

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



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

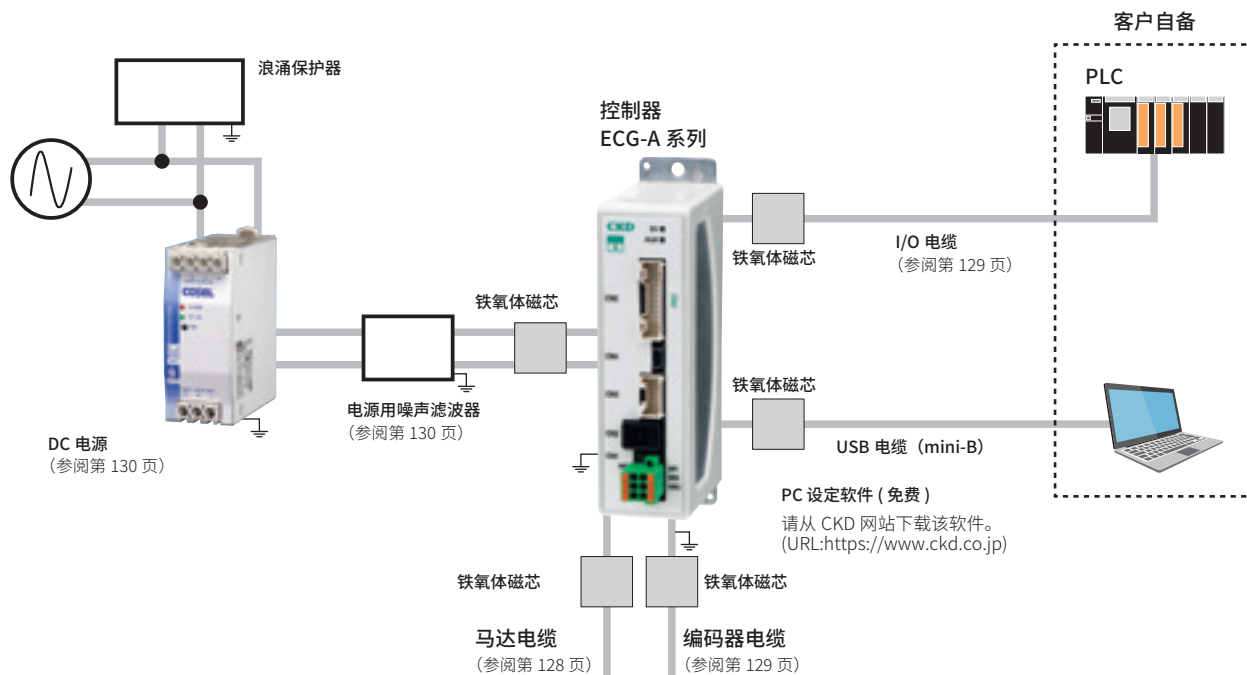
A	标准安装
D	DIN导轨安装

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。

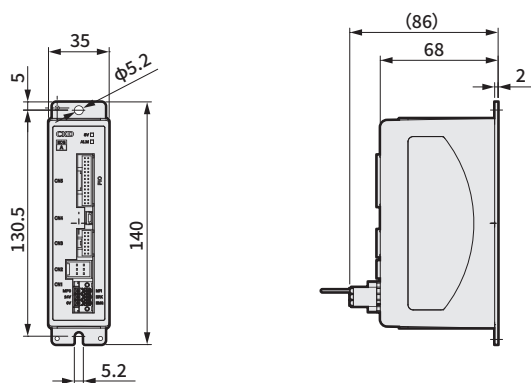
一般规格

项 目		内 容		
适用执行器		EJSG/EBR-G		
适用马达功率		☐ 35	☐ 42	☐ 56
设定工具		计算机设定软件 (S-Tools) 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℃ 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℃ 不得冻结		
保存环境湿度		35~80%RH 不得结露		
使用环境		无腐蚀气体、爆炸性气体、粉尘		
防护等级		IP20		
重量	并行I/O规格	约180g (标准安装)、约210g (DIN导轨安装)		
	现场网络规格	约310g (标准安装)、约340g (DIN导轨安装)		

外形尺寸图

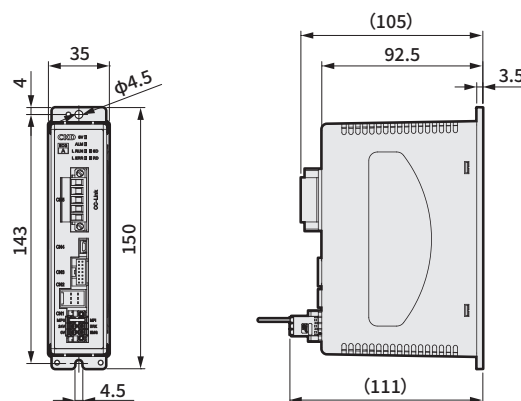
●标准安装

ECG-ANNN30-NPA □□ (并行 I/O 规格)



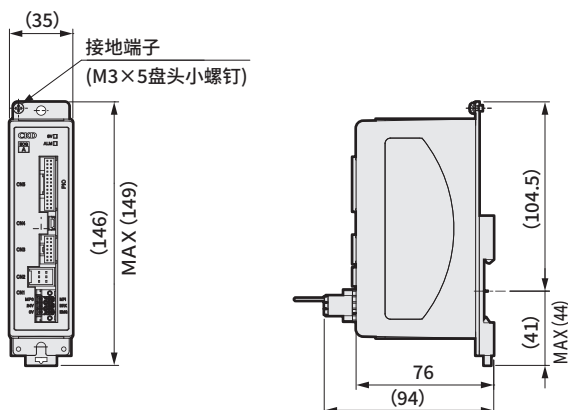
ECG-ANNN30- □□ A □□ (其他)

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



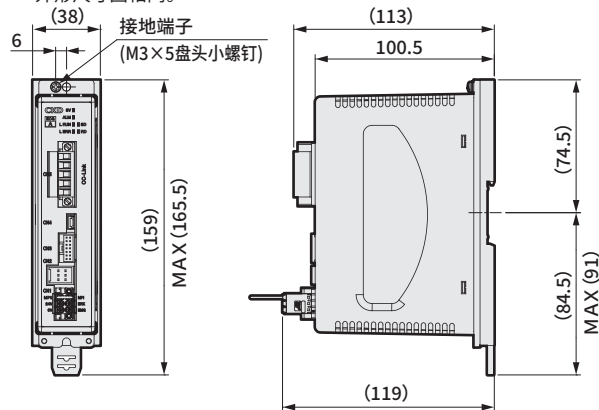
●DIN导轨安装

ECG-ANNN30-NPD □□ (并行 I/O 规格)



ECG-ANNN30- □□ D □□ (其他)

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

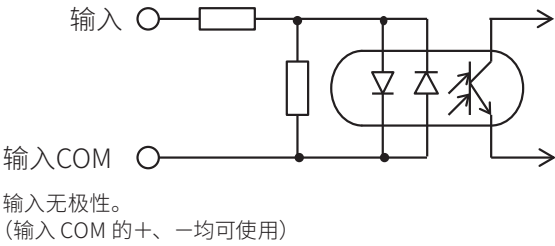


并行I/O (PIO) 输入输出回路

输入规格

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

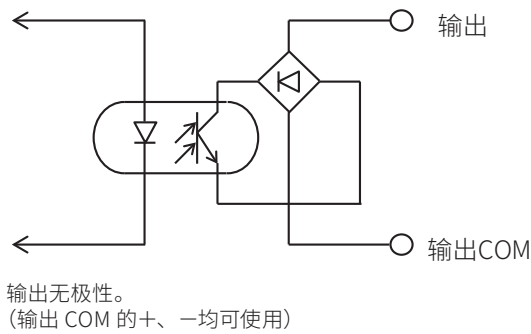
输入回路



输出规格

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	• 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	• 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	• 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	• 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	• 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)

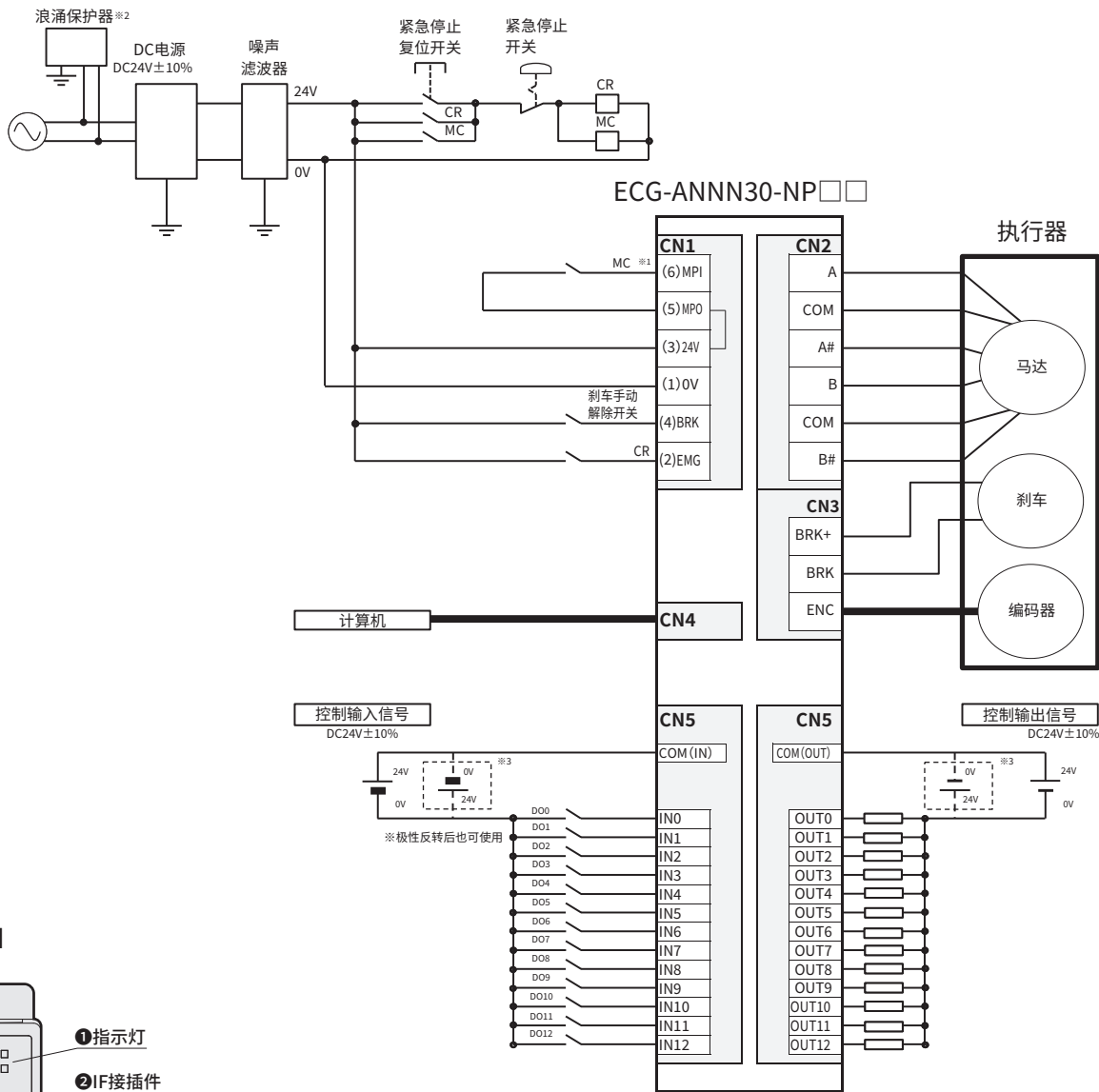
EJSG-FP1
(用于食品制造工序)

选型
技术资料

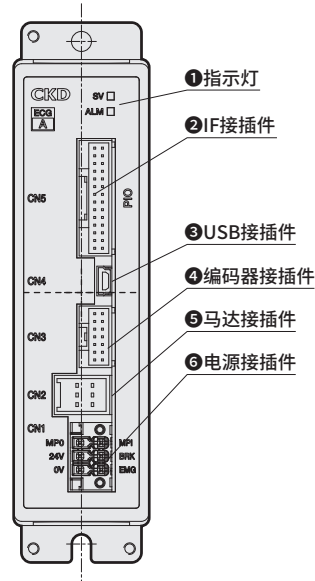
ECG-A
(控制器)

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	—	—	—	○
	加减速方法	—	—	—	○
监控项目※3	位置	—	○	○	○
	速度	—	○	▲	○
	电流	—	○	▲	○
	报警	—	—	▲	○

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

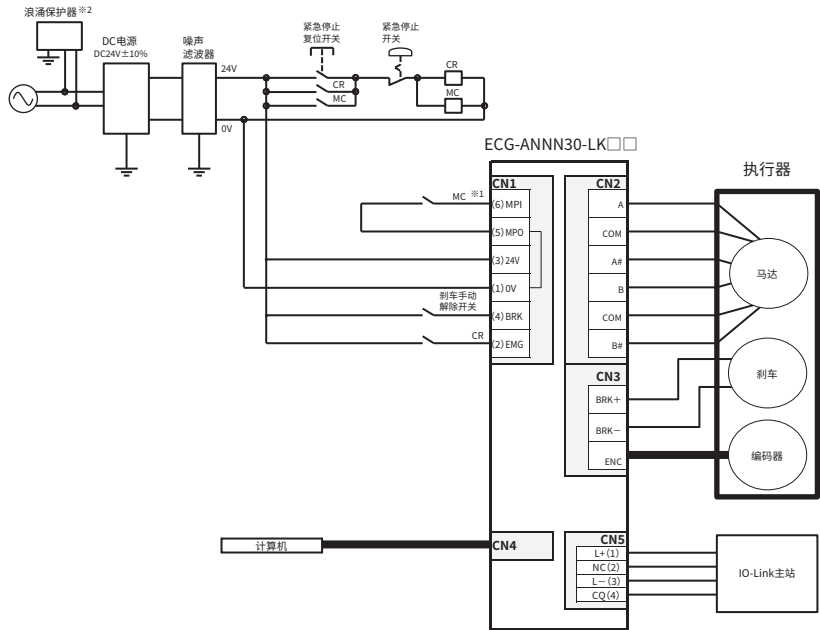
IO-Link规格与连接图 (ECG-ANNN30-LK※※)

【通信规格】

项 目	规 格
通信协议版本	V1.1
传输速度	COM3 (230.4kbps)
端口	Class A
工艺数据长度 (输入)	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

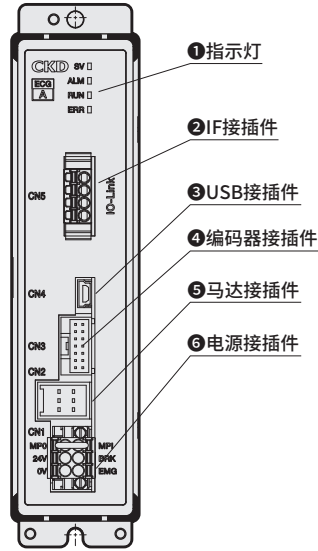
※ 可监控的项目因动作模式而异。
详情请参阅第123页。

【IO-Link型】



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

【面板说明】



来自主站的循环数据

PD (out)	Bit	全直接模式 信号名称
0	7	暂停#
	6	停止#
	5	警报复位
	4	伺服On
	3	原点恢复开始
	2	点移动开始
	1	JOG/INCH (+) 移动开始
	0	JOG/INCH (-) 移动开始
1	7	INCH选择
	6	—
	5~0	点编号选择Bit 5~0
	7-4	—
2	3~1	旋转方向 (直接移动)
	0	直接移动选择
	3~6	位置 (直接移动)
	7~8	定位宽度 (直接移动)
	9~10	速度 (直接移动)
	11	加速度 (直接移动)
	12	减速度 (直接移动)
	13	按压率 (直接移动)
	14	按压速度 (直接移动)
	15~18	按压距离 (直接移动)
	19~20	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
	1~0	—
	7~6	—
1	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
2	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	警报 (监控值)
	7~0	—
	7~0	—
	7~0	—

※ 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

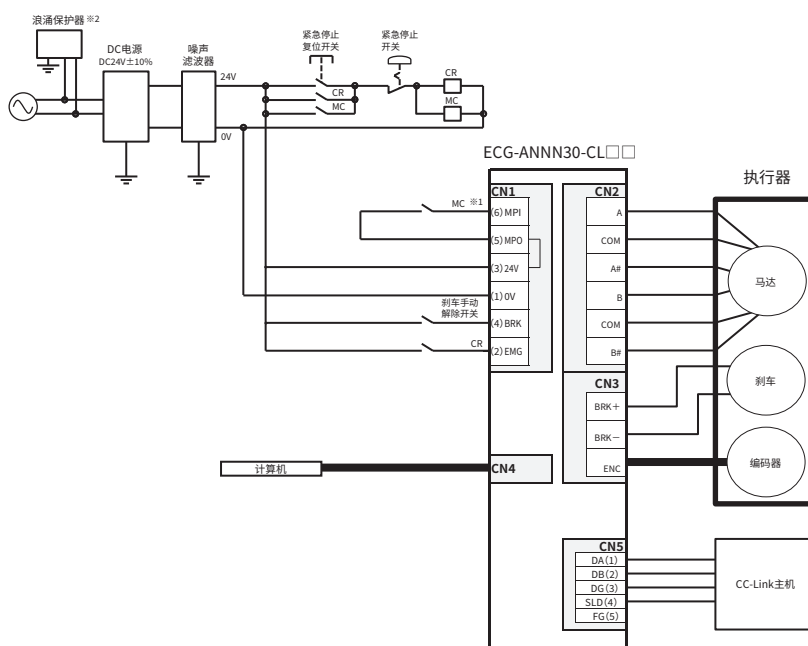
CC-Link规格与连接图 (ECG-ANNN30-CL※※)

【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。

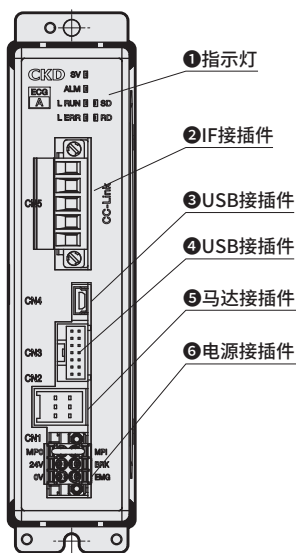
【CC-Link型】



※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

ECG-A
(控制器)

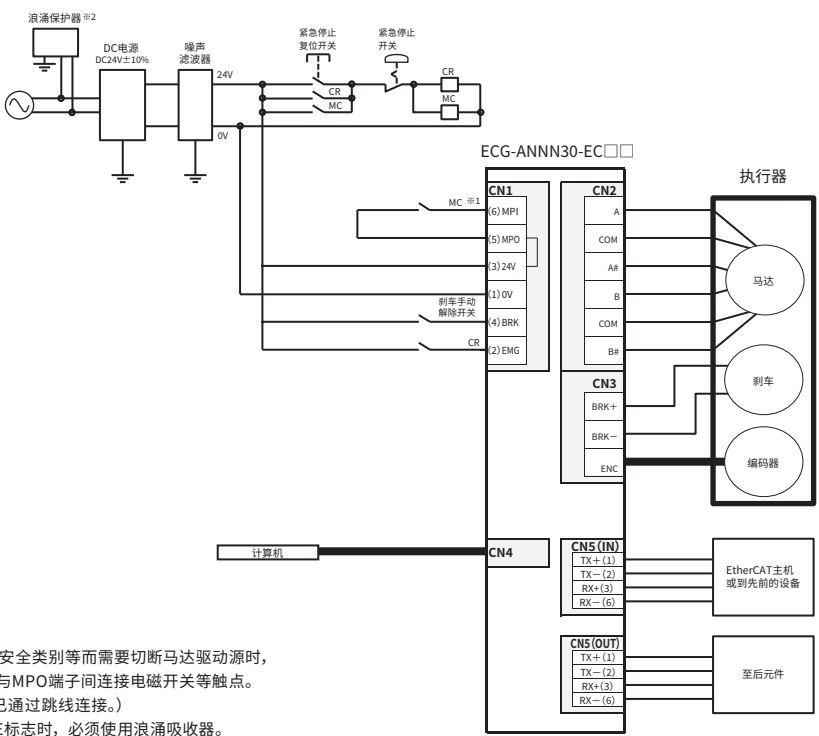
使用注意事项

【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。

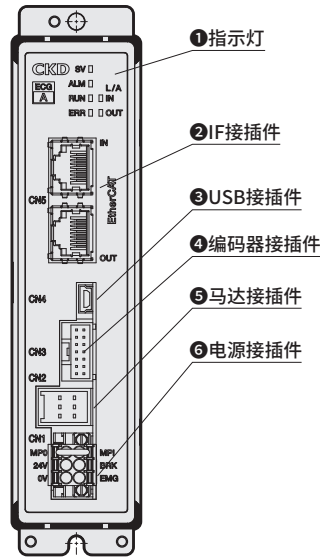
来自主站的循环数据

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	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	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
0x2007	0x01	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	—
	0x02	0~31	位置(监控值)
		0~31	速度(监控值)
		0~31	电流(监控值)
		0~31	—
		0~31	警报(监控值)

【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。

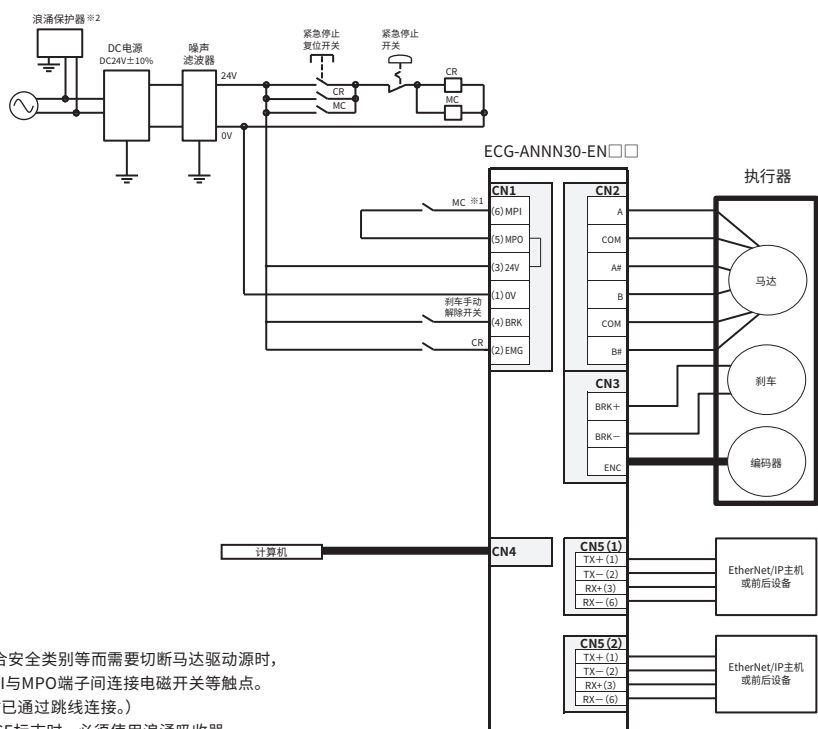
EtherNet/IP规格与连接图 (ECG-ANNN30-EN※※)

【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) 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

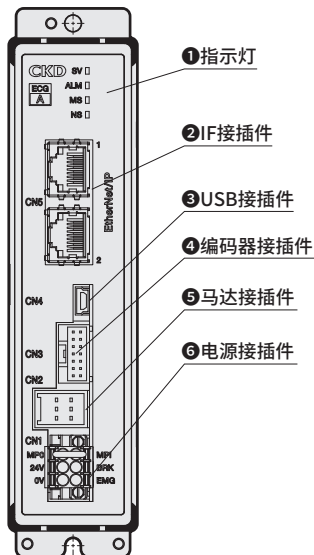
字节	Bit	全直接模式 信号名称
0	0~5	点编号选择Bit 0~5
	6	—
	7	JOG/INCH (—) 移动开始
	0	JOG/INCH (+) 移动开始
1	1	INCH选择
	2	点移动开始
	3	原点恢复开始
	4	伺服On
	5	警报复位
	6	停止#
	7	暂停#
2~3	0~7	—
	0~3	—
4	4	数据请求
	5	数据R/W选择
	6~7	—
5	0~3	—
	4	监控请求
	5~6	—
	7	直接移动选择
6~7	0~7	—
8~11	0~7	位置(直接移动)
12~15	0~7	定位宽度(直接移动)
16~19	0~7	速度(直接移动)
20~23	0~7	加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

来自控制器的循环数据

字节	bit	全直接模式 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	—
	0~3	数据响应
4	4	数据完成
	5	数据写入状态
	6~7	—
5	0~3	监视响应
	4	监控完成
	5~6	—
	7	直接移动状态
6	0	点区域
	1	移动中
	2	1类场所
	3	2类场所
	4	软限位超限
	5	软限位超限(—)
	6	软限位超限(+)
	7	—
7	0~7	—
8~11	0~7	位置(监控器值)
12~15	0~7	速度(监视值)
16~19	0~7	电流(监视值)
20~23	0~7	—
24~27	0~7	警报(监视值)
28~47	0~7	—
48~51	0~7	读取数据
52~55	0~7	数据(警报)
56~59	0~7	监控器值1
60~63	0~7	监控值2

※ 其他的动作模式时，请参阅使用说明书。
※ # 表示负逻辑。

【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

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

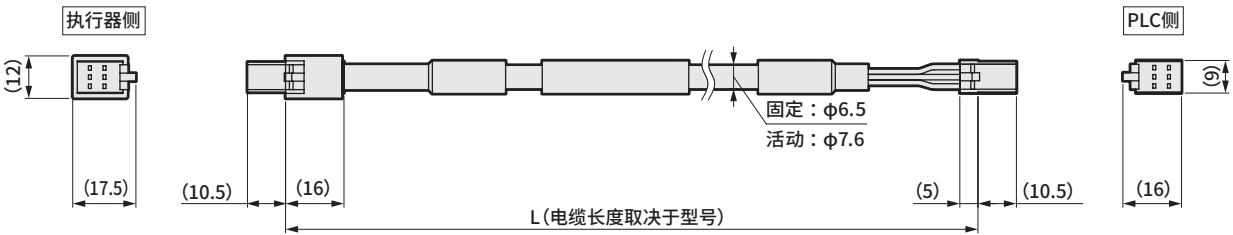
■ 马达电缆型号体系 (ECG-A系列)

EA-CBLM 4 - S 01

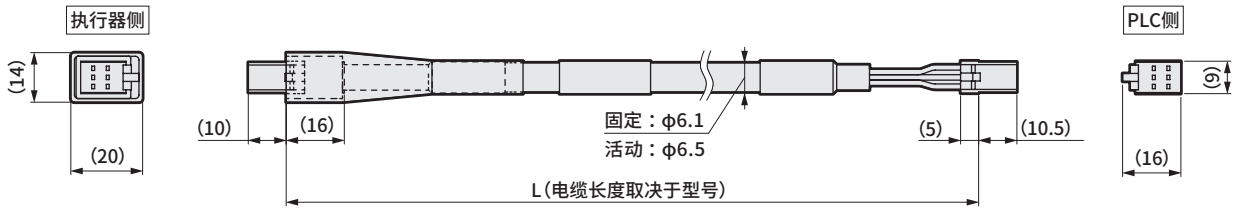
电缆规格		电缆种类		电缆长度	
4	EJSG	S	固定电缆	01	1m
	EJSG-FP1	R	可动电缆	03	3m
	EJSG-C			05	5m
3	EJSG-P4			10	10m
5	EJSG-G				

■ 马达电缆外形尺寸 (ECG-A系列)

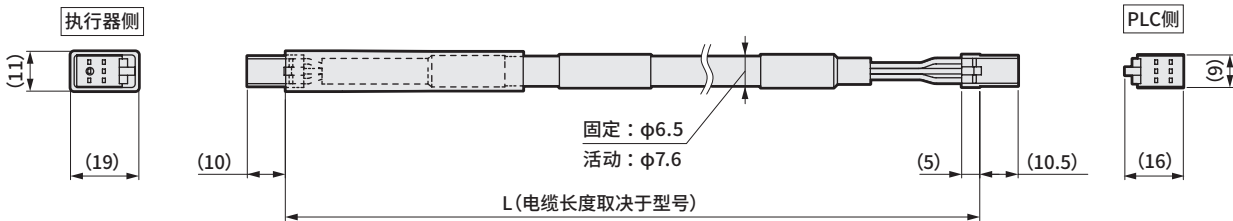
● EA-CBLM4 (EJSG、EJSG-FP1、EJSG-C 用)



● 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

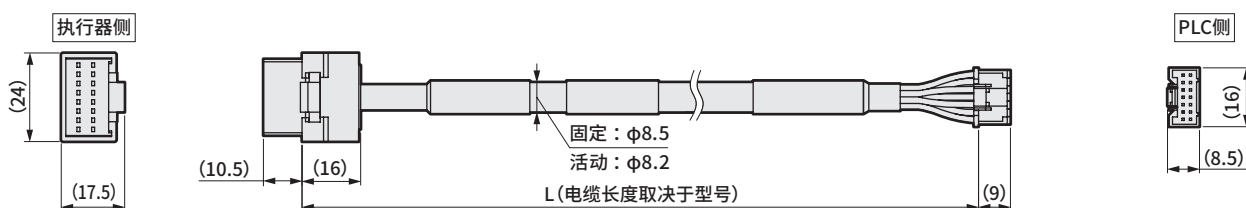
■ 编码器线缆型号体系 (ECG-A系列)

EA-CBLE 4 - S 01

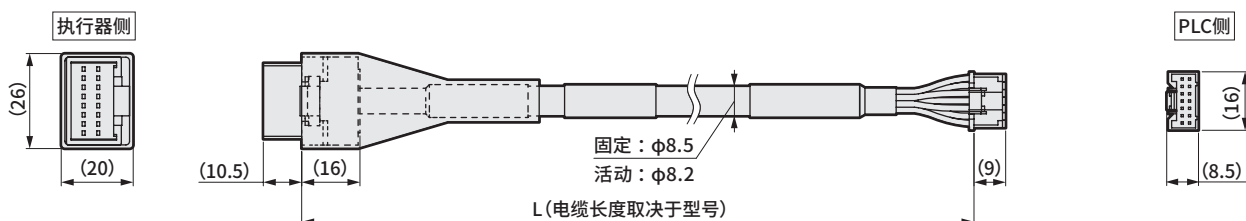
电缆规格	电缆种类	电缆长度
4	S 固定电缆	01 1m
	R 可动电缆	03 3m
3		05 5m
5		10 10m

■ 编码器电缆外形尺寸 (ECG-A系列)

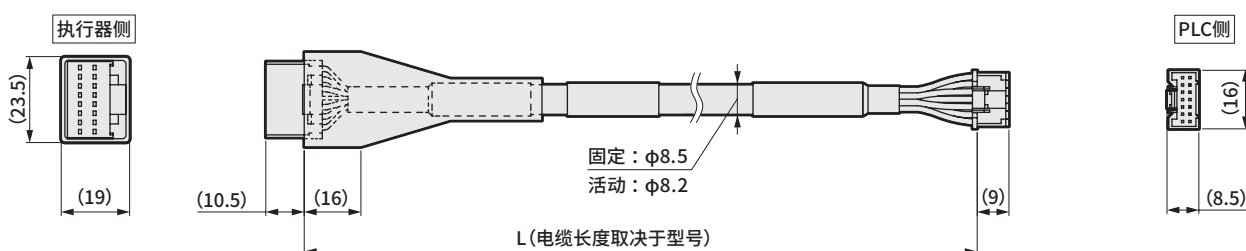
● EA-CBLE4 (EJSG、EJSG-FP1、EJSG-C 用)



● EA-CBLE3 (EJSG-P4 用)



● EA-CBLE5 (EJSG-G 用)



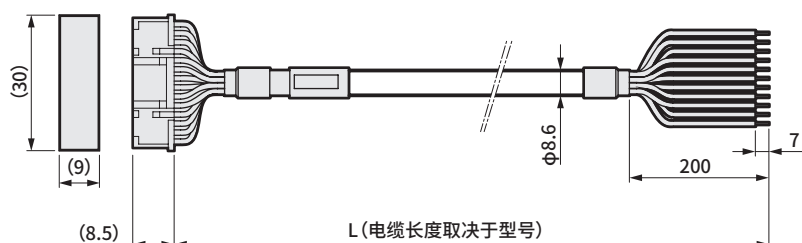
※ 请在全电缆弯曲半径51mm以上的状态下使用。

I/O 电缆

● I/O 电缆

※ 也备有并行I/O规格的控制柜型号

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

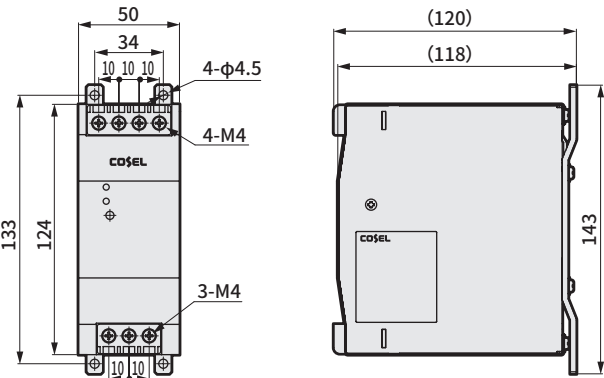


型 号		EA-PWR-KHNA240F-24-N2 (螺纹安装) EA-PWR-KHNA240F-24 (DIN导轨安装)
项 目		
厂商		科索株式会社
厂商型号	螺钉安装	KHNA240F-24-N2
	DIN导轨安装	KHNA240F-24
输入电压		AC85 ~ 264V 1Φ or DC88 ~ 370V
输出	功率	240W
	电压・电流	24V10A
	电压可变范围	22.5~28.5V
附件功能	过电流保护	在峰值电流的101% min下动作
	过电压保护	30.0~36.0V
	远程控制	可
	远程传感	—
	其他	DC_OK显示、ALARM显示
使用温度、湿度		-25 ~ +70℃, 20~90%RH (无结露), -40℃可启动 ※
适用规格	安全标准	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

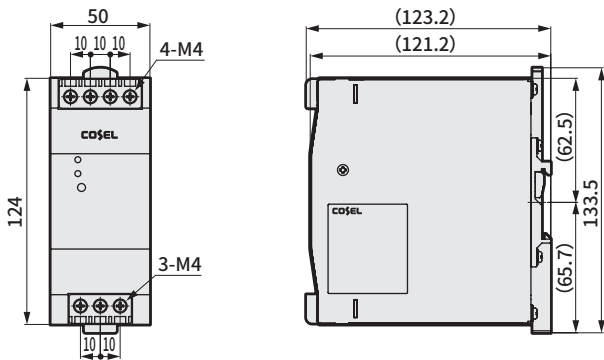
※ 详情请参阅厂商官网。
※ CE标志・ROHS由厂商型号取得。

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。