

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)

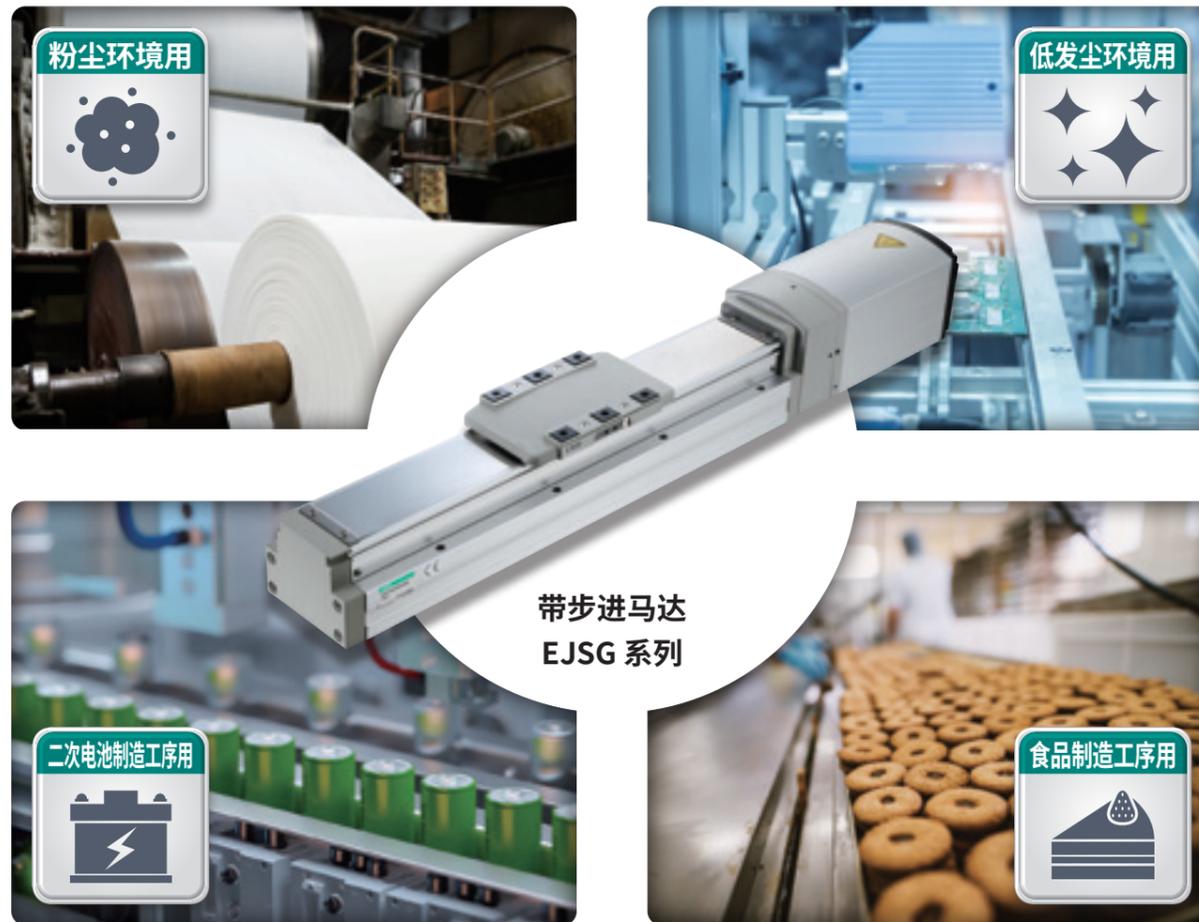
EJSG-FP1系列 (用于食品制造工序)

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



为了在各种环境、工序中放心使用



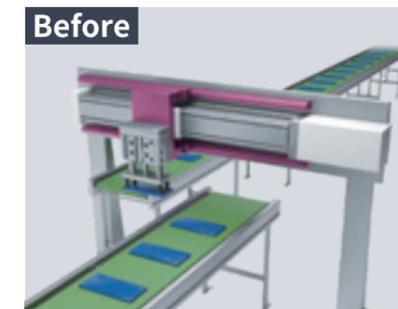
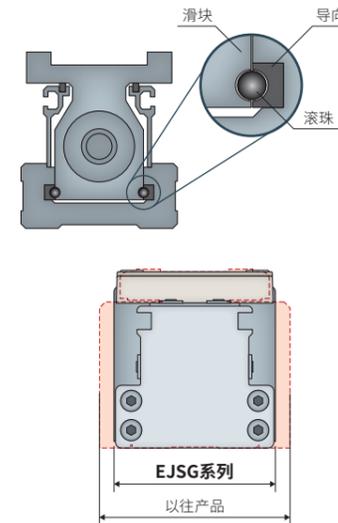
满足客户所需的易用性和高刚性，由5种机种组成的产品阵容。

品种丰富	尺寸			记载页码
	04	05	08	
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



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。



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

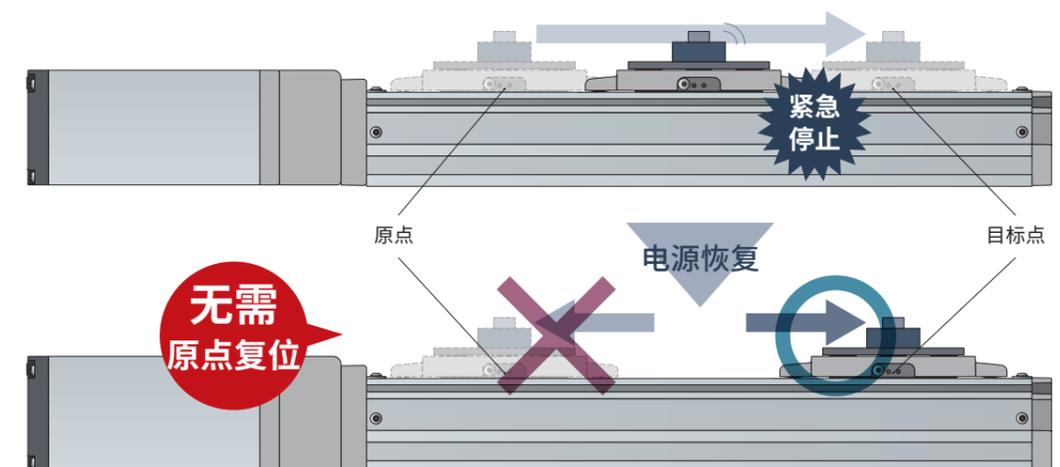
	以往产品	EJSG-05
本体宽度	64mm	54mm
静态允许力矩	MP	25.7N·m
	MY	25.7N·m
	MR	58N·m
		144N·m

无电池绝对编码器



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。

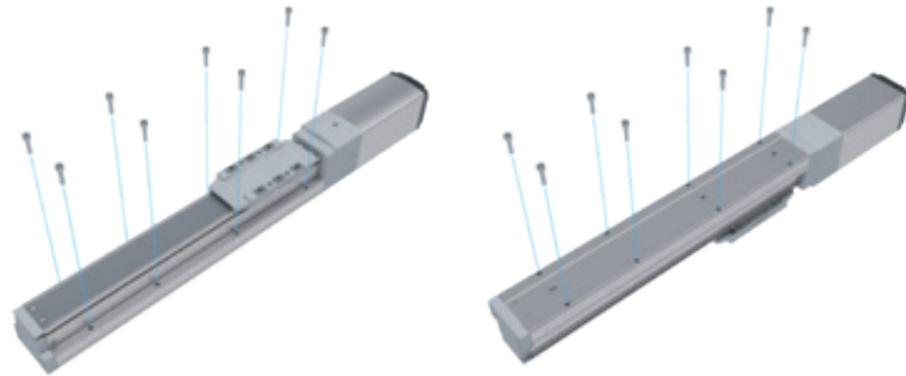
※所有系列选择项



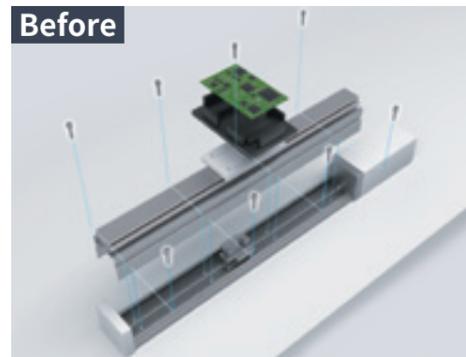


上下面备有安装孔

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。

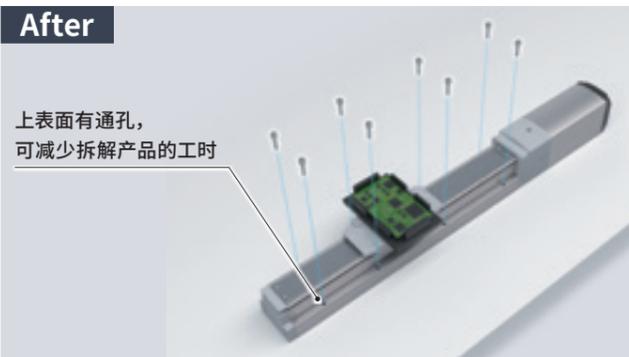


Before



拆解本体后上面安装

After



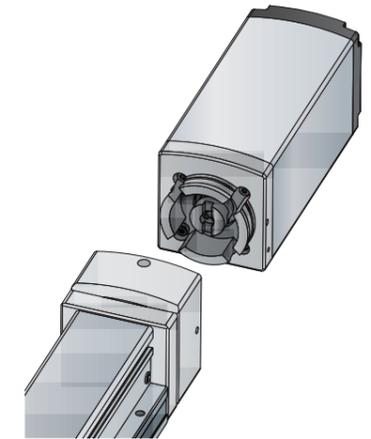
无需拆解本体，上面安装

上表面有通孔，
可减少拆解产品的工时



马达单元可更换

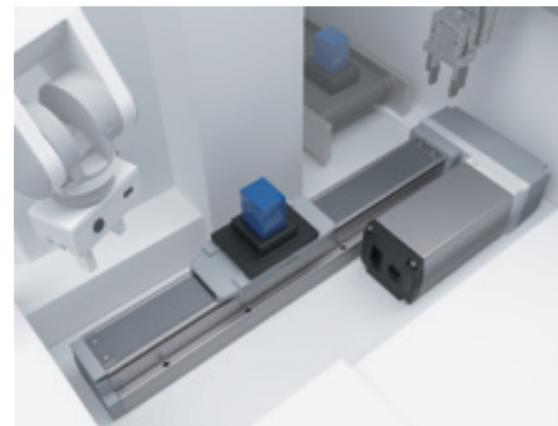
可更换马达单元。
维护简便。



可定制执行器

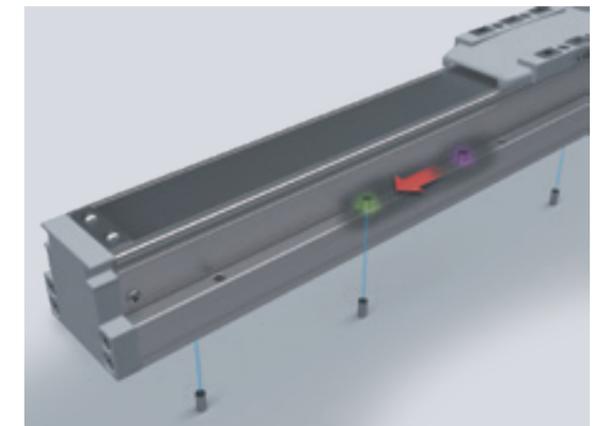
执行器部位的尺寸等存在问题时，请与本公司协商。
※为接单生产品。

中间行程 ※每10mm



用于有限空间

变更加工孔位置



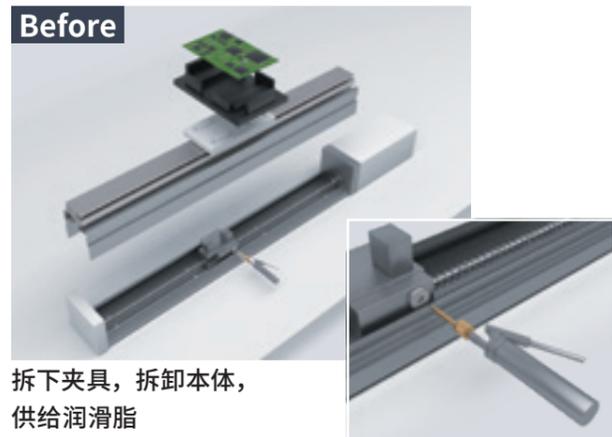
需要变更定位销孔位置时



配备外部润滑脂加注口

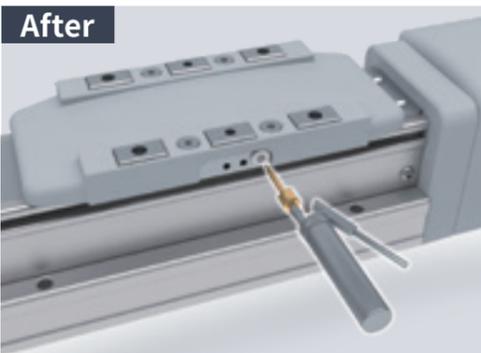
两侧配备可从外部直接供脂的加注口。
无需拆解本体，仅需从一个位置供脂，即可对导轨和滚珠丝杆进行维护。

Before



拆下夹具，拆卸本体，
供给润滑脂

After



从外部直接供脂

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)



IP50
对应



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

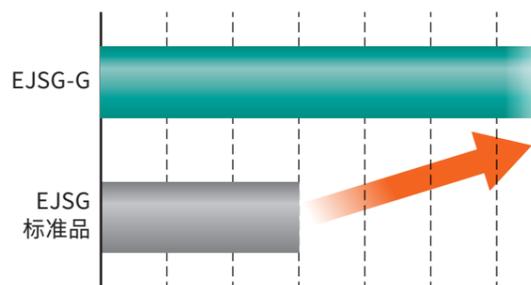


粉尘环境下行走试验

【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/m ³

移动距离



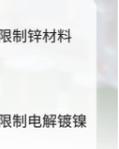
适用于洁净环境的电动执行器

EJSG-C Series (低发尘规格)



适用于二次电池制造工序的电动执行器

EJSG-P4 Series



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



FP
Food Process

食品级
(NSF H1)
润滑油使用



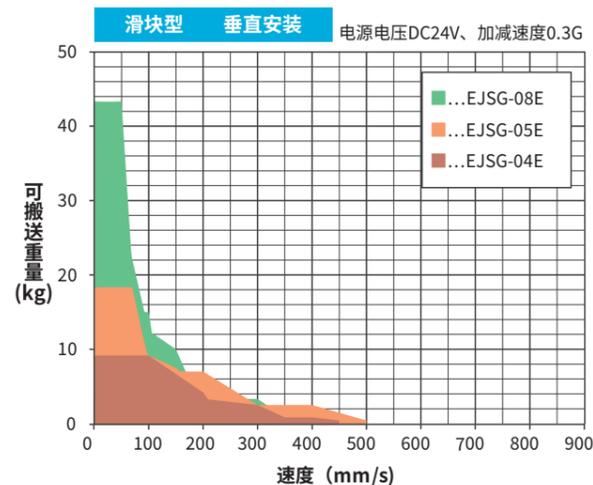
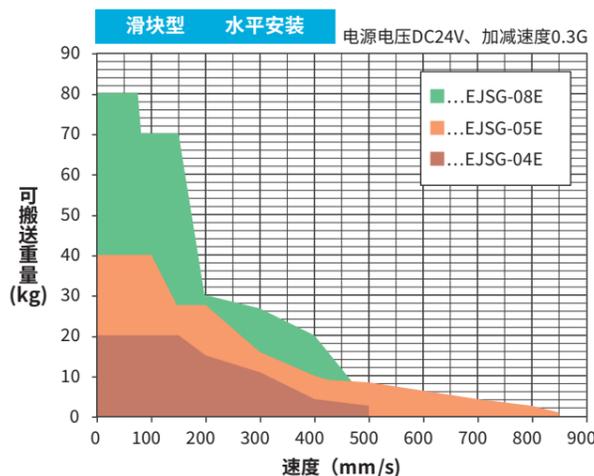
CONTENTS

产品简介	卷头
体系表	2
<hr/>	
● 规格、型号显示、外形尺寸图	
•EJSG-04-※	6
•EJSG-05-※	16
•EJSG-08-※	26
● 选型	108
● 技术资料	110
<hr/>	
⚠ 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)		最大按压力 (N)	行程 (mm) 与最快速度 (mm/s)																	记载页码							
						水平	垂直		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
EJSG EJSG-G (防尘规格) EJSG-C (低发生规格) EJSG-P4 (适用于二次电池制造工序) EJSG-FP1 (用于食品制造工序) ECG 系列		□35	直接安装	44	6	20.0	9.2	155	320mm/s																	6							
					12	15.0	3.3	77	500																								
					折回安装	6	20.0	9.2	155	250																	10						
						12	11.7	3.3	77	400																							
		□42	直接安装	54	5	40.0	14.0	220	290																	16							
					10	27.5	7.0	110	500																								
					20	18.3	2.5	55	850																								
					折回安装	5	40.0	10.0	220	250																	20						
						10	27.5	3.3	110	400																							
						20	18.3	0.8	55	700																							
		□56	直接安装	82	5	80.0	43.3	965	150																	26							
					10	70.0	28.3	482	250																								
20					30.0	3.3	241	500																									
折回安装					5	80.0	33.3	965	125																	30							
					10	70.0	18.3	482	250																								
					20	30.0	3.3	241	400																								

※ 本数据为电源电压DC24V、加减速速度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

1 本体尺寸	3 导程	6 编码器	7 中继电缆
04 本体宽度44mm	05 5mm	B 无电池绝对式编码器	N00 无
05 本体宽度54mm	06 6mm	C 增量式编码器	S01 固定电缆 1m
08 本体宽度82mm	10 10mm		S03 固定电缆 3m
	12 12mm		S05 固定电缆 5m
	20 20mm		S10 固定电缆 10m
2 马达安装方向	4 行程	5 刹车	R01 可动电缆 1m
E 直接安装	0050 50mm	N 无	R03 可动电缆 3m
R 右侧折回安装	? (每50mm)	B 有	R05 可动电缆 5m
D 下侧折回安装	1100 1100mm		R10 可动电缆 10m
L 左侧折回安装			

防尘规格 (G 系列)

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

8 接头	防尘规格
V 有	

低发尘规格 (C 系列)

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

8 接头	低发尘规格
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

8 接头	适用于二次电池制造工序
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

适用于食品制造工序

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

备注

EJSG	EJSG-G (防尘规格)	EJSG-C (低发尘规格)	EJSG-P4 (适用于二次电池制造工序)	EJSG-FP1 (用于食品制造工序)	选型 技术资料	ECG-A (控制器)	使用注意事项
------	------------------	-------------------	--------------------------	------------------------	------------	----------------	--------



电动执行器 滑块型

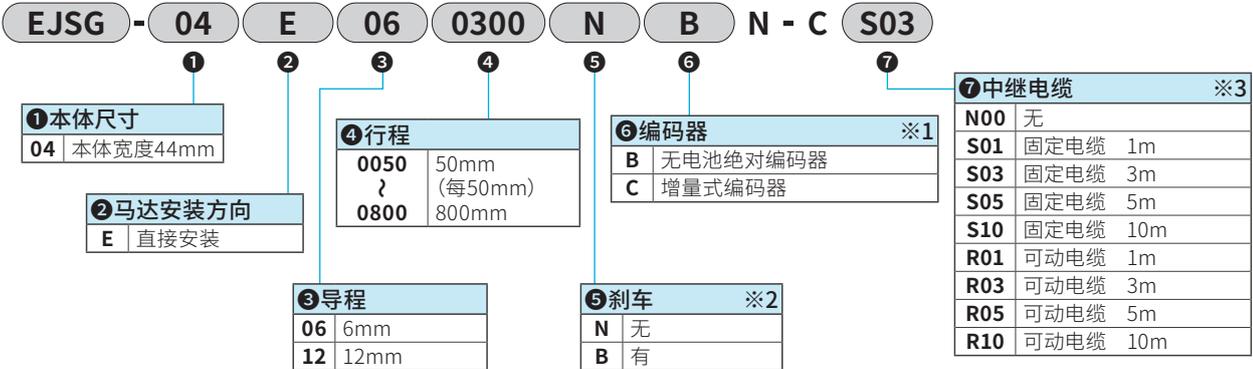
EJSG-04E

马达直接安装型

□35 步进马达



型号表示方法



- ※1 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 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 kg ※1	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%	
马达部瞬间最大电流	A	2.4
刹车	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) 35~80%RH (不得结露)	
保存环境温度、湿度	-10 ~ 50°C (不得冻结) 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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)					
	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

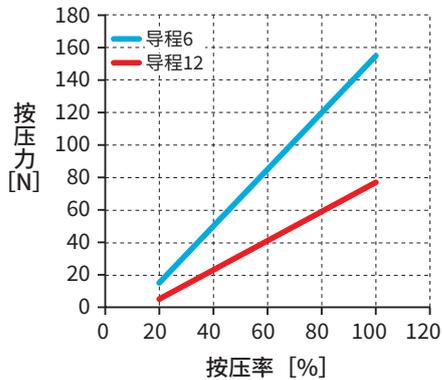
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加加速度(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】

速度 (mm/s)	加加速度(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

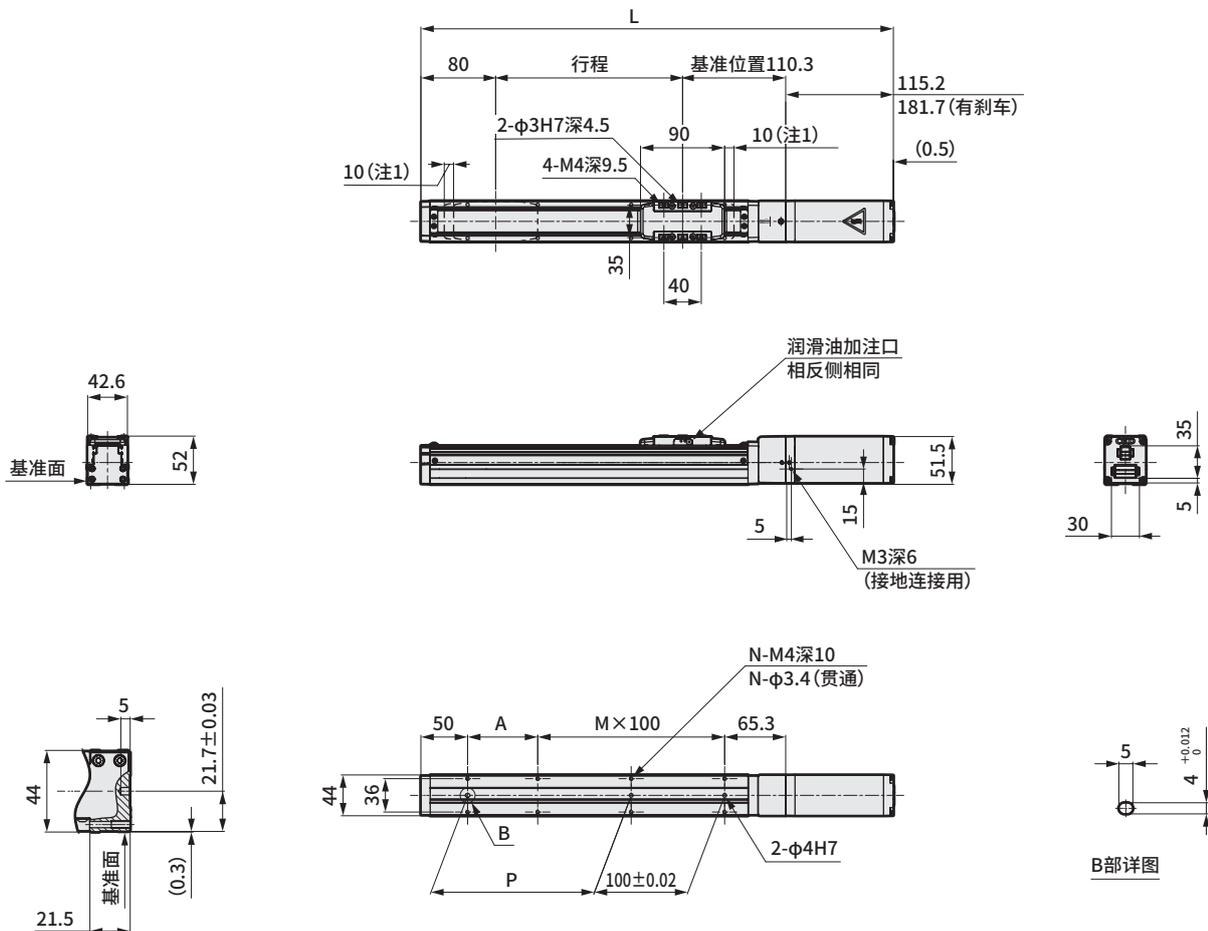


※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

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	无刹车	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
	有刹车	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	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	8
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	20
P	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	775
重量 (kg)	无刹车	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
	有刹车	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

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

备注

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项



电动执行器 滑块型

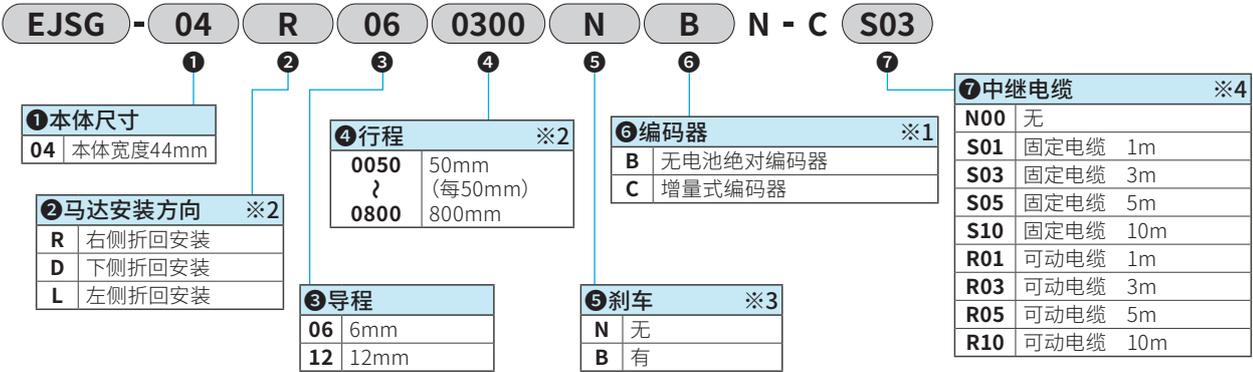
EJSG-04※

马达折回安装型

□35 步进马达



型号表示方法



- ※1 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 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 kg ※1	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%	
马达部瞬间最大电流	A	2.4
刹车	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) 35~80%RH(不得结露)	
保存环境温度、湿度	-10~50°C(不得冻结) 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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)			
	50~650	700	750	800
6	250	220	190	170
12	400	400	390	340

速度与可搬送重量

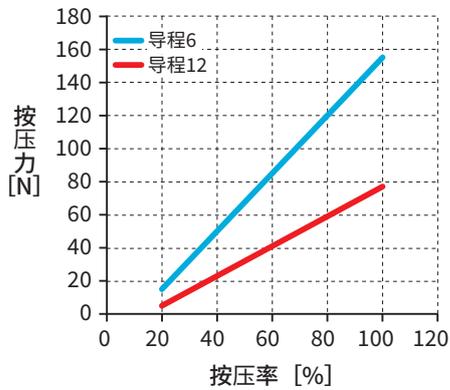
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加加速度(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】

速度 (mm/s)	加加速度(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

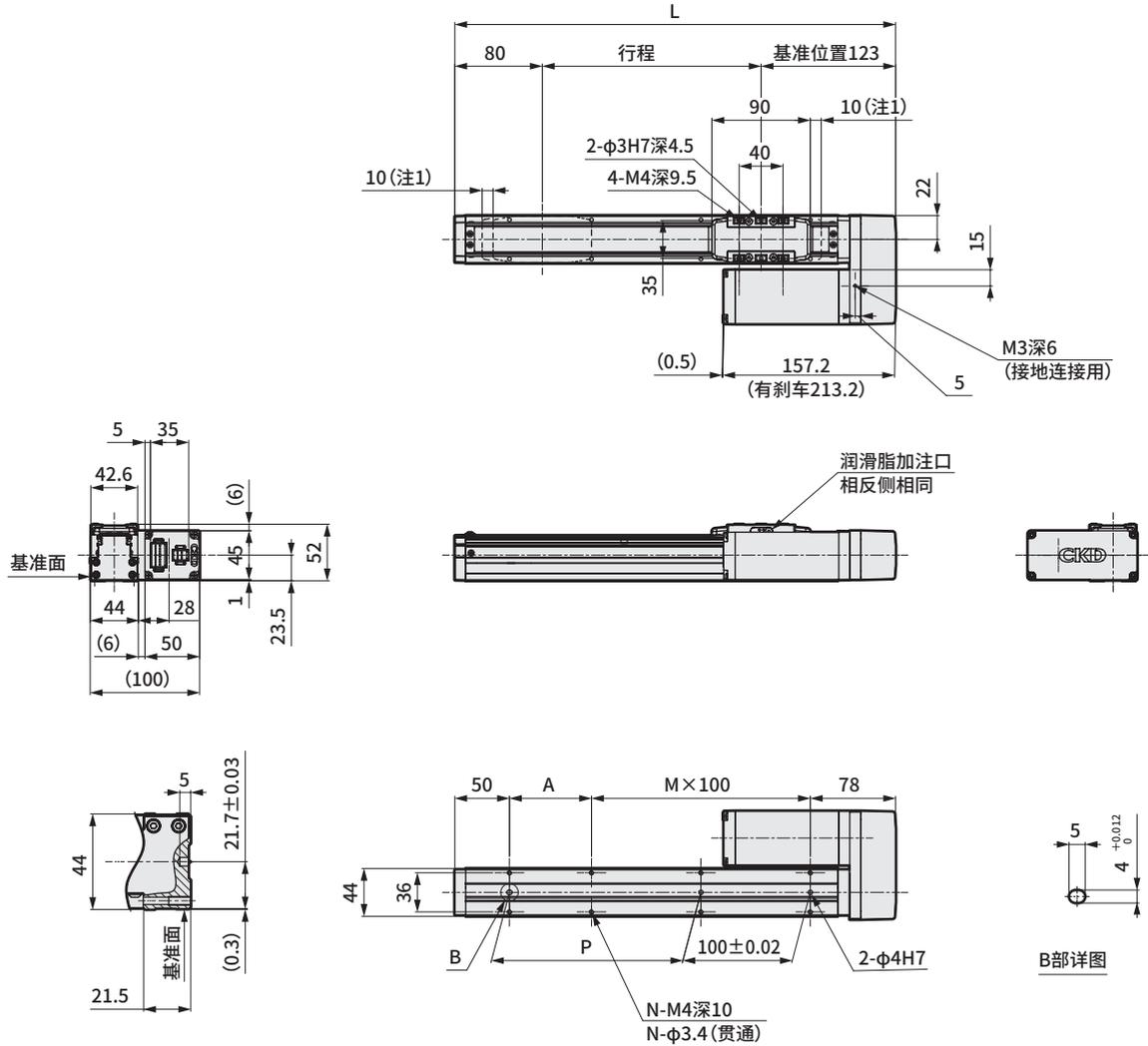


※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

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)	无刹车	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
	有刹车	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

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

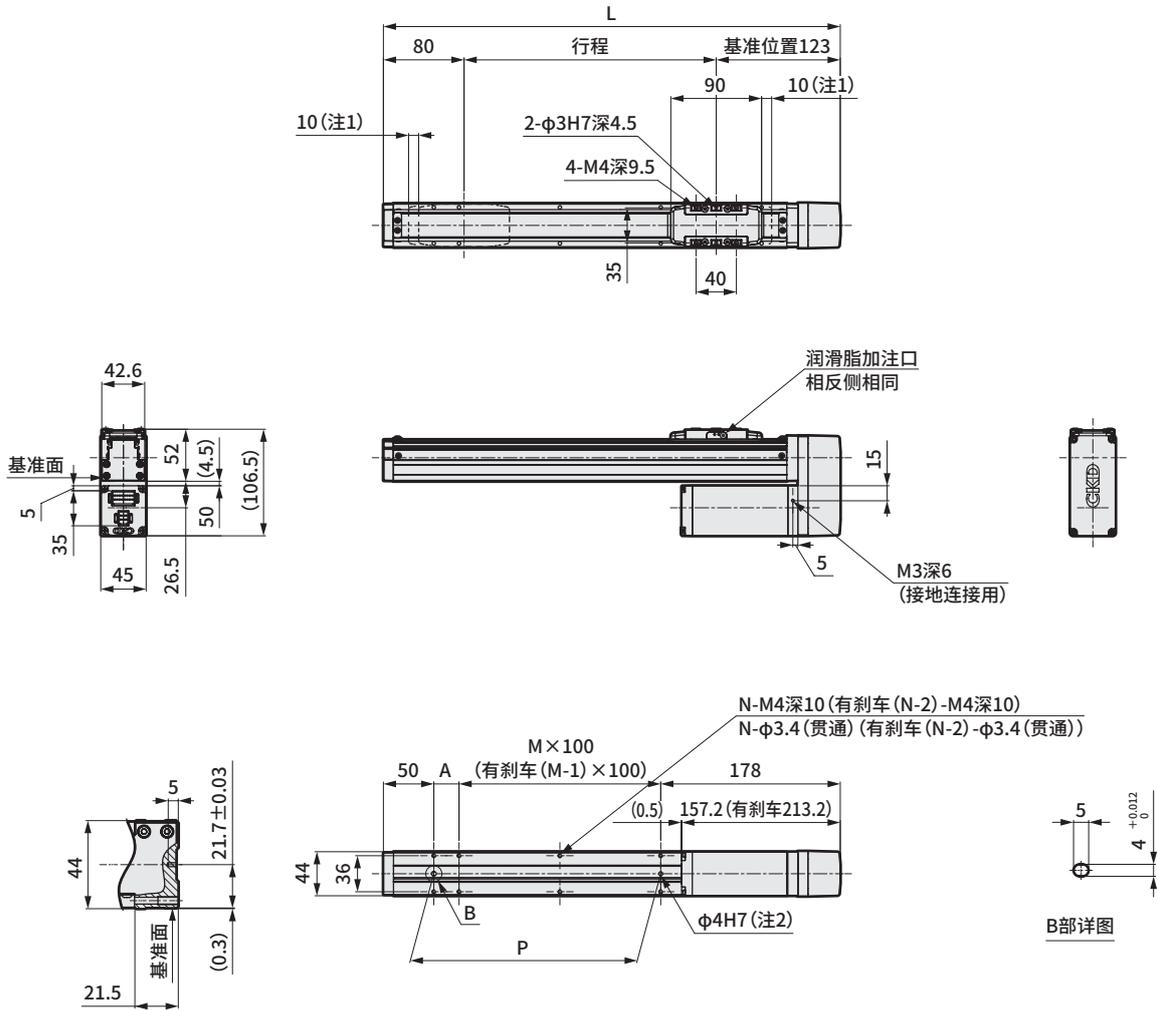
选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

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：有刹车时，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)	无刹车	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.0	3.1	3.2	3.4	3.5
	有刹车	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

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

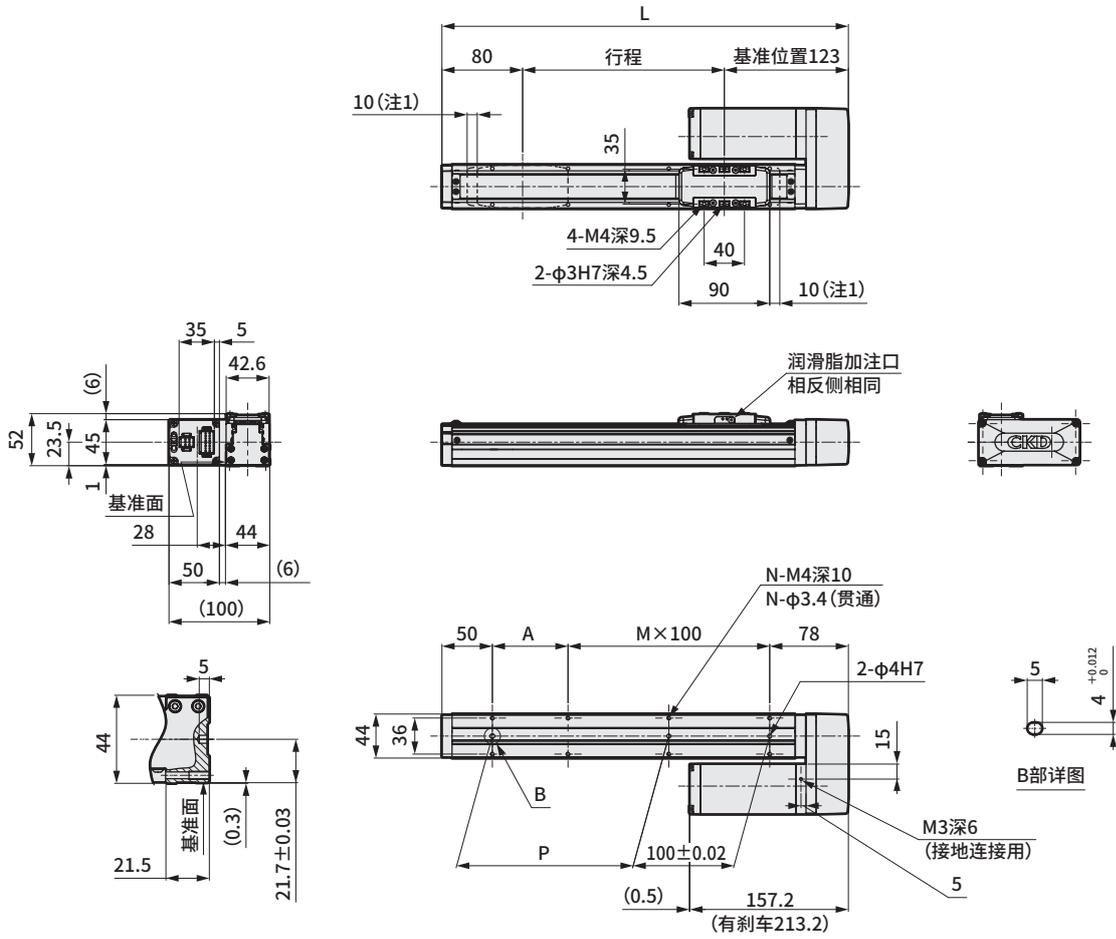
ECG-A
(控制器)

使用注意事项

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)	无刹车	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
	有刹车	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

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

备注

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项



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

① 本体尺寸

05	本体宽度54mm
----	----------

② 马达安装方向

E	直接安装
---	------

③ 导程

05	5mm
10	10mm
20	20mm

④ 行程

0050	50mm
?	(每50mm)
0800	800mm

⑤ 刹车 ※2

N	无
B	有

⑥ 编码器 ※1

B	无电池绝对编码器
C	增量式编码器 (ECG用)

⑦ 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 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 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			
刹车	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) 35~80%RH (不得结露)				
保存环境温度、湿度	-10~50°C (不得冻结) 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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)					
	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

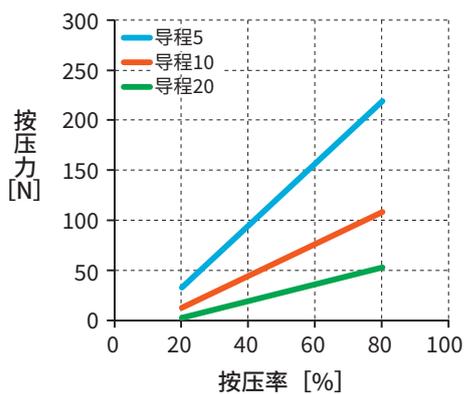
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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

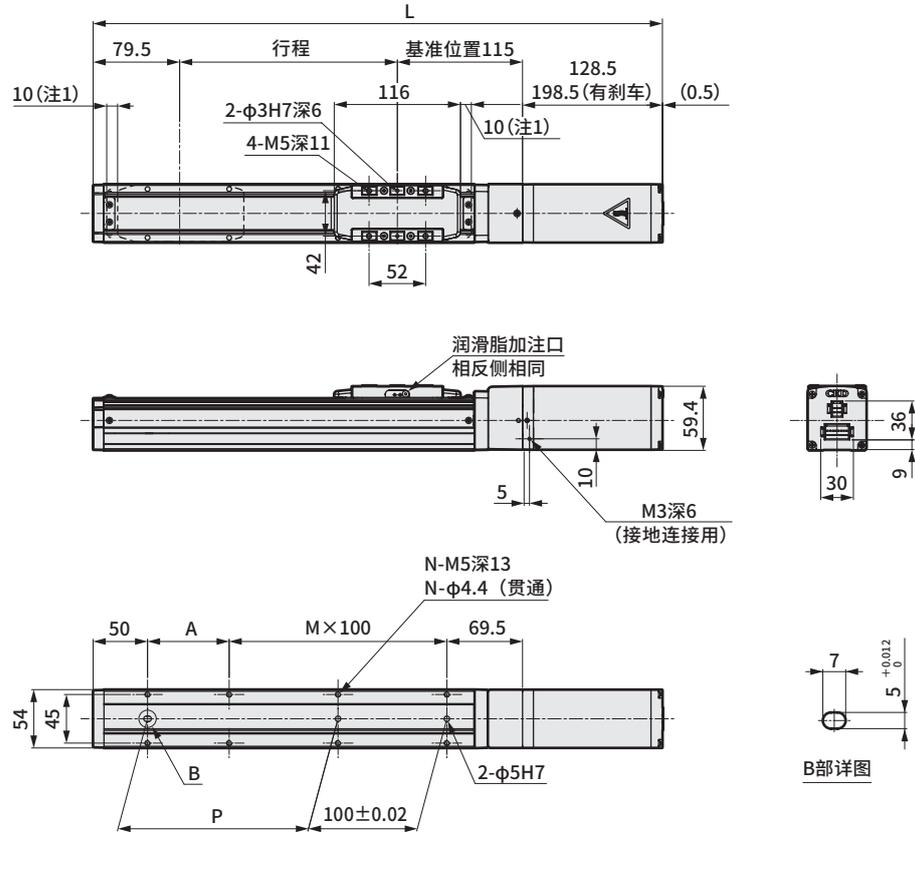


※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

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	无刹车	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123
	有刹车	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)	无刹车	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
	有刹车	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

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

备注

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

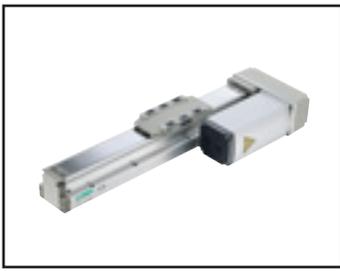
EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项



电动执行器 滑块型

EJSJG-05※

马达折回安装型

□42 步进马达



型号表示方法

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

①本体尺寸

05	本体宽度54mm
----	----------

②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

③导程

05	5mm
10	10mm
20	20mm

④行程 ※2

0050	50mm
?	(每50mm)
0800	800mm

⑤刹车 ※3

N	无
B	有

⑥编码器 ※1

B	无电池绝对编码器
C	增量式编码器

⑦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 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 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	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%		
马达部瞬间最大电流	A	2.7	
刹车	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) 35~80%RH (不得结露)		
保存环境温度、湿度	-10~50°C (不得冻结) 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。

EJSJG

EJSJG-G
(防尘规格)

EJSJG-C
(低发生规格)

EJSJG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSJG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)				
	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

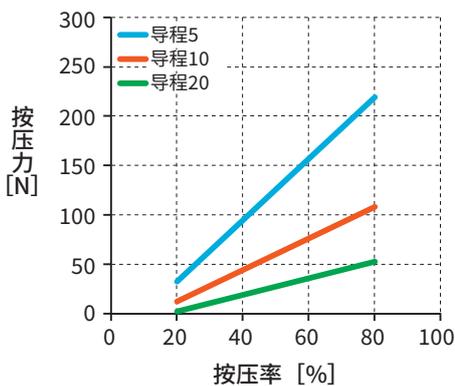
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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】

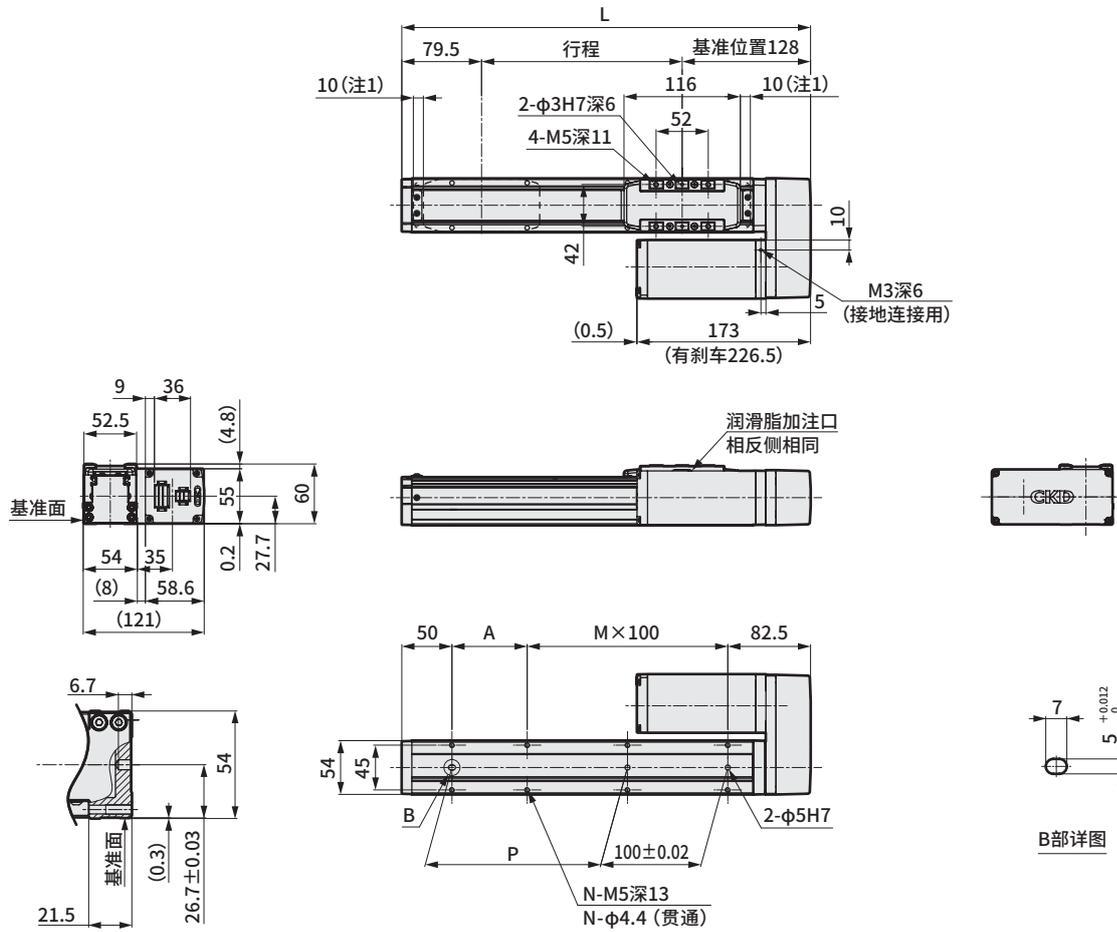
速度 (mm/s)	加减速速度 (G)		
	0.3		
	导程 (mm)		
	5	10	20
6	10.0		
12	10.0	3.3	
25	10.0	3.3	0.8
50	10.0	3.3	0.8
100	8.3	3.3	0.8
150	6.7	2.1	0.8
200	2.5	2.1	0.8
210	0.8	1.3	0.8
300		1.3	0.8
325		0.4	0.8
400			0.8
500			0.4

按压力



※ 上述按压力为参考值。按压力速度等条件可能会导致偏差。

● 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)	无刹车	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
	有刹车	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

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

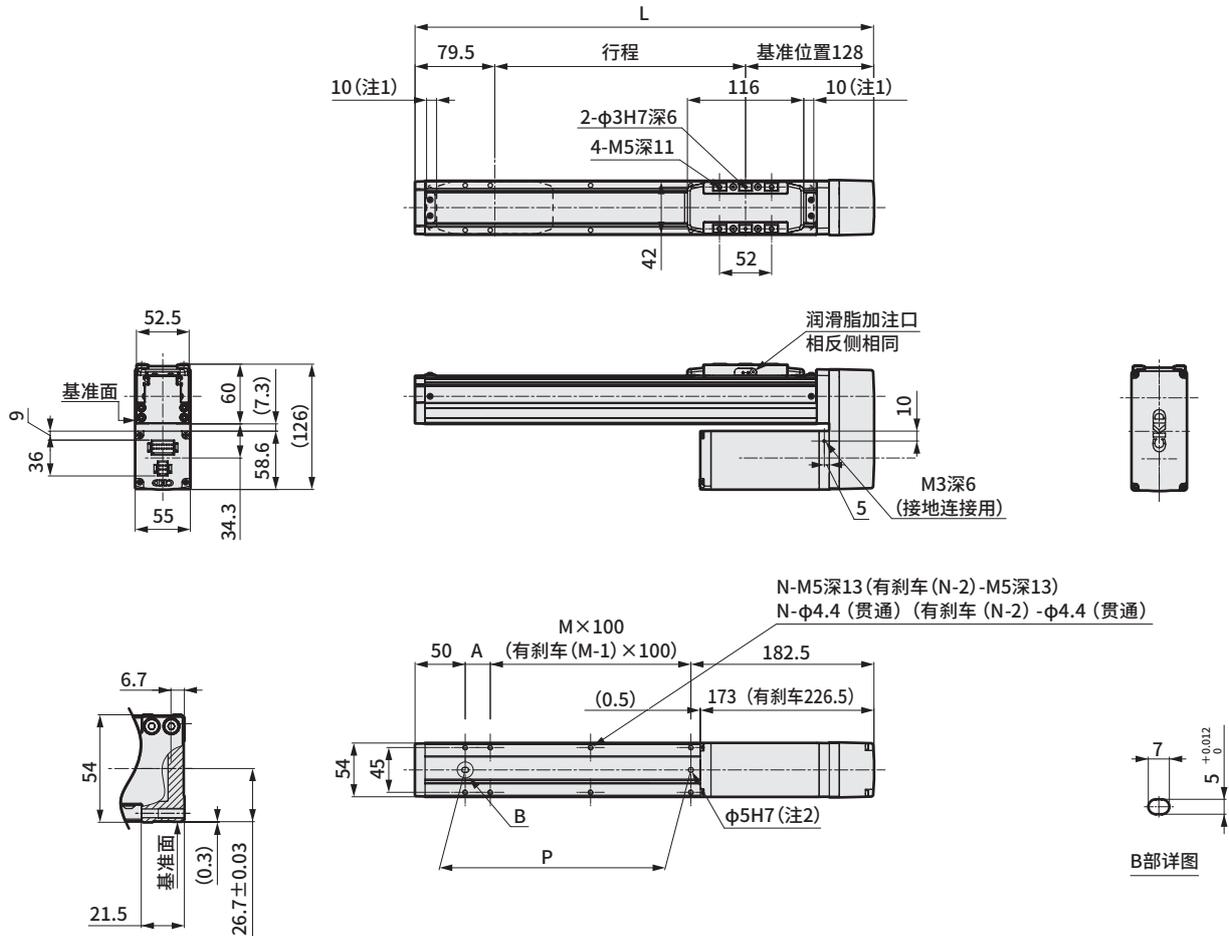
选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

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：有刹车时，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)	无刹车	3.1	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8	3.9	4.1	4.2	4.4	4.6
	有刹车	3.9	4.0	4.2	4.3	4.4	4.6	4.7	4.9	5.0	5.1	5.4

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

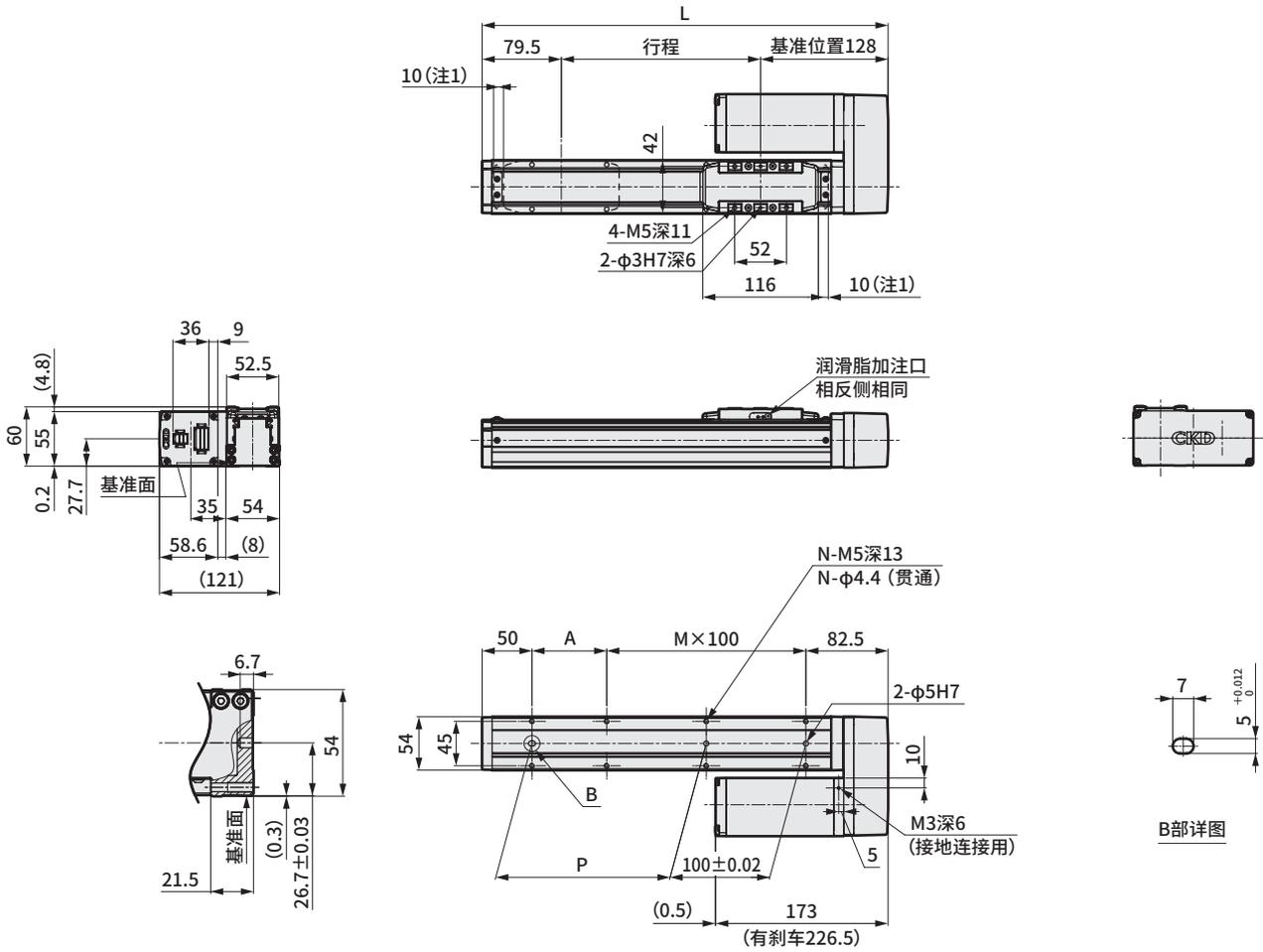
ECG-A
(控制器)

使用注意事项

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)	无刹车	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
	有刹车	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

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

备注

EJSG	EJSG-G (防尘规格)	EJSG-C (低发尘规格)	EJSG-P4 (适用于二次电池制造工序)	EJSG-FP1 (用于食品制造工序)	选型 技术资料	ECG-A (控制器)	使用注意事项
------	------------------	-------------------	--------------------------	------------------------	------------	----------------	--------



电动执行器 滑块型

EJSJG-08E

马达直接安装型

□56 步进马达



型号表示方法

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

1 本体尺寸
08 本体宽度82mm

2 马达安装方向
E 直接安装

3 导程
05 5mm
10 10mm
20 20mm

4 行程
0050 50mm
(每50mm)
? 50mm
1100 1100mm

5 刹车 ※2
N 无
B 有

6 编码器 ※1
B 无电池绝对编码器
C 增量式编码器

7 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 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 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
最大可搬送重量 ※1	kg	80.0	70.0
	水平	43.3	28.3
动作速度范围 ※2	mm/s	6~150	12~250
	垂直		25~500
最大加减速度	G	0.7	0.7
	水平	0.3	0.3
最大按压力	N	965	482
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 : 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	
刹车	型号、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%	
	功耗	7.2	
	夹持力	N	768
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) 35~80%RH (不得结露)		
保存环境温度、湿度	-10~50°C (不得冻结) 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。

EJSJG

EJSJG-G
(防尘规格)

EJSJG-C
(低发生规格)

EJSJG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSJG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)				
	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

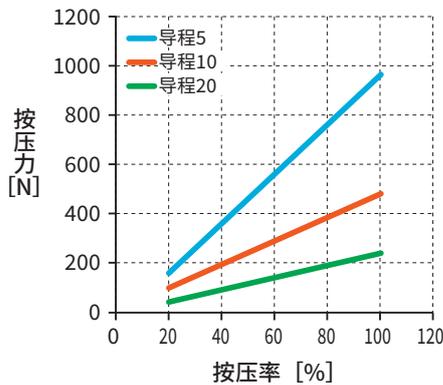
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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

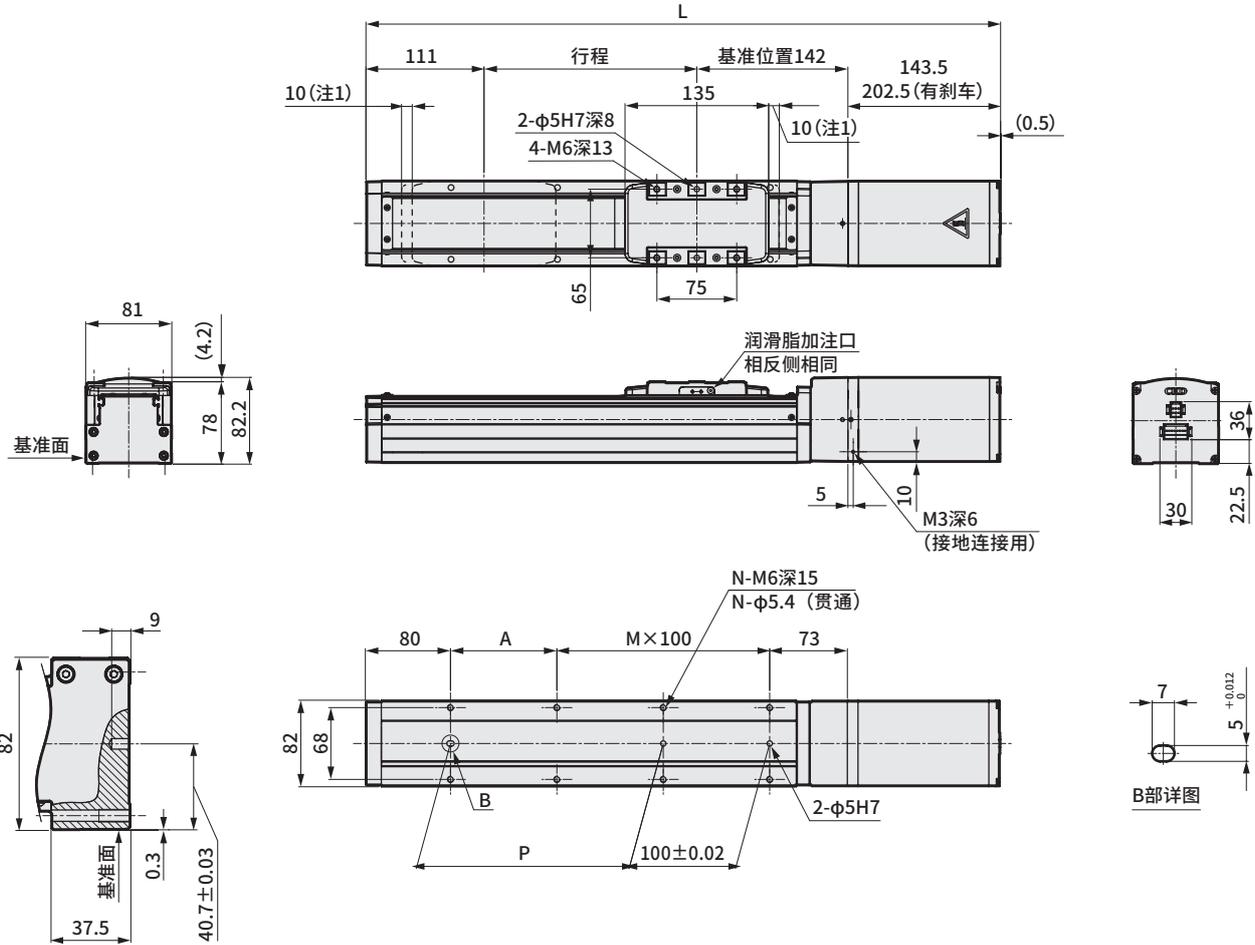


※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

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	无刹车	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
	有刹车	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)	无刹车	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
	有刹车	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	无刹车	1246.5	1296.5	1346.5	1396.5	1446.5	1496.5
	有刹车	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)	无刹车	11.0	11.4	11.7	12.1	12.4	12.7
	有刹车	12.1	12.4	12.8	13.1	13.4	13.8

备注

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项



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

① 本体尺寸

08	本体宽度82mm
----	----------

② 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

③ 导程

05	5mm
10	10mm
20	20mm

④ 行程 ※2

0050	50mm
?	(每50mm)
1100	1100mm

⑤ 刹车 ※3

N	无
B	有

⑥ 编码器 ※1

B	无电池绝对编码器
C	增量式编码器

⑦ 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 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 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
最大可搬送重量 ※1	kg	80.0	70.0
		33.3	18.3
动作速度范围 ※2	mm/s	6~125	12~250
			25~400
最大加减速度	G	0.7	0.7
		0.3	0.3
最大按压力	N	965	482
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 : 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	
刹车	型号、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%	
	功耗	7.2	
	夹持力	768	384
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) 35~80%RH (不得结露)	
保存环境温度、湿度		-10~50°C (不得冻结) 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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

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)

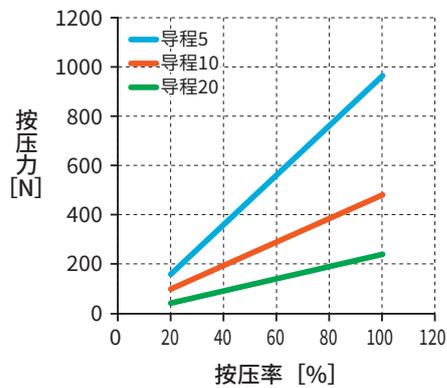
速度 (mm/s)	加减速速度 (G)					
	0.3			0.7		
	导程 (mm)					
	5	10	20	5	10	20
6	80.0			80.0		
12	80.0	70.0		80.0	70.0	
25	80.0	70.0	30.0	80.0	70.0	26.7
50	80.0	70.0	30.0	80.0	70.0	26.7
75	68.3	70.0	30.0	68.3	70.0	26.7
100	40.0	70.0	30.0	40.0	70.0	26.7
125	40.0	70.0	30.0	40.0	30.0	18.3
150		70.0	30.0		30.0	18.3
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)

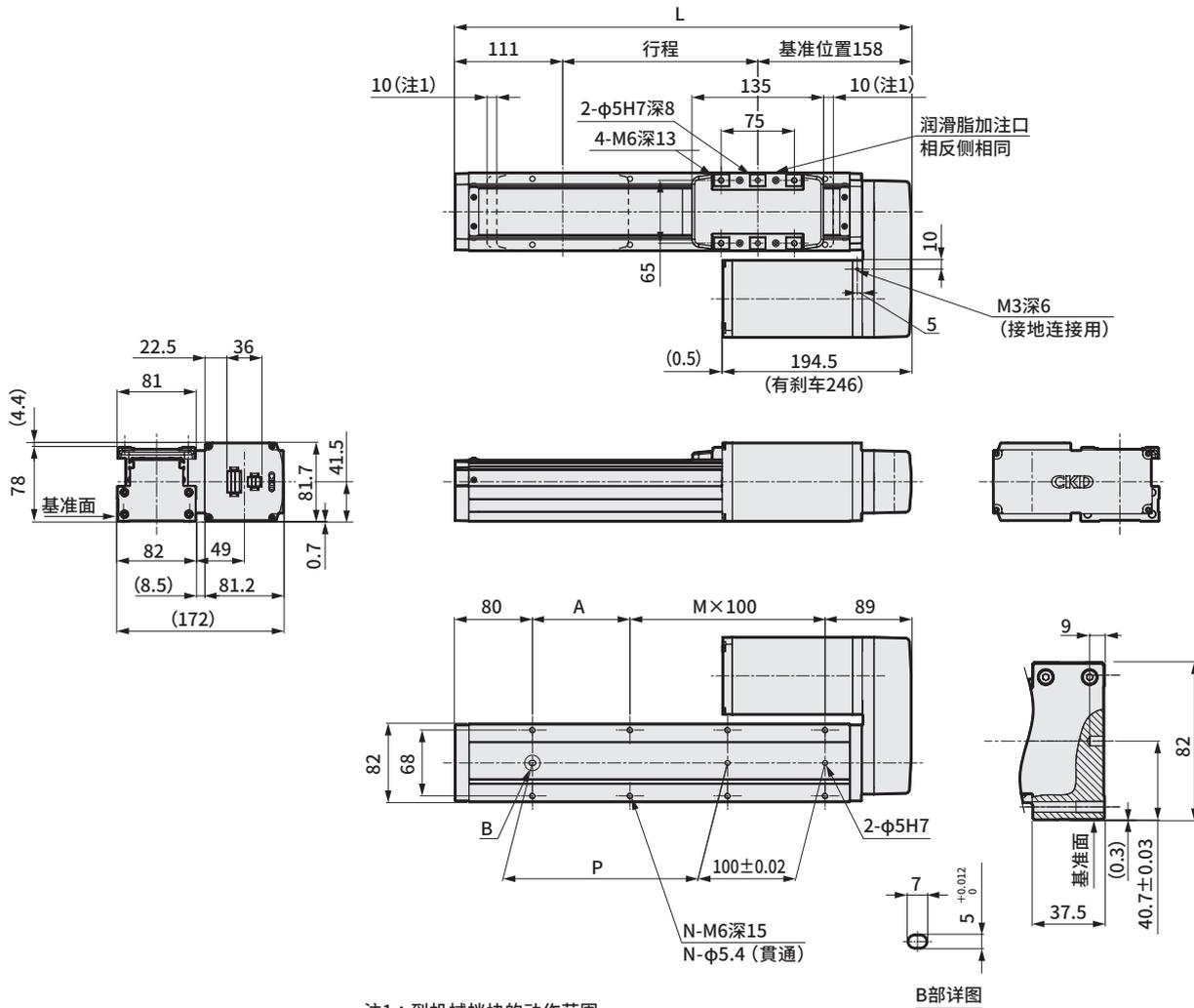
速度 (mm/s)	加减速速度 (G)		
	0.3		
	导程 (mm)		
	5	10	20
6	33.3		
12	33.3	18.3	
25	33.3	18.3	3.3
50	25.0	18.3	3.3
75	15.0	12.5	3.3
100	12.5	12.5	3.3
125	2.9	8.3	3.3
150		8.3	3.3
200		1.7	3.3
250			3.3
300			3.3
350			0.8

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-08R



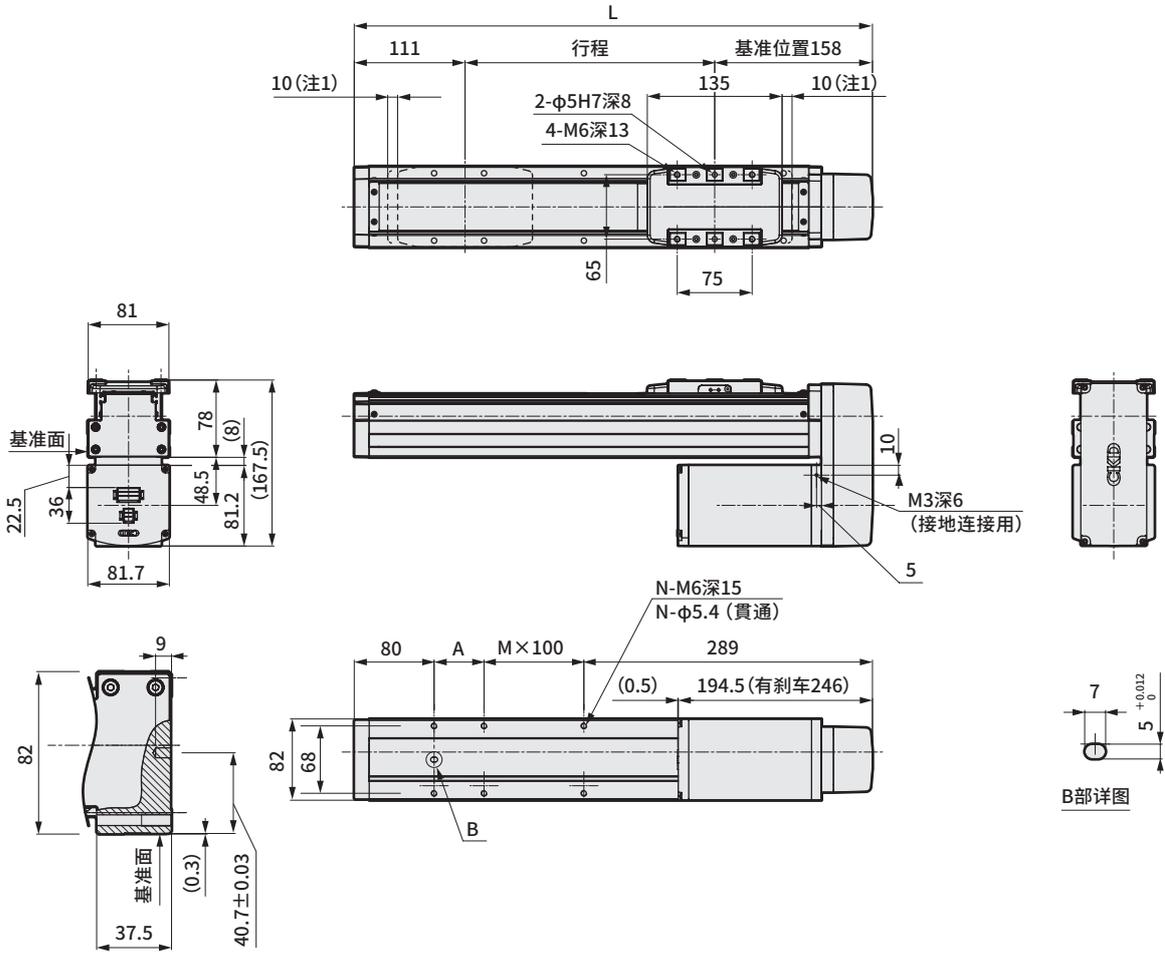
注1：到机械挡块的动作范围

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)	无刹车	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
	有刹车	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

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)	无刹车	11.3	11.6	11.9	12.3	12.6
	有刹车	12.3	12.6	13.0	13.3	13.6

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)	无刹车	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
	有刹车	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)	无刹车	12.6	12.9
	有刹车	13.6	14.0

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

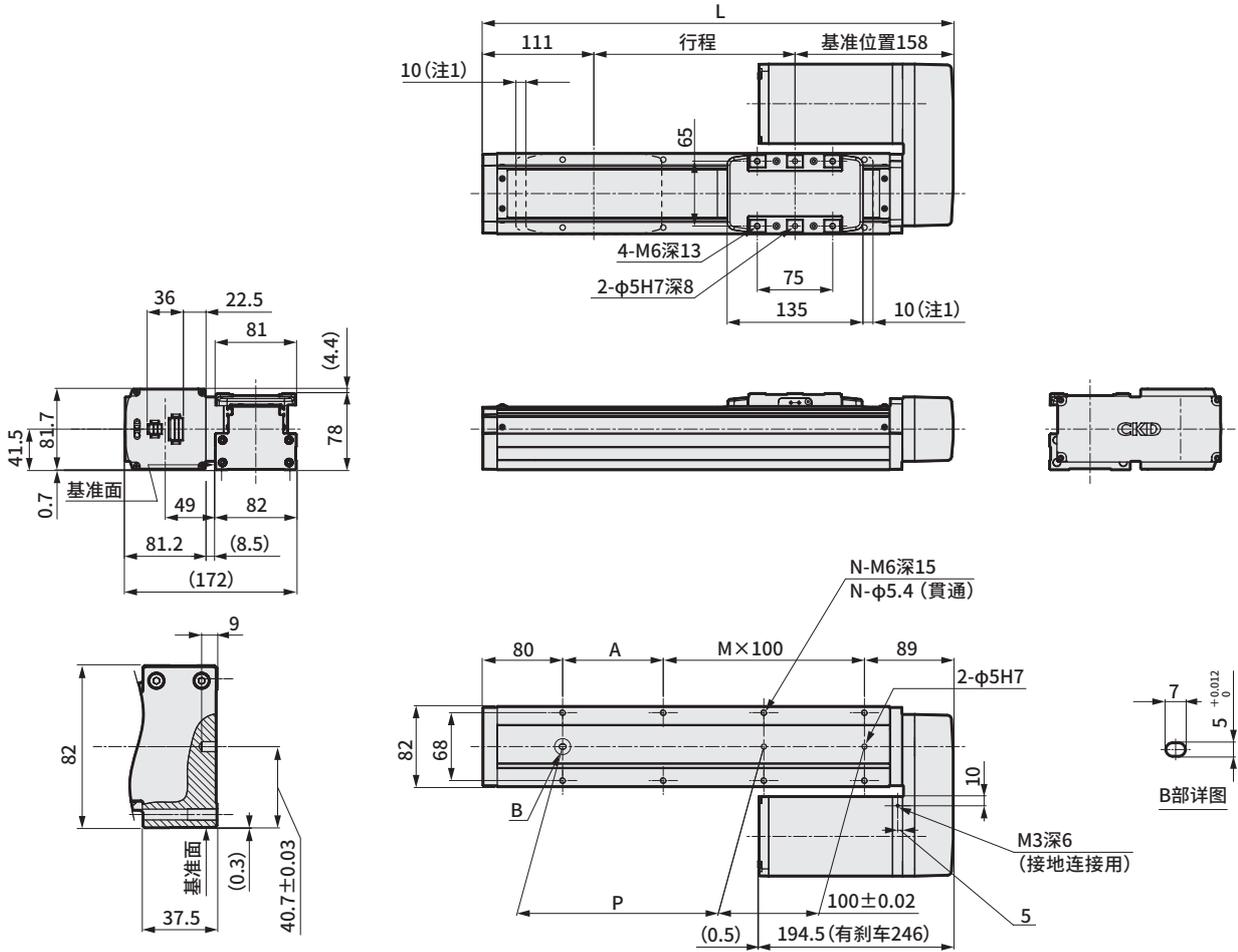
ECG-A
(控制器)

使用注意事项

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)	无刹车	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
	有刹车	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

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)	无刹车	11.3	11.6	11.9	12.3	12.6
	有刹车	12.3	12.6	13.0	13.3	13.6

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

备注

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

EJSG-G

滑块型防尘规格



CONTENTS

产品简介	卷头
体系表	38
● 规格、型号显示、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

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

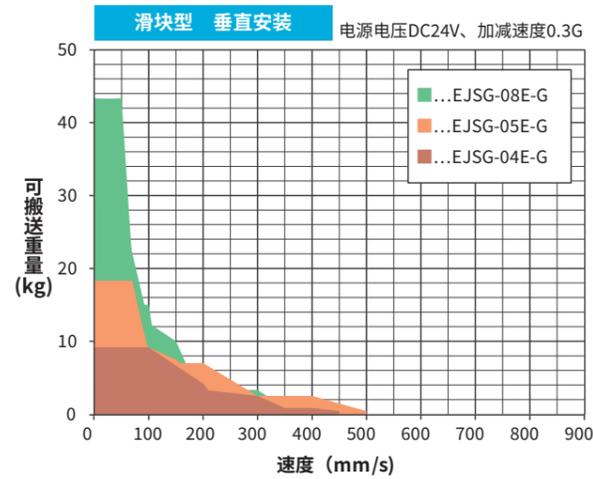
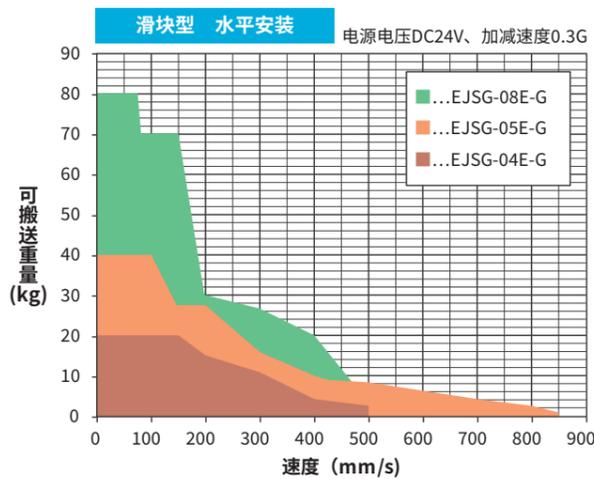
ECG-A
(控制器)

使用注意事项

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)		最大按压力 (N)	行程 (mm) 与最快速度 (mm/s)																	记载页码							
						水平	垂直		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850		900	950	1000	1050	1100	1150	1200
									mm																								
EJSG EJSG-G (防尘规格)	EJSG-04E06-G	□35	直接安装	44	6	20.0	9.2	155	320mm/s																	40							
	EJSG-04E12-G				12	15.0	3.3	77	500																								
	EJSG-04R/D/L06-G		折回安装		6	20.0	9.2	155	250																	42							
	EJSG-04R/D/L12-G				12	11.7	3.3	77	400																								
	EJSG-C (低发生规格)	EJSG-05E05-G	□42	直接安装	54	5	40.0	14.0	220	290																	44						
		EJSG-05E10-G				10	27.5	7.0	110	500																							
		EJSG-05E20-G				20	18.3	2.5	55	850																							
		EJSG-05R/D/L05-G		折回安装		5	40.0	10.0	220	250																	46						
EJSG-05R/D/L10-G		10				27.5	3.3	110	400																								
EJSG-05R/D/L20-G		20				18.3	0.8	55	700																								
ECG系列	EJSG-08E05-G	□56	直接安装	82	5	80.0	43.3	965	150																	48							
	EJSG-08E10-G				10	70.0	28.3	482	250																								
	EJSG-08E20-G				20	30.0	3.3	241	500																								
	EJSG-08R/D/L05-G		折回安装		5	80.0	33.3	965	125																	50							
	EJSG-08R/D/L10-G				10	70.0	18.3	482	250																								
	EJSG-08R/D/L20-G				20	30.0	3.3	241	400																								

※ 本数据为电源电压DC24V、加减速速度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

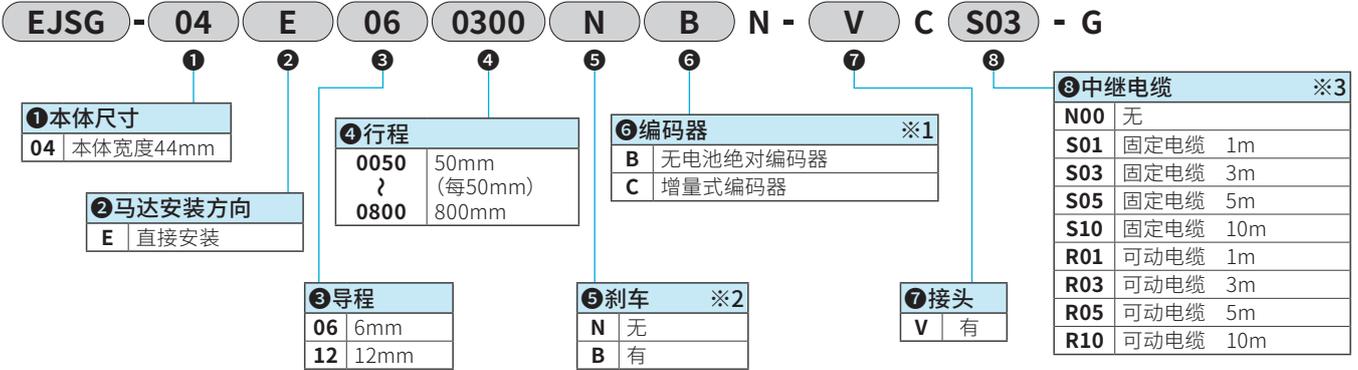
EJSG-04E-G

马达直接安装型

□35 步进马达



型号表示方法



- ※1 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，执行器本体附带带插件保护用部件。

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 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 kg ※1	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%		
马达部瞬间最大电流	A	2.4	
刹车	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℃ (不得冻结) 35~80%RH (不得结露)		
保存环境温度、湿度	-10 ~ 50℃ (不得冻结) 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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)					
	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

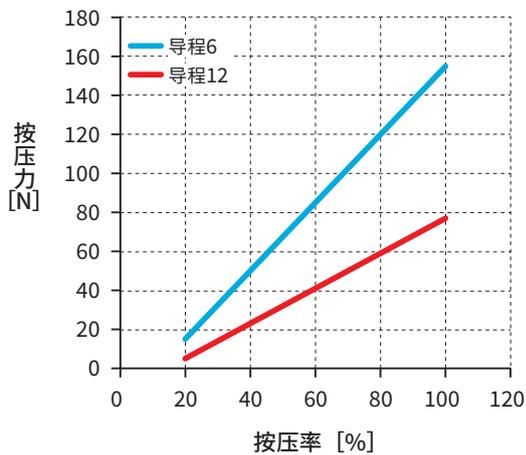
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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

EJSJG-04※-G

马达折回安装型

□35 步进马达



型号表示方法

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

① 本体尺寸

04	本体宽度44mm
----	----------

② 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

④ 行程 ※2※3

0050	50mm
?	(每50mm)
0800	800mm

③ 导程

06	6mm
12	12mm

⑥ 编码器 ※1

B	无电池绝对编码器
C	增量式编码器

⑤ 刹车 ※4

N	无
B	有

⑦ 接头

V	有
---	---

⑧ 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 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 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 kg ※1	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%		
马达部瞬间最大电流	A	2.4	
刹车	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) 35~80%RH (不得结露)		
保存环境温度、湿度	-10 ~ 50°C (不得冻结) 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

导程	行程 (mm/s)			
	50~650	700	750	800
6	250	220	190	170
12	400	400	390	340

速度与可搬送重量

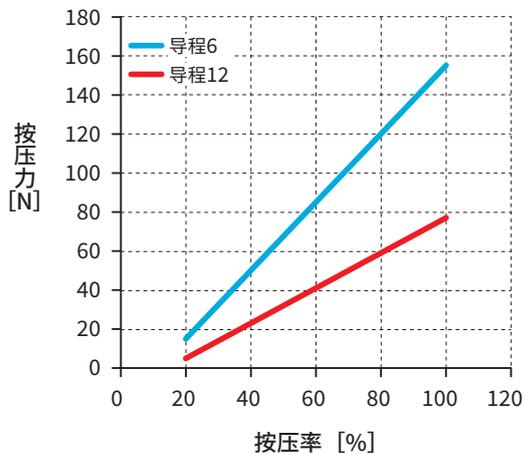
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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

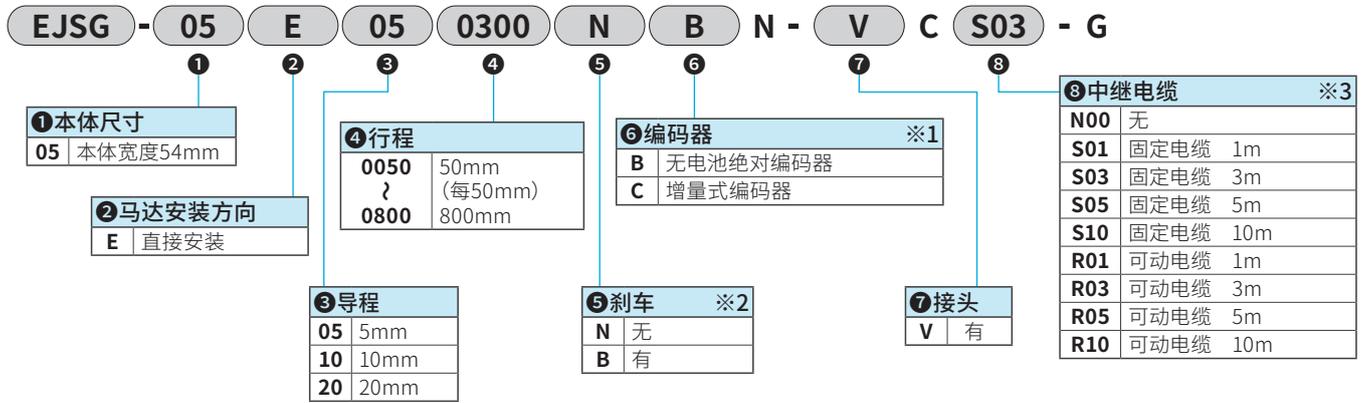
EJSG-05E-G

马达直接安装型

□42 步进马达



型号表示方法



- ※1 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，执行器本体附带带插件保护用部件。

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 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%	
马达部瞬间最大电流	A	2.7	
刹车	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) 35~80%RH (不得结露)	
使用环境温度、湿度		-10 ~ 50°C (不得冻结) 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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)					
	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

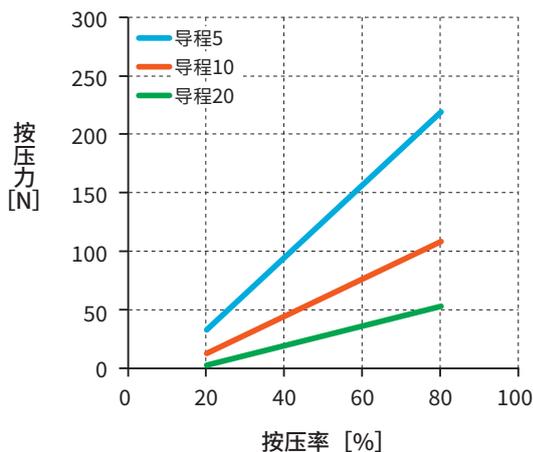
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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

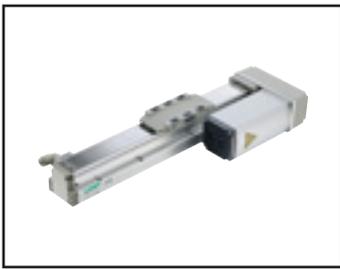
按压力



※ 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

EJSJG-05※-G

马达折回安装型

□42 步进马达



型号表示方法

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

① 本体尺寸
05 本体宽度54mm

② 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

④ 行程 ※2※3

0050	50mm
?	(每50mm)
0800	800mm

③ 导程

05	5mm
10	10mm
20	20mm

⑥ 编码器 ※1

B	无电池绝对编码器
C	增量式编码器

⑤ 刹车 ※4

N	无
B	有

⑦ 接头

V	有
---	---

⑧ 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 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，执行器本体附带带插件保护用部件。

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 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
		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%	
马达部瞬间最大电流	A	2.7	
刹车	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) 35~80%RH (不得结露)	
使用环境温度、湿度		-10 ~ 50°C (不得冻结) 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。

EJSJG

EJSJG-G
(防尘规格)

EJSJG-C
(低发生规格)

EJSJG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSJG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)				
	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

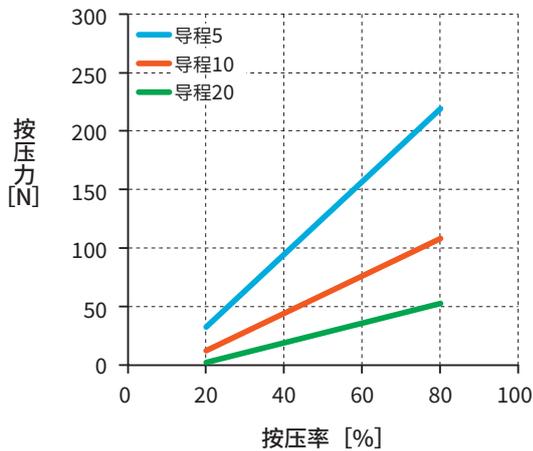
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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

① 本体尺寸
08 本体宽度82mm

② 马达安装方向
E 直接安装

④ 行程
0050 50mm
? (每50mm)
1100 1100mm

③ 导程
05 5mm
10 10mm
20 20mm

⑥ 编码器 ※1
B 无电池绝对编码器
C 增量式编码器

⑤ 刹车 ※2
N 无
B 有

⑦ 接头
V 有

⑧ 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 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，执行器本体附带带插件保护用部件。

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 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%	
马达部瞬间最大电流	A	4.0	
刹车	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) 35~80%RH (不得结露)	
使用环境温度、湿度		-10~50°C (不得冻结) 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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)				
	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

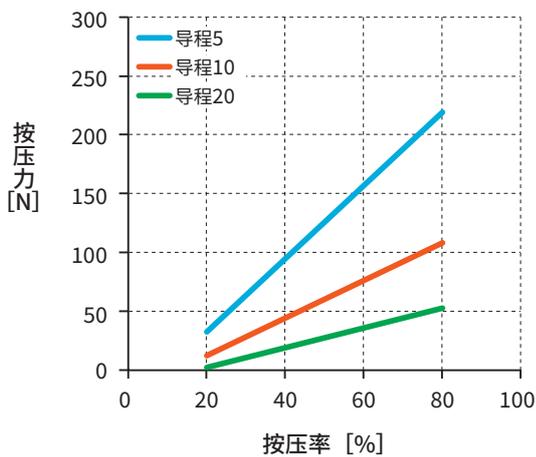
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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

① 本体尺寸

08	本体宽度82mm
----	----------

② 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

④ 行程 ※2

0050	50mm
?	(每50mm)
1100	1100mm

③ 导程

05	5mm
10	10mm
20	20mm

⑥ 编码器 ※1

B	无电池绝对编码器
C	增量式编码器

⑤ 刹车 ※3

N	无
B	有

⑦ 接头

V	有
---	---

⑧ 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 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，执行器本体附带带插件保护用部件。

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 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
		10	20
最大可搬送重量 ※1	kg	80.0	70.0
		33.3	18.3
动作速度范围 ※2	mm/s	6~125	12~250
			25~400
最大加减速度	G	0.7	0.7
		0.3	0.3
最大按压力	N	965	482
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 : 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	
刹车	型号、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%	
	功耗	7.2	
	夹持力	N	768
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) 35~80%RH (不得结露)	
使用环境温度、湿度		-10 ~ 50°C (不得冻结) 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

导程	行程 (mm/s)		
	50~1000	1050	1100
5	125	120	110
10	250	240	220
20	400	400	400

速度与可搬送重量

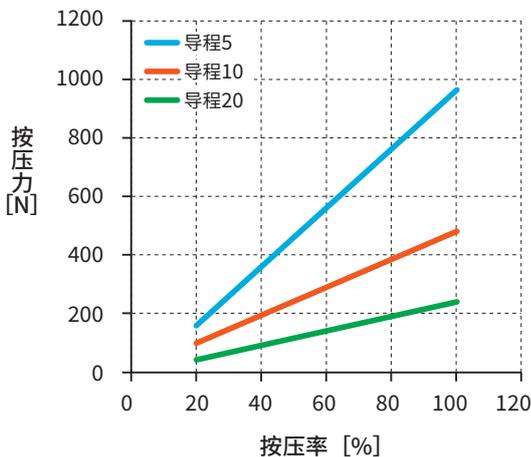
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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



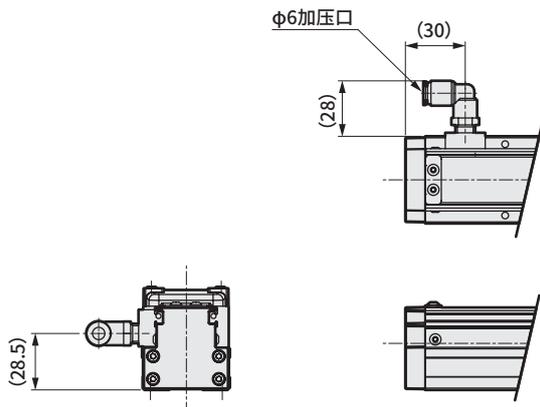
※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第32~34页。

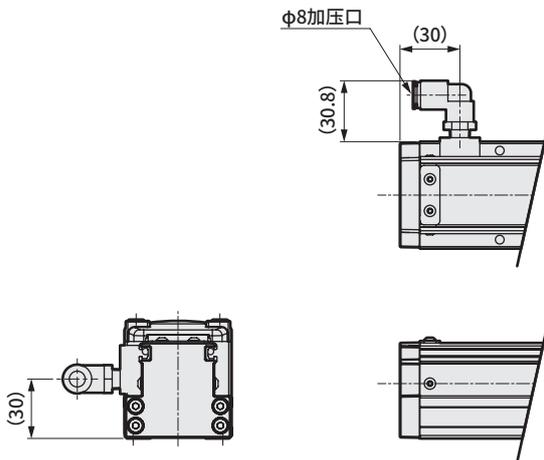
接头部的尺寸请参阅第52页。

● EJSG-04-V-G (接头部)



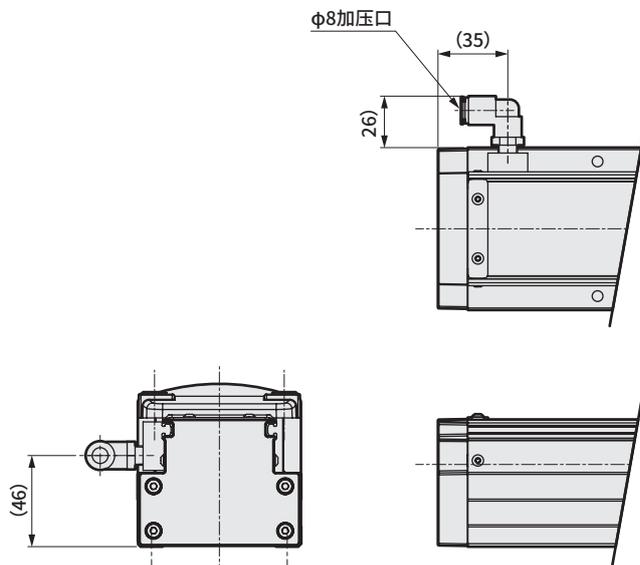
※ 执行器部的尺寸请参阅第8、12~14页。

● 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		直径 50mm 以上的固态物质不会侵入内部。
2		直径 12.5mm 以上的固态物质不会侵入内部。
3		直径 2.5mm 以上的固态物质不会侵入内部。
4		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 	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	对喷水流的保护 	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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

EJSG-C

滑块型低发尘规格



CONTENTS

产品简介	卷头
体系表	56
● 规格、型号显示、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

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

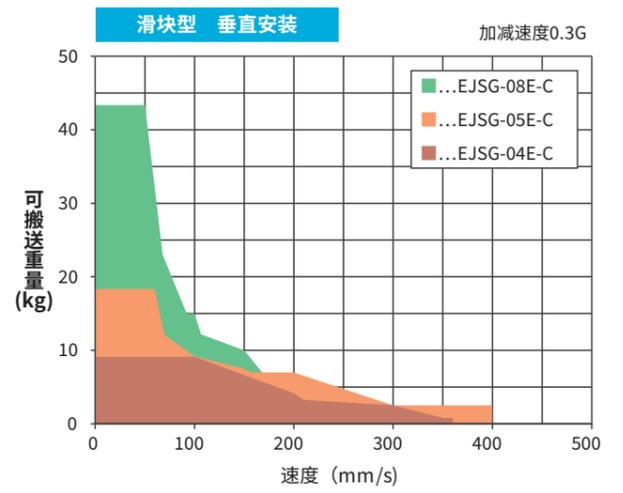
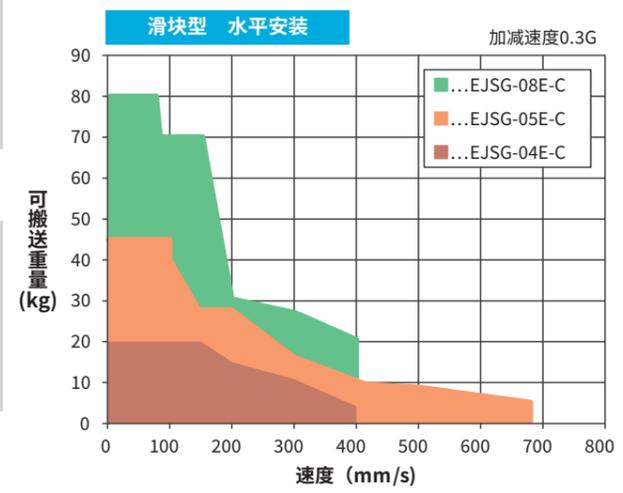
ECG-A
(控制器)

使用注意事项

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)		最大按压力 (N)	行程 (mm) 与最快速度 (mm/s)																	记载页码					
							水平	垂直		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				
EJSG EJSG-G (防尘规格) EJSG-C (低发尘规格)		EJSG-04E06-C	□35	直接安装	44	6	20.0	9.2	155	400																	390	340	58			
		EJSG-04E12-C				12	15.0	3.3	77	200																	190	170				
		EJSG-04R/D/L06-C				6	20.0	9.2	155	320																				60		
		EJSG-04R/D/L12-C				12	11.7	3.3	77																							
EJSG-C (低发尘规格)		EJSG-05E05-C	□42	直接安装	54	5	40.0	14.0	220	230																	225	200	175	150	62	
		EJSG-05E10-C				10	27.5	7.0	110	400																	355	315				
		EJSG-05E20-C				20	18.3	2.5	55	680																	630					
		折回安装		EJSG-05R/D/L05-C		5	40.0	10.0	220	200																	175	150	64			
				EJSG-05R/D/L10-C		10	27.5	3.3	110	320																	315					
				EJSG-05R/D/L20-C		20	18.3	0.8	55	560																						
ECG 系列		EJSG-08E05-C	□56	直接安装	82	5	80.0	43.3	965	120																	110	66				
		EJSG-08E10-C				10	70.0	28.3	482	200																						
		EJSG-08E20-C				20	30.0	3.3	241	400																						
		折回安装		EJSG-08R/D/L05-C		5	80.0	33.3	965	100																			68			
				EJSG-08R/D/L10-C		10	70.0	18.3	482	200																						
				EJSG-08R/D/L20-C		20	30.0	3.3	241	320																						

※ 本数据为加减速速度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

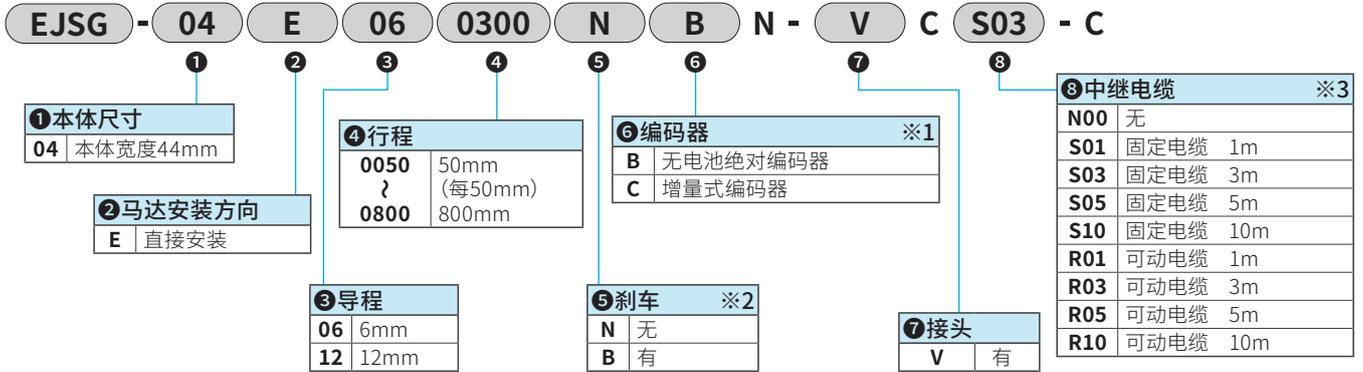
EJSG-04E-C

马达直接安装型

□35 步进马达



型号表示方法



※1 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 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
	kg 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
	G 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
刹车	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) 35~80%RH (不得结露)	
使用环境温度、湿度	-10~50°C (不得冻结) 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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

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)

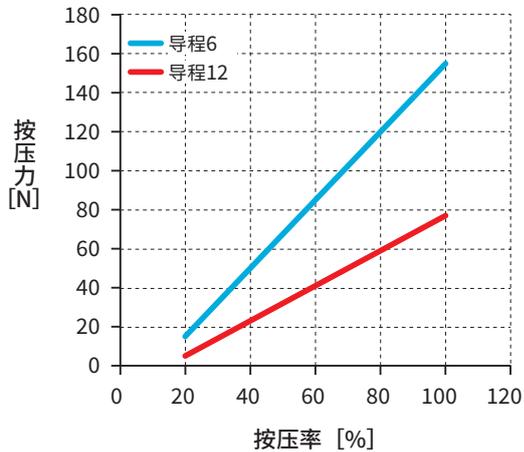
速度 (mm/s)	加减速速度 (G)			
	0.3		0.7	
	导程 (mm)			
	6	12	6	12
7	20.0		20.0	
15	20.0	15.0	20.0	11.0
50	20.0	15.0	20.0	11.0
100	20.0	15.0	20.0	11.0
150	20.0	15.0	12.5	10.8
200	15.0	15.0	12.5	10.8
250	11.7	10.8	11.7	8.3
260	10.9	10.8	10.9	8.3
300		10.8		8.3
320		9.5		7.5
400		4.2		4.2

【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

① 本体尺寸	④ 行程 ※2※3	⑥ 编码器 ※1	⑧ 中继电缆 ※5
04 本体宽度44mm	0050 50mm ? (每50mm) 0800 800mm	B 无电池绝对编码器 C 增量式编码器	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
② 马达安装方向 ※2※3	③ 导程	⑤ 刹车 ※4	⑦ 接头
R 右侧折回安装 D 下侧折回安装 L 左侧折回安装	06 6mm 12 12mm	N 无 B 有	V 有

- ※1 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 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
		垂直	9.2
动作速度范围 ※2	mm/s	水平	7~200
		垂直	15~320
最大加减速度	G	水平	0.7
		垂直	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	
刹车	型号、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%	
	功耗	W	6.1
	夹持力	N	140
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) 35~80%RH (不得结露)	
使用环境温度、湿度		-10~50°C (不得冻结) 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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(适用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

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)

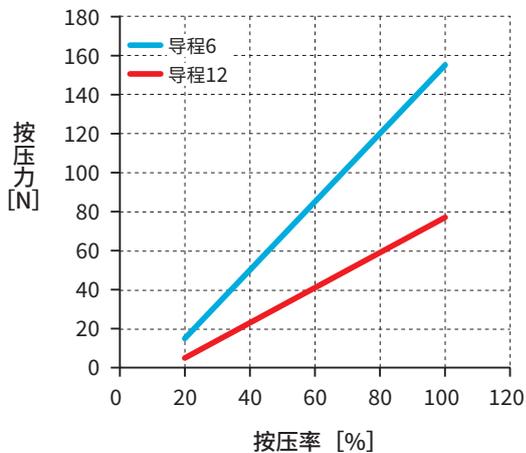
速度 (mm/s)	加减速速度 (G)			
	0.3		0.7	
	导程 (mm)			
	6	12	6	12
7	20.0		20.0	
15	20.0	11.7	20.0	10.0
50	20.0	11.7	20.0	10.0
100	20.0	11.7	20.0	10.0
150	13.3	11.7	11.7	10.0
200	13.3	11.7	10.0	10.0
300		8.3		8.3
320		7.3		7.3

【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

① 本体尺寸
05 本体宽度54mm

② 马达安装方向
E 直接安装

④ 行程
0050 50mm
? (每50mm)
0800 800mm

③ 导程
05 5mm
10 10mm
20 20mm

⑥ 编码器 ※1
B 无电池绝对编码器
C 增量式编码器

⑤ 刹车 ※2
N 无
B 有

⑦ 接头
V 有

⑧ 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 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 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	
刹车	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℃ (不得冻结) 35~80%RH (不得结露)	
使用环境温度、湿度		-10~50℃ (不得冻结) 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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(适用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)				
	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

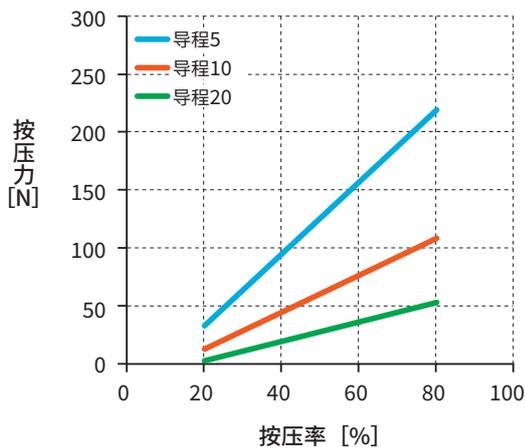
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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

① 本体尺寸

05	本体宽度54mm
----	----------

② 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

④ 行程 ※2※3

0050	50mm
0800	800mm

③ 导程

05	5mm
10	10mm
20	20mm

⑥ 编码器 ※1

B	无电池绝对编码器
C	增量式编码器

⑤ 刹车 ※4

N	无
B	有

⑦ 接头

V	有
---	---

⑧ 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 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 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
		10	20
最大可搬送重量 ※1	kg	40.0	27.5
		10.0	3.3
动作速度范围 ※2	mm/s	6~200	12~320
		25~560	
最大加减速度	G	0.7	0.7
		0.3	0.3
最大按压力	N	220	110
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 : 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	
刹车	型号、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%	
	功耗	6.1	
	夹持力	N	168
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) 35~80%RH (不得结露)	
使用环境温度、湿度		-10~50°C (不得冻结) 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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)		
	50 - 700	750	800
5	200	175	150
10	320	320	315
20	560	560	560

速度与可搬送重量

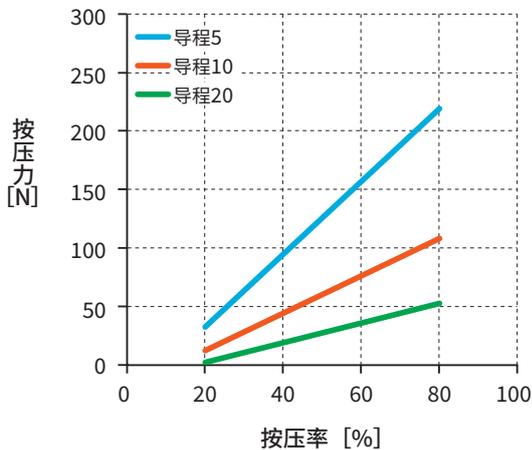
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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

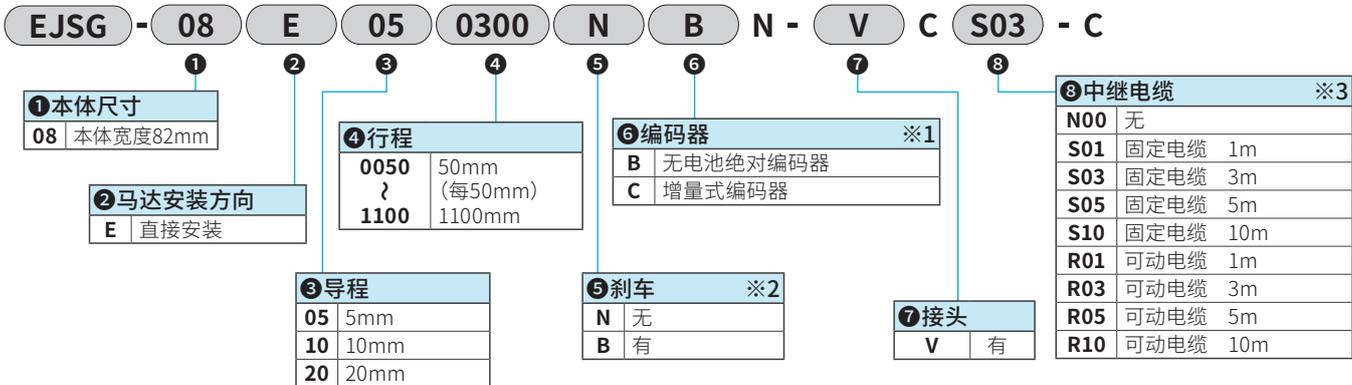
EJSJG-08E-C

马达直接安装型

□56 步进马达



型号表示方法



※1 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 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%			
马达部瞬间最大电流	A	4.0			
刹车	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℃ (不得冻结) 35~80%RH (不得结露)			
使用环境温度、湿度		-10~50℃ (不得冻结) 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

导程	行程 (mm/s)	
	50~1050	1100
5	120	110
10	200	200
20	400	400

速度与可搬送重量

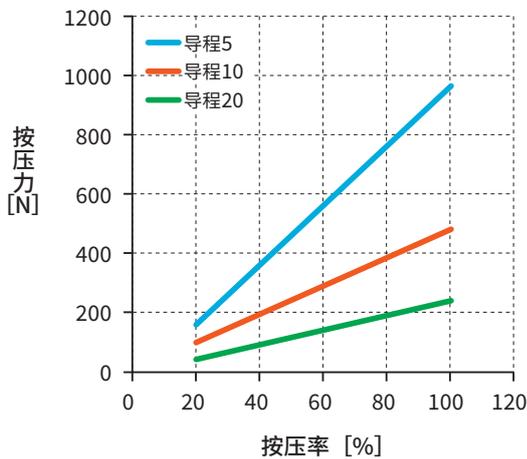
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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

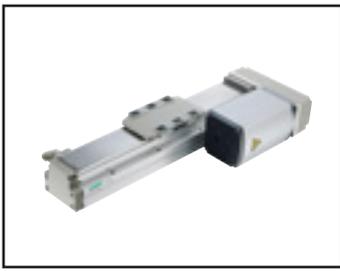
按压力



※ 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

① 本体尺寸	④ 行程 ※2	⑥ 编码器 ※1	⑧ 中继电缆 ※4
08 本体宽度82mm	0050 50mm ? (每50mm) 1100 1100mm	B 无电池绝对编码器 C 增量式编码器	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
② 马达安装方向 ※2	③ 导程	⑤ 刹车 ※3	⑦ 接头
R 右侧折回安装 D 下侧折回安装 L 左侧折回安装	05 5mm 10 10mm 20 20mm	N 无 B 有	V 有

- ※1 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 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			
刹车	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℃ (不得冻结) 35~80%RH (不得结露)			
使用环境温度、湿度		-10~50℃ (不得冻结) 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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)	
	50~1100	
5	100	
10	200	
20	320	

速度与可搬送重量

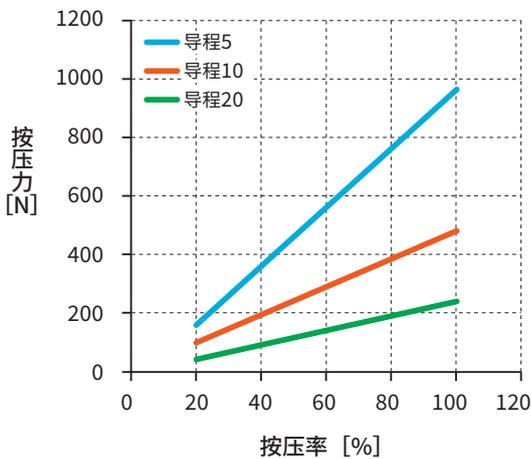
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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
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】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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



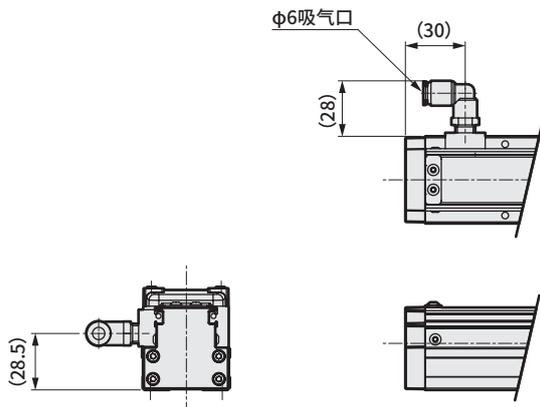
※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第32~34页。

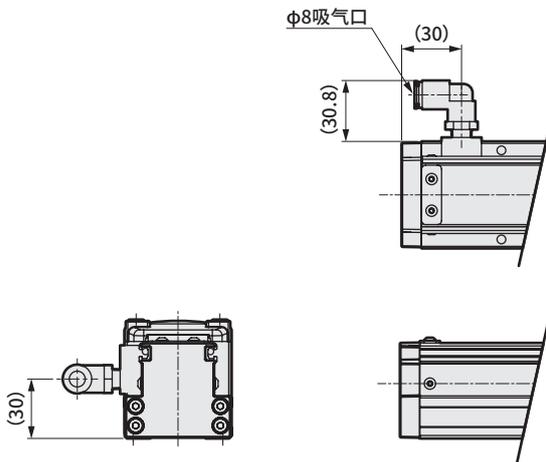
接头部的尺寸请参阅第70页。

● EJSG-04-V-C (接头部)



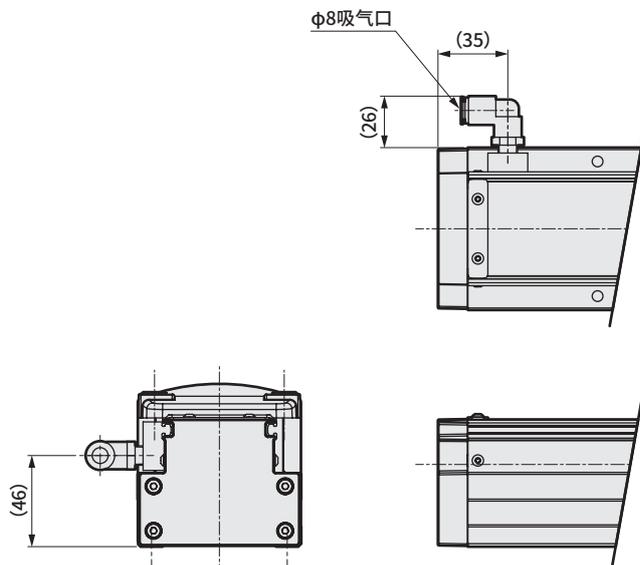
※ 执行器部的尺寸请参阅第8、12~14页。

● EJSG-05-V-C (接头部)



※ 执行器部的尺寸请参阅第18、22~24页。

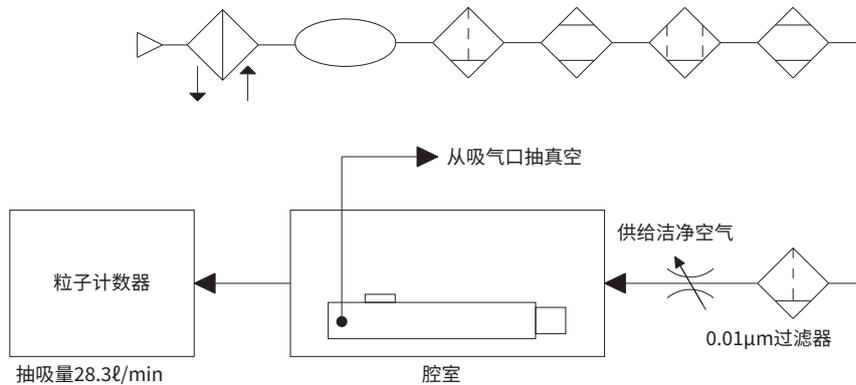
● EJSG-08-V-C (接头部)



※ 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

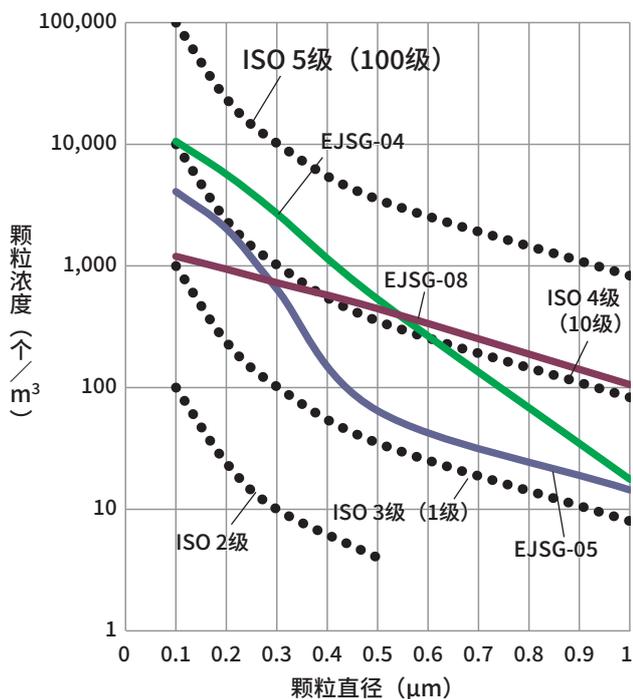
项目	内容	
测试样品	型号	EJSG-04E120500※-※- C
		EJSG-05E200500※-※- C
		EJSG-08E200600※-※- C
	动作速度	100mm/sec
	加减速时间	0.3G
颗粒物计数器	名称	激光粉尘监测器
	最小可测粒径	0.1μm
	抽吸量	28.3l/min
测量条件	测量时间	10min

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



EJSG-P4

滑块型适用于二次电池制造工序



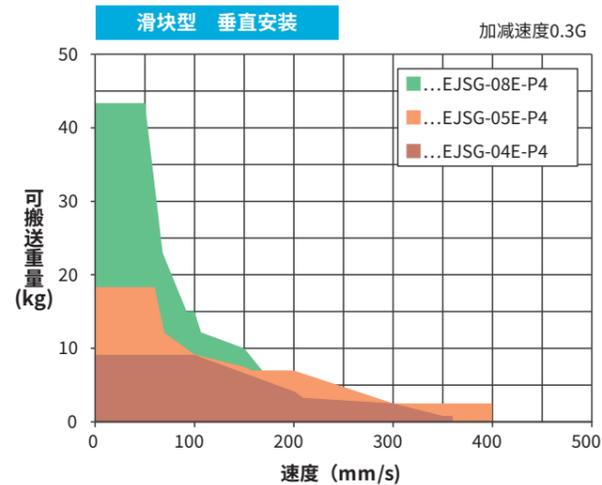
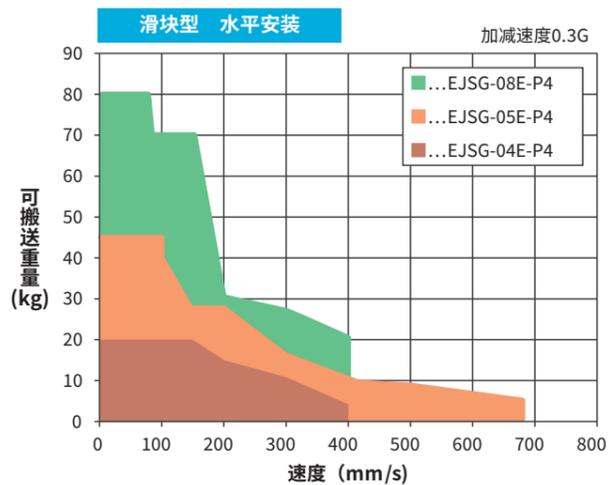
CONTENTS

产品简介	卷头
体系表	74
<hr/>	
● 规格、型号显示、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
<hr/>	
⚠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)		最大按压力 (N)	行程 (mm) 与最快速度 (mm/s)																			记载页码
						水平	垂直		50 mm	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	
EJSG EJSG-G (防尘规格) EJSG-C (低发尘规格) EJSG-P4 (适用于二次电池制造工序) EJSG-FP1 (用于食品制造工序) ECG系列	EJSG-04E06-P4	□35	直接安装	44	6	20.0	9.2	155	260mm/s																			76
	EJSG-04E12-P4				12	15.0	3.3	77	400																			
	EJSG-04R/D/L06-P4		折回安装		6	20.0	9.2	155	200																			78
	EJSG-04R/D/L12-P4				12	11.7	3.3	77	320																			
	EJSG-05E05-P4	□42	直接安装	54	5	40.0	14.0	220	230																			80
	EJSG-05E10-P4				10	27.5	7.0	110	400																			
	EJSG-05E20-P4				20	18.3	2.5	55	680																			
	EJSG-05R/D/L05-P4		折回安装		5	40.0	10.0	220	200																			82
	EJSG-05R/D/L10-P4				10	27.5	3.3	110	320																			
	EJSG-05R/D/L20-P4				20	18.3	0.8	55	560																			
	EJSG-08E05-P4	□56	直接安装	82	5	80.0	43.3	965	120																			84
	EJSG-08E10-P4				10	70.0	28.3	482	200																			
EJSG-08E20-P4	20				30.0	3.3	241	400																				
EJSG-08R/D/L05-P4	折回安装		5		80.0	33.3	965	100																			86	
EJSG-08R/D/L10-P4			10		70.0	18.3	482	200																				
EJSG-08R/D/L20-P4			20		30.0	3.3	241	320																				

※ 本数据为加减速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

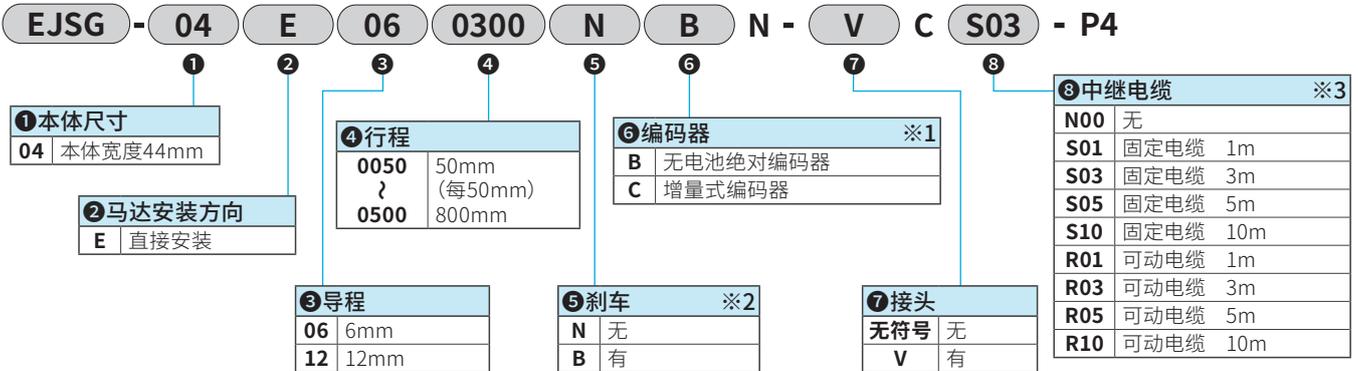
EJSG-04E-P4

马达直接安装型

□35 步进马达



型号表示方法



※1 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 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 kg ※1	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	
刹车	型号、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%	
	功耗	6.1	
	夹持力	N	140
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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)				
	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

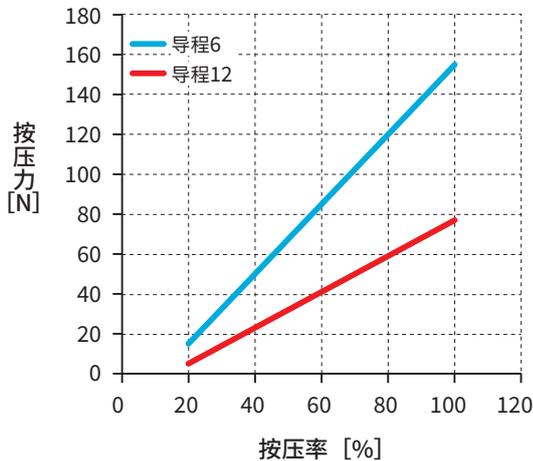
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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

① 本体尺寸

04	本体宽度44mm
----	----------

② 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

④ 行程 ※2※3

0050	50mm
?	(每50mm)
0500	800mm

③ 导程

06	6mm
12	12mm

⑥ 编码器 ※1

B	无电池绝对编码器
C	增量式编码器

⑤ 刹车 ※4

N	无
B	有

⑦ 接头 ※3

无符号	无
V	有

⑧ 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 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 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 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	
刹车	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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)		
	50~700	750	800
6	200	190	170
12	320	320	320

速度与可搬送重量

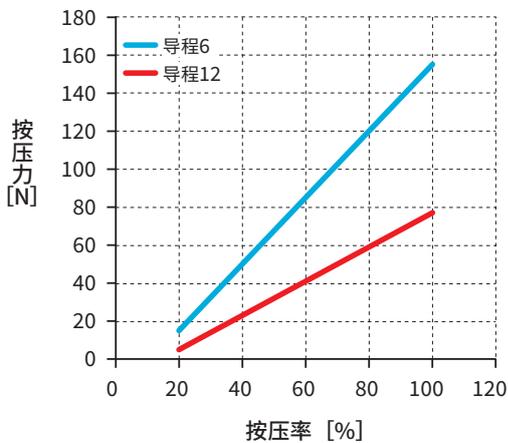
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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

EJSJG-05E-P4

马达直接安装型

□42 步进马达



型号表示方法

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

① 本体尺寸
05 本体宽度54mm

② 马达安装方向
E 直接安装

④ 行程
0050 50mm
? (每50mm)
0800 800mm

③ 导程
05 5mm
10 10mm
20 20mm

⑥ 编码器 ※1
B 无电池绝对编码器
C 增量式编码器

⑤ 刹车 ※2
N 无
B 有

⑦ 接头
无符号 无
V 有

⑧ 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 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 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	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	
刹车	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。

EJSJG

EJSJG-G
(防尘规格)

EJSJG-C
(低发生规格)

EJSJG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSJG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)				
	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

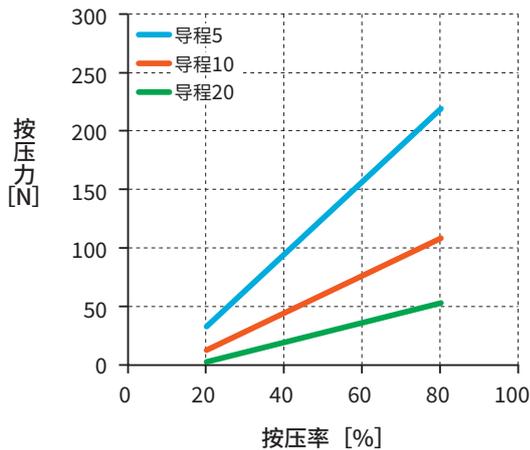
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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

EJSJG-05※-P4

马达折叠安装型

□42 步进马达



型号表示方法

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

① 本体尺寸
05 本体宽度54mm

② 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

③ 导程
05 5mm
10 10mm
20 20mm

④ 行程 ※2※3
0050 50mm (每50mm)
0800 800mm

⑤ 刹车 ※4
N 无
B 有

⑥ 编码器 ※1
B 无电池绝对编码器
C 增量式编码器

⑦ 接头 ※3
无符号 无
V 有

⑧ 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 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 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%				
马达部瞬间最大电流	A	2.7			
刹车	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℃ (不得冻结)				
保存环境温度	-10～50℃ (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。

EJSJG

EJSJG-G
(防尘规格)

EJSJG-C
(低发生规格)

EJSJG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSJG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)		
	50~700	750	800
5	200	175	150
10	320	320	315
20	560	560	560

速度与可搬送重量

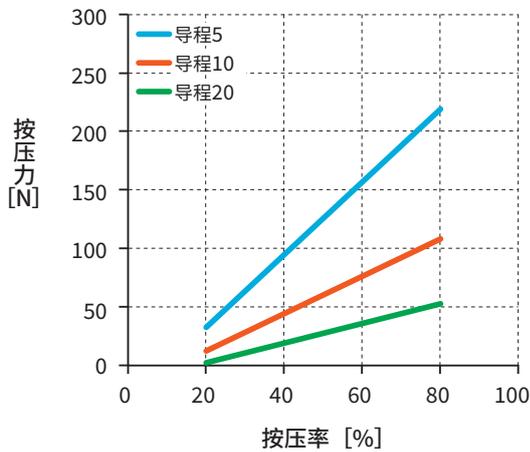
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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

① 本体尺寸
08 本体宽度82mm

② 马达安装方向
E 直接安装

④ 行程
0050 50mm
? (每50mm)
1100 1100mm

③ 导程
05 5mm
10 10mm
20 20mm

⑥ 编码器 ※1
B 无电池绝对编码器
C 增量式编码器

⑤ 刹车 ※2
N 无
B 有

⑦ 接头
无符号 无
V 有

⑧ 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 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 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
最大可搬送重量	kg	80.0	70.0
	※1	43.3	28.3
动作速度范围	mm/s	6~120	12~200
	※2		25~400
最大加减速度	G	0.7	0.7
		0.3	0.3
最大按压力	N	965	482
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 : 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	
刹车	型号、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%	
	功耗	7.2	
	夹持力	N	768
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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

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)

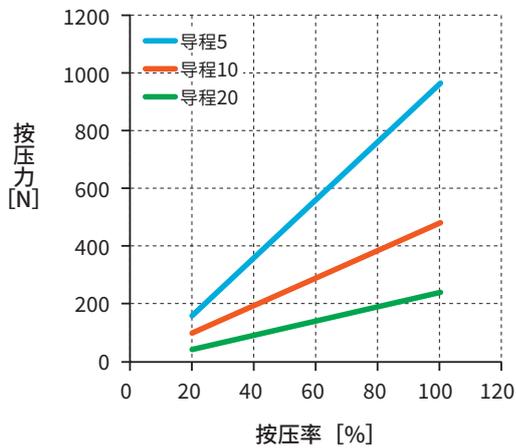
速度 (mm/s)	加减速速度(G)					
	0.3			0.7		
	导程(mm)					
	5	10	20	5	10	20
6	80.0			80.0		
12	80.0	70.0		80.0	70.0	
25	80.0	70.0	30.0	80.0	70.0	26.7
50	80.0	70.0	30.0	80.0	70.0	26.7
75	80.0	70.0	30.0	80.0	70.0	26.7
100	40.0	70.0	30.0	40.0	70.0	26.7
120	40.0	70.0	30.0	40.0	70.0	18.3
150		70.0	30.0		70.0	18.3
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

EJSJG-08※-P4

马达折回安装型

□56 步进马达



型号表示方法

EJSJG - 08 R 05 0300 N B N - V C S03 - P4

①本体尺寸

08	本体宽度82mm
----	----------

②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

④行程 ※2

0050	50mm
?	(每50mm)
1100	1100mm

③导程

05	5mm
10	10mm
20	20mm

⑥编码器 ※1

B	无电池绝对编码器
C	增量式编码器

⑤刹车 ※3

N	无
B	有

⑦接头

无符号	无
V	有

⑧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 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 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	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	
刹车	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。

EJSJG

EJSJG-G
(防尘规格)

EJSJG-C
(低发生规格)

EJSJG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSJG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)	
	50~1100	
5	100	
10	200	
20	320	

速度与可搬送重量

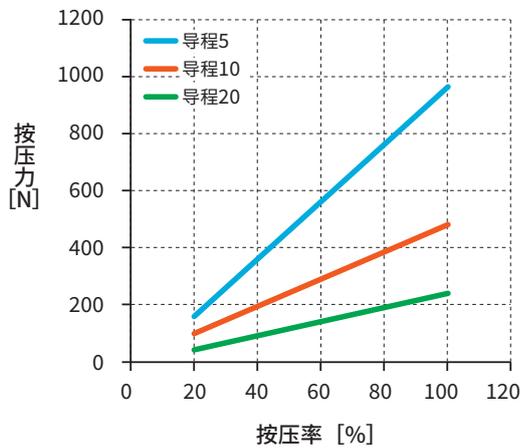
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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
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】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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



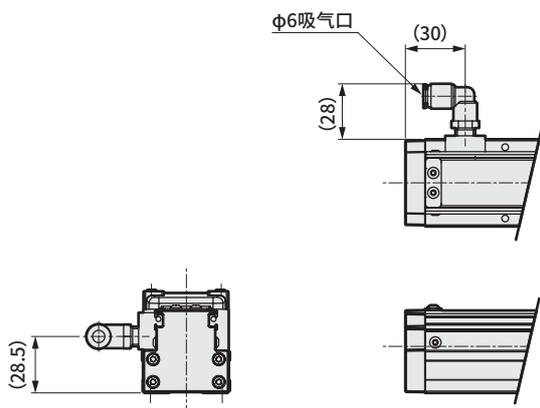
※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

外形尺寸图

执行器的尺寸请参阅第32~34页。

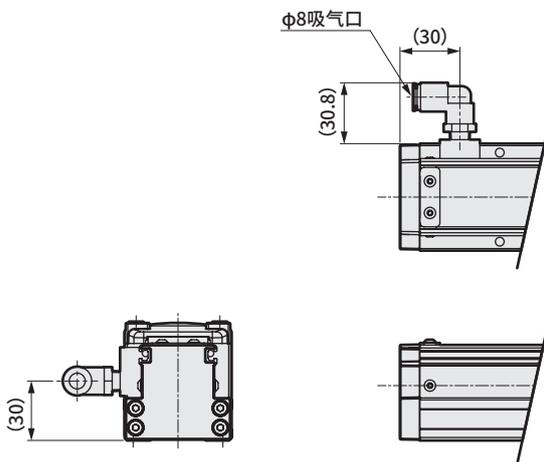
有接头时的尺寸请参阅第88页。

● EJSG-04-V-P4 (带接头)



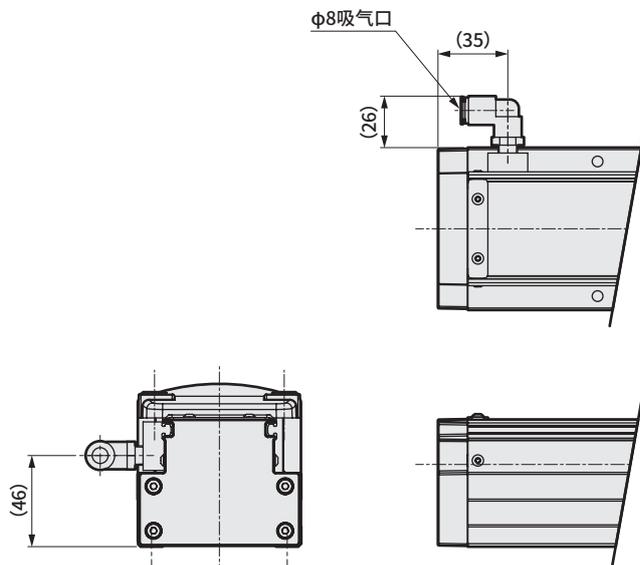
※ 执行器部的尺寸请参阅第8、12~14页。

● 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

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

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、型号显示、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

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

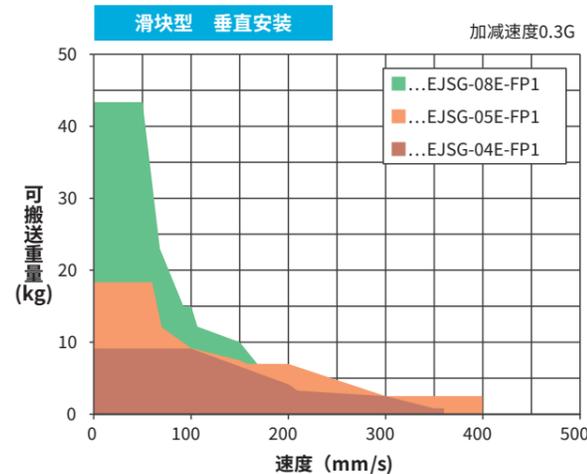
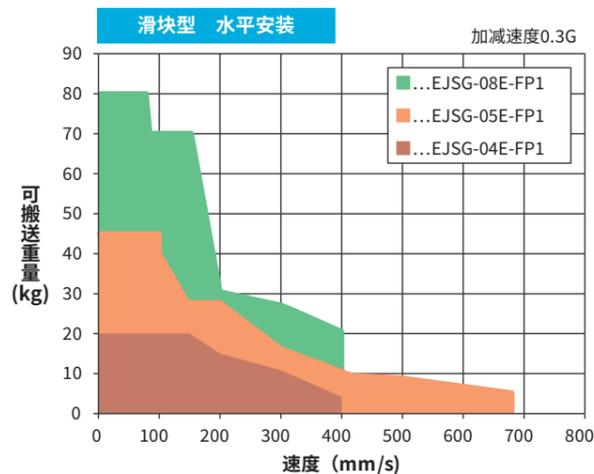
ECG-A
(控制器)

使用注意事项

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)		最大按压力 (N)	行程 (mm) 与最快速度 (mm/s)																	记载页码					
						水平	垂直		50 mm	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850		900	950	1000	1050	1100
						<div style="display: flex; justify-content: space-between;"> 260mm/s 250 220 190 170 </div> <div style="display: flex; justify-content: space-between;"> 400 390 340 </div> <div style="display: flex; justify-content: space-between;"> 200 190 170 </div> <div style="display: flex; justify-content: space-between;"> 320 </div>																									
EJSG	EJSG-04E06-FP1	□35	直接安装	44	6	20.0	9.2	155																		94					
	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-G (防尘规格)	EJSG-05E05-FP1	□42	直接安装	54	5	40.0	14.0	220																		98					
	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-C (低发生规格)	EJSG-08E05-FP1	□56	直接安装	82	5	80.0	43.3	965																		102					
	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																							
	ECG系列																														

※ 本数据为加减速速度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 E 06 0300 N B N - C S03 - FP1

①本体尺寸
04 本体宽度44mm

②马达安装方向
E 直接安装

④行程
0050 50mm
? (每50mm)
0800 800mm

③导程
06 6mm
12 12mm

⑥编码器 ※1
B 无电池绝对编码器
C 增量式编码器

⑤刹车 ※2
N 无
B 有

⑦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 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 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 kg	水平	20.0	
	垂直	9.2	
※1		15.0	
动作速度范围 ※2	mm/s	7~260 15~400	
最大加减速速度 G	水平	0.7	
	垂直	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	
刹车	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℃ (不得冻结) 35~80%RH (不得结露)	
保存环境温度、湿度		-10 ~ 50℃ (不得冻结) 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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)				
	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

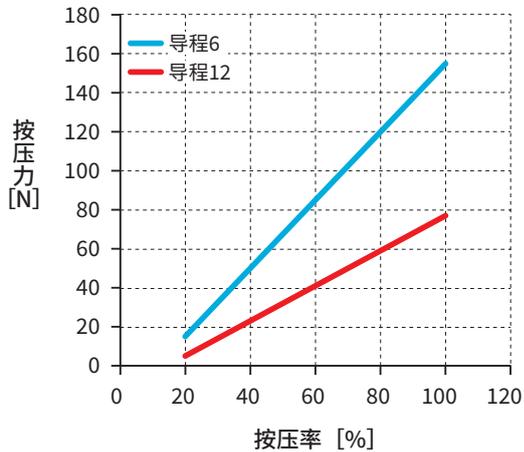
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速(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】

速度 (mm/s)	加减速(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

① 本体尺寸

04	本体宽度44mm
----	----------

② 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

④ 行程 ※2

0050	50mm
?	(每50mm)
0800	800mm

③ 导程

06	6mm
12	12mm

⑥ 编码器 ※1

B	无电池绝对编码器
C	增量式编码器

⑤ 刹车 ※3

N	无
B	有

⑦ 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 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 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
	kg 垂直	9.2 3.3
动作速度范围 ※2	mm/s	7~200 15~320
最大加减速速度	G 水平	0.7
	G 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	
刹车	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) 35~80%RH (不得结露)	
保存环境温度、湿度	-10 ~ 50°C (不得冻结) 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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)		
	50~700	750	800
6	200	190	170
12	320	320	320

速度与可搬送重量

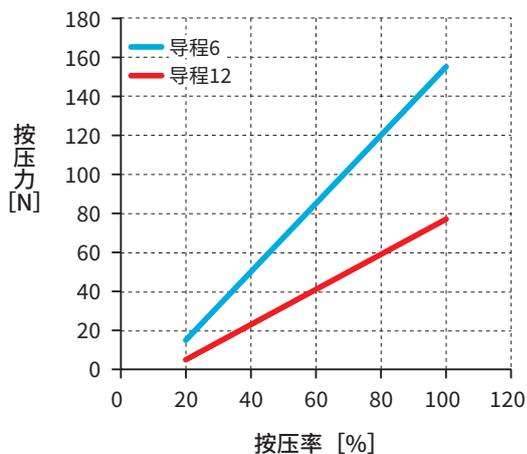
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加加速度 (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】

速度 (mm/s)	加加速度 (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

EJSJG-05E-FP1

马达直接安装型

□42 步进马达



型号表示方法

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

① 本体尺寸

05	本体宽度54mm
----	----------

② 马达安装方向

E	直接安装
---	------

④ 行程

0050	50mm
?	(每50mm)
0800	800mm

③ 导程

05	5mm
10	10mm
20	20mm

⑥ 编码器 ※1

B	无电池绝对编码器
C	增量式编码器

⑤ 刹车 ※2

N	无
B	有

⑦ 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 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 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	
刹车	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℃ (不得冻结) 35~80%RH (不得结露)	
保存环境温度、湿度		-10~50℃ (不得冻结) 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。

EJSJG

EJSJG-G
(防尘规格)

EJSJG-C
(低发生规格)

EJSJG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSJG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)				
	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

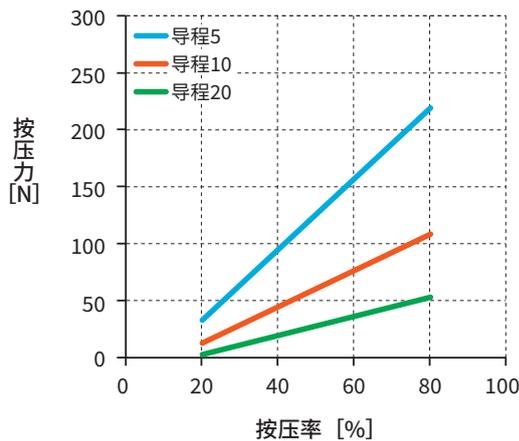
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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

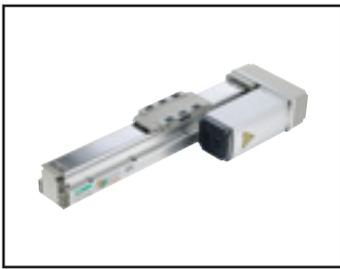
按压力



※ 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

EJSJG-05※-FP1

马达折回安装型

□42 步进马达



型号表示方法

EJSJG - 05 R 05 0300 N B N - C S03 - FP1

① 本体尺寸

05	本体宽度54mm
----	----------

② 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

④ 行程 ※2

0050	50mm
?	(每50mm)
0800	800mm

③ 导程

05	5mm
10	10mm
20	20mm

⑥ 编码器 ※1

B	无电池绝对编码器
C	增量式编码器

⑤ 按压率 ※3

N	无
B	有

⑦ 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 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 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	水平	6~200	12~320	25~560
		垂直	0.7	0.7	0.7
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			
刹车	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) 35~80%RH (不得结露)			
保存环境温度、湿度		-10~50°C (不得冻结) 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

导程	行程 (mm/s)		
	50~700	750	800
5	200	175	150
10	320	320	315
20	560	560	560

速度与可搬送重量

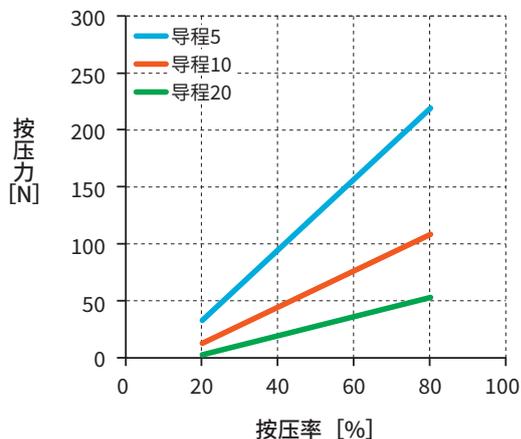
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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

EJSJG-08E-FP1

马达直接安装型

□56 步进马达



型号表示方法

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

① 本体尺寸
08 本体宽度82mm

② 马达安装方向
E 直接安装

④ 行程
0050 50mm
? (每50mm)
1100 1100mm

③ 导程
05 5mm
10 10mm
20 20mm

⑥ 编码器 ※1
B 无电池绝对编码器
C 增量式编码器

⑤ 刹车 ※2
N 无
B 有

⑦ 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 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 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		
刹车	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℃ (不得冻结) 35~80%RH (不得结露)		
保存环境温度、湿度			-10~50℃ (不得冻结) 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。

EJSJG

EJSJG-G
(防尘规格)

EJSJG-C
(低发生规格)

EJSJG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSJG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)	
	50-1050	1100
5	120	110
10	200	200
20	400	400

速度与可搬送重量

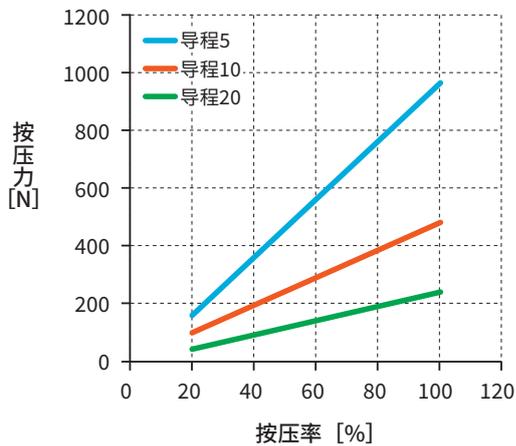
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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】

速度 (mm/s)	加减速速度 (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

① 本体尺寸

08	本体宽度82mm
----	----------

② 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

④ 行程 ※2

0050	50mm
?	(每50mm)
1100	1100mm

③ 导程

05	5mm
10	10mm
20	20mm

⑥ 编码器 ※1

B	无电池绝对编码器
C	增量式编码器

⑤ 刹车 ※3

N	无
B	有

⑦ 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 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 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	
刹车	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℃ (不得冻结) 35~80%RH (不得结露)		
保存环境温度、湿度	-10~50℃ (不得冻结) 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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

行程与最快速度

导程	(mm/s)	
	行程	
	50-1100	
5	100	
10	200	
20	320	

速度与可搬送重量

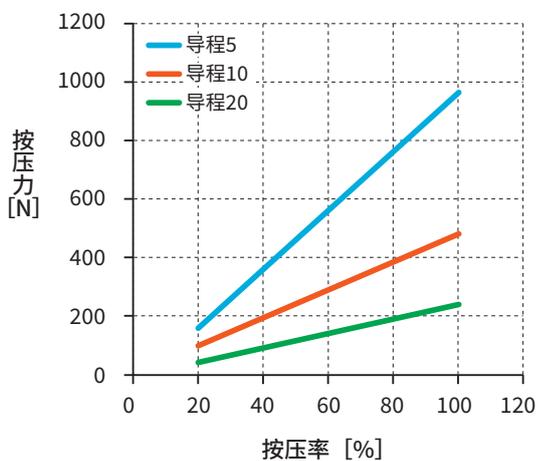
【水平安装时】

速度 (mm/s)	加减速速度(G)						(kg)
	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	
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】

速度 (mm/s)	加减速速度(G)			(kg)
	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

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

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

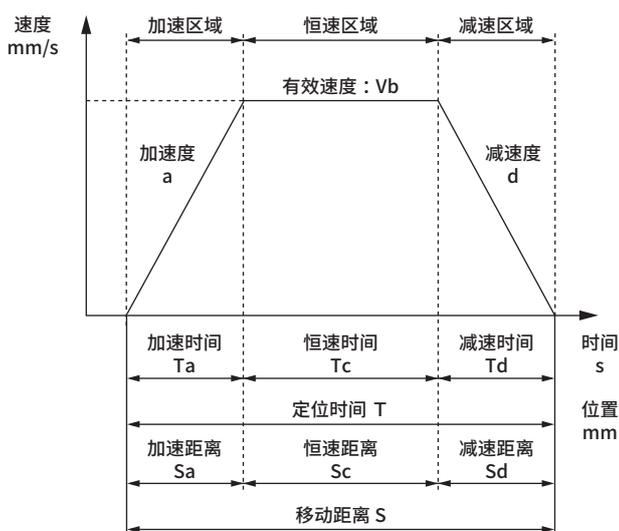
可搬送重量因安装形式、导程、搬送速度、加减速速度而异。

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。

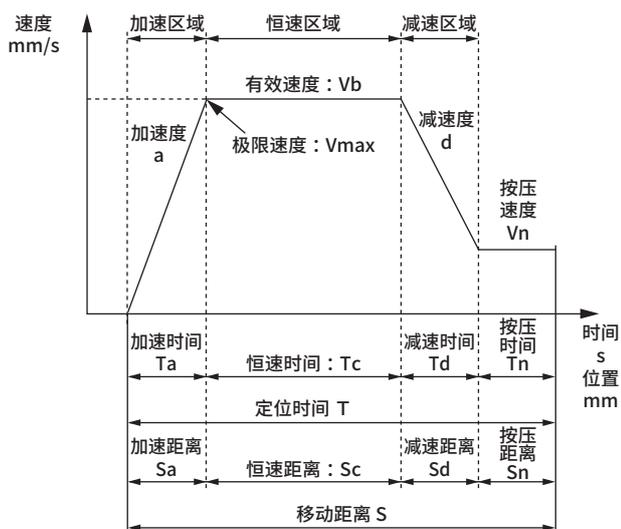
一般搬送动作的定位时间



	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	
计算值	移动距离	S	mm	
	极限速度	V_{max}	mm/s	$=\{2 \times a \times d \times S / (a + d)\}^{1/2}$
	有效速度	V_b	mm/s	V 和 V_{max} 中较小的一方
	加速时间	T_a	s	$=V_b/a$
	减速时间	T_d	s	$=V_b/d$
	恒速时间	T_c	s	$=S_c/V_b$
	加速距离	S_a	mm	$=(a \times T_a^2) / 2$
	减速距离	S_d	mm	$=(d \times T_d^2) / 2$
	恒速距离	S_c	mm	$=S - (S_a + S_d)$
	定位时间	T	s	$=T_a + T_c + T_d$

- ※ 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(V_b)请选择设定速度(V)和极限速度(V_{max})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。
- ※ $1G \approx 9.8m/s^2$ 。

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	
计算值	移动距离	S	mm	
	按压速度	V_n	mm/s	
	按压距离	S_n	mm	
	极限速度	V_{max}	mm/s	$=\{2 \times a \times d \times (S - S_n + V_n^2/2d) / (a + d)\}^{1/2}$
	有效速度	V_b	mm/s	V 和 V_{max} 中较小的一方
	加速时间	T_a	s	$=V_b/a$
	减速时间	T_d	s	$=(V_b - V_n) / d$
	恒速时间	T_c	s	$=S_c/V_b$
	按压时间	T_n	s	$=S_n/V_n$
	加速距离	S_a	mm	$=(a \times T_a^2) / 2$
减速距离	S_d	mm	$=(V_b + V_n) \times T_d / 2$	
	恒速距离	S_c	mm	$=S - (S_a + S_d + S_n)$
	定位时间	T	s	$=T_a + T_c + T_d + T_n$

- ※ 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(V_b)请选择设定速度(V)和极限速度(V_{max})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。
- ※ $1G \approx 9.8m/s^2$ 。

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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

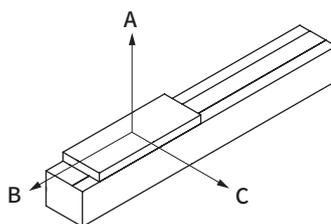
选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

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 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 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	
			12	765	100	130	
		10	23	355	45	60	
			35	210	25	35	
			5	1000	235	285	
			11	520	100	120	
		0.7	20	16	330	65	75
				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	
			5	1000	260	330	
	20		11	460	110	140	
			16	295	70	90	

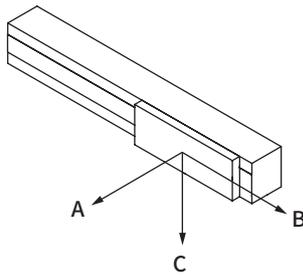
●EJSG-08※

马达安装	加减速 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	
			25	1000	165	260	
		10	45	875	85	135	
			70	525	50	75	
			14	1000	305	490	
			29	1000	140	220	
		0.7	20	43	920	90	140
				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	
			10	1000	430	680	
	20		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、可搬送重量，请参阅各速度·加减速可搬送重量表(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			

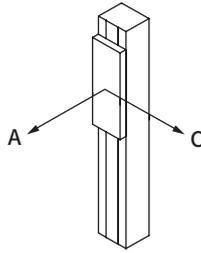
●EJSG-08※

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·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)

【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※

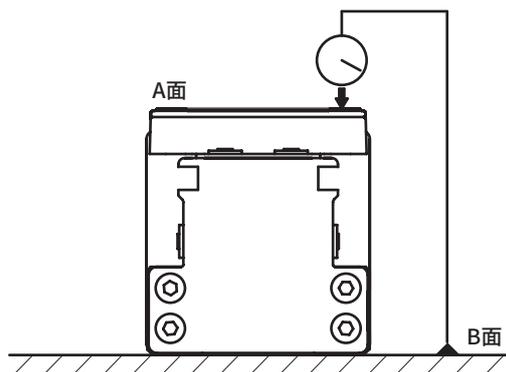
马达安装	加减速度 G	导程	负载重量 kg	悬挂量mm	
				A	C
直接安装 · 折回安装	0.3	5	6	265	265
			11	120	120
			16	70	70
		10	3	525	525
			5	295	295
			8	170	170
		20	2	815	810
			3	525	525
			4.5	340	340

●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)。

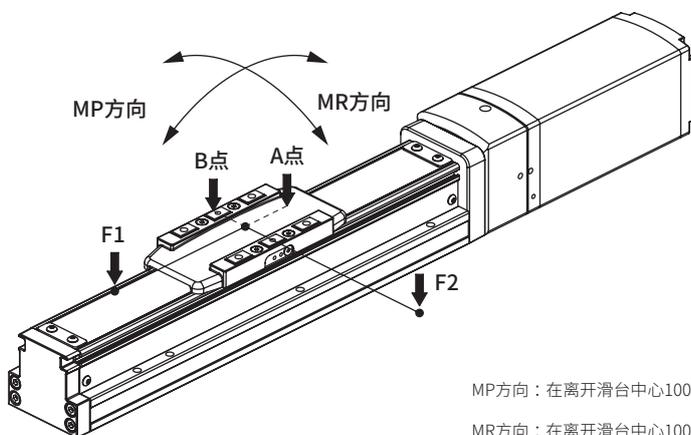
滑块平行度※参考值



		(mm)
		平行度
		A面相对于B面
EJSG-04系列	0.03	
EJSG-05系列		
EJSG-08系列		

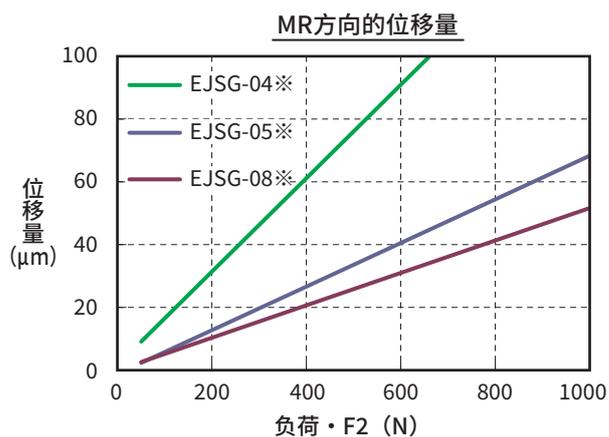
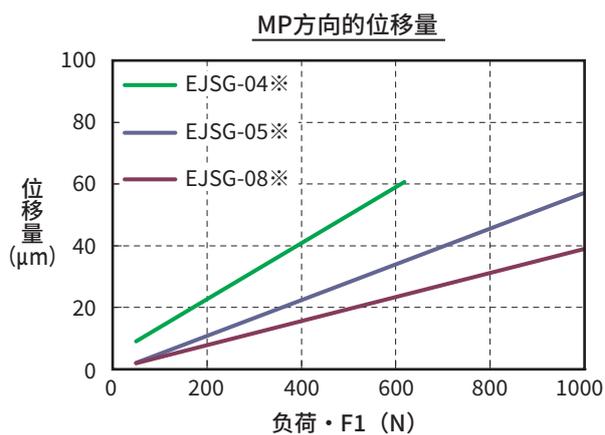
※ 是将产品固定在平面时的平行度。

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



维护部件

■维护部件 (马达单元)

型号		适用機種	
			
无刹车	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
有刹车	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	适用機種
	
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	适用機種
	
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)

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

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

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低防尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项



控制器

ECG-A Series

EJSG/EBR-G用控制器



型号表示方法

ECG-ANNN30 - **NP** **A** **02**

A 接口规格

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

B 安装方式

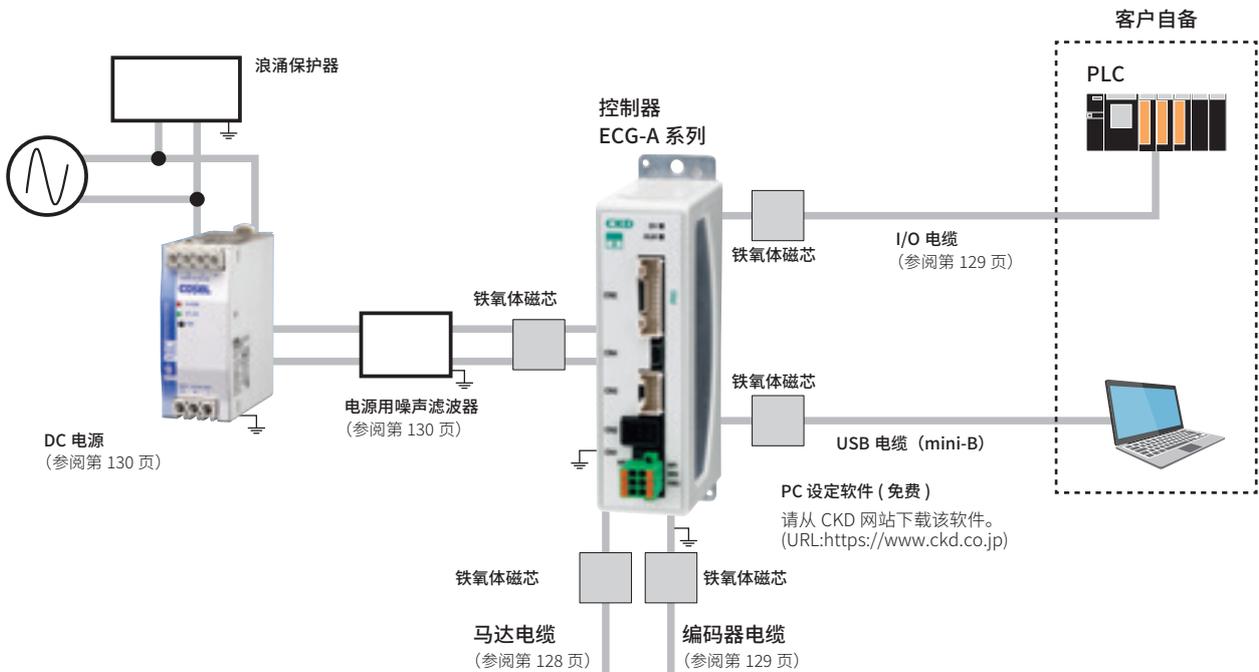
A	标准安装
D	DIN导轨安装

C I/O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-1422C)

※ 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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

一般规格

项目		内容		
适用执行器		EJSG/EBR-G		
适用马达功率		<input type="checkbox"/> 35	<input type="checkbox"/> 42	<input type="checkbox"/> 56
设定工具		计算机设定软件 (S-Tools) 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 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
刹车消耗电流		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		无腐蚀性气体、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)		

EJSG

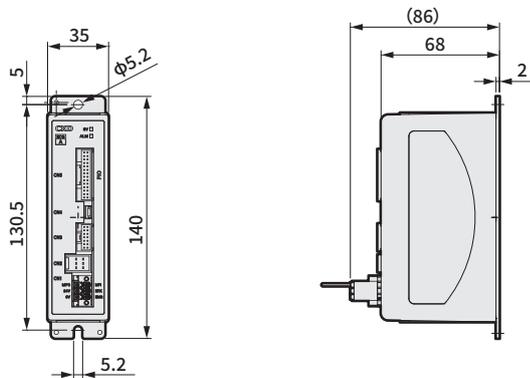
EJSG-G
(防尘规格)EJSG-C
(低发尘规格)EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)EJSG-FP1
(用于食品制造工序)选型
技术资料ECG-A
(控制器)

使用注意事项

外形尺寸图

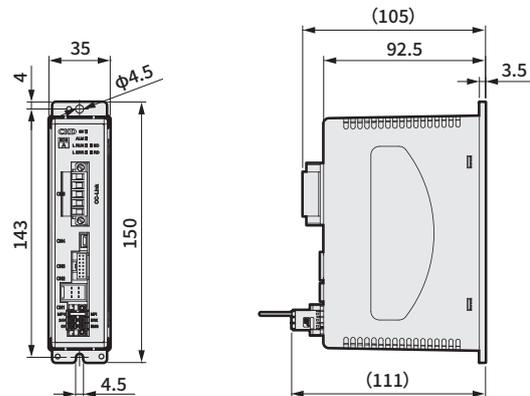
● 标准安装

ECG-ANNN30-NPA □□ (并行 I/O 规格)



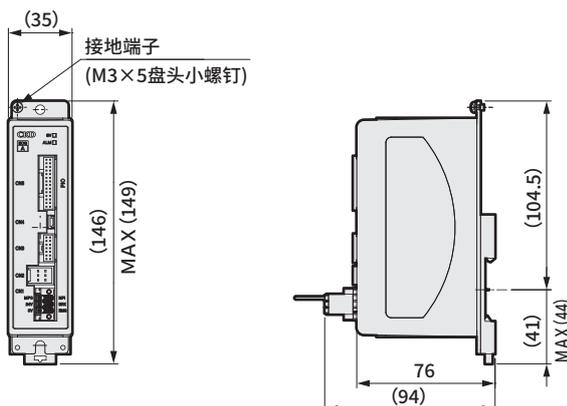
ECG-ANNN30-□□ A □□ (其他)

※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。



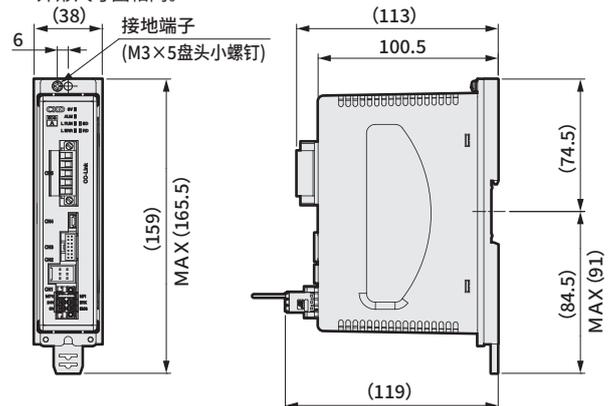
● DIN导轨安装

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。

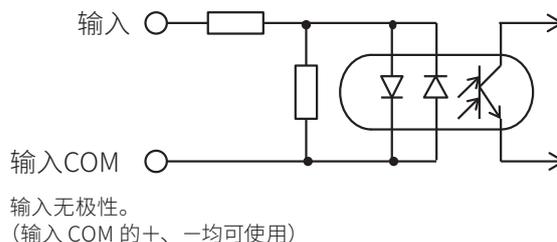


并行I/O (PIO) 输入输出回路

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

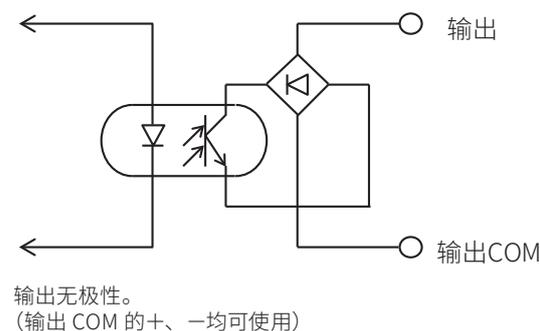
输入回路



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



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	<ul style="list-style-type: none"> JOG移动开始输入 选择输出：2点(点区域, 区域1, 区域2, 移动, 警告, 软限位超限、软限位超限(-)、软限位超限(+))
简易7点模式	7点	<ul style="list-style-type: none"> JOG移动开始输入 选择输出：2点(点区域, 区域1, 区域2, 移动, 警告, 软限位超限、软限位超限(-)、软限位超限(+))
电磁阀模式 2位双电控型	2点	<ul style="list-style-type: none"> SW输出：2点 选择输出：2点(点区域, 区域1, 区域2, 移动, 警告, 软限位超限、软限位超限(-)、软限位超限(+))
电磁阀模式 3位双电控型	2点	<ul style="list-style-type: none"> SW输出：2点 选择输出：2点(点区域, 区域1, 区域2, 移动, 警告, 软限位超限、软限位超限(-)、软限位超限(+))
电磁阀模式 单电控型	2点	<ul style="list-style-type: none"> SW输出：2点 选择输出：2点(点区域, 区域1, 区域2, 移动, 警告, 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 2位双电控型	电磁阀模式 3位双电控型	电磁阀模式 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/ ACB0	P1END	P1END	P1END	P1END
	OUT1	PCB1/ ACB1	P2END	P2END	P2END	P2END
	OUT2	PCB2/ ACB2	P3END	—	—	—
	OUT3	PCB3/ ACB3	P4END	—	—	—
	OUT4	PCB4	P5END	SW1	SW1	SW1
	OUT5	PCB5	P6END	SW2	SW2	SW2
	OUT6	PEND	P7END	—	—	—
	OUT7	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE/ WARN# SLMT/ SLMTM/ SLMTP	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE/ WARN# SLMT/ SLMTM/ SLMTP	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE/ WARN# SLMT/ SLMTM/ SLMTP	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE/ WARN# SLMT/ SLMTM/ SLMTP	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE/ WARN# SLMT/ SLMTM/ SLMTP
	OUT8	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE/ WARN# SLMT/ SLMTM/ SLMTP	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE/ WARN# SLMT/ SLMTM/ SLMTP	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE/ WARN# SLMT/ SLMTM/ SLMTP	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE/ WARN# SLMT/ SLMTM/ SLMTP	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE/ WARN# SLMT/ SLMTM/ 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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

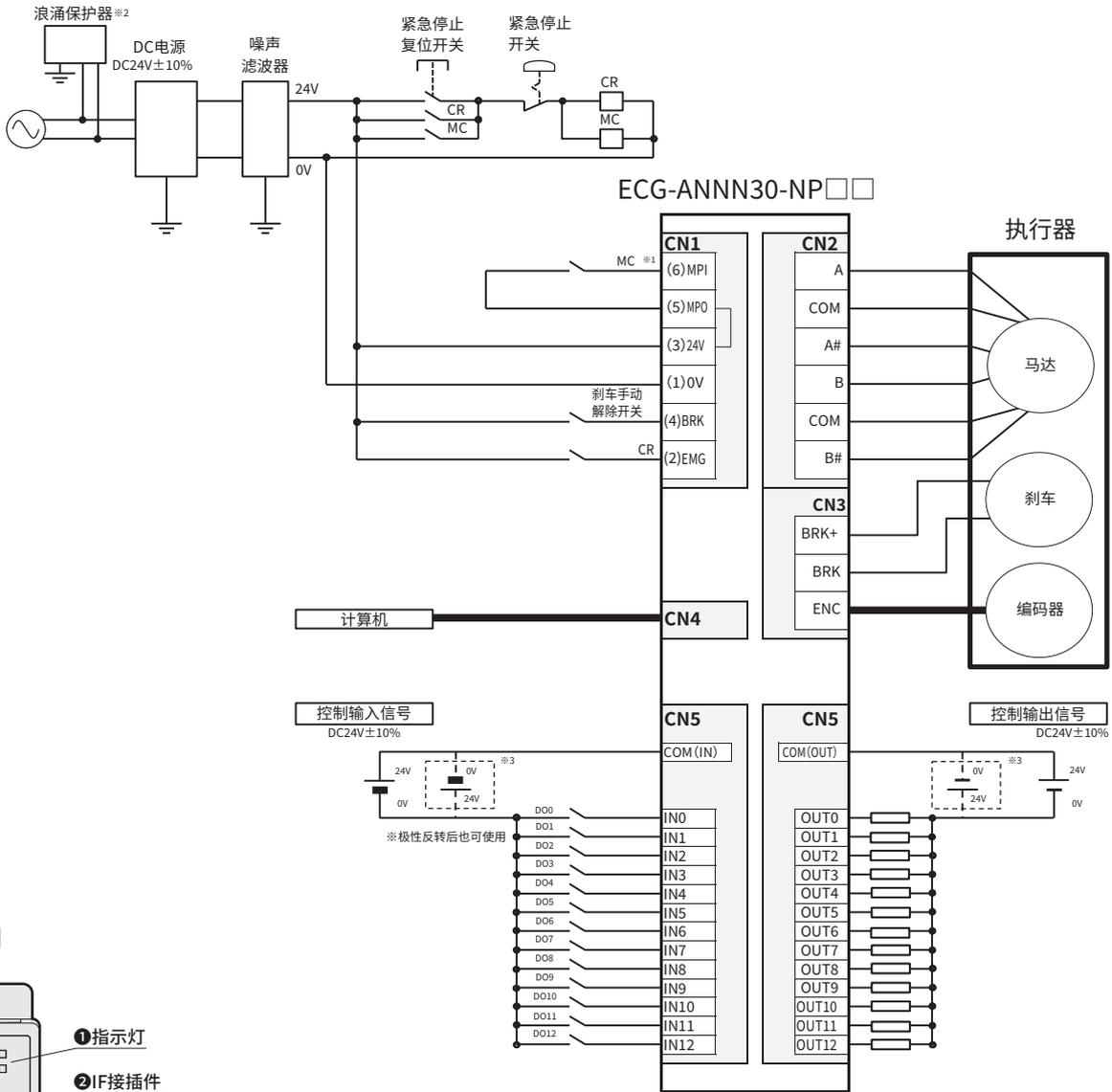
EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

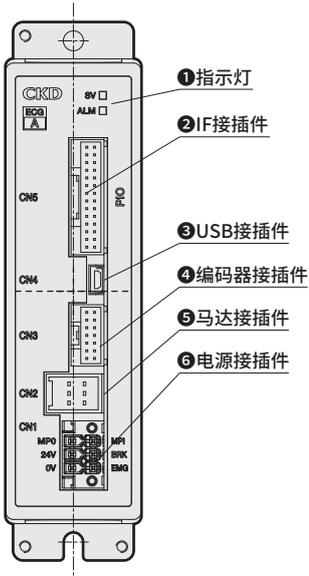
ECG-A
(控制器)

使用注意事项

【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 极性反转后也可使用。

●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 (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。 此外，可读写参数，无法使用监控功能。 详细项目请参阅下表。
半简易直接模式 (HSDP)	模式仅对CC-Link规格的控制器的可用。 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。 另外，在限制下可使用监控功能。但是，无法读出或写入参数。 详细项目请参阅下表。
简易直接模式 (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。 此外，可读写参数，还可使用监控功能。 详细项目请参阅下表。
半直接模式 (HDP)	模式仅对CC-Link规格的控制器的可用。 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。 此外，可使用监控功能。但是，无法读出或写入参数。 详细项目请参阅下表。
全直接模式 (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。 此外，可读写参数，还可使用监控功能。 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	—	—	—	○
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。）

EJSG
 EJSG-G (防尘规格)
 EJSG-C (低发尘规格)
 EJSG-P4 (适用于二次电制造工序)
 EJSG-FP1 (用于食品制造工序)
 选型 技术资料
 ECG-A (控制器)

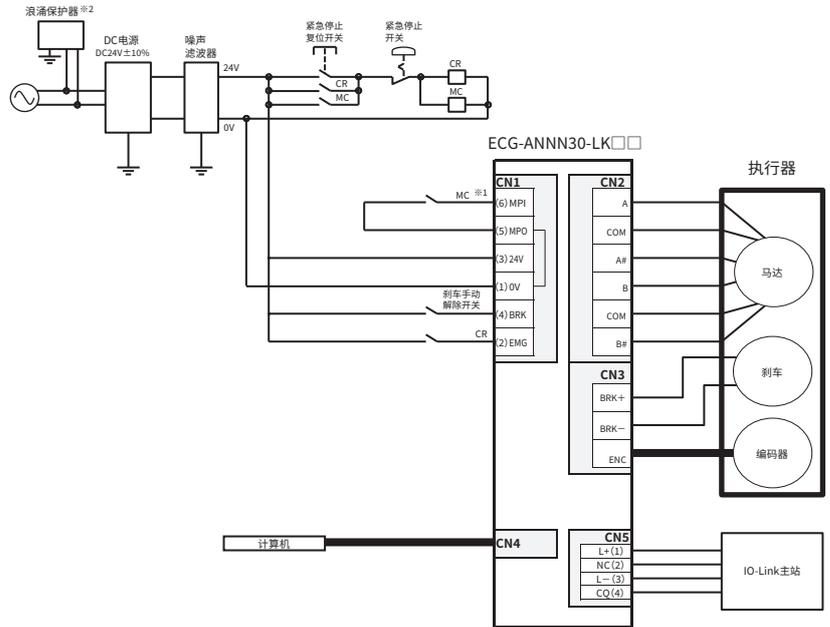
使用注意事项

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)	PIO模式：2字节
PD (in) 数据长度	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)	PIO模式：2字节
PD (out) 数据长度	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

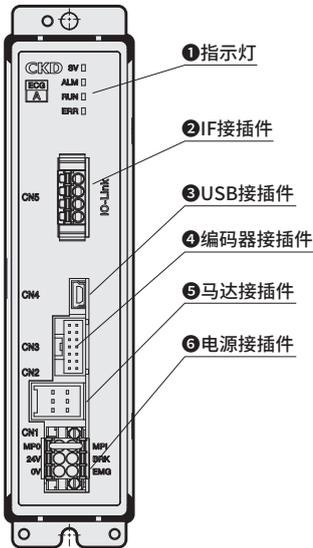
【IO-Link型】



※ 可监控的项目因动作模式而异。
详情请参阅第123页。

※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
1	0	JOG/INCH (-) 移动开始
	7	INCH选择
	6	-
	5~0	点编号选择Bit 5~0
	7-4	-
	3~1	旋转方向 (直接移动)
	0	直接移动选择
2	7~0	位置 (直接移动)
	7~0	定位宽度 (直接移动)
	7~0	速度 (直接移动)
	7~0	加速度 (直接移动)
	7~0	减速度 (直接移动)
	7~0	按压率 (直接移动)
	7~0	按压速度 (直接移动)
	7~0	按压距离 (直接移动)
	7~0	增益倍率 (直接移动)
	7	位置指定方法 (直接移动)
21	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	1~0	-
	7~6	-
2	5~0	点号确认Bit 5~0
	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	位置 (监控值)
7~8	速度 (监控值)	
9	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

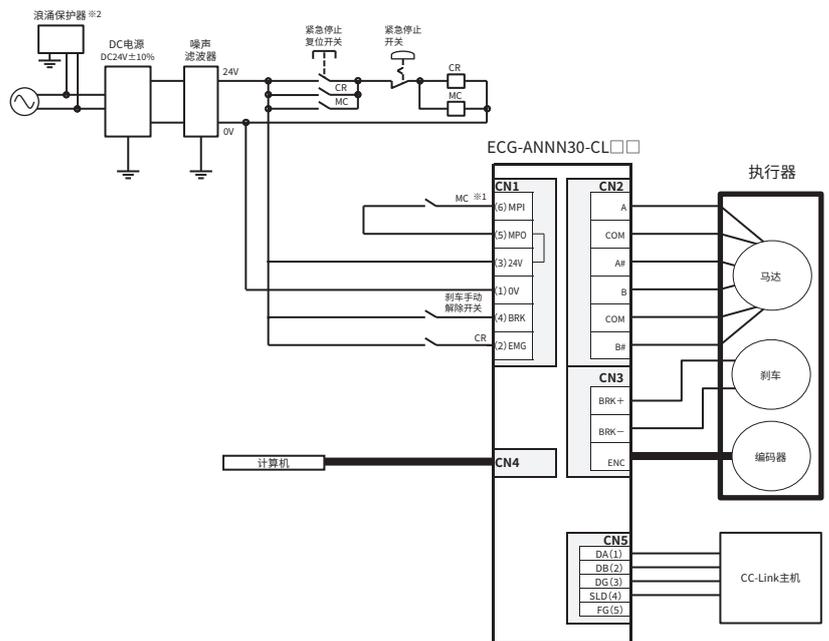
CC-Link规格与连接图(ECG-ANNN30-CL※※)

【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)
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。

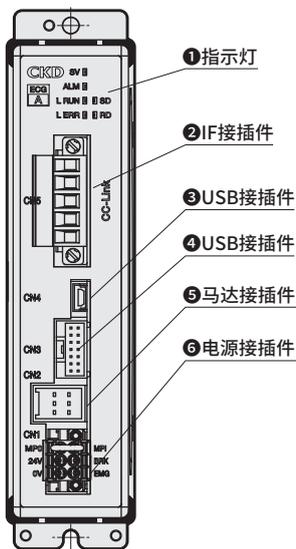
【CC-Link型】



※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Bit 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

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		—

※ 其他的动作模式时，请参阅使用说明书。
※ # 表示负逻辑。

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	
RWr0		位置 (监控值)
RWr1		—
RWr2		速度 (监控值)
RWr3		电流 (监控值)

●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

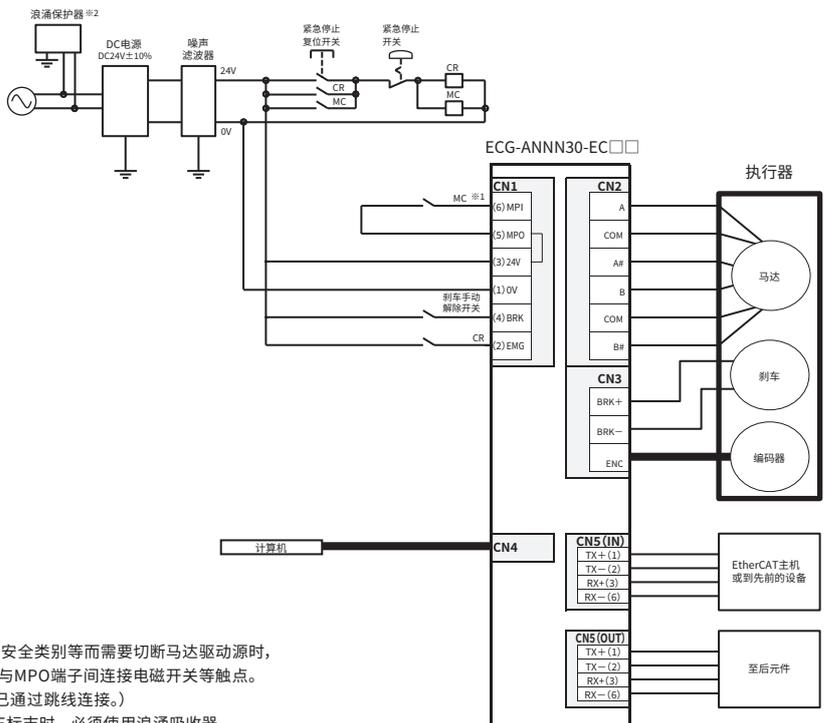
EJSG
EJSG-G (防尘规格)
EJSG-C (低防尘规格)
EJSG-P4 (适用于二次电池制造工序)
EJSG-FP1 (用于食品制造工序)
选型
技术资料
使用注意事项

【通信规格】

项目	规格
通信速度	100Mbps (快速以太网, 全双工)
过程数据	变量PDO映射
高达PDO数据长度	RxPDO:64字节/ TxPDO:64字节
站别名	0~65535 (通过参数设定)
连接电缆	EtherCAT对应电缆 (CAT5e以上的双绞线电缆 (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。

来自主站的循环数据

Index	Sub Index	Bit	全直接模式		
			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	0x03	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			

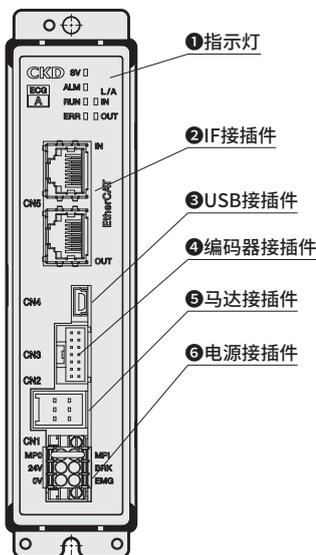
来自控制器的循环数据

Index	Sub Index	Bit	全直接模式		
			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	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	0x02	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	0~31 —		
		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。

【面板说明】



●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

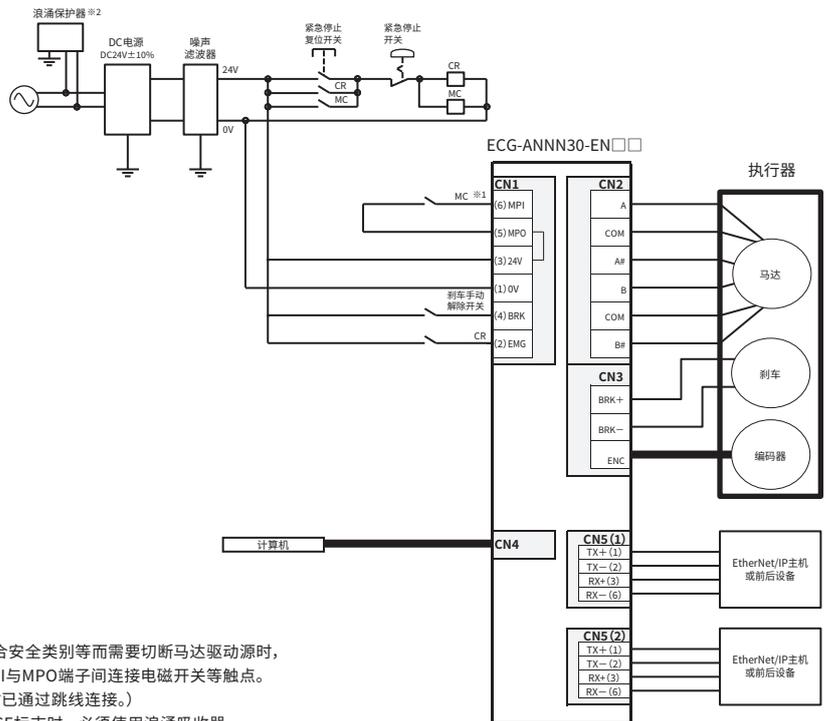
EtherNet/IP规格与连接图 (ECG-ANNN30-EN※※)

【通信规格】

项目	规格
通信协议	EtherNet/IP
通信速度	自动设定 (100Mbps/10Mbps、全双工/ 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 (0.0.0.0~255.255.255.255) 通过DHCP服务器(任意地址)
RPI (分组间隔)	4ms~10000ms
连接电缆	EtherNet/IP对应线缆 (推荐CAT5e以上的双绞线电缆 (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。

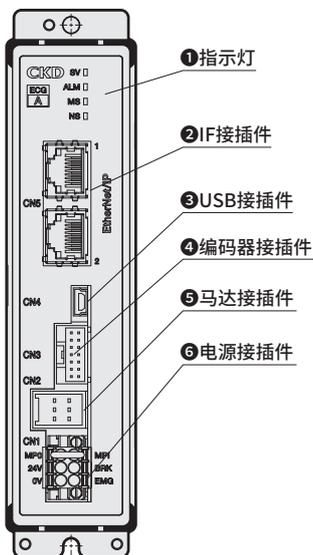
来自主站的循环数据

字节	Bit	全直接模式
		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
5	6~7	—
	0~3	—
	4	监控请求
	5~6	—
6~7	0~7	—
	0~7	位置(直接移动)
	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
		信号名称
0	0~5	点号确认Bit 0~5
	6~7	—
	0~1	—
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
5	6~7	—
	0~3	监视响应
	4	监控完成
	5~6	—
6	7	直接移动状态
	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(监控数值)
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	监控数值1
60~63	0~7	监控数值2

【面板说明】



●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

※ 其他的动作模式时，请参阅使用说明书。
※ # 表示负逻辑。

EJSG
EJSG-G (防尘规格)
EJSG-C (低防尘规格)
EJSG-P4 (适用于二次电池制造工序)
EJSG-FP1 (用于食品制造工序)
选型
技术资料
ECG-A (控制器)
使用注意事项

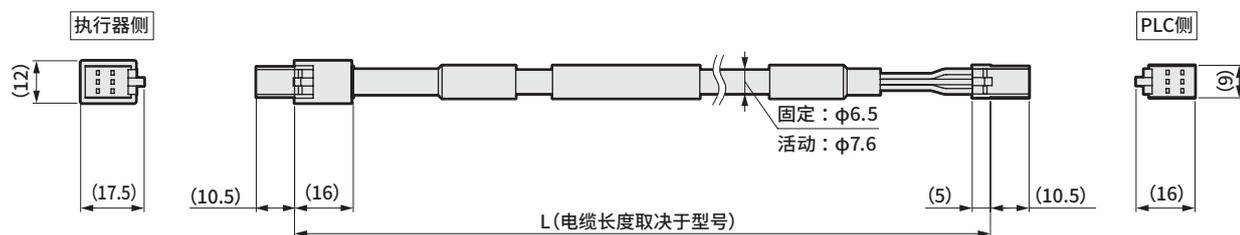
■ 马达电缆型号体系 (ECG-A系列)

EA-CBLM **4** - **S** **01**

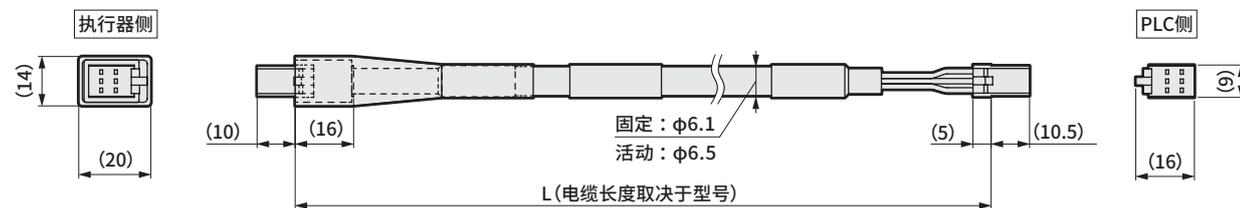
电缆规格		电缆种类	电缆长度	
4	EJSG	S 固定电缆	01	1m
	EJSG-FP1		03	3m
	EJSG-C	R 可动电缆	05	5m
3	EJSG-P4		10	10m
5	EJSG-G			

■ 马达电缆外形尺寸 (ECG-A系列)

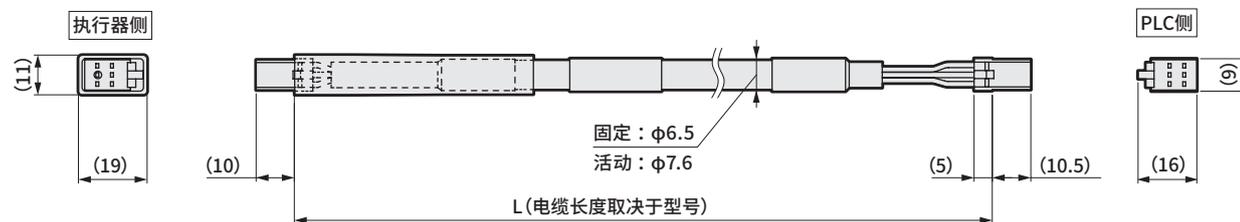
● EA-CBLM4 (EJSG、EJSG-FP1、EJSG-C 用)



● 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

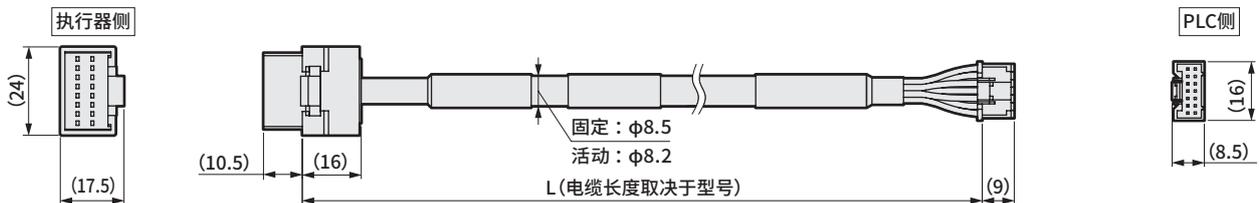
编码器线缆型号体系 (ECG-A系列)

EA-CBLE 4 - S 01

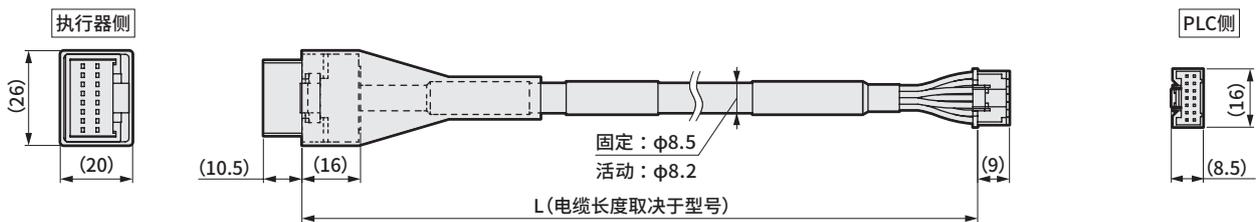
电缆规格		电缆种类		电缆长度	
4	EJSG	S	固定电缆	01	1m
	EJSG-FP1	R	可动电缆	03	3m
	EJSG-C			05	5m
3	EJSG-P4			10	10m
5	EJSG-G				

编码器电缆外形尺寸 (ECG-A系列)

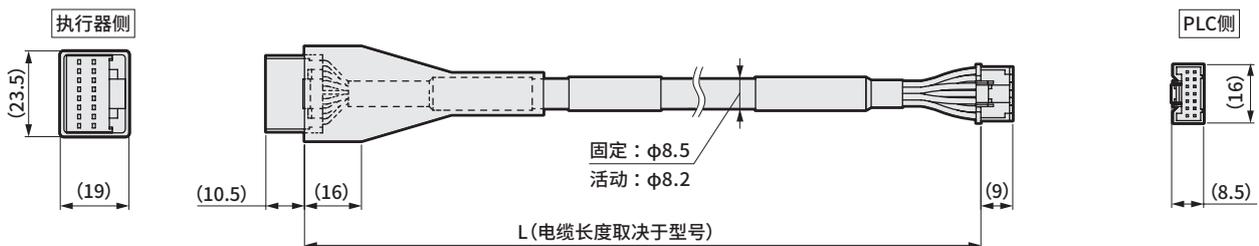
EA-CBLE4 (EJSG、EJSG-FP1、EJSG-C用)



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。

EJSG
EJSG-G (防尘规格)
EJSG-C (低防尘规格)
EJSG-P4 (适用于二次电池制造工序)
EJSG-FP1 (用于食品制造工序)
选型技术资料

ECG-A (控制器)

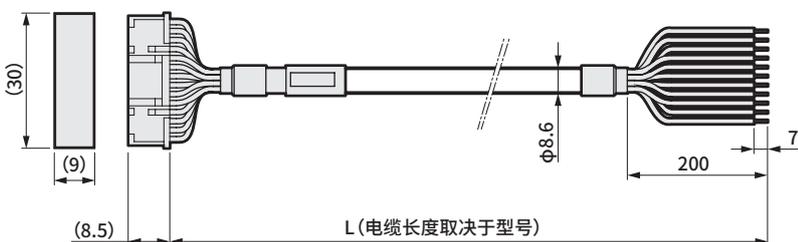
使用注意事项

I/O电缆

I/O电缆

※ 也备有并行I/O规格的控制型型号

EA-CBLNP2 - 02



A 电缆长度	
02	2m
03	3m
05	5m
10	10m

相关部件型号表

●DC电源



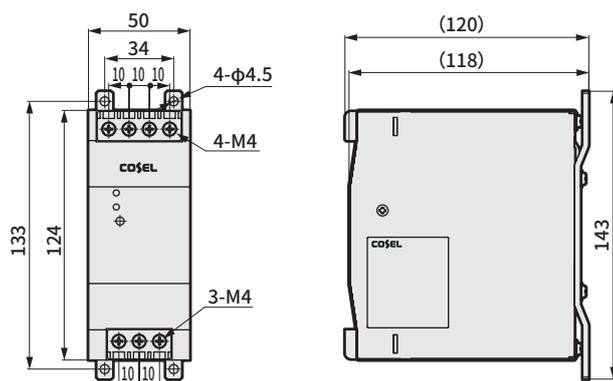
型号		EA-PWR-KHNA240F-24-N2 (螺纹安装) EA-PWR-KHNA240F-24 (DIN导轨安装)	
项目			
厂商		科索株式会社	
厂商型号	螺钉安装	KHNA240F-24-N2	
	DIN导轨安装	KHNA240F-24	
输入电压		AC85 ~ 264V 1φ or DC88 ~ 370V	
输出	功率	240W	
	电压·电流	24V10A	
	电压可变范围	22.5~28.5V	
附件功能	过电流保护	在峰值电流的101% min下动作	
	过电压保护	30.0~36.0V	
	远程控制	可	
	远程传感	—	
	其他	DC_OK显示、ALARM显示	
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。

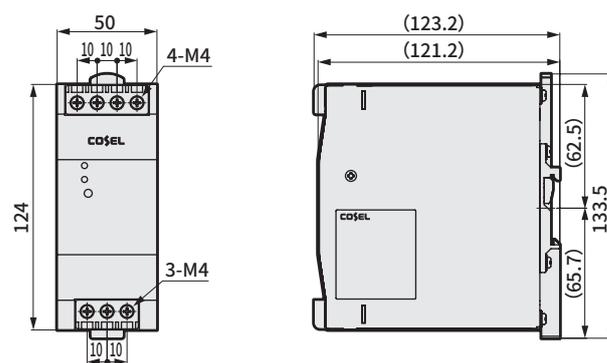
※ CE标志·ROHS由厂商型号取得。

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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发生规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

MEMO

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项



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。)

① 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·刹车回路·安全措施等对安全性有要求的用途。

② 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。

① 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。

② 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。

③ 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。

① 示教作业和试运行时有发生意外动作，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。

① 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。

② 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。

③ 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： 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。
(DANGER)

警告： 误操作时可能出现死亡或重伤等危险的情况。
(WARNING)

注意： 误操作时可能出现轻伤或财产损失的危险情况。
(CAUTION)

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)。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用
注意事项



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 EJSJG系列/控制器ECG

设计·选型时

1. 通用

⚠ 危险

- 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，请选择有刹车的马达。
不带刹车的情况下，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。
- 刹车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℃~50℃、保存湿度：35%~80%、使用温度：0℃~40℃(对于EJSJG为10℃~40℃)、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力位置，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。

EJSJG

EJSJG-G
(防尘规格)

EJSJG-C
(低发生规格)

EJSJG-PA
(适用于二次电池制造工序)

EJSJG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

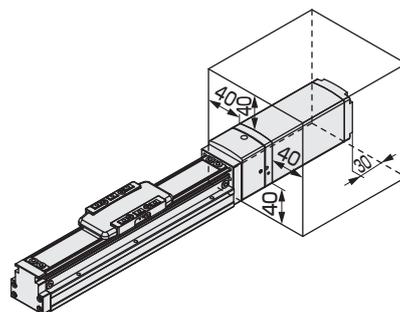
- 请勿在有冲击和振动的场所使用。
- 请勿对产品施加选型资料中的允许值以上的负荷。

⚠ 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 | <input type="checkbox"/> 35...2.4A/台、 <input type="checkbox"/> 42...2.7A/台 |
| | | <input type="checkbox"/> 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(刹车器等)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。

EJSG

EJSG-G
(防尘规格)

EJSG-C
(低发尘规格)

EJSG-P4
(适用于二次电池制造工序)

EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

ECG-A
(控制器)

使用注意事项

1. 通用

⚠ 危险

- 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。
- EJSJ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

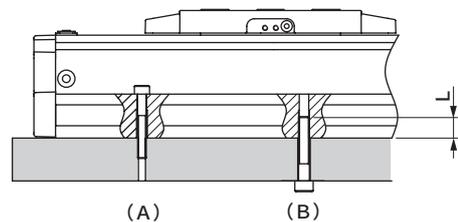
- 关于安装、装配、调整方法，请熟读使用说明书，按照正确方法进行操作。
- 安装产品时，请确保维护作业空间。
否则将无法进行检查或维护，导致装置停止、破损和作业时的受伤。
- 搬送及安装时请勿握住产品的可动部位及电缆部位。
否则会导致受伤或断线。
- 拿起产品时，请握住产品的下面。

- 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。

1. 通用

⚠ 危险

- 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。

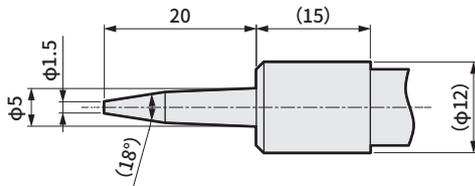
■ 关于润滑脂给油

● 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 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。

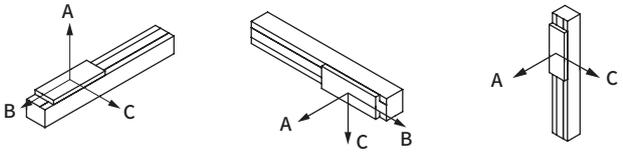
EJSG选型检查表 → CKD (经办人) 行

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	
T E L		F A X	

选型条件：

希望機種	(EJSG) -
基本規格	最大行程： mm、滾珠絲杆導程： mm
動作條件	移動行程： mm、移動時間： s
	設定速度： mm/s
	設定加減速度： mm/s ² (設定加減速時間： s)
	重複精度：± mm
負荷條件	滑塊型
	負載重量： kg
	安裝形式： 水平/壁掛/垂直/吊裝/其他
	
	從滑塊中心到負荷重心的距離
	A 方向： mm B 方向： mm C 方向： mm
按壓負荷： 無 / 有 (N) 動作時 / 停止時 施加在滑塊中心的力的方向 ()	
使用環境	環境溫度： °C、環境濕度： %
	環境：
接口規格	並行 I/O / IO-Link / CC-Link / EtherCAT / EtherNet/IP
特別記載事項	

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“新控制器”

样本编号：CC-1422C



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
- 摆台型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“新控制器”

样本编号：CC-1444C



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-1492C



关联产品

电动执行器 D系列、G系列

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

样本编号：CC-1591



电动执行器 无马达综合

无马达电动执行器产品阵容丰富

- | | |
|--|---|
| <ul style="list-style-type: none"> ■ 滑块型
高速搬送用
用于高负荷搬送
用于长行程搬送
用于高效搬送 ■ 活塞杆
适用于压入、升降 | <p>EBS-L系列
ETS/ECS系列
ETV/ECV系列
EKS-L系列</p> <p>EBR-L系列</p> |
|--|---|

样本编号：CB-055



- 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。



中国销售网络

如有需求，请咨询就近营业所

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号远中科技园6楼601-200233
电话 (021) 61911888 传真 (021) 60983357

喜开理(中国)有限公司
Website <https://www.ckd.com.cn>

中国工厂

江苏省无锡市无锡新区新华路21号

沪浙区域

浦西营业所

TEL: (021) 60906047 60906048
E-mail: ckdsh@ckd.sh.cn

浦东营业所

TEL: (021) 20435076 20435078
E-mail: ckdpd@ckd.sh.cn

杭州营业所

TEL: (0571) 85800055 85800056
E-mail: ckdhz@ckd.sh.cn

嘉兴驻在所

TEL: (0573) 83570327
E-mail: ckdhz@ckd.sh.cn

宁波营业所

TEL: (0574) 87368477 87367421
E-mail: ckdnb@ckd.sh.cn

中西部区域

无锡营业所

TEL: (0510) 82762726 82753506
E-mail: ckdw@ckd.sh.cn

南通驻在所

TEL: (0513) 89085262
E-mail: ckdw@ckd.sh.cn

常州营业所

TEL: (0519) 88992137
E-mail: ckdcz@ckd.sh.cn

南京营业所

TEL: (025) 86633426 52262550
E-mail: ckdnj@ckd.sh.cn

昆山营业所

TEL: (0512) 57911096 57911098
E-mail: ckdk@ckd.sh.cn

苏州营业所

TEL: (0512) 68636801 68636802
E-mail: ckdsuzhou@ckd.sh.cn

苏州东驻在所

TEL: (0512) 65218451
E-mail: ckdsuzhou@ckd.sh.cn

合肥营业所

TEL: (0551) 65551327
E-mail: ckdhf@ckd.sh.cn

武汉营业所

TEL: (027) 86695531 86695532
E-mail: ckdw@ckd.sh.cn

十堰驻在所

TEL: (0719) 8662177
E-mail: ckdw@ckd.sh.cn

郑州营业所

TEL: (0371) 61778770 65329663
E-mail: ckdz@ckd.sh.cn

洛阳驻在所

TEL: (0379) 63208618
E-mail: ckdz@ckd.sh.cn

长沙营业所

TEL: (0731) 85777265 85777267
E-mail: ckdc@ckd.sh.cn

重庆营业所

TEL: (023) 67855652
E-mail: ckdcq@ckd.sh.cn

成都营业所

TEL: (028) 86624906 86624106
E-mail: ckdc@ckd.sh.cn

西安营业所

TEL: (029) 68971518 68750491
E-mail: xian@ckd.sh.cn

华南区域

厦门营业所

TEL: (0592) 5780360 5780390
E-mail: ckdxm@ckd.sh.cn

汕头驻在所

TEL: (0754) 88676656
E-mail: ckdxm@ckd.sh.cn

福州营业所

TEL: (0591) 87767611 83533782
E-mail: ckdfz@ckd.sh.cn

南昌驻在所

TEL: (0791) 85257191
E-mail: ckdfz@ckd.sh.cn

宁德驻在所

TEL: (0593) 2827245
E-mail: ckdfz@ckd.sh.cn

广州营业所

TEL: (020) 87619461 87606869
E-mail: ckdgz@ckd.sh.cn

柳州驻在所

TEL: (0772) 3312089
E-mail: ckdgz@ckd.sh.cn

中山营业所

TEL: (0760) 88220775
E-mail: ckdzs@ckd.sh.cn

东莞营业所

TEL: (0769) 23038060 23038061
E-mail: ckddg@ckd.sh.cn

深圳西营业所

TEL: (0755) 83646644 83297899
E-mail: ckdsz@ckd.sh.cn

深圳东营业所

TEL: (0755) 84867893 84863665
E-mail: ckdszd@ckd.sh.cn

惠州驻在所

TEL: (0752) 7801550
E-mail: ckdszd@ckd.sh.cn

华北区域

北京营业所

TEL: (010) 85867408 85867428
E-mail: ckdbj@ckd.sh.cn

海淀驻在所

TEL: 010-62849570
E-mail: ckdbj@ckd.sh.cn

太原驻在所

TEL: (0351) 6811370
E-mail: ckdbj@ckd.sh.cn

天津营业所

TEL: (022) 27492788 27491066
E-mail: ckdtj@ckd.sh.cn

塘沽驻在所

TEL: (022) 66373020
E-mail: ckdtj@ckd.sh.cn

唐山驻在所

TEL: (0315) 3272137
E-mail: ckdtj@ckd.sh.cn

青岛营业所

TEL: (0532) 85018108 80920600
E-mail: ckdq@ckd.sh.cn

潍坊营业所

TEL: (0536) 7630767
E-mail: ckdwf@ckd.sh.cn

济南营业所

TEL: (0531) 88110607 68812818
E-mail: ckj@ckd.sh.cn

烟台营业所

TEL: (0535) 6388912
E-mail: ckdyt@ckd.sh.cn

大连营业所

TEL: (0411) 82529884 82529683
E-mail: ckdl@ckd.sh.cn

沈阳营业所

TEL: (024) 31482718 31482719
E-mail: ckdsy@ckd.sh.cn

长春营业所

TEL: (0431) 81126393
E-mail: ckdcc@ckd.sh.cn

哈尔滨驻在所

TEL: (0451) 82108808
E-mail: ckdcc@ckd.sh.cn



官方微信

修订内容
控制器 ECG-A 规格变更