

# CKD

## 电动执行器 精简版

# ELECTRIC ACTUATORS DIGEST

— 介绍有效利用气动元件技术的电动元件 —



请扫码浏览  
电动执行器专区



# ROBODEX Pulse

CKD Corporation

CC-1609C<sup>2</sup>

# F Series

FLCR/FLSH/FGRC

GSSD2/GSTK/GSTG/  
GSTS/GSTL/GCKW

# G Series

## 与气动元件同等性能与尺寸

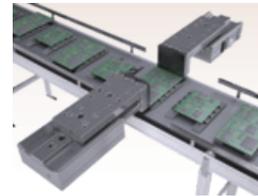
改变在电动化后尺寸会变大的常识。

具有气动元件同等性能的同时，安装尺寸也相同。致力于更省空间的设备。

### 实现与气动元件同等性能



不同尺寸工件的自定心



## FFLD Series

长行程且高刚性。

薄型本体，降低惯性力矩。

内置控制器节省空间、省配线。

内置控制器



多关节机器人的前端



控制器基板

## 备有单轴、多轴控制器

# ECMG ECG Series

## 控制面板省空间×性能提高

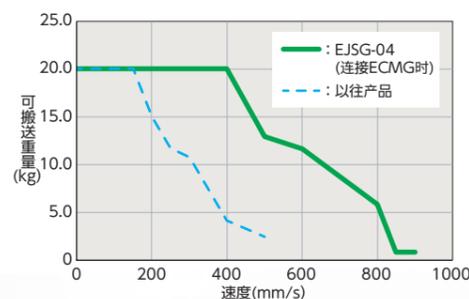
### 安装空间

支持多种执行器，最多可连接16轴\*。  
可相邻安装，有助于减少控制面板空间。  
※连接ECMG时

省空间  
与以往相比  
**40%**  
ECMG Series

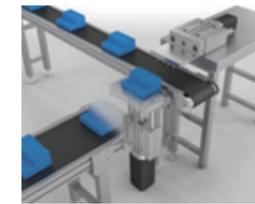
### 性能

大幅提升执行器的基本性能。  
各速度的可搬送重量  
与以往产品相比  
最多可实现5倍、  
最快速度最多可实现2倍。  
※连接ECMG时  
※对象执行器为  
EJSG、EBS/R-G



## 继承了气动元件的高刚性

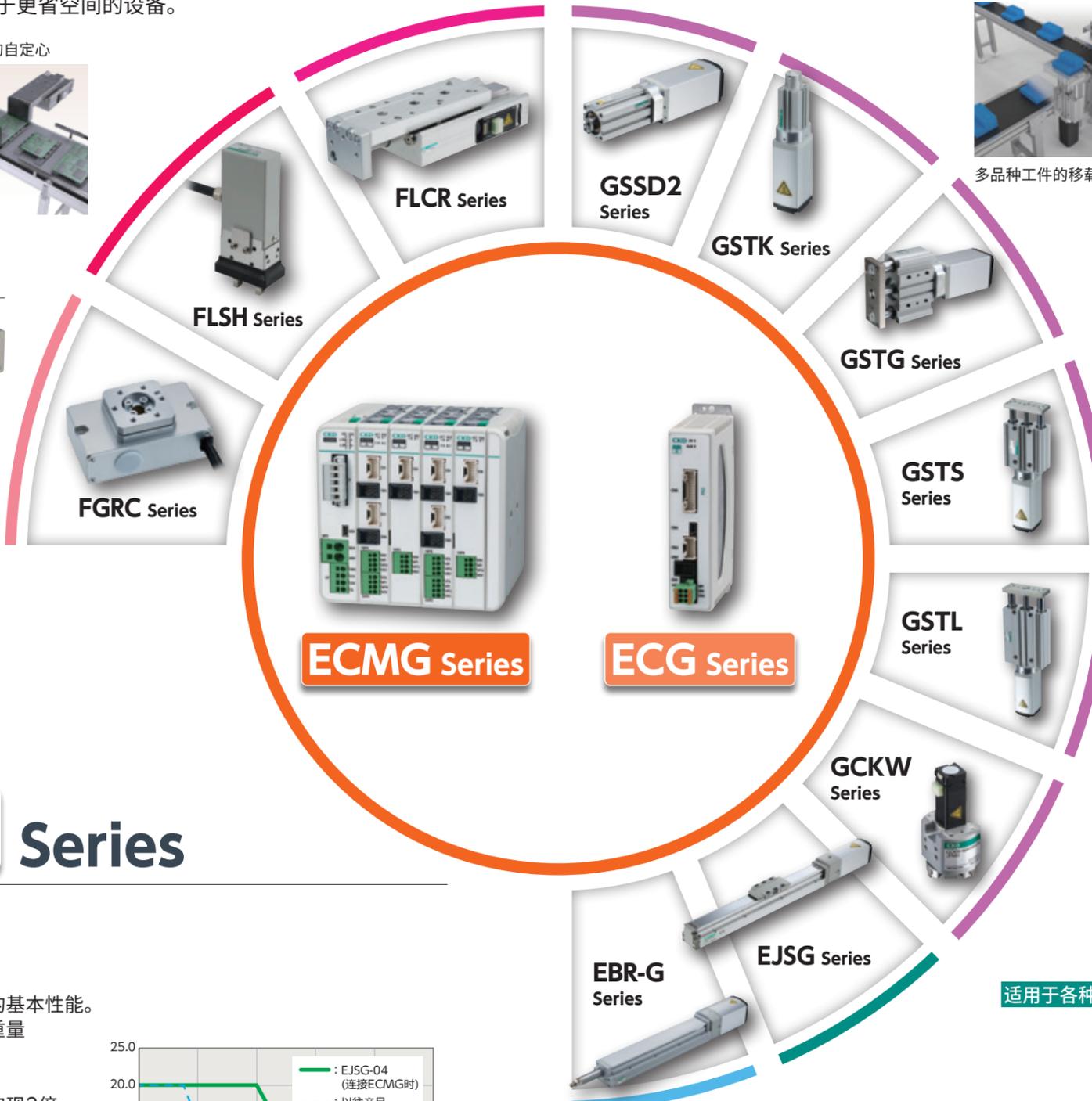
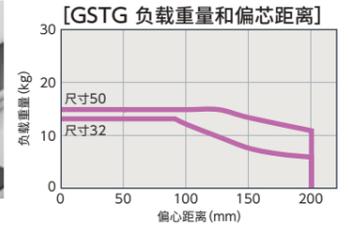
与气动元件通用本体，实现相同刚性。以电动化迎接碳中和时代。



多品种工件的移栽工序



多品种工件的夹持工序



# EJSG EBR-G Series

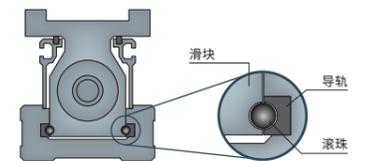
## 高刚性×省空间

高刚性本体，降低了并联导轨的必要性，有助于省空间。

维护简便，延长产品寿命，实现SDGs。

### 结构

支撑负载的导轨采用外导轨方式。



### 维护

上下面备有安装孔。  
安装、维护时无需拆解本体。  
无电池绝对编码器无需更换电池。  
备有可从侧面供脂的润滑脂加注口。



适用于各种环境 (EJSG系列)



# ROBODEX Pulse

步进马达驱动的电动执行器。

采用高刚性本体，实现放心、安全的装置。



搭载步进马达型。适用于多点定位。

### 滑台型

#### FLCR Series



最长行程：100mm  
最高速度：300mm/s  
最大可搬送重量(水平)：11kg

### 双卡爪夹持型

#### FLSH Series



最长行程：22(单侧11)mm  
最大夹持力：65N(单侧)

### 摆动型

#### FGRC Series



最高角速度：200deg/s  
最大扭矩：4.66N·m

### 双卡爪夹持型

#### FFLD Series



长行程：160(单侧80)mm  
最大夹持力：500N(单侧)

### 活塞杆型

#### GSSD2 Series



最长行程：100mm  
最高速度：500mm/s  
最大可搬送重量(水平)：14.8kg

### 止动型

#### GSTK Series



最长行程：30mm  
最高速度：500mm/s  
最大推力：192N

### 带导杆型

#### GSTG Series



最长行程：100mm  
最高速度：500mm/s  
最大可搬送重量(水平)：14.8kg

### 带导杆型

#### GSTS Series



最长行程：50mm  
最高速度：500mm/s  
最大可搬送重量(水平)：14.8kg

### 带导杆型

#### GSTL Series



最长行程：200mm  
最高速度：500mm/s  
最大可搬送重量(水平)：14.8kg

### 三爪夹爪型

#### GCKW Series



最长行程：6(单侧3)mm  
最大夹持力：29N(单侧)

### 耐环境滑块型

#### EJSG Series



最长行程：1100mm  
最高速度：850mm/s  
最大可搬送重量(水平)：80kg

### 导向内置式活塞杆型

#### EBR-G Series



最长行程：700mm  
最高速度：900mm/s  
最大可搬送重量(水平)：80kg

### 多轴控制器

#### ECMG Series



接口：  
CC-Link, EtherCAT, EtherNet/IP

### 单轴控制器

#### ECG Series



接口：  
PIO, IO-Link, CC-Link, EtherCAT, EtherNet/IP

## ROBODEX Pulse D Series

继承了气动元件的DNA。用于2点间的定位。

### 活塞杆型

#### DSSD2 Series



### 挡块型

#### DSTK Series



### 带导杆型

#### DSTG Series



### 带导杆型

#### DSTS Series



### 带导杆型

#### DSTL Series



### 小型带导杆型

#### DMSDG Series



### 双爪夹爪型

#### DLSH Series



### 三爪夹爪型

#### DCKW Series



## ROBODEX Servo

搭载伺服马达型。适用于要求高可搬、高刚性的用途。

### 滑块、丝杆型

#### KBX Series



### 水平多关节机器人

#### KHL/KHE Series



仅限日本销售

### 滑块型

#### EKS-M Series



仅限日本销售

## ROBODEX Std.

可安装任何所需的马达进行使用。使用客户习惯使用的马达进行控制。

### 滑块型 (滚珠丝杆驱动)

#### EBS-L Series



### 活塞杆型

#### EBR-L Series



### 滑块型 (滚珠丝杆驱动)

#### ETS Series



### 滑块型 (滚珠丝杆驱动、低发尘)

#### ECS Series



### 滑块型 (皮带驱动)

#### ETV Series



### 滑块型 (皮带驱动、低发尘)

#### ECV Series



### 滑块型 (滚珠丝杆驱动)

#### EKS-L Series



### 电动 飞梭转移器

#### ESM Series



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.

