

**CKD**

**取长补短**

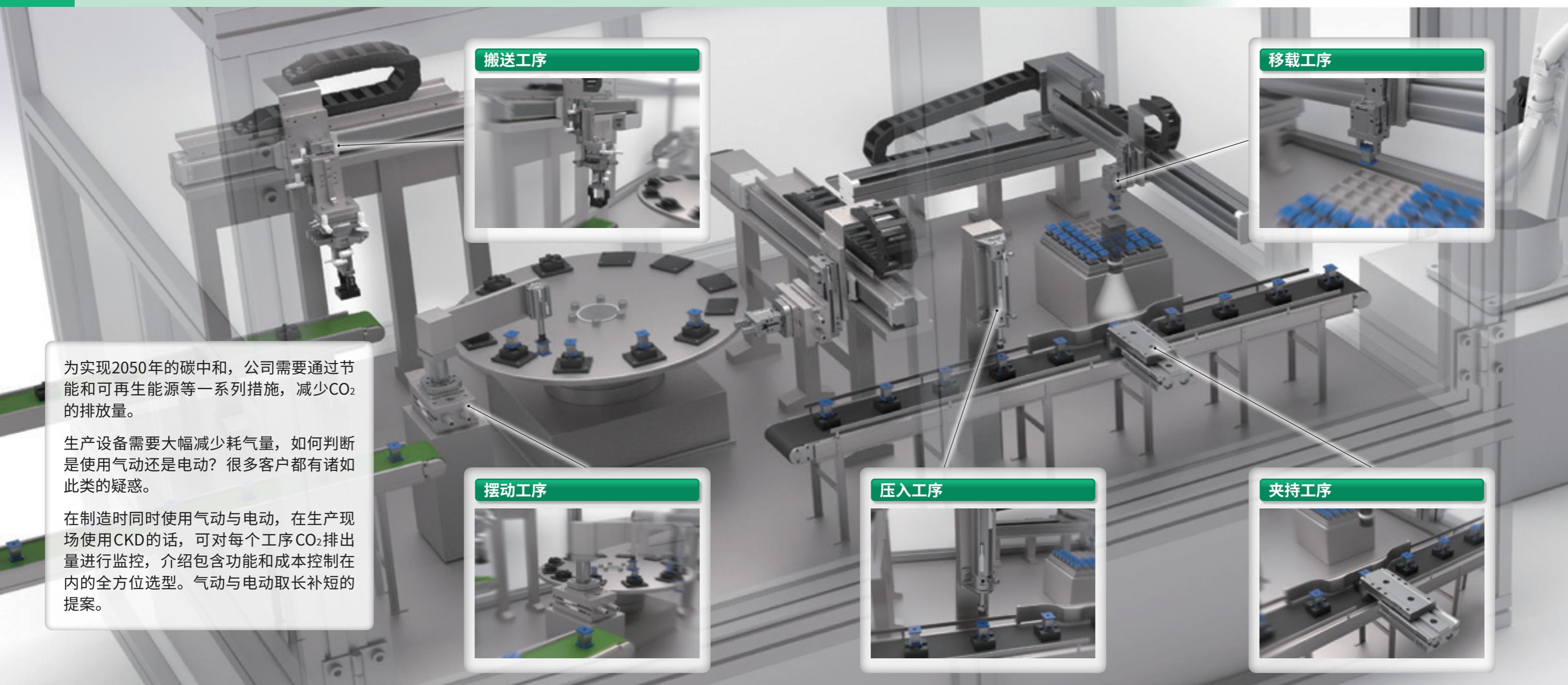
**气动 & 电动**

**Air & Electric**  
CKD solutions

CKD Corporation

CC-1446C 1

# “气动与电动”兼顾，提供适用解决方案。



为实现2050年的碳中和，公司需要通过节能和可再生能源等一系列措施，减少CO<sub>2</sub>的排放量。

生产设备需要大幅减少耗气量，如何判断是使用气动还是电动？很多客户都有诸如此类的疑惑。

在制造时同时使用气动与电动，在生产现场使用CKD的话，可对每个工序CO<sub>2</sub>排出量进行监控，介绍包含功能和成本控制在内的全方位选型。气动与电动取长补短的提案。

## 计算条件

### ■ 总成本：

初始产品价格、替换产品或部件价格以及运行时的电费组合成本  
运行时的电费1kwh为22日元。  
气动时，将耗气量换算为功率，并根据电磁阀和气缸开关的耗气量进行计算。  
不包含维护时的工费。  
※更换时间根据本公司规定条件的试验数据进行计算，不做保证。

### ■ CO<sub>2</sub>排放量：

[条件] 年度工作天数：250天 工时：8小时/天  
空气压力：0.5MPa(夹紧为0.4MPa, 搬送为0.25MPa)  
根据年均消耗量进行CO<sub>2</sub>排出量换算(kg-CO<sub>2</sub>/年)  
年均功耗(千瓦时) × 0.000406\* × 1000\*  
\*CO<sub>2</sub>排放系数：按日本环境省公制电气行业列出的排放系数R2年度实际中部功率平衡CO<sub>2</sub>排放系数、\*1000:kg换算  
气动时，将耗气量换算为功率，并根据电磁阀和气缸开关的耗气量进行计算。

## 比较项目



成本



外形尺寸



定位时间



CO<sub>2</sub> 排放量

## 气动 的优势

- 省空间、轻量
- 两点间移动
- 高推力



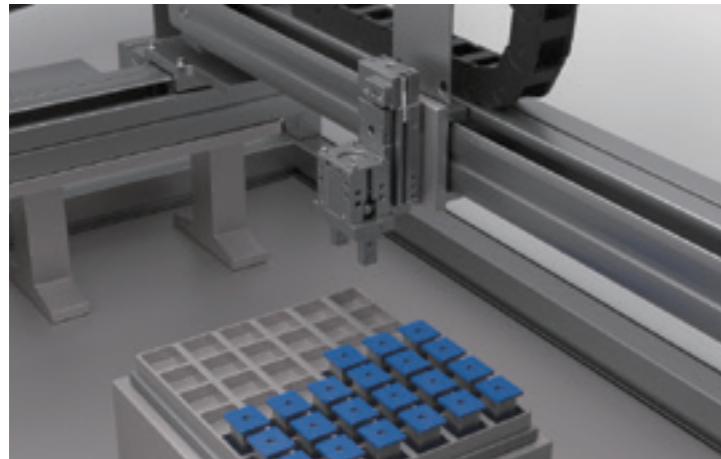
## 电动 的优势

- 多点定位
- 顺畅动作
- IoT化



# 移载工序

气动和电动的使用区别为“重量轻”和“柔性搬运”



**气动**  
线性导轨卡爪  
LSH-HP1系列  
**ROBODEX**

**电动**  
双卡爪夹持型  
FLSH系列



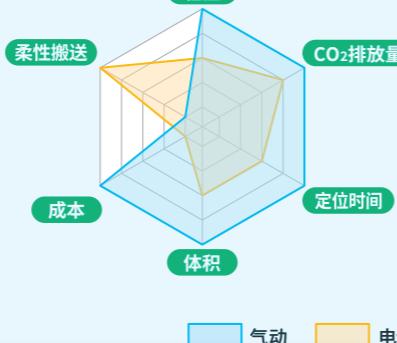
## CKD的建议

### 移载时推荐使用气动

卡爪使用重量更轻的比较好。  
轻量的搬运用执行器及机器人可减轻负荷并减小尺寸。  
例如 气动：LSH-A20-HP1 295g  
电动：FLSH-20G 380g  
如果夹持力相同，建议采用重量较轻的气动型。



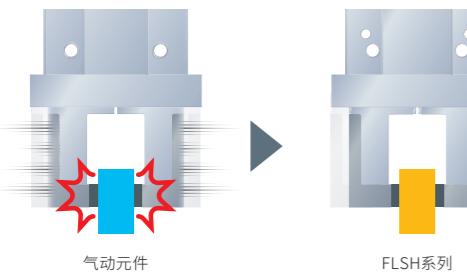
#### 种类丰富且便于选择



### 电动型的优势介绍

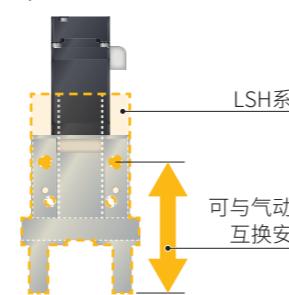
#### 柔性搬运

可通过调速以免对易损伤的工件施加冲击，根据工件改变夹持力的电动型效果更佳，推荐使用。



#### 若使用FLSH，选择更多元

可与气动型LSH-HP1互换安装，易于替换。  
还备有长行程，通过多点定位还可搬运多品种工件。



**循环时间：10秒(6次/min)**

(闭动作0.08秒→夹持4.92秒→开动作0.08秒→待机4.92秒)

**更换周期(基于本公司规定条件的参考值)：**

气动 2000万次 电动 500万次

**CO<sub>2</sub>排放量：**

根据左述循环时间动作时的功率进行计算

**气动：**1个循环16.25Ws

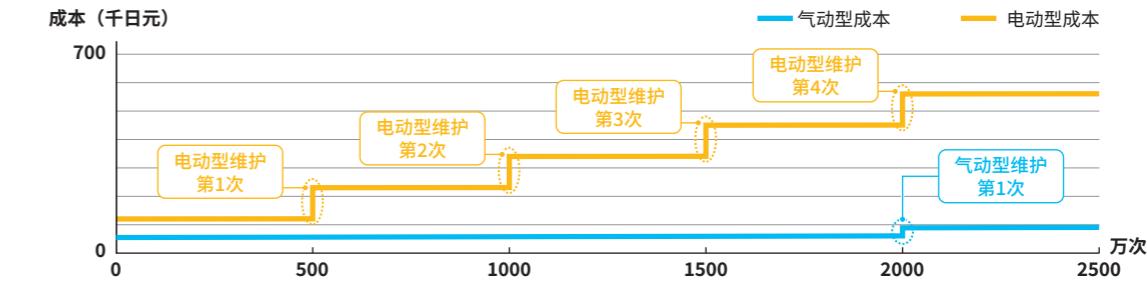
**电动：**1个循环18.89Ws

**机型型号** 气动 LSH-A20D1N-F2H-D-HP1

电动 FLSH-20G-H110NCN-FS03

### 成本比较

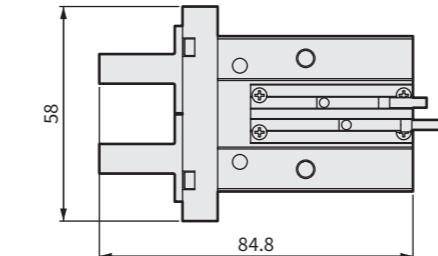
使用高耐久元件LSH-HP1系列，气动型的更换次数减少，成本降低。



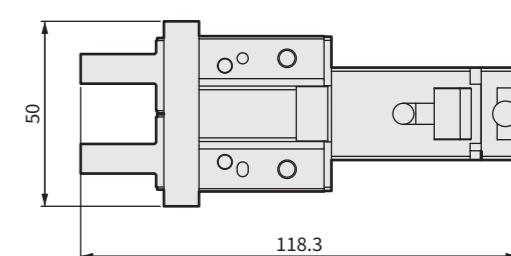
### 执行器外形尺寸比较

气动型更紧凑。

**气动**  
LSH-HP1系列



**电动**  
FLSH系列



### 定位时间比较

移动时间相差不多，  
如果加上按压判断时间，  
气动型LSH-HP1系列更快。

	气动	电动
型号	LSH-HP1	FLSH
移动时间 [s]	0.16	0.08
按压移动时间(按压速度) [s]	-	0.07
按压判断时间 [s]	-	0.2
定位时间 [s]	0.16	0.35

### CO<sub>2</sub>排放量比较

动作频率低于9次/min时，  
可抑制气动型的CO<sub>2</sub>排出量。

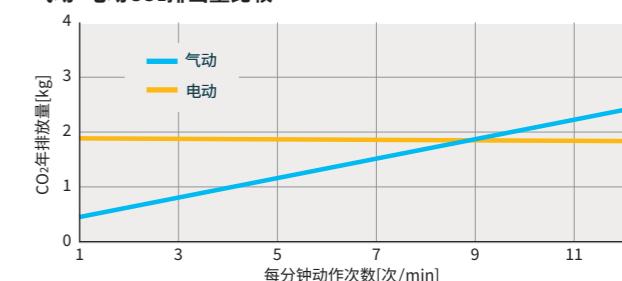
**气动** LSH-HP1系列

**CO<sub>2</sub>排放量**  
**1.32**  
kg-CO<sub>2</sub>/年

**电动** FLSH系列

**CO<sub>2</sub>排放量**  
**1.84**  
kg-CO<sub>2</sub>/年

#### 气动·电动CO<sub>2</sub>排出量比较

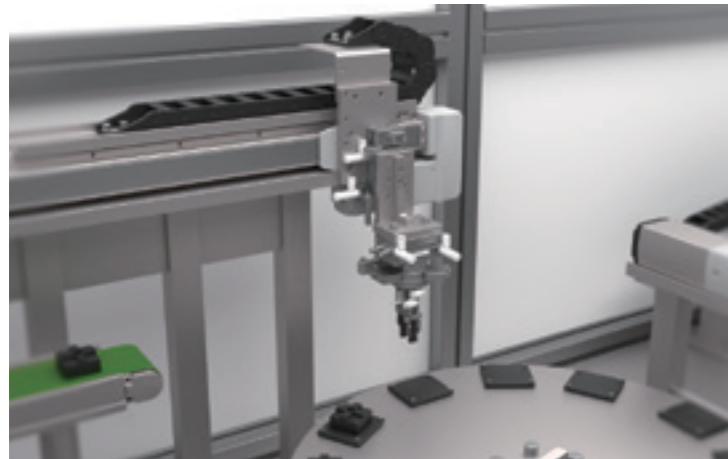


※CO<sub>2</sub>排出量因每分钟的动作频率而异。

※电动的夹持时间越长，功耗就越大，CO<sub>2</sub>排出量也越大。

# 搬运工序

气动和电动的使用区别为“定位”和“可搬运重量”



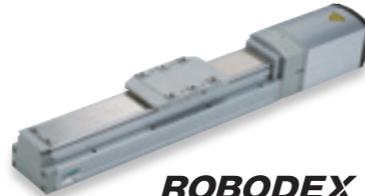
**气动**

无杆型气缸  
SRL3系列



**电动**

滑块型  
EBS系列



**ROBODEX**

装置  
运行条件

循环时间：10秒(6次/min)

(前进移动1.17秒→待机3.83秒→返回移动1.17秒→待机3.83秒)

更换周期(基于本公司规定条件的参考值)：

气动 2000km 电动 5000km

CO<sub>2</sub>排放量：

根据左述循环时间动作时的功率进行计算

气动：1个循环565.48Ws

电动：1个循环88.98Ws

机型型号

**气动**

SRL3-00-20B-500-M2H-D-A

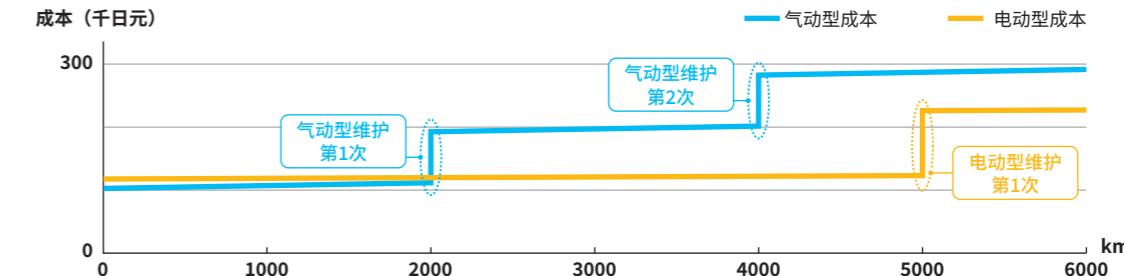
**电动**

EBS-08GE-200500NBN-CS03



## 成本比较

电动型EBS系列移动寿命更长，因此可缩短更换次数。



来自CKD的建议

## 推荐使用电动型进行搬运

搬运时的定位越容易越好。

那采用电动型的话，可在程序设定下进行高精度定位，多点定位也很方便。

此外，可设定加减速速度和有效速度，因此能够以稳定的速度进行搬运和无冲击搬运。

### 丰富的控制方法

#### 执行元件

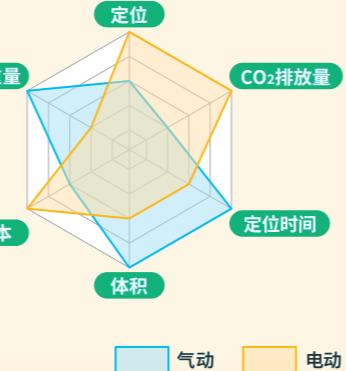
- 带步进马达
- 带伺服马达
- 无马达

#### 对应网络

IO-Link  
DeviceNet



CC-Link  
MECHATROLINK  
EtherCAT  
EtherNet/IP

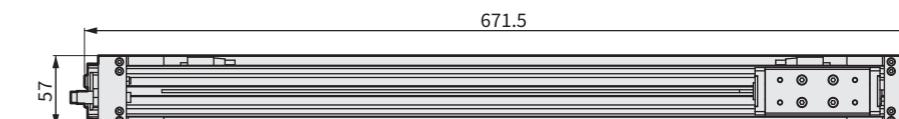


## 执行器外形尺寸比较

气动型虽然紧凑，但有时需要外置导轨。电动型将外导轨式导向进行内置。

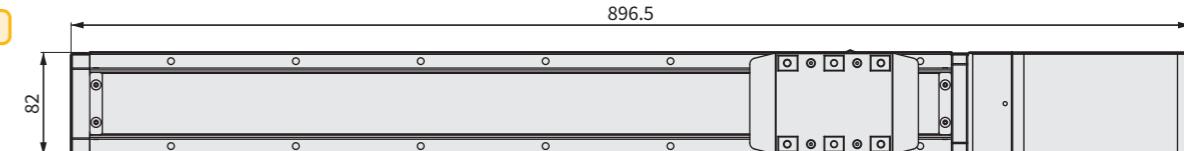
**气动**

SRL3  
系列



**电动**

EBS  
系列



## 定位时间比较

两点间移动时，  
气动型SRL3系列更适合。

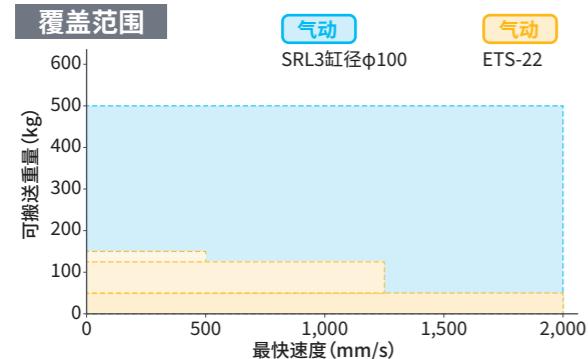
型号	<b>气动</b>	<b>电动</b>
移动时间 [s]	1.1	1.37

## 气动型的优势介绍

### 可搬运重量的覆盖范围

需要使重物快速移动时，建议使用气动型。

#### 覆盖范围



### 气动型在以下场合依旧大显身手

对于长距离、高速移动、  
垂直搬运，气动型更擅长。  
垂直搬运时可搬运重量也  
不受影响。



## CO<sub>2</sub>排放量比较

如果1分钟的动作次数增加，  
电动型的CO<sub>2</sub>排出量将减少。

**气动**

SRL3系列

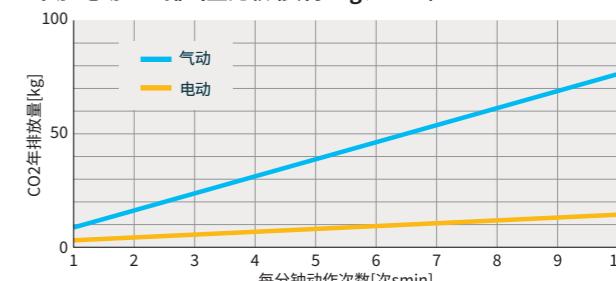
**CO<sub>2</sub>排放量**  
**45.92**  
kg-CO<sub>2</sub>/年

**电动**

EBS系列

**CO<sub>2</sub>排放量**  
**8.67**  
kg-CO<sub>2</sub>/年

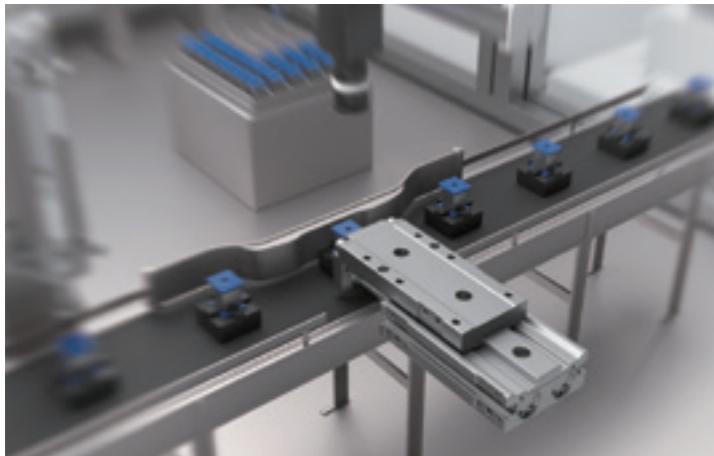
### 气动·电动CO<sub>2</sub>排出量比较(负荷3kg、500st)



※CO<sub>2</sub>排出量因行程而异。

# 夹持工序

气动和电动的使用区别为“速度”和“无冲击”



**气动**  
带线性导轨气缸  
LCR-HP1系列  
**HP**  
HIGH PRODUCTIVITY

**电动**  
滑台型  
FLCR系列  
**ROBODEX**



装置  
运行条件

循环时间：10秒(6次/min)  
(夹紧动作0.48秒→夹紧5秒→松开动作0.48秒→待机4.04秒)  
更换周期(基于本公司规定条件的参考值)：  
气动 2000万次(缓冲吸收器500万次更换) 电动 500万次

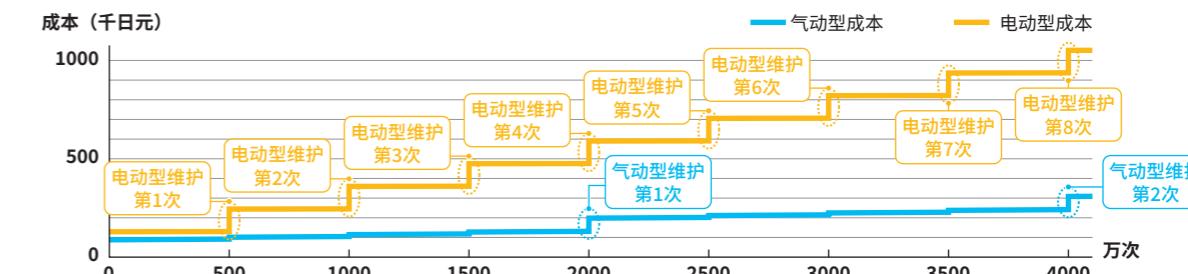
**CO<sub>2</sub>排放量：**  
根据左述循环时间动作时的功率进行计算  
**气动**：1个循环119.65Ws  
**电动**：1个循环27.51Ws

机型型号 气动 LCR16-50-T2H-D-A5-HP1

电动 FLCR-20G02050NCN-RS03

## 成本比较

使用高耐久元件LCR-HP1系列，气动型减少了本体的更换次数，降低了成本。



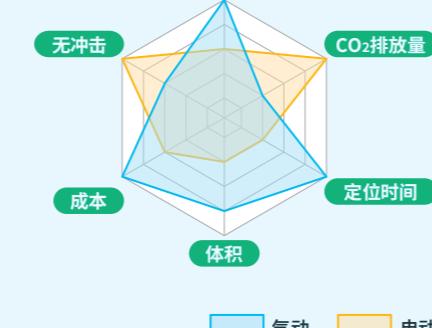
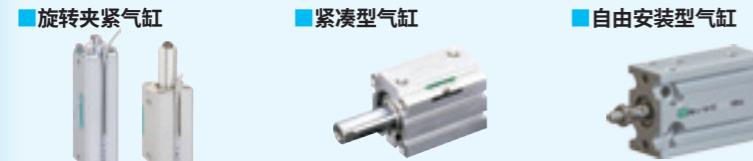
来自CKD的建议

## 夹紧时推荐气动型

夹紧工序需要迅速启动进入下道工序。  
气动型动作时间短，有助于缩短装置的节拍时间。  
不仅夹紧力高，小型且便宜，因此建议采用气动型。  
此外，即使夹紧时间较长也不会提高功耗，节能环保。



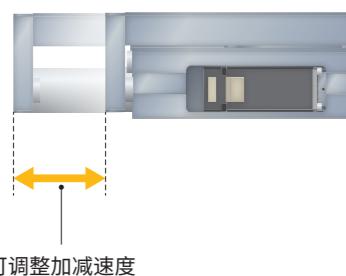
可从各种形状中选择



## 电动型的优势介绍

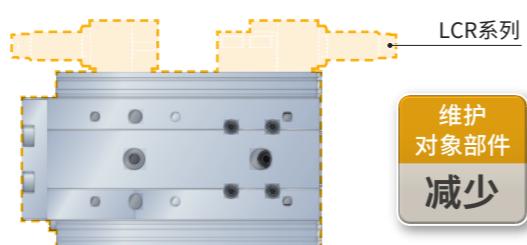
### 柔性按压

可任意调整加减速速度，实现无冲击的夹紧。



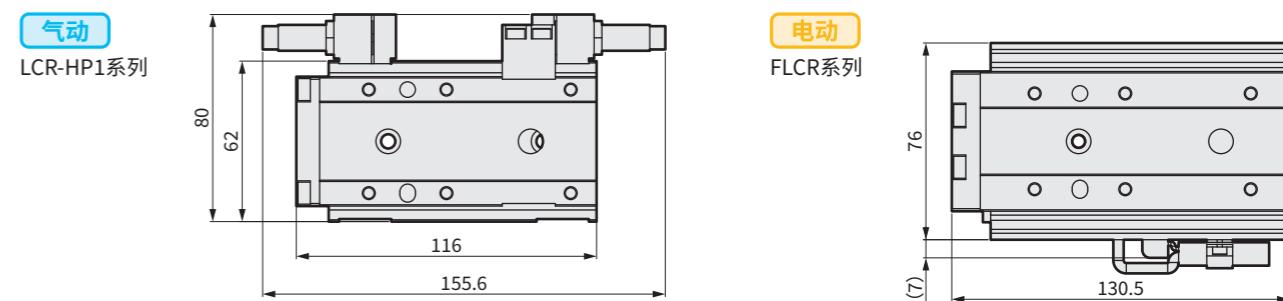
### 若使用FLCR系列，可削减维护部件

采用内置马达的紧凑设计，可任意调整加减速速度，因此无需缓冲吸收器，减少了维护部件。



## 执行器外形尺寸比较

气动型的本体紧凑，但安装缓冲吸收器后的尺寸基本和电动型相同。



## 定位时间比较

由于两点间动作，  
气动型LCR-HP1系列更快。

型号	气动 LCR-HP1	电动 FLCR
夹紧移动时间 [s]	0.14	0.48
按压移动时间(按压速度) [s]	-	0.01
按压判断时间 [s]	-	0.2
定位时间※ [s]	0.14	0.69

※最快定位时间

## CO<sub>2</sub>排放量比较

即使1分钟的动作次数增加，  
电动型的CO<sub>2</sub>排出量也不会产生变动。

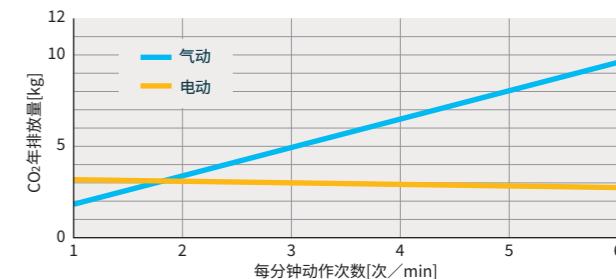
气动 LCR-HP1系列

CO<sub>2</sub>排放量  
9.72 kg-CO<sub>2</sub>/年

电动 FLCR系列

CO<sub>2</sub>排放量  
2.68 kg-CO<sub>2</sub>/年

## 气动·电动CO<sub>2</sub>排出量比较

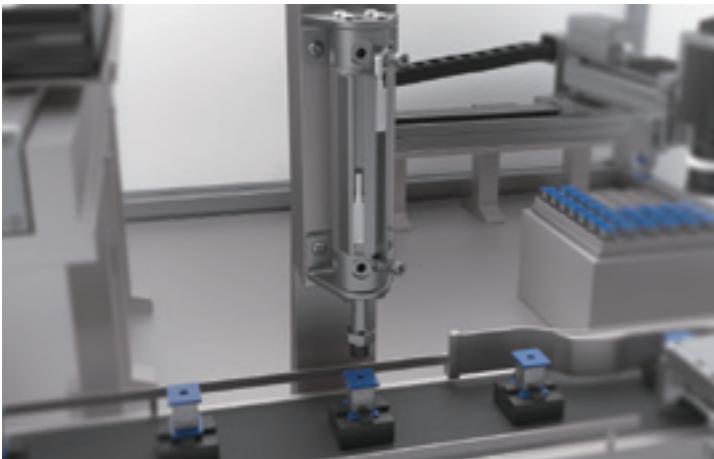


※CO<sub>2</sub>排出量因每分钟的动作频率而异。

※电动执行器的夹紧时间越长，功耗就越大，CO<sub>2</sub>排出量也越大。

# 压入工序

气动与电动的使用区别为“按压力”和“压入控制”



**气动**

圆形紧凑气缸  
SCM-HP1系列

**HP**

**电动**

导向内置式活塞杆型  
EBR系列

**ROBODEX**



装置  
运行条件

循环时间：10秒(6次/min)

(下降动作0.29秒→压入2秒→上升动作0.29秒→待机7.42秒)

更换周期(基于本公司规定条件的参考值)：

气动 2000万次 电动 5000万次

CO<sub>2</sub>排放量：

根据左述循环时间动作时的功率进行计算

气动：1个循环109.30Ws

电动：1个循环86.0Ws

机型型号

**气动**

SCM-00-20D-50-T2H-D-HP1

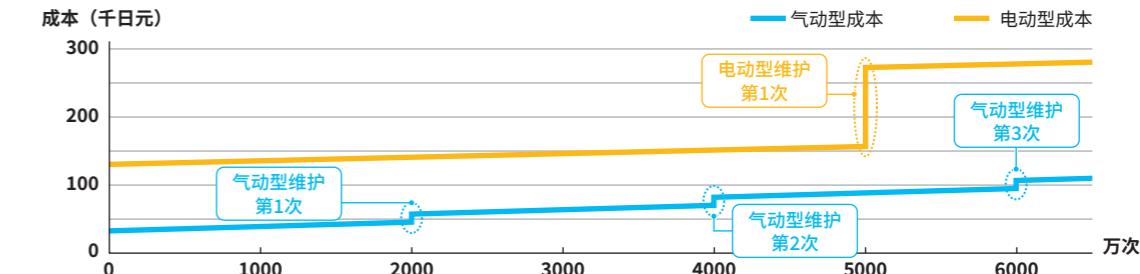
**电动**

EBR-04GR-00-060050BCN-CS03



## 成本比较

电动EBR系列移动寿命长，但气动执行器的初始成本低。



来自CKD的建议

## 压入推荐选择气动型

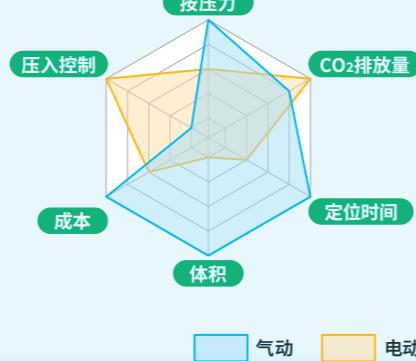
压入的形状较小，按压力较高比较好。  
气动型体积小且按压力大，价格便宜。  
此外，便于连接外部导向，可轻松实现加固。

悬挂使用时，  
可更换为带导杆气缸，全长尺寸也更紧凑。

**气动**: STG系列



**电动**: EBR系列



## 电动型的优势介绍

### 压入控制

设定压入时间、速度、力，可根据部件进行压入。  
可使用位置检测功能判断压入是否正确。



### 若使用EBR系列时，安装耗时短

产品上下面备有安装孔，  
无需拆解产品即可直接安装。  
特别是从顶面安装时非常容易。

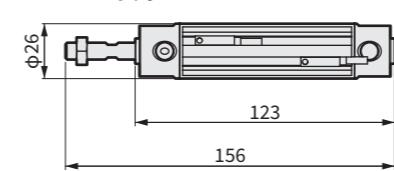


## 执行器外形尺寸比较

气动型更紧凑。

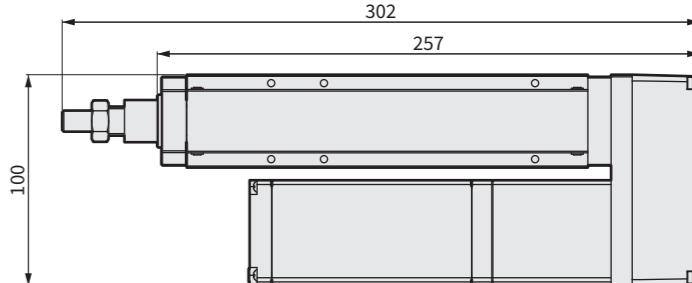
**气动**

SCM-HP1系列



**电动**

EBR系列



## 定位时间比较

由于两点间动作，  
气动型SCM-HP1系列更快。

型号	<b>气动</b>	<b>电动</b>
下降时间 [s]	0.12	0.29
压入移动时间 [s]	0.10 ≈ 1	1
按压判断时间 [s]	-	0.2
定位时间 [s]	0.22	1.49

※1 压入移动时间因压入时的阻力而异，因此假设0.1s。

※最快定位时间



## CO<sub>2</sub>排放量比较

1分钟的动作次数较短时，  
即使是气动型也可抑制CO<sub>2</sub>排出量。

**气动**

SCM-HP1系列

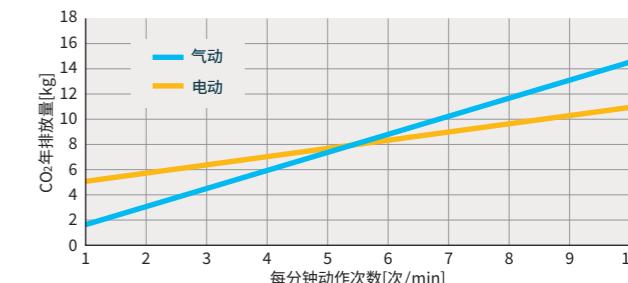
**CO<sub>2</sub>排放量**  
**8.88**  
kg-CO<sub>2</sub>/年

**电动**

EBR系列

**CO<sub>2</sub>排放量**  
**8.38**  
kg-CO<sub>2</sub>/年

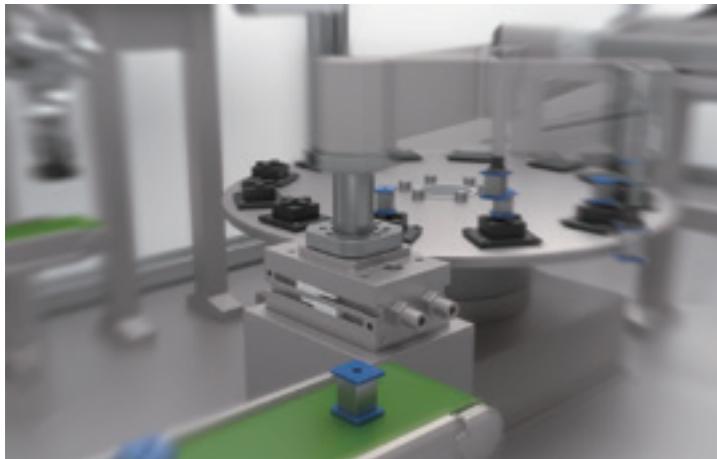
## 气动·电动CO<sub>2</sub>排出量比较



※CO<sub>2</sub>排出量因每分钟的动作频率而异。

# 摆动工序

气动与电动的使用区别为“速度”和“多点定位”



**气动**  
台式摆动气缸  
GRC系列

**电动**  
摆动型  
FGRC系列  
**ROBODEX**



来自CKD的建议

## 摆动建议采用气动型。

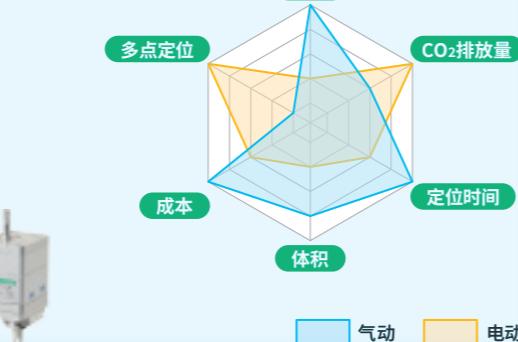
摆动搬运适用于高速移动。  
气动型即使在180°旋转时也可高速移动。  
建议采用具有初始成本较便宜的气动型。



### 形状和尺寸种类丰富

扭矩规格:0.12~206 (N·m)

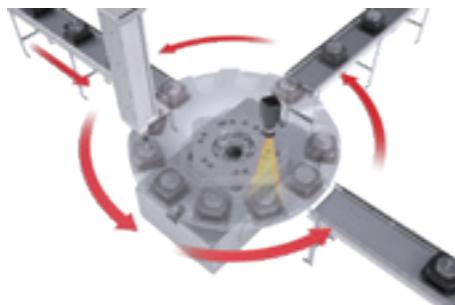
■ 齿轮齿条型



## 电动型的优势介绍

### 多点定位

可在多点停止，可用于两点以上的摆动搬运和分度动作，整定优异，因此各点的定位调整简便。



### 若使用FGRC系列，可削减维护部件

可调整任意加减速度，因此无需缓冲吸收器，减少了维护部件。

此外，减少了安装空间。



**循环时间：10秒(6次/min)**

(前进移动1.06秒→待机3.94秒→返回移动1.06秒→待机3.94秒)

**更换周期(基于本公司规定条件的参考值)：**

**气动** 500万次 **电动** 500万次

**CO2排放量：**

根据左述循环时间动作时的功率进行计算

**气动**：1个循环68.72Ws

**电动**：1个循环27.51Ws

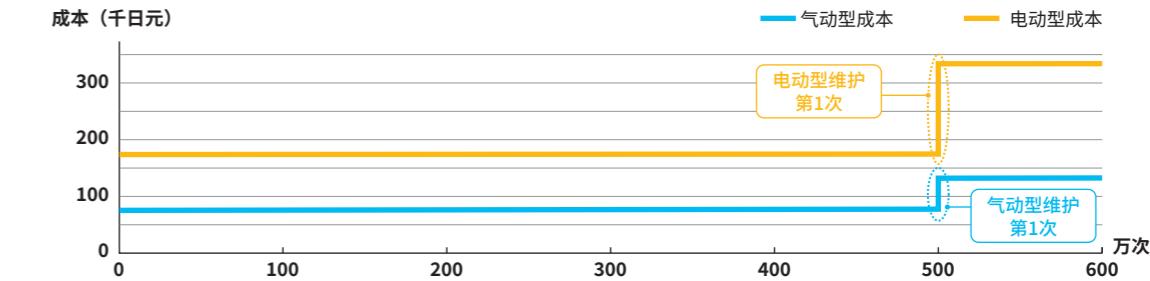
**机型型号** 气动 GRC-10-180-T2H-D-A1

电动 FGRC-30G360NCN-FS03



## 成本比较

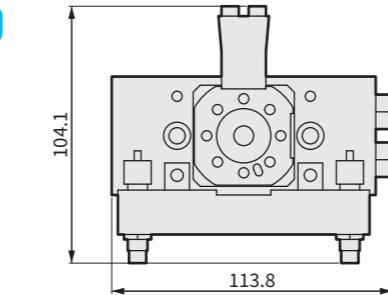
寿命相同，初始成本较低的气动型可控制总成本。



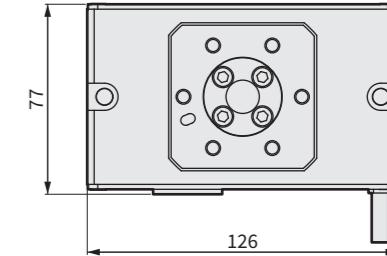
## 执行器外形尺寸比较

气动型的本体紧凑，但安装缓冲吸收器后的尺寸基本和电动型相同。

**气动**  
GRC系列



**电动**  
FGRC系列



## 定位时间比较

电动型无法通过允许惯性提高加减速速度，因此气动型更快。

型号	气动	电动
移动时间 [s]	0.45	1.26

※无负载动作

※根据角速度和输出扭矩选择比较机种



## CO2排放量比较

如果1分钟的动作次数增加，电动型的CO2排出量也将减少。

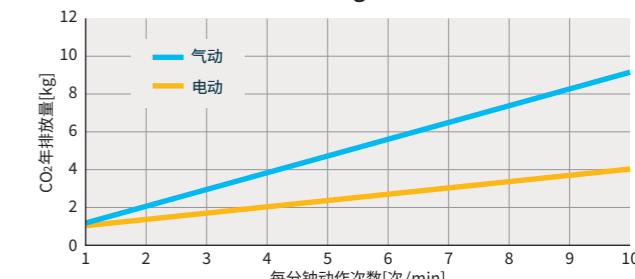
**气动** GRC系列

**CO2排放量**  
5.58 kg-CO2/年

**电动** FGRC系列

**CO2排放量**  
2.68 kg-CO2/年

### 气动·电动CO2排出量比较(180deg)



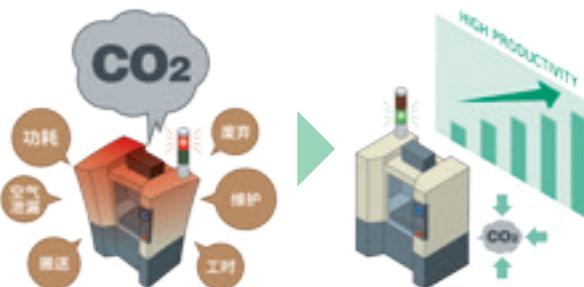
※CO2排出量因每分钟的动作频率而异。

# 解决方案提案

对客户常见的困扰提出解决方案。

## CASE 1 希望现有设备不会大幅变化，实现脱碳

为实现碳中和，必须要降低设备的耗气量，或减少整个工厂的无谓的功耗。但是，重新评估设备整体也会花费时间、工时和相应成本，此并非易事。需要对现有设备重新评估所用元件，以减少CO<sub>2</sub>排放量。



### 解决方案

CKD提供节能效果优秀的空压、流体控制元件的解决方案。在《地球环境贡献型元件指南》中，根据空气泄漏量、耗气量、消耗功率，对空压、流体控制元件进行换算，介绍CO<sub>2</sub>排出量后的降低率。无需大幅改变设备，即可使您的设备减少CO<sub>2</sub>排放量。



气动 地球环境贡献型元件指南

## CASE 2 希望在超干燥空气、干燥环境等恶劣环境下也能长期使用

二次电池的制造工序中需使用超干燥空气，且在干燥环境下制造。因此，对所使用的元件有需对应超低露点环境的材料和润滑脂等特殊功能要求。此外，为了确保二次电池产品的质量，制造工序中会进行严格的材料限制，有对不适用材质(铜类材料等)的使用限制。即使在如此严苛的条件下，长期稳定运行的耐久性也是必不可少的。



### 解决方案

生产二次电池用卷绕机的CKD备有可在严酷制造环境中长期使用的元件。气动型有将二次电池对应元件“P4系列”和采用创新滑动技术，长期稳定运行的高耐久元件“HP系列”组合而成的“P4-HP系列”。此外，电动型中有对应二次电池电动执行器“EBS-G P4/EBR-G P4系列”有助于实现生产设备的电动化。



气动 二次电池对应元件 P4※系列  
气动 高耐久元件 HP系列  
电动 对应二次电池电动执行器 EBS-G P4/EBR-G P4系列

## CASE 3 想对气缸进行电动化改造，但对设计变更不放心

对气缸进行电动化改造时，一般尺寸会变大，推力也会比气缸弱。要得到相同的推力时，必须加大电动执行器的尺寸，必须对设备进行较大的设计变更。此外，电动执行器程序设定较难，虽有多种功能但难以完全运用，电动化改造门槛较高。



气缸开关 旋转开关

### 解决方案

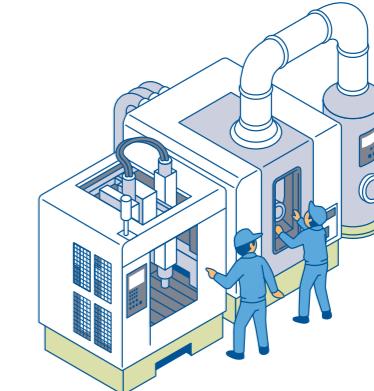
CKD的电动元件与气动元件具有安装兼容性，备有尺寸、推力同等级别的电动执行器F系列。此外，专门用于两点间定位用途、夹紧或夹持用途的电动执行器D系列则无需专用工具，即可轻松设定，且可在输入点数3点的信号下动作，因此无需进行重大的设计变更即可轻松使用。



电动 电动执行器 FLSH/FLCR/FGRC系列  
电动 电动执行器 D/G系列

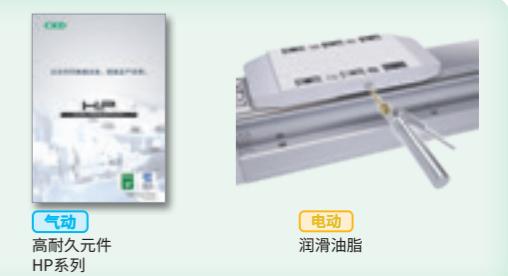
## CASE 4 无需繁琐的定期维护

无论是白天还是夜晚，设备零件的故障总是突然发生。为了避免故障，需要进行定期维护，没有足够的作业空间导致维护作业困难，操作性差，目标元件很多，并且只有特定的工作人员才能进行作业等种种问题。延长元件使用寿命并改为易维护型，使维护作业变得轻松省心。



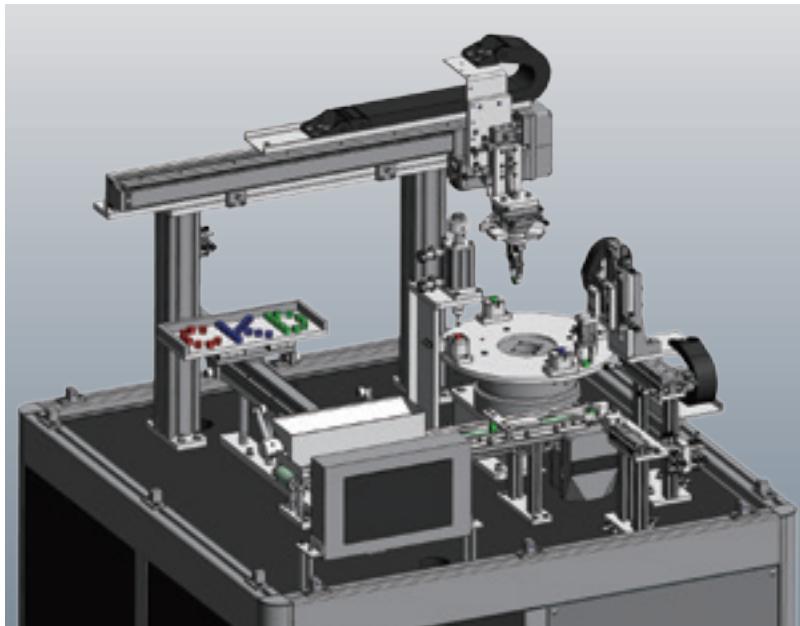
### 解决方案

CKD的电动执行器在滑块侧面配备可从外部直接供脂的润滑脂加注口。无需拆解本体，维护性优异。此外，气动型的高耐久元件“HP系列”采用适用于高频度动作的润滑脂，采用创新的滑动技术，元件自身耐久性强，寿命长。为气动元件与电动元件的维护减负、设备的稳定运转作出贡献。



气动 高耐久元件 HP系列  
电动 润滑油脂

# 气动与电动混搭移载演示机的介绍



演示机可再现本样本中介绍的移载等5个工序，实际即可观看气动与电动执行器的使用区别案例。

请随时与我司联系，我们将竭诚为您提供帮助。



HIGH PRODUCTIVITY

气动型的 HP 系列实现了高耐久、不停运的设备，长寿命，助力碳中和。



电动型的 ROBODEX 系列以“操作容易、简单”为理念，通过电动化助力碳中和。

需从日本出口本产品及其相关技术或软件时，根据日本法律请务必注意防止将其用于与军火、武器相关的用途中。  
If the goods and/or their replicas, the technology and/or software found in this catalog are to be exported from Japan, Japanese laws require the exporter makes sure that they will never be used for the development and/or manufacture of weapons for mass destruction.

**喜开理(上海)机器有限公司**

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

营业本部

上海市徐汇区虹梅路1905号远中科研大楼6楼601 200233  
电话 (021) 61911888 传真 (021) 60905357



官方微信

●出于改良的目的，本样本上记载的产品规格及外观可能会进行变更，恕不另行通知，敬请谅解。  
©CKD Corporation 2022 All copy rights reserved.  
©喜开理（上海）机器有限公司 2022版权所有

2022.11