



DMSDG/DLSH/DCKW 系列 电动执行器

小型带导轨型/双卡爪夹持型/3 卡爪夹持型

使用说明书

在使用本产品之前，请务必阅读本使用说明书。
特别是安全相关的记载，请务必认真阅读。
请妥善保管本使用说明书，以便可以随时使用。



前言

非常感谢此次购买本公司的电动执行器“D 系列 弹簧驱动方式”。

本使用说明书介绍了本产品使用相关的基本事项，以充分发挥本产品的性能。请务必认真阅读，正确使用。

并且，请妥善保管本使用说明书，以免丢失。

此外，本使用说明书记载的产品规格以及外观将来可能会有所变更，恕不另行通知，敬请见谅。

安全使用说明

使用本产品设计、制造装置时，有义务制造安全的装置。因此，请确认装置的机械机构及其电气控制系统的安全性能能够保证。

与装置设计、管理等有关的安全性请务必遵守团体标准及法规等。

为了安全地使用本公司的产品，正确地进行产品选择，使用，操作处理以及维护保养管理都非常重要。

为了确保装置的安全性，请务必遵守本使用说明书中记载的警告，注意事项。

本产品虽然已经采取了各种安全措施，但仍有可能因本使用说明书中未记载的操作而导致事故。请务必在熟读本使用说明书并充分理解其内容的基础上进行使用。

为了明示危害，损失的大小和发生可能性，注意事项中将其分为“危险”、“警告”、“注意”这3类。

 危险	误操作时极有可能导致人员死亡或重伤等危险的情况。
 警告	误操作时有可能导致人员死亡或重伤的情况。
 注意	误操作时有可能导致人员受伤，物质损伤等情况。

此外，在某些情况下，“注意”事项也可能造成严重后果。

因此，任何等级的注意事项皆为重要内容，请务必遵守。

<警告符号种类>

 表示禁止（不准许）行为的通用标记。	 禁止接触设备行为的标记。
 禁止伸入手指行为的标记。	 告知触电和烧伤等危险性的通用标记。
 告知启动自动设备时发生的危险性的标记。	 指示必实施内容的通用标记。
 指示熟读使用说明书的标记。	 指示连接接地线的标记。

其他一般性注意事项、使用上的提示或技术信息和用语解说用以下图标记载。

	● 记载了一般性注意事项、补充和参考信息等有用的内容。
	● 关于详细信息和实用性的使用方法提示进行记载。
	● 记载了在使用功能时需要了解的技术信息、用语解说。

有关产品的注意事项

危险



请勿将本产品用于以下用途。

- 与维持、管理生命或身体健康有关的医疗器具
- 用于移动、运送人的机构、机械装置
- 机械装置的重要安全部件

警告



切勿对产品实施改造和追加加工。

- 如果实施改造或追加加工，不仅存在火灾和触电等的危险，还有可能不符合本使用说明书等中记载的规格。

在确认安全前，切勿使用本产品，切勿安装及拆卸设备。

- 检查及整備机械、装置前，请先确保与本产品有关的所有系统的安全。此外，请断开装置的电源及相应设备的电源，小心触电。
- 即使运行停止后，仍可能会存有高温部分及充电部分，因此在使用本产品及安装拆卸设备时请加以注意。



操作人员必须具备充分的知识和经验。

- 本产品是作为一般工业机械用装置和部件而设计、制造的，使用时请加以注意。

确保在产品的规格范围内使用。

- 使用时不可超出产品固有的规格范围。
- 本产品的适用范围为一般工业机械用装置、部件的使用，不适合在下述条件环境下使用。要在上述情况下使用时请与本公司联系，并在了解本公司产品的规格后再使用。但即使这样，为了以防万一，还请采取安全措施来避免危险。
 - ◎ 在不符合注明规格的条件环境及室外使用。
 - ◎ 用于核能、铁路、航空、船舶、车辆、医疗器械、直接接触饮料和食品等的设备及用途时。
 - ◎ 用于娱乐设备及紧急切断电路、冲压机械、安全措施等要求安全性的用途时。
 - ◎ 用于预计将对生命或财产造成重大影响，尤其要求确保安全的用途时。

目录

前言	2
安全使用说明	3
有关产品的注意事项	5
目录	6
1. 产品概要	8
1.1. 系统构成	8
1.1.1. 系统构成	8
1.2. 关于本产品的使用说明书	10
1.3. 各部的名称	11
1.3.1. DMSDG 系列	11
1.3.2. DLSH 系列	11
1.3.3. DCKW 系列	12
1.4. 型号显示	13
1.4.1. DMSDG 系列	13
1.4.2. DLSH 系列	15
1.4.3. DCKW 系列	17
1.4.4. 中继电缆及汽缸开关电缆	19
2. 安装	21
2.1. 设置环境	28
2.1.1. 执行器	28
2.2. 开箱	31
2.2.1. 产品构成	31
2.3. 安装方法	32
2.3.1. 执行器	32
2.3.2. 工作台/指部	34
2.3.3. 汽缸开关	37
3. 使用方法	40
3.1. 使用方法	46
3.2. 控制器的使用方法	46
3.3. 手动操作	47
3.4. 自锁	49
4. 维护检查	50
4.1. 定期检查	51
4.1.1. 检查项目	51
4.2. 与废弃有关的注意事项	52
5. 故障诊断	53
5.1. 故障的原因以及解决方法	53
5.1.1. 发生故障时的确认事项	56
5.2. 报警显示和对策	57
5.2.1. 报警	57
6. 保修规定	58
6.1. 保修条件	58

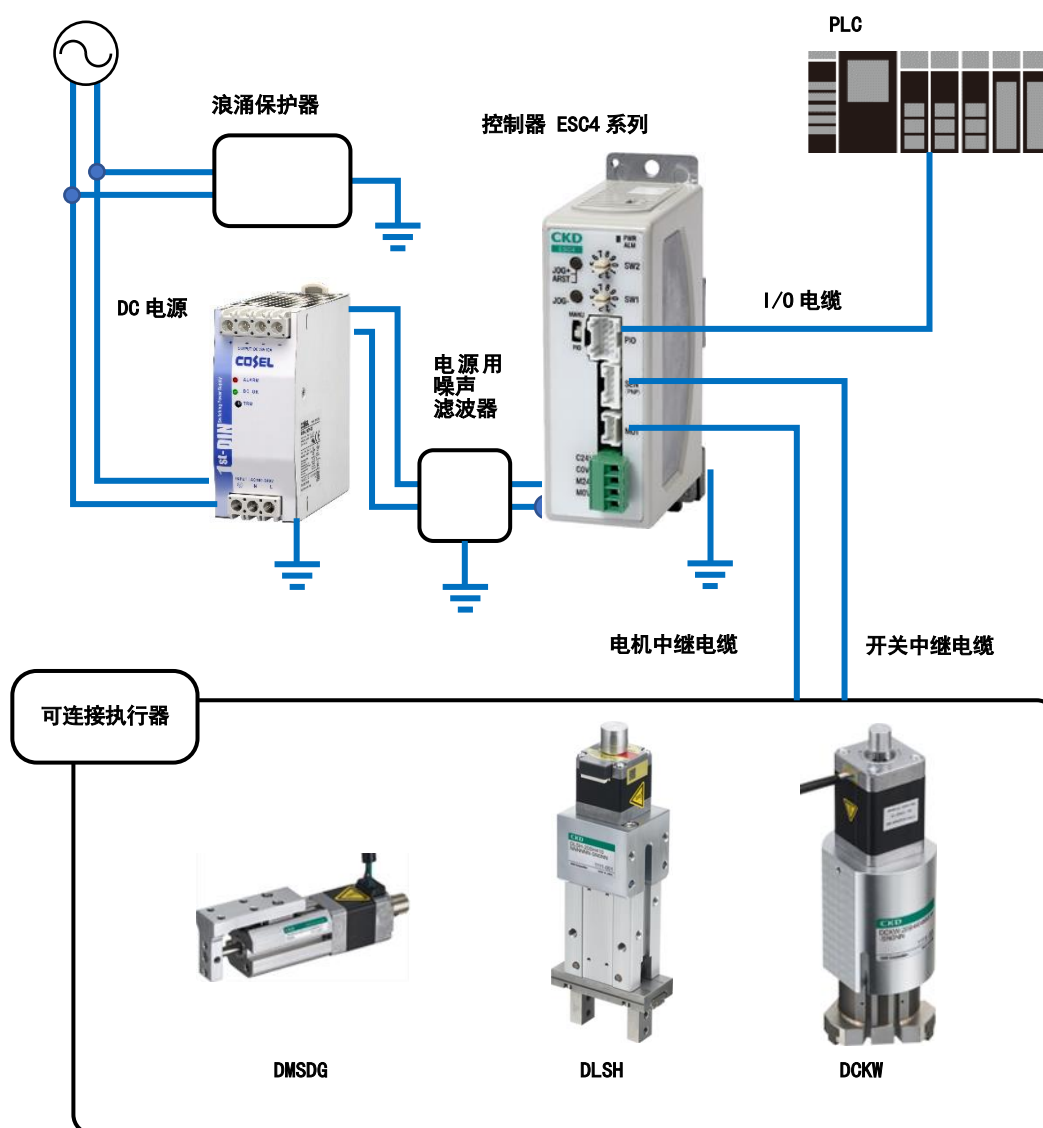
6.2. 保修期	58
7. 参考信息	59
7.1. 规格	59
7.1.1. DMSDG 系列	59
7.1.2. DLSH 系列	60
7.1.3. DCKW 系列	61
7.2. 定位时间的计算	62
索引	63
用语集	64

1. 产品概要

1.1. 系统构成

请将 DMSDG/DLSH/DCKW 系列与 ESC4 系列的控制器连接使用。

1.1.1. 系统构成



※ 关于可连接执行器型号，请参见“1.4 型号显示”。

系统构成中可从本公司购买的配件如下所示。

	构成部件	产品名称、型号
本产品	执行器	DMSDG/DLSH/DCKW 系列
附件	控制器	ESC4 系列
	电机中继电缆	ESC3-M2-R□
	开关中继电缆	ESC3-S2-R□
	汽缸开关电缆	ESC3-SW-□
	I/O 电缆	ESC3-NP2-□
另售	电源连接器	MC 1, 5/ 4-ST-3, 81 (PHOENIX CONTACT)
	DC24V 电源	EA-PWR-KHNA240F-24
	噪声滤波器	AX-NSF-NF2015A-OD

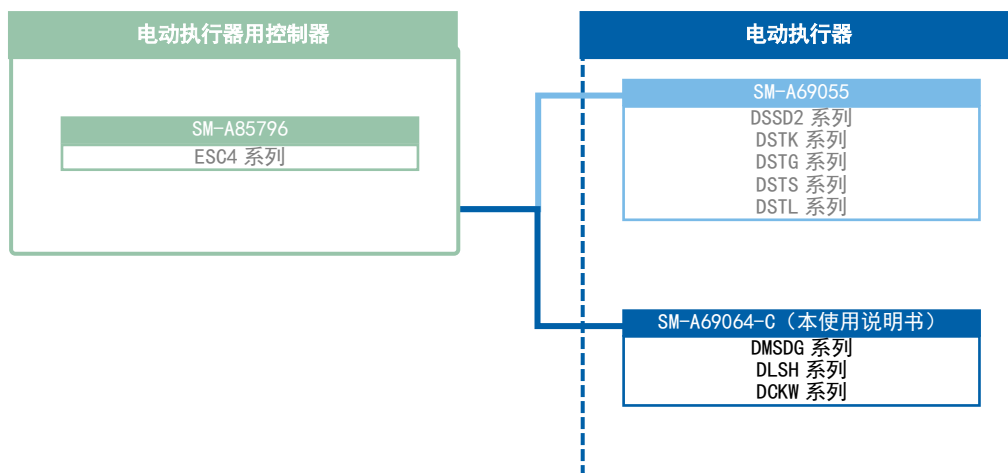


- “浪涌保护器”是一种保护设备和通讯设备等免受雷电等瞬态异常高电压影响的装置。
- “噪声滤波器”是用于消除噪声的电路或电子电路，以及包含此类电路或电子电路的装置。

1.2. 关于本产品的使用说明书

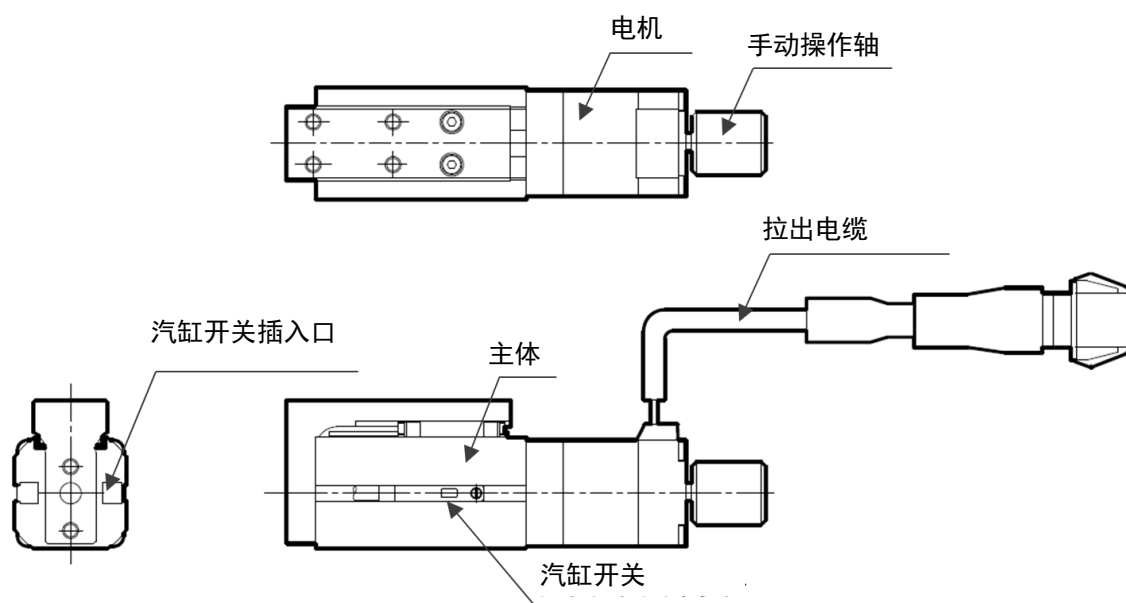
本使用说明书为“SM-A69064-C”。

与本产品相关的使用说明书如下所示。

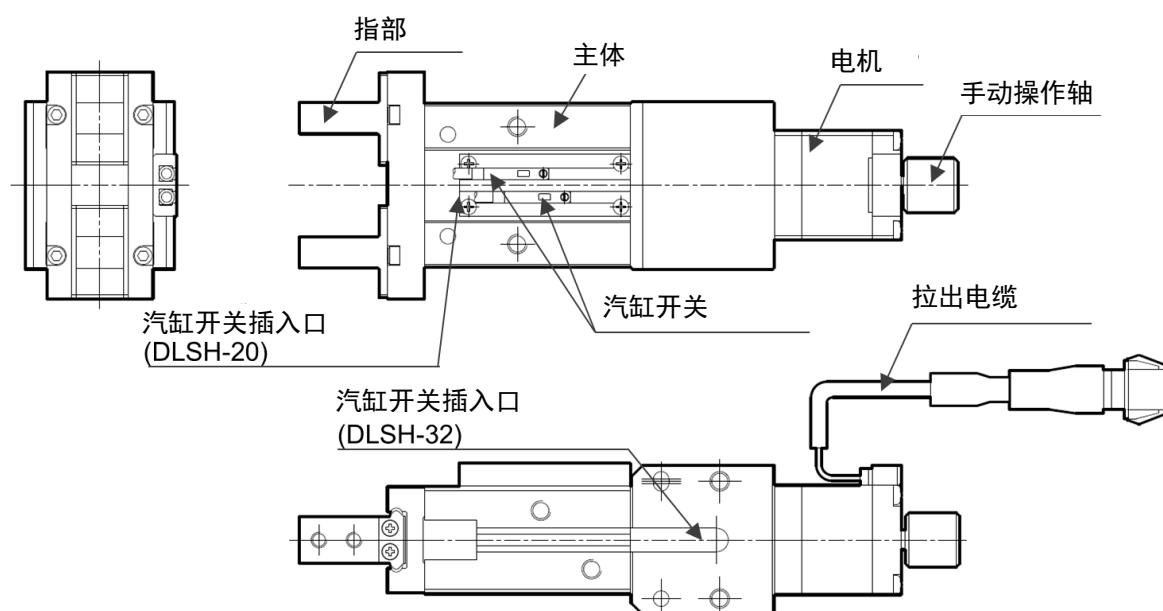


1.3. 各部的名称

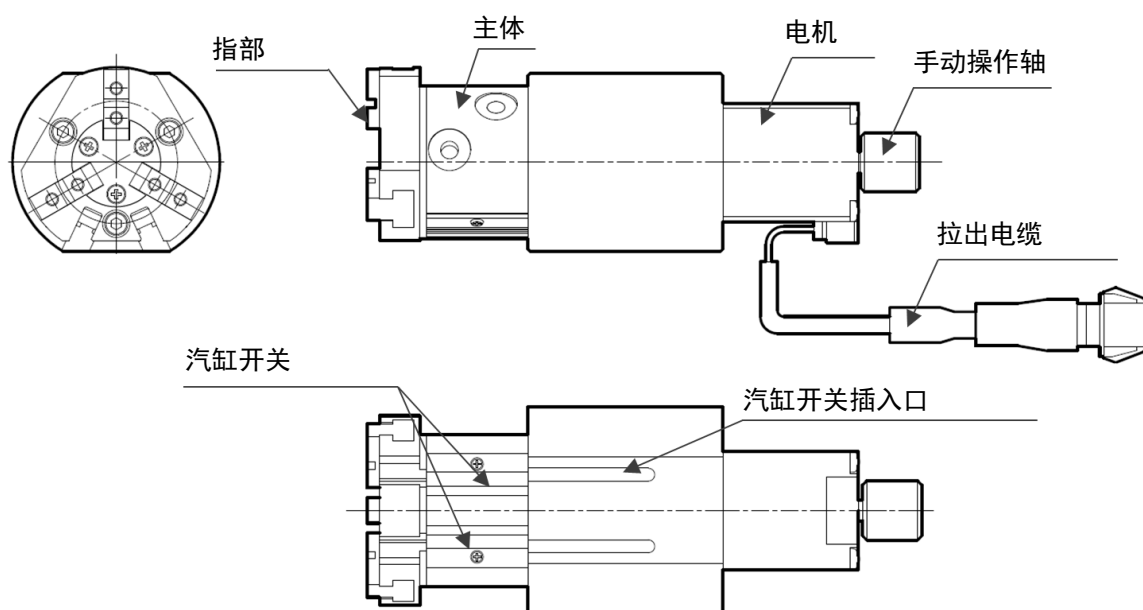
1.3.1. DMSDG 系列



1.3.2. DLSH 系列



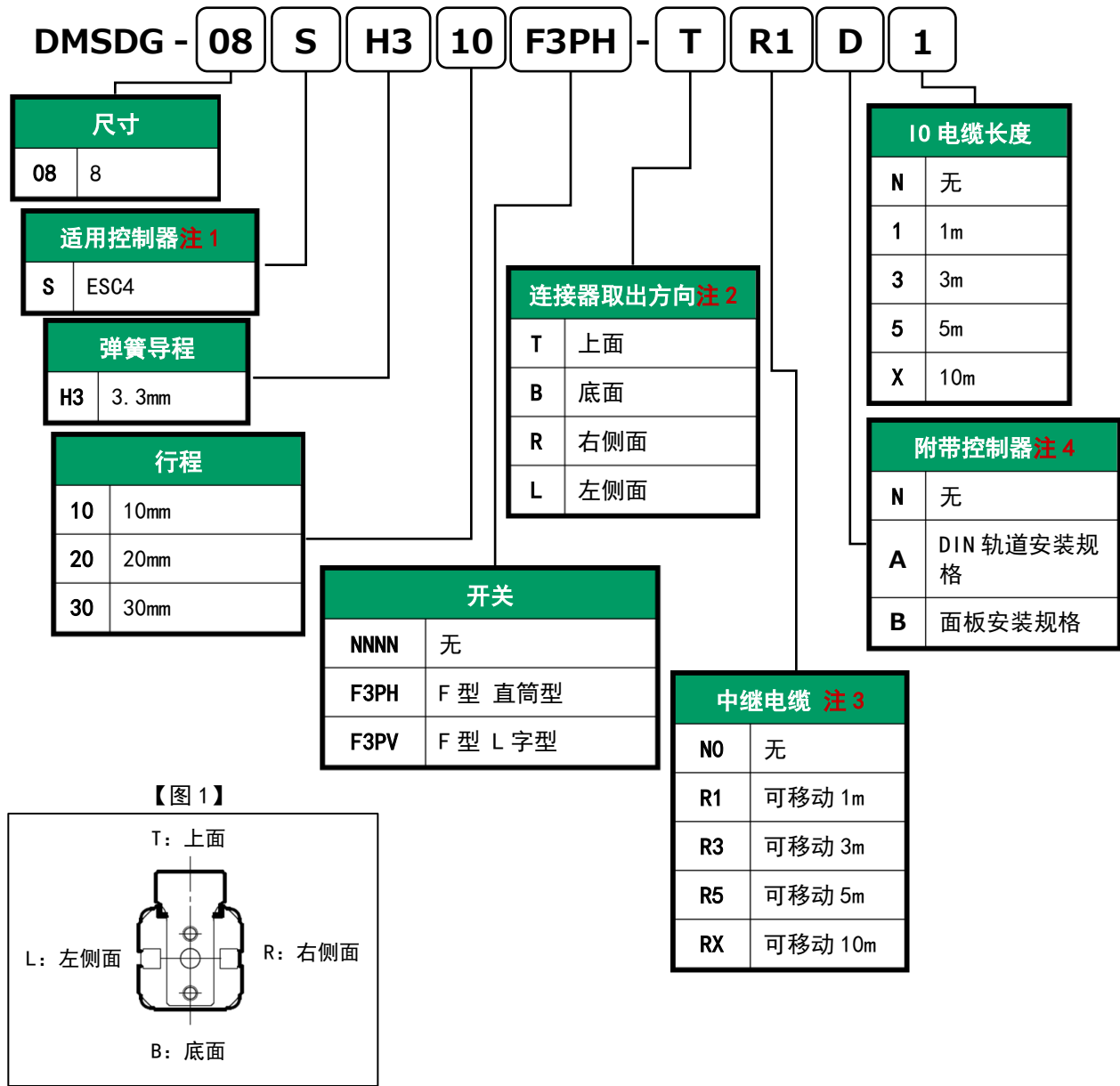
1.3.3. DCKW 系列



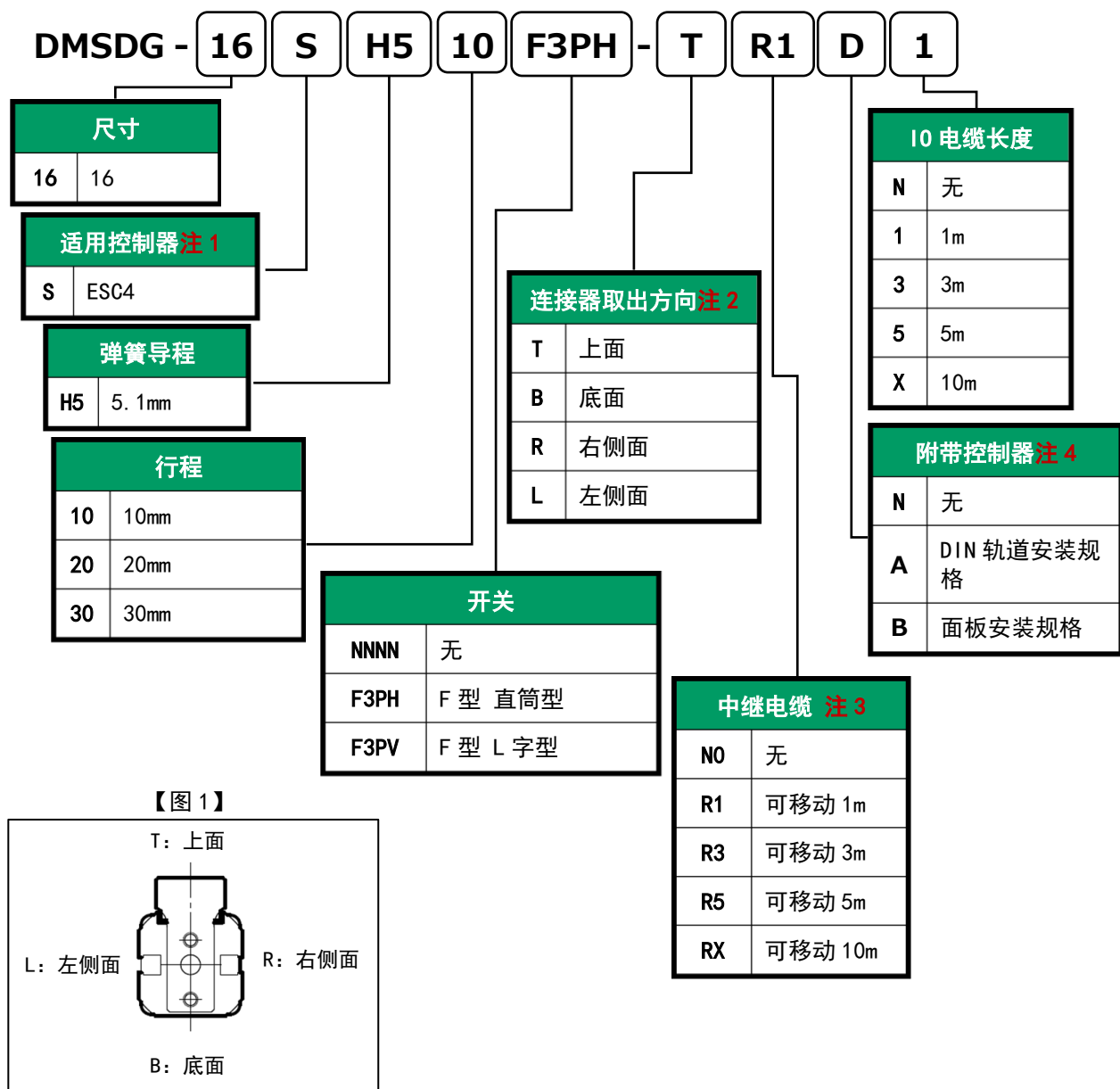
1.4. 型号显示

● 请将本产品与 ESC4 系列控制器连接使用。连接 ECG-A/B 系列、ECR 系列控制器等其他控制器将无法运行。

1.4.1. DMSDG 系列



注 1：关于适用控制器，请确认使用说明书 SM-A85796。
注 2：请参照图 1。
注 3：关于开关电缆及中继电缆的外形尺寸图，请参照” 1.4.4 中继电缆及气缸开关电缆”。
注 4：控制器安装方法中选择 “N：无” 以外的方法时，附带控制器。



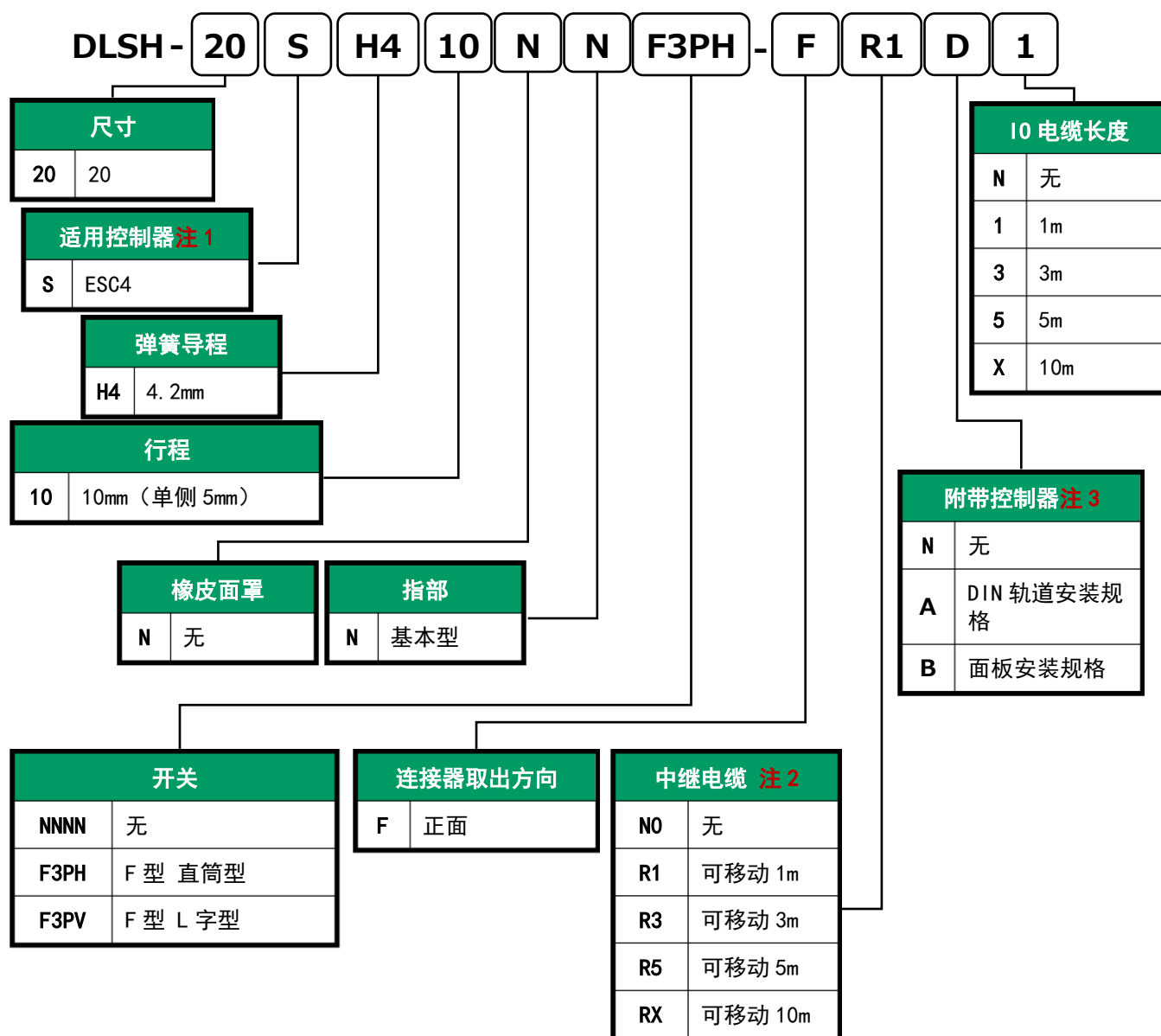
注 1：关于适用控制器，请确认使用说明书 SM-A85796。

注 2：请参照图 1。

注 3：关于开关电缆及中继电缆的外形尺寸图，请参照”1.4.4 中继电缆及汽缸开关电缆”。

注 4：控制器安装方法中选择“N：无”以外的方法时，附带控制器。

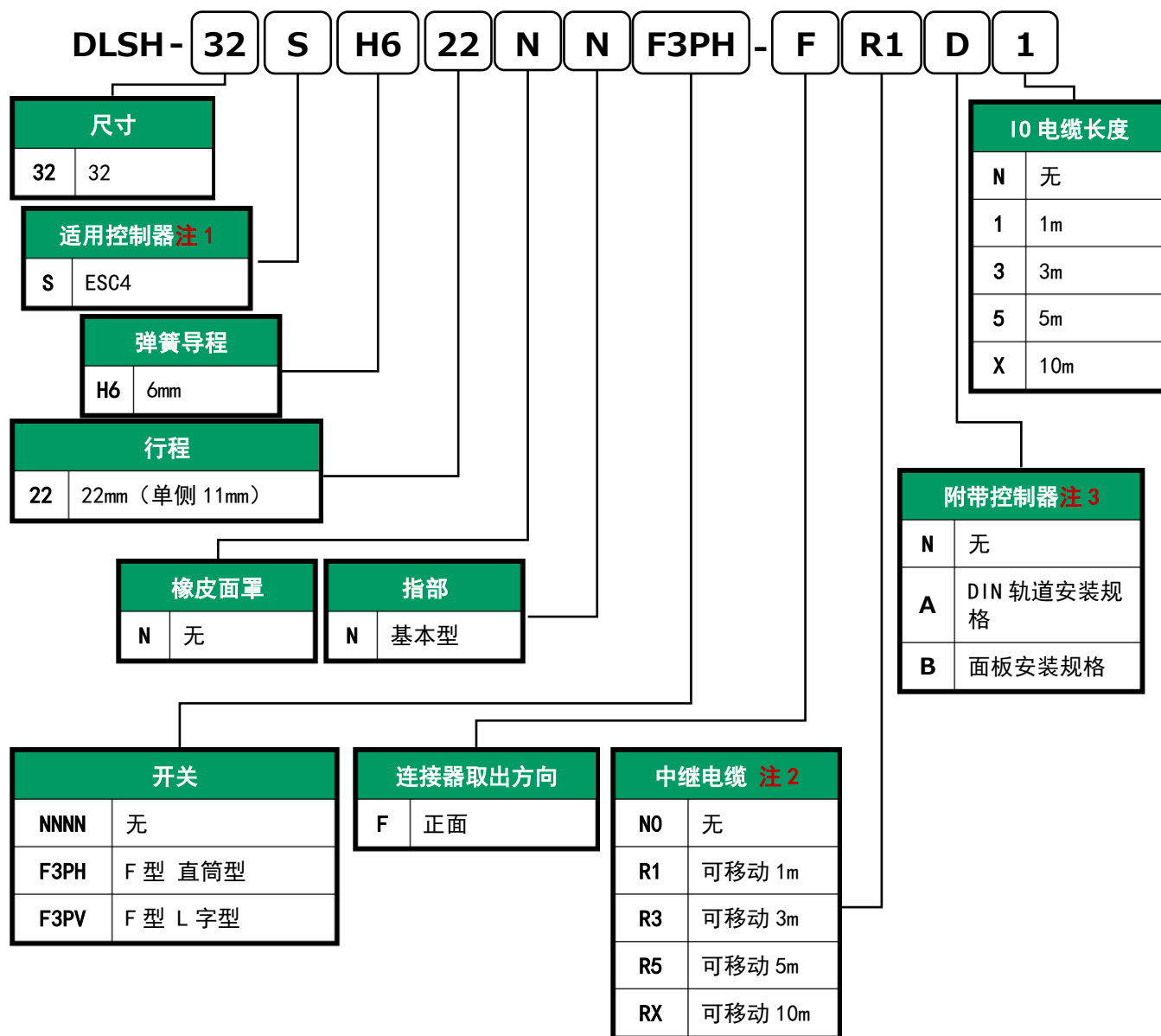
1.4.2. DLSH 系列



注 1：关于适用控制器，请确认使用说明书 SM-A85796。

注 2：关于开关电缆及中继电缆的外形尺寸图，请参照“1.4.4 中继电缆及汽缸开关电缆”。

注 3：控制器安装方法中选择“N：无”以外的方法时，附带控制器。

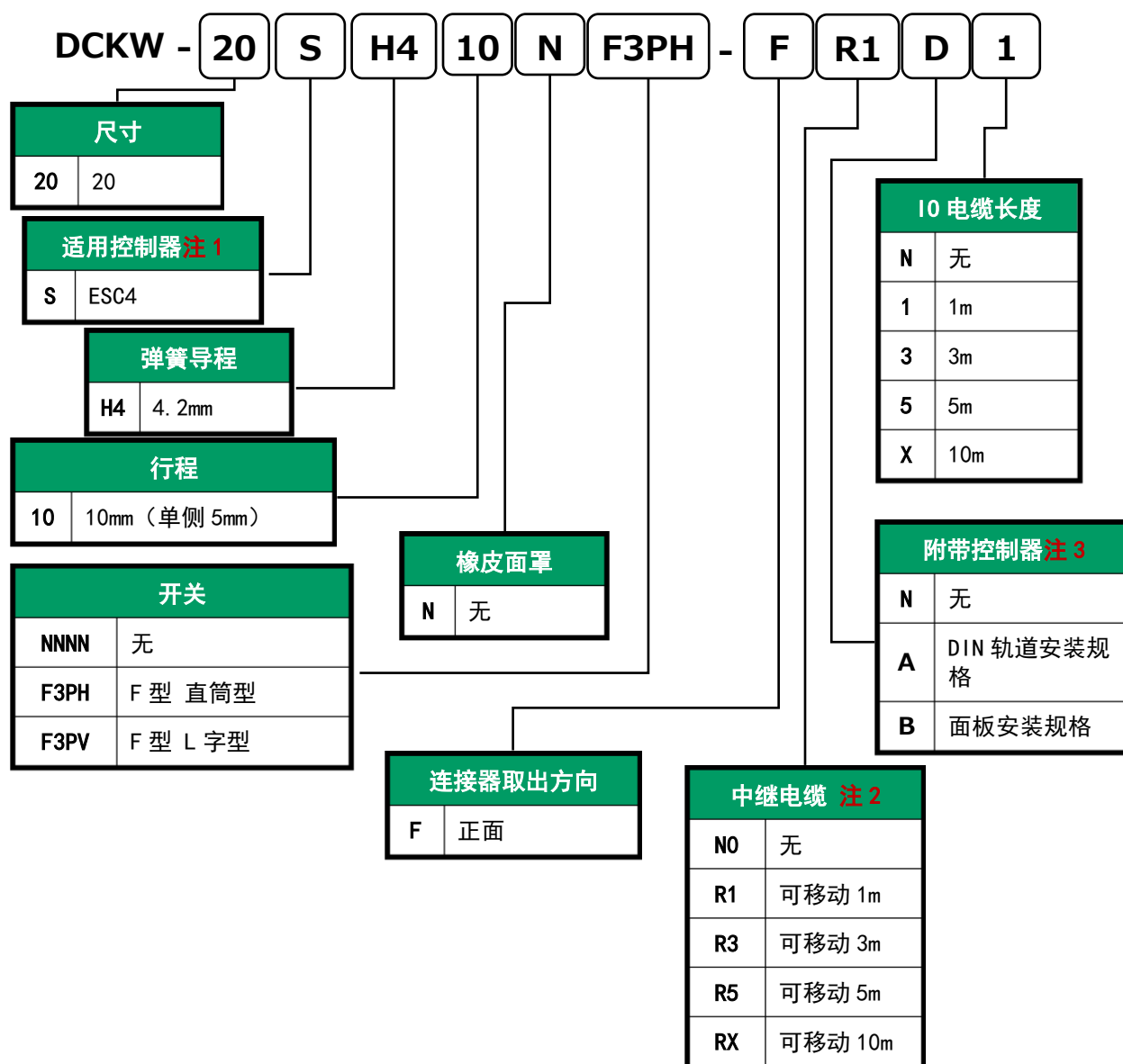


注 1：关于适用控制器，请确认使用说明书 SM-A85796。

注 2：关于开关电缆及中继电缆的外形尺寸图，请参照“1.4.4 中继电缆及汽缸开关电缆”。

注 3：控制器安装方法中选择“N：无”以外的方法时，附带控制器。

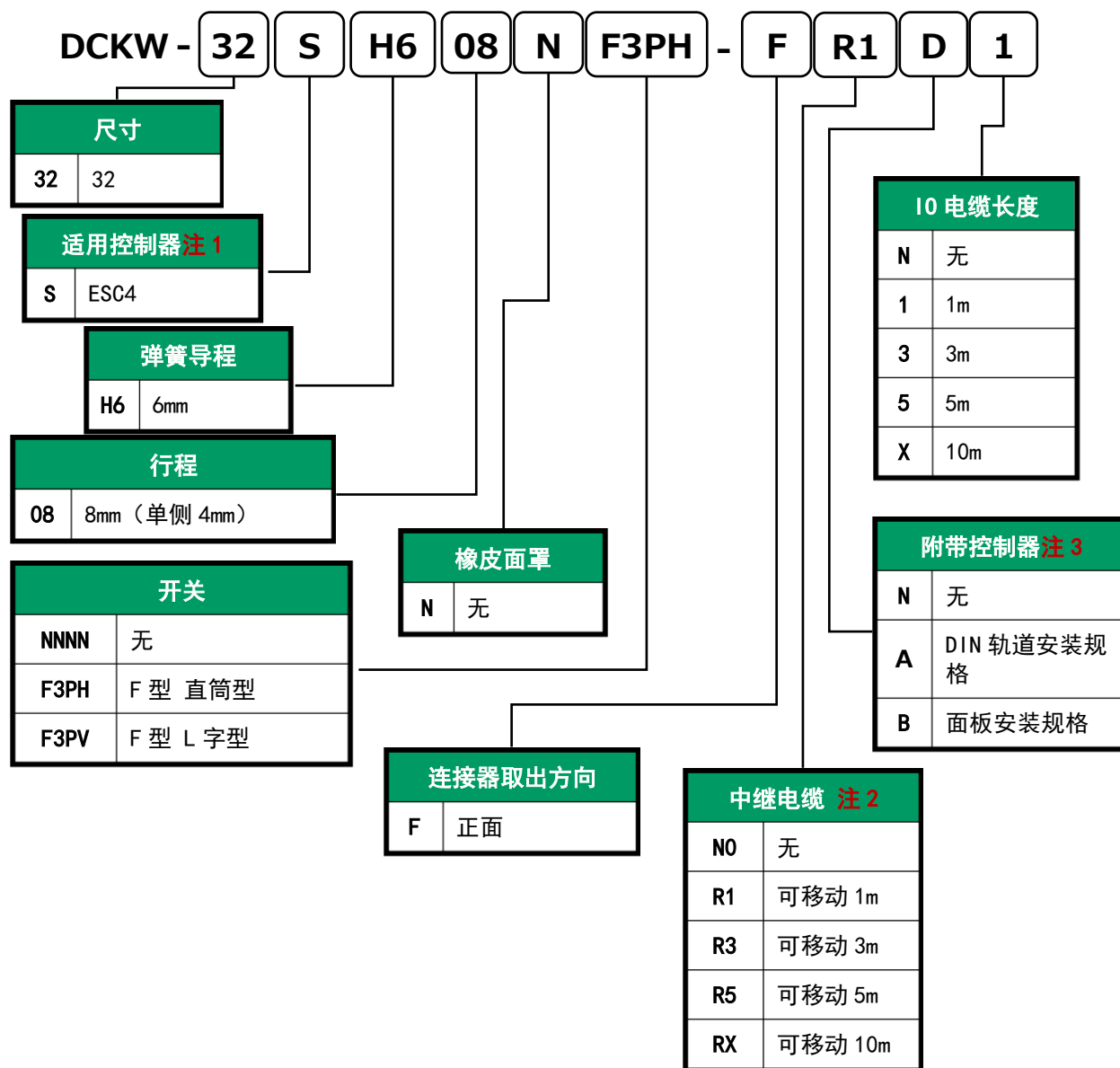
1.4.3. DCKW 系列



注 1：关于适用控制器，请确认使用说明书 SM-A85796。

注 2：关于开关电缆及中继电缆的外形尺寸图，请参照“1.4.4 中继电缆及气缸开关电缆”。

注 3：控制器安装方法中选择“N：无”以外的方法时，附带控制器。



注 1: 关于适用控制器, 请确认使用说明书 SM-A85796。

注 2: 关于开关电缆及中继电缆的外形尺寸图, 请参照” 1. 4. 4 中继电缆及汽缸开关电缆”。

注 3: 控制器安装方法中选择 “N: 无” 以外的方法时, 附带控制器。

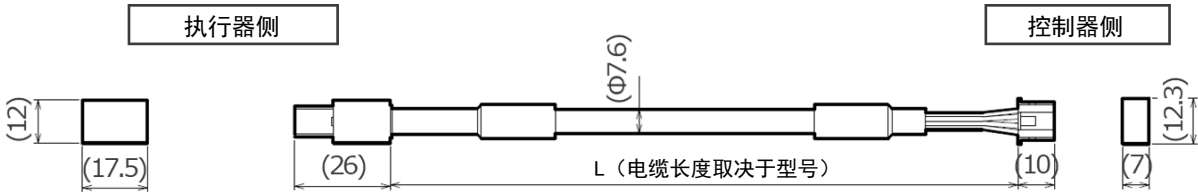
1. 4. 4. 中继电缆及汽缸开关电缆

■ 电机中继电缆型号体系（ESC4 系列）

ESC3-M2-R 1

电缆长度	
1	1m
3	3m
5	5m
X	10m

■ 电机中继电缆外形尺寸（ESC4 系列）

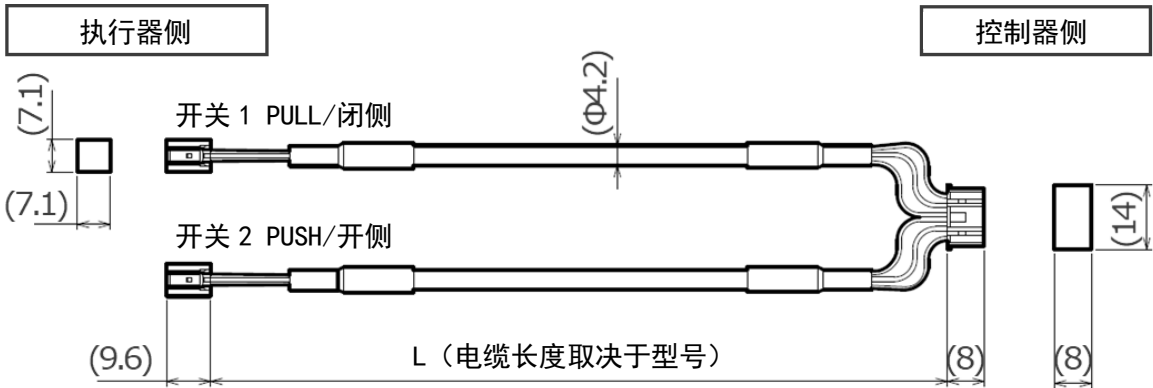


■ 开关中继电缆型号体系（ESC4 系列）

ESC3-S2-R 1

电缆长度	
1	1m
3	3m
5	5m
X	10m

■ 开关中继电缆外形尺寸（ESC4 系列）



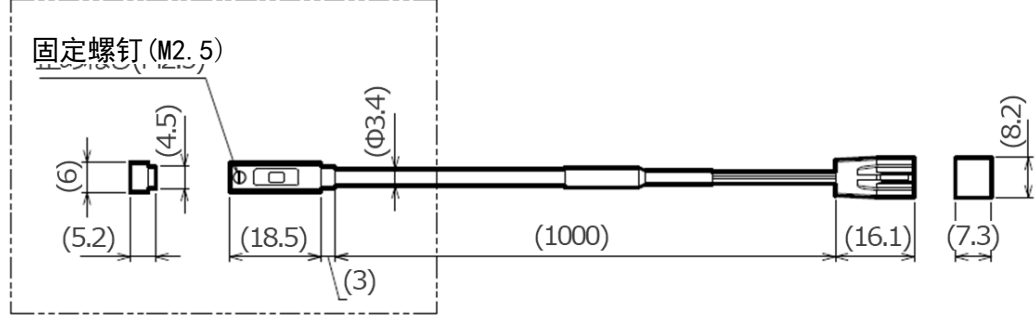
■ 汽缸开关电缆型号体系（ESC4 系列）

ESC3-SW- T3PH

开关种类	
T3PH	T 型直筒型
T3PV	T 型 L 字型
F3PH	F 型直筒型
F3PV	F 型 L 字型

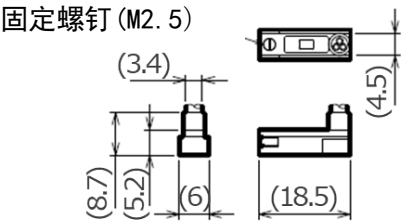
■ 汽缸开关电缆外形尺寸（ESC4 系列）

※选择 T3PH 时

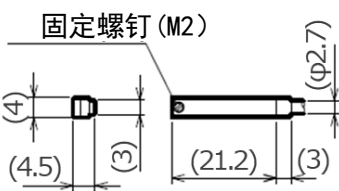


根据开关型号选择，虚线部分如下所示。

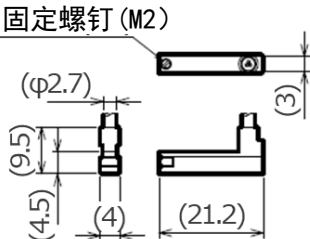
※选择 T3PV 时



※选择 F3PH 时



※选择 F3PV 时



2. 安装

通用



危险



不得在有起火物、引火物、爆炸物等危险物品的场所使用。

- 否则会引发起火、引火、爆炸。

请勿用湿手作业。

- 否则可能会发生触电。

由于控制电源及动力电源未绝缘，因此严禁反向连接电源的+和-。

- 否则可能导致部件破损。

请勿在产品可运行状态下进入产品的运行范围。

- 可能因产品意外动作等而受伤。



避免水或油等泼洒在产品上。

- 否则会导致火灾、漏电、故障。油滴、油雾也请勿使用。

连接个人电脑时，不得对个人电脑壳体实施接地。

- 通过正接地使用本产品时，如果用 USB 电缆连接本产品和个人电脑，DC 电源可能会短路。



安装产品时，在牢固地保持住产品和工件的同时将工件固定。

- 否则可能由于产品翻倒、掉落、异常动作等导致人员受伤。

控制器电源（控制电源、电机电源）和输入输出电路电源应使用具有足够容量的 DC 稳压电源（DC24V±10%）。

- 若直接连接 AC 电源，会导致火灾、破裂、破损等。

依照“JIS B 9960-1:2019（IEC 60204-1:2016）机械类的安全性-机械的电气装置-第 1 部分：一般要求事项”，在配线的一次侧电源设置过电流保护设备（配线用断路器或者电路保护器等）。

参考：摘自 JIS B 9960-1:2019 “7.2.1 一般事项”

回路电流可能超过构成品的额定值或导体的容许电流中任一较小值时，必须设置过电流保护。在 7.2.10 中规定了所选择的额定值或设定值的详细内容。



动作时手指等可能会被夹在主体和工作台之间。

通用



产品不可安装在可燃物上。

- 如果安装在可燃物上或者可燃物附近，则会导致火灾。

不要在电缆上放置重物或者夹压电缆。

- 如果电缆的外皮破损或被施加过大的压力，会导致导通不良和绝缘老化。

本产品上使用的通信用连接器不要连接其他设备。

- 否则会导致故障、破损。

请勿在有强电磁波、辐射的场所使用和保存。

- 否则会导致误动作、故障。

由于内置有精密设备，所以在搬运中不得横向放倒，或对其施加振动或冲击。

- 否则会导致部件破损。

不要对产品进行本使用说明书中没有记述的拆解或改造。

- 否则，不但会引起受伤、事故、误动作、故障等，还可能会导致产品无法达到本使用说明书中记述的规格。



设置安全防护栏，防止人员进入执行器动作区域。



不使用的配线应实施绝缘处理。

- 否则会导致误动作、故障、触电。



紧急停止、异常停止后重新启动时，确认执行器动作不会带来危险。



警告



应设计安全电路或安全装置，避免在因紧急停止、停电等系统异常而导致机械停止时，发生装置破损、人身事故等。

进行产品配线时，应一边确认本使用说明书或相关使用说明书，一边确保没有配线错误或连接器松动。

- 否则会导致异常动作或过电流流入。如果流入过电流，会导致异常动作、破损、火灾。

确认配线绝缘。

- 否则会导致异常动作或过电流流入。如果流入过电流，会导致异常动作、破损、火灾。

确保不存在与其他电路接触、接地、端子间绝缘不良等情况。

- 否则会导致异常动作或过电流流入。如果流入过电流，会导致异常动作、破损、火灾。

紧急停止按钮安装在容易操作的场所。

- 请将紧急停止按钮的结构设为不能自动恢复，并且不能被人不小心恢复。
- 根据执行器移动时的速度和搭载负载，执行紧急停止后，执行器可能需要几秒钟才能停止。

考虑电机和动力源发生故障的可能性。

- 请采取安全对策，确保在电机或动力源发生故障时，不会造成人身伤害或装置故障。

需要将执行器重置于启动位置时，设计安全的控制装置。

应安装在室内湿气较少的场所。

- 如果安装在涉水场所或湿气较大的场所（湿度 80%以上、有凝露的场所），则会引起漏电和火灾事故。

进行安全设计时考虑到停电等会导致夹持力下降。

- 否则停电等导致夹持力下降，工件可能脱落。请设计防止对人体及机械装置造成损伤的安全装置。



本产品采用 D 型接地施工（接地电阻 100 Ω 以下）。

- 漏电时可能会发生火灾、触电或误动作。

**注意**

请勿在会产生强磁场的环境中使用。

- 否则会导致误动作。

切勿使用安装着本产品的装置实施耐电压试验、绝缘电阻试验。

- 设计电路时，在使用安装着本产品的装置进行耐电压试验、绝缘电阻试验时，会对本产品造成损伤。必须使用装置进行耐电压试验、绝缘电阻试验时，请先拆下本产品再进行试验。

请勿在紫外线照射的场所以及有腐蚀性气体、盐分等的环境中保存、使用。

- 否则会导致性能下降、或因生锈导致强度劣化。

不可安装在会受到强力振动和冲击的场所。

- 如果受到强力振动和冲击，则可能会导致误动作。

不可在会因环境温度剧烈变化而发生凝露的场所使用。

- 否则会导致产品误动作和强度劣化。

连接产品时，请勿使用专用电缆以外的电缆。

- 否则可能会导致故障和意外事故。

搬运时和安装时，不可手握产品的可动部分和电缆部分。

- 否则会导致受伤和断线。

不移动执行器的拉出电缆。

- 请使用电缆夹等进行固定，使连接器部分不移动。请使用弯曲半径 40mm 以上的拉出电缆。

中继电缆从连接器前端到 200mm 处不能弯曲。

- 否则会导致导通不良。

请勿强力推压控制器的机箱。

请勿反复弯曲固定电缆。

- 如需反复弯曲时，请使用可动电缆。

要在非通电时进行动作时，用手动操作轴开关指部，或者拆下小爪，去除工件。此外，不对手动操作轴施加过大的力。

- 否则会导致破损、动作不良。

主体安装面及指部上不得有影响平面度、直角度的凹痕、损伤。

除了用于主体固定及小爪固定的螺丝以外，不拧紧或拆解。

- 否则会导致动作不良。



对安装着本产品的装置实施电焊时，请先拆卸连接本产品的所有壳体接地。

- 若在连接着壳体接地的状态下实施电焊，可能会因焊接电流、焊接时的过高压、浪涌电压导致本产品破损。

在装卸工件和搬运中不要对指部和小爪施加过大负载。

- 否则指部的线性导轨滚动面可能划伤或出现凹坑，导致动作不良。



注意



按照水平方向设置以外的方式使用执行器时，请设置外部挡块。

- 电源 OFF、电机失调时可能会导致可动部分掉落而造成受伤、工件破损。

实施配线时请避免感应噪声。

- 请避开正在产生大电流和强磁场的场所。
- 请勿与本产品以外的大型电机动力线使用同一配管/配线（采用多芯电缆）。
- 请勿与用于机器人等的变频电源、配线部使用相同配管/配线、请对电源实施壳体接地、在输出部插入滤波器。

选择电源时，应相对于产品的安装台数，选择容量留有余量的稳压电源（DC24V $\pm$ 10%）。

- 如果容量未留余量，则可能会发生误动作。

应使用弯曲半径 46mm 以上的可动电缆。此外，应将固定电缆进行固定，避免其容易移动。

- 因为弯曲半径无法对应连接器部分的弯曲，建议固定连接器附近。

确保维护和检查所需的空間。

- 若未确保空间，则无法维护和检查，会导致装置停止、破损、人员受伤。

请客户自行负责确认本公司产品是否适合客户所使用的系统、机械、装置。

拿产品时，抓住产品的下面。

搬运及安装产品时，由升降机或支承件切实支承，或由多个作业人员操作等，充分确保作业人员的安全。

安装时不对产品施加扭曲、弯曲力。

使用定位孔时，使用尺寸上不会压入的销。

- 如果压入销，则会破损或扭曲导轨部，从而降低精度。销的推荐公差为 JIS 公差 6 μ m 以下。

应将本产品的输出部的电源与电磁阀、继电器等会产生浪涌的介电负载的电源分开。

- 共用电源时，浪涌电流会流入输出部，可能导致破损。
无法分开电源时，请直接对所有的介电负载并联连接浪涌吸收元件。

DMSDG 系列



注意



请勿将执行器用作挡块。



请进行考虑到安全的设计。

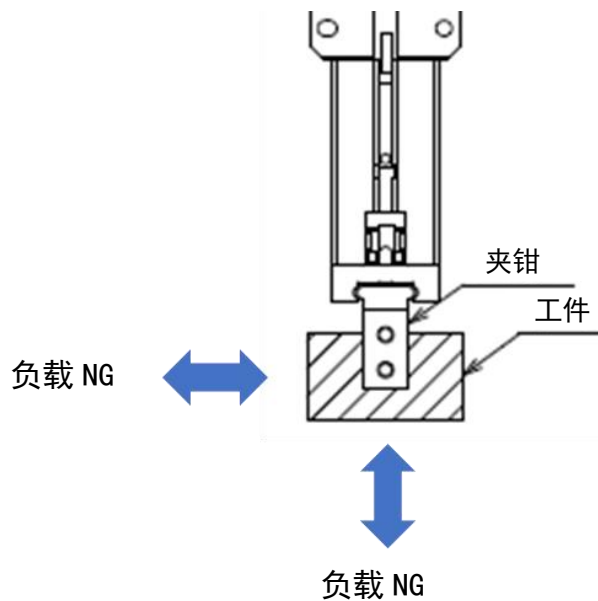
- 根据推压量等，有时不通电时自锁不起作用。

! 注意



在装卸工件和搬运中，请不要对指部和小爪施加过大负载。

- 否则指部的线性导轨滚动面可能划伤或出现凹坑，可能会导致动作不良。





请进行考虑到安全的设计。

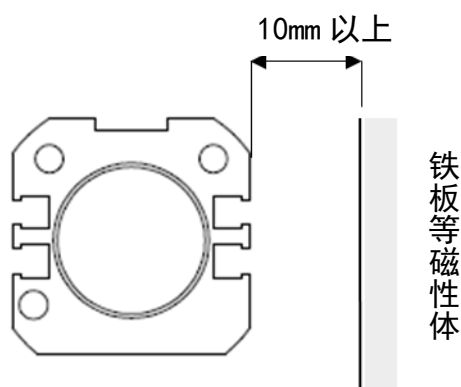
- 根据夹持量等，有时不通电时自锁不起作用。
- 否则停电等导致夹持力下降，工件可能会掉落。

请选择相对于工件的大小，留有开关宽度余地的机型。

- 由于开关宽度和工件的偏差，导致夹持位置不稳定。
- 另外，从夹持运行开始进行开口时，请加大行程。

2.1. 设置环境

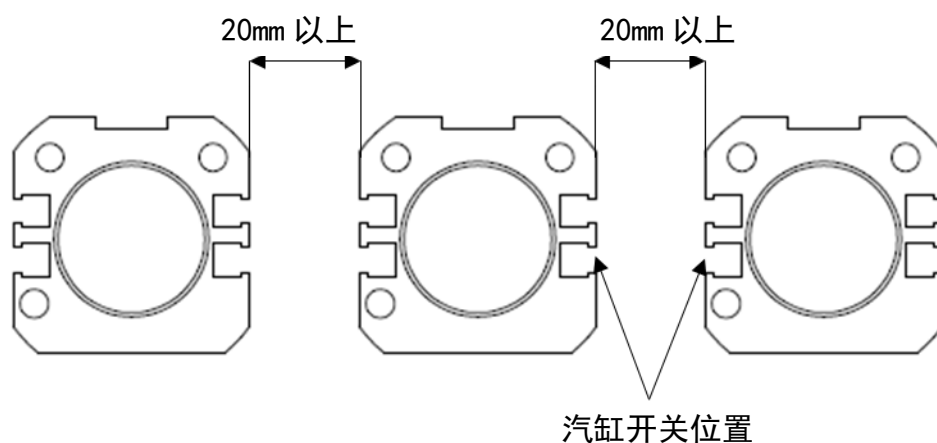
- 保存及使用产品时，请确认产品规格中对环境温度和空气的要求。
- 请在环境温度为 0~40℃ 的场所中使用。热量积聚时请进行通风。
- 请在环境湿度为 35~80%RH 的场所中使用。请在不结露的场所中使用。
- 保存在环境温度为 -10~50℃、环境湿度为 35~80%RH 的场所，注意不要结露或冻结等。
- 安装时请避开阳光直射以及发热体附近的场所，应安装在没有粉尘和腐蚀性气体、爆炸性气体、易燃性气体以及可燃物的场所。本产品未考虑过耐化学药品性。
- 请将执行器安装在平滑面上。
- 若安装在虽然平滑但有凹痕的面等上、会导致执行器动作不良或破损。
- 汽缸开关附近有铁板等磁性体时，会导致误动作。
请与执行器表面保持 10mm 以上的距离。



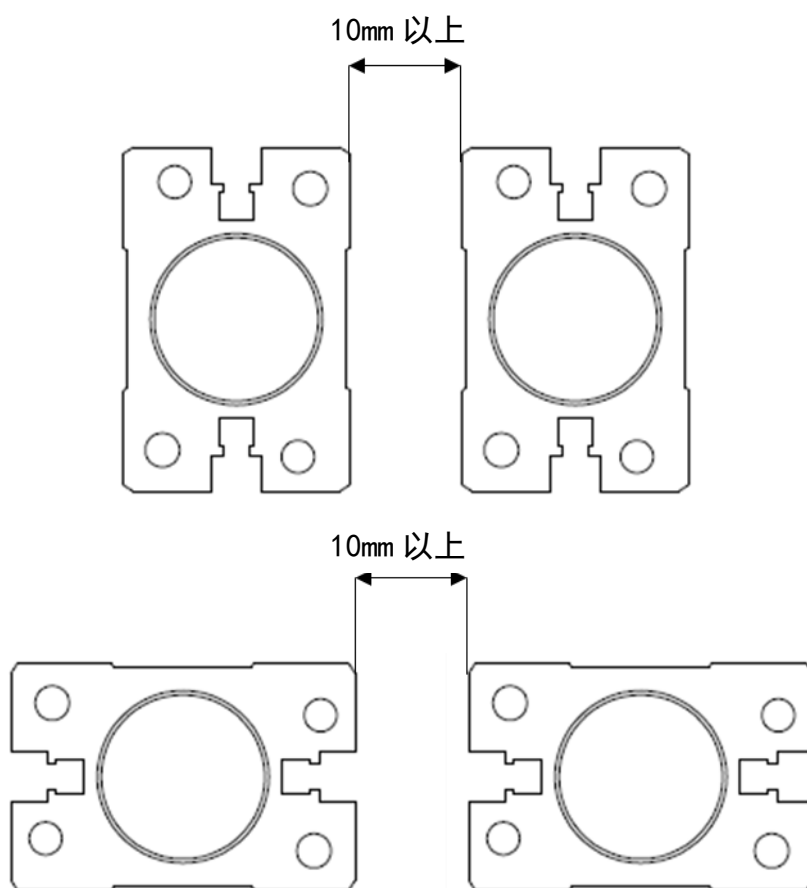
2.1.1. 执行器

- 执行器相邻时，可能会导致汽缸开关误动作，因此请距离执行器表面以下距离。

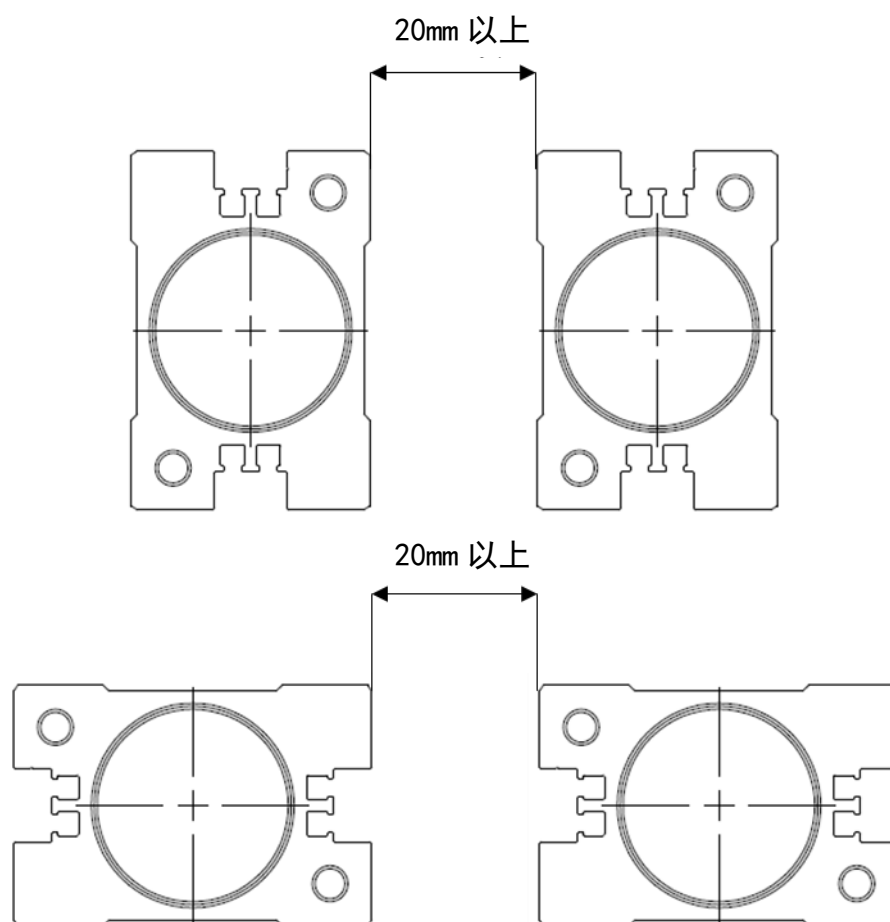
■ DMSDG 系列



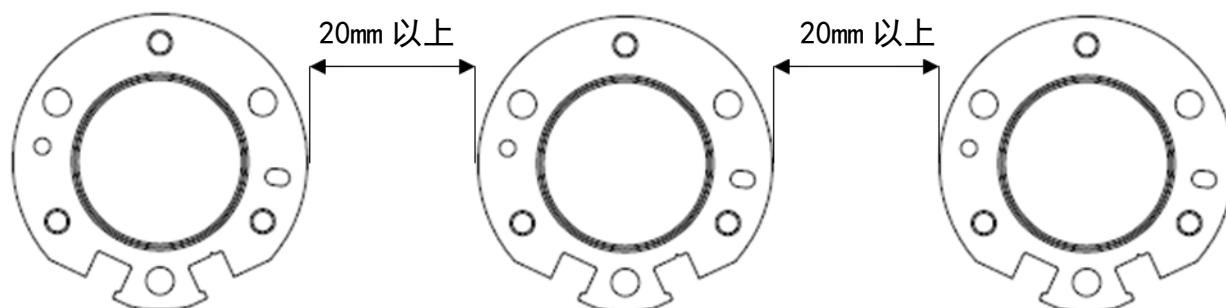
■ DLSH-20



■ DLSH-32



■ DCKW 系列



2.2. 开箱



注意



产品较重时，不要让作业人员单独搬运。

切勿坐在包装上。

不要在包装上放置会使其变形的重物或负荷集中的物品。

不要对产品的各部分施加过大的压力。



搬运和使用时要充分小心，避免对产品施加掉落等冲击。



从包装中取出产品时，请拿住产品的主体部分。

静置时要使其处于水平状态。

请确认您订购的产品型号与产品上标示的型号相同。
请确认产品外部并无损伤。

2.2.1. 产品构成

产品构成	数量
执行器	1
控制器注 1	1
电机中继电缆注 2	1
开关中继电缆注 2	1
汽缸开关电缆注 3	1
I0 电缆注 4	1

注 1：如果购买时执行器的型号选择为控制器安装方法“N”，则不附带控制器。请根据需要购买。

注 2：如果购买时执行器的型号选择为“NO”，则不附带中继电缆。请根据需要购买。

注 3：如果购买时执行器的型号选择为“NNNN”，则不附带汽缸开关电缆。
请根据需要购买。

注 4：如果购买时执行器的型号选择为 I0 电缆长度“N”，则不附带 I0 电缆。请根据需要购买。

※ 关于中继电缆、汽缸开关电缆的型号显示，请参照“1.4.4 中继电缆及汽缸开关电缆”。

2.3. 安装方法

2.3.1. 执行器

 **注意**



勿对执行器施加强烈冲击或过大力矩。

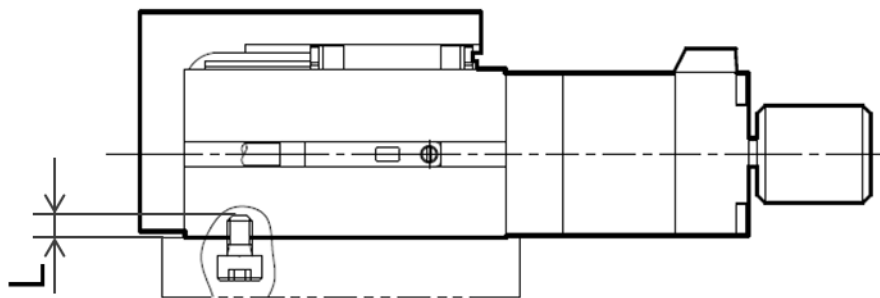
- 否则会导致产品破损、误动作。

主体安装面的平面度应为 0.05mm 以下，勿对产品施加扭曲、弯曲力等。

- 否则会导致动作不良、破损。

■ DMSDG 系列

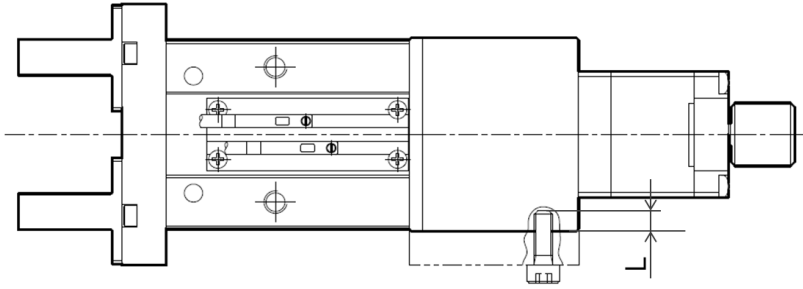
- 安装主体的螺栓拧入深度和紧固扭矩请参照下表。



项目	使用螺栓	紧固扭矩 (N・m)	最大拧入深度 L (mm)
DMSDG-08	M3×0.5	0.59	3
DMSDG-16	M3×0.5	0.59	5

■ DLSH 系列

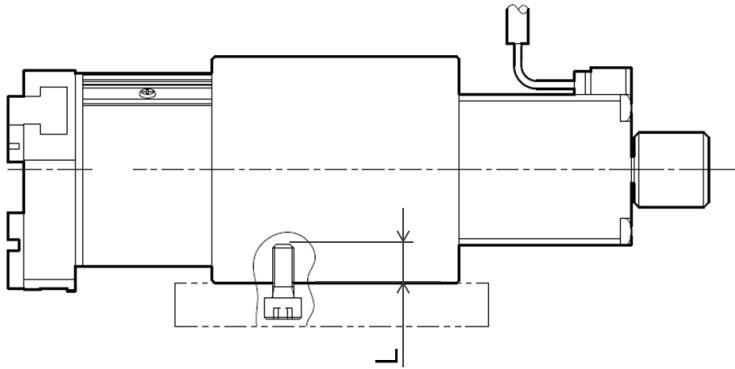
• 安装主体的螺栓拧入深度和紧固扭矩请参照下表。



项目	使用螺栓	紧固扭矩 (N · m)	最大拧入深度 L (mm)
DLSH-20	M5×0.8	2.8	9
DLSH-32	M6×1.0	4.9	11

■ DCKW 系列

• 安装主体的螺栓拧入深度和紧固扭矩请参照下表。



项目	使用螺栓	紧固扭矩 (N · m)	最大拧入深度 L (mm)
DCKW-20	M5×0.8	3.3	9
DCKW-32	M5×0.8	3.3	7

■ 允许负载

详情请参照产品目录中选择机型的页面。

2.3.2. 工作台/指部

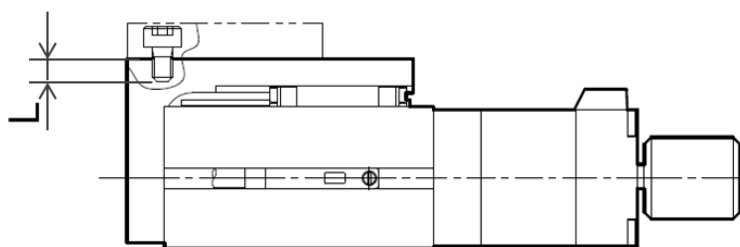


工作台安装面的平面度应为 0.02mm 以下，请勿对产品施加扭曲、弯曲力等。否则会导致动作不良、破损。

请勿对滑动工作台施加强烈冲击或过大力矩。否则会导致产品破损、误动作。

■ DMSDG 系列

- 将工作台固定在夹具上时，请使用适当的紧固扭矩。



项目	使用螺栓	紧固扭矩 (N · m)	最大拧入深度 L (mm)
DMSDG-08	M3×0.5	0.59	4
DMSDG-16	M4×0.7	1.4	5.5

⚠ 注意



在指部安装小爪时，考虑到对手部主体的影响，使用扳手等进行支撑并拧紧，以免指部扭曲。

- 否则会导致破损。

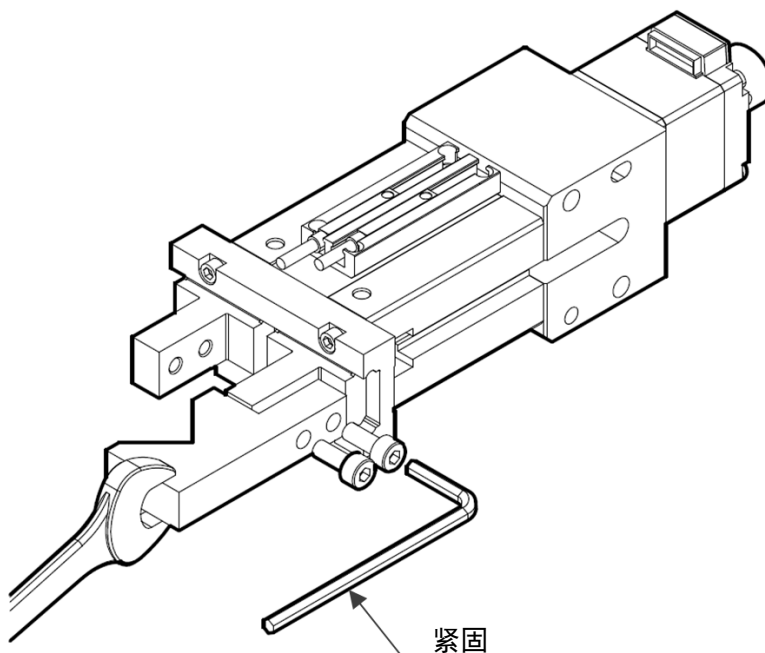
在指部安装小爪时，请注意不要对指部施加横向负荷。

在指部安装小爪时，请遵守以下的紧固扭矩。

若对指部施加过大的横向负荷或冲击负荷，会导致晃动或破损。

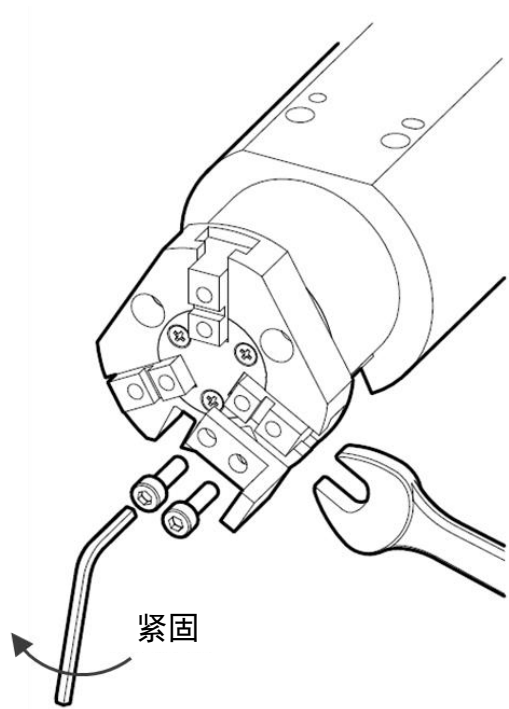
请在对指部施加的外力不超过产品目录记载的允许负载的范围内使用。

■ DLSH 系列



项目	使用螺栓	紧固扭矩 (N · m)
DLSH-20	M4×0.7	1.4
DLSH-32	M6×1.0	4.9

■ DCKW 系列



项目	使用螺栓	紧固扭矩 (N · m)
DCKW-20	M3×0.5	0.59
DCKW-32	M4×0.7	1.4

2.3.3. 汽缸开关



请绝对不要在爆炸性气体环境中使用。

- 汽缸开关未采用防爆构造。在爆炸性气体环境中使用时，可能会引起爆炸灾害，因此严禁使用。



请在规格范围内正确使用。

- 在规格范围以外的用途、负载电流、电压、温度、冲击、环境等情况下，可能会造成破坏或动作不良，请在规格范围内正确使用。



注意



安装汽缸开关时，请遵守紧固扭矩。

- 如果拧紧的扭矩超过最大紧固扭矩，固定螺钉、安装金属件、开关等可能会破损。此外，若以小于最小紧固扭矩的扭矩拧紧，开关安装位置可能会发生偏移。

请注意导线的弯曲应力和拉伸力。

- 请将导线的最小弯曲半径设为 9mm 以上（固定），注意不要反复对导线施加弯曲应力及拉伸力。

请勿向汽缸开关施加外力。

- 处理时，请勿施加跌落、弯曲、冲击（无触点开关 980m/s^2 以上）、压迫、拉拽等外力。否则可能会导致开关内部破损或主体动作不良。

请将汽缸开关固定在相对于行程具有足够余量的位置。

- 可能会与机械端发生碰撞，导致电机失调。

汽缸开关受温度的影响，动作位置会发生变化，因此执行器的停止位置可能会有轻微变化。

- 如果变化量有问题，请重新调整汽缸开关的位置。
- 针对行程范围，请选择留有余地的机型。

请从动作范围的外侧滑动开关，并将其设置在动作范围内的开启位置。

- 执行器检测到开关的开启，然后减速停止。设置在动作范围的中央时，停在比任意位置靠里面的位置，可能会撞到机械挡块等。

请避免在经常沾水的环境中使用。

- 绝缘不良等会导致误动作。

请避免在有油和药品的环境中使用。

- 在各种油、冷却液、清洗液以及药品环境下使用时，汽缸开关可能会受到不良影响（绝缘不良、误动作、导线包覆硬化等），请向本公司咨询。

请注意铁粉的堆积、磁性体的密接。

- 执行器内的磁力可能会被夺走，汽缸开关可能无法动作。

请注意执行器之间的相互接近等。

开关可能会因双方磁力干扰而发生误动作。

在 PUSH/关闭动作中，如果将开关设置在动作范围的中间，则夹持力可能会降低。



注意



请勿使用开关导线搬运汽缸。

- 可能会导致导线断线以及开关内部元件破损。

请勿在有强烈冲击的环境下使用。

请勿在有浪涌发生源的地方使用。

- 如果在带无触点开关的执行器周围存在产生较大浪涌的装置设备（电磁式升降机、高频通道、电机等），则可能会导致开关内部电路元件老化或破损，请考虑发生源的浪涌对策。

■ 汽缸开关

- 关于固定到执行器主体时的紧固扭矩，请参照下表。

项目	紧固扭矩 (N · m)
T3	0.1~0.2
F3	0.03~0.08

※ 拧紧固定螺钉时，请使用把手直径 5~6mm、前端形状宽度 2.4mm 以下、厚度 0.3mm 以下的平头螺丝刀。

3. 使用方法

危险



在执行器能够动作的状态下，不可进入动作领域内。

- 否则可能导致人员受伤。

请勿用湿手作业。

- 否则可能会发生触电。

警告



不得坐在产品上，或者放置物品。

- 否则会因摔倒事故、产品的翻倒、掉落等而导致人员受伤、产品破损，或因损伤导致误动作、失控等。

请勿执行设置值小于重复定位精度的指令。

- 否则可能会无法实现正常的定位控制。

勿让产品承受超出允许值的负载。

- 产品允许值的详细信息记载在产品目录的机型选择页面。



在运行中和刚停止后，切勿将手或身体触碰主体。

- 否则可能会接触高温部位，造成烧伤。



在给产品供电之前，确认与外围设备的配线、装置动作时无危险。

- 不慎供电时，会导致触电和受伤。

即使电源打开，控制器的 LED 也不点亮、闪烁时，应立即关闭电源。



如果操作时所处的位置无法看到执行器，则应在操作前确认执行器动作时并无危险。



停电时，关闭控制器的电源。

- 否则电源恢复时，产品会突然开始动作，可能导致事故。

手动移动执行器的可动部时，请先确认电源已关闭。

- 电源关闭时，为避免发生可动部掉落等危险，请采取措施，在充分注意安全的情况下操作。

应采取安全对策，确保在电源发生故障时，不会对人体和装置造成损害。

- 否则可能导致意外事故。

**注意**

用电缆连接控制器与执行器的状态下，除手动操作外，勿用外力移动执行器的可动部。

- 否则可能会因再生电流导致误动作和破损。

不可在执行器的可动部形成碰伤和伤痕等。

- 否则会导致动作不良。

不可在施加重力、惯性力的状态下关闭电源。

- 否则电源关闭时，可动部可能会继续运行或者掉落。进行电源 OFF 的操作时，为了安全起见，请在平衡状态下进行，或者在垂直安装时，确保工件不会因自重掉落等。

请勿在加速中或减速中发出停止指令。

- 速度变化可能引发危险。

不得频繁打开/关闭电源。

- 否则控制器内部的元件可能破损。

除推压方向外，不要碰到行程端等。

- 否则可能会因冲击导致内部部件破损、动作不良。



不得将手指或物品放入产品的开口部。

- 否则会导致产品破损或受伤。



进行伴随振动的动作时，要通过调整速度或增益，防止振动发生。

- 根据使用条件，在动作速度范围内动作时也可能伴随振动。



注意



要变更执行器和控制器的组合时，请务必在启动前确认其组合。

- 否则可能导致事故。

使用时切勿对执行器的可动部分施加冲击。

产品寿命会因搬运负荷等发生变动，因此设置时要留有足够的余量。

将所需夹持力/推压力设置为具有充足富余的值。

- “7.1 规格”中记载的夹持力和动作消耗电流值为参考值。由于电机扭矩等的偏差，即使是相同的设置值，也可能产生误差。

在负载不超过规格值的范围内使用。

- 如果超过规格值使用，则对导轨部施加的不均衡负荷会过大。从而导致导轨部发生晃动、精度变差、缩短寿命。

要在非通电时启动时，使用手动操作轴。

小型导轨型 DMSDG 不适用于定位动作。

- 使用停止位置时请推压外部挡块。

通过推压动作进行夹持时，请在工件夹持、接触位置之前检测（亮灯）出汽缸开关的检测（亮灯）位置。

如果在夹持、接触工件的情况下，仍未检测（亮灯）汽缸开关，则电机不停止而发生错误。

- 关于详细资料，请参照 ESC4 控制器使用说明书 SM-A85796。

请通过 PUSH/关闭动作夹持工件。

请勿让指部和小爪与工件碰撞。否则会导致动作不良。

在存在由移动或旋转等引起的惯性力时，钢球会靠近，导致滑动阻力增加或精度降低。在这种情况下，请用手开闭手动操作轴及小爪，进行全行程动作。



推压工件时，请仅在 PUSH 方向使用。

- 如果拉杆承受 PULL 方向的负荷，可能会导致故障。

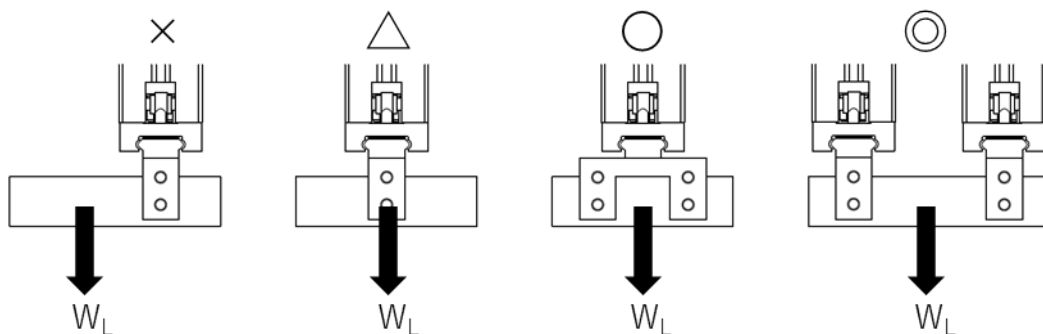


保持工件时，请仅在关闭方向使用。

- 在打开方向使用时，会对弹簧施加过大的力而导致故障。

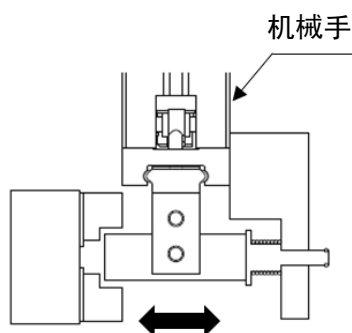
汽缸开关受温度和安装的影响，检测范围会发生变化。请选择相对于工件的质量，留有夹持力余地的机型。

抓住长尺寸物体或大型工件时，抓住重心是稳定夹持的先决条件，但也需要通过增加尺寸或使用多个小爪来稳定它。

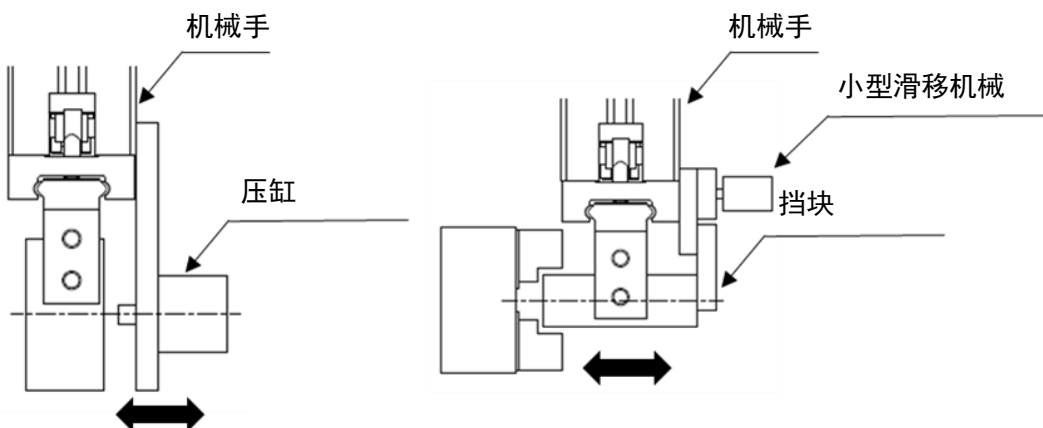


用机械手直接将工件放入夹具时，请在设计时考虑避让。

- 否则可能导致机械手破损。如果在小爪子上滑动工件，可能会显著降低卡盘的寿命。需要充分考虑小爪的形状。
- 通过伸出部位推压夹具



- 使用压缸时





- 重复精度是指在同一条件下反复夹紧、松开时的指部停止位置的偏差。同一条件是指手部固定、使用同一小爪等下列条件。

<条件>

- ◎ 小爪尺寸、形状和重量
- ◎ 小爪的工件夹持位置
- ◎ 夹紧方法、长度
- ◎ 小爪与工件接触部位的阻力
- ◎ 夹持力的变动 等

开关时的冲击可能会导致工件位置偏移、重复精度变差。另外，小爪的磨损和刚性不足也可能导致精度变差。



- “再生电流”是指当用外力移动执行器的可动部时，电机像发电机般动作而产生的电流。从电机向控制器形成逆电流，会导致误动作和破损。

3.1. 使用方法

关于 DMSDG/DLSH/DCKW 系列的使用方法，请确认 ESC4 系列的使用说明书。
关于使用说明书编号，请参照“1.2 关于本产品的使用说明书”。

3.2. 控制器的使用方法

关于控制器的使用方法，请确认 ESC4 系列的使用说明书。
关于使用说明书编号，请参照“1.2 关于本产品的使用说明书”。

3.3. 手动操作



注意



勿对手动操作轴施加过度的扭矩。

- 否则会导致动作不良、破损。



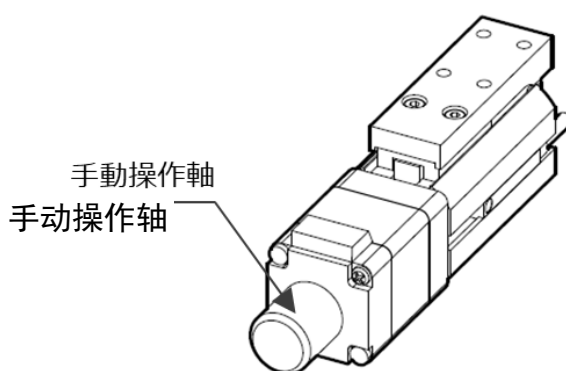
确认电机处于不通电状态后再操作。

- 否则会导致产品破损、误动作。

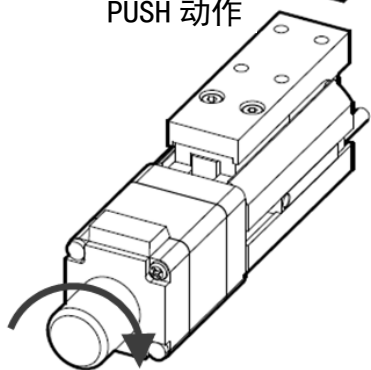
手动操作主要用于启动时、维护时和检查时。

- 频繁使用可能引起意外动作。

请转动手动操作轴的旋钮。



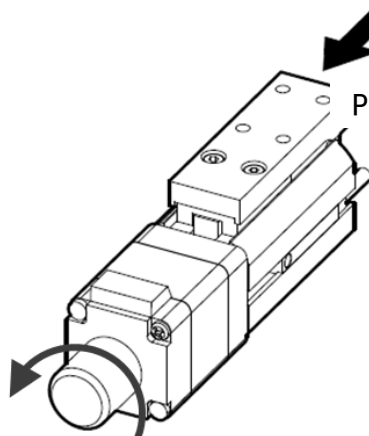
PUSH動作
PUSH 动作



CW(時計回り)

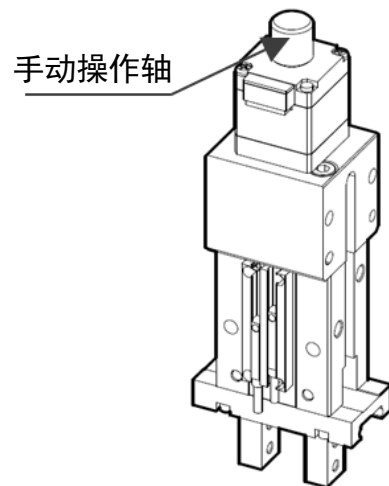
■ D CW (顺时针方向)

PULL動作
PULL 动作



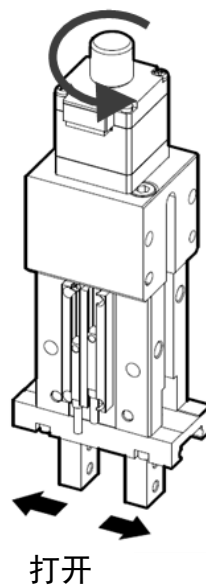
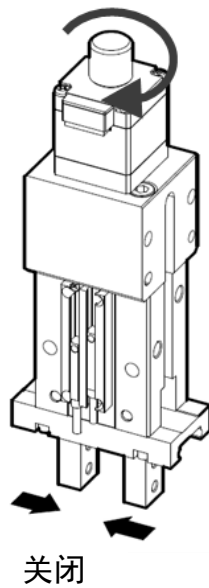
CCW(反時計回り)

CCW (逆时针方向)



CW (顺时针方向): 关闭指部

CCW (逆时针方向): 打开指部



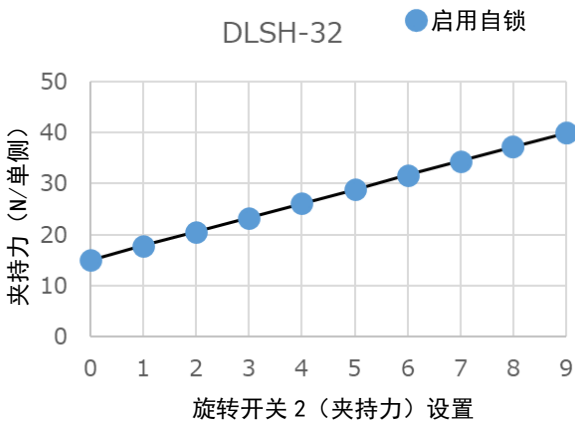
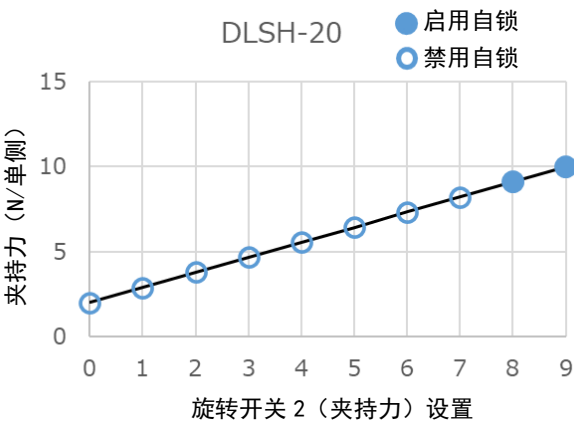
3. 4. 自锁

在推压、夹持动作中，即使动力电源处于非通电状态，DLSH、DCKW 系列也能保持夹持力（自锁）。启用自锁范围因尺寸和旋转开关设置而异。



- DMSDG 系列不支持自锁。
如果您需要自锁，请咨询。

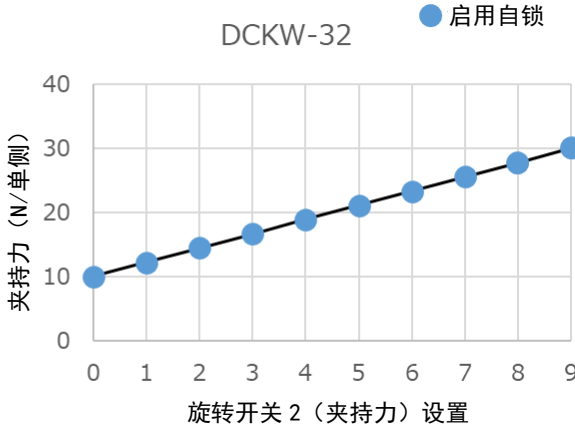
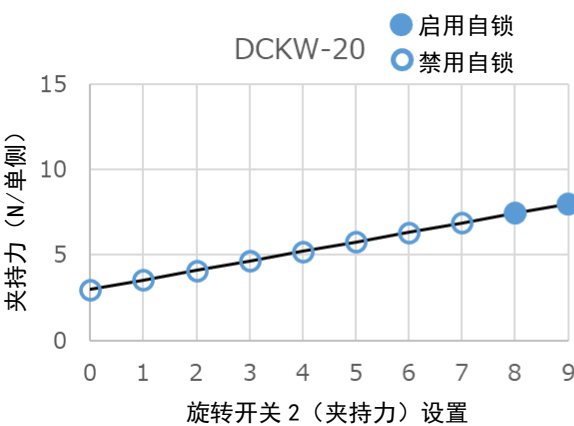
■ DLSH



※ 推压位置 L=行程中间值。

※ 启用自锁范围是参考值。根据条件，可能自锁不起作用。

■ DCKW



※ 推压位置 L=行程中间值。

※ 启用自锁范围是参考值。根据条件，可能自锁不起作用。

4. 维护检查



警告



不要对产品进行本使用说明书中没有记述的拆解或改造。

- 否则，不但会引起受伤、事故、误动作、故障等，还可能会导致产品无法达到本使用说明书中记述的规格。

切勿在接通电源的状态下，实施配线和连接器类的装卸。

- 否则会导致误动作、故障或触电。

请勿用湿手作业。

- 否则可能会发生触电。



请勿触碰控制器内部、执行器电机。

- 否则会导致触电和烧伤。



请在安装产品后再进行配线。

- 否则会导致触电。



请在断开电源后至少经过 5 分钟且利用测试仪等确认电压后，再进行检查。

- 否则会导致触电。



注意



进行维护、检查或修理时，为了避免第三方人员意外接通电源，要在其周围采取措施提醒注意。

产品出现异常发热、冒烟、异味、异响以及振动等时，应立即断开电源。

- 否则可能导致产品破损或引发火灾。



请由专业技术人员实施配线和检查。

使用的电源电缆应足够承受瞬间最大电流通过。

- 否则可能会在运行中出现发热、损伤。

实施定期检查（2~3 次/年），并确认其动作正常。

导轨部的润滑脂供脂间隔以 6 个月或动作次数 50 万次中的较早一方为基准。

- 根据使用条件会有所差异，因此请在初始检查时研究供脂间隔。

加注润滑脂时，使用防护眼镜。

- 如果润滑脂飞散进入眼睛，则会引起炎症。

4. 1. 定期检查



注意



实施定期检查（2～3 次/年），并确认其动作正常。

4. 1. 1. 检查项目

检查项目	检查方法	解决方法
产品的安装螺栓、端子台的螺丝是否松动。	松动情况的检查	请关闭电源，然后按既定扭矩拧紧。
连接器类是否松动。	松动情况的检查	请在关闭电源后，正确插入连接器类。
电缆类是否有划伤、裂纹。	目视确认	请关闭电源，然后更换电缆。
可动部是否堆积或夹杂异物。	目视确认	请关闭电源，然后进行清扫。 注 1 清扫后，涂抹润滑脂。 频率参考标准为 6 个月 1 次或每动作 50 万次。 DLSH 锂基润滑脂：AFF 润滑脂（THK 株式会社）
停止中、动作中是否有振动或异常声音。	通过声音确认	如有异常，请就近与本公司营业所或代理商协商。
电源电压是否正常。	通过测试仪确认	请调查电源系统，务必在规格所示的电源电压的范围内使用。 电源电压：DC24V±10%

注 1： 清扫时请使用干净的抹布等，注意可动部不要残留异物。



- “润滑脂”需涂抹在轴承或承座等上，用以减少摩擦，确保机械运行顺畅。润滑脂劣化或附着异物等会导致性能无法发挥，因此需要定期维修。

4. 2. 与废弃有关的注意事项



废弃产品时，依据《与废弃物处理及清扫有关的法律》，委托专业废弃物处理单位处理。

5. 故障诊断

5.1. 故障的原因以及解决方法

本产品如果无法正常动作时，请依照下表进行确认。
有关解决方法的详细信息，请参照产品目录或控制器的使用说明书。控制器的使用说明书编号请参照“1.2 关于本产品的使用说明书”。

故障现象	原因	解决方法	参照位置
即使打开电源，LED 也不亮灯或闪烁。	配线错误。	请确认配线。	“2.3.1 与电源的配线” 注 1
	电缆断线。	请确认电缆的涂层损坏、断线、连接器、端子的情况。	“2.3.1 与电源的配线” 注 1
	产品发生故障、破损。	需要修理。	“5.1.1 发生故障时的确认事项” 注 1
	电源发生故障。	请修理或更换电源。	—
	电源容量不足。	请使用大容量电源。	“2.3.1 与电源的配线” 注 1
LED 一直处于绿灯闪烁的状态。	紧急停止状态。	请解除紧急停止（打开动力电源）。	“3.2.2 紧急停止和解除” 注 1
	配线错误。	请确认配线。	“2.3.1 与电源的配线” 注 1
	电缆断线。	请确认电缆的涂层损坏、断线、连接器、端子的情况。	“2.3.1 与电源的配线” 注 1
	电源发生故障。	请修理或更换电源。	
LED 一直处于红灯闪烁的状态。	发生动作报警。	请重新检查气缸开关的安装状态。 请确认气缸开关以及开关中继电缆、电机中继电缆没有损伤等。	“2.3.2 与执行器的配线” 注 1 “3.1.3 停止位置的设置” 注 1
LED 一直处于亮红灯的状态。	发生系统报警。	需要修理。	“5.1.1 发生故障时的确认事项” 注 1

注 1：参考项目为控制器的使用说明书“SM-A85796”。

故障现象	原因	解决方法	参照位置
PLC 的信号发生了意外动作。 或者通过 PLC 无法使其移动。	输入信号不稳定。	来自上位设备的输入信号可能引起了振荡。因此请确保输入信号为 20ms 以上。	“3. 2. 1 基本动作” 注 1
	配线错误。	请确认配线。	“2. 3. 3 与 I/O 电缆的配线” 注 1
	电缆断线。	请确认电缆的涂层损坏、断线、连接器、端子的情况。	“2. 3. 3 与 I/O 电缆的配线” 注 1
	停止位置的设置错误。	请确认汽缸开关的安装位置。	“3. 1. 3 停止位置的设置” 注 1
	速度的设置错误。	请确认旋转开关 1、2 的设置。	“3. 1. 4 速度的设置” 注 1
	推压力或夹持力设置不正确。	请确认旋转开关 1、2 的设置。	“3. 1. 5 推压力、夹持力设置” 注 1
	控制模式的设置错误。	请确认控制模式切换开关的设置。	“3. 1. 2 控制模式的设置” 注 1
	产品发生故障、破损。	需要修理。	“5. 1. 1 发生故障时的确认事项” 注 1
	电源容量不足。	请确认电源容量已满足所需电压、电流。	“2. 3. 1 与电源的配线” 注 1
	动作中途停止。	搬运负荷可能过大。 请再次确认规格。	产品目录和各执行器的使用说明书
	摩擦负载大。	请确认搬运中的摩擦负载。 请确认没有咬合工件等。	—
	工件冲撞。	请确认组装状态及设置状态。	—
	产品的内部电阻变大。	请修改环境条件、使用条件。 请确认使用期间（动作距离）。	—
	执行器主体破损。	需要修理。	“5. 1. 1 发生故障时的确认事项” 注 1
	运行模式是手动模式。	请用运行模式切换开关切换到 P10 模式。	“3. 1. 1 运行模式的设置” 注 1

注 1：参考项目为控制器的使用说明书“SM-A85796”。

故障现象	原因	解决方法	参照位置
动作完成输出未打开。	相对于移动距离，两侧的汽缸开关的安装位置相距过远。	请确认汽缸开关的安装位置。	“3. 1. 3 停止位置的设置” 注 1
	两侧汽缸开关的安装位置颠倒。	请确认汽缸开关的安装位置。	“3. 1. 3 停止位置的设置” 注 1
未达到目标节拍。	速度的设置错误。	请确认旋转开关 1、2 的设置。	“3. 1. 4 速度的设置” 注 1
无法进行推压动作。	不支持推压动作。	DMSDG、DLSH、DCKW 系列以外的产品不支持推压动作。 请使用 DMSDG、DLSH 和 DCKW 系列。	产品目录和各执行器的使用说明书
紧急停止时由于工件自重导致移动。	紧急停止时电源关闭。	请使用外部挡块、保持机构（制动器等）。	产品目录和各执行器的使用说明书
产品自身振动。	执行器的连接松动。	请拧紧螺栓类。	产品目录和各执行器的使用说明书
执行器发出异常声音。	共振。	请修改速度的设置。	产品目录和各执行器的使用说明书
		请修改搬运负荷。	产品目录和各执行器的使用说明书
	执行器主体破损。	需要修理。	“5. 1. 1 发生故障时的确认事项” 注 1
执行器不动作。	紧急停止状态。	请解除紧急停止（打开动力电源）。	“3. 2. 2 紧急停止和解除” 注 1
	电源容量不足。	请确认电源容量已满足所需电压、电流。	“2. 3. 1 与电源的配线” 注 1
	负载大。	搬运负荷可能过大。 请再次确认规格。	产品目录和各执行器的使用说明书
	工件冲撞。	请确认组装状态及设置状态。	—
	执行器主体破损。	需要修理。	“5. 1. 1 发生故障时的确认事项” 注 1

如有其他疑问、请就近与本公司营业所、代理商协商。

注 1：参考项目为控制器的使用说明书“SM-A85796”。

5.1.1. 发生故障时的确认事项

项目	确认内容		
控制器	请确认控制器的 LED 显示。		
	控制器的状态		伺服指示灯 (绿色)
	控制电源 OFF		报警指示灯 (红色)
	正常时	电机通电状态	熄灯
		电机非通电状态	熄灯
	发生报警时	发生动作报警时	亮灯
		发生系统报警时	闪烁 (每秒亮 1 次)
报警	请确认控制器的 LED 显示。		
PLC	请确认 PLC 侧有无异常。		
PLC 通讯	请使用 PLC 侧的监视功能确认 I/O 的状态。		
执行器连接确认	请确认控制器型号是否与连接的执行器相对应。		
电缆连接确认	请确认电缆已正确连接，没有“断线”、“涂层损坏”。 确认导通时，为防止触电，请务必切断电源，拆下配线后再进行。		
控制电源	请确认控制电源（DC24V）的电压。		
动力电源	请确认动力电源（DC24V）的电压。		
噪声对策	请确认已实施噪声对策（连接接地线、安装浪涌保护器等）。		
状态确认	请确认故障发生的经过及发生时的运行情况。		
产品序列	请确认产品的序列 No.。咨询时可能需要确认。		

※ 请根据上述项目，确认故障发生时的原因。作为解决方法也请参照“5.1 故障的原因以及解决方法”或“5.2 报警显示和对策”。

5.2. 报警显示和对策

5.2.1. 报警

在检测到影响执行器动作的异常时，从控制器输出报警。
请确认报警项目及内容、原因/对策。作为对策提示，已记载参照位置。
对策后，请在确认没有问题后解除报警。



- 根据异常程度，有 2 种方法可以解除报警。
可解除的报警： 可通过重置上位设备（PLC 等）的报警或紧急停止（动力电源 OFF）来解除报警。
不可解除的报警： 可通过重新接通电源解除报警。

报警项目	现象	原因/对策	参照位置	解除方法
动作报警	按 PUSH/开方向动作，但未检测到 PUSH/开侧汽缸开关。	请重新检查汽缸开关的安装状态。 请确认汽缸开关以及开关中继电缆、电机中继电缆没有损伤等。	“3.1.3 停止位置的设置” 注 1	报警复位
	按 PULL/闭方向动作，但未检测到 PULL/闭侧汽缸开关。	请重新检查汽缸开关的安装状态。 请确认汽缸开关以及开关中继电缆、电机中继电缆没有损伤等。	“3.1.3 停止位置的设置” 注 1	报警复位
系统报警	由于控制器内部的故障或噪音等，进行了误动作。	请确认周围没有噪声源。	—	重新接通电源
	表示控制器内部温度高。	请切断电源，消除温度升高的原因。	—	重新接通电源
	表示电机有过电流通过。	—	—	重新接通电源

注 1：参考项目为控制器的使用说明书“SM-A85796”。

※ 电源重新接通后仍然再发时，请联系本公司。

6. 保修规定

6.1. 保修条件

■ 保修范围

如果在以下保修期内出现了明显为本公司责任的故障时，本公司将免费提供本产品的替代品或必要的更换部件，或者由本公司工厂进行免费修理。

但是，符合以下项目时，不属于本保修对象范围。

- 脱离产品目录、规格书、本使用说明书中记载的条件、环境范围使用时
- 超过耐久性（次数、距离、时间等）以及由于消耗品相关事由导致故障时
- 故障原因为本产品以外的事由时
- 脱离产品本来的使用方法使用时
- 与本公司无关的改造或修理引起时
- 以交货当时已经实用化的技术无法预见到的事由引起时
- 由天灾和灾害等非本公司责任的原因引起时

在此所说的保修，是指本产品单个的保修，对于因本产品的问题引发的损失，不在保修范围内。

■ 适用性的确认

本公司产品与客户使用的系统、机械、装置的适合性，请客户负责确认。

■ 其他

本保修条款中规定了基本事项。

个别规格图或者规格书中记载的保修内容与本保修条款不一致时，则优先以规格图或规格书为准。

6.2. 保修期

本产品的保修期为交货至贵公司指定场所后 1 年以内。

7. 参考信息

7.1. 规格

7.1.1. DMSDG 系列

项目		DMSDG-08			DMSDG-16			
电机种类		□20 步进电机			□28 步进电机			
驱动方式		圆柱形弹簧						
行程		mm	10	20	30	10	20	30
推压有效范围		mm	5	5～15	5～25	5	5～15	5～25
最大推压力（设置 9） 注 1		N	10			30		
静态允许力矩		N・m	MP=0. 16、MY=0. 16、MR=0. 24			MP=0. 57、MY=0. 57、MR=1. 16		
最大可搬质量	水平	g	270			800		
	垂直	g	80			800		
动作速度范围		mm/s	8～50			13～77		
最大加减速度（设置 9）		mm/s ²	982			2259		
推压速度范围		mm/s	8～50			13～77		
电机电源电压			DC24V±10%					
绝缘电阻			10MΩ、DC500V					
耐电压			AC500V 1 分钟					
使用环境温度			0～40℃（无结冰）					
使用环境湿度			35～80%RH（无结露）					
保存环境温度			-10～50℃（无结冰）					
保存环境湿度			35～80%RH（无结露）					
环境			无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘					
保护结构			IP40					
质量		g	110	130	140	290	310	330

注 1：只有在 PUSH 时才能进行推压动作。
如果在 PULL 时进行推压动作，可能会导致执行器内部部件的破损。

7. 1. 2. DLSH 系列

项目		DLSH-20	DLSH-32
电机种类		☐ 28 步进电机	☐ 42 步进电机
驱动方式		圆柱形弹簧	
行程	mm	10（单侧 5）	22（单侧 11）
推压有效范围	mm	5	11
最大夹持力（设置 9） 注 1	N	10（单侧）	40（单侧）
静态允许力矩	N · m	MP=2. 1、MY=2. 1、MR=2. 1	MP=4. 5、MY=4. 5、MR=4. 5
动作速度范围	mm/s	11~60	15~63
最大加减速度（设置 9）	mm/s ²	1371	846
夹持速度范围	mm/s	11~60	15~63
重复精度 注 2	mm	±0. 02	
电机电源电压		DC24V±10%	
绝缘电阻		10MΩ、DC500V	
耐电压		AC500V 1 分钟	
使用环境温度		0~40℃（无结冰）	
使用环境湿度		35~80%RH（无结露）	
保存环境温度		-10~50℃（无结冰）	
保存环境湿度		35~80%RH（无结露）	
环境		无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘	
保护结构		IP40	
质量	g	600	1950

注 1：只能往闭合方向夹持。如果往打开方向进行夹持动作，可能会导致执行器内部部件的破损。

注 2：重复精度表示在相同动作条件下重复夹持工件时的偏差。

7. 1. 3. DCKW 系列

项目		DCKW-20	DCKW-32
电机种类		☐ 28 步进电机	☐ 42 步进电机
驱动方式		圆柱形弹簧	
行程	mm	4（单侧 2）	8（单侧 4）
推压有效范围	mm	2	4
最大夹持力（设置 9） 注 1	N	8（单侧）	30（单侧）
动作速度范围	mm/s	4~41	10~70
最大加减速度（设置 9）	mm/s ²	3879	5471
夹持速度范围	mm/s	4~41	10~70
重复精度 注 2	mm	±0.02	
电机电源电压		DC24V±10%	
绝缘电阻		10MΩ、DC500V	
耐电压		AC500V 1 分钟	
使用环境温度		0~40℃（无结冰）	
使用环境湿度		35~80%RH（无结露）	
保存环境温度		-10~50℃（无结冰）	
保存环境湿度		35~80%RH（无结露）	
环境		无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘	
保护结构		IP40	
质量	g	400	1800

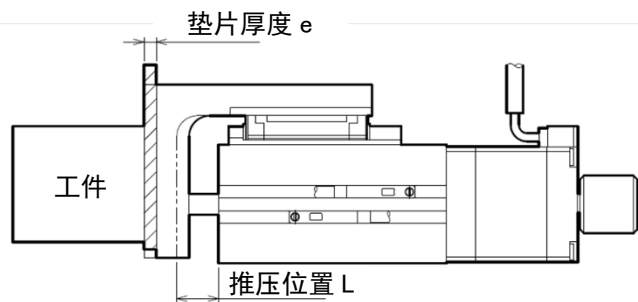
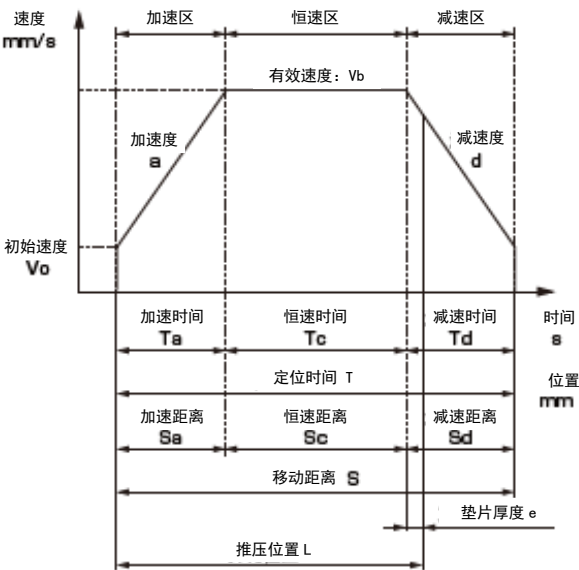
注 1：只能往闭合方向夹持。如果往打开方向进行夹持动作，可能会导致执行器内部部件的破损。

注 2：重复精度表示在相同动作条件下重复夹持工件时的偏差。

7.2. 定位时间的计算

DMSDG 系列定位时间的计算方法如下所示。

推压动作的定位时间



	内容	符号	单位	公式
设置值	初始速度	VO	mm/s	根据下表 (=开关设置 0 的值)
	速度设置	V	mm/s	根据下表
	加速度	a	mm/s ²	根据下表 (固定值)
	减速度	d	mm/s ²	
	推压位置	L	mm	
	垫片厚度	e	mm	
计算值	到达速度	Vmax	mm/s	$= (2 \times (L - e) \times a + VO^2)^{1/2}$
	有效速度	Vb	mm/s	V 和 Vmax 中较小的数值
	加速时间	Ta	s	$= (Vb - VO) / a$
	减速时间	Td	s	$= (Vb - VO) / d$
	恒速时间	Tc	s	$= Sc / Vb$
	加速距离	Sa	mm	$= VO \times Ta + (a \times Ta^2) / 2$
	减速距离	Sd	mm	$= VO \times Td + (d \times Td^2) / 2$
	恒速距离	Sc	mm	$= (L - e) - Sa$
	定位时间	T	s	$= Ta + Td + Tc$

※根据速度设置和行程的不同，可能无法形成梯形速度波形（无法达到设置速度）。

在这种情况下，有效速度（Vb）请选择设置速度（V）和到达速度（Vmax）中较小的速度。”

※速度、加速速度根据旋转开关 1、2 的设置确定。

※暂定时间因使用条件而异，可能需要 0.2s 左右。

※定位时间为标准时间。即使推压位置相同，也会根据汽缸开关调整、电源电压、电机个体差异、机械效率偏差等产生误差。

DMSDG-08

旋转开关 1 (速度)		旋转开关 2 (推压力)		
开关设置	速度 (mm/s)	开关设置	加速度 (mm/s ²)	减速度 (mm/s ²)
0	8	0	0	559
1	13	1	32	509
2	17	2	68	467
3	22	3	127	431
4	27	4	202	400
5	31	5	272	374
6	36	6	373	350
7	40	7	465	330
8	45	8	594	312
9	50	9	738	295

DMSDG-16

旋转开关 1 (速度)		旋转开关 2 (推压力)		
开关设置	速度 (mm/s)	开关设置	加速度 (mm/s ²)	减速度 (mm/s ²)
0	13	0	0	1569
1	20	1	23	1400
2	27	2	55	1264
3	34	3	97	1152
4	41	4	148	1059
5	48	5	209	979
6	55	6	280	911
7	62	7	360	851
8	69	8	450	799
9	77	9	565	753

※ 定位时间是从电机动作开始到停止的时间。

B

报警	57
不可解除的报警	57

C

重复精度	45, 60, 61
------------	------------

D

定位时间	62
动作报警	57
动作速度范围	59, 60, 61

J

夹持速度范围	60, 61
静态允许力矩	59, 60

K

可解除的报警	57
--------------	----

Q

驱动方式	59, 60, 61
------------	------------

S

手动操作轴	47
-------------	----

T

推压速度范围	59
推压有效范围	59, 60, 61

X

系统报警	57
------------	----

Z

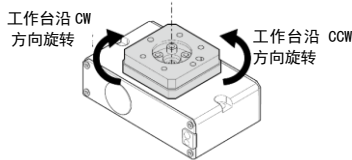
自锁	49
最大夹持力	60, 61
最大加减速度	59, 60, 61
最大可搬质量	59
最大推压力	59

CAT5e

按照网络电缆的标准，也称为 5e 类或 5 增强类。与传统的 CAT5 标准相比，电缆通讯速度得到提高，并且不易受到其他电缆噪声串扰现象的影响。

CCW

Counter Clockwise Rotation 的缩写。是指从输出轴侧看时为逆时针（反转）。



CRC

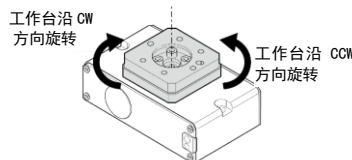
Cyclic Redundancy Check 的缩写。也称为循环冗余校验。是检查数据传输、记录、复制是否正确进行的方法。

CSP+文件

Control & Communication System Profile Plus 文件的缩写。记载了有助于启动和操作、维护 CC-Link 兼容设备的信息。配置文件规格是固定的，因此即使是不同的制造商，只要是 CC-Link 产品，就能轻松设置参数。

CW

Clockwise Rotation 的缩写。是指从输出轴侧看时为顺时针（正转）。



Data Storage 功能

像 ECG 控制器一样的、为 I/O-Link 主站备份 I/O-Link 软元件的设置参数数据的功能。

DHCP 服务器

是指向连接网络的软元件自动分配 IP 地址等设置信息的服务器。

EDS 文件

Electronic Data Sheet 文件的缩写。记载了有助于启动和操作、维护 EtherNet/IP 兼容设备的信息。配置文件规格是固定的，因此即使是不同的制造商，只要是 EtherNet/IP 产品，就能轻松设置参数。

ESI 文件

EtherCAT Slave Information 文件的缩写。记载了有助于启动和操作、维护 EtherCAT 兼容设备的信息。配置文件规格是固定的，因此即使是不同的制造商，只要是 EtherCAT 产品，就能轻松设置参数。

HDL

High-level Data Link Control 的缩写，是一种数据链路层协议。无需等待对方响应，可连续发送等，传输效率高，会通过 CRC 检测出数据错误，因此可以进行可靠性高的数据传输。

IODD 文件

I/O Device Description 文件的缩写。记载了有助于启动和操作、维护 I/O-Link 兼容设备的信息。配置文件规格是固定的，因此即使是不同的制造商，只要是 I/O-Link 产品，就能轻松设置参数。

I/O-Link 软元件

支持 I/O-Link 的传感器、执行器和控制器等软元件设备。

I/O-Link 主站

可以连接多台 I/O-Link 软元件，并接收 I/O-Link 软元件的信号。在 I/O-Link 主站中，可以使用 PLC 开发工具等设置 I/O-Link 软元件的设置项目，如软元件匹配功能、备份功能、恢复功能等。

Input data

是指在 EtherCAT 规格的通讯中，从上位设备（PLC 等）写入控制器的以 32 位（2 字）为单位的数据。

Input signal

是指在 EtherCAT 规格的通讯中, 从上位设备 (PLC 等) 写入控制器的以位为单位的数据。

Output data

是指在 EtherCAT 规格的通讯中, 上位设备 (PLC 等) 从控制器读取的以 32 位 (2 字) 为单位的数据。

Output signal

是指在 EtherCAT 规格的通讯中, 上位设备 (PLC 等) 从控制器读取的以位为单位的数据。

NPN

表示在并行 I/O 规格的连接中, PLC 输出单元中通常使用 NPN 晶体管。即使没有使用 NPN 晶体管, 如果是将外部电源的-侧连接到输出 COM (输出共用), 并且将外部电源的+侧连接到输入 COM (输入共用), 也标记为 NPN。也会标记为负极共用型或漏型。

PNP

表示在并行 I/O 规格的连接中, PLC 输出单元中通常使用 PNP 晶体管。即使没有使用 PNP 晶体管, 如果是将外部电源的+侧连接到输出 COM (输出共用), 并且将外部电源的-侧连接到输入 COM (输入共用), 也标记为 PNP。也会标记为正极共用型或源型。

PLC

Programmable Logic Controller 的缩写。控制工业设备用的可编程控制器。可同时控制多个电机、传感器或机器人等各种软元件。

WDT

Watch Dog Timer 的缩写。检测计算时间异常的计时器, 监视程序 1 次扫描的时间, 并在处理未按预定时间结束时发出警报。

报警代码

当检测到异常时, 控制器输出报警代码, 通知异常内容。可以确认控制器的指示灯、PLC 输出信号、S-Tools 中报警代码的所有数字或首位数字。详细的报警内容请通过使用说明书或者 S-Tools 的报警记录页面进行确认。

微动动作

想通过相对位置指定, 按照所设置的相对当前位置的移动量进行移动时使用。

编码器

有测量并输出直线轴上移动的线性编码器, 和测量并输出角度 (旋转移动) 的旋转编码器。在本使用说明书、“关于本产品的使用说明书”中记载的使用说明书及产品目录中, 均将旋转编码器标记为编码器。

- 增量式编码器

测量并输出相对测量开始位置的移动角度的编码器。在电动执行器上使用时, 相对原点的移动量不明, 所以需要在执行器动作前进行原点复位。

- 绝对式编码器

测量并输出相对原点的移动角度的编码器。在电动执行器上使用时, 会输出相对原点的移动量, 所以无需在执行器动作前进行原点复位。

- 无电池绝对式编码器

不需要电池来存储位置的绝对式编码器。

悬垂量

表示从滑块上面中心到搬运物重心之间的距离。产品目录中记载了每种质量在前后、左右、上下方向允许的悬垂量。

再生电流

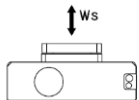
当用外力移动执行器的可动部时, 电机像发电机般动作而产生的电流。从电机向控制器形成逆电流, 会导致误动作和破损。

可搬质量

表示执行器可以搬运的最大质量。

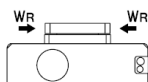
允许推力负荷

执行器的旋转轴方向可加载的负荷界限值。在本使用说明书、“关于本产品的使用说明书”中记载的使用说明书及产品目录中，均标记为 WS。



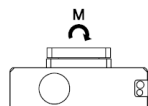
允许径向负荷

执行器的旋转轴方向可垂直（横方向）加载的负荷界限值。在本使用说明书、“关于本产品的使用说明书”中记载的使用说明书及产品目录中，均标记为 WR。



允许力矩负荷

执行器的旋转轴在倾斜方向可加载的负荷界限值。在本使用说明书、“关于本产品的使用说明书”中记载的使用说明书及产品目录中，均标记为 M。



原点

执行器动作时作为基准（0mm）的位置。

重复定位精度

夹钳专用用语，表示从同一方向向同一位置反复进行定位动作时停止位置的最大值与最小值之差。

重复精度

表示从同一方向向同一位置反复进行定位动作时停止位置的最大值与最小值之差。但是，用于夹钳时，则表示相同动作条件下，反复夹持相同工件时的偏差。

润滑脂

涂抹在轴承或承座上，以减少摩擦，确保机械动作顺畅。润滑脂劣化或附着异物等会导致性能无法发挥，因此需要定期维修。

浪涌保护器

是一种保护设备和通讯设备等免受雷电等瞬态异常高电压影响的装置。

电源 OFF/关闭电源

表示电机处于不通电状态。

电源 ON/打开电源

表示电机处于通电状态。

循环通讯（传输）

表示上位设备（PLC 等）与控制器之间定期进行的通讯。

子网掩码

用于识别是表示 IP 地址属于哪个网络的部分（网络范围），还是表示网络内哪个软元件的部分的值。通过子网掩码的值，可以看出 IP 地址的前几位是表示网络范围的。

IP 地址 : 192.168.10.1
子网掩码 : 255.255.0.0
↓
网络范围 : 192.168.□.□

JOG 动作

在发出移动指令期间，以执行器设置的速度继续动作。

从站

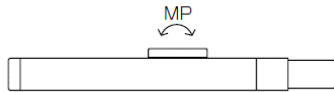
是主站以外的站的总称。

静态允许力矩

在执行器静止的状态下，可加载到滑块上的负载力矩的界限值。滑块型的各力矩的加载方法如下所示。

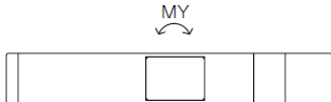
• 纵摆力矩

是指作用于滑块移动轴上的前后方向的力矩。在本使用说明书、“关于本产品的使用说明书”中记载的使用说明书及产品目录中，均标记为 MP。



• 偏航力矩

是指作用于滑块移动轴上的左右方向的力矩。在本使用说明书、“关于本产品的使用说明书”中记载的使用说明书及产品目录中，均标记为 MY。



• 滚动力矩

是指作用于滑块移动轴上的轴旋转方向的力矩。在本使用说明书、“关于本产品的使用说明书”中记载的使用说明书及产品目录中，均标记为 MR。



安装类别

表示加载来自 AC 电源的瞬态电压时，电气设备的可承受程度。安装类别 2 对应的是“使用连接插座的电源线的设备的一次侧电路”。

全双工通讯

是可以同时进行发送和接收的通讯方式。

占有站数

在 CC-Link 规格中，表示系统内通讯时，控制器占有多少通信量的值。1 个主站可使用的站数是固定的，因此连接到主站的控制器及其他单元的占用站数的总数必须小于该值。

软限位

是指控制器内设置的动作范围限制值。

动态制动

在停电或紧急停止时，通过电阻器使电机端子间短路，将旋转能量作为热能消耗，从而迅速让电机停止旋转的方法。停止中没有保持扭矩，所以垂直安装时等需要使用电磁制动器等。

电磁制动器

垂直安装时，因停电或发生报警等而变为伺服 OFF 状态时，机械性地固定电机输出轴，防止工件等掉落的机构。因为是保持用的制动器，所以不能用于动作过程中的停止。

电动执行器

可通过组合电机和机构部件，控制速度、角度和力等动作。将电机的旋转力传递给驱动系统，转换为旋转运动和直线运动等。

默认网关

表示连接内部网络和外部网络的中继设备（路由器等）的 IP 地址。与子网掩码中设置的网络范围以外的地址上的软元件进行数据收发时，必须通过用默认网关设置的中继设备。

螺纹导程

是指电动执行器中，电机旋转 1 周时，可移动工件的距离。

噪声滤波器

是用于消除噪声的电路或电子电路，以及包含此类电路或电子电路的装置。

齿隙

齿轮等的机械间隙。齿隙值越小，松动越小。

参数

参数中可以设置用于操作执行器的基本项目。除了与执行器动作相关的设置外，与 PLC 的通讯及警告相关的设置等也通过参数进行。

半双工通讯

无法同时发送和接收（只能执行其中 1 项）的通讯方式。

快速以太网

是指通过 IEEE802.3u 实现标准化、将以太网的传输速度提高到 100Mbps 后的标准。

功能块 (FB)

为通过顺序程序实现再利用，将重复使用的回路块进行部件化。通过部件化，将组合多个功能的控制简化成 1 个命令。

铁氧体磁芯

是使用铁氧体材料的磁性体。用于衰减高频噪声。

过程数据输出/PO (out)

表示在 IO-Link 规格的通讯中，从上位设备 (PLC 等) 写入控制器的数据。

过程数据输入/PI (in)

表示在 IO-Link 规格的通讯中，上位设备 (PLC 等) 从控制器读取的数据。

点数据

点数据中，为每个点编号设置目标位置及速度等执行器的动作模式。在 ECG 系列中，可以设置 64 点的动作模式，通过指定点编号并执行移动指令，可以启动执行器。

轮询

如果多个软元件彼此独立通讯，则处理和信号可能发生冲突并引发问题。为保证通讯顺畅，主要软元件（主站）针对其他软元件（从站）顺次确认有无要求，就叫做轮询。

正进行轮询响应时，是指主站对从站进行轮询，且从站正在响应主站的轮询时。

滚珠丝杠

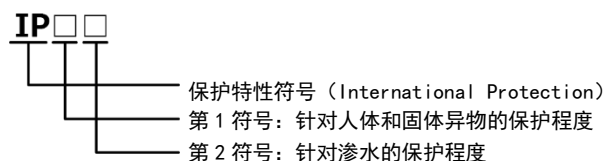
是能够将旋转运动转换为直动运动的机械要素。与滑动螺丝不同，滚珠在螺丝轴和螺母之间滚动，减少因摩擦而产生的能量损失。主要用于将电机的旋转运动转换为执行器的直动运动等。

波特率

表示通讯速度。表示每秒可对数字数据进行多少次调制解调的值。

保护结构 IP20/IP40

保护结构是指针对灰尘等固体异物及水等的保护程度。数值的首位表示对人体和固体异物的保护程度，“2”表示对直径 12.5mm 以上的大型外来固体进行保护，“4”表示对直径 1.0mm 以上的大型外来固体进行保护。数值的第 2 位表示针对渗水的保护程度，“0”表示无保护。JIS C 0920、IEC 60529 中有规定。



主站

控制整个网络的站。每个网络需要 1 台。

机械端

执行器的可动部机械停止的位置。

消息通讯 (传输)

表示上位设备 (PLC 等) 与控制器之间不定期 (需要时) 进行的通讯。

远程设备站

在 CC-Link 规格的通讯中，将以位为单位的输入输出信号及以字为单位的输入输出数据循环传输给主站的站。

远程输出

表示在 CC-Link 规格的通讯中, 从上位设备 (PLC 等) 写入控制器的以位为单位的数据。

远程输入

表示在 CC-Link 规格的通讯中, 上位设备 (PLC 等) 从控制器读取的以位为单位的数据。

远程寄存器 (输出)

是指在 CC-Link 规格的通讯中, 从上位设备 (PLC 等) 写入控制器的以 16 位 (1 字) 为单位的数据。

远程寄存器 (输入)

表示在 CC-Link 规格的通讯中, 上位设备 (PLC 等) 从控制器读取的以 16 位 (1 字) 为单位的数据。

空转

多次重复操作正转方向和反转方向, 算出的停止位置平均值差值的最大值。受到齿隙和机构刚性等的影响。