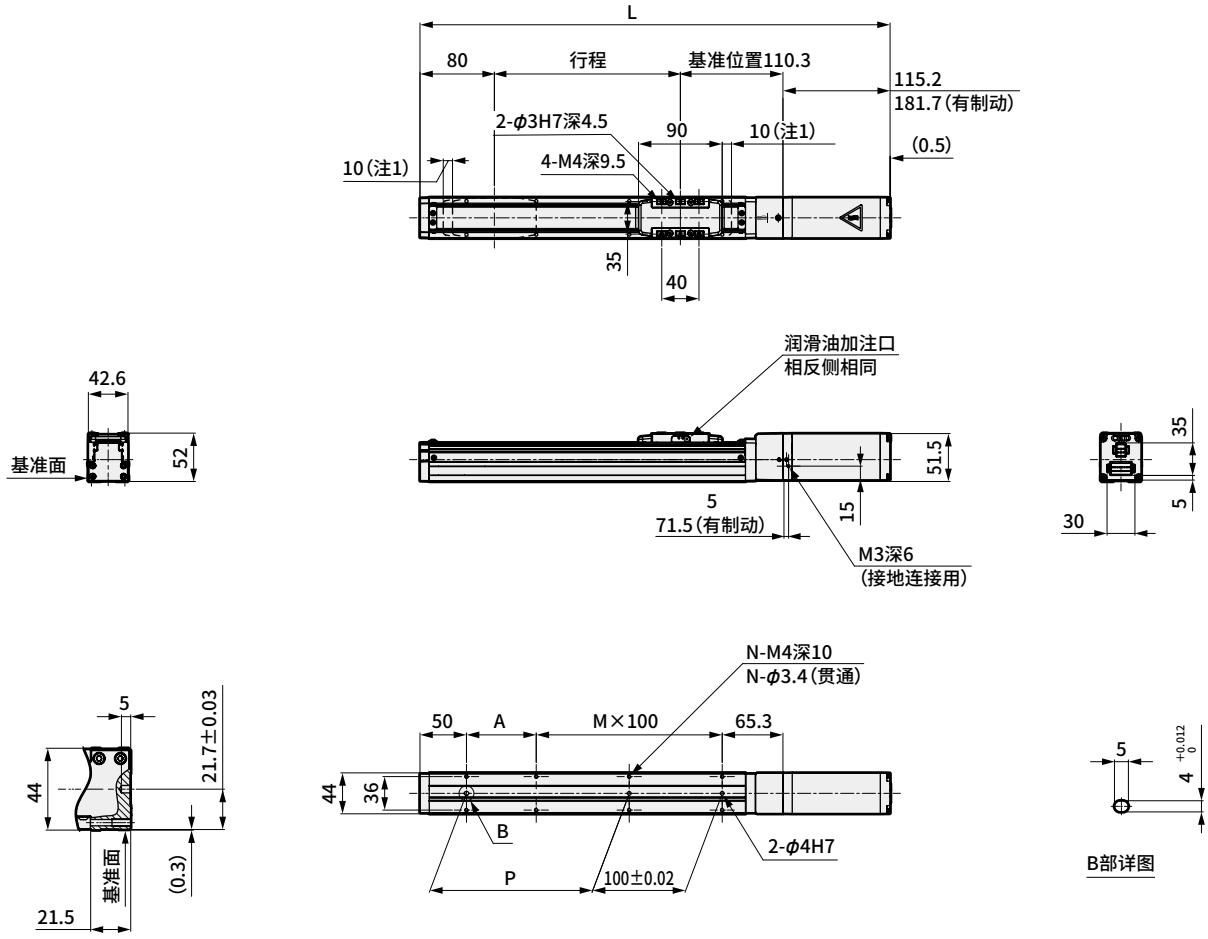



※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

# EJSG-04E

## 外形尺寸图　马达直接安装

● EJSG-04E




注1：到机械挡块的动作范围

| 行程符号 | | 0050 | 0100 | 0150 | 0200 | 0250 | 0300 | 0350 | 0400 | 0450 | 0500 | 0550 | 0600 | 0650 | 0700 | 0750 | 0800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 行程(mm) | | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| L | 无制动 | 355.5 | 405.5 | 455.5 | 505.5 | 555.5 | 605.5 | 655.5 | 705.5 | 755.5 | 805.5 | 855.5 | 905.5 | 955.5 | 1005.5 | 1055.5 | 1105.5 |
| | 有制动 | 422 | 472 | 522 | 572 | 622 | 672 | 722 | 772 | 822 | 872 | 922 | 972 | 1022 | 1072 | 1122 | 1172 |
| A | | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 |
| M | | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| N | | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| P | | 25 | 75 | 125 | 175 | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 625 | 675 | 725 | 775 |
| 重量(kg) | 无制动 | 1.6 | 1.7 | 1.8 | 1.9 | 2.0 | 2.2 | 2.3 | 2.4 | 2.5 | 2.6 | 2.8 | 2.9 | 3.0 | 3.1 | 3.2 | 3.4 |
| | 有制动 | 2.0 | 2.1 | 2.2 | 2.3 | 2.5 | 2.6 | 2.7 | 2.8 | 2.9 | 3.1 | 3.2 | 3.3 | 3.4 | 3.5 | 3.7 | 3.8 |

## 备注



电动执行器 滑块型

# EJSG-04※

## 马达折回安装型

□35 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 04 R 06 0300 N B N - C S03

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 04 | 本体宽度44mm |

❷马达安装方向 ※2

| | |
|---|---|
| R | 右侧折回安装 |
| D | 下侧折回安装 |
| L | 左侧折回安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 06 | 6mm |
| 12 | 12mm |

❹行程 ※2

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 0800 | 50mm（每50mm）800mm |

❺制动 ※3

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼中继电缆 ※4

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请从第117页选择。
※2 马达安装方向选择了“D”时，行程从“0250（250mm）”～“0800（800mm）”中选择。
※3 垂直使用时请选择“有”。
※4 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

EAR对象品（EAR99组装产品）

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | | ECG-A | |
| 马达 | | | □35 步进马达 | |
| 编码器种类 | | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | |
| 驱动方式 | | | 滚珠丝杆 φ10 | |
| 行程 | | mm | 50～800 | |
| 导程 | | mm | 6 | 12 |
| 最大可搬送重量 ※1 | kg | 水平 | 20.0 | 11.7 |
| | | 垂直 | 9.2 | 3.3 |
| 动作速度范围 ※2 | | mm/s | 7～250 | 15～400 |
| 最大加减速度 | G | 水平 | 0.7 | 0.7 |
| | | 垂直 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | | N | 155 | 77 |
| 按压动作速度范围 | | mm/s | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | | mm | ±0.01 | |
| 空转 | | mm | 0.1以下 | |
| 静态允许力矩 | | N·m | MP：62 MY：62 MR：92 | |
| 马达电源电压 | | | DC24V±10% | |
| 制动 | 型号、电源电压 | | 无励磁动作型、DC24V±10% | |
| | 功耗 | W | 6.1 | |
| | 夹持力 | N | 140 | 70 |
| 绝缘电阻 | | | 10MΩ、DC500V | |
| 耐电压 | | | AC500V 1分钟 | |
| 使用环境温度、湿度 | | | 10～40°C（不得冻结）<br>35～80%RH（不得结露） | |
| 保存环境温度、湿度 | | | −10～50°C（不得冻结）<br>35～80%RH（不得结露） | |
| 环境 | | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第11页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | | |
|---|---|---|---|---|
| | 50～650 | 700 | 750 | 800 |
| 6 | 250 | 220 | 190 | 170 |
| 12 | 400 | 400 | 390 | 340 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

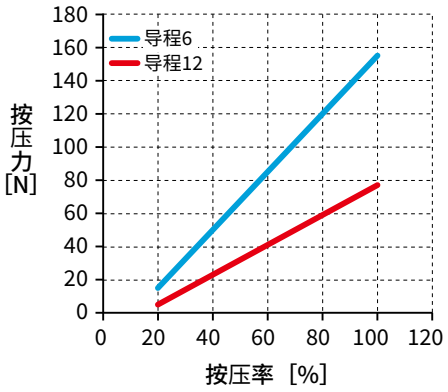
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | |
|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | 0.7 | |
| | 导程(mm) | | | |
| | 6 | 12 | 6 | 12 |
| 7 | 20.0 | | 20.0 | |
| 15 | 20.0 | 11.7 | 20.0 | 10.0 |
| 50 | 20.0 | 11.7 | 20.0 | 10.0 |
| 100 | 20.0 | 11.7 | 20.0 | 10.0 |
| 150 | 13.3 | 11.7 | 11.7 | 10.0 |
| 200 | 13.3 | 11.7 | 10.0 | 10.0 |
| 250 | 10.0 | 8.3 | 8.3 | 8.3 |
| 300 | | 8.3 | | 8.3 |
| 400 | | 3.3 | | 3.3 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | |
|---|---|---|
| | 0.3 | |
| | 导程(mm) | |
| | 6 | 12 |
| 7 | 9.2 | |
| 15 | 9.2 | 3.3 |
| 50 | 9.2 | 3.3 |
| 100 | 6.7 | 3.3 |
| 150 | 3.3 | 3.3 |
| 200 | 2.5 | 3.3 |
| 225 | 0.8 | 1.7 |
| 300 | | 1.7 |
| 350 | | 0.8 |

## 按压力

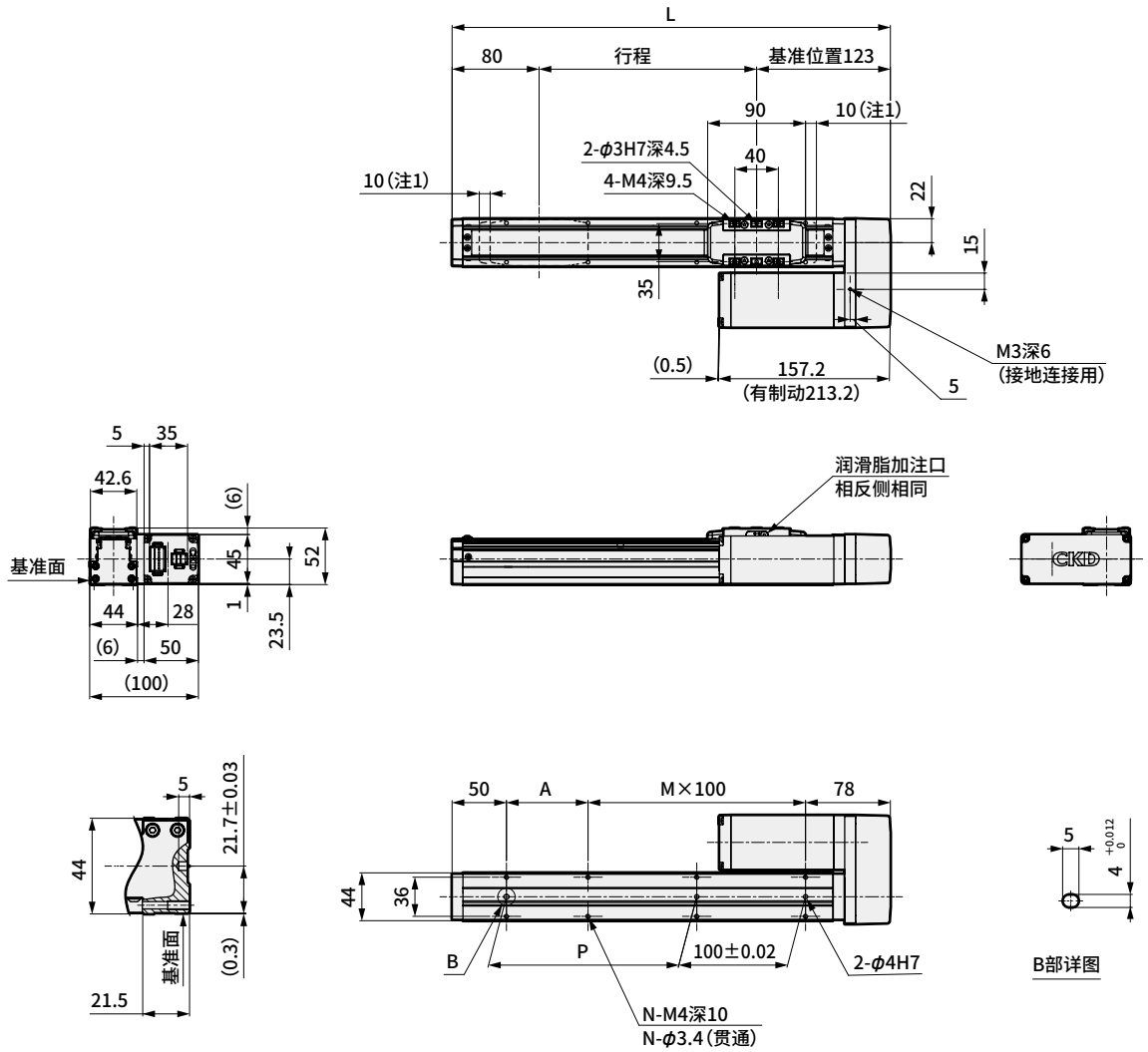



※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

# EJSG-04※

## 外形尺寸图　马达右侧折回安装

● EJSG-04R

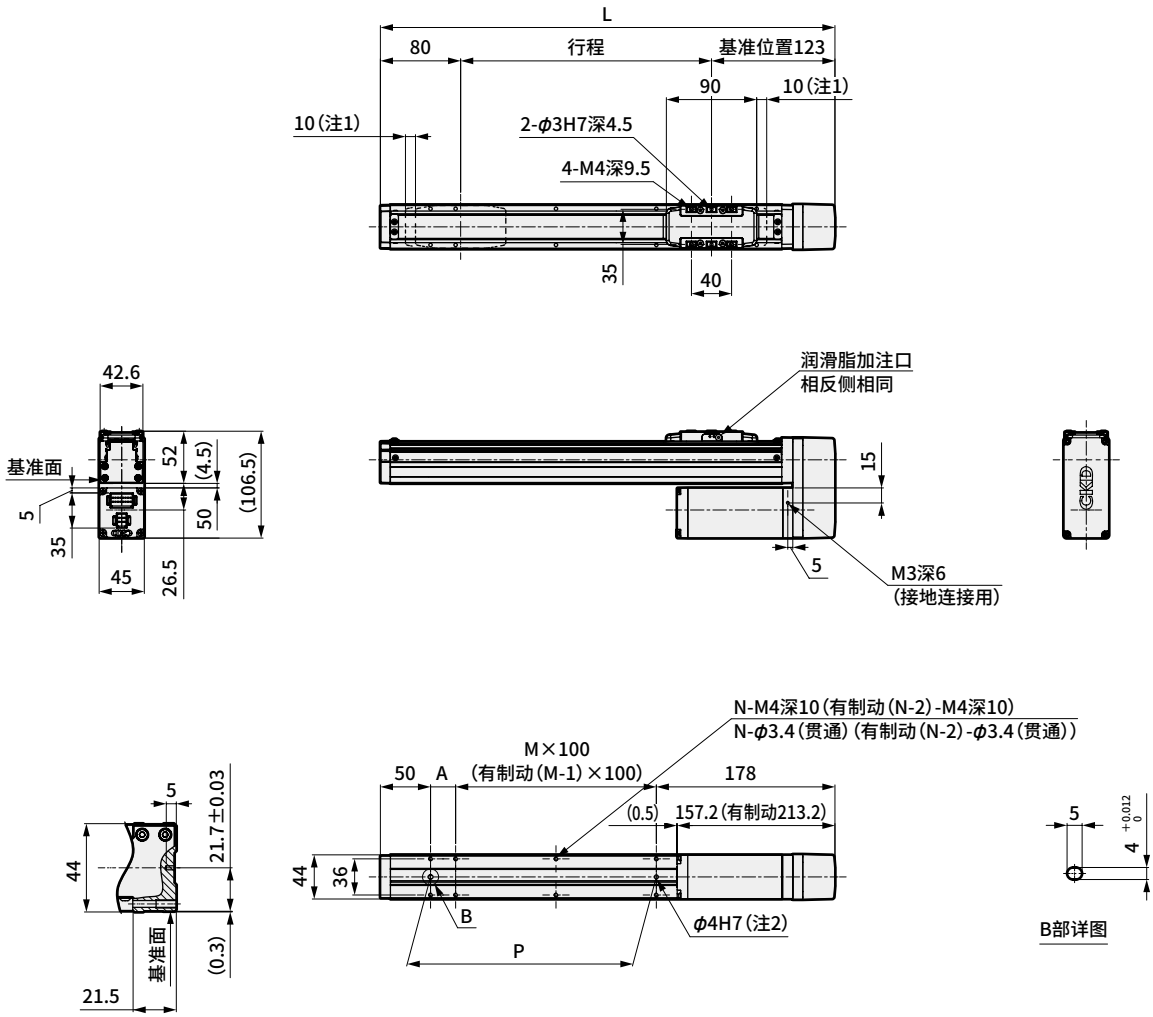



注1：到机械挡块的动作范围

| 行程符号 | | 0050 | 0100 | 0150 | 0200 | 0250 | 0300 | 0350 | 0400 | 0450 | 0500 | 0550 | 0600 | 0650 | 0700 | 0750 | 0800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 行程(mm) | | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| L | | 253 | 303 | 353 | 403 | 453 | 503 | 553 | 603 | 653 | 703 | 753 | 803 | 853 | 903 | 953 | 1003 |
| A | | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 |
| M | | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| N | | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| P | | 25 | 75 | 125 | 175 | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 625 | 675 | 725 | 775 |
| 重量 (kg) | 无制动 | 1.7 | 1.8 | 1.9 | 2.0 | 2.2 | 2.3 | 2.4 | 2.5 | 2.6 | 2.8 | 2.9 | 3.0 | 3.1 | 3.2 | 3.4 | 3.5 |
| | 有制动 | 2.1 | 2.2 | 2.3 | 2.4 | 2.6 | 2.7 | 2.8 | 2.9 | 3.0 | 3.2 | 3.3 | 3.4 | 3.5 | 3.6 | 3.8 | 3.9 |

## 外形尺寸图　马达下侧折回安装

### ● EJSG-04D



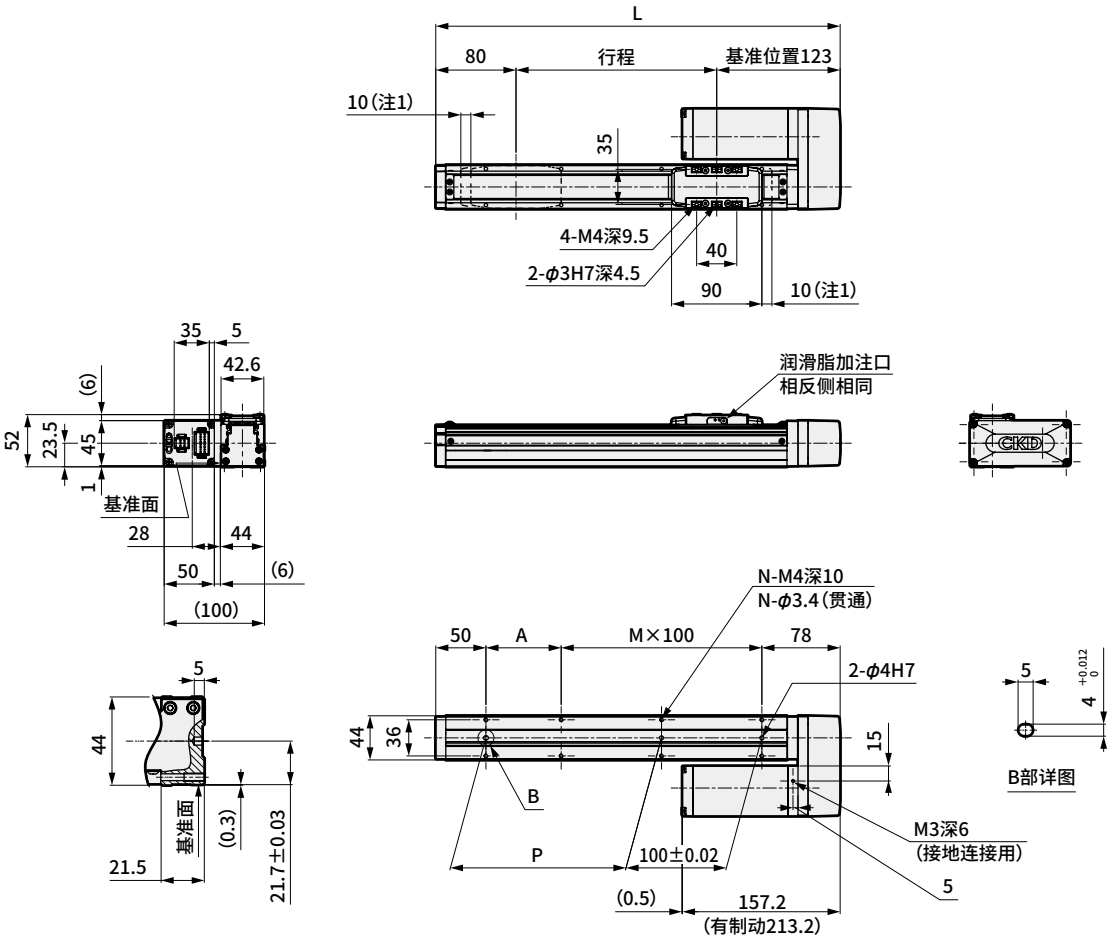

注1：到机械挡块的动作范围
注2：有制动时，φ4H7隐藏在马达部，因此无法使用。

| 行程符号 | | 0250 | 0300 | 0350 | 0400 | 0450 | 0500 | 0550 | 0600 | 0650 | 0700 | 0750 | 0800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 行程(mm) | | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| L | | 453 | 503 | 553 | 603 | 653 | 703 | 753 | 803 | 853 | 903 | 953 | 1003 |
| A | | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 |
| M | | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| N | | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| P | | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 625 | 675 | 725 | 775 |
| 重量 (kg) | 无制动 | 2.2 | 2.3 | 2.4 | 2.5 | 2.6 | 2.8 | 2.9 | 3.0 | 3.1 | 3.2 | 3.4 | 3.5 |
| | 有制动 | 2.6 | 2.7 | 2.8 | 2.9 | 3.0 | 3.2 | 3.3 | 3.4 | 3.5 | 3.6 | 3.8 | 3.9 |

# EJSG-04※

## 外形尺寸图　马达左侧折回安装

● EJSG-04L




注1：到机械挡块的动作范围

| 行程符号 | | 0050 | 0100 | 0150 | 0200 | 0250 | 0300 | 0350 | 0400 | 0450 | 0500 | 0550 | 0600 | 0650 | 0700 | 0750 | 0800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 行程(mm) | | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| L | | 253 | 303 | 353 | 403 | 453 | 503 | 553 | 603 | 653 | 703 | 753 | 803 | 853 | 903 | 953 | 1003 |
| A | | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 |
| M | | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| N | | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| P | | 25 | 75 | 125 | 175 | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 625 | 675 | 725 | 775 |
| 重量(kg) | 无制动 | 1.7 | 1.8 | 1.9 | 2.0 | 2.2 | 2.3 | 2.4 | 2.5 | 2.6 | 2.8 | 2.9 | 3.0 | 3.1 | 3.2 | 3.4 | 3.5 |
| | 有制动 | 2.1 | 2.2 | 2.3 | 2.4 | 2.6 | 2.7 | 2.8 | 2.9 | 3.0 | 3.2 | 3.3 | 3.4 | 3.5 | 3.6 | 3.8 | 3.9 |

备注



电动执行器 滑块型

# EJSG-05E

## 马达直接安装型

□42 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 05 E 05 0300 N B N - C S03

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 05 | 本体宽度54mm |

❷马达安装方向

| | |
|---|---|
| E | 直接安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 10 | 10mm |
| 20 | 20mm |

❹行程

| | |
|---|---|
| 0050 ≀ 0800 | 50mm (每50mm) 800mm |

❺制动 ※2

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 (ECG用) |

❼中继电缆 ※3

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 垂直使用时请选择“有”。
※3 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

EAR对象品(EAR99组装产品)

## 洁净规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | ECG-A | | |
| 马达 | | □42 步进马达 | | |
| 编码器种类 | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | | |
| 驱动方式 | | 滚珠丝杆 φ12 | | |
| 行程 | mm | 50～800 | | |
| 导程 | mm | 5 | 10 | 20 |
| 最大可搬送重量 ※1 | kg 水平 | 40.0 | 27.5 | 18.3 |
| | 垂直 | 14.0 | 7.0 | 2.5 |
| 动作速度范围 ※2 | mm/s | 6～290 | 12～500 | 25～850 |
| 最大加减速度 G | 水平 | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | 垂直 | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | N | 220 | 110 | 55 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 5～20 | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | mm | ±0.01 | | |
| 空转 | mm | 0.1以下 | | |
| 静态允许力矩 | N·m | MP：103 MY：103 MR：144 | | |
| 马达电源电压 | | DC24V±10% | | |
| 制动 | 型号、电源电压 | 无励磁动作型、DC24V±10% | | |
| | 功耗 W | 6.1 | | |
| | 夹持力 N | 168 | 84 | 42 |
| 绝缘电阻 | | 10MΩ、DC500V | | |
| 耐电压 | | AC500V 1分钟 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 10～40°C(不得冻结)<br>35～80%RH(不得结露) | | |
| 保存环境温度、湿度 | | −10～50°C(不得冻结)<br>35～80%RH(不得结露) | | |
| 环境 | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第 17 页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 50-550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| 5 | 290 | 260 | 225 | 200 | 175 | 150 |
| 10 | 500 | 500 | 455 | 400 | 355 | 315 |
| 20 | 850 | 850 | 850 | 800 | 710 | 630 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

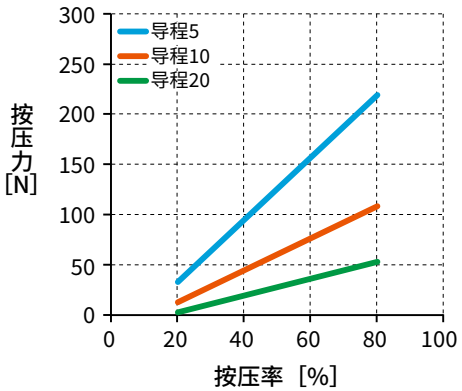
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | | 0.7 | | |
| | 导程(mm) | | | | | |
| | 5 | 10 | 20 | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 40.0 | | | 40.0 | | |
| 12 | 40.0 | 27.5 | | 40.0 | 27.5 | |
| 25 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 8.3 |
| 50 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 8.3 |
| 100 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 8.3 |
| 150 | 26.7 | 27.5 | 10.0 | 26.7 | 27.5 | 6.7 |
| 200 | 26.7 | 27.5 | 10.0 | 26.7 | 27.5 | 6.7 |
| 250 | 26.7 | 15.8 | 10.0 | 26.7 | 12.5 | 6.7 |
| 290 | 26.7 | 15.8 | 10.0 | 15.8 | 12.5 | 6.7 |
| 300 | | 15.8 | 10.0 | | 12.5 | 6.7 |
| 400 | | 10.0 | 8.3 | | 9.2 | 5.0 |
| 500 | | 5.8 | 8.3 | | 2.5 | 5.0 |
| 700 | | | 4.2 | | | 2.5 |
| 800 | | | 2.5 | | | 1.7 |
| 850 | | | 0.8 | | | 0.4 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | |
|---|---|---|---|
| | 0.3 | | |
| | 导程(mm) | | |
| | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 14.0 | | |
| 12 | 14.0 | 7.0 | |
| 25 | 14.0 | 7.0 | 2.5 |
| 50 | 14.0 | 7.0 | 2.5 |
| 100 | 9.2 | 7.0 | 2.5 |
| 150 | 7.5 | 7.0 | 2.5 |
| 200 | 4.2 | 7.0 | 2.5 |
| 210 | 3.3 | 2.5 | 2.5 |
| 225 | 3.3 | 2.5 | 2.5 |
| 250 | 2.1 | 2.5 | 2.5 |
| 300 | | 2.5 | 2.5 |
| 325 | | 2.1 | 2.5 |
| 350 | | 2.1 | 2.5 |
| 400 | | 1.3 | 2.5 |
| 425 | | 0.8 | 0.4 |
| 500 | | | 0.4 |

## 按压力

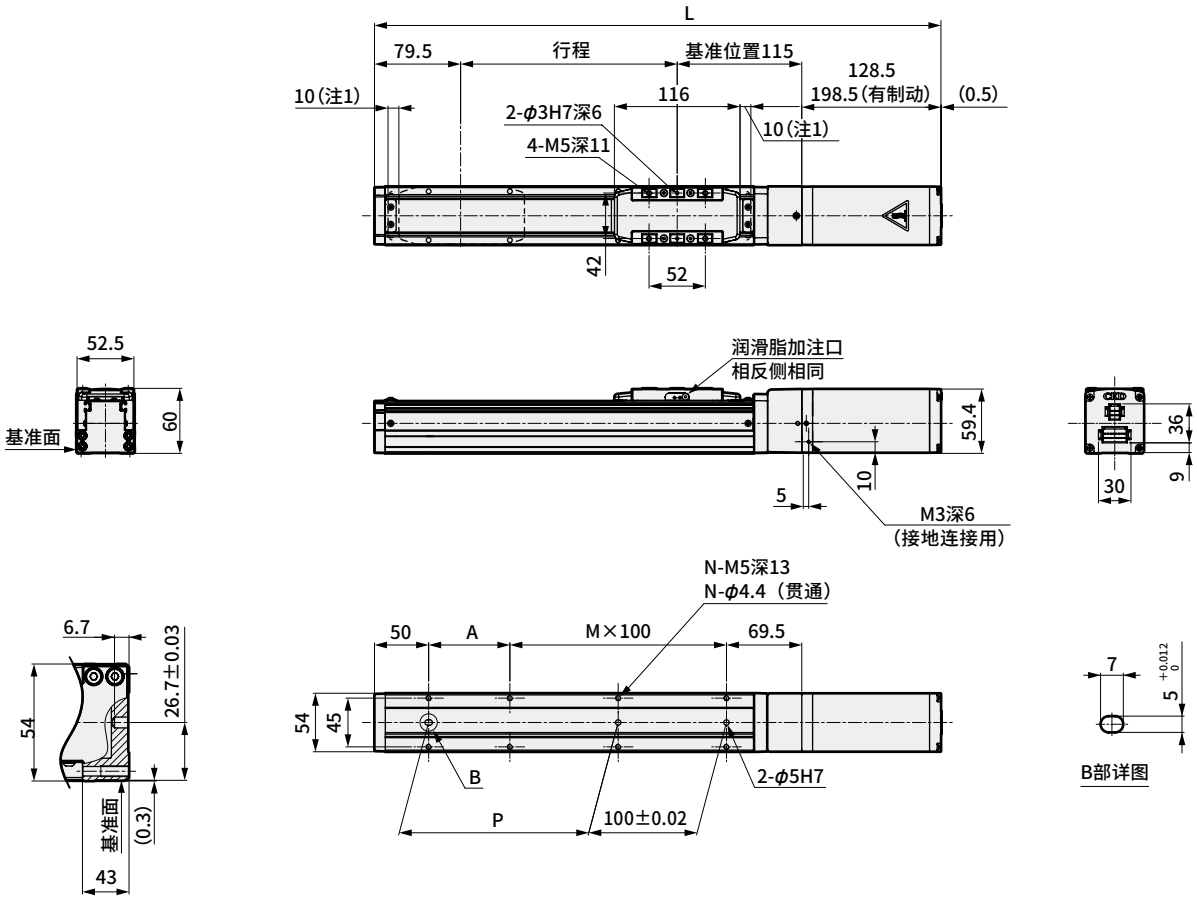



※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

# EJSG-05E

## 外形尺寸图　马达直接安装

● EJSG-05E




注1：到机械挡块的动作范围

| 行程符号 | | 0050 | 0100 | 0150 | 0200 | 0250 | 0300 | 0350 | 0400 | 0450 | 0500 | 0550 | 0600 | 0650 | 0700 | 0750 | 0800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 行程(mm) | | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| L | 无制动 | 373 | 423 | 473 | 523 | 573 | 623 | 673 | 723 | 773 | 823 | 873 | 923 | 973 | 1023 | 1073 | 1123 |
| | 有制动 | 443 | 493 | 543 | 593 | 643 | 693 | 743 | 793 | 843 | 893 | 943 | 993 | 1043 | 1093 | 1143 | 1193 |
| A | | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 |
| M | | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| N | | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| P | | 25 | 75 | 125 | 175 | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 625 | 675 | 725 | 775 |
| 重量(kg) | 无制动 | 2.4 | 2.6 | 2.7 | 2.8 | 3.0 | 3.1 | 3.3 | 3.4 | 3.5 | 3.7 | 3.8 | 4.0 | 4.1 | 4.2 | 4.4 | 4.5 |
| | 有制动 | 3.2 | 3.3 | 3.5 | 3.6 | 3.7 | 3.9 | 4.0 | 4.2 | 4.3 | 4.4 | 4.6 | 4.7 | 4.9 | 5.0 | 5.1 | 5.3 |

## 备注



电动执行器 滑块型

# EJSG-05※

## 马达折回安装型

□42 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 05 R 05 0300 N B N - C S03

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 05 | 本体宽度54mm |

❷马达安装方向 ※2

| | |
|---|---|
| R | 右侧折回安装 |
| D | 下侧折回安装 |
| L | 左侧折回安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 10 | 10mm |
| 20 | 20mm |

❹行程 ※2

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 0800 | 50mm (每50mm) 800mm |

❺制动 ※3

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼中继电缆 ※4

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 选择了马达安装方向“D”时，行程可从“0250 (250mm)” ～“0800 (800mm)”中选择。
※3 垂直使用时请选择“有”。
※4 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

EAR对象品 (EAR99组装产品)

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | ECG-A | | |
| 马达 | | □42 步进马达 | | |
| 编码器种类 | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | | |
| 驱动方式 | | 滚珠丝杆 φ12 | | |
| 行程 | mm | 50～800 | | |
| 导程 | mm | 5 | 10 | 20 |
| 最大可搬送重量 ※1 | kg 水平 | 40.0 | 27.5 | 18.3 |
| | 垂直 | 10.0 | 3.3 | 0.8 |
| 动作速度范围 ※2 | mm/s | 6～250 | 12～400 | 25～700 |
| 最大加减速度 | G 水平 | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | 垂直 | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | N | 220 | 110 | 55 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 5～20 | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | mm | ±0.01 | | |
| 空转 | mm | 0.1以下 | | |
| 静态允许力矩 | N·m | MP：103 MY：103 MR：144 | | |
| 马达电源电压 | | DC24V±10% | | |
| 制动 | 型号、电源电压 | 无励磁动作型、DC24V±10% | | |
| | 功耗 W | 6.1 | | |
| | 夹持力 N | 168 | 84 | 42 |
| 绝缘电阻 | | 10MΩ、DC500V | | |
| 耐电压 | | AC500V 1分钟 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 10 ～ 40°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 保存环境温度、湿度 | | −10 ～ 50°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 环境 | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第21页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | 50～600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| 5 | 250 | 225 | 200 | 175 | 150 |
| 10 | 400 | 400 | 400 | 355 | 315 |
| 20 | 700 | 700 | 700 | 700 | 630 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

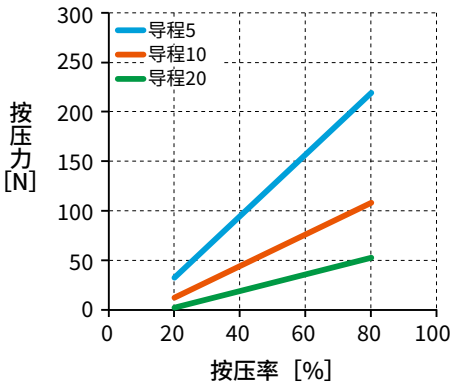
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | | 0.7 | | |
| | 导程(mm) | | | | | |
| | 5 | 10 | 20 | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 40.0 | | | 40.0 | | |
| 12 | 40.0 | 27.5 | | 40.0 | 27.5 | |
| 25 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 7.5 |
| 50 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 7.5 |
| 100 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 7.5 |
| 150 | 26.7 | 23.3 | 10.0 | 26.7 | 20.0 | 5.0 |
| 200 | 26.7 | 23.3 | 10.0 | 26.7 | 20.0 | 5.0 |
| 250 | 8.3 | 11.7 | 10.0 | 8.3 | 11.7 | 5.0 |
| 300 | | 11.7 | 10.0 | | 11.7 | 5.0 |
| 400 | | 3.3 | 6.7 | | 3.3 | 4.2 |
| 500 | | | 6.7 | | | 4.2 |
| 700 | | | 3.3 | | | 1.7 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | |
|---|---|---|---|
| | 0.3 | | |
| | 导程(mm) | | |
| | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 10.0 | | |
| 12 | 10.0 | 3.3 | |
| 25 | 10.0 | 3.3 | 0.8 |
| 50 | 10.0 | 3.3 | 0.8 |
| 100 | 8.3 | 3.3 | 0.8 |
| 150 | 6.7 | 2.1 | 0.8 |
| 200 | 2.5 | 2.1 | 0.8 |
| 210 | 0.8 | 1.3 | 0.8 |
| 300 | | 1.3 | 0.8 |
| 325 | | 0.4 | 0.8 |
| 400 | | | 0.8 |
| 500 | | | 0.4 |

## 按压力

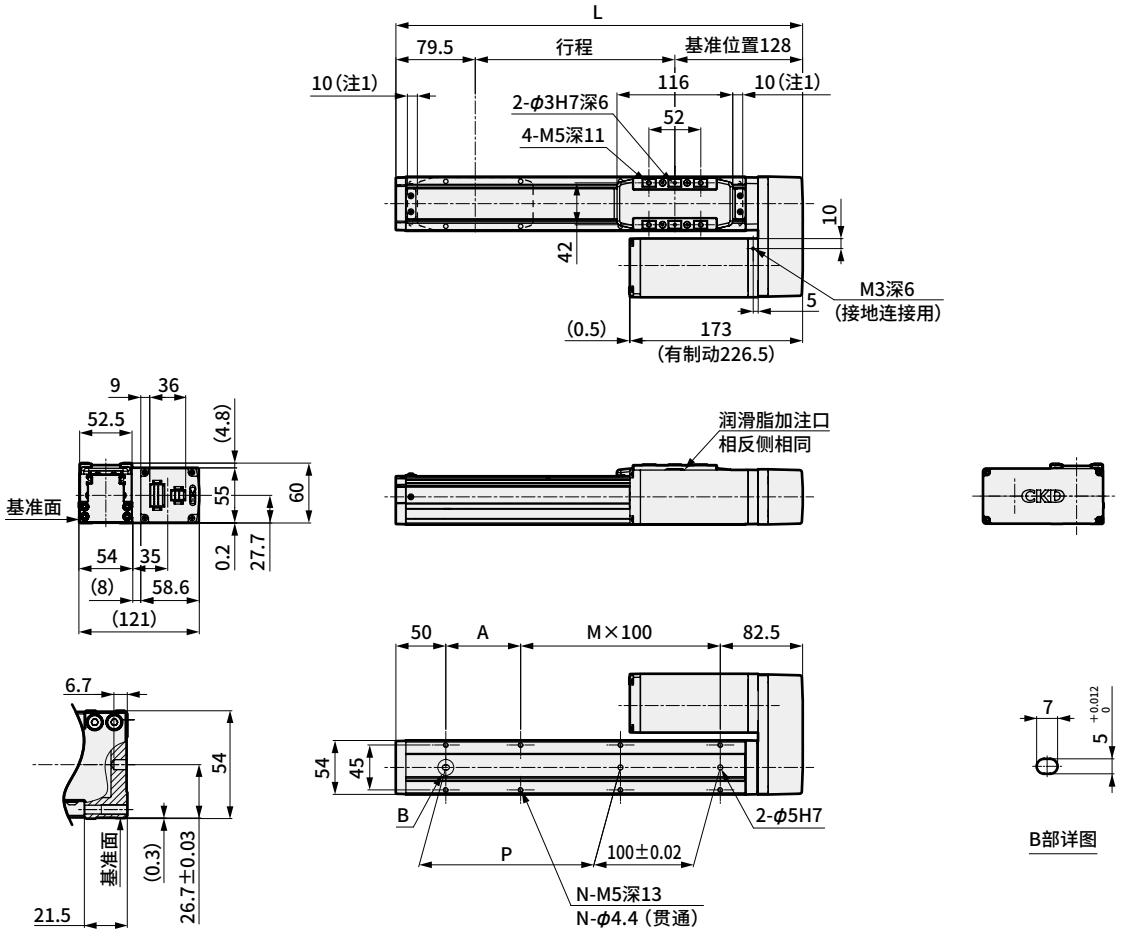



※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

# EJSG-05※

## 外形尺寸图　马达右侧折回安装

● EJSG-05R

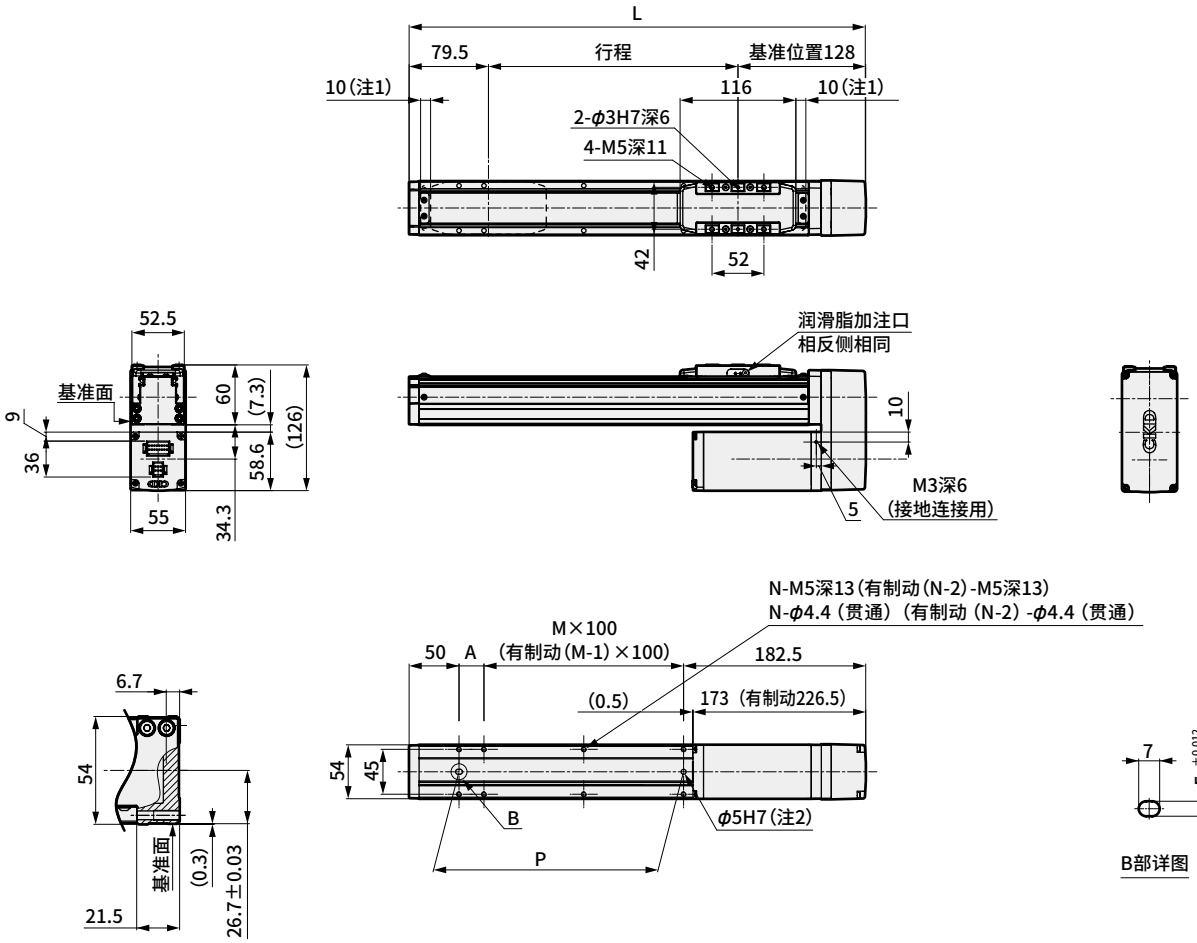



注1：到机械挡块的动作范围

| 行程符号 | | 0050 | 0100 | 0150 | 0200 | 0250 | 0300 | 0350 | 0400 | 0450 | 0500 | 0550 | 0600 | 0650 | 0700 | 0750 | 0800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 行程(mm) | | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| L | | 257.5 | 307.5 | 357.5 | 407.5 | 457.5 | 507.5 | 557.5 | 607.5 | 657.5 | 707.5 | 757.5 | 807.5 | 857.5 | 907.5 | 957.5 | 1007.5 |
| A | | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 |
| M | | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| N | | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| P | | 25 | 75 | 125 | 175 | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 625 | 675 | 725 | 775 |
| 重量 (kg) | 无制动 | 2.6 | 2.7 | 2.8 | 3.0 | 3.1 | 3.3 | 3.4 | 3.5 | 3.7 | 3.8 | 3.9 | 4.1 | 4.2 | 4.4 | 4.5 | 4.6 |
| | 有制动 | 3.3 | 3.5 | 3.6 | 3.7 | 3.9 | 4.0 | 4.2 | 4.3 | 4.4 | 4.6 | 4.7 | 4.9 | 5.0 | 5.1 | 5.3 | 5.4 |

## 外形尺寸图　马达下侧折回安装

### ● EJSG-05D



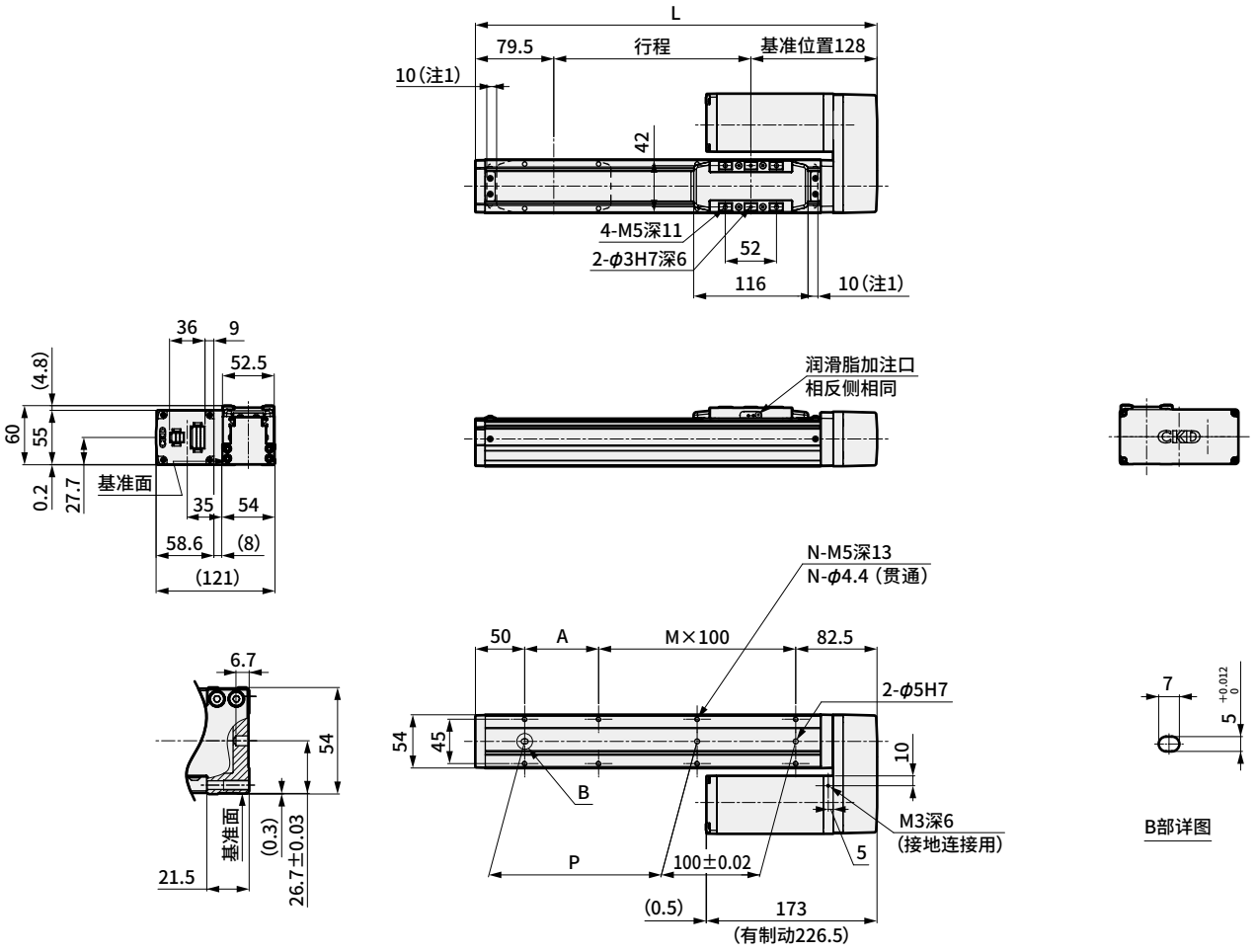

注1：到机械挡块的动作范围
注2：有制动时，φ5H7隐藏在马达部，因此无法使用。

| 行程符号 | | 0250 | 0300 | 0350 | 0400 | 0450 | 0500 | 0550 | 0600 | 0650 | 0700 | 0750 | 0800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 行程（mm） | | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| L | | 457.5 | 507.5 | 557.5 | 607.5 | 657.5 | 707.5 | 757.5 | 807.5 | 857.5 | 907.5 | 957.5 | 1007.5 |
| A | | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 |
| M | | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 |
| N | | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 |
| P | | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 625 | 675 | 725 | 775 |
| 重量（kg） | 无制动 | 3.1 | 3.3 | 3.4 | 3.5 | 3.7 | 3.8 | 3.9 | 4.1 | 4.2 | 4.4 | 4.5 | 4.6 |
| | 有制动 | 3.9 | 4.0 | 4.2 | 4.3 | 4.4 | 4.6 | 4.7 | 4.9 | 5.0 | 5.1 | 5.3 | 5.4 |

# EJSG-05※

## 外形尺寸图　马达左侧折回安装

● EJSG-05L




注1：到机械挡块的动作范围

| 行程符号 | | 0050 | 0100 | 0150 | 0200 | 0250 | 0300 | 0350 | 0400 | 0450 | 0500 | 0550 | 0600 | 0650 | 0700 | 0750 | 0800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 行程(mm) | | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| L | | 257.5 | 307.5 | 357.5 | 407.5 | 457.5 | 507.5 | 557.5 | 607.5 | 657.5 | 707.5 | 757.5 | 807.5 | 857.5 | 907.5 | 957.5 | 1007.5 |
| A | | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 | 25 | 75 |
| M | | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| N | | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| P | | 25 | 75 | 125 | 175 | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 | 475 | 525 | 575 | 625 | 675 | 725 | 775 |
| 重量(kg) | 无制动 | 2.6 | 2.7 | 2.8 | 3.0 | 3.1 | 3.3 | 3.4 | 3.5 | 3.7 | 3.8 | 3.9 | 4.1 | 4.2 | 4.4 | 4.5 | 4.6 |
| | 有制动 | 3.3 | 3.5 | 3.6 | 3.7 | 3.9 | 4.0 | 4.2 | 4.3 | 4.4 | 4.6 | 4.7 | 4.9 | 5.0 | 5.1 | 5.3 | 5.4 |

## 备注



电动执行器 滑块型

# EJSG-08E

## 马达直接安装型

□56 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 08 E 05 0300 N B N - C S03

❶ ❷ ❸ ❹ ❺ ❻ ❼

**❶本体尺寸**

| | |
|---|---|
| 08 | 本体宽度82mm |

**❷马达安装方向**

| | |
|---|---|
| E | 直接安装 |

**❸导程**

| | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 10 | 10mm |
| 20 | 20mm |

**❹行程**

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 1100 | 50mm (每50mm) 1100mm |

**❺制动 ※2**

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

**❻编码器 ※1**

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

**❼中继电缆 ※3**

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 垂直使用时请选择“有”。
※3 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

EAR对象品(EAR99组装产品)

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | ECG-A | | |
| 马达 | | □56 步进马达 | | |
| 编码器种类 | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | | |
| 驱动方式 | | 滚珠丝杆 φ15 | | |
| 行程 | mm | 50～1100 | | |
| 导程 | mm | 5 | 10 | 20 |
| 最大可搬送重量 ※1 | kg 水平 | 80.0 | 70.0 | 30.0 |
| | kg 垂直 | 43.3 | 28.3 | 3.3 |
| 动作速度范围 ※2 | mm/s | 6～150 | 12～250 | 25～500 |
| 最大加减速度 | G 水平 | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | G 垂直 | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | N | 965 | 482 | 241 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 5～20 | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | mm | ±0.01 | | |
| 空转 | mm | 0.1以下 | | |
| 静态允许力矩 | N·m | MP：203 MY：203 MR：336 | | |
| 马达电源电压 | | DC24V±10% | | |
| 制动 | 型号、电源电压 | 无励磁动作型、DC24V±10% | | |
| | 功耗 W | 7.2 | | |
| | 夹持力 N | 768 | 384 | 192 |
| 绝缘电阻 | | 10MΩ、DC500V | | |
| 耐电压 | | AC500V 1分钟 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 10～40°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 保存环境温度、湿度 | | −10～50°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 环境 | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | | |

※1 可搬送重量因加减速度而异。详情请参阅第27页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | 50～900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
| 5 | 150 | 145 | 130 | 120 | 110 |
| 10 | 250 | 250 | 250 | 240 | 220 |
| 20 | 500 | 500 | 500 | 480 | 440 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

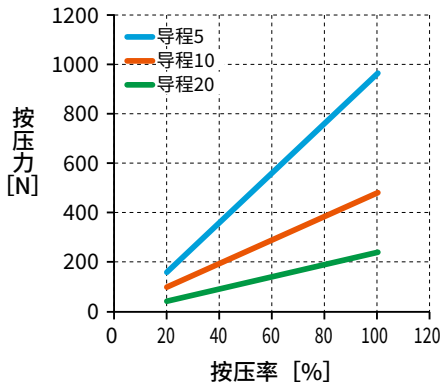
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | | 0.7 | | |
| | 导程(mm) | | | | | |
| | 5 | 10 | 20 | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 80.0 | | | 80.0 | | |
| 12 | 80.0 | 70.0 | | 80.0 | 70.0 | |
| 25 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 50 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 75 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 100 | 40.0 | 70.0 | 30.0 | 40.0 | 70.0 | 26.7 |
| 125 | 40.0 | 70.0 | 30.0 | 40.0 | 70.0 | 18.3 |
| 150 | 40.0 | 70.0 | 30.0 | 35.0 | 70.0 | 18.3 |
| 200 | | 28.3 | 30.0 | | 17.5 | 18.3 |
| 250 | | 28.3 | 26.7 | | 17.5 | 18.3 |
| 300 | | | 26.7 | | | 18.3 |
| 400 | | | 20.0 | | | 11.7 |
| 500 | | | 3.3 | | | |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | |
|---|---|---|---|
| | 0.3 | | |
| | 导程(mm) | | |
| | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 43.3 | | |
| 12 | 43.3 | 28.3 | |
| 25 | 43.3 | 28.3 | 3.3 |
| 50 | 43.3 | 28.3 | 3.3 |
| 75 | 15.0 | 12.5 | 3.3 |
| 100 | 15.0 | 12.5 | 3.3 |
| 125 | 2.9 | 10.0 | 3.3 |
| 150 | 2.9 | 10.0 | 3.3 |
| 200 | | 1.7 | 3.3 |
| 250 | | 1.7 | 3.3 |
| 300 | | | 3.3 |
| 350 | | | 0.8 |

## 按压力

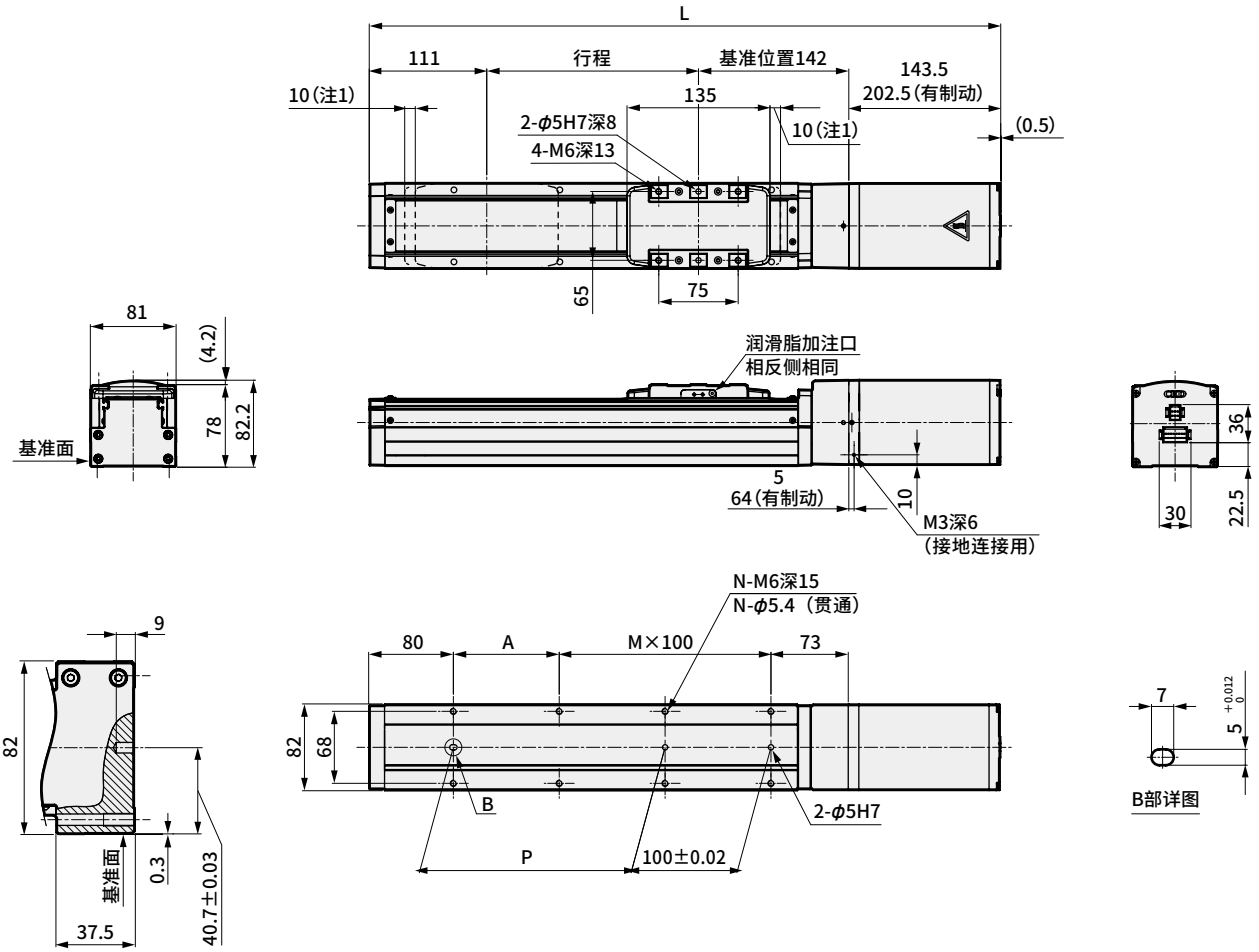



※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

# EJSG-08E

## 外形尺寸图　马达直接安装

● EJSG-08E




注1：到机械挡块的动作范围

| 行程符号 | | 0050 | 0100 | 0150 | 0200 | 0250 | 0300 | 0350 | 0400 | 0450 | 0500 | 0550 | 0600 | 0650 | 0700 | 0750 | 0800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 行程(mm) | | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| L | 无制动 | 446.5 | 496.5 | 546.5 | 596.5 | 646.5 | 696.5 | 746.5 | 796.5 | 846.5 | 896.5 | 946.5 | 996.5 | 1046.5 | 1096.5 | 1146.5 | 1196.5 |
| | 有制动 | 505.5 | 555.5 | 605.5 | 655.5 | 705.5 | 755.5 | 805.5 | 855.5 | 905.5 | 955.5 | 1005.5 | 1055.5 | 1105.5 | 1155.5 | 1205.5 | 1255.5 |
| A | | 150 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| M | | 0 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| N | | 4 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| P | | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| 重量(kg) | 无制动 | 5.7 | 6.0 | 6.4 | 6.7 | 7.0 | 7.4 | 7.7 | 8.0 | 8.4 | 8.7 | 9.0 | 9.4 | 9.7 | 10.0 | 10.4 | 10.7 |
| | 有制动 | 6.7 | 7.1 | 7.4 | 7.7 | 8.1 | 8.4 | 8.7 | 9.1 | 9.4 | 9.7 | 10.1 | 10.4 | 10.7 | 11.1 | 11.4 | 11.8 |

| 行程符号 | | 0850 | 0900 | 0950 | 1000 | 1050 | 1100 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 行程(mm) | | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
| L | 无制动 | 1246.5 | 1296.5 | 1346.5 | 1396.5 | 1446.5 | 1496.5 |
| | 有制动 | 1305.5 | 1355.5 | 1405.5 | 1455.5 | 1505.5 | 1555.5 |
| A | | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| M | | 9 | 9 | 10 | 10 | 11 | 11 |
| N | | 22 | 22 | 24 | 24 | 26 | 26 |
| P | | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
| 重量(kg) | 无制动 | 11.0 | 11.4 | 11.7 | 12.1 | 12.4 | 12.7 |
| | 有制动 | 12.1 | 12.4 | 12.8 | 13.1 | 13.4 | 13.8 |

## 备注



电动执行器 滑块型

# EJSG-08※

## 马达折回安装型

□56 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 08 R 05 0300 N B N - C S03

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 08 | 本体宽度82mm |

❷马达安装方向 ※2

| | |
|---|---|
| R | 右侧折回安装 |
| D | 下侧折回安装 |
| L | 左侧折回安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 10 | 10mm |
| 20 | 20mm |

❹行程 ※2

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 1100 | 50mm (每50mm) 1100mm |

❺制动 ※3

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼中继电缆 ※4

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 马达安装方向“D”选择时，行程为“0250(250mm)”～“1100(1100mm)”从中选择。
※3 垂直使用时请选择“有”。
※4 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

EAR对象品(EAR99组装产品)

## 洁净规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | ECG-A | | |
| 马达 | | □56 步进马达 | | |
| 编码器种类 | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | | |
| 驱动方式 | | 滚珠丝杆 φ15 | | |
| 行程 | mm | 50～1100 | | |
| 导程 | mm | 5 | 10 | 20 |
| 最大可搬送重量 ※1 | kg 水平 | 80.0 | 70.0 | 30.0 |
| | kg 垂直 | 33.3 | 18.3 | 3.3 |
| 动作速度范围 ※2 | mm/s | 6～125 | 12～250 | 25～400 |
| 最大加减速度 | G 水平 | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | G 垂直 | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | N | 965 | 482 | 241 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 5～20 | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | mm | ±0.01 | | |
| 空转 | mm | 0.1以下 | | |
| 静态允许力矩 | N·m | MP：203 MY：203 MR：336 | | |
| 马达电源电压 | | DC24V±10% | | |
| 制动 | 型号、电源电压 | 无励磁动作型、DC24V±10% | | |
| | 功耗 W | 7.2 | | |
| | 夹持力 N | 768 | 384 | 192 |
| 绝缘电阻 | | 10MΩ、DC500V | | |
| 耐电压 | | AC500V 1分钟 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 10～40°C(不得冻结)<br>35～80%RH(不得结露) | | |
| 保存环境温度、湿度 | | −10～50°C(不得冻结)<br>35～80%RH(不得结露) | | |
| 环境 | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第31页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | |
|---|---|---|---|
| | 50-1000 | 1050 | 1100 |
| 5 | 125 | 120 | 110 |
| 10 | 250 | 240 | 220 |
| 20 | 400 | 400 | 400 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

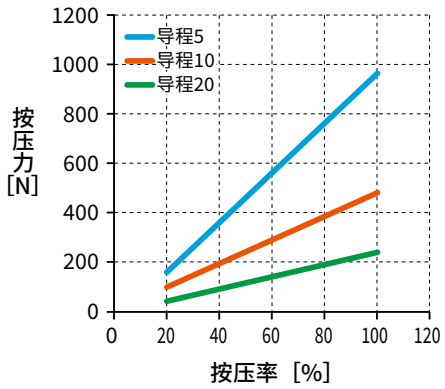
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | | 0.7 | | |
| | 导程(mm) | | | | | |
| | 5 | 10 | 20 | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 80.0 | | | 80.0 | | |
| 12 | 80.0 | 70.0 | | 80.0 | 70.0 | |
| 25 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 50 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 75 | 68.3 | 70.0 | 30.0 | 68.3 | 70.0 | 26.7 |
| 100 | 40.0 | 70.0 | 30.0 | 40.0 | 70.0 | 26.7 |
| 125 | 40.0 | 70.0 | 30.0 | 40.0 | 30.0 | 18.3 |
| 150 | | 70.0 | 30.0 | | 30.0 | 18.3 |
| 200 | | 28.3 | 30.0 | | 17.5 | 18.3 |
| 250 | | 21.7 | 6.7 | | 17.5 | 6.7 |
| 300 | | | 6.7 | | | 6.7 |
| 400 | | | 3.3 | | | 3.3 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | |
|---|---|---|---|
| | 0.3 | | |
| | 导程(mm) | | |
| | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 33.3 | | |
| 12 | 33.3 | 18.3 | |
| 25 | 33.3 | 18.3 | 3.3 |
| 50 | 25.0 | 18.3 | 3.3 |
| 75 | 15.0 | 12.5 | 3.3 |
| 100 | 12.5 | 12.5 | 3.3 |
| 125 | 2.9 | 8.3 | 3.3 |
| 150 | | 8.3 | 3.3 |
| 200 | | 1.7 | 3.3 |
| 250 | | | 3.3 |
| 300 | | | 3.3 |
| 350 | | | 0.8 |

## 按压力

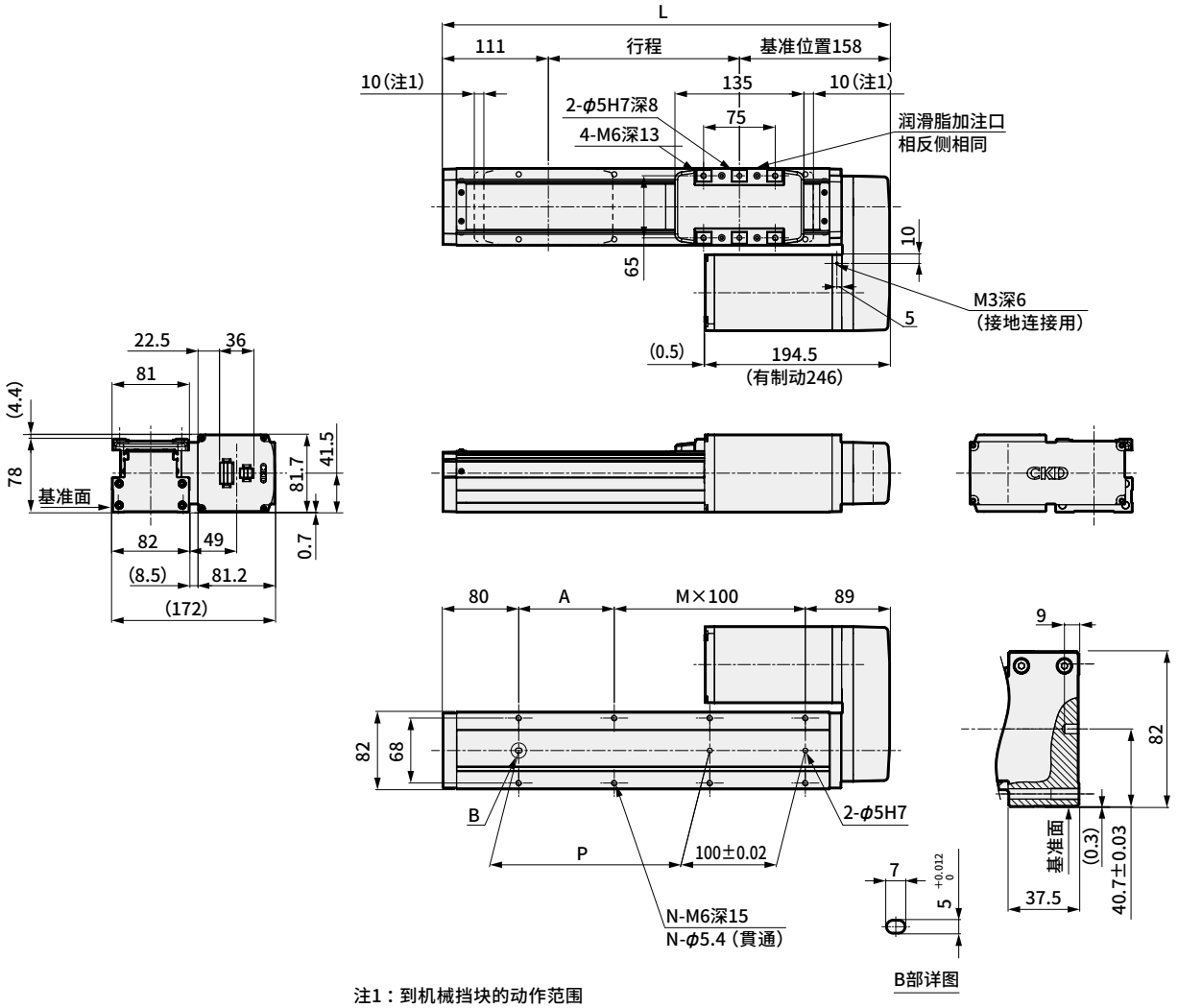



※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

# EJSG-08※

## 外形尺寸图　马达右侧折回安装

● EJSG-08R



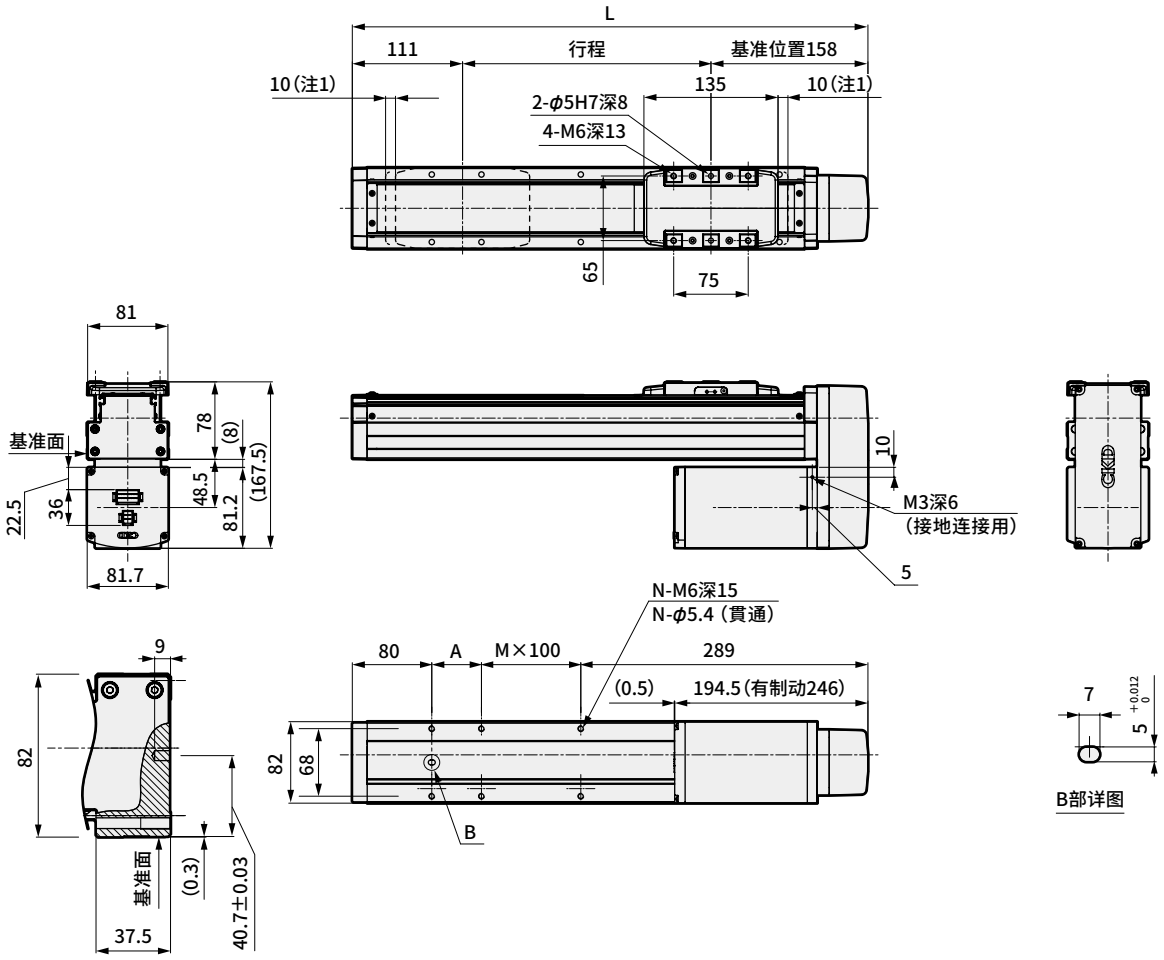

注1：到机械挡块的动作范围

| 行程符号 | | 0050 | 0100 | 0150 | 0200 | 0250 | 0300 | 0350 | 0400 | 0450 | 0500 | 0550 | 0600 | 0650 | 0700 | 0750 | 0800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 行程(mm) | | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| L | | 319 | 369 | 419 | 469 | 519 | 569 | 619 | 669 | 719 | 769 | 819 | 869 | 919 | 969 | 1019 | 1069 |
| A | | 150 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| M | | 0 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| N | | 4 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| P | | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| 重量(kg) | 无制动 | 5.9 | 6.2 | 6.6 | 6.9 | 7.2 | 7.6 | 7.9 | 8.2 | 8.6 | 8.9 | 9.2 | 9.6 | 9.9 | 10.2 | 10.6 | 10.9 |
| | 有制动 | 6.9 | 7.3 | 7.6 | 7.9 | 8.3 | 8.6 | 8.9 | 9.3 | 9.6 | 9.9 | 10.3 | 10.6 | 10.9 | 11.3 | 11.6 | 12.0 |

| 行程符号 | | 0850 | 0900 | 0950 | 1000 | 1050 | 1100 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 行程(mm) | | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
| L | | 1119 | 1169 | 1219 | 1269 | 1319 | 1369 |
| A | | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| M | | 9 | 9 | 10 | 10 | 11 | 11 |
| N | | 22 | 22 | 24 | 24 | 26 | 26 |
| P | | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
| 重量(kg) | 无制动 | 11.3 | 11.6 | 11.9 | 12.3 | 12.6 | 12.9 |
| | 有制动 | 12.3 | 12.6 | 13.0 | 13.3 | 13.6 | 14.0 |

## 外形尺寸图　马达下侧折回安装

### ● EJSG-08D




注1：到机械挡块的动作范围

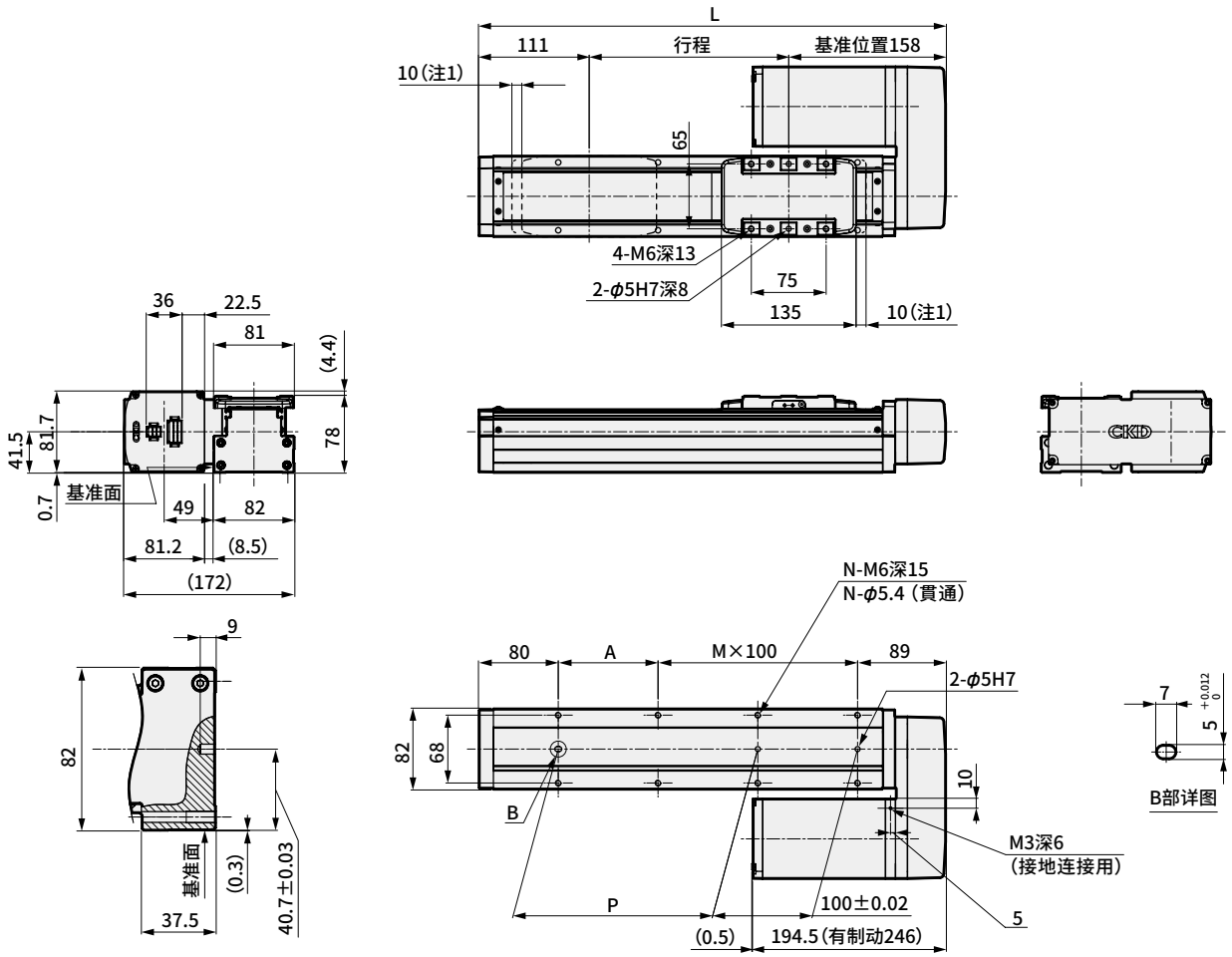
| 行程符号 | | 0250 | 0300 | 0350 | 0400 | 0450 | 0500 | 0550 | 0600 | 0650 | 0700 | 0750 | 0800 | 0850 | 0900 | 0950 | 1000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 行程(mm) | | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 |
| L | | 519 | 569 | 619 | 669 | 719 | 769 | 819 | 869 | 919 | 969 | 1019 | 1069 | 1119 | 1169 | 1219 | 1269 |
| A | | 150 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| M | | 0 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| N | | 4 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| 重量(kg) | 无制动 | 7.2 | 7.6 | 7.9 | 8.2 | 8.6 | 8.9 | 9.2 | 9.6 | 9.9 | 10.2 | 10.6 | 10.9 | 11.3 | 11.6 | 11.9 | 12.3 |
| | 有制动 | 8.3 | 8.6 | 8.9 | 9.3 | 9.6 | 9.9 | 10.3 | 10.6 | 10.9 | 11.3 | 11.6 | 12.0 | 12.3 | 12.6 | 13.0 | 13.3 |

| 行程符号 | | 1050 | 1100 |
|---|---|---|---|
| 行程(mm) | | 1050 | 1100 |
| L | | 1319 | 1369 |
| A | | 50 | 100 |
| M | | 9 | 9 |
| N | | 22 | 22 |
| 重量(kg) | 无制动 | 12.6 | 12.9 |
| | 有制动 | 13.6 | 14.0 |

# EJSG-08※

## 外形尺寸图　马达左侧折回安装

● EJSG-08L




注1：到机械挡块的动作范围

| 行程符号 | | 0050 | 0100 | 0150 | 0200 | 0250 | 0300 | 0350 | 0400 | 0450 | 0500 | 0550 | 0600 | 0650 | 0700 | 0750 | 0800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 行程(mm) | | **50** | **100** | **150** | **200** | **250** | **300** | **350** | **400** | **450** | **500** | **550** | **600** | **650** | **700** | **750** | **800** |
| L | | 319 | 369 | 419 | 469 | 519 | 569 | 619 | 669 | 719 | 769 | 819 | 869 | 919 | 969 | 1019 | 1069 |
| A | | 150 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| M | | 0 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 |
| N | | 4 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| P | | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| 重量 (kg) | 无制动 | 5.9 | 6.2 | 6.6 | 6.9 | 7.2 | 7.6 | 7.9 | 8.2 | 8.6 | 8.9 | 9.2 | 9.6 | 9.9 | 10.2 | 10.6 | 10.9 |
| | 有制动 | 6.9 | 7.3 | 7.6 | 7.9 | 8.3 | 8.6 | 8.9 | 9.3 | 9.6 | 9.9 | 10.3 | 10.6 | 10.9 | 11.3 | 11.6 | 12.0 |

| 行程符号 | | 0850 | 0900 | 0950 | 1000 | 1050 | 1100 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 行程(mm) | | **850** | **900** | **950** | **1000** | **1050** | **1100** |
| L | | 1119 | 1169 | 1219 | 1269 | 1319 | 1369 |
| A | | 50 | 100 | 50 | 100 | 50 | 100 |
| M | | 9 | 9 | 10 | 10 | 11 | 11 |
| N | | 22 | 22 | 24 | 24 | 26 | 26 |
| P | | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
| 重量 (kg) | 无制动 | 11.3 | 11.6 | 11.9 | 12.3 | 12.6 | 12.9 |
| | 有制动 | 12.3 | 12.6 | 13.0 | 13.3 | 13.6 | 14.0 |

备注

电动执行器
带马达型

# EJSG-G

## 滑块型防尘规格

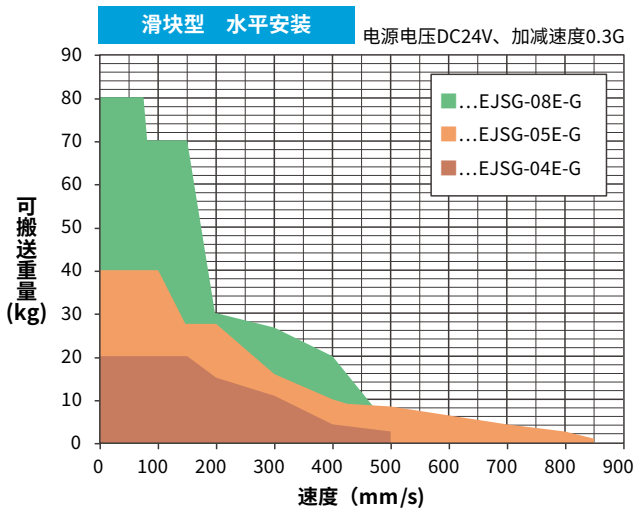


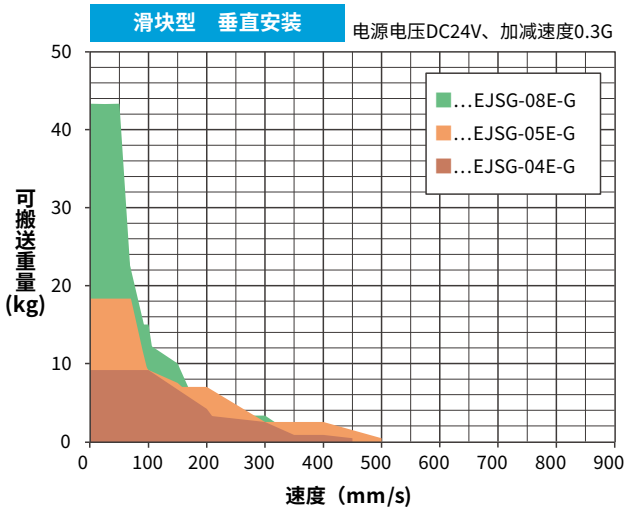
CONTENTS


| | |
|---|---|
| 产品简介 | 卷头 |
| 体系表 | 38 |
| **● 规格、型号表示、外形尺寸图** | |
| ·EJSG-04※-G | 40 |
| ·EJSG-05※-G | 44 |
| ·EJSG-08※-G | 48 |
| **● 选型** | 108 |
| **● 技术资料** | 110 |
| ⚠使用注意事项 | 132 |
| **选型检查表** | 140 |

## 体系表

| 控制器 | 执行器型号 | | 马达尺寸 | 马达安装方向 | 本体宽度(mm) | 导程(mm) | 最大可搬送重量(kg) 水平 | 最大可搬送重量(kg) 垂直 | 最大按压力(N) | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
|   ECG系列 |  | EJSG-04E06-G | □35 | 直接安装 | 44 | 6 | 20.0 | 9.2 | 155 | |
| | | EJSG-04E12-G | | | | 12 | 15.0 | 3.3 | 77 | |
| | | EJSG-04R/D/L06-G | | 折回安装 | | 6 | 20.0 | 9.2 | 155 | |
| | | EJSG-04R/D/L12-G | | | | 12 | 11.7 | 3.3 | 77 | |
| |  | EJSG-05E05-G | □42 | 直接安装 | 54 | 5 | 40.0 | 14.0 | 220 | |
| | | EJSG-05E10-G | | | | 10 | 27.5 | 7.0 | 110 | |
| | | EJSG-05E20-G | | | | 20 | 18.3 | 2.5 | 55 | |
| | | EJSG-05R/D/L05-G | | 折回安装 | | 5 | 40.0 | 10.0 | 220 | |
| | | EJSG-05R/D/L10-G | | | | 10 | 27.5 | 3.3 | 110 | |
| | | EJSG-05R/D/L20-G | | | | 20 | 18.3 | 0.8 | 55 | |
| |  | EJSG-08E05-G | □56 | 直接安装 | 82 | 5 | 80.0 | 43.3 | 965 | |
| | | EJSG-08E10-G | | | | 10 | 70.0 | 28.3 | 482 | |
| | | EJSG-08E20-G | | | | 20 | 30.0 | 3.3 | 241 | |
| | | EJSG-08R/D/L05-G | | 折回安装 | | 5 | 80.0 | 33.3 | 965 | |
| | | EJSG-08R/D/L10-G | | | | 10 | 70.0 | 18.3 | 482 | |
| | | EJSG-08R/D/L20-G | | | | 20 | 30.0 | 3.3 | 241 | |



| 行程（mm）与最快速度（mm/s） | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 记载页码 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 50 mm | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | | |
| 320mm/s | | | | | | | | | | | 290 | 250 | 220 | 190 | 170 | | | | | | | | | | 40 |
| 500 | | | | | | | | | | | | | 440 | 390 | 340 | | | | | | | | | | |
| 250 | | | | | | | | | | | | | 220 | 190 | 170 | | | | | | | | | | 42 |
| 400 | | | | | | | | | | | | | | 390 | 340 | | | | | | | | | | |
| 290 | | | | | | | | | | | 260 | 225 | 200 | 175 | 150 | | | | | | | | | | 44 |
| 500 | | | | | | | | | | | | 455 | 400 | 355 | 315 | | | | | | | | | | |
| 850 | | | | | | | | | | | | | 800 | 710 | 630 | | | | | | | | | | |
| 250 | | | | | | | | | | | | 225 | 200 | 175 | 150 | | | | | | | | | | 46 |
| 400 | | | | | | | | | | | | | | 355 | 315 | | | | | | | | | | |
| 700 | | | | | | | | | | | | | | | 630 | | | | | | | | | | |
| 150 | | | | | | | | | | | | | | | | | | 145 | 130 | 120 | 110 | | | | 48 |
| 250 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 240 | 220 | | | | |
| 500 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 480 | 440 | | | | |
| 125 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 120 | 110 | | | | 50 |
| 250 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 240 | 220 | | | | |
| 400 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

※ 本数据为电源电压DC24V、加减速度0.3G时的值。
※ 壁挂安装时的可搬送重量与水平安装时相同。



电动执行器 滑块型 防尘规格

# EJSG-04E-G

## 马达直接安装型

□35 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 04 E 06 0300 N B N - V C S03 - G

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 04 | 本体宽度44mm |

❷马达安装方向

| | |
|---|---|
| E | 直接安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 06 | 6mm |
| 12 | 12mm |

❹行程

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 0800 | 50mm (每50mm) 800mm |

❺制动 ※2

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼接头

| | |
|---|---|
| V | 有 |

❽中继电缆 ※3

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 垂直使用时请选择“有”。
※3 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。
※4 产品出厂时，执行器本体附带接插件保护用部件。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | | ECG-A | |
| 马达 | | | □35 步进马达 | |
| 编码器种类 | | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | |
| 驱动方式 | | | 滚珠丝杆 $\phi$10 | |
| 行程 | | mm | 50～800 | |
| 导程 | | mm | 6 | 12 |
| 最大可搬送重量 ※1 | | kg 水平 | 20.0 | 15.0 |
| | | 垂直 | 9.2 | 3.3 |
| 动作速度范围 ※2 | | mm/s | 7～320 | 15～500 |
| 最大加减速度 | | G 水平 | 0.7 | 0.7 |
| | | 垂直 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | | N | 155 | 77 |
| 按压动作速度范围 | | mm/s | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | | mm | ±0.01 | |
| 空转 | | mm | 0.1以下 | |
| 静态允许力矩 | | N·m | MP：62 MY：62 MR：92 | |
| 马达电源电压 | | | DC24V±10% | |
| 制动 | 型号、电源电压 | | 无励磁动作型、DC24V±10% | |
| | 功耗 | W | 6.1 | |
| | 夹持力 | N | 140 | 70 |
| 绝缘电阻 | | | 10MΩ、DC500V | |
| 耐电压 | | | AC500V 1分钟 | |
| 使用环境温度、湿度 | | | 10～40°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | |
| 保存环境温度、湿度 | | | −10～50°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | |
| 环境 | | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体 | |
| 防护等级 | | | IP50 | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第41页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 5～550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| 6 | 320 | 290 | 250 | 220 | 190 | 170 |
| 12 | 500 | 500 | 500 | 440 | 390 | 340 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

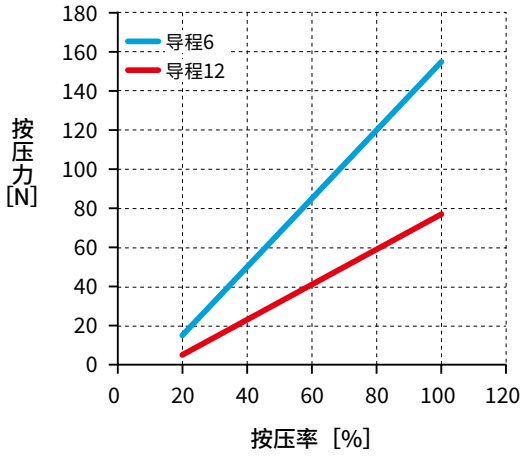
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | |
|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | 0.7 | |
| | 导程(mm) | | | |
| | 6 | 12 | 6 | 12 |
| 7 | 20.0 | | 20.0 | |
| 15 | 20.0 | 15.0 | 20.0 | 15.0 |
| 50 | 20.0 | 15.0 | 20.0 | 15.0 |
| 100 | 20.0 | 15.0 | 20.0 | 15.0 |
| 150 | 20.0 | 15.0 | 12.5 | 10.8 |
| 200 | 15.0 | 15.0 | 12.5 | 10.8 |
| 250 | 11.7 | 10.8 | 11.7 | 8.3 |
| 300 | 7.5 | 10.8 | 7.5寸 | 8.3 |
| 320 | 7.5 | 4.2 | 7.5 | 4.2 |
| 400 | | 4.2 | | 4.2 |
| 500 | | 2.5 | | 2.5 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | |
|---|---|---|
| | 0.3 | |
| | 导程(mm) | |
| | 6 | 12 |
| 7 | 9.2 | |
| 15 | 9.2 | 3.3 |
| 50 | 9.2 | 3.3 |
| 100 | 9.2 | 3.3 |
| 150 | 6.7 | 3.3 |
| 200 | 4.2 | 3.3 |
| 225 | 1.7 | 2.5 |
| 250 | 1.7 | 2.5 |
| 275 | 0.4 | 2.5 |
| 300 | | 2.5 |
| 350 | | 0.8 |
| 400 | | 0.8 |
| 450 | | 0.4 |

## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第8页。
接头部的尺寸请参阅第52页。



电动执行器 滑块型 防尘规格

# EJSG-04※-G

## 马达折回安装型

□35 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 04 R 06 0300 N B N - V C S03 - G

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 04 | 本体宽度44mm |

❷马达安装方向 ※2※3

| | |
|---|---|
| R | 右侧折回安装 |
| D | 下侧折回安装 |
| L | 左侧折回安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 06 | 6mm |
| 12 | 12mm |

❹行程 ※2※3

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 0800 | 50mm (每50mm) 800mm |

❺制动 ※4

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼接头

| | |
|---|---|
| V | 有 |

❽中继电缆 ※5

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 选择了马达安装方向“D”时，行程可从“0250 (250mm)”～“0800 (800mm)”中选择。
※3 马达安装方向“L”时，无法选择行程0050 (50mm)。
※4 垂直使用时请选择“有”。
※5 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。
※6 产品出厂时，执行器本体附带接插件保护用部件。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | | ECG-A | |
| 马达 | | | □35 步进马达 | |
| 编码器种类 | | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | |
| 驱动方式 | | | 滚珠丝杆 $\phi$10 | |
| 行程 | | mm | 50～800 | |
| 导程 | | mm | 6 | 12 |
| 最大可搬送重量 ※1 | | kg 水平 | 20.0 | 11.7 |
| | | 垂直 | 9.2 | 3.3 |
| 动作速度范围 ※2 | | mm/s | 7～250 | 15～400 |
| 最大加减速度 | | G 水平 | 0.7 | 0.7 |
| | | 垂直 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | | N | 155 | 77 |
| 按压动作速度范围 | | mm/s | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | | mm | ±0.01 | |
| 空转 | | mm | 0.1以下 | |
| 静态允许力矩 | | N·m | MP：62 MY：62 MR：92 | |
| 马达电源电压 | | | DC24V±10% | |
| 制动 | 型号、电源电压 | | 无励磁动作型、DC24V±10% | |
| | 功耗 | W | 6.1 | |
| | 夹持力 | N | 140 | 70 |
| 绝缘电阻 | | | 10MΩ、DC500V | |
| 耐电压 | | | AC500V 1分钟 | |
| 使用环境温度、湿度 | | | 10～40°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | |
| 保存环境温度、湿度 | | | −10～50°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | |
| 环境 | | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体 | |
| 防护等级 | | | IP50 | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。详情请参阅第43页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | | |
|---|---|---|---|---|
| | 50～650 | 700 | 750 | 800 |
| 6 | 250 | 220 | 190 | 170 |
| 12 | 400 | 400 | 390 | 340 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

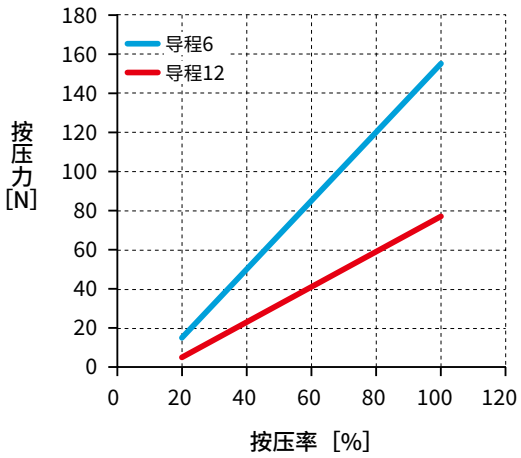
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | |
|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | 0.7 | |
| | 导程(mm) | | | |
| | 6 | 12 | 6 | 12 |
| 7 | 20.0 | | 20.0 | |
| 15 | 20.0 | 11.7 | 20.0 | 10.0 |
| 50 | 20.0 | 11.7 | 20.0 | 10.0 |
| 100 | 20.0 | 11.7 | 20.0 | 10.0 |
| 150 | 13.3 | 11.7 | 11.7 | 10.0 |
| 200 | 13.3 | 11.7 | 10.0 | 10.0 |
| 250 | 10.0 | 8.3 | 8.3 | 8.3 |
| 300 | | 8.3 | | 8.3 |
| 400 | | 3.3 | | 3.3 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | |
|---|---|---|
| | 0.3 | |
| | 导程(mm) | |
| | 6 | 12 |
| 0 | 9.2 | |
| 15 | 9.2 | 3.3 |
| 50 | 9.2 | 3.3 |
| 100 | 6.7 | 3.3 |
| 150 | 3.3 | 3.3 |
| 200 | 2.5 | 3.3 |
| 225 | 0.8 | 1.7 |
| 300 | | 1.7 |
| 350 | | 0.8 |

## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第12～14页。
接头部的尺寸请参阅第52页。



电动执行器 滑块型 防尘规格

# EJSG-05E-G

## 马达直接安装型

□42 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 05 E 05 0300 N B N - V C S03 - G

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 05 | 本体宽度54mm |

❷马达安装方向

| | |
|---|---|
| E | 直接安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 10 | 10mm |
| 20 | 20mm |

❹行程

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 0800 | 50mm (每50mm) 800mm |

❺制动 ※2

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼接头

| | |
|---|---|
| V | 有 |

❽中继电缆 ※3

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 垂直使用时请选择“有”。
※3 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。
※4 产品出厂时，执行器本体附带接插件保护用部件。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | ECG-A | | |
| 马达 | | □42 步进马达 | | |
| 编码器种类 | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | | |
| 驱动方式 | | 滚珠丝杆 φ12 | | |
| 行程 | mm | 50～800 | | |
| 导程 | mm | 5 | 10 | 20 |
| 最大可搬送重量 ※1 | kg 水平 | 40.0 | 27.5 | 18.3 |
| | 垂直 | 14.0 | 7.0 | 2.5 |
| 动作速度范围 ※2 | mm/s | 6～290 | 12～500 | 25～850 |
| 最大加减速度 | G 水平 | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | 垂直 | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | N | 220 | 110 | 55 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 5-20 | 5-20 | 5-20 |
| 重复精度 | mm | ±0.01 | | |
| 空转 | mm | 0.1以下 | | |
| 静态允许力矩 | N·m | MP：103 MY：103 MR：144 | | |
| 马达电源电压 | | DC24V±10% | | |
| 制动 | 型号、电源电压 | 无励磁动作型、DC24V±10% | | |
| | 功耗 W | 6.1 | | |
| | 夹持力 N | 168 | 84 | 42 |
| 绝缘电阻 | | 10MΩ、DC500V | | |
| 耐电压 | | AC500V 1分钟 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 10～40°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 保存环境温度、湿度 | | −10～50°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 环境 | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体 | | |
| 防护等级 | | IP50 | | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第45页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 50～550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| 5 | 290 | 260 | 225 | 200 | 175 | 150 |
| 10 | 500 | 500 | 455 | 400 | 355 | 315 |
| 20 | 850 | 850 | 850 | 800 | 710 | 630 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

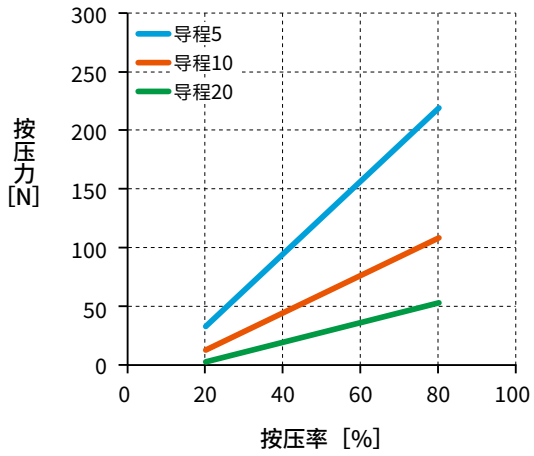
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | | 0.7 | | |
| | 导程(mm) | | | | | |
| | 5 | 10 | 20 | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 40.0 | | | 40.0 | | |
| 12 | 40.0 | 27.5 | | 40.0 | 27.5 | |
| 25 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 8.3 |
| 50 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 8.3 |
| 100 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 8.3 |
| 150 | 26.7 | 27.5 | 10.0 | 26.7 | 27.5 | 6.7 |
| 200 | 26.7 | 27.5 | 10.0 | 26.7 | 27.5 | 6.7 |
| 250 | 26.7 | 15.8 | 10.0 | 26.7 | 12.5 | 6.7 |
| 290 | 26.7 | 15.8 | 10.0 | 15.8 | 12.5 | 6.7 |
| 300 | | 15.8 | 10.0 | | 12.5 | 6.7 |
| 400 | | 10.0 | 8.3 | | 9.2 | 5.0 |
| 500 | | 5.8 | 8.3 | | 2.5 | 5.0 |
| 700 | | | 4.2 | | | 2.5 |
| 800 | | | 2.5 | | | 1.7 |
| 850 | | | 0.8 | | | 0.4 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | |
|---|---|---|---|
| | 0.3 | | |
| | 导程(mm) | | |
| | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 14.0 | | |
| 12 | 14.0 | 7.0 | |
| 25 | 14.0 | 7.0 | 2.5 |
| 50 | 14.0 | 7.0 | 2.5 |
| 100 | 9.2 | 7.0 | 2.5 |
| 150 | 7.5 | 7.0 | 2.5 |
| 200 | 4.2 | 7.0 | 2.5 |
| 210 | 3.3 | 2.5 | 2.5 |
| 225 | 3.3 | 2.5 | 2.5 |
| 250 | 2.1 | 2.5 | 2.5 |
| 300 | | 2.5 | 2.5 |
| 325 | | 2.1 | 2.5 |
| 350 | | 2.1 | 2.5 |
| 400 | | 1.3 | 2.5 |
| 425 | | 0.8 | 0.4 |
| 500 | | | 0.4 |

## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第18页。
接头部的尺寸请参阅第52页。



电动执行器 滑块型 防尘规格

# EJSG-05※-G

## 马达折回安装型

□42 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 05 R 05 0300 N B N - V C S03 - G

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 05 | 本体宽度54mm |

❷马达安装方向 ※2※3

| | |
|---|---|
| R | 右侧折回安装 |
| D | 下侧折回安装 |
| L | 左侧折回安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 10 | 10mm |
| 20 | 20mm |

❹行程 ※2※3

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 0800 | 50mm (每50mm) 800mm |

❺制动 ※4

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼接头

| | |
|---|---|
| V | 有 |

❽中继电缆 ※5

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 选择了马达安装方向“D”时，行程可从“0250 (250mm)”～“0800 (800mm)”中选择。
※3 马达安装方向“L”时，无法选择行程0050 (50mm)。
※4 垂直使用时请选择“有”。
※5 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。
※6 产品出厂时，执行器本体附带接插件保护用部件。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | ECG-A | | |
| 马达 | | □42 步进马达 | | |
| 编码器种类 | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | | |
| 驱动方式 | | 滚珠丝杆 φ15 | | |
| 行程 | mm | 50～800 | | |
| 导程 | mm | 5 | 10 | 20 |
| 最大可搬送重量 ※1 | kg 水平 | 40.0 | 27.5 | 18.3 |
| | kg 垂直 | 10.0 | 3.3 | 0.8 |
| 动作速度范围 ※2 | mm/s | 6～250 | 12～400 | 25～700 |
| 最大加减速度 | G 水平 | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | G 垂直 | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | N | 220 | 110 | 55 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 5～20 | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | mm | ±0.01 | | |
| 空转 | mm | 0.1以下 | | |
| 静态允许力矩 | N·m | MP：103 MY：103 MR：144 | | |
| 马达电源电压 | | DC24V±10% | | |
| 制动 | 型号、电源电压 | 无励磁动作型、DC24V±10% | | |
| | 功耗 W | 6.1 | | |
| | 夹持力 N | 168 | 84 | 42 |
| 绝缘电阻 | | 10MΩ、DC500V | | |
| 耐电压 | | AC500V 1分钟 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 10～40°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 保存环境温度、湿度 | | −10～50°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 环境 | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体 | | |
| 防护等级 | | IP50 | | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第47页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | 50～600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| 5 | 250 | 225 | 200 | 175 | 150 |
| 10 | 400 | 400 | 400 | 355 | 315 |
| 20 | 700 | 700 | 700 | 700 | 630 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

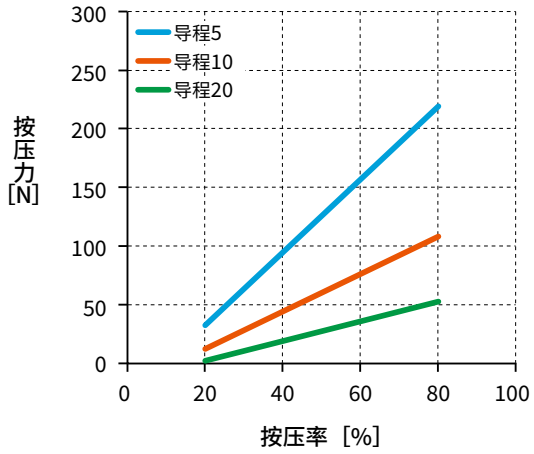
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | | 0.7 | | |
| | 导程(mm) | | | | | |
| | 5 | 10 | 20 | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 40.0 | | | 40.0 | | |
| 12 | 40.0 | 27.5 | | 40.0 | 27.5 | |
| 25 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 7.5 |
| 50 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 7.5 |
| 100 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 7.5 |
| 150 | 26.7 | 23.3 | 10.0 | 26.7 | 20.0 | 5.0 |
| 200 | 26.7 | 23.3 | 10.0 | 26.7 | 20.0 | 5.0 |
| 250 | 8.3 | 11.7 | 10.0 | 8.3 | 11.7 | 5.0 |
| 300 | | 11.7 | 10.0 | | 11.7 | 5.0 |
| 400 | | 3.3 | 6.7 | | 3.3 | 4.2 |
| 500 | | | 6.7 | | | 4.2 |
| 700 | | | 3.3 | | | 1.7 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | |
|---|---|---|---|
| | 0.3 | | |
| | 导程(mm) | | |
| | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 10.0 | | |
| 12 | 10.0 | 3.3 | |
| 25 | 10.0 | 3.3 | 0.8 |
| 50 | 10.0 | 3.3 | 0.8 |
| 100 | 8.3 | 3.3 | 0.8 |
| 150 | 6.7 | 2.1 | 0.8 |
| 200 | 2.5 | 2.1 | 0.8 |
| 210 | 0.8 | 1.3 | 0.8 |
| 300 | | 1.3 | 0.8 |
| 325 | | 0.4 | 0.8 |
| 400 | | | 0.8 |
| 500 | | | 0.4 |

## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第22～24页。
接头部的尺寸请参阅第52页。



电动执行器 滑块型 防尘规格

# EJSG-08E-G

## 马达直接安装型

□56 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 08 E 05 0300 N B N - V C S03 - G

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 08 | 本体宽度82mm |

❷马达安装方向

| | |
|---|---|
| E | 直接安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 10 | 10mm |
| 20 | 20mm |

❹行程

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 1100 | 50mm (每50mm) 1100mm |

❺制动 ※2

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼接头

| | |
|---|---|
| V | 有 |

❽中继电缆 ※3

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 垂直使用时请选择“有”。
※3 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。
※4 产品出厂时，执行器本体附带接插件保护用部件。

## 规格

| | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | | ECG-A | | |
| 马达 | | | □56 步进马达 | | |
| 编码器种类 | | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | | |
| 驱动方式 | | | 滚珠丝杆 φ15 | | |
| 行程 | | mm | 50～1100 | | |
| 导程 | | mm | 5 | 10 | 20 |
| 最大可搬送重量 ※1 | | kg 水平 | 80.0 | 70.0 | 30.0 |
| | | 垂直 | 43.3 | 28.3 | 3.3 |
| 动作速度范围 ※2 | | mm/s | 6～150 | 12～250 | 25～500 |
| 最大加减速度 | | G 水平 | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | | 垂直 | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | | N | 965 | 482 | 241 |
| 按压动作速度范围 | | mm/s | 5～20 | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | | mm | ±0.01 | | |
| 空转 | | mm | 0.1以下 | | |
| 静态允许力矩 | | N·m | MP：203 MY：203 MR：336 | | |
| 马达电源电压 | | | DC24V±10% | | |
| 制动 | 型号、电源电压 | | 无励磁动作型、DC24V±10% | | |
| | 功耗 | W | 7.2 | | |
| | 夹持力 | N | 768 | 384 | 192 |
| 绝缘电阻 | | | 10MΩ、DC500V | | |
| 耐电压 | | | AC500V 1分钟 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | | 10～40°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 保存环境温度、湿度 | | | −10～50°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 环境 | | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体 | | |
| 防护等级 | | | IP50 | | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第49页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | 50～900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 |
| 5 | 150 | 145 | 130 | 120 | 110 |
| 10 | 250 | 250 | 250 | 240 | 220 |
| 20 | 500 | 500 | 500 | 480 | 440 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

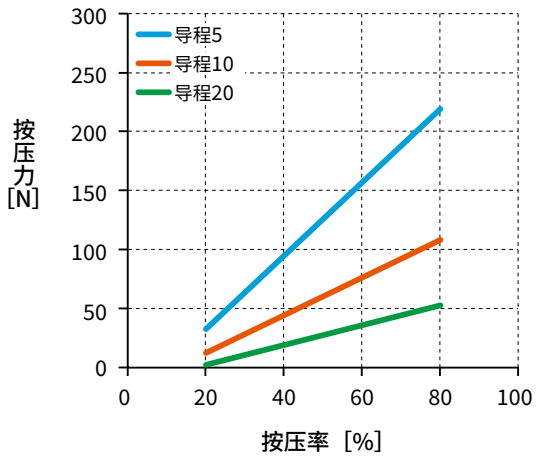
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | | 0.7 | | |
| | 导程(mm) | | | | | |
| | 5 | 10 | 20 | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 80.0 | | | 80.0 | | |
| 12 | 80.0 | 70.0 | | 80.0 | 70.0 | |
| 25 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 50 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 75 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 100 | 40.0 | 70.0 | 30.0 | 40.0 | 70.0 | 26.7 |
| 125 | 40.0 | 70.0 | 30.0 | 40.0 | 70.0 | 18.3 |
| 150 | 40.0 | 70.0 | 30.0 | 35.0 | 70.0 | 18.3 |
| 200 | | 28.3 | 30.0 | | 17.5 | 18.3 |
| 250 | | 28.3 | 26.7 | | 17.5 | 18.3 |
| 300 | | | 26.7 | | | 18.3 |
| 400 | | | 20.0 | | | 11.7 |
| 500 | | | 3.3 | | | |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | |
|---|---|---|---|
| | 0.3 | | |
| | 导程(mm) | | |
| | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 43.3 | | |
| 12 | 43.3 | 28.3 | |
| 25 | 43.3 | 28.3 | 3.3 |
| 50 | 43.3 | 28.3 | 3.3 |
| 75 | 15.0 | 12.5 | 3.3 |
| 100 | 15.0 | 12.5 | 3.3 |
| 125 | 2.9 | 10.0 | 3.3 |
| 150 | 2.9 | 10.0 | 3.3 |
| 200 | | 1.7 | 3.3 |
| 250 | | 1.7 | 3.3 |
| 300 | | | 3.3 |
| 350 | | | 0.8 |

## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第28页。
接头部的尺寸请参阅第52页。



电动执行器 滑块型 防尘规格

# EJSG-08※-G

## 马达折回安装型

□56 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 08 R 05 0300 N B N - V C S03 - G

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 08 | 本体宽度82mm |

❷马达安装方向 ※2

| | |
|---|---|
| R | 右侧折回安装 |
| D | 下侧折回安装 |
| L | 左侧折回安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 10 | 10mm |
| 20 | 20mm |

❹行程 ※2

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 1100 | 50mm (每50mm) 1100mm |

❺制动 ※3

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼接头

| | |
|---|---|
| V | 有 |

❽中继电缆 ※4

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 马达安装方向“D”选择时，行程为“0250 (250mm)”～“1100 (1100mm)”从中选择。
※3 垂直使用时请选择“有”。
※4 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。
※5 产品出厂时，执行器本体附带接插件保护用部件。

## 规格

| | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | | ECG-A | | |
| 马达 | | | □56 步进马达 | | |
| 编码器种类 | | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | | |
| 驱动方式 | | | 滚珠丝杆 φ15 | | |
| 行程 | | mm | 50～1100 | | |
| 导程 | | mm | 5 | 10 | 20 |
| 最大可搬送重量 ※1 | | kg 水平 | 80.0 | 70.0 | 30.0 |
| | | 垂直 | 33.3 | 18.3 | 3.3 |
| 动作速度范围 ※2 | | mm/s | 6～125 | 12～250 | 25～400 |
| 最大加减速度 | | G 水平 | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | | 垂直 | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | | N | 965 | 482 | 241 |
| 按压动作速度范围 | | mm/s | 5～20 | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | | mm | ±0.01 | | |
| 空转 | | mm | 0.1以下 | | |
| 静态允许力矩 | | N·m | MP：203 MY：203 MR：336 | | |
| 马达电源电压 | | | DC24V±10% | | |
| 制动 | 型号、电源电压 | | 无励磁动作型、DC24V±10% | | |
| | 功耗 | W | 7.2 | | |
| | 夹持力 | N | 768 | 384 | 192 |
| 绝缘电阻 | | | 10MΩ、DC500V | | |
| 耐电压 | | | AC500V 1分钟 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | | 10～40°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 保存环境温度、湿度 | | | −10～50°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 环境 | | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体 | | |
| 防护等级 | | | IP50 | | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第51页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | |
|---|---|---|---|
| | 50～1000 | 1050 | 1100 |
| 5 | 125 | 120 | 110 |
| 10 | 250 | 240 | 220 |
| 20 | 400 | 400 | 400 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

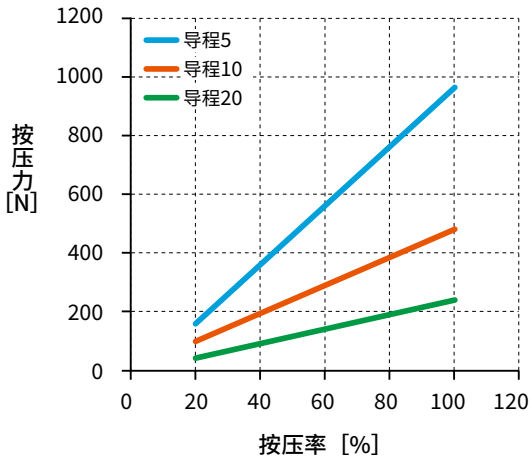
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | | 0.7 | | |
| | 导程(mm) | | | | | |
| | 5 | 10 | 20 | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 80.0 | | | 80.0 | | |
| 12 | 80.0 | 70.0 | | 80.0 | 70.0 | |
| 25 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 50 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 75 | 68.3 | 70.0 | 30.0 | 68.3 | 70.0 | 26.7 |
| 100 | 40.0 | 70.0 | 30.0 | 40.0 | 70.0 | 26.7 |
| 125 | 40.0 | 70.0 | 30.0 | 40.0 | 30.0 | 18.3 |
| 150 | | 70.0 | 30.0 | | 30.0 | 18.3 |
| 200 | | 28.3 | 30.0 | | 17.5 | 18.3 |
| 250 | | 21.7 | 6.7 | | 17.5 | 6.7 |
| 300 | | | 6.7 | | | 6.7 |
| 400 | | | 3.3 | | | 3.3 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | |
|---|---|---|---|
| | 0.3 | | |
| | 导程(mm) | | |
| | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 33.3 | | |
| 12 | 33.3 | 18.3 | |
| 25 | 33.3 | 18.3 | 3.3 |
| 50 | 25.0 | 18.3 | 3.3 |
| 75 | 15.0 | 12.5 | 3.3 |
| 100 | 12.5 | 12.5 | 3.3 |
| 125 | 2.9 | 8.3 | 3.3 |
| 150 | | 8.3 | 3.3 |
| 200 | | 1.7 | 3.3 |
| 250 | | | 3.3 |
| 300 | | | 3.3 |
| 350 | | | 0.8 |

## 按压力



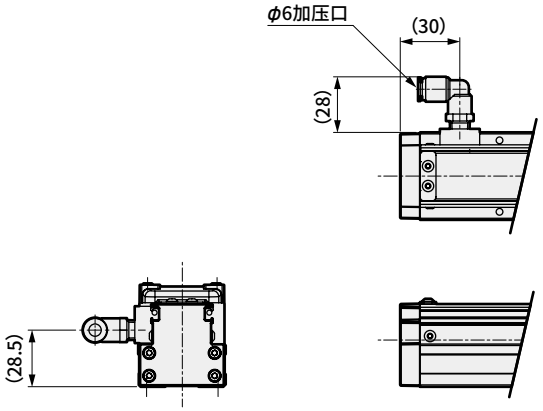

※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第32～34页。
接头部的尺寸请参阅第52页。

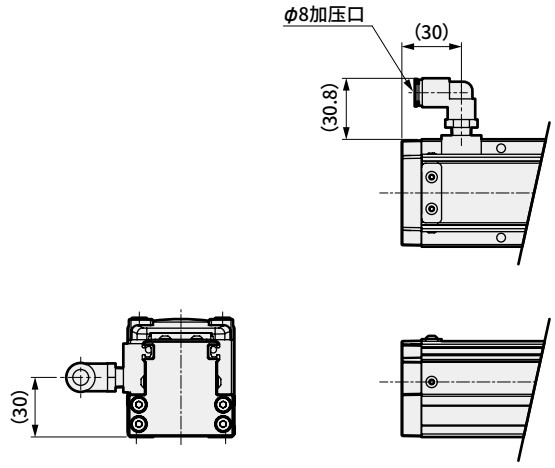
## 外形尺寸图

### ● EJSG-04-V-G（接头部）



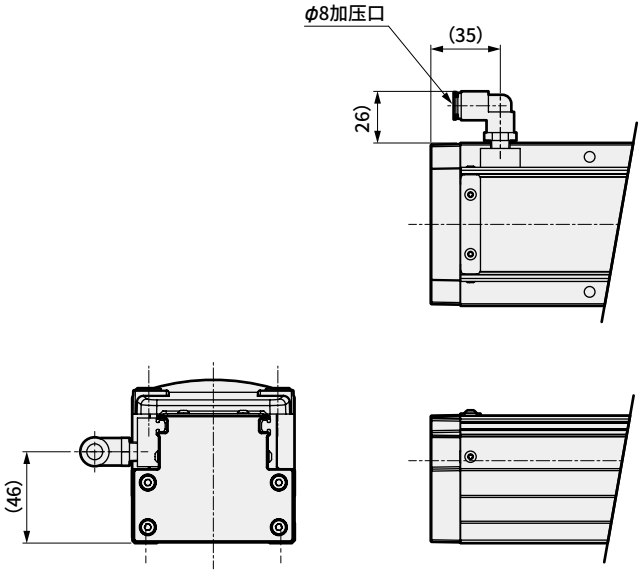

※ 执行器部的尺寸请参阅第8、12～14页。

### ● EJSG-05-V-G（接头部）




※ 执行器部的尺寸请参阅第18、22～24页。

### ● EJSG-08-V-G（接头部）




※ 执行器部位的尺寸请参阅第28、32～34页。

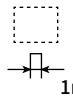
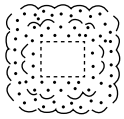
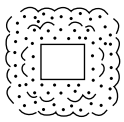
# 关于防护等级

●防护等级
■IEC(International Electrotechnical Commission：国际电工委员会)标准(IEC60529)
■JIS C 0920：2003

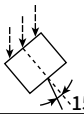
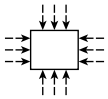
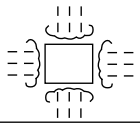
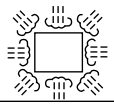
IP－□□

保护特性符号（International Protection）

第一特性数字（对外来固态物质的防护等级）

| 第一特性数字 | 防护程度 | |
|---|---|---|
| 0 | 无保护 | 无保护 |
| 1 |  φ50mm | 直径 50mm以上的固态物质不会侵入内部。 |
| 2 |  φ12.5mm | 直径12.5mm以上的固态物质不会侵入内部。 |
| 3 |  2.5mm | 直径2.5mm以上的固态物质不会侵入内部。 |
| 4 |  1mm | 直径1.0mm以上的固态物质不会侵入内部。 |
| 5 | 防尘型  | 足以影响元件正常动作及安全性数量的尘埃无法侵入产品内部。 |
| 6 | 耐尘型  | 尘埃不会侵入内部。 |

第二特性数字（对渗水的防护等级）

| 第二特性数字 | 防护程度 | |
|---|---|---|
| 0 | 无保护 | |
| 1 | 对垂直落下的水滴的保护  | 不会因垂直落下的水滴而受到不良影响。 |
| 2 | 对倾斜15度以下的垂直落下的水滴的保护  15° | 不会因与两侧垂直方向呈15度以内倾斜落下的水滴受到不良影响。 |
| 3 | 对喷水的保护  | 不会因喷雾的水（与两侧垂直方向的角度在60度以内）而受到不良影响。 |
| 4 | 对飞溅水的保护  | 不会因任意方向的飞溅水而受到不良影响。 |
| 5 | 对喷流的保护  | 不会受到各方向喷嘴的喷流水的有害影响。 |
| 6 | 对强喷流的保护  | 不会因任意方向的强力直接喷流而受到不良影响。 |
| 7 | 对水中浸泡的保护  | 在规定条件下，即使浸没水中，内部也不会进水。 |
| 8 | 对潜水的保护  | 即使经常浸入水中也能使用。 |

电动执行器
带马达型

# EJSG-C

## 滑块型低发尘规格

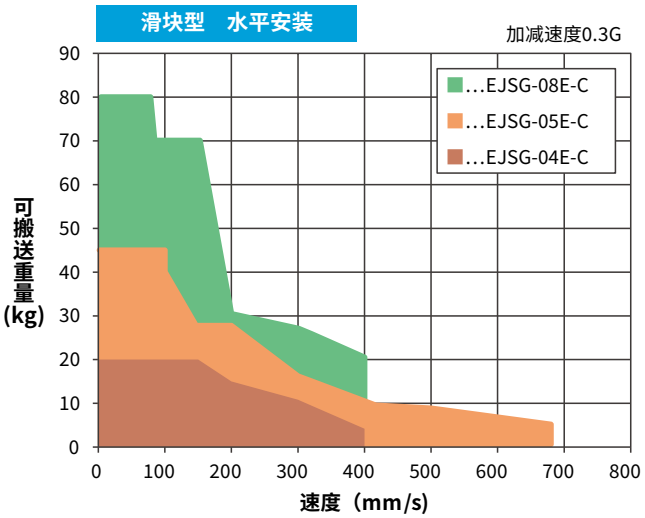


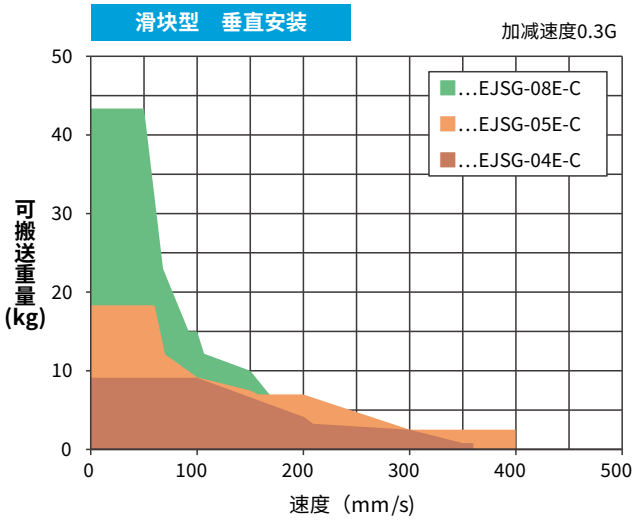
CONTENTS


| | |
|---|---|
| 产品简介 | 卷头 |
| 体系表 | 56 |
| **● 规格、型号表示、外形尺寸图** | |
| ·EJSG-04※-C | 58 |
| ·EJSG-05※-C | 62 |
| ·EJSG-08※-C | 66 |
| **● 选型** | 108 |
| **● 技术资料** | 110 |
| ⚠使用注意事项 | 132 |
| **选型检查表** | 140 |

## 体系表

| 控制器 | 执行器型号 | | 马达尺寸 | 马达安装方向 | 本体宽度 (mm) | 导程 (mm) | 最大可搬送重量 (kg) 水平 | 最大可搬送重量 (kg) 垂直 | 最大按压力 (N) |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ECG 系列 |  | EJSG-04E06-C | □35 | 直接安装 | 44 | 6 | 20.0 | 9.2 | 155 |
| | | EJSG-04E12-C | | | | 12 | 15.0 | 3.3 | 77 |
| | | EJSG-04R/D/L06-C | | 折回安装 | | 6 | 20.0 | 9.2 | 155 |
| | | EJSG-04R/D/L12-C | | | | 12 | 11.7 | 3.3 | 77 |
| |  | EJSG-05E05-C | □42 | 直接安装 | 54 | 5 | 40.0 | 14.0 | 220 |
| | | EJSG-05E10-C | | | | 10 | 27.5 | 7.0 | 110 |
| | | EJSG-05E20-C | | | | 20 | 18.3 | 2.5 | 55 |
| | | EJSG-05R/D/L05-C | | 折回安装 | | 5 | 40.0 | 10.0 | 220 |
| | | EJSG-05R/D/L10-C | | | | 10 | 27.5 | 3.3 | 110 |
| | | EJSG-05R/D/L20-C | | | | 20 | 18.3 | 0.8 | 55 |
| |  | EJSG-08E05-C | □56 | 直接安装 | 82 | 5 | 80.0 | 43.3 | 965 |
| | | EJSG-08E10-C | | | | 10 | 70.0 | 28.3 | 482 |
| | | EJSG-08E20-C | | | | 20 | 30.0 | 3.3 | 241 |
| | | EJSG-08R/D/L05-C | | 折回安装 | | 5 | 80.0 | 33.3 | 965 |
| | | EJSG-08R/D/L10-C | | | | 10 | 70.0 | 18.3 | 482 |
| | | EJSG-08R/D/L20-C | | | | 20 | 30.0 | 3.3 | 241 |



| | 行程（mm）与最快速度（mm/s） | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 记载页码 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 50 mm | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | |
| | 260mm/s | | | | | | | | | | | | 250 | 220 | 190 | 170 | | | | | | | 58 |
| | 400 | | | | | | | | | | | | | | 390 | 340 | | | | | | | |
| | 200 | | | | | | | | | | | | | | 190 | 170 | | | | | | | 60 |
| | 320 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 230 | | | | | | | | | | | | 225 | 200 | 175 | 150 | | | | | | | 62 |
| | 400 | | | | | | | | | | | | | | 355 | 315 | | | | | | | |
| | 680 | | | | | | | | | | | | | | | 630 | | | | | | | |
| | 200 | | | | | | | | | | | | | | 175 | 150 | | | | | | | 64 |
| | 320 | | | | | | | | | | | | | | | 315 | | | | | | | |
| | 560 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 120 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 110 | 66 |
| | 200 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 400 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 100 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 68 |
| | 200 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 320 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

※ 本数据为加减速度0.3G时的值。
※ 壁挂安装时的可搬送重量与水平安装时相同。



电动执行器 滑块型 低发尘规格

# EJSG-04E-C

## 马达直接安装型

□35 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 04 E 06 0300 N B N - V C S03 - C

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 04 | 本体宽度44mm |

❷马达安装方向

| | |
|---|---|
| E | 直接安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 06 | 6mm |
| 12 | 12mm |

❹行程

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 0800 | 50mm (每50mm) 800mm |

❺制动 ※2

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼接头

| | |
|---|---|
| V | 有 |

❽中继电缆 ※3

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 垂直使用时请选择"有"。
※3 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | | ECG-A | |
| 马达 | | | □35 步进马达 | |
| 编码器种类 | | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | |
| 驱动方式 | | | 滚珠丝杆 φ10 | |
| 行程 | | mm | 50～800 | |
| 导程 | | mm | 6 | 12 |
| 最大可搬送重量 ※1 | | kg 水平 | 20.0 | 15.0 |
| | | 垂直 | 9.2 | 3.3 |
| 动作速度范围 ※2 | | mm/s | 7～260 | 15～400 |
| 最大加减速度 | | G 水平 | 0.7 | 0.7 |
| | | 垂直 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | | N | 155 | 77 |
| 按压动作速度范围 | | mm/s | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | | mm | ±0.01 | |
| 空转 | | mm | 0.1以下 | |
| 静态允许力矩 | | N·m | MP：62 MY：62 MR：92 | |
| 马达电源电压 | | | DC24V±10% | |
| 制动 | 型号、电源电压 | | 无励磁动作型、DC24V±10% | |
| | 功耗 | W | 6.1 | |
| | 夹持力 | N | 140 | 70 |
| 绝缘电阻 | | | 10MΩ、DC500V | |
| 耐电压 | | | AC500V 1分钟 | |
| 使用环境温度、湿度 | | | 10～40°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | |
| 保存环境温度、湿度 | | | −10～50°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | |
| 环境 | | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。详情请参阅第59页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | 50～600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| 6 | 260 | 250 | 220 | 190 | 170 |
| 12 | 400 | 400 | 400 | 390 | 340 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

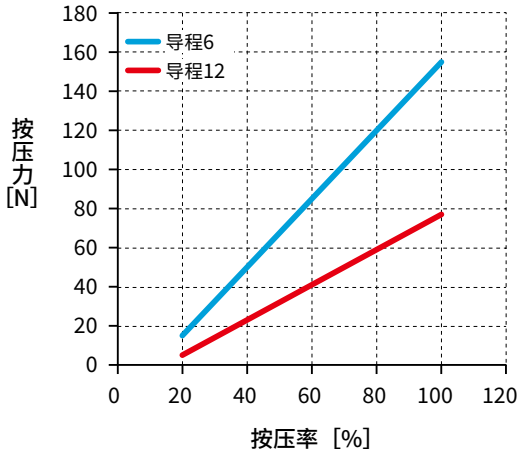
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | |
|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | 0.7 | |
| | 导程(mm) | | | |
| | 6 | 12 | 6 | 12 |
| 7 | 20.0 | | 20.0 | |
| 15 | 20.0 | 15.0 | 20.0 | 11.0 |
| 50 | 20.0 | 15.0 | 20.0 | 11.0 |
| 100 | 20.0 | 15.0 | 20.0 | 11.0 |
| 150 | 20.0 | 15.0 | 12.5 | 10.8 |
| 200 | 15.0 | 15.0 | 12.5 | 10.8 |
| 250 | 11.7 | 10.8 | 11.7 | 8.3 |
| 260 | 10.9 | 10.8 | 10.9 | 8.3 |
| 300 | | 10.8 | | 8.3 |
| 320 | | 9.5 | | 7.5 |
| 400 | | 4.2 | | 4.2 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | |
|---|---|---|
| | 0.3 | |
| | 导程(mm) | |
| | 6 | 12 |
| 7 | 9.2 | |
| 15 | 9.2 | 3.3 |
| 50 | 9.2 | 3.3 |
| 100 | 9.2 | 3.3 |
| 150 | 6.7 | 3.3 |
| 180 | 5.2 | 3.3 |
| 200 | 4.2 | 3.3 |
| 220 | 2.2 | 2.7 |
| 280 | | 2.7 |
| 300 | | 2.5 |
| 350 | | 0.8 |
| 360 | | 0.8 |

## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第8页。
接头部的尺寸请参阅第70页。



电动执行器 滑块型 低发尘规格

# EJSG-04※-C

## 马达折回安装型

□35 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 04 R 06 0300 N B N - V C S03 - C

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 04 | 本体宽度44mm |

❷马达安装方向 ※2※3

| | |
|---|---|
| R | 右侧折回安装 |
| D | 下侧折回安装 |
| L | 左侧折回安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 06 | 6mm |
| 12 | 12mm |

❹行程 ※2※3

| | |
|---|---|
| 0050 | 50mm |
| ≀ | (每50mm) |
| 0800 | 800mm |

❺制动 ※4

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼接头

| | |
|---|---|
| V | 有 |

❽中继电缆 ※5

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 选择了马达安装方向“D”时，行程为“0250(250mm)”～“0800(800mm)”从中选择。
※3 马达安装方向“L”时，无法选择行程0050(50mm)。
※4 垂直使用时请选择“有”。
※5 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | | ECG-A | |
| 马达 | | | □35 步进马达 | |
| 编码器种类 | | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | |
| 驱动方式 | | | 滚珠丝杆 φ10 | |
| 行程 | | mm | 50～800 | |
| 导程 | | mm | 6 | 12 |
| 最大可搬送重量 ※1 | | kg 水平 | 20.0 | 11.7 |
| | | 垂直 | 9.2 | 3.3 |
| 动作速度范围 ※2 | | mm/s | 7～200 | 15～320 |
| 最大加减速度 | | G 水平 | 0.7 | 0.7 |
| | | 垂直 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | | N | 155 | 77 |
| 按压动作速度范围 | | mm/s | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | | mm | ±0.01 | |
| 空转 | | mm | 0.1以下 | |
| 静态允许力矩 | | N·m | MP：62 MY：62 MR：92 | |
| 马达电源电压 | | | DC24V±10% | |
| 制动 | 型号、电源电压 | | 无励磁动作型、DC24V±10% | |
| | 功耗 | W | 6.1 | |
| | 夹持力 | N | 140 | 70 |
| 绝缘电阻 | | | 10MΩ、DC500V | |
| 耐电压 | | | AC500V 1分钟 | |
| 使用环境温度、湿度 | | | 10～40°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | |
| 保存环境温度、湿度 | | | −10～50°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | |
| 环境 | | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第61页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 同面安装时的行程 | | |
|---|---|---|---|
| | 50～700 | 750 | 800 |
| 6 | 200 | 190 | 170 |
| 12 | 320 | 320 | 320 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

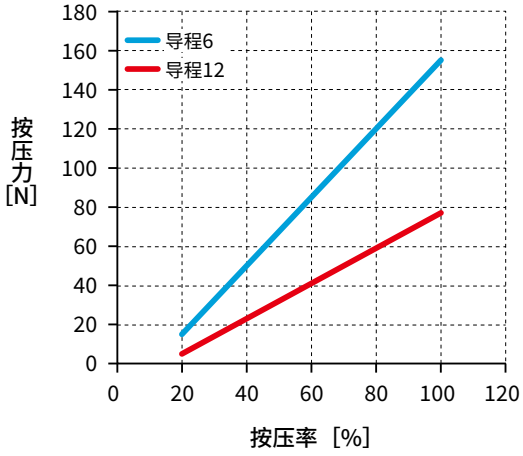
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | |
|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | 0.7 | |
| | 导程(mm) | | | |
| | 6 | 12 | 6 | 12 |
| 7 | 20.0 | | 20.0 | |
| 15 | 20.0 | 11.7 | 20.0 | 10.0 |
| 50 | 20.0 | 11.7 | 20.0 | 10.0 |
| 100 | 20.0 | 11.7 | 20.0 | 10.0 |
| 150 | 13.3 | 11.7 | 11.7 | 10.0 |
| 200 | 13.3 | 11.7 | 10.0 | 10.0 |
| 300 | | 8.3 | | 8.3 |
| 320 | | 7.3 | | 7.3 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | |
|---|---|---|
| | 0.3 | |
| | 导程(mm) | |
| | 6 | 12 |
| 7 | 9.2 | |
| 15 | 9.2 | 3.3 |
| 50 | 9.2 | 3.3 |
| 100 | 6.7 | 3.3 |
| 150 | 3.3 | 3.3 |
| 180 | 2.8 | 3.3 |
| 200 | | 3.3 |
| 280 | | 2.0 |

## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第12～14页。
接头部的尺寸请参阅第70页。



电动执行器 滑块型 低发尘规格

# EJSG-05E-C

## 马达直接安装型

□42 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 05 E 05 0300 N B N - V C S03 - C

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 05 | 本体宽度54mm |

❷马达安装方向

| | |
|---|---|
| E | 直接安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 10 | 10mm |
| 20 | 20mm |

❹行程

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 0800 | 50mm (每50mm) 800mm |

❺制动 ※2

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼接头

| | |
|---|---|
| V | 有 |

❽中继电缆 ※3

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 垂直使用时请选择“有”。
※3 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | ECG-A | | |
| 马达 | | □42 步进马达 | | |
| 编码器种类 | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | | |
| 驱动方式 | | 滚珠丝杆 φ12 | | |
| 行程 | mm | 50～800 | | |
| 导程 | mm | 5 | 10 | 20 |
| 最大可搬送重量 ※1 | kg 水平 | 40.0 | 27.5 | 18.3 |
| | 垂直 | 14.0 | 7.0 | 2.5 |
| 动作速度范围 ※2 | mm/s | 6～230 | 12～400 | 25～680 |
| 最大加减速度 | G 水平 | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | 垂直 | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | N | 220 | 110 | 55 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 5～20 | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | mm | ±0.01 | | |
| 空转 | mm | 0.1以下 | | |
| 静态允许力矩 | N·m | MP：103 MY：103 MR：144 | | |
| 马达电源电压 | | DC24V±10% | | |
| 制动 | 型号、电源电压 | 无励磁动作型、DC24V±10% | | |
| | 功耗 W | 6.1 | | |
| | 夹持力 N | 168 | 84 | 42 |
| 绝缘电阻 | | 10MΩ、DC500V | | |
| 耐电压 | | AC500V 1分钟 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 10～40°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 保存环境温度、湿度 | | −10～50°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 环境 | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第63页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | 50～600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| 5 | 230 | 225 | 200 | 175 | 150 |
| 10 | 400 | 400 | 400 | 355 | 315 |
| 20 | 680 | 680 | 680 | 680 | 630 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

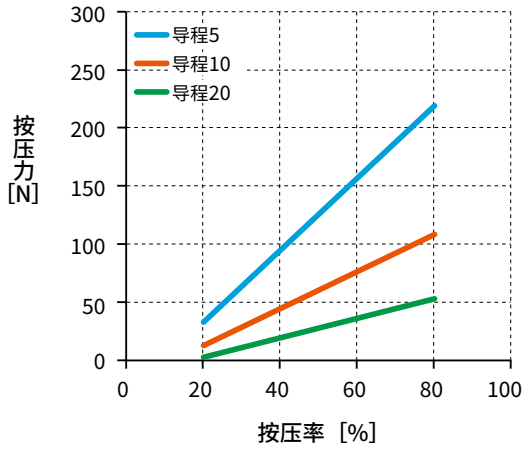
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | | 0.7 | | |
| | 导程(mm) | | | | | |
| | 5 | 10 | 20 | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 40.0 | | | 40.0 | | |
| 12 | 40.0 | 27.5 | | 40.0 | 27.5 | |
| 25 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 8.3 |
| 50 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 8.3 |
| 100 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 8.3 |
| 150 | 26.7 | 27.5 | 10.0 | 26.7 | 27.5 | 6.7 |
| 200 | 26.7 | 27.5 | 10.0 | 26.7 | 27.5 | 6.7 |
| 230 | 26.7 | 15.8 | 10.0 | 26.7 | 12.5 | 6.7 |
| 300 | | 15.8 | 10.0 | | 12.5 | 6.7 |
| 320 | | 14.6 | 8.3 | | 11.8 | 5.0 |
| 400 | | 10.0 | 8.3 | | 9.2 | 5.0 |
| 500 | | | 8.3 | | | 5.0 |
| 560 | | | 7.1 | | | 4.3 |
| 680 | | | 4.6 | | | 2.8 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | |
|---|---|---|---|
| | 0.3 | | |
| | 导程(mm) | | |
| | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 14.0 | | |
| 12 | 14.0 | 7.0 | |
| 25 | 14.0 | 7.0 | 2.5 |
| 50 | 14.0 | 7.0 | 2.5 |
| 100 | 9.2 | 7.0 | 2.5 |
| 150 | 7.5 | 7.0 | 2.5 |
| 170 | 6.2 | 7.0 | 2.5 |
| 200 | 4.2 | 7.0 | 2.5 |
| 260 | | 4.3 | 2.5 |
| 300 | | 2.5 | 2.5 |
| 325 | | 2.1 | 2.5 |
| 340 | | 2.1 | 2.5 |
| 400 | | | 2.5 |

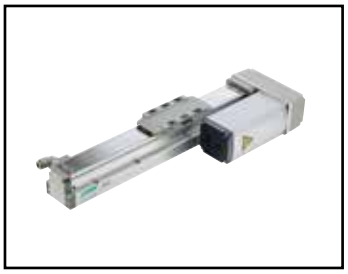
## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第18页。
接头部的尺寸请参阅第70页。



电动执行器　滑块型　低发尘规格

# EJSG-05※-C

## 马达折回安装型

□42　步进马达



## 型号表示方法

EJSG - 05 R 05 0300 N B N - V C S03 - C

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 05 | 本体宽度54mm |

❷马达安装方向　※2※3

| | |
|---|---|
| R | 右侧折回安装 |
| D | 下侧折回安装 |
| L | 左侧折回安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 10 | 10mm |
| 20 | 20mm |

❹行程　※2※3

| | |
|---|---|
| 0050<br>～<br>0800 | 50mm<br>(每50mm)<br>800mm |

❺制动　※4

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器　※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼接头

| | |
|---|---|
| V | 有 |

❽中继电缆　※5

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆　1m |
| S03 | 固定电缆　3m |
| S05 | 固定电缆　5m |
| S10 | 固定电缆　10m |
| R01 | 可动电缆　1m |
| R03 | 可动电缆　3m |
| R05 | 可动电缆　5m |
| R10 | 可动电缆　10m |

※1　适用控制器请参阅第117页。
※2　选择了马达安装方向“D”时，行程可从“0250 (250mm)”～“0800 (800mm)”中选择。
※3　马达安装方向“L”时，无法选择行程0050 (50mm)。
※4　垂直使用时请选择“有”。
※5　中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | ECG-A | | |
| 马达 | | □42　步进马达 | | |
| 编码器种类 | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | | |
| 驱动方式 | | 滚珠丝杆　φ12 | | |
| 行程 | mm | 50～800 | | |
| 导程 | mm | 5 | 10 | 20 |
| 最大可搬送重量　※1 | kg 水平 | 40.0 | 27.5 | 18.3 |
| | 垂直 | 10.0 | 3.3 | 0.8 |
| 动作速度范围　※2 | mm/s | 6～200 | 12～320 | 25～560 |
| 最大加减速度　G | 水平 | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | 垂直 | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | N | 220 | 110 | 55 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 5～20 | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | mm | ±0.01 | | |
| 空转 | mm | 0.1以下 | | |
| 静态允许力矩 | N·m | MP：103　MY：103　MR：144 | | |
| 马达电源电压 | | DC24V±10% | | |
| 制动 | 型号、电源电压 | 无励磁动作型、DC24V±10% | | |
| | 功耗 W | 6.1 | | |
| | 夹持力 N | 168 | 84 | 42 |
| 绝缘电阻 | | 10MΩ、DC500V | | |
| 耐电压 | | AC500V　1分钟 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 10～40°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 保存环境温度、湿度 | | −10～50°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 环境 | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | | |

※1　可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第65页。
※2　部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | |
|---|---|---|---|
| | 50 - 700 | 750 | 800 |
| 5 | 200 | 175 | 150 |
| 10 | 320 | 320 | 315 |
| 20 | 560 | 560 | 560 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

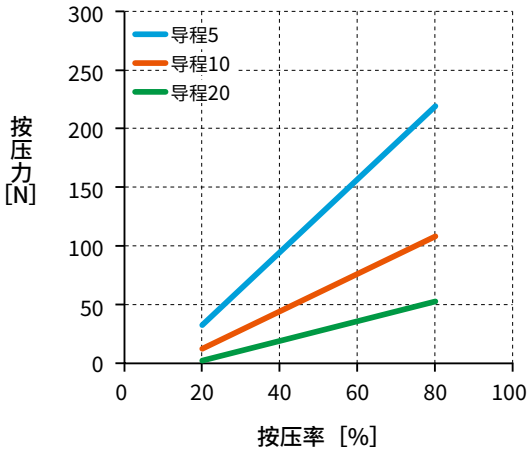
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | | 0.7 | | |
| | 导程(mm) | | | | | |
| | 5 | 10 | 20 | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 40.0 | | | 40.0 | | |
| 12 | 40.0 | 27.5 | | 40.0 | 27.5 | |
| 25 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 7.5 |
| 50 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 7.5 |
| 100 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 7.5 |
| 150 | 26.7 | 23.3 | 10.0 | 26.7 | 20.0 | 5.0 |
| 200 | 26.7 | 23.3 | 10.0 | 26.7 | 20.0 | 5.0 |
| 300 | | 11.7 | 10.0 | | 11.7 | 5.0 |
| 320 | | 10.0 | 6.7 | | 10.0 | 4.2 |
| 500 | | | 6.7 | | | 4.2 |
| 560 | | | 5.7 | | | 3.5 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | |
|---|---|---|---|
| | 0.3 | | |
| | 导程(mm) | | |
| | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 10.0 | | |
| 12 | 10.0 | 3.3 | |
| 25 | 10.0 | 3.3 | 0.8 |
| 50 | 10.0 | 3.3 | 0.8 |
| 100 | 8.3 | 3.3 | 0.8 |
| 150 | 6.7 | 2.1 | 0.8 |
| 170 | 5.0 | 2.1 | 0.8 |
| 200 | | 2.1 | 0.8 |
| 260 | | 1.6 | 0.8 |
| 400 | | | 0.8 |

## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第22～24页。
接头部的尺寸请参阅第70页。



电动执行器 滑块型 低发尘规格

# EJSG-08E-C

## 马达直接安装型

□56 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 08 E 05 0300 N B N - V C S03 - C

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 08 | 本体宽度82mm |

❷马达安装方向

| | |
|---|---|
| E | 直接安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 10 | 10mm |
| 20 | 20mm |

❹行程

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 1100 | 50mm (每50mm) 1100mm |

❺制动 ※2

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼接头

| | |
|---|---|
| V | 有 |

❽中继电缆 ※3

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 垂直使用时请选择“有”。
※3 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | ECG-A | | |
| 马达 | | □56 步进马达 | | |
| 编码器种类 | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | | |
| 驱动方式 | | 滚珠丝杆 φ15 | | |
| 行程 | mm | 50～1100 | | |
| 导程 | mm | 5 | 10 | 20 |
| 最大可搬送重量 ※1 | kg 水平 | 80.0 | 70.0 | 30.0 |
| | 垂直 | 43.3 | 28.3 | 3.3 |
| 动作速度范围 ※2 | mm/s | 6～120 | 12～200 | 25～400 |
| 最大加减速度 | G 水平 | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | 垂直 | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | N | 965 | 482 | 241 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 5～20 | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | mm | ±0.01 | | |
| 空转 | mm | 0.1以下 | | |
| 静态允许力矩 | N·m | MP：203 MY：203 MR：336 | | |
| 马达电源电压 | | DC24V±10% | | |
| 制动 | 型号、电源电压 | 无励磁动作型、DC24V±10% | | |
| | 功耗 W | 7.2 | | |
| | 夹持力 N | 768 | 384 | 192 |
| 绝缘电阻 | | 10MΩ、DC500V | | |
| 耐电压 | | AC500V 1分钟 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 10～40°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 保存环境温度、湿度 | | −10～50°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 环境 | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第67页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | |
|---|---|---|
| | 50～1050 | 1100 |
| 5 | 120 | 110 |
| 10 | 200 | 200 |
| 20 | 400 | 400 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

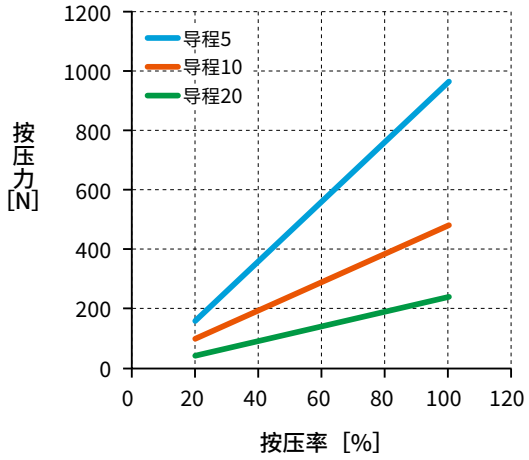
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | | 0.7 | | |
| | 导程(mm) | | | | | |
| | 5 | 10 | 20 | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 80.0 | | | 80.0 | | |
| 12 | 80.0 | 70.0 | | 80.0 | 70.0 | |
| 25 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 50 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 75 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 100 | 40.0 | 70.0 | 30.0 | 40.0 | 70.0 | 26.7 |
| 120 | 40.0 | 70.0 | 30.0 | 40.0 | 70.0 | 18.3 |
| 150 | | 70.0 | 30.0 | | 70.0 | 18.3 |
| 200 | | 28.3 | 30.0 | | 17.5 | 18.3 |
| 300 | | | 26.7 | | | 18.3 |
| 320 | | | 25.4 | | | 17.0 |
| 400 | | | 20.0 | | | |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | |
|---|---|---|---|
| | 0.3 | | |
| | 导程(mm) | | |
| | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 43.3 | | |
| 12 | 43.3 | 28.3 | |
| 25 | 43.3 | 28.3 | 3.3 |
| 50 | 43.3 | 28.3 | 3.3 |
| 75 | 15.0 | 12.5 | 3.3 |
| 100 | 15.0 | 12.5 | 3.3 |
| 120 | 5.3 | 10.0 | 3.3 |
| 150 | | 10.0 | 3.3 |
| 160 | | 8.3 | 3.3 |
| 200 | | 1.7 | 3.3 |
| 280 | | | 3.3 |

## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第28页。
接头部的尺寸请参阅第70页。



电动执行器 滑块型 低发尘规格

# EJSG-08※-C

## 马达折回安装型

□56 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 08 R 05 0300 N B N - V C S03 - C

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 08 | 本体宽度82mm |

❷马达安装方向 ※2

| | |
|---|---|
| R | 右侧折回安装 |
| D | 下侧折回安装 |
| L | 左侧折回安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 10 | 10mm |
| 20 | 20mm |

❹行程 ※2

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 1100 | 50mm (每50mm) 1100mm |

❺制动 ※3

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼接头

| | |
|---|---|
| V | 有 |

❽中继电缆 ※4

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 马达安装方向“D”选择时，行程为“0250 (250mm)”～“1100 (1100mm)”从中选择。
※3 垂直使用时请选择“有”。
※4 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | ECG-A | | |
| 马达 | | □56 步进马达 | | |
| 编码器种类 | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | | |
| 驱动方式 | | 滚珠丝杆 φ15 | | |
| 行程 | mm | 50～1100 | | |
| 导程 | mm | 5 | 10 | 20 |
| 最大可搬送重量 ※1 | kg 水平 | 80.0 | 70.0 | 30.0 |
| | 垂直 | 33.3 | 18.3 | 3.3 |
| 动作速度范围 ※2 | mm/s | 6～100 | 12～200 | 25～320 |
| 最大加减速度 | G 水平 | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | 垂直 | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | N | 965 | 482 | 241 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 5～20 | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | mm | ±0.01 | | |
| 空转 | mm | 0.1以下 | | |
| 静态允许力矩 | N·m | MP：203 MY：203 MR：336 | | |
| 马达电源电压 | | DC24V±10% | | |
| 制动 | 型号、电源电压 | 无励磁动作型、DC24V±10% | | |
| | 功耗 W | 7.2 | | |
| | 夹持力 N | 768 | 384 | 192 |
| 绝缘电阻 | | 10MΩ、DC500V | | |
| 耐电压 | | AC500V 1分钟 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 10～40°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 保存环境温度、湿度 | | −10～50°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 环境 | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第69页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 |
|---|---|
| | 50～1100 |
| 5 | 100 |
| 10 | 200 |
| 20 | 320 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

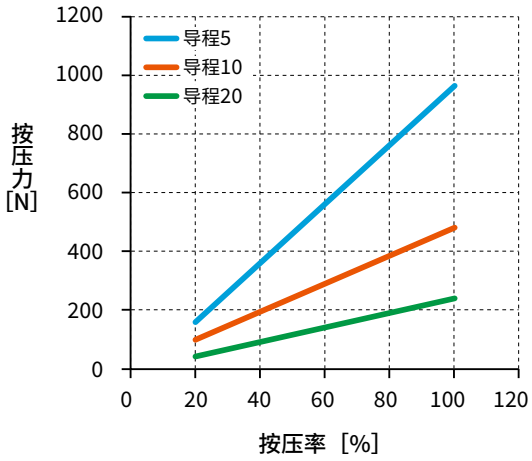
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) 0.3 导程(mm) 5 | 10 | 20 | 加减速度(G) 0.7 导程(mm) 5 | 10 | 20 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 6 | 80.0 | | | 80.0 | | |
| 12 | 80.0 | 70.0 | | 80.0 | 70.0 | |
| 25 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 50 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 75 | 68.3 | 70.0 | 30.0 | 68.3 | 70.0 | 26.7 |
| 100 | 40.0 | 70.0 | 30.0 | 40.0 | 70.0 | 26.7 |
| 150 | | 70.0 | 30.0 | | 30.0 | 18.3 |
| 200 | | 28.3 | 30.0 | | 17.5 | 18.3 |
| 300 | | | 6.7 | | | 6.7 |
| 320 | | | 6.0 | | | 6.0 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) 0.3 导程(mm) 5 | 10 | 20 |
|---|---|---|---|
| 6 | 33.3 | | |
| 12 | 33.3 | 18.3 | |
| 25 | 33.3 | 18.3 | 3.3 |
| 50 | 25.0 | 18.3 | 3.3 |
| 75 | 15.0 | 12.5 | 3.3 |
| 100 | 12.5 | 12.5 | 3.3 |
| 150 | | 8.3 | 3.3 |
| 160 | | 7.0 | 3.3 |
| 200 | | | 3.3 |
| 280 | | | 3.3 |

## 按压力



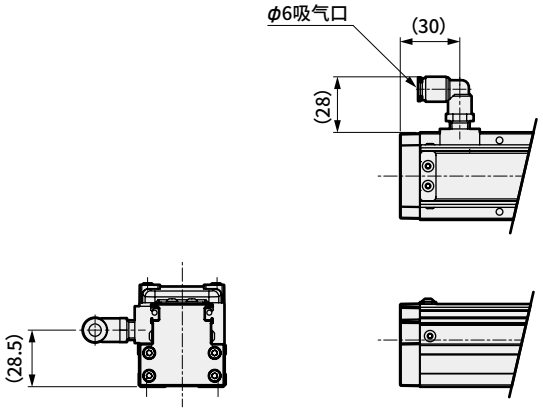

※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第32～34页。
接头部的尺寸请参阅第70页。

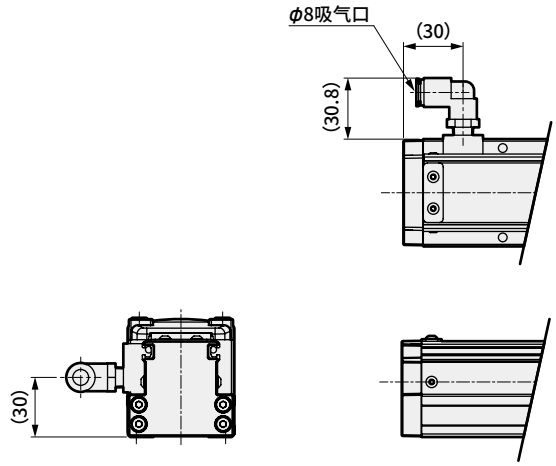
## 外形尺寸图

### ● EJSG-04-V-C（接头部）



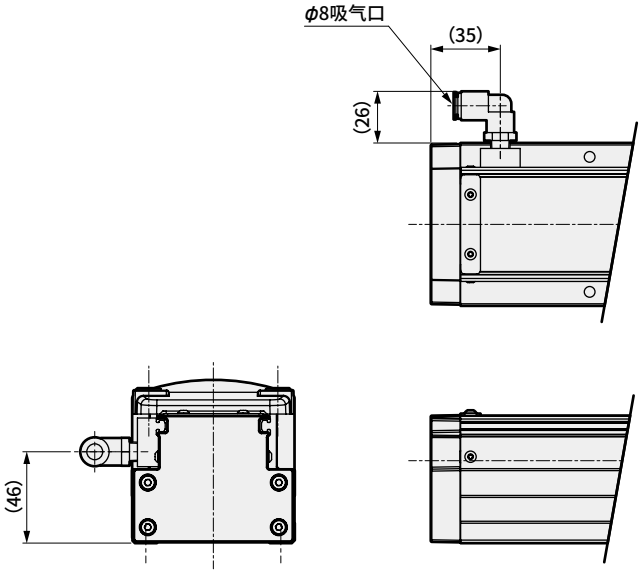

※ 执行器部的尺寸请参阅第8、12～14页。

### ● EJSG-05-V-C（接头部）




※ 执行器部的尺寸请参阅第18、22～24页。

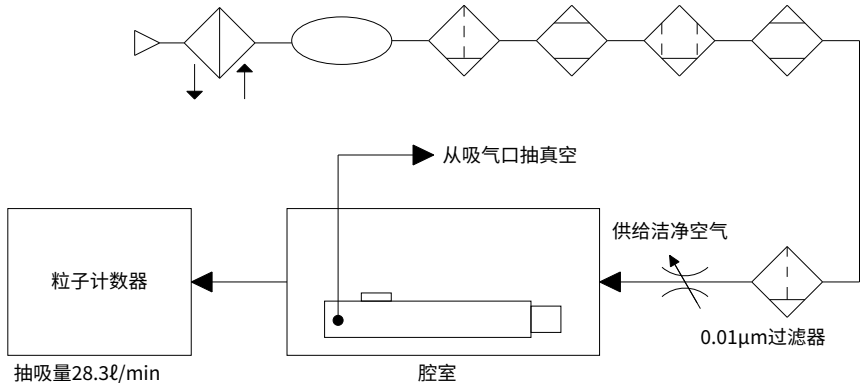
### ● EJSG-08-V-C（接头部）




※ 执行器部位的尺寸请参阅第28、32～34页。

## 发尘特性 参考数据

### 测试回路




### 测量条件

| 项　目 | | 内 容 |
|---|---|---|
| 测试样品 | 型号 | EJSG-04E120500※-※-C |
| | | EJSG-05E200500※-※-C |
| | | EJSG-08E200600※-※-C |
| | 动作速度 | 100mm/sec |
| | 加减速时间 | 0.3G |
| | 吸气流量 | 30.0ℓ/min |
| 颗粒物计数器 | 名称 | 激光粉尘监测器 |
| | 最小可测粒径 | 0.1μm |
| | 抽吸量 | 28.3ℓ/min |
| 测量条件 | 测量时间 | 10min |

### 测定方法

① 在腔室内安装实验样品(EJSG-※-C)。

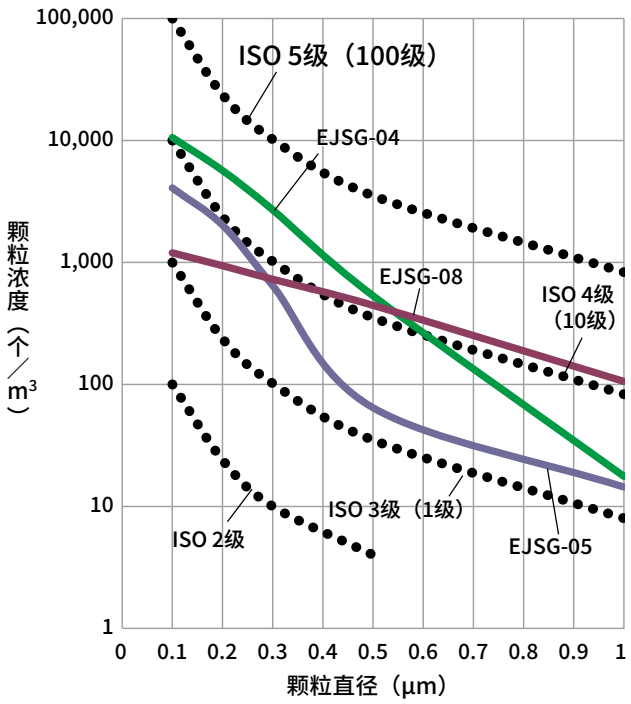
② 从实验样品的吸气口开始抽真空。
供给与颗粒物计数器吸入量(28.3ℓ/min)相同流量的洁净空气。

③ 已验证背景测量值是否为0。

④ 使实验样品开始动作，按规定周期测量颗粒浓度的变化。

## 发尘数据

● 动作速度：100mm/sec



电动执行器
带马达型

# EJSG-P4

## 滑块型适用于二次电池制造工序



CONTENTS


| | |
|---|---|
| 产品简介 | 卷头 |
| 体系表 | 74 |
| ● 规格、型号表示、外形尺寸图 | |
| ·EJSG-04※-P4 | 76 |
| ·EJSG-05※-P4 | 80 |
| ·EJSG-08※-P4 | 84 |
| ● 选型 | 108 |
| ● 技术资料 | 110 |
| ⚠使用注意事项 | 132 |
| 选型检查表 | 140 |

## 体系表

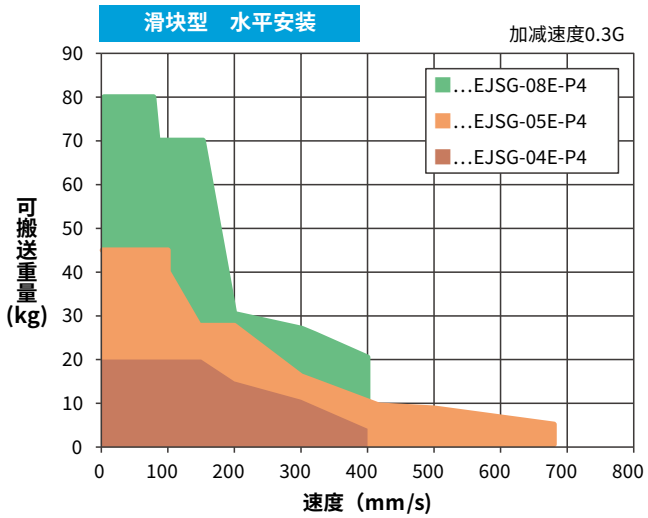
| 控制器 | 执行器型号 | | 马达尺寸 | 马达安装方向 | 本体宽度(mm) | 导程(mm) | 最大可搬送重量(kg) 水平 | 最大可搬送重量(kg) 垂直 | 最大按压力(N) |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ECG系列 |  | EJSG-04E06-P4 | □35 | 直接安装 | 44 | 6 | 20.0 | 9.2 | 155 |
| | | EJSG-04E12-P4 | | | | 12 | 15.0 | 3.3 | 77 |
| | | EJSG-04R/D/L06-P4 | | 折回安装 | | 6 | 20.0 | 9.2 | 155 |
| | | EJSG-04R/D/L12-P4 | | | | 12 | 11.7 | 3.3 | 77 |
| |  | EJSG-05E05-P4 | □42 | 直接安装 | 54 | 5 | 40.0 | 14.0 | 220 |
| | | EJSG-05E10-P4 | | | | 10 | 27.5 | 7.0 | 110 |
| | | EJSG-05E20-P4 | | | | 20 | 18.3 | 2.5 | 55 |
| | | EJSG-05R/D/L05-P4 | | 折回安装 | | 5 | 40.0 | 10.0 | 220 |
| | | EJSG-05R/D/L10-P4 | | | | 10 | 27.5 | 3.3 | 110 |
| | | EJSG-05R/D/L20-P4 | | | | 20 | 18.3 | 0.8 | 55 |
| |  | EJSG-08E05-P4 | □56 | 直接安装 | 82 | 5 | 80.0 | 43.3 | 965 |
| | | EJSG-08E10-P4 | | | | 10 | 70.0 | 28.3 | 482 |
| | | EJSG-08E20-P4 | | | | 20 | 30.0 | 3.3 | 241 |
| | | EJSG-08R/D/L05-P4 | | 折回安装 | | 5 | 80.0 | 33.3 | 965 |
| | | EJSG-08R/D/L10-P4 | | | | 10 | 70.0 | 18.3 | 482 |
| | | EJSG-08R/D/L20-P4 | | | | 20 | 30.0 | 3.3 | 241 |



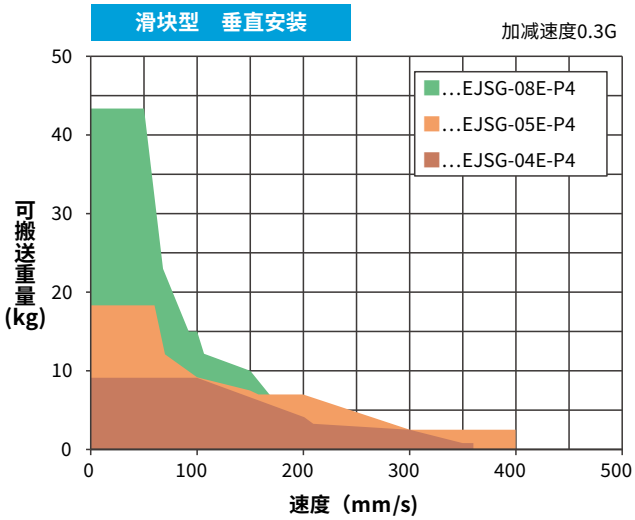




滑块型　水平安装




滑块型　垂直安装



| 行程（mm）与最快速度（mm/s） | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 记载页码 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 50 mm | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | | |
| 260mm/s | | | | | | | | | | | | 250 | 220 | 190 | 170 | | | | | | | | 76 |
| 400 | | | | | | | | | | | | | | 390 | 340 | | | | | | | | |
| 200 | | | | | | | | | | | | | | 190 | 170 | | | | | | | | 78 |
| 320 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 230 | | | | | | | | | | | | 225 | 200 | 175 | 150 | | | | | | | | 80 |
| 400 | | | | | | | | | | | | | | 355 | 315 | | | | | | | | |
| 680 | | | | | | | | | | | | | | | 630 | | | | | | | | |
| 200 | | | | | | | | | | | | | | 175 | 150 | | | | | | | | 82 |
| 320 | | | | | | | | | | | | | | | 315 | | | | | | | | |
| 560 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 120 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 110 | 84 |
| 200 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 400 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 100 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 86 |
| 200 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 320 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

※ 本数据为加减速度0.3G时的值。
※ 壁挂安装时的可搬送重量与水平安装时相同。



电动执行器 滑块型 适用于二次电池制造工序

# EJSG-04E-P4

## 马达直接安装型

□35 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 04 E 06 0300 N B N - V C S03 - P4

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 04 | 本体宽度44mm |

❷马达安装方向

| | |
|---|---|
| E | 直接安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 06 | 6mm |
| 12 | 12mm |

❹行程

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 0500 | 50mm (每50mm) 800mm |

❺制动 ※2

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼接头

| | |
|---|---|
| 无符号 | 无 |
| V | 有 |

❽中继电缆 ※3

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 垂直使用时请选择“有”。
※3 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | | ECG-A | |
| 马达 | | | □35 步进马达 | |
| 编码器种类 | | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | |
| 驱动方式 | | | 滚珠丝杆 φ10 | |
| 行程 | | mm | 50～800 | |
| 导程 | | mm | 6 | 12 |
| 最大可搬送重量 ※1 | | kg 水平 | 20.0 | 15.0 |
| | | 垂直 | 9.2 | 3.3 |
| 动作速度范围 ※2 | | mm/s | 7～260 | 15～400 |
| 最大加减速度 | | G 水平 | 0.7 | 0.7 |
| | | 垂直 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | | N | 155 | 77 |
| 按压动作速度范围 | | mm/s | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | | mm | ±0.01 | |
| 空转 | | mm | 0.1以下 | |
| 静态允许力矩 | | N·m | MP：62 MY：62 MR：92 | |
| 马达电源电压 | | | DC24V±10% | |
| 马达部瞬间最大电流 | | A | 2.4 | |
| 制动 | 型号、电源电压 | | 无励磁动作型、DC24V±10% | |
| | 功耗 | W | 6.1 | |
| | 夹持力 | N | 140 | 70 |
| 绝缘电阻 | | | 10MΩ、DC500V | |
| 耐电压 | | | AC500V 1分钟 | |
| 使用环境温度 | | | 10～40°C (不得冻结) | |
| 保存环境温度 | | | −10～50°C (不得冻结) | |
| 环境 | | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第77页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | 50～600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| 6 | 260 | 250 | 220 | 190 | 170 |
| 12 | 400 | 400 | 400 | 390 | 340 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

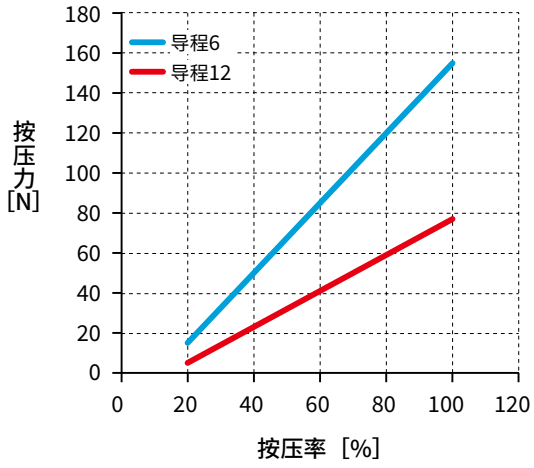
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | |
|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | 0.7 | |
| | 导程(mm) | | | |
| | 6 | 12 | 6 | 12 |
| 7 | 20.0 | | 20.0 | |
| 15 | 20.0 | 15.0 | 20.0 | 11.0 |
| 50 | 20.0 | 15.0 | 20.0 | 11.0 |
| 100 | 20.0 | 15.0 | 20.0 | 11.0 |
| 150 | 20.0 | 15.0 | 12.5 | 10.8 |
| 200 | 15.0 | 15.0 | 12.5 | 10.8 |
| 250 | 11.7 | 10.8 | 11.7 | 8.3 |
| 260 | 10.9 | 10.8 | 10.9 | 8.3 |
| 300 | | 10.8 | | 8.3 |
| 320 | | 9.5 | | 7.5 |
| 400 | | 4.2 | | 4.2 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | |
|---|---|---|
| | 0.3 | |
| | 导程(mm) | |
| | 6 | 12 |
| 7 | 9.2 | |
| 15 | 9.2 | 3.3 |
| 50 | 9.2 | 3.3 |
| 100 | 9.2 | 3.3 |
| 150 | 6.7 | 3.3 |
| 180 | 5.2 | 3.3 |
| 200 | 4.2 | 3.3 |
| 220 | 2.2 | 2.7 |
| 280 | | 2.7 |
| 300 | | 2.5 |
| 350 | | 0.8 |
| 360 | | 0.8 |

## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第8页。
有接头时的尺寸请参阅第88页。



电动执行器 滑块型 适用于二次电池制造工序

# EJSG-04※-P4

## 马达折回安装型

□35 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 04 R 06 0300 N B N - V C S03 - P4

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 04 | 本体宽度44mm |

❷马达安装方向 ※2※3

| | |
|---|---|
| R | 右侧折回安装 |
| D | 下侧折回安装 |
| L | 左侧折回安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 06 | 6mm |
| 12 | 12mm |

❹行程 ※2※3

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 0500 | 50mm (每50mm) 800mm |

❺制动 ※4

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼接头 ※3

| | |
|---|---|
| 无符号 | 无 |
| V | 有 |

❽中继电缆 ※5

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 选择了马达安装方向“D”时，行程可从“0250 (250mm)”～“0800 (800mm)”中选择。
※3 选择了马达安装方向“L”且带接头“V”时，无法选择行程0050 (50mm)。
※4 垂直使用时请选择“有”。
※5 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

## 规格

| | | | |
|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | ECG-A | |
| 马达 | | □35 步进马达 | |
| 编码器种类 | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | |
| 驱动方式 | | 滚珠丝杆 φ10 | |
| 行程 | mm | 50～800 | |
| 导程 | mm | 6 | 12 |
| 最大可搬送重量 ※1 | kg 水平 | 20.0 | 11.7 |
| | 垂直 | 9.2 | 3.3 |
| 动作速度范围 ※2 | mm/s | 7～200 | 15～320 |
| 最大加减速度 | G 水平 | 0.7 | 0.7 |
| | 垂直 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | N | 155 | 77 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | mm | ±0.01 | |
| 空转 | mm | 0.1以下 | |
| 静态允许力矩 | N·m | MP：62 MY：62 MR：92 | |
| 马达电源电压 | | DC24V±10% | |
| 马达部瞬间最大电流 | A | 2.4 | |
| 制动 | 型号、电源电压 | 无励磁动作型、DC24V±10% | |
| | 功耗 W | 6.1 | |
| | 夹持力 N | 140 | 70 |
| 绝缘电阻 | | 10MΩ、DC500V | |
| 耐电压 | | AC500V 1分钟 | |
| 使用环境温度 | | 10～40°C (不得冻结) | |
| 保存环境温度 | | −10～50°C (不得冻结) | |
| 环境 | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第79页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | |
|---|---|---|---|
| | 50～700 | 750 | 800 |
| 6 | 200 | 190 | 170 |
| 12 | 320 | 320 | 320 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

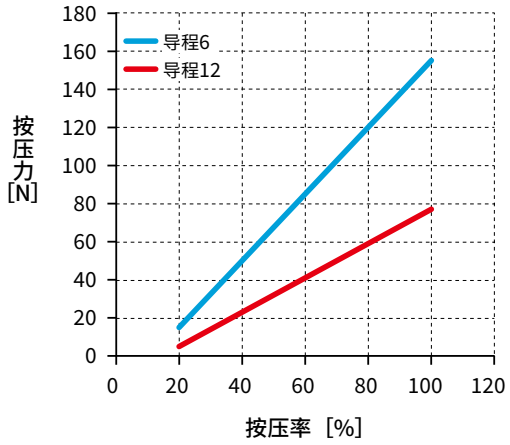
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | |
|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | 0.7 | |
| | 导程(mm) | | | |
| | 6 | 12 | 6 | 12 |
| 7 | 20.0 | | 20.0 | |
| 15 | 20.0 | 11.7 | 20.0 | 10.0 |
| 50 | 20.0 | 11.7 | 20.0 | 10.0 |
| 100 | 20.0 | 11.7 | 20.0 | 10.0 |
| 150 | 13.3 | 11.7 | 11.7 | 10.0 |
| 200 | 13.3 | 11.7 | 10.0 | 10.0 |
| 300 | | 8.3 | | 8.3 |
| 320 | | 7.3 | | 7.3 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | |
|---|---|---|
| | 0.3 | |
| | 导程(mm) | |
| | 6 | 12 |
| 7 | 9.2 | |
| 15 | 9.2 | 3.3 |
| 50 | 9.2 | 3.3 |
| 100 | 6.7 | 3.3 |
| 150 | 3.3 | 3.3 |
| 180 | 2.8 | 3.3 |
| 200 | | 3.3 |
| 280 | | 2.0 |

## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第12～14页。
有接头时的尺寸请参阅第88页。



电动执行器 滑块型 适用于二次电池制造工序

# EJSG-05E-P4

## 马达直接安装型

□42 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 05 E 05 0300 N B N - V C S03 - P4

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 05 | 本体宽度54mm |

❷马达安装方向

| | |
|---|---|
| E | 直接安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 10 | 10mm |
| 20 | 20mm |

❹行程

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 0800 | 50mm (每50mm) 800mm |

❺制动 ※2

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼接头

| | |
|---|---|
| 无符号 | 无 |
| V | 有 |

❽中继电缆 ※3

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 垂直使用时请选择“有”。
※3 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | ECG-A | | |
| 马达 | | □42 步进马达 | | |
| 编码器种类 | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | | |
| 驱动方式 | | 滚珠丝杆 φ12 | | |
| 行程 | mm | 50～800 | | |
| 导程 | mm | 5 | 10 | 20 |
| 最大可搬送重量 ※1 | kg 水平 | 40.0 | 27.5 | 18.3 |
| | kg 垂直 | 14.0 | 7.0 | 2.5 |
| 动作速度范围 ※2 | mm/s | 6～230 | 12～400 | 25～680 |
| 最大加减速度 | G 水平 | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | G 垂直 | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | N | 220 | 110 | 55 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 5～20 | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | mm | ±0.01 | | |
| 空转 | mm | 0.1以下 | | |
| 静态允许力矩 | N·m | MP：103 MY：103 MR：144 | | |
| 马达电源电压 | | DC24V±10% | | |
| 马达部瞬间最大电流 | A | 2.7 | | |
| 制动 | 型号、电源电压 | 无励磁动作型、DC24V±10% | | |
| | 功耗 W | 6.1 | | |
| | 夹持力 N | 168 | 84 | 42 |
| 绝缘电阻 | | 10MΩ、DC500V | | |
| 耐电压 | | AC500V 1分钟 | | |
| 使用环境温度 | | 10～40°C (不得冻结) | | |
| 保存环境温度 | | −10～50°C (不得冻结) | | |
| 环境 | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第81页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | 50～600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| 5 | 230 | 225 | 200 | 175 | 150 |
| 10 | 400 | 400 | 400 | 355 | 315 |
| 20 | 680 | 680 | 680 | 680 | 630 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

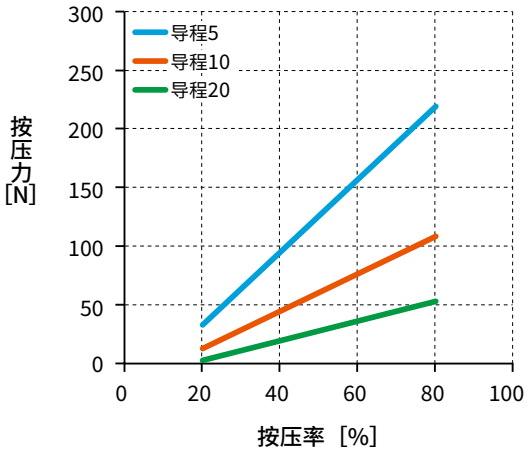
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) 0.3 导程(mm) 5 | 10 | 20 | 加减速度(G) 0.7 导程(mm) 5 | 10 | 20 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 6 | 40.0 | | | 40.0 | | |
| 12 | 40.0 | 27.5 | | 40.0 | 27.5 | |
| 25 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 8.3 |
| 50 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 8.3 |
| 100 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 8.3 |
| 150 | 26.7 | 27.5 | 10.0 | 26.7 | 27.5 | 6.7 |
| 200 | 26.7 | 27.5 | 10.0 | 26.7 | 27.5 | 6.7 |
| 230 | 26.7 | 15.8 | 10.0 | 26.7 | 12.5 | 6.7 |
| 300 | | 15.8 | 10.0 | | 12.5 | 6.7 |
| 320 | | 14.6 | 8.3 | | 11.8 | 5.0 |
| 400 | | 10.0 | 8.3 | | 9.2 | 5.0 |
| 500 | | | 8.3 | | | 5.0 |
| 560 | | | 7.1 | | | 4.3 |
| 680 | | | 4.6 | | | 2.8 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) 0.3 导程(mm) 5 | 10 | 20 |
|---|---|---|---|
| 6 | 14.0 | | |
| 12 | 14.0 | 7.0 | |
| 25 | 14.0 | 7.0 | 2.5 |
| 50 | 14.0 | 7.0 | 2.5 |
| 100 | 9.2 | 7.0 | 2.5 |
| 150 | 7.5 | 7.0 | 2.5 |
| 170 | 6.2 | 7.0 | 2.5 |
| 200 | 4.2 | 7.0 | 2.5 |
| 260 | | 4.3 | 2.5 |
| 300 | | 2.5 | 2.5 |
| 325 | | 2.1 | 2.5 |
| 340 | | 2.1 | 2.5 |
| 400 | | | 2.5 |

## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第18页。
有接头时的尺寸请参阅第88页。



电动执行器 滑块型 适用于二次电池制造工序

# EJSG-05※-P4

## 马达折叠安装型

□42 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 05 R 05 0300 N B N - V C S03 - P4

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 05 | 本体宽度54mm |

❷马达安装方向 ※2※3

| | |
|---|---|
| R | 右侧折回安装 |
| D | 下侧折回安装 |
| L | 左侧折回安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 10 | 10mm |
| 20 | 20mm |

❹行程 ※2※3

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 0800 | 50mm (每50mm) 800mm |

❺制动 ※4

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼接头 ※3

| | |
|---|---|
| 无符号 | 无 |
| V | 有 |

❽中继电缆 ※5

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 选择了马达安装方向“D”时，行程可从“0250 (250mm)”～“0800 (800mm)”中选择。
※3 选择了马达安装方向“L”且带接头“V”时，无法选择行程0050 (50mm)。
※4 垂直使用时请选择“有”。
※5 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | ECG-A | | |
| 马达 | | □42 步进马达 | | |
| 编码器种类 | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | | |
| 驱动方式 | | 滚珠丝杆 φ12 | | |
| 行程 | mm | 50～800 | | |
| 导程 | mm | 5 | 10 | 20 |
| 最大可搬送重量 ※1 | kg 水平 | 40.0 | 27.5 | 18.3 |
| | kg 垂直 | 10.0 | 3.3 | 0.8 |
| 动作速度范围 ※2 | mm/s | 6～200 | 12～320 | 25～560 |
| 最大加减速度 | G 水平 | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | G 垂直 | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | N | 220 | 110 | 55 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 5～20 | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | mm | ±0.01 | | |
| 空转 | mm | 0.1以下 | | |
| 静态允许力矩 | N·m | MP：103 MY：103 MR：144 | | |
| 马达电源电压 | | DC24V±10% | | |
| 马达部瞬间最大电流 | A | 2.7 | | |
| 制动 | 型号、电源电压 | 无励磁动作型、DC24V±10% | | |
| | 功耗 W | 6.1 | | |
| | 夹持力 N | 168 | 84 | 42 |
| 绝缘电阻 | | 10MΩ、DC500V | | |
| 耐电压 | | AC500V 1分钟 | | |
| 使用环境温度 | | 10～40°C (不得冻结) | | |
| 保存环境温度 | | −10～50°C (不得冻结) | | |
| 环境 | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第83页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | |
|---|---|---|---|
| | 50～700 | 750 | 800 |
| 5 | 200 | 175 | 150 |
| 10 | 320 | 320 | 315 |
| 20 | 560 | 560 | 560 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

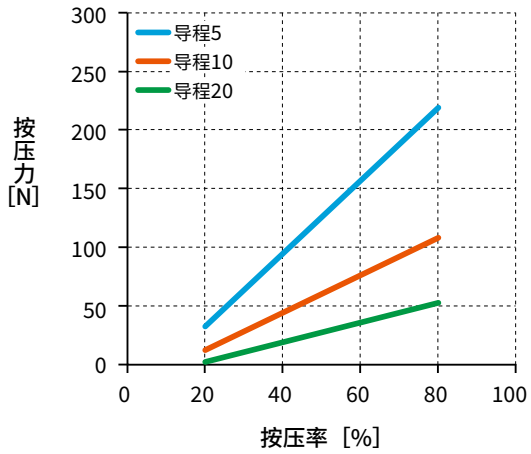
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | | 0.7 | | |
| | 导程(mm) | | | | | |
| | 5 | 10 | 20 | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 40.0 | | | 40.0 | | |
| 12 | 40.0 | 27.5 | | 40.0 | 27.5 | |
| 25 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 7.5 |
| 50 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 7.5 |
| 100 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 7.5 |
| 150 | 26.7 | 23.3 | 10.0 | 26.7 | 20.0 | 5.0 |
| 200 | 26.7 | 23.3 | 10.0 | 26.7 | 20.0 | 5.0 |
| 300 | | 11.7 | 10.0 | | 11.7 | 5.0 |
| 320 | | 10.0 | 6.7 | | 10.0 | 4.2 |
| 500 | | | 6.7 | | | 4.2 |
| 560 | | | 5.7 | | | 3.5 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | |
|---|---|---|---|
| | 0.3 | | |
| | 导程(mm) | | |
| | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 10.0 | | |
| 12 | 10.0 | 3.3 | |
| 25 | 10.0 | 3.3 | 0.8 |
| 50 | 10.0 | 3.3 | 0.8 |
| 100 | 8.3 | 3.3 | 0.8 |
| 150 | 6.7 | 2.1 | 0.8 |
| 170 | 5.0 | 2.1 | 0.8 |
| 200 | | 2.1 | 0.8 |
| 260 | | 1.6 | 0.8 |
| 400 | | | 0.8 |

## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第22～24页。
有接头时的尺寸请参阅第88页。



电动执行器 滑块型 适用于二次电池制造工序

# EJSG-08E-P4

## 马达直接安装型

□56 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 08 E 05 0300 N B N - V C S03 - P4

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 08 | 本体宽度82mm |

❷马达安装方向

| | |
|---|---|
| E | 直接安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 10 | 10mm |
| 20 | 20mm |

❹行程

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 1100 | 50mm (每50mm) 1100mm |

❺制动 ※2

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼接头

| | |
|---|---|
| 无符号 | 无 |
| V | 有 |

❽中继电缆 ※3

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 垂直使用时请选择“有”。
※3 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | ECG-A | | |
| 马达 | | □56 步进马达 | | |
| 编码器种类 | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | | |
| 驱动方式 | | 滚珠丝杆 φ15 | | |
| 行程 | mm | 50～1100 | | |
| 导程 | mm | 5 | 10 | 20 |
| 最大可搬送重量 ※1 | kg 水平 | 80.0 | 70.0 | 30.0 |
| | kg 垂直 | 43.3 | 28.3 | 3.3 |
| 动作速度范围 ※2 | mm/s | 6～120 | 12～200 | 25～400 |
| 最大加减速度 | G 水平 | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | G 垂直 | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | N | 965 | 482 | 241 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 5～20 | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | mm | ±0.01 | | |
| 空转 | mm | 0.1以下 | | |
| 静态允许力矩 | N·m | MP：203 MY：203 MR：336 | | |
| 马达电源电压 | | DC24V±10% | | |
| 马达部瞬间最大电流 | A | 4.0 | | |
| 制动 | 型号、电源电压 | 无励磁动作型、DC24V±10% | | |
| | 功耗 W | 7.2 | | |
| | 夹持力 N | 768 | 384 | 192 |
| 绝缘电阻 | | 10MΩ、DC500V | | |
| 耐电压 | | AC500V 1分钟 | | |
| 使用环境温度 | | 10～40°C (不得冻结) | | |
| 保存环境温度 | | −10～50°C (不得冻结) | | |
| 环境 | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第85页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | |
|---|---|---|
| | 50～1050 | 1100 |
| 5 | 120 | 110 |
| 10 | 200 | 200 |
| 20 | 400 | 400 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

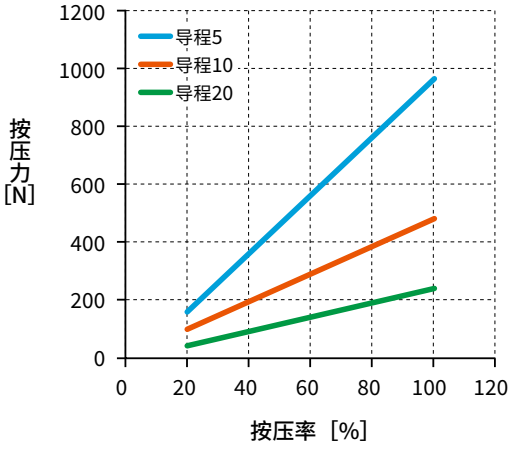
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | | 0.7 | | |
| | 导程(mm) | | | | | |
| | 5 | 10 | 20 | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 80.0 | | | 80.0 | | |
| 12 | 80.0 | 70.0 | | 80.0 | 70.0 | |
| 25 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 50 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 75 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 100 | 40.0 | 70.0 | 30.0 | 40.0 | 70.0 | 26.7 |
| 120 | 40.0 | 70.0 | 30.0 | 40.0 | 70.0 | 18.3 |
| 150 | | 70.0 | 30.0 | | 70.0 | 18.3 |
| 200 | | 28.3 | 30.0 | | 17.5 | 18.3 |
| 300 | | | 26.7 | | | 18.3 |
| 320 | | | 25.4 | | | 17.0 |
| 400 | | | 20.0 | | | |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | |
|---|---|---|---|
| | 0.3 | | |
| | 导程(mm) | | |
| | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 43.3 | | |
| 12 | 43.3 | 28.3 | |
| 25 | 43.3 | 28.3 | 3.3 |
| 50 | 43.3 | 28.3 | 3.3 |
| 75 | 15.0 | 12.5 | 3.3 |
| 100 | 15.0 | 12.5 | 3.3 |
| 120 | 5.3 | 10.0 | 3.3 |
| 150 | | 10.0 | 3.3 |
| 160 | | 8.3 | 3.3 |
| 200 | | 1.7 | 3.3 |
| 280 | | | 3.3 |

## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第28页。
有接头时的尺寸请参阅第88页。



电动执行器　滑块型　适用于二次电池制造工序

# EJSG-08※-P4

## 马达折回安装型

□56　步进马达



## 型号表示方法

EJSG - 08 ❶ | R ❷ | 05 ❸ | 0300 ❹ | N ❺ | B ❻ | N - V ❼ | C | S03 ❽ - P4

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 08 | 本体宽度82mm |

❷马达安装方向 ※2

| | |
|---|---|
| R | 右侧折回安装 |
| D | 下侧折回安装 |
| L | 左侧折回安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 10 | 10mm |
| 20 | 20mm |

❹行程 ※2

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 1100 | 50mm（每50mm）1100mm |

❺制动 ※3

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼接头

| | |
|---|---|
| 无符号 | 无 |
| V | 有 |

❽中继电缆 ※4

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆　1m |
| S03 | 固定电缆　3m |
| S05 | 固定电缆　5m |
| S10 | 固定电缆　10m |
| R01 | 可动电缆　1m |
| R03 | 可动电缆　3m |
| R05 | 可动电缆　5m |
| R10 | 可动电缆　10m |

※1　适用控制器请参阅第117页。
※2　马达安装方向“D”选择时，行程可从“0250（250mm）”～“1100（1100mm）”中选择。
※3　垂直使用时请选择“有”。
※4　中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | ECG-A | | |
| 马达 | | □56　步进马达 | | |
| 编码器种类 | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | | |
| 驱动方式 | | 滚珠丝杆　φ15 | | |
| 行程 | mm | 50～100 | | |
| 导程 | mm | 5 | 10 | 20 |
| 最大可搬送重量　※1 | kg 水平 | 80.0 | 70.0 | 30.0 |
| | kg 垂直 | 33.3 | 18.3 | 3.3 |
| 动作速度范围　※2 | mm/s | 6～100 | 12～200 | 25～320 |
| 最大加减速度 | G 水平 | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | G 垂直 | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | N | 965 | 482 | 241 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 5～20 | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | mm | ±0.01 | | |
| 空转 | mm | 0.1以下 | | |
| 静态允许力矩 | N·m | MP：203　MY：203　MR：336 | | |
| 马达电源电压 | | DC24V±10% | | |
| 马达部瞬间最大电流 | A | 4.0 | | |
| 制动 | 型号、电源电压 | 无励磁动作型、DC24V±10% | | |
| | 功耗 W | 7.2 | | |
| | 夹持力 N | 768 | 384 | 192 |
| 绝缘电阻 | | 10MΩ、DC500V | | |
| 耐电压 | | AC500V　1分钟 | | |
| 使用环境温度 | | 10～40°C（不得冻结） | | |
| 保存环境温度 | | −10～50°C（不得冻结） | | |
| 环境 | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | | |

※1　可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第87页。
※2　部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 |
|---|---|
| | 50～1100 |
| 5 | 100 |
| 10 | 200 |
| 20 | 320 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

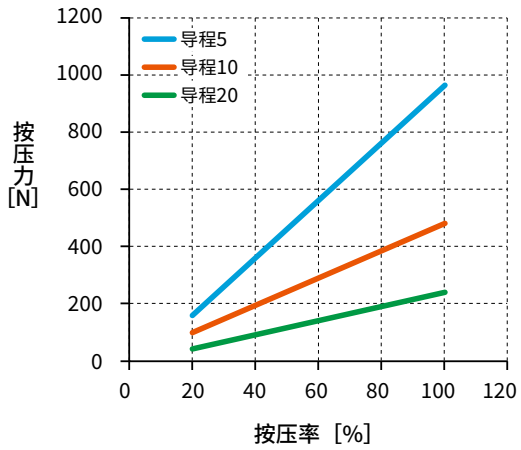
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) 0.3 导程(mm) 5 | 10 | 20 | 加减速度(G) 0.7 导程(mm) 5 | 10 | 20 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 6 | 80.0 | | | 80.0 | | |
| 12 | 80.0 | 70.0 | | 80.0 | 70.0 | |
| 25 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 50 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 75 | 68.3 | 70.0 | 30.0 | 68.3 | 70.0 | 26.7 |
| 100 | 40.0 | 70.0 | 30.0 | 40.0 | 70.0 | 26.7 |
| 150 | | 70.0 | 30.0 | | 30.0 | 18.3 |
| 200 | | 28.3 | 30.0 | | 17.5 | 18.3 |
| 300 | | | 6.7 | | | 6.7 |
| 320 | | | 6.0 | | | 6.0 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) 0.3 导程(mm) 5 | 10 | 20 |
|---|---|---|---|
| 6 | 33.3 | | |
| 12 | 33.3 | 18.3 | |
| 25 | 33.3 | 18.3 | 3.3 |
| 50 | 25.0 | 18.3 | 3.3 |
| 75 | 15.0 | 12.5 | 3.3 |
| 100 | 12.5 | 12.5 | 3.3 |
| 150 | | 8.3 | 3.3 |
| 160 | | 7.0 | 3.3 |
| 200 | | | 3.3 |
| 280 | | | 3.3 |

## 按压力



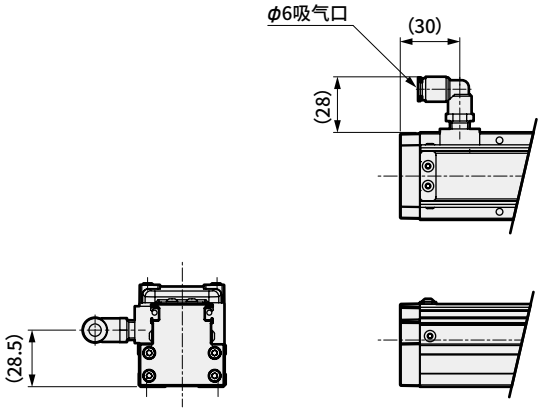

※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第32～34页。
有接头时的尺寸请参阅第88页。

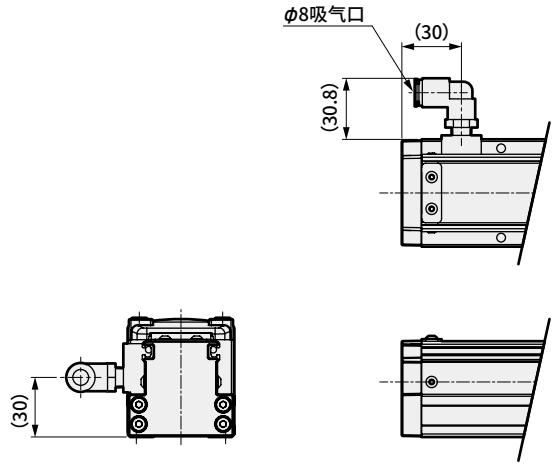
## 外形尺寸图

### ● EJSG-04-V-P4（带接头）



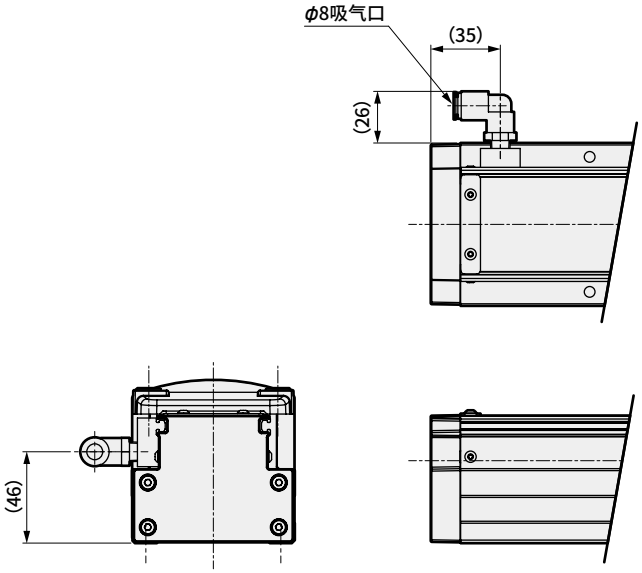

※ 执行器部的尺寸请参阅第8、12～14页。

### ● EJSG-05-V-P4（带接头）




※ 执行器部的尺寸请参阅第18、22～24页。

### ● EJSG-08-V-P4（带接头）




※ 执行器部位的尺寸请参阅第28、32～34页。

MEMO

电动执行器
带马达型

# EJSG-FP1

## 滑块型适用于食品制造工序



CONTENTS


| | |
|---|---|
| 产品简介 | 卷头 |
| 体系表 | 92 |
| **● 规格、型号表示、外形尺寸图** | |
| ・EJSG-04※-FP1 | 94 |
| ・EJSG-05※-FP1 | 98 |
| ・EJSG-08※-FP1 | 102 |
| **● 选型** | 108 |
| **● 技术资料** | 110 |
| ⚠使用注意事项 | 132 |
| **选型检查表** | 140 |

# EJSG-FP1 Series

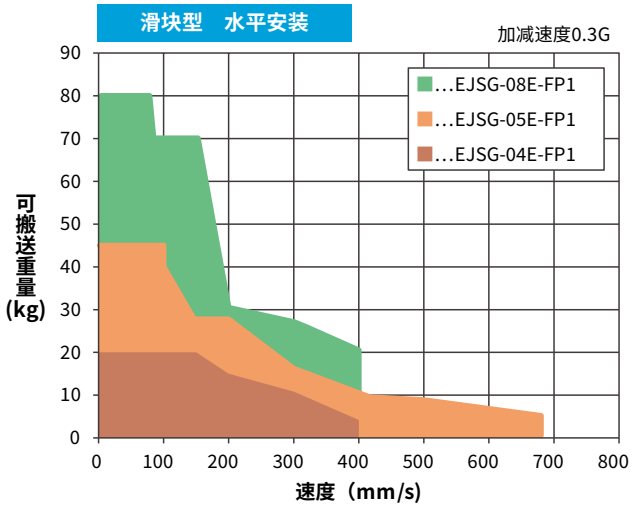
## 体系表

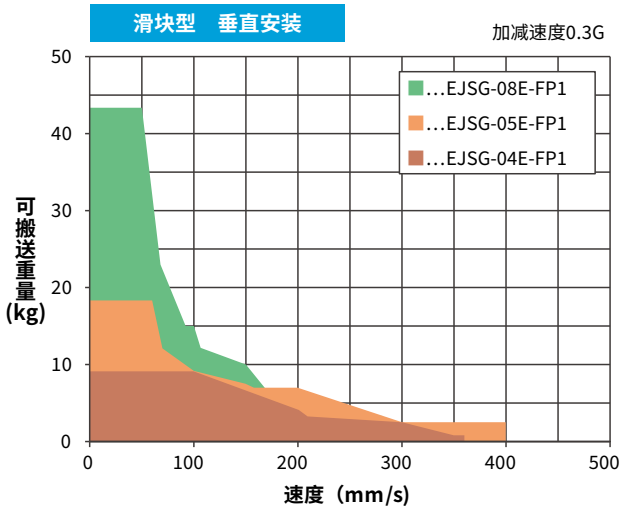
| 控制器 | 执行器型号 | | 马达尺寸 | 马达安装方向 | 本体宽度(mm) | 导程(mm) | 最大可搬送重量(kg) 水平 | 最大可搬送重量(kg) 垂直 | 最大按压力(N) |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ECG系列 |  | EJSG-04E06-FP1 | □35 | 直接安装 | 44 | 6 | 20.0 | 9.2 | 155 |
| | | EJSG-04E12-FP1 | | | | 12 | 15.0 | 3.3 | 77 |
| | | EJSG-04R/D/L06-FP1 | | 折回安装 | | 6 | 20.0 | 9.2 | 155 |
| | | EJSG-04R/D/L12-FP1 | | | | 12 | 11.7 | 3.3 | 77 |
| |  | EJSG-05E05-FP1 | □42 | 直接安装 | 54 | 5 | 40.0 | 14.0 | 220 |
| | | EJSG-05E10-FP1 | | | | 10 | 27.5 | 7.0 | 110 |
| | | EJSG-05E20-FP1 | | | | 20 | 18.3 | 2.5 | 55 |
| | | EJSG-05R/D/L05-FP1 | | 折回安装 | | 5 | 40.0 | 10.0 | 220 |
| | | EJSG-05R/D/L10-FP1 | | | | 10 | 27.5 | 3.3 | 110 |
| | | EJSG-05R/D/L20-FP1 | | | | 20 | 18.3 | 0.8 | 55 |
| |  | EJSG-08E05-FP1 | □56 | 直接安装 | 82 | 5 | 80.0 | 43.3 | 965 |
| | | EJSG-08E10-FP1 | | | | 10 | 70.0 | 28.3 | 482 |
| | | EJSG-08E20-FP1 | | | | 20 | 30.0 | 3.3 | 241 |
| | | EJSG-08R/D/L05-FP1 | | 折回安装 | | 5 | 80.0 | 33.3 | 965 |
| | | EJSG-08R/D/L10-FP1 | | | | 10 | 70.0 | 18.3 | 482 |
| | | EJSG-08R/D/L20-FP1 | | | | 20 | 30.0 | 3.3 | 241 |









| | 行程（mm）与最快速度（mm/s） | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 记载页码 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 50 mm | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | |
| | 260mm/s | | | | | | | | | | | | 250 | 220 | 190 | 170 | | | | | | | 94 |
| | 400 | | | | | | | | | | | | | | 390 | 340 | | | | | | | |
| | 200 | | | | | | | | | | | | | | 190 | 170 | | | | | | | 96 |
| | 320 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 230 | | | | | | | | | | | | 225 | 200 | 175 | 150 | | | | | | | 98 |
| | 400 | | | | | | | | | | | | | | 355 | 315 | | | | | | | |
| | 680 | | | | | | | | | | | | | | | 630 | | | | | | | |
| | 200 | | | | | | | | | | | | | | 175 | 150 | | | | | | | 100 |
| | 320 | | | | | | | | | | | | | | | 315 | | | | | | | |
| | 560 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 120 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 110 | 102 |
| | 200 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 400 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 100 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 104 |
| | 200 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 320 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

※ 本数据为加减速度0.3G时的值。
※ 壁挂安装时的可搬送重量与水平安装时相同。



电动执行器　滑块型　用于食品制造工序

# EJSG-04E-FP1

## 马达直接安装型

□35　步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 04 ❶ E ❷ 06 ❸ 0300 ❹ N ❺ B ❻ N - C S03 ❼ - FP1

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 04 | 本体宽度44mm |

❷马达安装方向

| | |
|---|---|
| E | 直接安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 06 | 6mm |
| 12 | 12mm |

❹行程

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 0800 | 50mm（每50mm）800mm |

❺制动　※2

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器　※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼中继电缆　※3

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆　1m |
| S03 | 固定电缆　3m |
| S05 | 固定电缆　5m |
| S10 | 固定电缆　10m |
| R01 | 可动电缆　1m |
| R03 | 可动电缆　3m |
| R05 | 可动电缆　5m |
| R10 | 可动电缆　10m |

※1　适用控制器请参阅第117页。
※2　垂直使用时，请选择“有”。
※3　中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | | ECG-A | |
| 马达 | | | □35　步进马达 | |
| 编码器种类 | | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | |
| 驱动方式 | | | 滚珠丝杆　φ10 | |
| 行程 | | mm | 50～800 | |
| 导程 | | mm | 6 | 12 |
| 最大可搬送重量　※1 | kg | 水平 | 20.0 | 15.0 |
| | | 垂直 | 9.2 | 3.3 |
| 动作速度范围　※2 | | mm/s | 7～260 | 15～400 |
| 最大加减速度 | G | 水平 | 0.7 | 0.7 |
| | | 垂直 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | | N | 155 | 77 |
| 按压动作速度范围 | | mm/s | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | | mm | ±0.01 | |
| 空转 | | mm | 0.1以下 | |
| 静态允许力矩 | | N・m | MP：62　MY：62　MR：92 | |
| 马达电源电压 | | | DC24V±10% | |
| 马达部瞬间最大电流 | | A | 2.4 | |
| 制动 | 型号、电源电压 | | 无励磁动作型、DC24V±10% | |
| | 功耗 | W | 6.1 | |
| | 夹持力 | N | 140 | 70 |
| 绝缘电阻 | | | 10MΩ、DC500V | |
| 耐电压 | | | AC500V 1分钟 | |
| 使用环境温度、湿度 | | | 10～40°C（不得冻结）<br>35～80%RH（不得结露） | |
| 保存环境温度、湿度 | | | −10～50°C（不得冻结）<br>35～80%RH（不得结露） | |
| 环境 | | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | |

※1　可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第95页。
※2　部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | 50-600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| 6 | 260 | 250 | 220 | 190 | 170 |
| 12 | 400 | 400 | 400 | 390 | 340 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

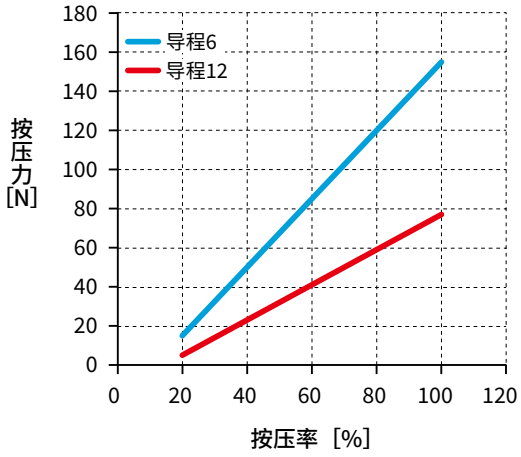
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | |
|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | 0.7 | |
| | 导程(mm) | | | |
| | 6 | 12 | 6 | 12 |
| 7 | 20.0 | | 20.0 | |
| 15 | 20.0 | 15.0 | 20.0 | 11.0 |
| 50 | 20.0 | 15.0 | 20.0 | 11.0 |
| 100 | 20.0 | 15.0 | 20.0 | 11.0 |
| 150 | 20.0 | 15.0 | 12.5 | 10.8 |
| 200 | 15.0 | 15.0 | 12.5 | 10.8 |
| 250 | 11.7 | 10.8 | 11.7 | 8.3 |
| 260 | 10.9 | 10.8 | 10.9 | 8.3 |
| 300 | | 10.8 | | 8.3 |
| 320 | | 9.5 | | 7.5 |
| 400 | | 4.2 | | 4.2 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | |
|---|---|---|
| | 0.3 | |
| | 导程(mm) | |
| | 6 | 12 |
| 7 | 9.2 | |
| 15 | 9.2 | 3.3 |
| 50 | 9.2 | 3.3 |
| 100 | 9.2 | 3.3 |
| 150 | 6.7 | 3.3 |
| 180 | 5.2 | 3.3 |
| 200 | 4.2 | 3.3 |
| 220 | 2.2 | 2.7 |
| 280 | | 2.7 |
| 300 | | 2.5 |
| 350 | | 0.8 |
| 360 | | 0.8 |

## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

请参阅第8页。



电动执行器 滑块型 用于食品制造工序

# EJSG-04※-FP1

## 马达折回安装型

□35 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 04 R 06 0300 N B N - C S03 - FP1

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 04 | 本体宽度44mm |

❷马达安装方向 ※2

| | |
|---|---|
| R | 右侧折回安装 |
| D | 下侧折回安装 |
| L | 左侧折回安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 06 | 6mm |
| 12 | 12mm |

❹行程 ※2

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 0800 | 50mm (每50mm) 800mm |

❺制动 ※3

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼中继电缆 ※4

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 选择了马达安装方向“D”时，行程可从“0250 (250mm)”～“0800 (800mm)”中选择。
※3 垂直使用时，请选择“有”。
※4 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | | ECG-A | |
| 马达 | | | □35步进马达 | |
| 编码器种类 | | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | |
| 驱动方式 | | | 滚珠丝杆 φ10 | |
| 行程 | | mm | 50～800 | |
| 导程 | | mm | 6 | 12 |
| 最大可搬送重量 ※1 | | kg 水平 | 20.0 | 11.7 |
| | | 垂直 | 9.2 | 3.3 |
| 动作速度范围 ※2 | | mm/s | 7～200 | 15～320 |
| 最大加减速度 | | G 水平 | 0.7 | 0.7 |
| | | 垂直 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | | N | 155 | 77 |
| 按压动作速度范围 | | mm/s | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | | mm | ±0.01 | |
| 空转 | | mm | 0.1以下 | |
| 静态允许力矩 | | N·m | MP：62 MY：62 MR：92 | |
| 马达电源电压 | | | DC24V±10% | |
| 马达部瞬间最大电流 | | A | 2.4 | |
| 制动 | 型号、电源电压 | | 无励磁动作型、DC24V±10% | |
| | 功耗 | W | 6.1 | |
| | 夹持力 | N | 140 | 70 |
| 绝缘电阻 | | | 10MΩ、DC500V | |
| 耐电压 | | | AC500V 1分钟 | |
| 使用环境温度、湿度 | | | 10～40°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | |
| 保存环境温度、湿度 | | | −10～50°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | |
| 环境 | | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第97页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | |
|---|---|---|---|
| | 50～700 | 750 | 800 |
| 6 | 200 | 190 | 170 |
| 12 | 320 | 320 | 320 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

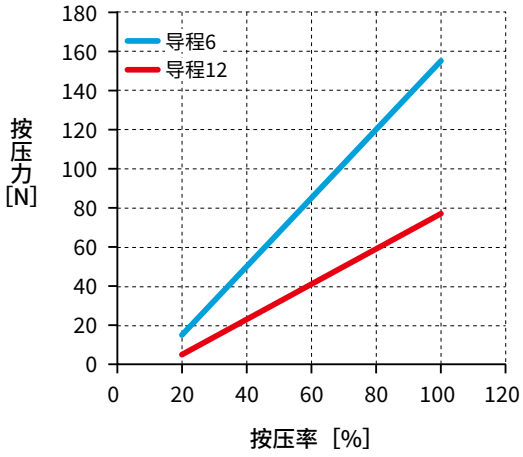
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | |
|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | 0.7 | |
| | 导程(mm) | | | |
| | 6 | 12 | 6 | 12 |
| 7 | 20.0 | | 20.0 | |
| 15 | 20.0 | 11.7 | 20.0 | 10.0 |
| 50 | 20.0 | 11.7 | 20.0 | 10.0 |
| 100 | 20.0 | 11.7 | 20.0 | 10.0 |
| 150 | 13.3 | 11.7 | 11.7 | 10.0 |
| 200 | 13.3 | 11.7 | 10.0 | 10.0 |
| 300 | | 8.3 | | 8.3 |
| 320 | | 7.3 | | 7.3 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | |
|---|---|---|
| | 0.3 | |
| | 导程(mm) | |
| | 6 | 12 |
| 7 | 9.2 | |
| 15 | 9.2 | 3.3 |
| 50 | 9.2 | 3.3 |
| 100 | 6.7 | 3.3 |
| 150 | 3.3 | 3.3 |
| 180 | 2.8 | 3.3 |
| 200 | | 3.3 |
| 280 | | 2.0 |

## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

请参阅第12～14页。



电动执行器 滑块型 用于食品制造工序

# EJSG-05E-FP1

## 马达直接安装型

□42 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 05 E 05 0300 N B N - C S03 - FP1

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 05 | 本体宽度54mm |

❷马达安装方向

| | |
|---|---|
| E | 直接安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 10 | 10mm |
| 20 | 20mm |

❹行程

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 0800 | 50mm (每50mm) 800mm |

❺制动 ※2

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼中继电缆 ※3

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 垂直使用时请选择“有”。
※3 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | ECG-A | | |
| 马达 | | □42 步进马达 | | |
| 编码器种类 | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | | |
| 驱动方式 | | 滚珠丝杆 φ12 | | |
| 行程 | mm | 50～800 | | |
| 导程 | mm | 5 | 10 | 20 |
| 最大可搬送重量 ※1 | kg 水平 | 40.0 | 27.5 | 18.3 |
| | 垂直 | 14.0 | 7.0 | 2.5 |
| 动作速度范围 ※2 | mm/s | 6～230 | 12～400 | 25～680 |
| 最大加减速度 | G 水平 | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | 垂直 | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | N | 220 | 110 | 55 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 5-20 | 5-20 | 5-20 |
| 重复精度 | mm | ±0.01 | | |
| 空转 | mm | 0.1以下 | | |
| 静态允许力矩 | N·m | MP：103 MY：103 MR：144 | | |
| 马达电源电压 | | DC24V±10% | | |
| 马达部瞬间最大电流 | A | 2.7 | | |
| 制动 | 型号、电源电压 | 无励磁动作型、DC24V±10% | | |
| | 功耗 W | 6.1 | | |
| | 夹持力 N | 168 | 84 | 42 |
| 绝缘电阻 | | 10MΩ、DC500V | | |
| 耐电压 | | AC500V 1分钟 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 10～40°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 保存环境温度、湿度 | | −10～50°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 环境 | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第99页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | 50～600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| 5 | 230 | 225 | 200 | 175 | 150 |
| 10 | 400 | 400 | 400 | 355 | 315 |
| 20 | 680 | 680 | 680 | 680 | 630 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

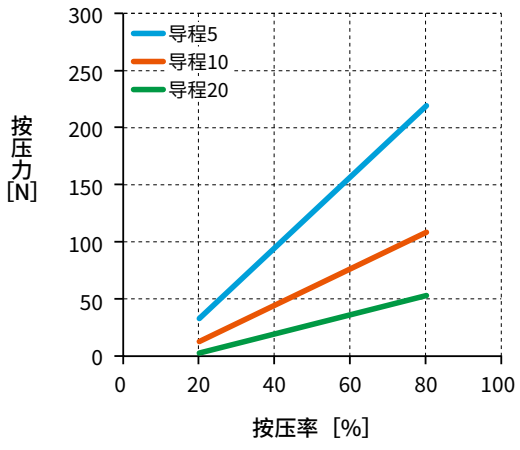
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | | 0.7 | | |
| | 导程(mm) | | | | | |
| | 5 | 10 | 20 | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 40.0 | | | 40.0 | | |
| 12 | 40.0 | 27.5 | | 40.0 | 27.5 | |
| 25 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 8.3 |
| 50 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 8.3 |
| 100 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 8.3 |
| 150 | 26.7 | 27.5 | 10.0 | 26.7 | 27.5 | 6.7 |
| 200 | 26.7 | 27.5 | 10.0 | 26.7 | 27.5 | 6.7 |
| 230 | 26.7 | 15.8 | 10.0 | 26.7 | 12.5 | 6.7 |
| 300 | | 15.8 | 10.0 | | 12.5 | 6.7 |
| 320 | | 14.6 | 8.3 | | 11.8 | 5.0 |
| 400 | | 10.0 | 8.3 | | 9.2 | 5.0 |
| 500 | | | 8.3 | | | 5.0 |
| 560 | | | 7.1 | | | 4.3 |
| 680 | | | 4.6 | | | 2.8 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | |
|---|---|---|---|
| | 0.3 | | |
| | 导程(mm) | | |
| | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 14.0 | | |
| 12 | 14.0 | 7.0 | |
| 25 | 14.0 | 7.0 | 2.5 |
| 50 | 14.0 | 7.0 | 2.5 |
| 100 | 9.2 | 7.0 | 2.5 |
| 150 | 7.5 | 7.0 | 2.5 |
| 170 | 6.2 | 7.0 | 2.5 |
| 200 | 4.2 | 7.0 | 2.5 |
| 260 | | 4.3 | 2.5 |
| 300 | | 2.5 | 2.5 |
| 325 | | 2.1 | 2.5 |
| 340 | | 2.1 | 2.5 |
| 400 | | | 2.5 |

## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

请参阅第18页。



电动执行器　滑块型　用于食品制造工序

# EJSG-05※-FP1

## 马达折回安装型

□42　步进马达

CE RoHS



## 型号表示方法

EJSG - 05 ❶ R ❷ 05 ❸ 0300 ❹ N ❺ B ❻ N - C S03 ❼ - FP1

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 05 | 本体宽度54mm |

❷马达安装方向 ※2

| | |
|---|---|
| R | 右侧折回安装 |
| D | 下侧折回安装 |
| L | 左侧折回安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 10 | 10mm |
| 20 | 20mm |

❹行程 ※2

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 0800 | 50mm（每50mm）800mm |

❺制动 ※3

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼中继电缆 ※4

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆　1m |
| S03 | 固定电缆　3m |
| S05 | 固定电缆　5m |
| S10 | 固定电缆　10m |
| R01 | 可动电缆　1m |
| R03 | 可动电缆　3m |
| R05 | 可动电缆　5m |
| R10 | 可动电缆　10m |

※1　适用控制器请参阅第117页。
※2　选择了马达安装方向“D”时，行程可从“0250(250mm)”～“0800(800mm)”中选择。
※3　垂直使用时请选择“有”。
※4　中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | ECG-A | | |
| 马达 | | □42　步进马达 | | |
| 编码器种类 | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | | |
| 驱动方式 | | 滚珠丝杆　φ12 | | |
| 行程 | mm | 50～800 | | |
| 导程 | mm | 5 | 10 | 20 |
| 最大可搬送重量 ※1 | kg 水平 | 40.0 | 27.5 | 18.3 |
| | kg 垂直 | 10.0 | 3.3 | 0.8 |
| 动作速度范围 ※2 | mm/s | 6～200 | 12～320 | 25～560 |
| 最大加减速度 | G 水平 | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | G 垂直 | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | N | 220 | 110 | 55 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 5～20 | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | mm | ±0.01 | | |
| 空转 | mm | 0.1以下 | | |
| 静态允许力矩 | N·m | MP：103　MY：103　MR：144 | | |
| 马达电源电压 | | DC24V±10% | | |
| 马达部瞬间最大电流 | A | 2.7 | | |
| 制动 | 型号、电源电压 | 无励磁动作型、DC24V±10% | | |
| | 功耗 W | 6.1 | | |
| | 夹持力 N | 168 | 84 | 42 |
| 绝缘电阻 | | 10MΩ、DC500V | | |
| 耐电压 | | AC500V　1分钟 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 10～40°C（不得冻结）<br>35～80%RH（不得结露） | | |
| 保存环境温度、湿度 | | −10～50°C（不得冻结）<br>35～80%RH（不得结露） | | |
| 环境 | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | | |

※1　可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第101页。
※2　部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | | |
|---|---|---|---|
| | 50～700 | 750 | 800 |
| 5 | 200 | 175 | 150 |
| 10 | 320 | 320 | 315 |
| 20 | 560 | 560 | 560 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

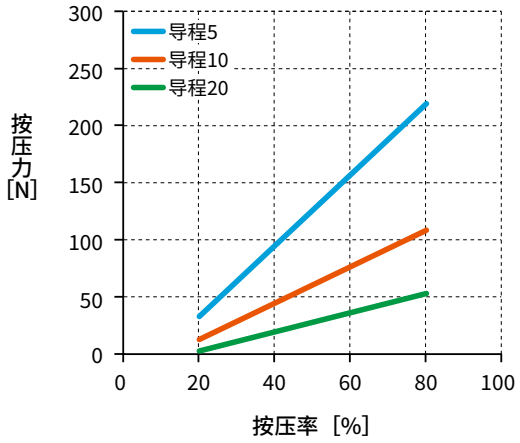
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | | 0.7 | | |
| | 导程(mm) | | | | | |
| | 5 | 10 | 20 | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 40.0 | | | 40.0 | | |
| 12 | 40.0 | 27.5 | | 40.0 | 27.5 | |
| 25 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 7.5 |
| 50 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 7.5 |
| 100 | 40.0 | 27.5 | 18.3 | 40.0 | 27.5 | 7.5 |
| 150 | 26.7 | 23.3 | 10.0 | 26.7 | 20.0 | 5.0 |
| 200 | 26.7 | 23.3 | 10.0 | 26.7 | 20.0 | 5.0 |
| 300 | | 11.7 | 10.0 | | 11.7 | 5.0 |
| 320 | | 10.0 | 6.7 | | 10.0 | 4.2 |
| 500 | | | 6.7 | | | 4.2 |
| 560 | | | 5.7 | | | 3.5 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | |
|---|---|---|---|
| | 0.3 | | |
| | 导程(mm) | | |
| | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 10.0 | | |
| 12 | 10.0 | 3.3 | |
| 25 | 10.0 | 3.3 | 0.8 |
| 50 | 10.0 | 3.3 | 0.8 |
| 100 | 8.3 | 3.3 | 0.8 |
| 150 | 6.7 | 2.1 | 0.8 |
| 170 | 5.0 | 2.1 | 0.8 |
| 200 | | 2.1 | 0.8 |
| 260 | | 1.6 | 0.8 |
| 400 | | | 0.8 |

## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

请参阅第22～24页。



电动执行器 滑块型 用于食品制造工序

# EJSG-08E-FP1

## 马达直接安装型

□56 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 08 E 05 0300 N B N - C S03 - FP1

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 08 | 本体宽度82mm |

❷马达安装方向

| | |
|---|---|
| E | 直接安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 10 | 10mm |
| 20 | 20mm |

❹行程

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 1100 | 50mm（每50mm）1100mm |

❺制动 ※2

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼中继电缆 ※3

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 垂直使用时请选择“有”。
※3 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | ECG-A | | |
| 马达 | | □56 步进马达 | | |
| 编码器种类 | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | | |
| 驱动方式 | | 滚珠丝杆 φ15 | | |
| 行程 | mm | 50～100 | | |
| 导程 | mm | 5 | 10 | 20 |
| 最大可搬送重量 ※1 | kg 水平 | 80.0 | 70.0 | 30.0 |
| | 垂直 | 43.3 | 28.3 | 3.3 |
| 动作速度范围 ※2 | mm/s | 6～120 | 12～200 | 25～400 |
| 最大加减速度 | G 水平 | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | 垂直 | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | N | 965 | 482 | 241 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 5～20 | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | mm | ±0.01 | | |
| 空转 | mm | 0.1以下 | | |
| 静态允许力矩 | N·m | MP：203 MY：203 MR：336 | | |
| 马达电源电压 | | DC24V±10% | | |
| 马达部瞬间最大电流 | A | 4.0 | | |
| 制动 | 型号、电源电压 | 无励磁动作型、DC24V±10% | | |
| | 功耗 W | 7.2 | | |
| | 夹持力 N | 768 | 384 | 192 |
| 绝缘电阻 | | 10MΩ、DC500V | | |
| 耐电压 | | AC500V 1分钟 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 10～40°C（不得冻结）<br>35～80%RH（不得结露） | | |
| 保存环境温度、湿度 | | −10～50°C（不得冻结）<br>35～80%RH（不得结露） | | |
| 环境 | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。 详情请参阅第103页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 | |
|---|---|---|
| | 50-1050 | 1100 |
| 5 | 120 | 110 |
| 10 | 200 | 200 |
| 20 | 400 | 400 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

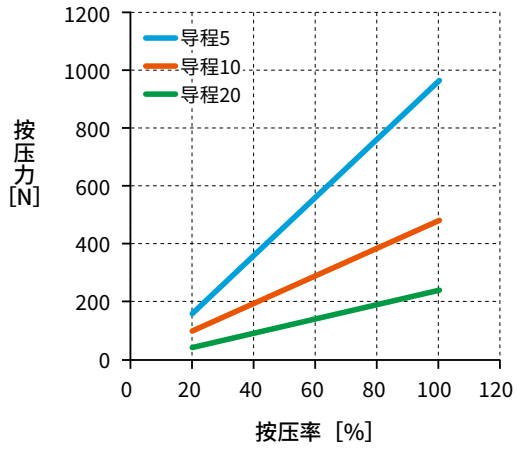
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | 0.3 | | | 0.7 | | |
| | 导程(mm) | | | | | |
| | 5 | 10 | 20 | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 80.0 | | | 80.0 | | |
| 12 | 80.0 | 70.0 | | 80.0 | 70.0 | |
| 25 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 50 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 75 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 100 | 40.0 | 70.0 | 30.0 | 40.0 | 70.0 | 26.7 |
| 120 | 40.0 | 70.0 | 30.0 | 40.0 | 70.0 | 18.3 |
| 150 | | 70.0 | 30.0 | | 70.0 | 18.3 |
| 200 | | 28.3 | 30.0 | | 17.5 | 18.3 |
| 300 | | | 26.7 | | | 18.3 |
| 320 | | | 25.4 | | | 17.0 |
| 400 | | | 20.0 | | | |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) | | |
|---|---|---|---|
| | 0.3 | | |
| | 导程(mm) | | |
| | 5 | 10 | 20 |
| 6 | 43.3 | | |
| 12 | 43.3 | 28.3 | |
| 25 | 43.3 | 28.3 | 3.3 |
| 50 | 43.3 | 28.3 | 3.3 |
| 75 | 15.0 | 12.5 | 3.3 |
| 100 | 15.0 | 12.5 | 3.3 |
| 120 | 5.3 | 10.0 | 3.3 |
| 150 | | 10.0 | 3.3 |
| 160 | | 8.3 | 3.3 |
| 200 | | 1.7 | 3.3 |
| 280 | | | 3.3 |

## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

请参阅第28页。



电动执行器 滑块型 用于食品制造工序

# EJSG-08※-FP1

## 马达折回安装型

□56 步进马达

## 型号表示方法

EJSG - 08 R 05 0300 N B N - C S03 - FP1

❶本体尺寸

| | |
|---|---|
| 08 | 本体宽度82mm |

❷马达安装方向 ※2

| | |
|---|---|
| R | 右侧折回安装 |
| D | 下侧折回安装 |
| L | 左侧折回安装 |

❸导程

| | |
|---|---|
| 05 | 5mm |
| 10 | 10mm |
| 20 | 20mm |

❹行程 ※2

| | |
|---|---|
| 0050 ～ 1100 | 50mm (每50mm) 1100mm |

❺制动 ※3

| | |
|---|---|
| N | 无制动 |
| B | 有制动 |

❻编码器 ※1

| | |
|---|---|
| B | 无电池绝对编码器 |
| C | 增量式编码器 |

❼中继电缆 ※4

| | |
|---|---|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

※1 适用控制器请参阅第117页。
※2 马达安装方向“D”选择时，行程可从“0250(250mm)”～“1100(1100mm)”中选择。
※3 垂直使用时请选择“有”。
※4 中继电缆的外形尺寸图请参阅第128页。

## 规格

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 连接控制器 | | ECG-A | | |
| 马达 | | □56 步进马达 | | |
| 编码器种类 | | 无电池绝对编码器<br>增量式编码器 | | |
| 驱动方式 | | 滚珠丝杆 φ15 | | |
| 行程 | mm | 50～1100 | | |
| 导程 | mm | 5 | 10 | 20 |
| 最大可搬送重量 ※1 | kg 水平 | 80.0 | 70.0 | 30.0 |
| | 垂直 | 33.3 | 18.3 | 3.3 |
| 动作速度范围 ※2 | mm/s | 6～100 | 12～200 | 25～320 |
| 最大加减速度 | G 水平 | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | 垂直 | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 最大按压力 | N | 965 | 482 | 241 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 5～20 | 5～20 | 5～20 |
| 重复精度 | mm | ±0.01 | | |
| 空转 | mm | 0.1以下 | | |
| 静态允许力矩 | N·m | MP：203 MY：203 MR：336 | | |
| 马达电源电压 | | DC24V±10% | | |
| 马达部瞬间最大电流 | A | 4.0 | | |
| 制动 | 型号、电源电压 | 无励磁动作型、DC24V±10% | | |
| | 功耗 W | 7.2 | | |
| | 夹持力 N | 768 | 384 | 192 |
| 绝缘电阻 | | 10MΩ、DC500V | | |
| 耐电压 | | AC500V 1分钟 | | |
| 使用环境温度、湿度 | | 10～40°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 保存环境温度、湿度 | | −10～50°C (不得冻结)<br>35～80%RH (不得结露) | | |
| 环境 | | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | | |

※1 可搬送重量因加减速度及速度而异。详情请参阅第105页。
※2 部分条件下最快速度可能会降低。

## 行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 行程 |
|---|---|
| | 50-1100 |
| 5 | 100 |
| 10 | 200 |
| 20 | 320 |

## 速度与可搬送重量

【水平安装时】

(kg)

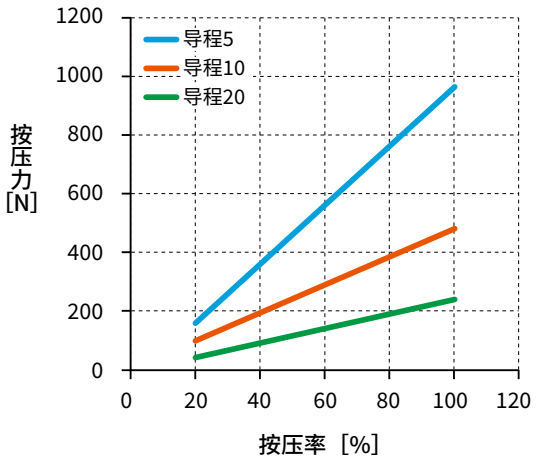
| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) 0.3 导程(mm) 5 | 10 | 20 | 加减速度(G) 0.7 导程(mm) 5 | 10 | 20 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 6 | 80.0 | | | 80.0 | | |
| 12 | 80.0 | 70.0 | | 80.0 | 70.0 | |
| 25 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 50 | 80.0 | 70.0 | 30.0 | 80.0 | 70.0 | 26.7 |
| 75 | 68.3 | 70.0 | 30.0 | 68.3 | 70.0 | 26.7 |
| 100 | 40.0 | 70.0 | 30.0 | 40.0 | 70.0 | 26.7 |
| 150 | | 70.0 | 30.0 | | 30.0 | 18.3 |
| 200 | | 28.3 | 30.0 | | 17.5 | 18.3 |
| 300 | | | 6.7 | | | 6.7 |
| 320 | | | 6.0 | | | 6.0 |

【垂直安装时】

(kg)

| 速度 (mm/s) | 加减速度(G) 0.3 导程(mm) 5 | 10 | 20 |
|---|---|---|---|
| 6 | 33.3 | | |
| 12 | 33.3 | 18.3 | |
| 25 | 33.3 | 18.3 | 3.3 |
| 50 | 25.0 | 18.3 | 3.3 |
| 75 | 15.0 | 12.5 | 3.3 |
| 100 | 12.5 | 12.5 | 3.3 |
| 150 | | 8.3 | 3.3 |
| 160 | | 7.0 | 3.3 |
| 200 | | | 3.3 |
| 280 | | | 3.3 |

## 按压力




※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

## 外形尺寸图

请参阅第32～34页。

# 选型・技术资料

CONTENTS


选型 108

技术资料 110

维护部件 114

选型

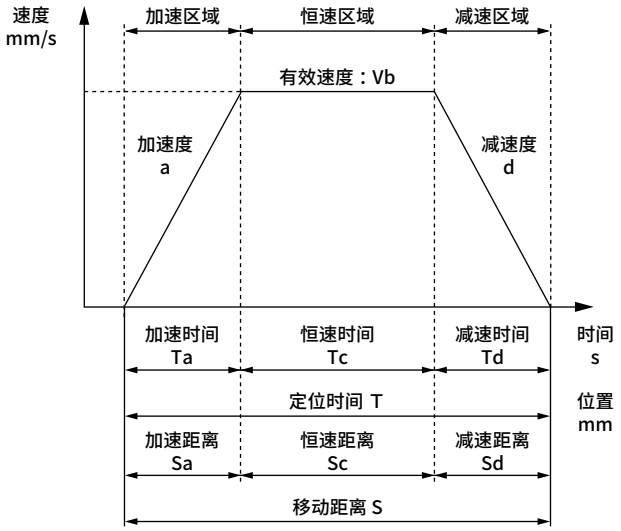
## STEP1 可搬送重量的确认

可搬送重量因安装形式、导程、搬送速度、加减速度而异。
参照体系表（第2、38、56、74、92页）、各机种的规格表、速度、加减速度等可搬送重量表，即可对尺寸和丝杠导程进行选择。

## STEP2 定位时间的确认

按照下述示例计算所选产品的定位时间，确认是否符合需要的节拍。

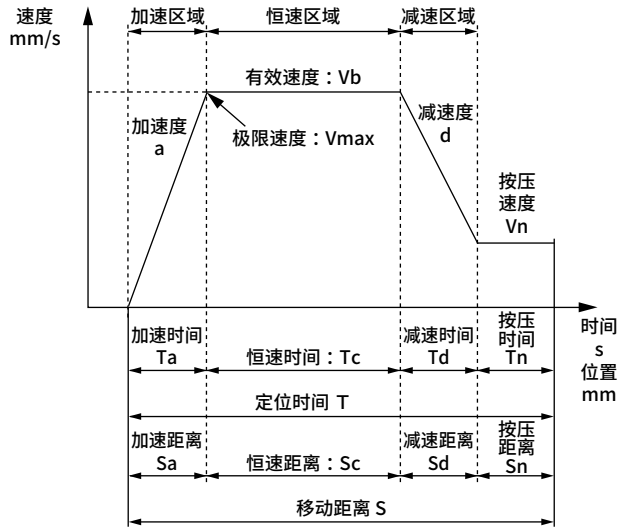
### 一般搬送动作的定位时间




| | 内 容 | 符号 | 单位 | 备注 |
|---|---|---|---|---|
| 设定值 | 设定速度 | V | mm/s | |
| | 设定加速度 | a | $mm/s^2$ | |
| | 设定减速度 | d | $mm/s^2$ | |
| | 移动距离 | S | mm | |
| 计算值 | 极限速度 | Vmax | mm/s | $=\{2\times a\times d\times S/(a+d)\}^{1/2}$ |
| | 有效速度 | Vb | mm/s | V和Vmax中较小的一方 |
| | 加速时间 | Ta | s | $=Vb/a$ |
| | 减速时间 | Td | s | $=Vb/d$ |
| | 恒速时间 | Tc | s | $=Sc/Vb$ |
| | 加速距离 | Sa | mm | $=(a\times Ta^2)/2$ |
| | 减速距离 | Sd | mm | $=(d\times Td^2)/2$ |
| | 恒速距离 | Sc | mm | $=S-(Sa+Sd)$ |
| | 定位时间 | T | s | $=Ta+Tc+Td$ |

※ 请勿在超出规格的速度下使用。
※ 对于某些加减速度和行程，可能无法形成梯形速度波形（达不到设定速度）。此时，有效速度（Vb）请选择设定速度（V）和极限速度（Vmax）中较小的一方。
※ 加速度、减速度因产品、使用条件而异。详情请参阅各机种的规格页。
※ 整定时间因使用条件而异，但可能需要大约0.2s。
※ 1G≈9.8m/s²。

### 按压动作的定位时间




| | 内 容 | 符号 | 单位 | 备注 |
|---|---|---|---|---|
| 设定值 | 设定速度 | V | mm/s | |
| | 设定加速度 | a | $mm/s^2$ | |
| | 设定减速度 | d | $mm/s^2$ | |
| | 移动距离 | S | mm | |
| | 按压速度 | Vn | mm/s | |
| | 按压距离 | Sn | mm | |
| 计算值 | 极限速度 | Vmax | mm/s | $=\{2\times a\times d\times (S-Sn+Vn^2/2/d)/(a+d)\}^{1/2}$ |
| | 有效速度 | Vb | mm/s | V和Vmax中较小的一方 |
| | 加速时间 | Ta | s | $=Vb/a$ |
| | 减速时间 | Td | s | $=(Vb-Vn)/d$ |
| | 恒速时间 | Tc | s | $=Sc/Vb$ |
| | 按压时间 | Tn | s | $=Sn/Vn$ |
| | 加速距离 | Sa | mm | $=(a\times Ta^2)/2$ |
| | 减速距离 | Sd | mm | $=((Vb+Vn)\times Td)/2$ |
| | 恒速距离 | Sc | mm | $=S-(Sa+Sd+Sn)$ |
| | 定位时间 | T | s | $=Ta+Tc+Td+Tn$ |

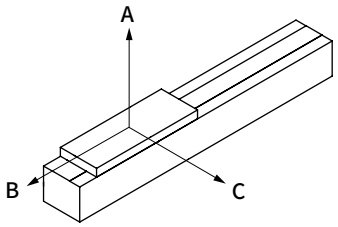
※ 请勿在超出规格的速度下使用。
※ 按压速度因产品而异。
※ 对于某些加减速度和行程，可能无法形成梯形速度波形（达不到设定速度）。此时，有效速度（Vb）请选择设定速度（V）和极限速度（Vmax）中较小的一方。
※ 加速度、减速度因产品、使用条件而异。详情请参阅各机种的规格页。
※ 整定时间因使用条件而异，但可能需要大约0.2s。
※ 1G≈9.8m/s²。

## STEP3 允许悬挂长度的确认

请确认动作时的悬挂长度在允许悬挂长度（第110～112页）的范围内。
有关选型详情，请咨询本公司营业人员。

## 允许悬挂长度（EJSG 系列）

【水平安装时】




【允许悬挂长度】

●EJSG-04※

| 马达安装 | 加减速度G | 导程 | 负载重量kg | 悬挂量mm | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | | | A | B | C |
| 直接安装・折回安装 | 0.3 | 6 | 6 | 800 | 135 | 190 |
| | | | 11 | 595 | 70 | 95 |
| | | | 16 | 375 | 40 | 60 |
| | | 12 | 4 | 800 | 190 | 255 |
| | | | 9 | 490 | 80 | 105 |
| | | | 13 | 320 | 50 | 65 |
| | 0.7 | 6 | 6 | 800 | 145 | 205 |
| | | | 11 | 415 | 75 | 105 |
| | | | 16 | 270 | 45 | 65 |
| | | 12 | 4 | 800 | 200 | 270 |
| | | | 7 | 460 | 110 | 145 |
| | | | 11 | 275 | 65 | 85 |

●EJSG-05※

| 马达安装 | 加减速度G | 导程 | 负载重量kg | 悬挂量mm | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | | | A | B | C |
| 直接安装・折回安装 | 0.3 | 5 | 13 | 820 | 95 | 125 |
| | | | 27 | 350 | 40 | 50 |
| | | | 40 | 210 | 20 | 30 |
| | | 10 | 12 | 765 | 100 | 130 |
| | | | 23 | 355 | 45 | 60 |
| | | | 35 | 210 | 25 | 35 |
| | | 20 | 5 | 1000 | 235 | 285 |
| | | | 11 | 520 | 100 | 120 |
| | | | 16 | 330 | 65 | 75 |
| | 0.7 | 5 | 13 | 1000 | 120 | 170 |
| | | | 27 | 505 | 50 | 70 |
| | | | 40 | 320 | 30 | 45 |
| | | 10 | 14 | 1000 | 110 | 155 |
| | | | 21 | 665 | 70 | 95 |
| | | | 31 | 430 | 45 | 60 |
| | | 20 | 5 | 1000 | 260 | 330 |
| | | | 11 | 460 | 110 | 140 |
| | | | 16 | 295 | 70 | 90 |

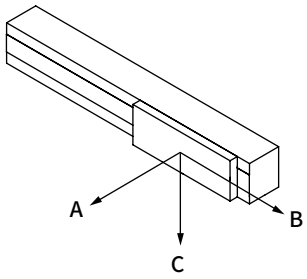
●EJSG-08※

| 马达安装 | 加减速度G | 导程 | 负载重量kg | 悬挂量mm | | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| | | | | A | B | C |
| 直接安装・折回安装 | 0.3 | 5 | 25 | 1000 | 185 | 305 |
| | | | 50 | 1000 | 85 | 140 |
| | | | 80 | 740 | 45 | 75 |
| | | 10 | 25 | 1000 | 165 | 260 |
| | | | 45 | 875 | 85 | 135 |
| | | | 70 | 525 | 50 | 75 |
| | | 20 | 14 | 1000 | 305 | 490 |
| | | | 29 | 1000 | 140 | 220 |
| | | | 43 | 920 | 90 | 140 |
| | 0.7 | 5 | 25 | 1000 | 195 | 315 |
| | | | 50 | 850 | 90 | 145 |
| | | | 80 | 505 | 50 | 80 |
| | | 10 | 25 | 1000 | 195 | 315 |
| | | | 45 | 955 | 100 | 165 |
| | | | 70 | 585 | 60 | 95 |
| | | 20 | 10 | 1000 | 430 | 680 |
| | | | 20 | 1000 | 205 | 325 |
| | | | 30 | 760 | 135 | 210 |

※ 执行器的移动寿命为5,000km时的值。
※ 仅为悬挂方向单方向的负荷。
※ 尺寸A、B、C是距离滑台上面中心的尺寸。
※ 在行程：350mm、最大可搬送重量负载时的最高速度值。
※ 值可能会因马达安装方向、电源电压而异。详情请垂询本公司。
※ 关于加减速度、可搬送重量，请参阅各速度、加减速度可搬送重量表(各机种的规格页)。

## 允许悬挂长度（EJSG 系列）

【壁挂安装时】




【允许悬挂长度】

●EJSG-04※

| 马达安装 | 加减速度G | 导程 | 负载重量kg | 悬挂量mm A | B | C |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 直接安装・折回安装 | 0.3 | 6 | 6 | 150 | 105 | 800 |
| | | | 11 | 60 | 40 | 490 |
| | | | 16 | 20 | 15 | 240 |
| | | 12 | 4 | 220 | 165 | 800 |
| | | | 9 | 70 | 50 | 390 |
| | | | 13 | 30 | 25 | 210 |
| | 0.7 | 6 | 6 | 165 | 115 | 765 |
| | | | 11 | 65 | 45 | 365 |
| | | | 16 | 30 | 20 | 205 |
| | | 12 | 4 | 235 | 175 | 800 |
| | | | 7 | 110 | 80 | 420 |
| | | | 11 | 50 | 40 | 225 |

●EJSG-05※

| 马达安装 | 加减速度G | 导程 | 负载重量kg | 悬挂量mm A | B | C |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 直接安装・折回安装 | 0.3 | 5 | 7 | 205 | 150 | 1000 |
| | | | 13 | 80 | 60 | 685 |
| | | | 20 | 30 | 20 | 335 |
| | | 10 | 7 | 195 | 145 | 1000 |
| | | | 13 | 75 | 55 | 575 |
| | | | 20 | 25 | 20 | 265 |
| | | 20 | 5 | 245 | 200 | 1000 |
| | | | 11 | 80 | 65 | 400 |
| | | | 16 | 35 | 25 | 200 |
| | 0.7 | 5 | 10 | 175 | 125 | 1000 |
| | | | 20 | 55 | 40 | 620 |
| | | | 30 | 15 | 10 | 305 |
| | | 10 | 14 | 105 | 75 | 965 |
| | | | 21 | 50 | 35 | 580 |
| | | | 31 | 15 | 10 | 280 |
| | | 20 | 5 | 290 | 225 | 1000 |
| | | | 11 | 95 | 75 | 405 |
| | | | 16 | 45 | 35 | 230 |

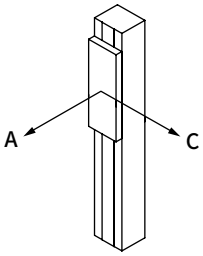
●EJSG-08※

| 马达安装 | 加减速度G | 导程 | 负载重量kg | 悬挂量mm A | B | C |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 直接安装・折回安装 | 0.3 | 5 | 25 | 250 | 155 | 1000 |
| | | | 50 | 85 | 50 | 1000 |
| | | | 70 | 40 | 20 | 680 |
| | | 10 | 25 | 210 | 130 | 1000 |
| | | | 45 | 85 | 50 | 745 |
| | | | 70 | 25 | 15 | 345 |
| | | 20 | 15 | 350 | 220 | 1000 |
| | | | 30 | 140 | 90 | 810 |
| | | | 43 | 90 | 55 | 790 |
| | 0.7 | 5 | 25 | 265 | 160 | 1000 |
| | | | 50 | 95 | 55 | 780 |
| | | | 80 | 30 | 20 | 390 |
| | | 10 | 25 | 265 | 160 | 1000 |
| | | | 45 | 115 | 70 | 890 |
| | | | 70 | 45 | 25 | 490 |
| | | 20 | 10 | 630 | 400 | 1000 |
| | | | 20 | 280 | 175 | 1000 |
| | | | 30 | 160 | 100 | 705 |

※ 执行器的移动寿命为5,000km时的值。
※ 仅为悬挂方向单方向的负荷。
※ 尺寸A、B、C是距离滑台上面中心的尺寸。
※ 在行程：350mm、最大可搬送重量负载时的最高速度值。
※ 值可能会因马达安装方向、电源电压而异。详情请垂询本公司。
※ 关于加减速度、可搬送重量，请参阅各速度、减速度可搬送重量表(各机种的规格页)。

## 允许悬挂长度（EJSG 系列）

【垂直安装时】




【允许悬挂长度】

●EJSG-04※

| 马达安装 | 加减速度G | 导程 | 负载重量kg | 悬挂量mm | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | | | A | C |
| 直接安装・折回安装 | 0.3 | 6 | 3 | 315 | 315 |
| | | | 5 | 175 | 175 |
| | | | 8 | 90 | 90 |
| | | 12 | — | 755 | 725 |
| | | | 2 | 355 | 340 |
| | | | 3 | 225 | 215 |

●EJSG-05※

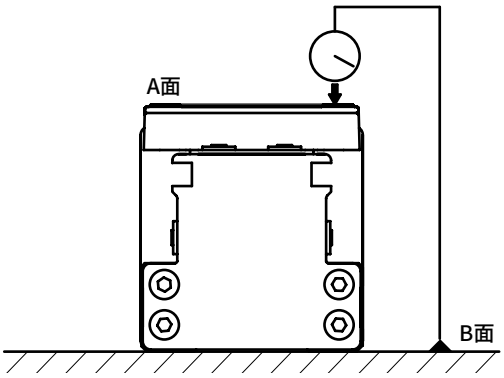
| 马达安装 | 加减速度G | 导程 | 负载重量kg | 悬挂量mm | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | | | A | C |
| 直接安装・折回安装 | 0.3 | 5 | 6 | 265 | 265 |
| | | | 11 | 120 | 120 |
| | | | 16 | 70 | 70 |
| | | 10 | 3 | 525 | 525 |
| | | | 5 | 295 | 295 |
| | | | 8 | 170 | 170 |
| | | 20 | 2 | 815 | 810 |
| | | | 3 | 525 | 525 |
| | | | 4.5 | 340 | 340 |

●EJSG-08※

| 马达安装 | 加减速度G | 导程 | 负载重量kg | 悬挂量mm | |
|---|---|---|---|---|---|
| | | | | A | C |
| 直接安装・折回安装 | 0.3 | 5 | 15 | 325 | 325 |
| | | | 25 | 175 | 175 |
| | | | 40 | 90 | 90 |
| | | 10 | 6 | 690 | 680 |
| | | | 12 | 315 | 315 |
| | | | 18 | 195 | 195 |
| | | 20 | 3 | 1000 | 1000 |
| | | | 7 | 580 | 575 |
| | | | 10 | 390 | 390 |

※ 执行器的移动寿命为5,000km时的值。
※ 仅为悬挂方向单方向的负荷。
※ 尺寸A、C是距离滑台上面中心的尺寸。
※ 在行程：350mm、最大可搬送重量负载时的最高速度值。
※ 值可能会因马达安装方向、电源电压而异。详情请垂询本公司。
※ 关于加减速度、可搬送重量，请参阅各速度、加减速度可搬送重量表(各机种的规格页)。

## 滑块平行度※参考值

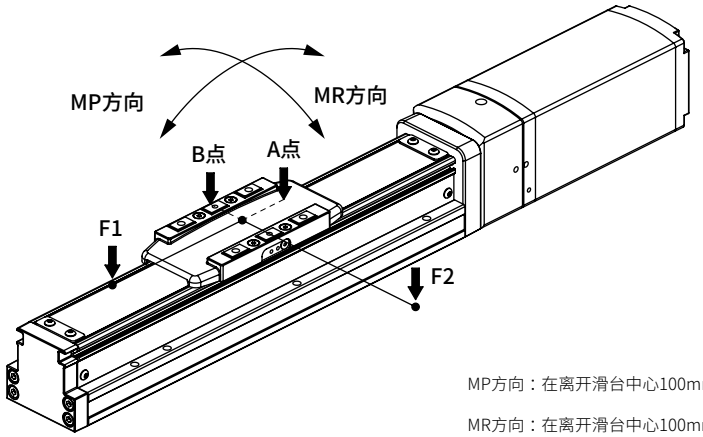



(mm)

| | 平行度<br>A面相对于B面 |
|---|---|
| EJSG-04系列 | 0.03 |
| EJSG-05系列 | |
| EJSG-08系列 | |

※ 是将产品固定在平面时的平行度。

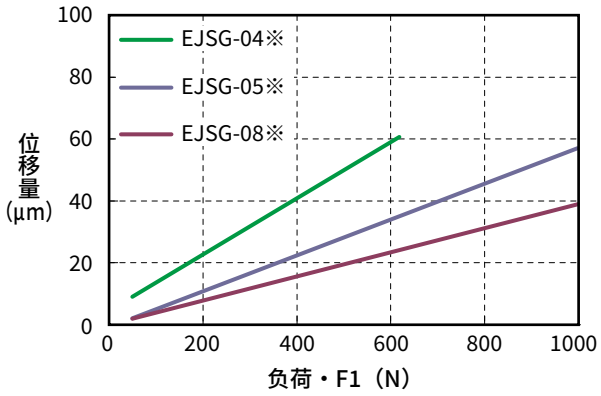
## 滑台位移量※参考值



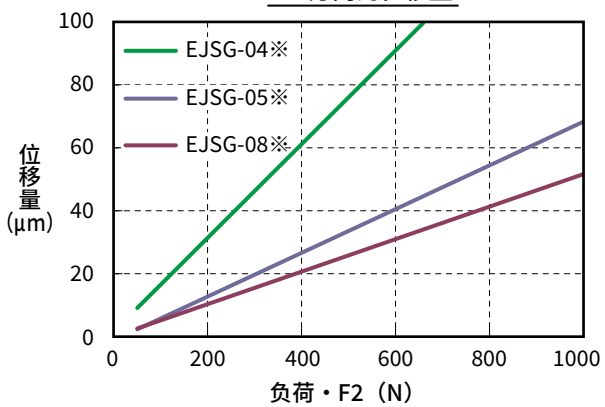

MP方向：在离开滑台中心100mm的位置承受负荷(F1)时，滑台末端(A点)的位移量

MR方向：在离开滑台中心100mm的位置承受负荷(F2)时，滑台末端(B点)的位移量

MP方向的位移量



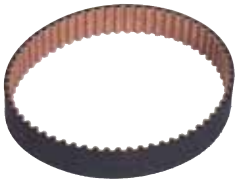

MR方向的位移量



## ■维护部件（马达单元）

| | | 型号 | 适用机种 |
|---|---|---|---|
| | |  | |
| 无制动 | 绝对编码器 | EJSG-04E-MOTORUNIT-NB | EJSG-04E |
| | | EJSG-04R-MOTORUNIT-NB | EJSG-04R/D/L |
| | | EJSG-05E-MOTORUNIT-NB | EJSG-05E |
| | | EJSG-05R-MOTORUNIT-NB | EJSG-05R/D/L |
| | | EJSG-08E-MOTORUNIT-NB | EJSG-08E |
| | | EJSG-08R-MOTORUNIT-NB | EJSG-08R/D/L |
| | 增量式编码器 | EJSG-04E-MOTORUNIT-NC | EJSG-04E |
| | | EJSG-04R-MOTORUNIT-NC | EJSG-04R/D/L |
| | | EJSG-05E-MOTORUNIT-NC | EJSG-05E |
| | | EJSG-05R-MOTORUNIT-NC | EJSG-05R/D/L |
| | | EJSG-08E-MOTORUNIT-NC | EJSG-08E |
| | | EJSG-08R-MOTORUNIT-NC | EJSG-08R/D/L |
| 有制动 | 绝对编码器 | EJSG-04E-MOTORUNIT-BB | EJSG-04E |
| | | EJSG-04R-MOTORUNIT-BB | EJSG-04R/D/L |
| | | EJSG-05E-MOTORUNIT-BB | EJSG-05E |
| | | EJSG-05R-MOTORUNIT-BB | EJSG-05R/D/L |
| | | EJSG-08E-MOTORUNIT-BB | EJSG-08E |
| | | EJSG-08R-MOTORUNIT-BB | EJSG-08R/D/L |
| | 增量式编码器 | EJSG-04E-MOTORUNIT-BC | EJSG-04E |
| | | EJSG-04R-MOTORUNIT-BC | EJSG-04R/D/L |
| | | EJSG-05E-MOTORUNIT-BC | EJSG-05E |
| | | EJSG-05R-MOTORUNIT-BC | EJSG-05R/D/L |
| | | EJSG-08E-MOTORUNIT-BC | EJSG-08E |
| | | EJSG-08R-MOTORUNIT-BC | EJSG-08R/D/L |

## ■维护部件/马达安装方向：右、下、左折叠用（同步带）

| 型号 | 适用机种 |
|---|---|
|  | |
| EJSG-04R-BELT | EJSG-04R/D/L |
| EJSG-05R-BELT | EJSG-05R/D/L |
| EJSG-08R-BELT | EJSG-08R/D/L |

维护部件

## ■维护部件(钢带)

| 型号  | 适用机种 |
|---|---|
| EJSG-04-STEELBELT(行程符号4位数) | EJSG-04(适用行程品) |
| EJSG-05-STEELBELT(行程符号4位数) | EJSG-05(适用行程品) |
| EJSG-08-STEELBELT(行程符号4位数) | EJSG-08(适用行程品) |

# ECG-A

## 控制器



CONTENTS


| 产品简介 | 卷头 |
|---|---|
| ● 规格、型号表示、外形尺寸图、系统构成 | 118 |
| ・并行I/O（PIO） | 120 |
| ・IO-Link | 124 |
| ・CC-Link | 125 |
| ・EtherCAT | 126 |
| ・EtherNet/IP | 127 |
| ・电缆 | 128 |
| ・相关部件 | 130 |
| ⚠使用注意事项 | 132 |



控制器

# ECG-A Series

EJSG/EBR-G用控制器

## 型号表示方法

**ECG-ANNN30 - NP A 02**

Ⓐ Ⓑ Ⓒ

**Ⓐ接口规格**

| | |
|---|---|
| NP | 并行I/O（NPN、PNP通用） |
| LK | IO-Link |
| CL | CC-Link |
| EC | EtherCAT |
| EN | EtherNet/IP |

**Ⓑ安装方式**

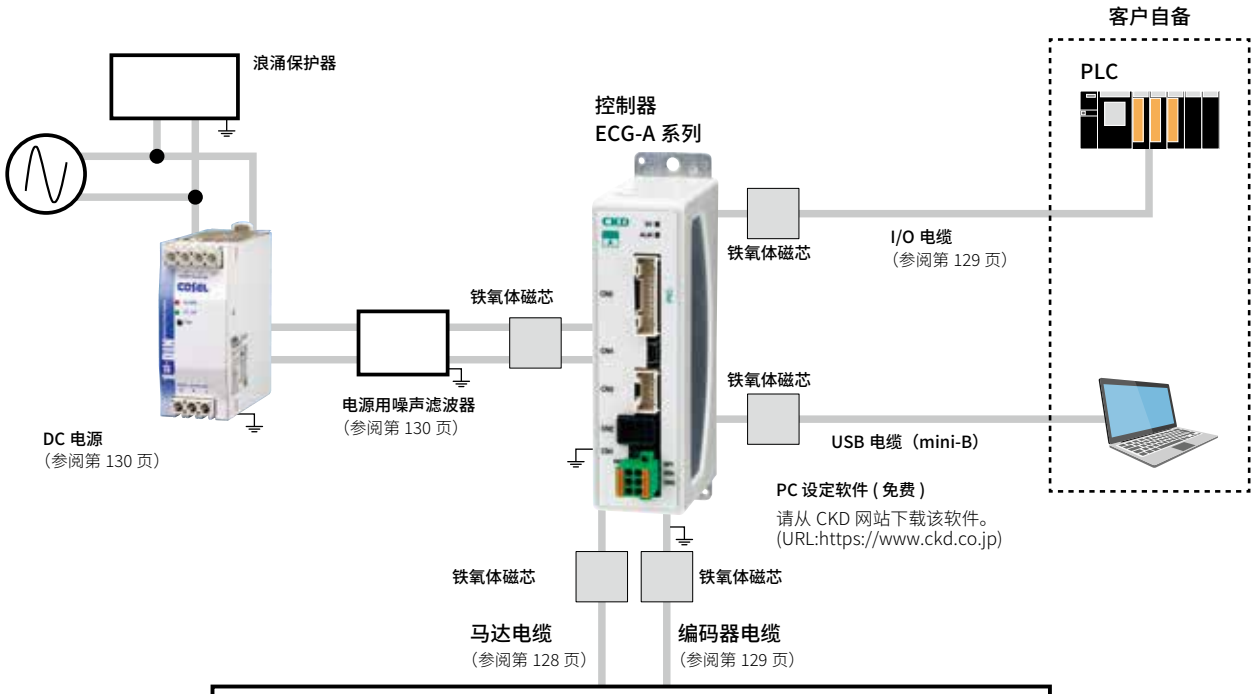
| | |
|---|---|
| A | 标准安装 |
| D | DIN导轨安装 |

**ⒸIO电缆长度 ※1**

| | |
|---|---|
| 00 | 无 |
| 02 | 2m |
| 03 | 3m |
| 05 | 5m |
| 10 | 10m |

※1 接口规格未选择“并行I/O”时，请选择“无”。

## 系统构成




**可连接执行器**



EJSG 系列
（第 1 页）



EBR-G 系列
（样本编号：CC-1422CS）

※ 关于噪声过滤器、浪涌保护器、铁氧体磁芯的安装、配线方法，请参阅使用说明书。

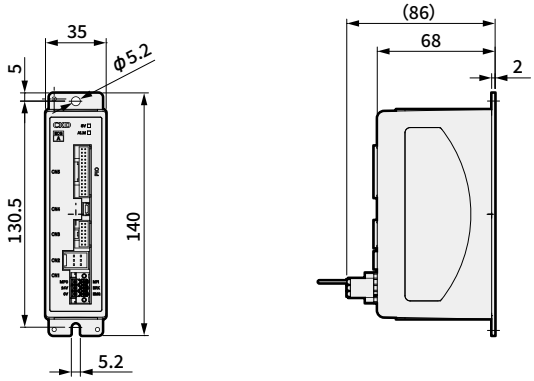
## 一般规格

| 项　目 | | 内 容 | | |
|---|---|---|---|---|
| 适用执行器 | | EJSG/EBR-G | | |
| 适用马达功率 | | □35 | □42 | □56 |
| 设定工具 | | 计算机设定软件(S-Tools)<br>连接电缆：USB电缆(mini-B) | | |
| 外部接口 | 并行I/O规格 | DC24V±10%、输入输出最大各13点、电缆长度最大10m | | |
| | 现场网络规格 | IO-Link, CC-Link, EtherCAT, EtherNet/IP | | |
| 指示灯 | | SV灯、报警指示灯<br>通信状态确认用指示灯(基于各接口规格) | | |
| 电源电压 | 控制电源 | DC24V±10% | | |
| | 动力电源 | DC24V±10% | | |
| 消耗电流 | 控制电源 | 0.4A以下 | | |
| | 动力电源 | 1.7A以下 | 1.9A以下 | 2.8A以下 |
| 马达部瞬间最大电流 | | 2.4A以下 | 2.7A以下 | 4.0A以下 |
| 制动消耗电流 | | 0.4A以下 | | |
| 绝缘电阻 | | DC500V时10MΩ以上 | | |
| 耐电压 | | AC500V　1分钟 | | |
| 使用环境温度 | | 0～40°C　不得冻结 | | |
| 使用环境湿度 | | 35～80%RH　不得结露 | | |
| 保存环境温度 | | －10～50°C　不得冻结 | | |
| 保存环境湿度 | | 35～80%RH　不得结露 | | |
| 使用环境 | | 无腐蚀气体、爆炸性气体、粉尘 | | |
| 防护等级 | | IP20 | | |
| 重量 | 并行I/O规格 | 约180g(标准安装)、约210g(DIN导轨安装) | | |
| | 现场网络规格 | 约310g(标准安装)、约340g(DIN导轨安装) | | |

## 外形尺寸图

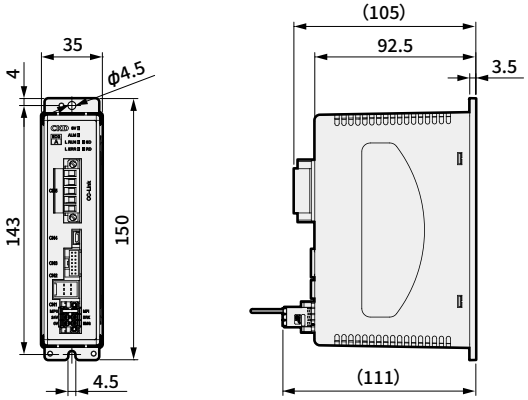
### ●标准安装

**ECG-ANNN30-NPA □□ (并行 I/O 规格)**



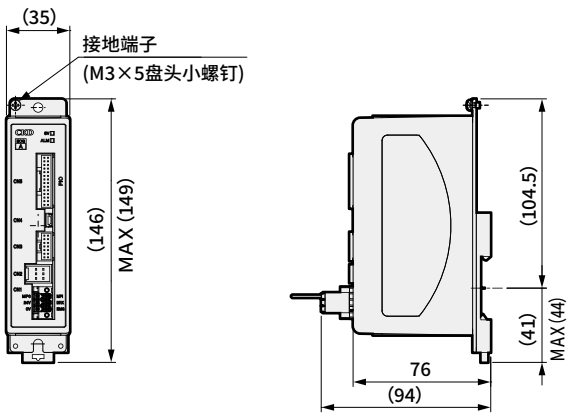

**ECG-ANNN30- □□ A □□ (其他)**

※本图为CC-Link规格的外形尺寸图。其他的接口规格除了接插件部，外形尺寸图相同。



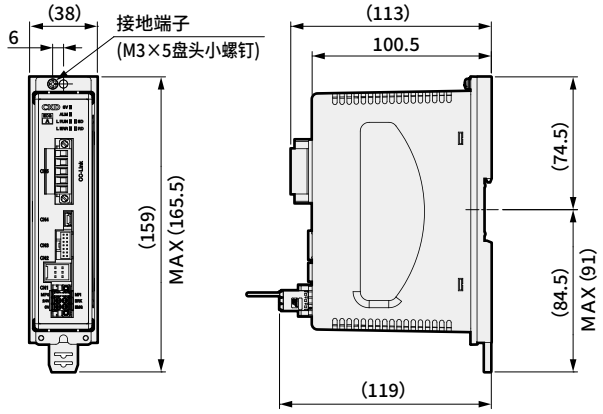

### ● DIN导轨安装

**ECG-ANNN30-NPD □□ (并行 I/O 规格)**




**ECG-ANNN30- □□ D □□ (其他)**

※本图为CC-Link规格的外形尺寸图。其他的接口规格除了接插件部，外形尺寸图相同。

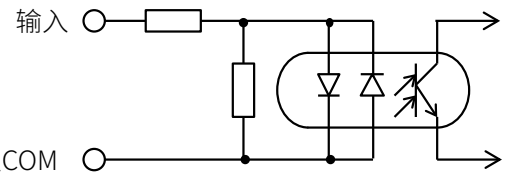


## 并行I/O（PIO）输入输出回路

### 输入规格

| 项　目 | ECG-ANNN30-NP□□ |
|---|---|
| 输入点数 | 13点 |
| 输入电压 | DC24V±10% |
| 输入电流 | 4mA/点 |
| ON时输入电压 | 19V以上 |
| OFF时输入电流 | 0.2 mA以下 |

输入回路

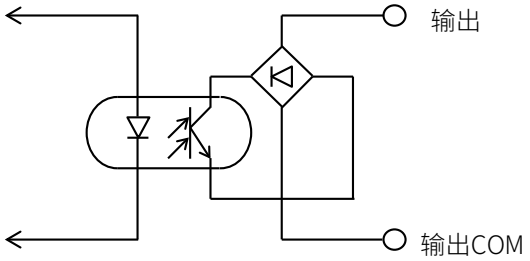



输入无极性。
（输入 COM 的+、−均可使用）

### 输出规格

| 项　目 | ECG-ANNN30-NP□□ |
|---|---|
| 输出点数 | 13点 |
| 负荷电压 | DC24V±10% |
| 负荷电流 | 20mA以下/点 |
| ON时内部电压降 | 3V以下 |
| OFF时泄漏电流 | 0.1 mA以下 |
| 输出短路 保护回路 | 有 |
| 连接负荷 | PLC等 |

输出回路




输出无极性。
（输出 COM 的+、−均可使用）

## 并行I/O（PIO）动作模式

控制器分为5种操作模式。
请使用计算机设定软件设定符合用途的动作模式。初期设定为“64点模式”。

| 动作模式 | 定位点数 | 概　要 |
|---|---|---|
| **64点模式** | 64点 | ・JOG移动开始输入<br>・选择输出：2点（点区域，区域1，区域2，移动，警告，<br>软限位超限、软限位超限（−）、软限位超限（+）） |
| **简易7点模式** | 7点 | ・JOG移动开始输入<br>・选择输出：2点（点区域，区域1，区域2，移动，警告，<br>软限位超限、软限位超限（−）、软限位超限（+）） |
| **电磁阀模式<br>2位双电控型** | 2点 | ・SW输出：2点<br>・选择输出：2点（点区域，区域1，区域2，移动，警告，<br>软限位超限、软限位超限（−）、软限位超限（+）） |
| **电磁阀模式<br>3位双电控型** | 2点 | ・SW输出：2点<br>・选择输出：2点（点区域，区域1，区域2，移动，警告，<br>软限位超限、软限位超限（−）、软限位超限（+）） |
| **电磁阀模式<br>单电控型** | 2点 | ・SW输出：2点<br>・选择输出：2点（点区域，区域1，区域2，移动，警告，<br>软限位超限、软限位超限（−）、软限位超限（+）） |

## 并行I/O（PIO）信号略称一览表

### 输入信号

| 简称 | 名称 | 简称 | 名称 |
|---|---|---|---|
| PST | 点移动开始 | JOGM | JOG（−）移动开始 |
| PSB※ | 点编号选择位※ | JOGP | JOG（+）移动开始 |
| OST | 原点恢复开始 | P※ST | 点编号※移动开始 |
| SVON | 伺服开 | V1ST | 电磁阀移动指令1 |
| ALMRST | 警报复位 | V2ST | 电磁阀移动指令2 |
| STOP | 停止 | VST | 电磁阀移动指令 |

### 输出信号

| 简称 | 名称 | 简称 | 名称 |
|---|---|---|---|
| PEND | 点移动完成 | SONS | 伺服ON状态 |
| PCB※ | 点编号确认位※ | ALM | 报警 |
| ACB※ | 警报确认位※ | WARN | 警告 |
| PZONE | 点区域 | READY | 准备运行 |
| MOVE | 在途量 | P※END | 点编号※移动完成 |
| ZONE1 | 1类场所 | SW1 | 开关1 |
| ZONE2 | 2类场所 | SW2 | 开关2 |
| OEND | 原点恢复完成 | SLMT | 软限位超限 |
| SLMTM | 软限位超限（−） | SLMTP | 软限位超限（+） |

## 并行I/O（PIO）动作模式和信号分配

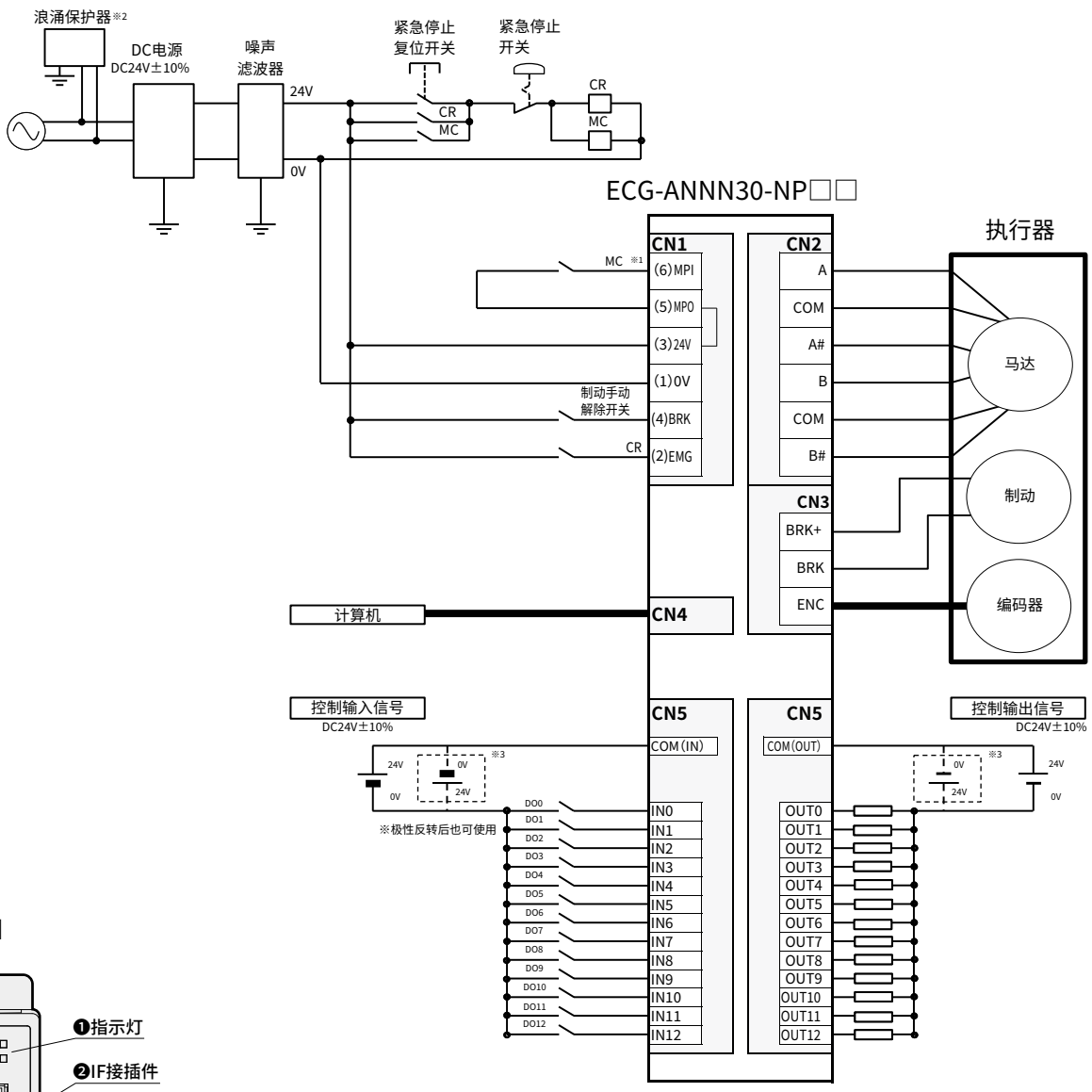
基于动作模式的信号分配如下图所示。

| 动作模式 | | 64点模式 | 简易7点模式 | 电磁阀模式<br>2位双电控型 | 电磁阀模式<br>3位双电控型 | 电磁阀模式<br>单电控型 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 定位点数 | | 64 | 7 | 2 | 2 | 2 |
| 输入 | IN0 | PSB0 | P1ST | V1ST | V1ST | — |
| | IN1 | PSB1 | P2ST | V2ST | V2ST | VST |
| | IN2 | PSB2 | P3ST | — | — | — |
| | IN3 | PSB3 | P4ST | — | — | — |
| | IN4 | PSB4 | P5ST | — | — | — |
| | IN5 | PSB5 | P6ST | — | — | — |
| | IN6 | PST | P7ST | — | — | — |
| | IN7 | JOGM | JOGM | — | — | — |
| | IN8 | JOGP | JOGP | — | — | — |
| | IN9 | OST | OST | OST | OST | OST |
| | IN10 | SVON | SVON | SVON | SVON | SVON |
| | IN11 | ALMRST | ALMRST | ALMRST | ALMRST | ALMRST |
| | IN12 | STOP# | STOP# | — | — | — |
| 输出 | OUT0 | PCB0/<br>ACB0 | P1END | P1END | P1END | P1END |
| | OUT1 | PCB1/<br>ACB1 | P2END | P2END | P2END | P2END |
| | OUT2 | PCB2/<br>ACB2 | P3END | — | — | — |
| | OUT3 | PCB3/<br>ACB3 | P4END | — | — | — |
| | OUT4 | PCB4 | P5END | SW1 | SW1 | SW1 |
| | OUT5 | PCB5 | P6END | SW2 | SW2 | SW2 |
| | OUT6 | PEND | P7END | — | — | — |
| | OUT7 | PZONE/<br>ZONE1/<br>ZONE2/<br>MOVE/<br>WARN#<br>SLMT/<br>SLMTM/<br>SLMTP | PZONE/<br>ZONE1/<br>ZONE2/<br>MOVE/<br>WARN#<br>SLMT/<br>SLMTM/<br>SLMTP | PZONE/<br>ZONE1/<br>ZONE2/<br>MOVE/<br>WARN#<br>SLMT/<br>SLMTM/<br>SLMTP | PZONE/<br>ZONE1/<br>ZONE2/<br>MOVE/<br>WARN#<br>SLMT/<br>SLMTM/<br>SLMTP | PZONE/<br>ZONE1/<br>ZONE2/<br>MOVE/<br>WARN#<br>SLMT/<br>SLMTM/<br>SLMTP |
| | OUT8 | PZONE/<br>ZONE1/<br>ZONE2/<br>MOVE/<br>WARN#<br>SLMT/<br>SLMTM/<br>SLMTP | PZONE/<br>ZONE1/<br>ZONE2/<br>MOVE/<br>WARN#<br>SLMT/<br>SLMTM/<br>SLMTP | PZONE/<br>ZONE1/<br>ZONE2/<br>MOVE/<br>WARN#<br>SLMT/<br>SLMTM/<br>SLMTP | PZONE/<br>ZONE1/<br>ZONE2/<br>MOVE/<br>WARN#<br>SLMT/<br>SLMTM/<br>SLMTP | PZONE/<br>ZONE1/<br>ZONE2/<br>MOVE/<br>WARN#<br>SLMT/<br>SLMTM/<br>SLMTP |
| | OUT9 | OEND | OEND | OEND | OEND | OEND |
| | OUT10 | SONS | SONS | SONS | SONS | SONS |
| | OUT11 | ALM# | ALM# | ALM# | ALM# | ALM# |
| | OUT12 | READY | READY | READY | READY | READY |

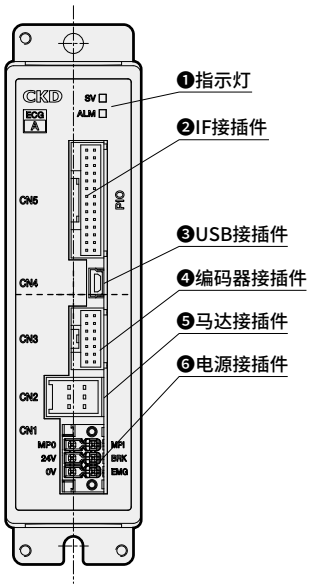
※　# 为负逻辑的信号。

## 并行I/O连接图(ECG-ANNN30-NP※※)

【PIO型】




【面板说明】




※1 为了符合安全类别等而需要切断马达驱动源时，请在MPI与MPO端子间连接电磁开关等触点。(出厂时已通过跳线连接。)

※2 需对应CE标志时，必须使用浪涌吸收器。

※3 极性反转也可使用。

## ●附件

| 产品名称 | 厂商型号 | 厂商名称 |
|---|---|---|
| 电源接插件 | DFMC1,5/3-STF-3,5 | 菲尼克斯电气公司 |

## 现场网络动作模式说明

| 动作模式 | 概　要 |
|---|---|
| PIO模式<br>(PIO) | 可使用点动作，输入输出的信号分配与并行I/O规格相同，可在动作模式(PIO)下变更。但是，无法通过PLC选择直接动作，从而设定直接动作时的运行条件。<br>此外，可读写参数，无法使用监控功能。<br>详细项目请参阅下表。 |
| 半简易直接模式<br>(HSDP) | 模式仅对CC-Link规格的控制器可用。<br>通过切换直接移动选择，可实现64点的点动动作和从PLC任意设定目标位置，选择并使用要驱动的直接动作。<br>另外，在限制下可使用监控功能。但是，无法读出或写入参数。<br>详细项目请参阅下表。 |
| 简易直接模式<br>(SDP) | 通过切换直接移动选择，可实现64点的点动动作和从PLC任意设定目标位置，选择并使用要驱动的直接动作。<br>此外，可读写参数，还可使用监控功能。<br>详细项目请参阅下表。 |
| 半直接模式<br>(HDP) | 模式仅对CC-Link规格的控制器可用。<br>通过切换直接移动选择，可实现64点的点动动作和有限制地从PLC任意设定运行条件，选择并使用要驱动的直接动作。<br>此外，可使用监控功能。但是，无法读出或写入参数。<br>详细项目请参阅下表。 |
| 全直接模式<br>(FDP) | 通过切换直接移动选择，可实现64点的点动动作和从PLC任意设定运行条件，选择并使用要驱动的直接动作。<br>此外，可读写参数，还可使用监控功能。<br>详细项目请参阅下表。 |

| 动作模式 | | PIO | HSDP | SDP | HDP | FDP |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 参数的读出/写入 | | 可 | 不可 | 可 | 不可 | 可 |
| 直接移动选择※1 | | 不可选择 | 1 | 1 | 1 | 1 |
| 定位点数 | | 64 | 无限制 | 无限制 | 无限制 | 无限制 |
| 直接移动项目※2 | 目标位置 | — | ○ | ○ | ○ | ○ |
| | 定位宽度 | — | — | — | ○ | ○ |
| | 速度 | — | — | — | ○ | ○ |
| | 加速度 | — | — | — | ● | ○ |
| | 减速度 | — | — | — | ● | ○ |
| | 按压率 | — | — | — | ○ | ○ |
| | 按压距离 | — | — | — | ○ | ○ |
| | 按压速度 | — | — | — | — | ○ |
| | 位置指定方法 | — | — | — | ○ | ○ |
| | 动作方法 | — | — | — | ○ | ○ |
| | 停止方法 | — | — | — | ○ | ○ |
| | 加减速方法 | — | — | — | ○ | ○ |
| 监控项目※3 | 位置 | — | ○ | ○ | ○ | ○ |
| | 速度 | — | ○ | ▲ | ○ | ○ |
| | 电流 | — | ○ | ▲ | ○ | ○ |
| | 报警 | — | — | ▲ | ○ | ○ |

※1：直接移动选择为 0 时，在点数据所设定的值下动作。因此，定位点数最多为 64 点。
※2：○表示可按照 PLC 中设定的值进行动作的项目。- 按照点数据所设定的值进行动作。
　　●表示在 PLC 设定的值下动作的项目，只能设定相同的值。
※3：○表示可监控的项目。- 表示无法监控的项目从▲中，仅可监控选定的 1 个项目。
　　▲表示可通过选择作为监控值进行监控的项目（CC-Link 和 IO-Link 可同时监控一个，其他可同时监控三个值。）

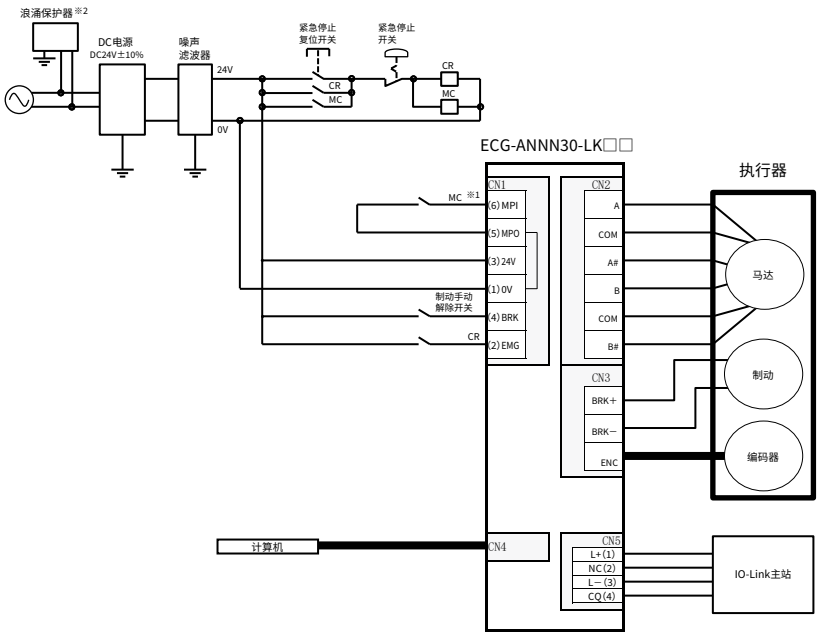
## IO-Link规格与连接图（ECG-ANNN30-LK※※）

**【通信规格】**

| 项　目 | 规　格 |
|---|---|
| 通信协议版本 | V1.1 |
| 传输速度 | COM3（230.4kbps） |
| 端口 | Class A |
| 工艺数据长度（输入）PD（in）数据长度 | PIO模式：2字节 |
| | 简易直接模式：9字节 |
| | 全直接模式：12字节 |
| 工艺数据长度（输出）PD（out）数据长度 | PIO模式：2字节 |
| | 简易直接模式：7字节 |
| | 全直接模式：22字节 |
| 最小循环时间 | PIO模式：1ms |
| | 简易直接模式：1.5ms |
| | 全直接模式：2.5ms |
| 监控功能 | 位置、速度、电流、警报 |

※　可监控的项目因动作模式而异。
详情请参阅第123页。

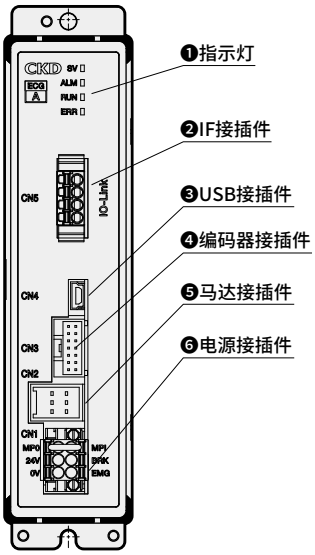
【IO-Link型】




※1　为了符合安全类别等而需要切断马达驱动源时，
请在MPI与MPO端子间连接电磁开关等触点。
（出厂时已通过跳线连接。）

※2　需对应CE标志时，必须使用浪涌吸收器。

**【面板说明】**




**来自主站的循环数据**

| PD（out） | Bit | 全直接模式 信号名称 |
|---|---|---|
| 0 | 7 | 暂停# |
| | 6 | 停止# |
| | 5 | 警报复位 |
| | 4 | 伺服ON |
| | 3 | 原点恢复开始 |
| | 2 | 点移动开始 |
| | 1 | JOG/INCH（+）移动开始 |
| | 0 | JOG/INCH（−）移动开始 |
| 1 | 7 | INCH选择 |
| | 6 | — |
| | 5～0 | 点编号选择Bit 5～0 |
| 2 | 7-4 | — |
| | 3～1 | 旋转方向（直接移动） |
| | 0 | 直接移动选择 |
| 3～6 | 7～0 | 位置（直接移动） |
| 7～8 | 7～0 | 定位宽度（直接移动） |
| 9～10 | 7～0 | 速度（直接移动） |
| 11 | 7～0 | 加速度（直接移动） |
| 12 | 7～0 | 减速度（直接移动） |
| 13 | 7～0 | 按压率（直接移动） |
| 14 | 7～0 | 按压速度（直接移动） |
| 15～18 | 7～0 | 按压距离（直接移动） |
| 19～20 | 7～0 | 增益倍率（直接移动） |
| 21 | 7 | 位置指定方法（直接移动） |
| | 6～5 | 动作方法（直接移动） |
| | 4～3 | 加减速方法（直接移动） |
| | 2～0 | 停止方法（直接移动） |

**来自控制器的循环数据**

| PD（in） | Bit | 全直接模式 信号名称 |
|---|---|---|
| 0 | 7 | 准备运行 |
| | 6 | 警告# |
| | 5 | 报警# |
| | 4 | 伺服ON状态 |
| | 3 | 原点恢复完成 |
| | 2 | 点移动完成 |
| | 1～0 | — |
| 1 | 7～6 | — |
| | 5～0 | 点号确认Bit 5～0 |
| 2 | 7 | 软限位超限（+） |
| | 6 | 软限位超限（−） |
| | 5 | 软限位超限 |
| | 4 | 2类场所 |
| | 3 | 1类场所 |
| | 2 | 在途量 |
| | 1 | 点区域 |
| | 0 | 直接移动状态 |
| 3～6 | 7～0 | 位置（监控值） |
| 7～8 | 7～0 | 速度（监控值） |
| 9 | 7～0 | 电流（监控值） |
| 10-11 | 7～0 | 警报（监控值） |

※　其他的动作模式时，请参阅使用说明书。
※　# 表示负逻辑。

## ●附件

| 产品名称 | 厂商型号 | 厂商名称 |
|---|---|---|
| 电源接插件 | DFMC 1,5/3-STF-3,5 | 菲尼克斯电气公司 |
| IO-Link接插件 | FMC1,5/4-ST-3,5-RF | 菲尼克斯电气公司 |

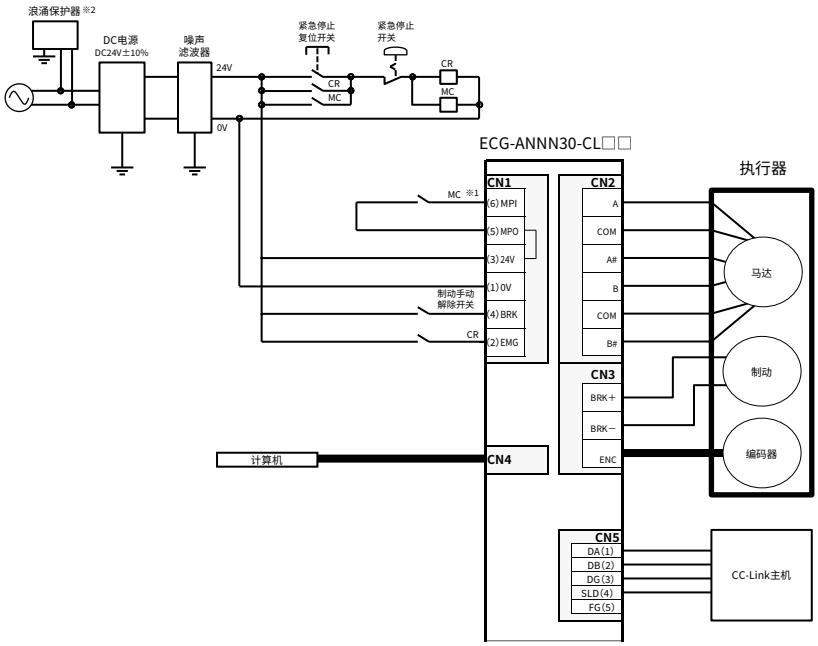
## CC-Link规格与连接图(ECG-ANNN30-CL※※)

**【通信规格】**

| 项　目 | 规　格 |
|---|---|
| CC-Link 版本 | Ver. 1.10 |
| 站类型 | 远程设备站 |
| 远程站号 | 1～64(根据参数设定设定) |
| 动作模式 与占有站数 | PIO模式(占有1站) |
| | 半简易直接模式(占有1站) |
| | 简易直接模式(占有2站) |
| | 半直接模式(占有2站) |
| | 全直接模式(占有4站) |
| 远程 输入输出点数 | 32点×占有站数 |
| 远程寄存器 输入输出 | 4字×占有站数 |
| 通信速度 | 10M/5M/2.5M/625k/156kbps (根据参数设定选择) |
| 连接电缆 | CC-Link Ver. 1.10对应电缆 (带屏蔽3芯双绞线电缆) |
| 连接台数 | 仅连接远程设备站时最多42台 |
| 监控功能 | 位置、速度、电流、警报 |

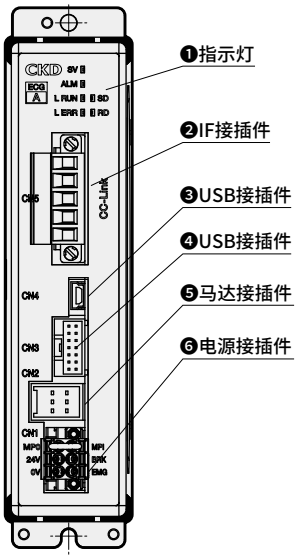
※　可监控的项目因动作模式而异。
详情请参阅第123页。

【CC-Link型】




※1　为了符合安全类别等而需要切断马达驱动源时，
请在MPI与MPO端子间连接电磁开关等触点。
(出厂时已通过跳线连接。)
※2　需对应CE标志时，必须使用浪涌吸收器。

**【面板说明】**




**来自主站的循环数据**

| 设备编号 | 半简易直接模式 信号名称 |
|---|---|
| RYn0 | 点编号选择Bit 0 |
| RYn1 | 点编号选择Bit 1 |
| RYn2 | 点编号选择位2 |
| RYn3 | 点编号选择Bit 3 |
| RYn4 | 点编号选择Bit 4 |
| RYn5 | 点编号选择Bit 5 |
| RYn6 | 直接移动选择 |
| RYn7 | JOG/INCH(－)移动开始 |
| RYn8 | JOG/INCH(＋)移动开始 |
| RYn9 | INCH选择 |
| RYnA | 点移动开始 |
| RYnB | 原点恢复开始 |
| RYnC | 伺服ON |
| RYnD | 警报复位 |
| RYnE | 停止# |
| RYnF | 暂停# |
| RY(n＋1)0 ～ RY(n＋1)F | 未使用 |

**来自控制器的循环数据**

| 设备编号 | 半简易直接模式 信号名称 |
|---|---|
| RXn0 | 点编号确认Bit 0 |
| RXn1 | 点编号确认Bit 1 |
| RXn2 | 点号确认位2 |
| RXn3 | 点号确认位3 |
| RXn4 | 点号确认位4 |
| RXn5 | 点号确认Bit 5 |
| RXn6 | 直接移动状态 |
| RXn7 | 选择输出1 |
| RXn8 | 选择输出2 |
| RXn9 | — |
| RXnA | 点移动完成 |
| RXnB | 原点恢复完成 |
| RXnC | 伺服ON状态 |
| RXnD | 报警# |
| RXnE | 警告# |
| RXnF | 准备运行 |
| RX(n＋1)0 ～ RX(n＋1)F | 未使用 |

| 设备编号 | 半简易直接模式 信号名称 |
|---|---|
| RWw0 | 位置(直接移动) |
| RWw1 | |
| RWw2 | — |
| RWw3 | — |

| 设备编号 | 半简易直接模式 信号名称 |
|---|---|
| RWr0 | 位置(监控值) |
| RWr1 | |
| RWr2 | 速度(监控值) |
| RWr3 | 电流(监控值) |

※　其他的动作模式时，请参阅使用说明书。
※　# 表示负逻辑。

## ●附件

| 产品名称 | 厂商型号 | 厂商名称 |
|---|---|---|
| 电源接插件 | DFMC1,5/3-STF-3,5 | 菲尼克斯电气公司 |
| CC-Link接插件 | MSTB2,5/5-STF-5,08ABGYAU | 菲尼克斯电气公司 |

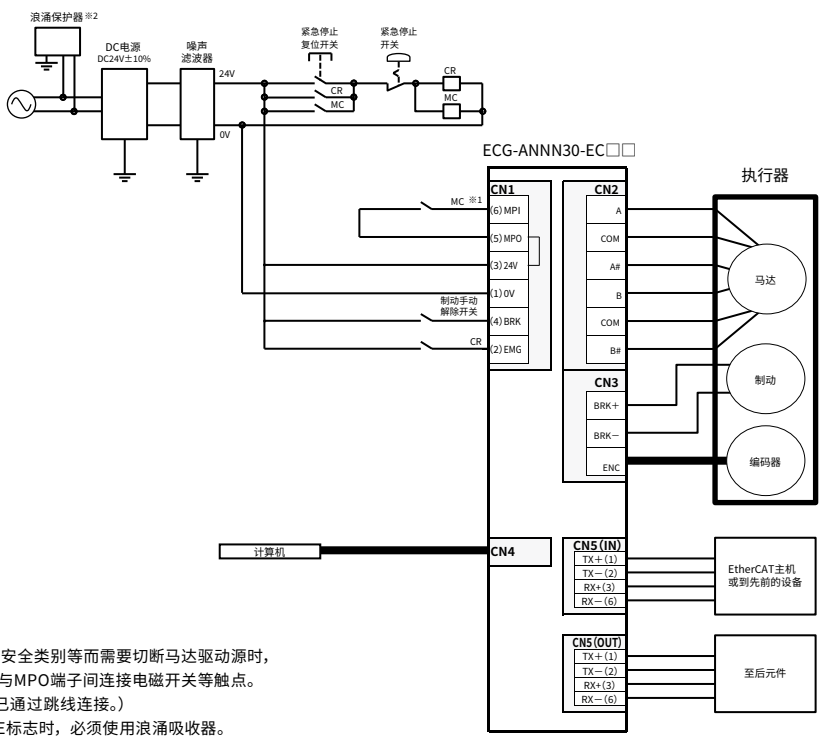
## EtherCAT规格与连接图(ECG-ANNN30-EC※※)

【通信规格】

| 项　目 | 规　格 |
|---|---|
| 通信速度 | 100Mbps<br>(快速以太网，全双工) |
| 过程数据 | 变量PDO映射 |
| 高达PDO<br>数据长度 | RxPDO:64字节/<br>TxPDO:64字节 |
| 站别名 | 0～65535<br>(通过参数设定) |
| 连接电缆 | EtherCAT对应电缆<br>(CAT5e以上的双绞线电缆<br>(推荐铝带和编织双重屏蔽) |
| 节点地址 | 主站自动分配 |
| 监控功能 | 位置、速度、电流、警报 |

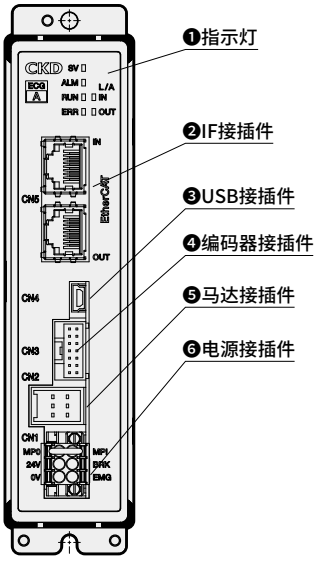
※　可监控的项目因动作模式而异。
详情请参阅第123页。

【EtherCAT型】




※1　为了符合安全类别等而需要切断马达驱动源时，
请在MPI与MPO端子间连接电磁开关等触点。
(出厂时已通过跳线连接。)
※2　需对应CE标志时，必须使用浪涌吸收器。

【面板说明】




### 来自主站的循环数据

| Index | Sub Index | Bit | 全直接模式<br>信号名称 |
|---|---|---|---|
| 0x2001 | 0x01 | 0～5 | 点编号选择Bit 0～5 |
| | | 6 | — |
| | | 7 | JOG/INCH(−)移动开始 |
| | | 8 | JOG/INCH(+)移动开始 |
| | | 9 | INCH选择 |
| | | 10 | 点移动开始 |
| | | 11 | 原点恢复开始 |
| | | 12 | 伺服ON |
| | | 13 | 警报复位 |
| | | 14 | 停止# |
| | | 15 | 暂停# |
| | | 16～31 | — |
| | 0x02 | 0～3 | — |
| | | 4 | 数据请求 |
| | | 5 | 数据R/W选择 |
| | | 6～11 | — |
| | | 12 | 监控请求 |
| | | 13～14 | — |
| | | 15 | 直接移动选择 |
| | | 16～31 | — |
| 0x2003 | 0x01 | 0～31 | 位置(直接移动) |
| | 0x02 | 0～31 | 定位宽度(直接移动) |
| | 0x03 | 0～31 | 速度(直接移动) |
| | 0x04 | 0～31 | 加速度(直接移动) |
| | 0x05 | 0～31 | 减速度(直接移动) |
| | 0x06 | 0～31 | 按压率(直接移动) |
| | 0x07 | 0～31 | 按压速度(直接移动) |
| | 0x08 | 0～31 | 按压距离(直接移动) |
| | 0x09 | 0～31 | 模式(直接移动) |
| | 0x0A | 0～31 | 增益倍率(直接移动) |
| | 0x0B | 0～31 | 写入数据 |
| | 0x0C | 0～31 | 数据编号 |
| | 0x0D | 0～31 | 监控编号1 |
| | 0x0E | 0～31 | 监控编号2 |

### 来自控制器的循环数据

| Index | Sub Index | Bit | 全直接模式<br>信号名称 |
|---|---|---|---|
| 0x2005 | 0x01 | 0～5 | 点号确认Bit 0～5 |
| | | 6～9 | — |
| | | 10 | 点移动完成 |
| | | 11 | 原点恢复完成 |
| | | 12 | 伺服ON状态 |
| | | 13 | 报警# |
| | | 14 | 警告# |
| | | 15 | 准备运行 |
| | | 16～31 | — |
| | 0x02 | 0～3 | 数据响应 |
| | | 4 | 数据完成 |
| | | 5 | 数据写入状态 |
| | | 6～7 | — |
| | | 8～11 | 监控响应 |
| | | 12 | 监控完成 |
| | | 13-14 | — |
| | | 15 | 直接移动状态 |
| | | 16 | 点区域 |
| | | 17 | 在途量 |
| | | 18 | 1类场所 |
| | | 19 | 2类场所 |
| | | 20 | 软限位超限 |
| | | 21 | 软限位超限(−) |
| | | 22 | 软限位超限(+) |
| | | 23～31 | — |
| 0x2007 | 0x01 | 0～31 | 位置(监控值) |
| | 0x02 | 0～31 | 速度(监控值) |
| | 0x03 | 0～31 | 电流(监控值) |
| | 0x04 | 0～31 | — |
| | 0x05 | 0～31 | 警报(监控值) |
| | 0x06 ～ 0x0A | 0～31 | — |
| | 0x0B | 0～31 | 读取数据 |
| | 0x0C | 0～31 | 数据(警报) |
| | 0x0D | 0～31 | 监控值1 |
| | 0x0E | 0～31 | 监控值2 |

※　其他的动作模式时，请参阅使用说明书。
※　# 表示负逻辑。

## ●附件

| 产品名称 | 厂商型号 | 厂商名称 |
|---|---|---|
| 电源接插件 | DFMC 1,5/3-STF-3,5 | 菲尼克斯电气公司 |

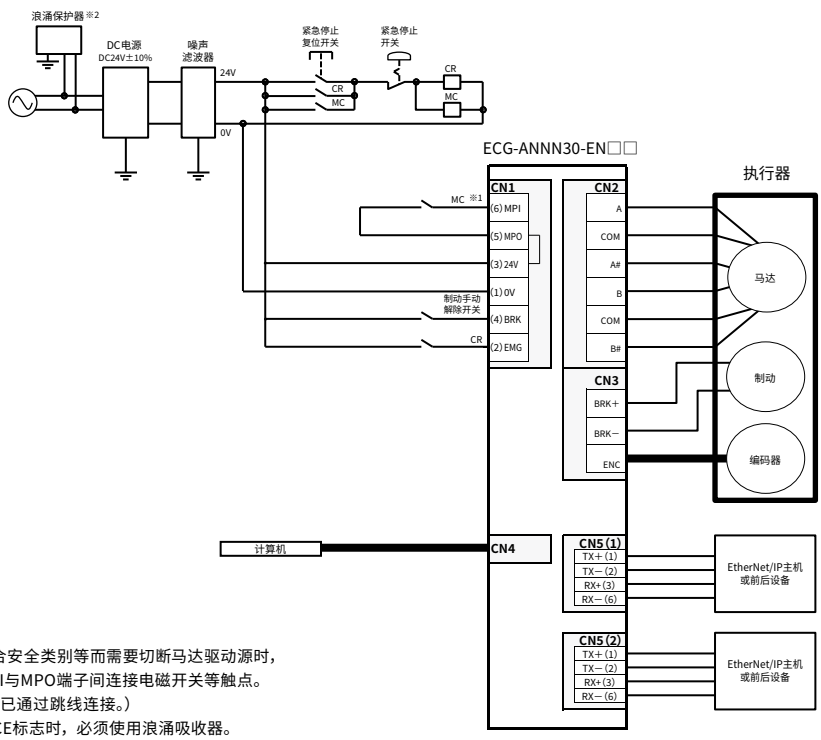
## EtherNet/IP规格与连接图(ECG-ANNN30-EN※※)

**【通信规格】**

| 项　目 | 规　格 |
|---|---|
| 通信协议 | EtherNet/IP |
| 通信速度 | 自动设定<br>(100Mbps/10Mbps、全双工/<br>半双工) |
| 占有字节数 | 输入：64字节/输出：64字节 |
| IP地址 | 基于参数的设定<br>(0.0.0.0～255.255.255.255)<br>通过DHCP服务器(任意地址) |
| RPI<br>(分组间隔) | 4ms～10000ms |
| 连接电缆 | EtherNet/IP对应线缆<br>(推荐CAT5e以上的双绞线电缆<br>(铝带和编织双重屏蔽)) |
| 监控功能 | 位置、速度、电流、警报 |

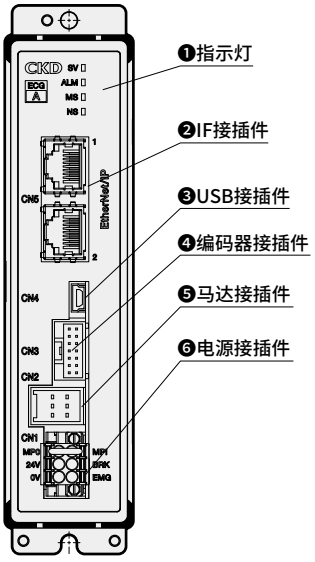
※　可监控的项目因动作模式而异。
详情请参阅第123页。

【EtherNet/IP型】




※1　为了符合安全类别等而需要切断马达驱动源时，
请在MPI与MPO端子间连接电磁开关等触点。
(出厂时已通过跳线连接。)
※2　需对应CE标志时，必须使用浪涌吸收器。

**【面板说明】**




**来自主站的循环数据**

| 字节 | Bit | 全直接模式<br>信号名称 |
|---|---|---|
| 0 | 0～5 | 点编号选择Bit 0～5 |
| | 6 | — |
| | 7 | JOG/INCH(－)移动开始 |
| 1 | 0 | JOG/INCH(＋)移动开始 |
| | 1 | INCH选择 |
| | 2 | 点移动开始 |
| | 3 | 原点恢复开始 |
| | 4 | 伺服ON |
| | 5 | 警报复位 |
| | 6 | 停止# |
| | 7 | 暂停# |
| 2～3 | 0～7 | — |
| 4 | 0～3 | — |
| | 4 | 数据请求 |
| | 5 | 数据R/W选择 |
| | 6～7 | — |
| 5 | 0～3 | — |
| | 4 | 监控请求 |
| | 5～6 | — |
| | 7 | 直接移动选择 |
| 6～7 | 0～7 | — |
| 8～11 | 0～7 | 位置(直接移动) |
| 12～15 | 0～7 | 定位宽度(直接移动) |
| 16～19 | 0～7 | 速度(直接移动) |
| 20～23 | 0～7 | 加速度(直接移动) |
| 24～27 | 0～7 | 减速度(直接移动) |
| 28～31 | 0～7 | 按压率(直接移动) |
| 32～35 | 0～7 | 按压速度(直接移动) |
| 36～39 | 0～7 | 按压距离(直接移动) |
| 40～43 | 0～7 | 模式(直接移动) |
| 44～47 | 0～7 | 增益倍率(直接移动) |
| 48～51 | 0～7 | 写入数据 |
| 52～55 | 0～7 | 数据编号 |
| 56～59 | 0～7 | 监控编号1 |
| 60～63 | 0～7 | 监控编号2 |

**来自控制器的循环数据**

| 字节 | bit | 全直接模式<br>信号名称 |
|---|---|---|
| 0 | 0～5 | 点号确认Bit 0～5 |
| | 6～7 | — |
| 1 | 0～1 | — |
| | 2 | 点移动完成 |
| | 3 | 原点复位完成 |
| | 4 | 伺服ON状态 |
| | 5 | 报警# |
| | 6 | 警告# |
| | 7 | 运行准备完成 |
| 2～3 | 0～7 | — |
| 4 | 0～3 | 数据响应 |
| | 4 | 数据完成 |
| | 5 | 数据写入状态 |
| | 6～7 | — |
| 5 | 0～3 | 监视响应 |
| | 4 | 监控完成 |
| | 5～6 | — |
| | 7 | 直接移动状态 |
| 6 | 0 | 点区域 |
| | 1 | 移动中 |
| | 2 | 1类场所 |
| | 3 | 2类场所 |
| | 4 | 软限位超限 |
| | 5 | 软限位超限(－) |
| | 6 | 软限位超限(＋) |
| | 7 | — |
| 7 | 0～7 | — |
| 8～11 | 0～7 | 位置(监控器值) |
| 12～15 | 0～7 | 速度(监视值) |
| 16～19 | 0～7 | 电流(监视值) |
| 20～23 | 0～7 | — |
| 24～27 | 0～7 | 警报(监视值) |
| 28～47 | 0～7 | — |
| 48～51 | 0～7 | 读取数据 |
| 52～55 | 0～7 | 数据(警报) |
| 56～59 | 0～7 | 监控器值1 |
| 60～63 | 0～7 | 监控值2 |

※　其他的动作模式时，请参阅使用说明书。
※　# 表示负逻辑。

## ●附件

| 产品名称 | 厂商型号 | 厂商名称 |
|---|---|---|
| 电源接插件 | DFMC 1,5/3-STF-3,5 | 菲尼克斯电气公司 |

中继电缆

## ■马达电缆型号体系 (ECG-A系列)

EA-CBLM 4 - S 01

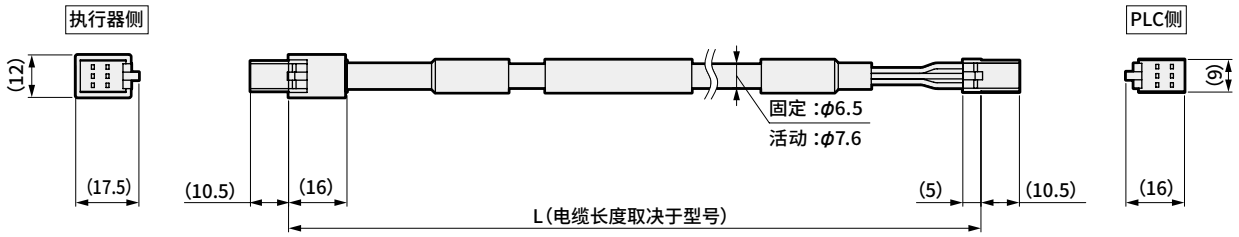
| 电缆规格 | |
|---|---|
| 4 | EJSG<br>EJSG-FP1<br>EJSG-C |
| 3 | EJSG-P4 |
| 5 | EJSG-G |

| 电缆种类 | |
|---|---|
| S | 固定电缆 |
| R | 可动电缆 |

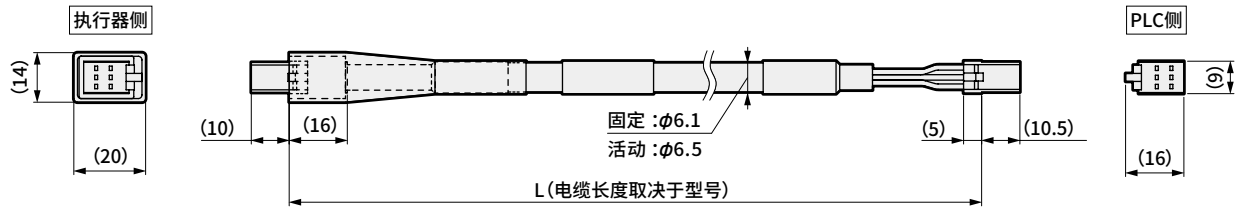
| 电缆长度 | |
|---|---|
| 01 | 1m |
| 03 | 3m |
| 05 | 5m |
| 10 | 10m |

## ■马达电缆外形尺寸 (ECG-A系列)

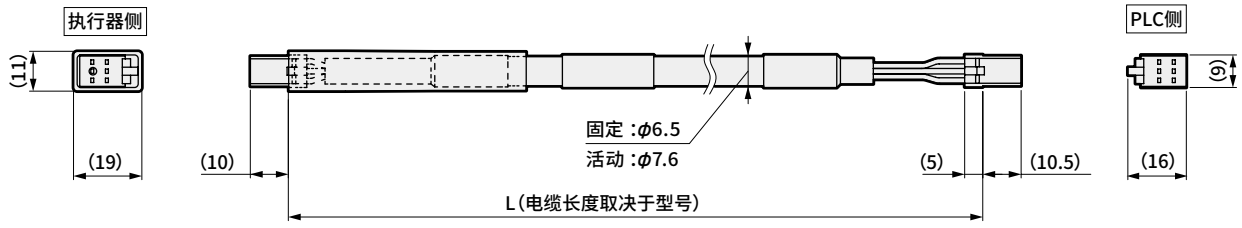
● EA-CBLM4 (EJSG、EJSG-FP1、EJSG-C 用)




● EA-CBLM3 (EJSG-P4 用)




● EA-CBLM5 (EJSG-G 用)




※ 请在全电缆弯曲半径51mm以上的状态下使用。

## 中继电缆

### ■编码器线缆型号体系（ECG-A系列）

EA-CBLE **4** - **S** **01**

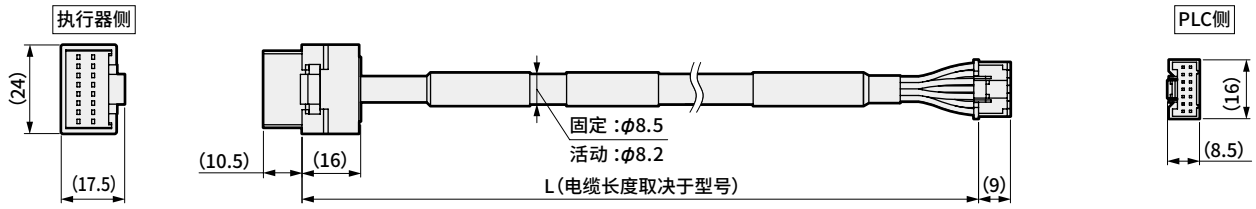
| 电缆规格 | |
|---|---|
| 4 | EJSG<br>EJSG-FP1<br>EJSG-C |
| 3 | EJSG-P4 |
| 5 | EJSG-G |

| 电缆种类 | |
|---|---|
| S | 固定电缆 |
| R | 可动电缆 |

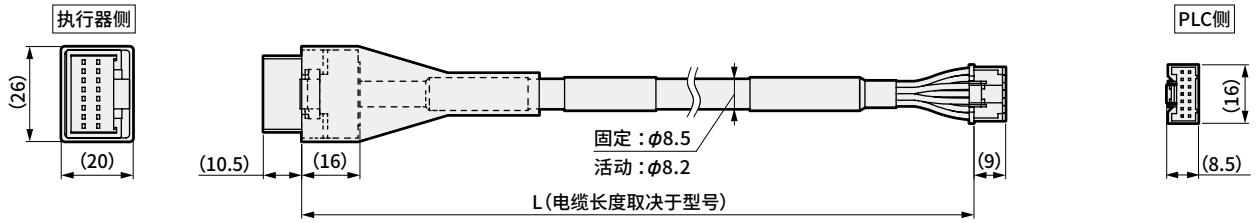
| 电缆长度 | |
|---|---|
| 01 | 1m |
| 03 | 3m |
| 05 | 5m |
| 10 | 10m |

### ■编码器电缆外形尺寸（ECG-A系列）

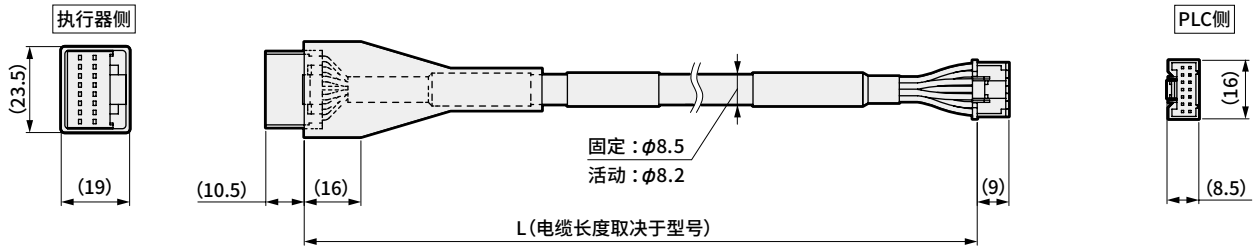
● EA-CBLE4（EJSG、EJSG-FP1、EJSG-C 用）




● EA-CBLE3（EJSG-P4 用）




● EA-CBLE5（EJSG-G 用）




※　请在全电缆弯曲半径51mm以上的状态下使用。

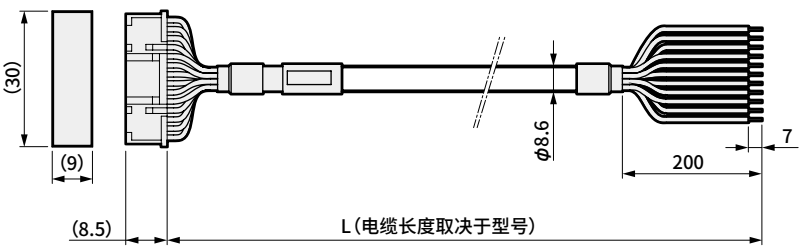
## I/O电缆

### ● I/O电缆

※　也备有并行I/O规格的控制器型号

EA-CBLNP2 - **02**
Ⓐ

| Ⓐ电缆长度 | |
|---|---|
| 02 | 2m |
| 03 | 3m |
| 05 | 5m |
| 10 | 10m |



## 相关部件型号表

### ●DC电源

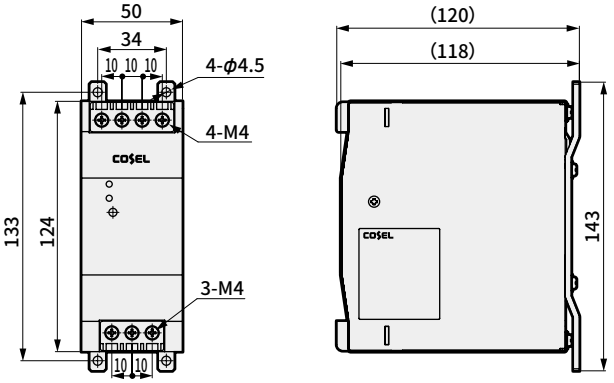


| 项目 \ 型号 | | | EA-PWR-KHNA240F-24-N2（螺纹安装）<br>EA-PWR-KHNA240F-24（DIN导轨安装） |
|---|---|---|---|
| 厂商 | | | 科索株式会社 |
| 厂商型号 | 螺钉安装 | | KHNA240F-24-N2 |
| | DIN导轨安装 | | KHNA240F-24 |
| 输入电压 | | | AC85 ～ 264V 1fφ or DC88 ～ 370V |
| 输出 | 功率 | | 240W |
| | 电压、电流 | | 24V10A |
| | 电压可变范围 | | 22.5～28.5V |
| 附件功能 | 过电流保护 | | 在峰值电流的101% min下动作 |
| | 过电压保护 | | 30.0～36.0V |
| | 远程控制 | | 可 |
| | 远程传感 | | — |
| | 其他 | | DC_OK显示、ALARM显示 |
| 使用温度、湿度 | | | －25 ～ ＋70°C, 20～90%RH（无结露），－40°C可启动　※ |
| 适用规格 | 安全标准 | AC输入 | AC输入- UL60950-1, C-UL（CSA60950-1）, EN60950-1 |
| | | | UL508, ANSI / ISA12.12.01, ATEX认证，符合电安法　※ |
| | | DC输入 | UL60950-1, C-UL（CSA60950-1）, EN60950-1 |
| | 杂音端子电压 | | 符合FCC-B, VCCI-B, CISPR22-B, EN55011-B, EN55022-B |
| | 高调波电流 | | 符合IEC61000-3-2（A级）标准　※ |
| 结 构 | 外形尺寸（W×H×D） | | 50×124×117mm |
| | 重量 | | 900g max |
| | 冷却方法 | | 自然空冷 |

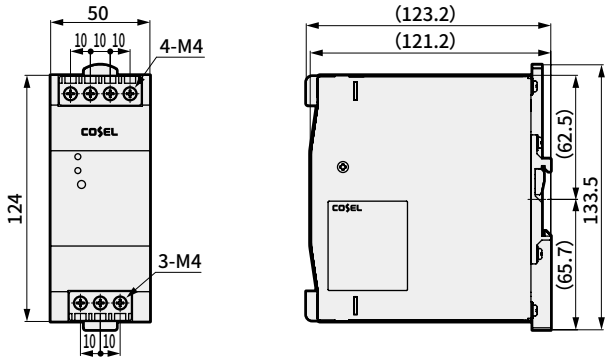
※　详情请参阅厂商官网。
※　CE标志、ROHS由厂商型号取得。

## 各部位的名称与外形尺寸图

● EA-PWR-KHNA240F-24-N2（24V 用螺纹安装）




● EA-PWR-KHNA240F-24（24V 用 DIN 导轨安装）




### ●其他部件

| 产品名称 | 型号 |
|---|---|
| 电源用噪声滤波器（单相、15A） | AX-NSF-NF2015A-OD |

※ 有关使用的铁氧体磁芯，请参阅使用说明书。

MEMO

# 为了安全地使用本产品

**使用前请务必阅读。**

**使用本公司的电动执行器来设计并生产设备时，客户有义务检查并确认能保证设备的机械机构及通过对其进行电气控制而运转的整个系统的安全性，并在此基础上生产安全的设备。**
**为了安全地使用本公司的产品，产品的正确选择和使用、操作处理以及适当的维护保养管理都非常重要。**
**为了确保设备的安全性，请务必遵守警告、注意事项。**
**另外，请在检查并确认可保证设备安全性的基础上生产安全的设备。**

## 警告

**1 本产品是作为普通工业机械用部件而设计、生产的。**
**因此，必须由具有足够知识和经验的人员进行操作使用。**

**2 请在产品的规格范围内使用。**

请勿在产品规定的范围外使用。此外，请绝对不要对产品进行改造或再加工。
另外，本产品的适用范围是作为普通工业机械用装置、部件使用，而在室外使用，以及在如下所示条件或环境的使用不属于其适用范围。
（但是，在使用前与我司进行了咨询并充分了解本公司产品规格要求时，则可以使用，但请提前采取必要的安全措施，在万一发生故障时也可避免危险。）

❶用于与核能、铁路、航空、船舶、车辆、医疗器械、饮料、食品等直接接触的设备或用途、以及娱乐设施、紧急动作（断、开等）电路、冲压机械、制动回路、安全措施等对安全性有要求的用途。
❷用于可能对人身及财产造成重大影响，尤其对安全有较高要求的用途。

**3 关于与装置设计相关的安全性方面，请务必遵守行业标准、法规等。**

**4 在确认安全之前，切勿拆卸元件。**

❶请在确认与本产品有关的所有系统安全的前提下，检查或维修机械装置。
❷停止运转后，仍有可能存在局部高温或充电部位，因此请小心操作。
❸检查或维修设备之前，请切断装置的电源和相应设备的电源，注意避免触电。

**5 为防止发生事故，请遵守各产品的使用说明及注意事项。**

❶示教作业和试运行时可能发生意外动作，请充分注意不要伸手触摸执行器。另外，从看不见轴体的位置进行操作时，在操作之前，请务必确认在执行器移动时也能保证安全。

**6 为防止触电，请务必遵守注意事项。**

❶请勿触摸控制器内部的散热器、水泥电阻及马达。
否则可能因高温而导致烫伤。请在间隔足够长的时间后，再进行检查等作业。
刚关闭电源时，在内部电容器中积累的电荷释放之前，依然会施加高电压，因此在大约3分钟之内请勿触摸。
❷进行保养、检查之前，请切断控制器的供电开关。
否则可能会由于高电压导致触电。
❸在通电状态下请勿进行接插件类的拆卸或安装。否则可能会导致误动作、故障或触电。

**7 请安装过电流保护装置。**

控制器的配线请根据JIS B 9960-1 ： 2019（IEC 60204-1:2016）机械类的安全－机械的电气装置- 第1 部 ： 按照常规要求事项，请在主电源、控制电源，以及I/O用电源电路上安装过电流保护器（配线用断路器、电路保护器）。

（摘自JIS B 9960-1 7.2.1 常规事项）
电路电流可能会超过元件的额定值或导体容许电流的较小值时，必须采取过电流保护措施。关于应选择的额定值或设定值，在7.2.10 中作出规定。

**8 为防止发生事故，请遵守下述注意事项。**

**■本手册的安全注意事项分为“危险”、“警告”、“注意”等级。**

**危险：** (DANGER) 误操作时可能出现死亡或重伤等危险的情况，或发生危险时的紧迫性（紧急程度）较高的限定情况。

**警告：** (WARNING) 误操作时可能出现死亡或重伤等危险的情况。

**注意：** (CAUTION) 误操作时可能出现轻伤或财产损失的危险情况。

此外，在某些情况下，“注意”事项也可能造成严重后果。
任何等级的注意事项均为重要内容，请务必遵守。

# 保修

## 1 保修期

本产品的保修期为向贵公司指定场所交付后的1年内。

## 2 保修范围

在上述保修期内，如果发生明显由于本公司原因导致的故障，本公司将免费提供本产品的替代品、必要的更换用零部件或者由本公司工厂进行免费维修。但是，下列情况不在保修范围内。

①在不符合产品目录、规格书、使用说明书中所记载的条件、环境下使用时。
②超过耐久性（次数、距离、时间等）以及由于消耗品相关的事由导致故障时。
③故障的原因不在于本产品时。
④不按照产品本来的使用方法使用时。
⑤故障的原因是与本公司无关的改造或修理时。
⑥因交货当时现有技术无法预知的原因导致故障时。
⑦因自然灾害或人为等非本公司责任导致故障时。

另外，此处的保修只针对本产品本身，由于本产品的故障引发的其他损失，不在保修范围内。
注）关于耐久性及消耗品请咨询最近的本公司营业所。

## 3 确认适合性

请用户自行确认本产品是否适合用户使用的系统、机器、装置。

## 4 服务范围

交付产品的价格中，不包含派遣技术人员的服务费用。以下情况另行收费。
（1）安装调整指导及试运行现场指导
（2）保养检查、调整及修理
（3）技术指导及技术培训（操作、程序、配线方法、安全培训等）

# 出口时的注意事项

**关于本样本中记载的产品或相关技术**

本样本中记载的产品或相关技术中，如果属于美国出口管制条例（EAR）的管制对象，则在产品页中记载有EAR 对象产品的标识。
出口或提供属于EAR 管制对象的产品或相关技术时，请遵守美国出口管制条例（EAR）。

# 为了安全地使用本产品

使用前请务必阅读。

通用注意事项：电动执行器　EJSG系列/控制器ECG

## 设计・选型时

### 1. 通用

#### ⚠危険

■ **请勿在有易燃物、引火物、爆炸物等危险物品的场所使用。**
否则可能会发生起火、引火、爆炸。

■ **请注意避免产品沾染水滴、油滴等。**
否则可能会导致火灾、故障。

■ **安装产品时，请务必切实保持、固定(含工件)。**
否则可能因产品翻倒、掉落、异常动作等造成人员受伤。
原则上，请使用所有安装孔固定产品。

■ **输入输出回路用电源、ECG系列的马达用电源、控制用电源请务必使用DC稳压电源(DC24V±10%)。**
AC直接连接“电源”会导致火灾、破裂和破损等故障。

■ **ECG系列请只使用DC24V电源。**
使用48V电源可能会导致控制器故障。

#### ⚠警告

■ **请在产品固有的规格范围内使用。**

■ **请设置安全防护栏，以免进入电动执行器的可动范围内。**
**此外，为了以防万一，请将装置的急停按钮开关安装在便于操作的场所。**
**设计结构和配线时，请确保急停按钮不会自动复位，且不会由于人为意外造成其复位。**

■ **进行紧急停止时，由于移动时的速度或搭载负荷，直至完全停止需花费数秒。**

■ **请设置安全电路或装置，避免在发生紧急停止、停电等系统异常时机械停止，造成设备损坏及人身事故等。**

■ **请安装在干燥的室内使用。**
若安装在可淋到雨的场所或潮湿的场所(湿度80%以上、有结露的场所)，可能引发漏电或火灾事故。严禁油滴、油雾。
否则可能会导致产品损坏、动作不良。

■ **产品请实施D类接地(接地电阻100Ω以下)。**
否则一旦漏电，可能导致触电或误动作。

■ **在水平方向安装以外的状态下使用执行器时，请选择有制动的马达。**
不带制动的情况下，伺服OFF(包括紧急停止、报警)时，电源关闭时可动部位坠落可能会导致人员受伤或工件损坏。

■ **制动并非在所有情况下都能使执行器完全保持。使用不平衡负载移动滑块等用途中，进行维护或长时间停止机械等情况下需要确保安全时，请务必保持平衡状态或设置机械锁定机构。**

■ **在垂直方向的安装中使用执行器时，请尽量使马达处于上侧。**
将马达置于下侧时，在通常运行中虽然没有问题，但长期停止时润滑脂会分离而流向马达，在极少数情况下会引起故障。

■ **请遵守使用、保存温度的规定，在无结露的状态下使用或保存。**
(保存温度：－10°C～50°C、保存湿度：35%～80%、使用温度：0°C～40°C(对于EJSG为10°C～40°C)、使用湿度：35%～80%)否则会导致产品异常停止和寿命降低。热气聚集时请进行通风换气。

■ **请勿在环境温度急剧变化产生结露的场所使用。**

■ **请勿安装在阳光直射、有粉尘、发热体的场所附近，且周围应无腐蚀性气体、爆炸性气体、易燃性气体和易燃物。此外，本产品也不具备耐化学品性能。**
化学品可能导致故障、爆炸、起火等。

■ **请在无强电磁波、紫外线、放射线的场所中使用或保存。**
否则会导致误动作或故障。

■ **请考虑动力源发生故障的可能性。**
即使动力源发生故障，请实施不会对人体或装置造成障碍或破损的防护措施。

■ **请务必考虑紧急停止、异常停止后再启动时的动作状态。**
为防止因重启导致人体或装置受到损害，请合理设计。
如果需要将电动执行器恢复到起动位置，请设计安全的控制装置。
请考虑安装的马达发生故障的可能性。
请合理进行设计，以防动力源发生故障时人体或装置受损。

■ 请勿在有冲击和振动的场所使用。

■ 请勿对产品施加选型资料中的允许值以上的负荷。

## ⚠注意

■ 请在合理范围内使用，以防滑台在行程终点发生碰撞。

■ 请在使用说明书中注明装置的维护条件。
在某些使用状况、使用环境、维护方法下，可能会使本产品功能显著降低、无法确保安全性。如果维护得当，则可充分发挥产品功能。

■ 产品按照各项标准制造。
请勿拆解、改造。

■ 请用户自行确认本产品是否适合用户使用的系统、机械、装置。

■ 配线时请勿施加感应干扰。
请远离产生大电流或强磁场的场所。
请勿与本产品以外的大型马达动力线一起配线（使用多芯电缆）。
请勿与机器人等使用的变频器电源、配线部一起配线，电源请实施框架接地，输出部请安装滤波器。

■ 请勿在会发生强磁场的环境中使用。
否则会导致误动作。

■ 请将本产品的输出部的电源与电磁阀、继电器等发生浪涌的感应负荷电源分离。
共用电源时，浪涌电流会窜入输出部，导致设备损坏。
无法使用其它电源时，请为所有感应负载直接并联安装浪涌吸收用元件。

■ 请根据产品的安装台数，选择容量充裕的电源。
电源容量不充裕时，可能会发生误动作。

| | |
|---|---|
| 控制电源 | 0.4A/台 |
| 动力电源 | □35…2.4A/台、□42…2.7A/台 |
| | □56…4.0A/台 |

■ 要符合UL，组合的直流电源请使用符合UL1310的Class2电源单元。

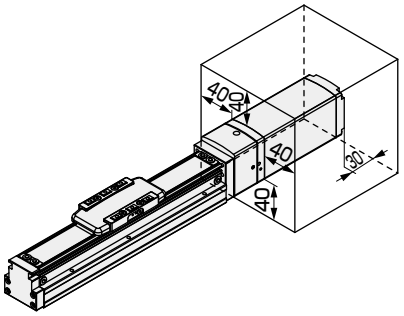
■ 固定电缆不能用于伴随反复弯曲的用途。用于伴随反复弯曲的部位时，请使用可动电缆。

■ 固定电缆应予以固定，使之不易移动。固定电缆请使用弯曲半径51mm以上、可动电缆请使用弯曲半径51mm以上。
弯曲半径不适用于接插件部的弯曲，因此建议固定接插件附近。

■ 接通电源时会识别原点位置，装有外部挡块或保持机构（制动器等）时，可能会将非预期位置识别成原点位置。请注意外部挡块等的配置，确保可在电源接通后切实检出原点。

■ 使用EJSG系列时，请勿在马达部的产品表面施加磁通密度0.7mT以上的磁场。
否则会导致产品破损、误动作。

■ 使用多个的EJSG系列时，请将马达部安装在下图所示的距离以上。
以接近间隔设置时，会导致误动作。




■ 请确认安装在滑块上的工件与马达部是否干涉。
部分马达部尺寸大于滑块安装面高度的类型。
（EJSG-08E、EJSG-08R、EJSG-08L）

■ 使用EJSG-G系列时，来自加压口的再生流量请使用40NL/min以上。

## 2.控制器 ECG

■ 请确认控制器上的软件版本是否匹配EJSG系列。
控制器软件为老版本时，有可能导致不能使用。
软件版本与可用执行器的关系，请参阅使用说明书。

# 安装・装配・调整时

## 1. 通用

### ⚠危険

■ **在产品可以动作的状态下，请勿进入产品的动作范围。**
否则可能会因产品发生意外动作等而受伤。

■ **配线请根据“JIS B 9960-1:2019机械类的安全-机械的电气装置-第1部：常规要求事项”，在电源一次侧设置过电流保护元件(配线用断路器或电路保护器等)。**

■ **请勿湿手操作。**
否则会导致触电。

■ **EJSG系列(滑块型)在原点复位等情况下，手指等可能会被夹入马达部与滑块之间。请务必引起注意。**

■ **连接计算机时，防止计算机的框架接地(FG)接地。**
将控制器正极接地使用时，用USB电缆连接控制器及关联元件和计算机时，DC电源可能会发生短路。

### ⚠警告

■ **本产品内置有精密部件，搬送过程中严禁侧倾或振动、冲击。**
否则会导致部件损坏。

■ **临时放置时，请保持水平状态。**

■ **请勿站立在包装之上，或在其上放置物体。**

■ **运输、搬送时的环境温度应在－10～50°C、环境湿度在35～80%RH的范围内，且无结露、冻结等。**
否则会导致产品故障。

■ **产品请安装在阻燃性物体上。若直接安装在易燃物上、或者安装在易燃物附近，可能会引发火灾。**
否则可能导致烫伤。

■ **请勿站立在产品之上，勿将产品用作踏板、或者在上面放置物品。**
否则人可能跌倒，或者因产品翻倒、掉落导致人员受伤及产品损坏、损伤，从而引发误动作等。

■ **请合理进行设计，以防电源发生故障时人体、装置受损。**
由此可能会发生意外事故。

■ **产品发生异常发热、冒烟、异味时，请立即切断电源。**
如果继续使用，会导致产品破损和火灾。

■ **发生噪音或较大振动时，请立即停止运行。**
如果继续使用，会导致产品破损和异常动作。

■ **产品配线时请确认本样本和使用说明书，确保误配线及接插件松动无。**
**另外，请确认配线的绝缘。**
请避免与其他回路接触、接地短路或端子间绝缘不良，否则本产品中会有过电流流入，可能导致损坏。也可能导致异常动作及火灾。

■ **请对不使用的配线进行绝缘处理。**
否则可能会导致误动作、故障或触电。

■ **对于电缆，请勿使其损伤、施加无的压力、负荷重物或将其夹住。**
否则会导致导通不良或触电。

■ **产品通电之前请务必确认设备动作范围内处于安全状态。接通电源后产品的LED不亮灯时，请立即切断电源。**
不慎通电可能会导致人员触电或受伤。

■ **重新启动机械、装置时，请确认防搭载物飞出的措施是否到位后，再小心操作。**

■ **用手操作产品的可动部进行设定时，请确认伺服OFF后再进行。**

■ **将执行器设为伺服OFF时，装置的可动部可能会执行意外动作。伺服OFF切换时，请在采取安全措施的基础上，充分注意安全后再操作。**

■ **操作执行器前，请确认执行器动作也不会产生危险后再进行操作。**

### ⚠注意

■ **关于安装、装配、调整方法，请熟读使用说明书，按照正确方法进行操作。**

■ **安装产品时，请确保维护作业空间。**
否则将无法进行检查或维护，导致装置停止、破损和作业时的受伤。

■ **搬送及安装时请勿握住产品的可动部位及电缆部位。**
否则会导致受伤或断线。

■ **拿起产品时，请握住产品的下面。**

■ **搬送、安装产品时，请使用升降机或支撑件切实支撑，或多名作业人员进行支撑，要充分确保作业人员安全。**

■ **请勿在有较大振动或冲击的场所进行安装。**
否则可能会引发误动作。

■ **请勿通过外力使产品的可动部位动作或进行伴随快速减速的动作。**
否则可能会因再生电流导致产品误动作或破损。

■ **原点复位时，除按压动作以外，请勿碰撞机械挡块等。**
否则进给丝杠会损坏，导致动作不良。

■ **耐久性因搬送负荷和环境等因素而异。设定搬送负荷等请保持充分的余量。**

■ **原点复位动作时请勿对执行器施加外力。否则可能会错误识别原点。**

■ **使用时请勿对可动部施加冲击。**

■ **安装时请勿对产品施加扭曲、弯曲力。**

■ **对装有本产品的装置进行电气焊接作业时，请拆下本产品的所有F.G.（外壳接地）连接后再作业。**
F.G.在连接状态下进行电气焊接作业时，焊接电流、焊接时的过高电压、浪涌电压可能会导致本产品损坏。

■ **请勿对产品进行拆解或改造。**
否则可能会导致人员受伤、事故、误动作、故障等。

■ **固定电缆请勿反复弯曲。**
在反复弯曲时，请使用可动电缆。

■ **固定电缆应予以固定，使之不易移动。固定电缆请使用弯曲半径51mm以上、可动电缆请使用弯曲半径51mm以上。**
弯曲半径不对应接插件部的弯曲，因此建议固定接插件附近。

■ **请勿在有紫外线接触的场所或腐蚀性气体、盐分等环境下使用。**
否则可能导致性能降低、异常动作、生锈引起的强度劣化。

■ **执行器、控制器之间请务必使用专用电缆进行架设。**
如果误连接其他元件，可能会导致误动作或故障。

■ **进行增益调整前，请将执行器本体牢牢固定在机器上，并切实安装夹具等。**

## 2.EJSG系列

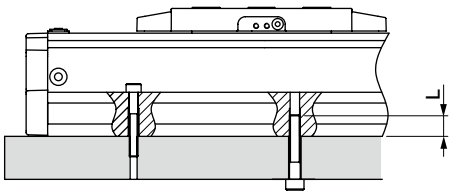
### ⚠注意

■ **对于EJSG系列(滑块型)，请勿对滑块施加过大的力矩。**
否则会导致产品破损、误动作。

■ **安装面的平面度请控制在0.05mm/200mm以下。**

■ **EJSG系列(滑块型)上，安装在滑块上的工件侧的平面度请控制在0.02mm以下，请勿对产品施加扭曲、弯曲力等。**
否则会导致产品破损、误动作。

■ **紧固安装本体的螺钉时，请使用合适的螺钉紧固扭矩进行操作。**




| 项目 | (A)从上面安装 | | (B)从下面安装 | | |
|---|---|---|---|---|---|
| | 使用螺栓 | 紧固扭矩(N·m) | 使用螺栓 | 紧固扭矩(N·m) | 最小拧入深L (mm) |
| EJSG-04 | M3×0.5 | 0.63 | M4×0.7 | 1.5 | 6 |
| EJSG-05 | M4×0.7 | 1.5 | M5×0.8 | 3 | 7.5 |
| EJSG-08 | M5×0.8 | 3 | M6×1 | 5.2 | 9 |

■ **使用外部导轨时，请确认产品行程中的所有位置均可平滑动作后再安装。**

## 3.控制器　ECG

### ⚠注意

■ **配线时，请注意避免接插件部承受过度的力。**

■ **请勿用力按压控制器外壳。**

■ **IF接插件的电缆请在10m以内使用。**

# 使用・维护时

## 1. 通用

### ⚠危険

■ **请勿湿手操作。**
否则会导致触电。

### ⚠警告

■ **配线作业及检查应由专业技术人员进行。**

■ **进行保养、检查、修理时，请先关闭本产品的电源。**
第三者不慎接通电源ON为了避免上述情况，请提醒您注意周围。

■ **在通电状态下请勿进行配线及接插件类的拆卸或安装。**
否则可能会导致误动作、故障或触电。

■ **进行配线作业及检查时，请在电源OFF后等待5分钟以上，通过万用电表等确认电压之后再作业。**
否则会导致触电。

■ **请先对产品进行安装，然后再进行配线。**
否则会导致触电。

■ **电源电缆使用的电线请采用最多可容许电流4.0A的线径。**
否则在运行中可能导致发热、损伤。

■ **产品的通信用接插件请勿连接其它设备。**
导致产品故障、损坏。

■ **停电时，请切断电源。否则在电源恢复时产品会突然动作，从而导致事故。**

■ **产品通电之前请确认设备动作范围内处于安全状态。**
不慎通电可能会导致人员触电或受伤。

■ **在产品可以动作的状态下，请勿进入动作范围。**
否则可能会因产品发生意外动作等而受伤。

■ **运行中、刚刚停机后，请避免手或身体触碰到本体。**
或许会有烫伤的危险。

■ **请勿站立在产品之上，勿将产品用作踏板、或者在上面放置物品。**
可能会导致跌倒事故、产品翻倒、坠落造成的伤害、产品损坏或因损坏而出现故障。

■ **请合理进行设计，以防电源发生故障时人体、装置受损。**
由此可能会发生意外事故。

■ **从看不见执行器的位置进行操作时，在操作之前，请确认在执行器动作时也能保证安全。**

■ **用手操作产品的可动部进行设定时，请确认伺服OFF后再进行。**

■ **同步带有异常时，请停止及时运行，更换同步带。尤其是垂直使用时的同步带断裂非常危险，因此请尽快更换。**
检查正时皮带是否有齿面和侧面的磨损、挤裂、齿部纵裂、正时皮带背面龟裂和软化、局部断裂等。

■ **产品发生异常发热、冒烟、异味时，请立即切断电源。**
如果继续使用，会导致产品破损和火灾。

■ **发生噪音或较大振动时，请立即停止运行。**
如果继续使用，会导致产品破损和异常动作。

### ⚠注意

■ **请勿将手指或物体插入产品的开口部。**
否则会导致产品破损或受伤。

■ **请勿造成可动部出现凹痕、伤痕等。**
否则会导致动作异常。

■ **请勿在施加重力、惯性力的状态下执行伺服OFF。**
伺服OFF时，可能会连续动作或坠落。伺服OFF操作请在未施加重力、惯性力的平衡状态下执行，或在确认安全的基础上执行。

■ **加速或减速过程中，请勿执行停止指令。**
否则会产生速度变化（加速），从而引发危险。

■ **如果动作时会发生振动，请变更设定速度，使其在不会发生振动的速度下使用。**

■ **根据不同的使用条件，在动作速度范围内也有可能导致振动动作。**

■ **滑块型产品中，特别是在壁挂、吊装安装中使用时，钢带可能会挠曲或产生偏差。在这种状态下继续使用时，可能会导致钢带断裂等故障。进行日常检查，有挠曲和步长时，请进行钢带的调整。**

■ **请勿对产品进行拆解或改造。**
否则可能会导致人员受伤、事故、误动作、故障等。

■ **请进行定期检查（2～3次/年），确认是否正常动作。**
详情请参阅使用说明书。

■ **润滑脂给油间隔一般以100km为基准。**
但具体情况因使用条件而异，建议通过初始检查确定给油间隔。详情请参阅使用说明书。

■ **给润滑脂时，请戴上保护眼镜。**
如果润滑脂飞散进入你的眼睛，它会引发炎症。

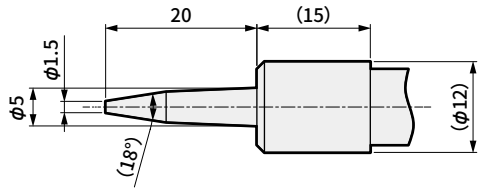
■ **关于润滑脂给油**

● 推荐润滑脂

| 对象执行器 | 推荐润滑脂 | |
|---|---|---|
| | 型号 | 厂商名称 |
| EJSG-标准系列<br>EJSG-G系列 | AC-D | 协同油脂（株） |
| EJSG-FP1系列 | L700 | THK（株） |
| EJSG-C系列 | AFF | THK（株） |

※关于EJSG-P4系列的润滑脂，请咨询本公司营业人员。

● 润滑脂供脂时使用的喷嘴推荐前端形状请参阅下图。




・推荐喷嘴

| 型号 | 厂商名称 |
|---|---|
| HSP-3 | （株）雅玛达公司 |

● EBS、EBR系列用润滑脂喷嘴无法使用。

■ **产品废弃时，请遵守有关废弃物处理及清洁的法规，务必委托专业废弃物处理机构进行处理。**

■ **为防止静电破损，产品内置的电路板上在电路和金属本体间连接有电容器。因此，请勿对安装本产品的装置进行耐电压试验绝缘电阻试验。否则可能导致本产品损坏。需要对装置进行上述试验时，请拆下本产品进行。**

■ **更换马达单元时，请务必按照步骤书进行原点调整。**
不进行原点调整时，可能会超出行程范围移动，碰撞内部机械挡块，导致损坏。

■ **拆下同步带时，请务必根据步骤书进行原点调整。**
不进行原点调整时，可能会超出行程范围移动，碰撞内部机械挡块，导致损坏。

■ **变更执行器和控制器的组合时，在进行动作前请务必确认程序和参数。**
否则可能会因意外动作而导致事故。

■ **接通电源时，为了识别执行器位置，请注意在接通电源后数秒间不要移动滑台。**
否则可能会因无法识别的位置而发生意外动作。

## 2.控制器　ECG

### ⚠注意

■ **如果频繁地ON/OFF电源，可能会导致控制器内部部件损坏。**
如果反复进行通电和电源切断，会导致电容器等寿命缩短。另外，从电源切断到重新接通电源均无法间隔1秒以上，可能会导致浪涌电压导致产品损坏。

■ **请勿超出最大可搬送重量的动作。**
控制器内部的元件会发热，导致损坏。

■ **在推压动作下进行夹紧时，目标位置请比希望停止的位置多预留5mm左右。**
根据停止位置，有时不会产生夹紧力。

■ **本样本中记载的按压力和按压率的关系为大致标准。马达扭矩等的偏差可能会导致即使相同设定值也会产生误差。**

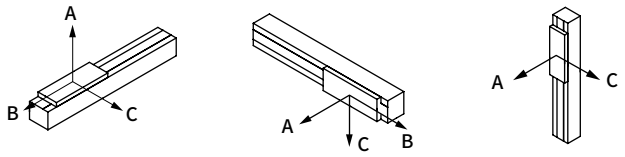
# EJSG选型检查表 → CKD（经办人　　）行

请填写最近的营业所F已发送固定我们将回复选型结果。

**客户：**

| | | | |
|---|---|---|---|
| 贵公司名 | | 部门 | |
| 姓名 | | 邮箱 | |
| ＴＥＬ | | ＦＡＸ | |

**选型条件：**

| | |
|---|---|
| 希望机种 | （EJSG）- |
| 基本规格 | 最大行程：　　mm、滚珠丝杆导程：　　mm |
| 动作条件 | 移动行程：　　mm、移动时间：　　s |
| | 设定速度：　　mm/s |
| | 设定加减速度：　　$mm/s^2$（设定加减速时间：　　s） |
| | 重复精度：±　　mm |
| 负荷条件 | 滑块型 |
| | 负载重量：　　kg |
| | 安装形式：<br>水平/壁挂/垂直/吊装/其他<br> |
| | 从滑块中心到负荷重心的距离 |
| | A 方向：　　mm<br>B 方向：　　mm<br>C 方向：　　mm |
| | 按压负荷：<br>无 / 有（　　N）<br>动作时 / 停止时<br>施加在滑块中心的力的方向（） |
| 使用环境 | 环境温度：　　°C、环境湿度：　　% |
| | 环境： |
| 接口规格 | 并行 I/O / IO-Link / CC-Link / EtherCAT / EtherNet/IP |
| 特别记载事项 | |

MEMO

关联产品

## 电动执行器　EBS-M/EBR-M系列

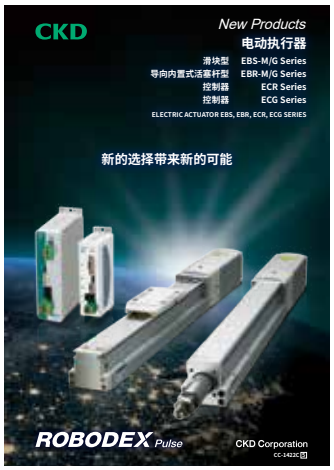
■ 滑块型EBS-M系列
高速搬送用

■ 导向内置式活塞杆型EBR-M系列
压入、升降用

■ 控制器ECR系列
可连接任何执行器的“单控制器”

■ 控制器ECG系列
库存管理简单、设计简单、设定简单的“新型控制器”

样本编号：CC-1422CS




## 电动执行器　FLSH/FLCR/FGRC系列

■ 双卡爪夹持型　FLSH系列
可灵活搬送多种工件

■ 滑台型FLCR系列
适用于短行程的工件搬送和定位

■ 摆动型FGRC系列
适用于分度动作及工件的翻转

■ 控制器ECR系列
可连接任何执行器的“单控制器”

■ 控制器ECG系列
库存管理简单、设计简单、设定简单的“新型控制器”

样本编号：CC-1444CS




## 电动执行器　FFLD系列

■双卡爪夹持型
■ 3种尺寸
■内置控制器
■ 1电缆
■最大行程80mm（单侧）
■最大夹持力500N（单侧）
■现场总线接口IO-Link

样本编号：CC-1492CS



关联产品

## 电动执行器　D系列、G系列

样本编号：CC-1591CS




继承了气动元件的DNA的新电动执行器

■ D系列（螺杆驱动方式）
专用于两点间定位用途的执行器

■ D系列（弹簧驱动方式）
专用于夹紧、夹持用途的弹簧内置型阿动气缸

■ G系列（螺杆驱动方式）
64点定位执行器

## 电动执行器　无马达综合

样本编号：CB-055CS




无马达电动执行器产品阵容丰富

■ 滑块型

| | |
|---|---|
| 高速搬送用 | EBS-L系列 |
| 用于高负荷搬送 | ETS/ECS系列 |
| 用于长行程搬送 | ETV/ECV系列 |
| 用于高效搬送 | EKS-L系列 |

■ 活塞杆

| | |
|---|---|
| 适用于压入、升降 | EBR-L系列 |

■ABSODEX
AX1000/2000/4000TS・TH
AX6000MU系列

实现了易用性的Direct Drive Actuator
从手掌大小的尺寸～大扭矩。
搬送、定位，可简单地构筑各种装置



■ τ DISC系列
高性能的Direct Drive Servo Motor
满足高精度、高速、速度稳定性等各种需求的
丰富产品线。
实现更高等级的性能。

NIKKI DENSO



# 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


## 华东区域

**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: ckdks@ckd.sh.cn

**苏州分公司**
TEL:(0512)68636801
E-mail: ckdsuzhou@ckd.sh.cn

## 中西区域

**无锡分公司**
TEL:(0510)82762726
E-mail: ckdwx@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: ckdcs@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: ckdcd@ckd.sh.cn

**西安分公司**
TEL:(029)68750491
E-mail: xian@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

**惠州分公司**
TEL:(0752)7801550
E-mail: ckdhuizhou@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

## 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: ckdqd@ckd.sh.cn

**济南分公司**
TEL:(0531)68812818
E-mail: ckdjn@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

※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 2025 All copyrights reserved. ©喜开理(上海)机器有限公司 2025版权所有


官方公众号　官方视频号


2025.5