

# 电动执行器用 多轴控制器 ECMG Series



MULTI-AXIS CONTROLLER ECMG SERIES

## 新增I/O单元

通过电动控制器  
实现“连接”  
将各I/O元件的控制  
集于一体

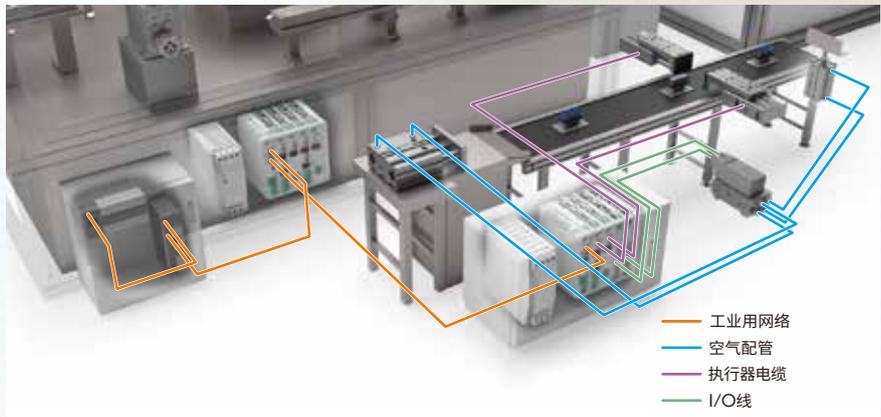


## ROBODEX Pulse



### 省配线、省空间

集成于电动控制器  
可将输入元件、输出元件集成  
于电动控制器上。  
实现搬送工序等的省配线、  
省空间化。

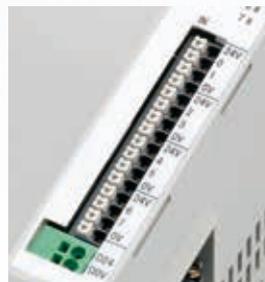


### 连接示意图

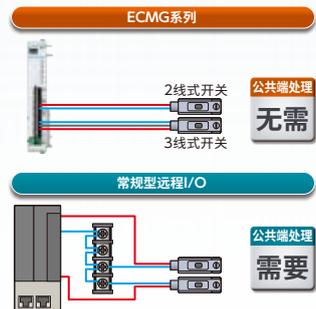


### 简单配线

无需专用工具的  
压入端子台



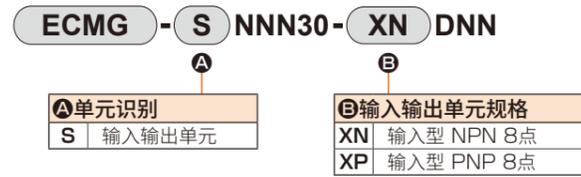
于各触点配备公共端子台



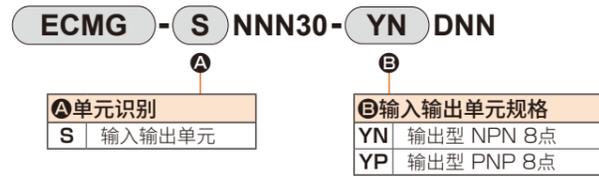


型号表示方法

● 输入型



● 输出型



一般规格

| 项目        | 内容               |                |     |
|-----------|------------------|----------------|-----|
| 输入输出单元规格  | 输入型 NPN/PNP 8点   | 输出型 NPN/PNP 8点 |     |
| 连接对象      | 传感器等             | 电磁阀、指示灯等       |     |
| 配置工具、外部接口 | 基于通信单元           |                |     |
| 电源电压      | 控制电源 ※3          | DC24V±10%      |     |
|           | 输入输出单元电源         |                |     |
| 消耗电流      | 控制电源 ※3          | 100mA ※1       |     |
|           | 输入输出单元电源         | 5mA            | 8mA |
| 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      | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘  |                |     |
| 防护等级      | IP20             |                |     |
| 重量        | 约295g            |                |     |
| 最大连接单元数   | 8个单元(驱动器单元除外) ※2 |                |     |

※1 输入输出单元每个单元的消耗电流  
 ※2 CC-Link规格的最大连接单元数受数据大小限制。详情请确认通信规格。  
 ※3 控制电源通过ECMG-C通信单元统一供给。所需电源容量因单元构成而异，请确认《电动执行器用多轴控制器ECMG系列》(样本编号：CC-1570CS)的选型。  
 ※ 本单元不对应UL标准。

输入输出规格

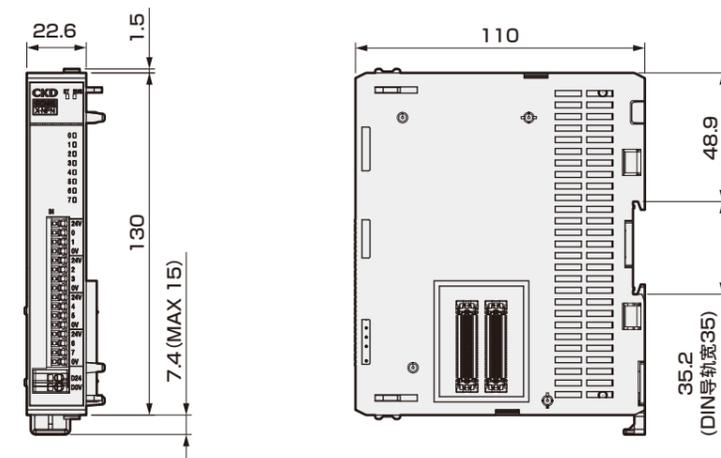
● 输入型

| 项目        | 规格         |            |
|-----------|------------|------------|
|           | 输入型 NPN 8点 | 输入型 PNP 8点 |
| 输入点数      | 8点         |            |
| 连接方法      | 压入端子台      |            |
| 连接端子      | 压接端子       |            |
| 输入电压      | DC24V±10%  |            |
| 输入电流      | 7.6mA/点    |            |
| ON电压      | 15.6V以上    |            |
| OFF电流     | 1mA以下      |            |
| 连接对象的输出方式 | NPN输出      | PNP输出      |

● 输出型

| 项目        | 规格         |            |
|-----------|------------|------------|
|           | 输出型 NPN 8点 | 输出型 PNP 8点 |
| 输出点数      | 8点         |            |
| 连接方法      | 压入端子台      |            |
| 连接端子      | 压接端子       |            |
| 负荷电压      | DC24V±10%  |            |
| 负荷电流      | 0.1A以下/点   |            |
| 内部电压降     | 1.5V以下     |            |
| 泄漏电流      | 0.1mA以下    |            |
| 短路保护      | 有          |            |
| 连接对象的输入方式 | 正极公共端      | 负极公共端      |

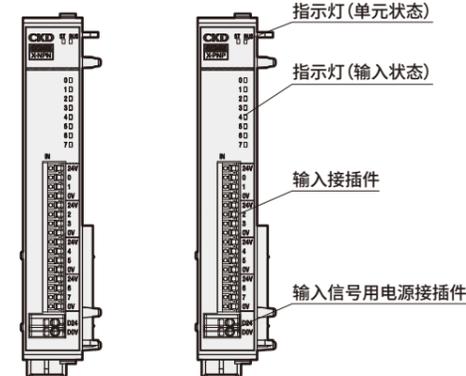
外形尺寸图



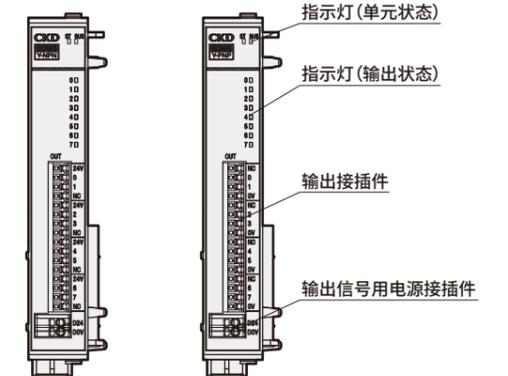
※ 输入型 NPN/PNP 8点、输出型 NPN/PNP 8点的外形尺寸相同。

【面板说明】

输入型 NPN/PNP 8点



输出型 NPN/PNP 8点



※信号每两点为1个模块，分别备有24V和0V。  
 24V连接到信号用电源接插件的D24，0V连接到信号用电源接插件的DOV。  
 连接推荐使用下述压接端子。无法从CKD购买，请咨询各厂商。

例 Weidmüller公司制 1线用

| 品种            | 型号         | 适用电线(mm <sup>2</sup> ) |
|---------------|------------|------------------------|
| H0.25/12 HBL  | 9025760000 | 0.25                   |
| H0.34/12 TK   | 9025770000 | 0.34                   |
| H0.5/14 OR    | 0690700000 | 0.5                    |
| H0.75/14T HBL | 9021040000 | 0.75                   |

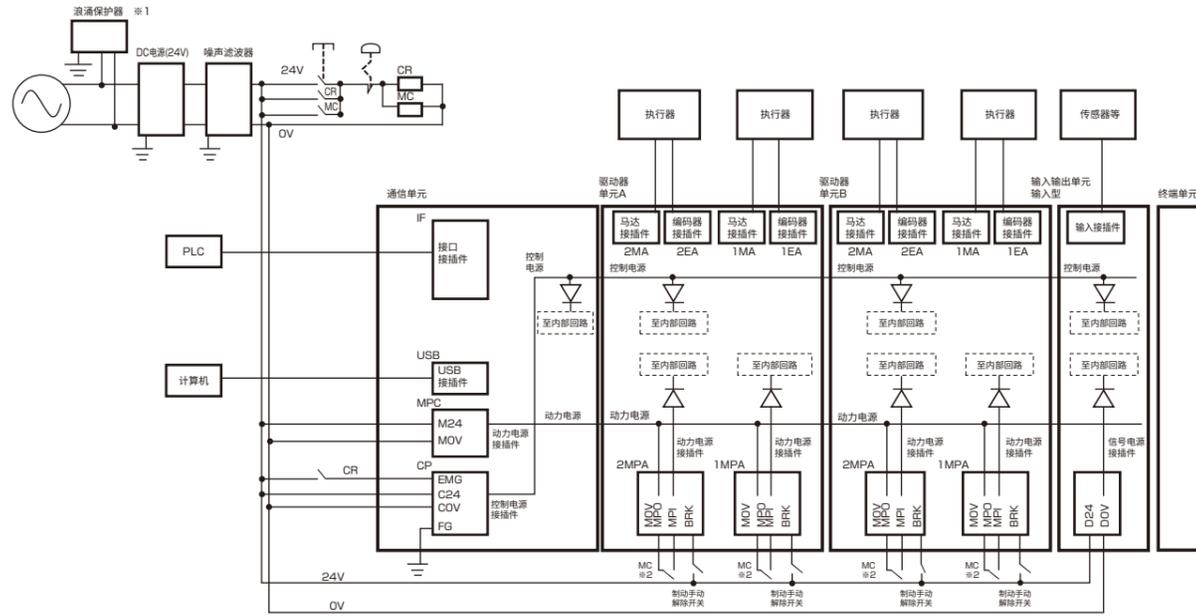
例 Weidmüller公司制 2线用

| 品种            | 型号         | 适用电线(mm <sup>2</sup> ) |
|---------------|------------|------------------------|
| H0.5/16 ZH OR | 9037210000 | 0.5                    |

⚠ 使用前请务必阅读CKD元件产品网站(<https://www.ckd.co.jp/kiki/sc/>) → “ECMG” → “安全注意事项”、“使用说明书”。

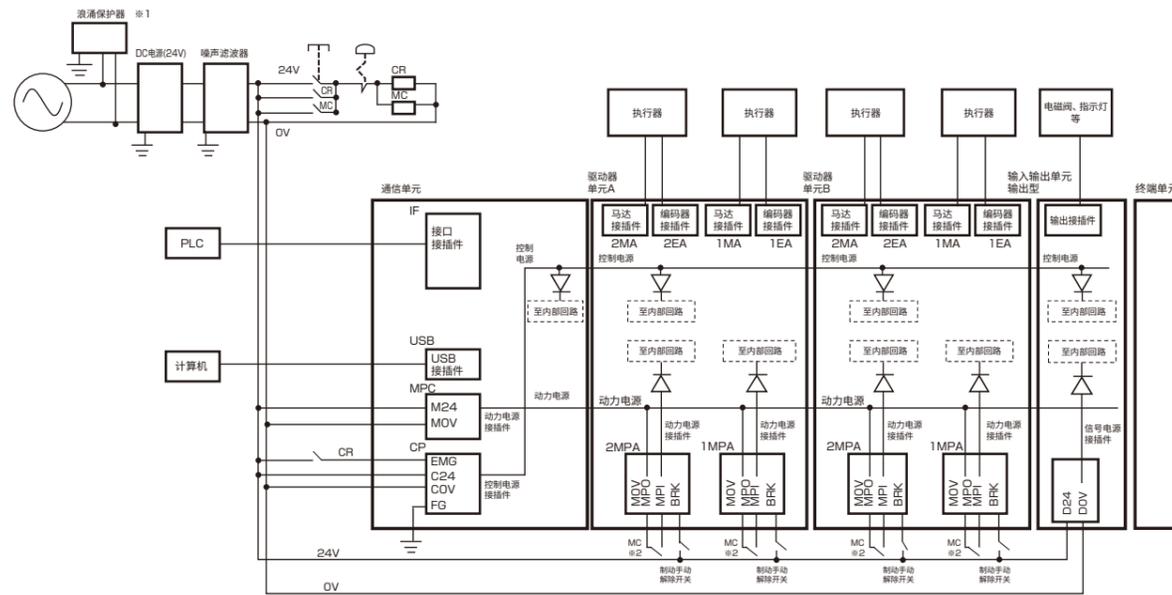
连接图

●输入型的连接示例



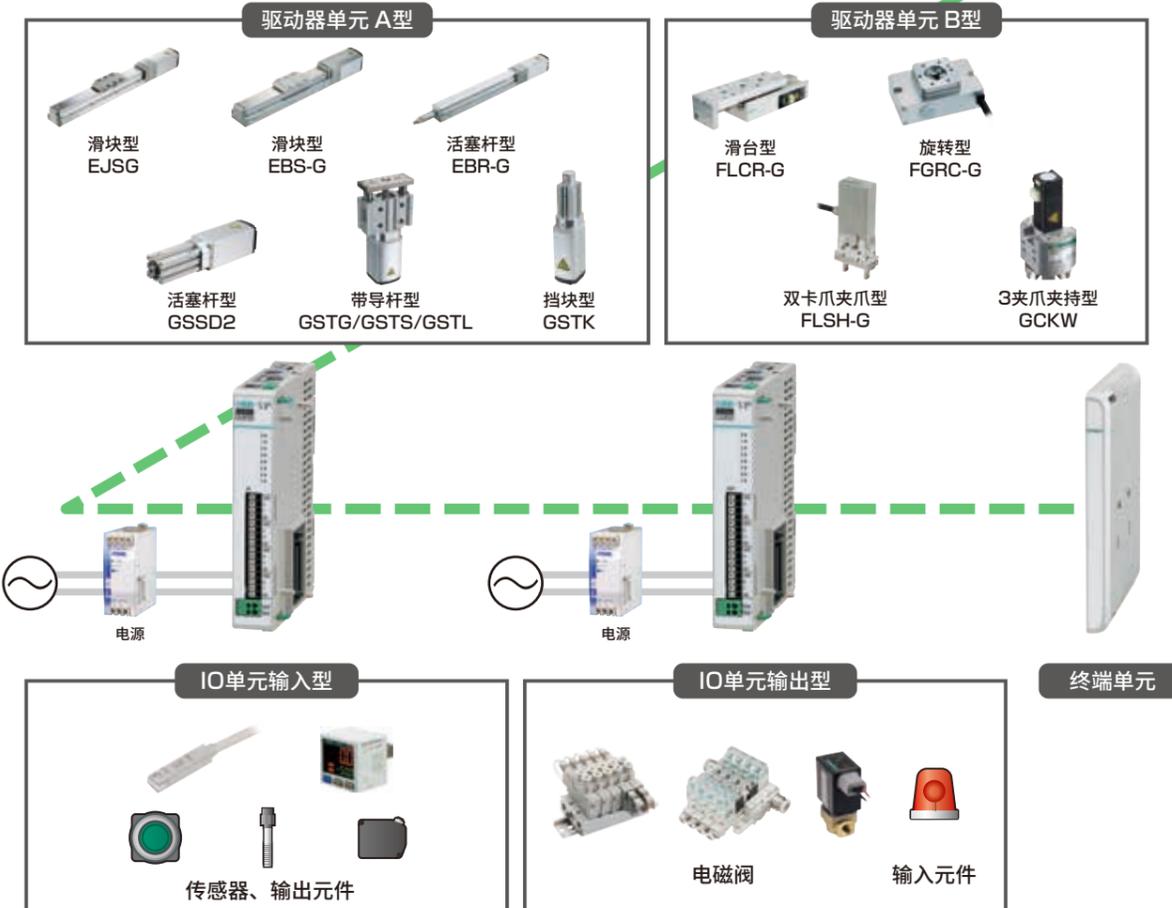
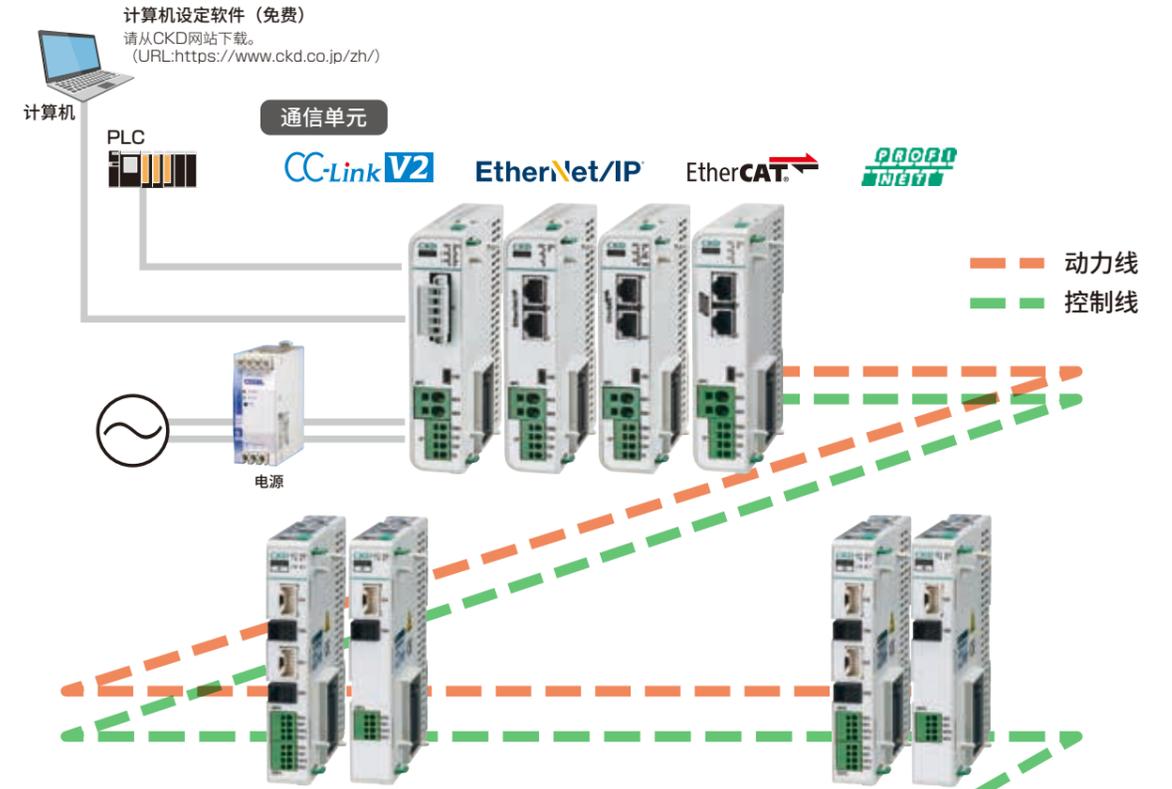
- ※1 需对应CE标志时，必须使用浪涌保护器。此外，控制器必须安装在控制面板内。安装、配线方法的详情请参阅使用说明书。
- ※2 为了符合安全类别等而需要切断马达驱动源时，请在MPI与MPO端子间连接电磁开关等触点。（出厂时已通过跳线连接MPI-MPO。）

●输入型的连接示例



- ※1 需对应CE标志时，必须使用浪涌保护器。此外，控制器必须安装在控制面板内。安装、配线方法的详情请参阅使用说明书。
- ※2 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MPI-MPO。）

系统构成



※ 符合欧洲标准的系统构成图请参阅使用说明书。

通信规格

●连接通信单元CC-Link规格时

【通信规格】

| 项目             | 规格   |
|----------------|--|
| CC-Link版本      | Ver.1.10、Ver.2.00  |
| 站类型            | 远程设备站  |
| 远程站号           | 1~64(根据参数设定进行设定)   |
| 远程输入输出(RX、RY)  | 各128点(与动作模式无关)   |
| 远程寄存器(RWr、RWw) | 对应每个轴动作模式的字数总和(最大各128字)<br>驱动器单元<br>PIO模式:各2字<br>简易直接模式:各4字<br>标准直接模式:各8字<br>全直接输入模式:各12字<br>输入输出单元(与输入输出单元规格无关)各2字  |
| 占有站数 ※1        | 1~4(根据参数设定进行设定)<br>ver.1.10<br>4站占有 远程输入输出:最大各128点 ※2<br>远程寄存器:最大各16字<br>ver.2.00<br>1站占有 远程输入输出:最大各128点<br>远程寄存器:最大各32字<br>2站占有 远程输入输出:最大各384点<br>远程寄存器:最大各64字<br>3站占有 远程输入输出:最大各640点<br>远程寄存器:最大各96字<br>4站占有 远程输入输出:最大各896点<br>远程寄存器:最大各128字 |
| 通信速度           | 10M/5M/2.5M/625k/156kbps(根据参数设定进行设定)   |
| 扩展循环设定         | ver.1.10<br>ver.2.00 1倍/2倍/4倍/8倍   |
| 连接电缆           | 支持CC-Link Ver.1.10电缆(带屏蔽的3芯双绞电缆)   |
| 监控功能           | 位置、速度、电流、警报 ※3   |

※1 记载选择占有站数时的最大远程输出点数、最大远程寄存器字数  
※2 使用ver.1.10时,请选择4站占有。  
※3 连接驱动器单元ECMG-D时,可监控位置、速度、电流。

来自主站的循环数据

| 设备No.   | 信号名称          |
|---------|---------------|
| RYn     | 0~A -         |
|         | B 通信单元警报复位    |
|         | C~F -         |
| RY(n+1) | 0~3 轴链接状态选择位  |
|         | 4~F -         |
| RY(n+2) | 0~F 写入数据      |
| RY(n+3) | 0~F 数据编号      |
| RY(n+4) | 0~F 数据请求      |
| RY(n+5) | 0~F 数据R/W选择   |
| RY(n+6) | 0~3 -         |
|         | 4 数据请求        |
|         | 5 数据R/W选择     |
| RY(n+7) | 6~7 -         |
|         | 8~F 数据R/W对象指定 |
|         | 0~F -         |

| 设备No. | 输入型        |            | 输出型        |            |
|-------|------------|------------|------------|------------|
|       | NPN/PLC 8点 | PLC/NPN 8点 | NPN/PLC 8点 | PLC/NPN 8点 |
| 信号名称  |            |            |            |            |
| RWW0  | 0          | -          | -          | 输出0        |
|       | 1          | -          | -          | 输出1        |
|       | 2          | -          | -          | 输出2        |
|       | 3          | -          | -          | 输出3        |
|       | 4          | -          | -          | 输出4        |
|       | 5          | -          | -          | 输出5        |
|       | 6          | -          | -          | 输出6        |
|       | 7          | -          | -          | 输出7        |
|       | 8          | -          | -          | -          |
|       | 9          | -          | -          | -          |
|       | A          | -          | -          | -          |
|       | B          | 报警复位       | -          | 报警复位       |
|       | C          | -          | -          | -          |
|       | D          | -          | -          | -          |
|       | E          | -          | -          | -          |
|       | F          | -          | -          | -          |
| RWw1  | 0~F        | -          | -          |            |

来自控制器的循环数据

| 设备No.   | 信号名称       |
|---------|------------|
| RXn     | 0 温度异常(警告) |
|         | 1 单元间通信状态1 |
|         | 2 单元间通信状态2 |
|         | 3 单元间通信状态3 |
|         | 4~7 -      |
|         | 8 通信单元状态   |
|         | 9~A -      |
|         | B 通信单元警报状态 |
|         | C~F -      |
|         | 0~F -      |
| RX(n+1) | 0~F 轴链接状态  |
| RX(n+2) | 0~F 读取数据   |
| RX(n+3) | 0~F 数据(警报) |
| RX(n+4) | 0~F 数据响应   |
| RX(n+5) | 0~F 数据完成   |
| RX(n+6) | 0~F 数据写入状态 |
| RX(n+7) | 0~F -      |

| 设备No. | 输入型        |            | 输出型        |            |
|-------|------------|------------|------------|------------|
|       | NPN/PLC 8点 | PLC/NPN 8点 | NPN/PLC 8点 | PLC/NPN 8点 |
| 信号名称  |            |            |            |            |
| RWr0  | 0          | 输入0        | -          | -          |
|       | 1          | 输入1        | -          | -          |
|       | 2          | 输入2        | -          | -          |
|       | 3          | 输入3        | -          | -          |
|       | 4          | 输入4        | -          | -          |
|       | 5          | 输入5        | -          | -          |
|       | 6          | 输入6        | -          | -          |
|       | 7          | 输入7        | -          | -          |
|       | 8          | -          | -          | -          |
|       | 9          | -          | -          | -          |
|       | A          | 警告#        | -          | 警告#        |
|       | B          | 报警#        | -          | 报警#        |
|       | C          | DIO电源状态    | -          | DIO电源状态    |
|       | D          | -          | -          | -          |
|       | E          | -          | -          | -          |
|       | F          | -          | -          | -          |
| RWr1  | 0~F        | -          | -          |            |

※ 记载单元体的信号构成。使其动作的单元数决定了设备No., 详情请参阅使用说明书。  
※ #表示负逻辑的信号。

●连接通信单元EtherCAT规格时

【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      | 可变PDO映射  |
| 最大PDO数据长度 | RxPDO:304字节<br>TxPDO:304字节                       |
| 站别名       | 0~65535(通过参数设定)                                  |
| 连接电缆      | 支持CC-Link Ver.1.10电缆(推荐CAT5e以上的双绞线电缆(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 ※1                                   |

※1 连接驱动器单元ECMG-D时,可监控位置、速度、电流。

来自主站的循环数据

| Index          | Sub Index | bit            | 输入型        |            | 输出型        |            |
|----------------|-----------|----------------|------------|------------|------------|------------|
|                |           |                | NPN/PLC 8点 | PLC/NPN 8点 | NPN/PLC 8点 | PLC/NPN 8点 |
| 信号名称           |           |                |            |            |            |            |
| 0x2001         | 0x01      | 0~10 -         | -          | -          | -          | -          |
|                |           | 11 通信单元警报复位    | -          | -          | -          | -          |
|                |           | 12~15 -        | -          | -          | -          | -          |
|                |           | 16~19 轴链接状态选择位 | -          | -          | -          | -          |
|                |           | 20~31 -        | -          | -          | -          | -          |
|                | 0x02      | 0~31 写入数据      | -          | -          | -          | -          |
|                | 0x03      | 0~31 数据编号      | -          | -          | -          | -          |
|                | 0x04      | 0~3 -          | -          | -          | -          | -          |
|                |           | 4 数据请求         | -          | -          | -          | -          |
|                |           | 5 数据R/W选择      | -          | -          | -          | -          |
| 6~7 -          |           | -              | -          | -          | -          |            |
| 8~15 数据R/W对象指定 |           | -              | -          | -          | -          |            |
| 16~31 -        |           | -              | -          | -          | -          |            |
| 0x2003         | 0x01      | 0 -            | -          | -          | 输出0        |            |
|                |           | 1 -            | -          | -          | 输出1        |            |
|                |           | 2 -            | -          | -          | 输出2        |            |
|                |           | 3 -            | -          | -          | 输出3        |            |
|                |           | 4 -            | -          | -          | 输出4        |            |
|                |           | 5 -            | -          | -          | 输出5        |            |
|                |           | 6 -            | -          | -          | 输出6        |            |
|                |           | 7 -            | -          | -          | 输出7        |            |
|                |           | 8 -            | -          | -          | -          |            |
|                |           | 9 -            | -          | -          | -          |            |
|                |           | 10 -           | -          | -          | -          |            |
|                |           | 11 报警复位        | -          | -          | 报警复位       |            |
|                |           | 12 -           | -          | -          | -          |            |
|                |           | 13 -           | -          | -          | -          |            |
|                |           | 14 -           | -          | -          | -          |            |
|                |           | 15 -           | -          | -          | -          |            |
| 16~31 -        | -         | -              | -          |            |            |            |

来自控制器的循环数据

| Index   | Sub Index | bit         | 输入型        |            | 输出型        |            |
|---------|-----------|-------------|------------|------------|------------|------------|
|         |           |             | NPN/PLC 8点 | PLC/NPN 8点 | NPN/PLC 8点 | PLC/NPN 8点 |
| 信号名称    |           |             |            |            |            |            |
| 0x2005  | 0x01      | 0 温度异常(警告)  | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 1 单元间通信状态1  | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 2 单元间通信状态2  | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 3 单元间通信状态3  | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 4~7 -       | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 8 通信单元状态    | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 9~10 -      | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 11 通信单元警报状态 | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 12~15 -     | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 16~31 -     | -          | -          | -          | -          |
| 0x02    | 0x03      | 0~31 读取数据   | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 0~31 数据(警报) | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 0~3 数据响应    | -          | -          | -          | -          |
| 0x04    | 0x01      | 4 数据完成      | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 5 数据写入状态    | -          | -          | -          | -          |
| 0x2007  | 0x01      | 0 输入0       | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 1 输入1       | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 2 输入2       | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 3 输入3       | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 4 输入4       | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 5 输入5       | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 6 输入6       | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 7 输入7       | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 8 -         | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 9 -         | -          | -          | -          | -          |
|         |           | 10 警告#      | -          | -          | 警告#        |            |
|         |           | 11 报警#      | -          | -          | 报警#        |            |
|         |           | 12 DIO电源状态  | -          | -          | DIO电源状态    |            |
|         |           | 13 -        | -          | -          | -          |            |
|         |           | 14 -        | -          | -          | -          |            |
|         |           | 15 -        | -          | -          | -          |            |
| 16~31 - | -         | -           | -          |            |            |            |

※ 记载单元体的信号构成。使其动作的单元数决定Index、Sub Index, 详情请参阅使用说明书。  
※ #表示负逻辑的信号。

通信规格

通信规格

●连接通信单元EtherNet/IP规格时

【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:304字节<br>输出:304字节                               |
| IP地址      | 通过参数设定(0.0.0.0~255.255.255.255)<br>通过DHCP服务器(任意地址) |
| RPI(分组间隔) | 4ms~1000ms   |
| 连接电缆      | 支持EtherNet/IP的电缆(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 ※1                                     |

※1 连接驱动器单元ECMG-D时,可监控位置、速度、电流。

来自主站的循环数据

| 字节    | bit | 输入型          |            | 输出型        |            |
|-------|-----|--------------|------------|------------|------------|
|       |     | NPN/PLC 8点   | PLC/NPN 8点 | NPN/PLC 8点 | PLC/NPN 8点 |
| 信号名称  |     |              |            |            |            |
| 0     | 0~2 | -            | -          | -          | -          |
|       |     | 3 通信单元警报复位   | -          | -          | -          |
|       |     | 4~7 -        | -          | -          | -          |
| 2     | 0~3 | -            | -          | -          | -          |
|       |     | 4~7 轴链接状态选择位 | -          | -          | -          |
|       |     | 0 -          | -          | -          | -          |
| 3     | 0~7 | -            | -          | -          | -          |
|       |     | 4~5 0~7 写入数据 | -          | -          | -          |
|       |     | 6~7 0~7 数据编号 | -          | -          | -          |
| 10~11 | 0~7 | -            | -          | -          | -          |
|       |     | 0~3 数据请求     | -          | -          | -          |
|       |     | 4 数据R/W选择    | -          | -          | -          |
| 12    | 0~7 | -            | -          | -          | -          |
|       |     | 4 数据R/W对象指定  | -          | -          | -          |
|       |     | 6~7 -        | -          | -          | -          |
| 16    | 0~7 | -            | -          | 输出0        | -          |
|       |     | 1 -          | -          | 输出1        | -          |
|       |     | 2 -          | -          | 输出2        | -          |
|       |     | 3 -          | -          | 输出3        | -          |
|       |     | 4 -          | -          | 输出4        | -          |
|       |     | 5 -          | -          | 输出5        | -          |
|       |     | 6 -          | -          | 输出6        | -          |
| 7 -   | -   | 输出7          | -          |            |            |
| 17    | 0~7 | -            | -          | -          | -          |
|       |     | 1 -          | -          | -          | -          |
|       |     | 2 -          | -          | -          | -          |
|       |     | 3 报警复位       | -          | -          | 报警复位       |
|       |     | 4 -          | -          | -          | -          |
|       |     | 5 -          | -          | -          | -          |
|       |     | 6 -          | -          | -          | -          |
| 7 -   | -   | -            | -          |            |            |
| 18~19 | 0~7 | -            | -          | -          | -          |
|       |     | 0 -          | -          | -          | -          |
|       |     | 1 -          | -          | -          | -          |
|       |     | 2 -          | -          | -          | -          |
|       |     | 3 -          | -          | -          | -          |
|       |     | 4 -          | -          | -          | -          |
|       |     | 5 -          | -          | -          | -          |
| 6 -   | -   | -            | -          |            |            |

来自控制器的循环数据

| 字节    | bit | 输入型        |            | 输出型        |            |
|-------|-----|------------|------------|------------|------------|
|       |     | NPN/PLC 8点 | PLC/NPN 8点 | NPN/PLC 8点 | PLC/NPN 8点 |
| 信号名称  |     |            |            |            |            |
| 0     | 0   | -          | -          | -          | -          |
|       |     | 1 温度异常(警告) | -          | -          | -          |
|       |     | 2 单元间通信状态1 | -          | -          | -          |
| 1     | 1~2 | -          | -          | -          | -          |
|       |     | 3 单元间通信状态2 | -          | -          | -          |
|       |     | 4 单元间通信状态3 | -          | -          | -          |
| 2~3   | 0~7 | -          | -          | -          | -          |
|       |     | 0 通信单元状态   | -          | -          | -          |
|       |     | 1~2 -      | -          | -          | -          |
| 4~5   | 0~7 | -          | -          | -          | -          |
|       |     | 3 通信单元警报状态 | -          | -          | -          |
|       |     | 4~7 -      | -          | -          | -          |
| 6~7   | 0~7 | -          | -          | -          | -          |
|       |     | 0 轴链接状态    | -          | -          | -          |
|       |     | 1~2 读取数据   | -          | -          | -          |
| 8~9   | 0~7 | -          | -          | -          | -          |
|       |     | 3 数据(警报)   | -          | -          | -          |
|       |     | 4~7 数据响应   | -          | -          | -          |
| 10~11 | 0~7 | -          | -          | -          | -          |
|       |     | 0~3 数据完成   | -          | -          | -          |
|       |     | 4 数据响应     | -          | -          | -          |
| 12    | 0~7 | -          | -          | -          | -          |
|       |     | 4 数据完成     | -          | -          | -          |
|       |     | 5 数据写入状态   | -          | -          | -          |
| 13    | 0~7 | -          | -          | -          | -          |
|       |     | 6~7 -      | -          | -          | -          |
|       |     | 0 -        | -          | -          | -          |
| 16    | 0~7 | -          | -          | 输入0        | -          |
|       |     | 1 输入1      | -          | -          | 输入1        |
|       |     | 2 输入2      | -          | -          | 输入2        |
|       |     | 3 输入3      | -          | -          | 输入3        |
|       |     | 4 输入4      | -          | -          | 输入4        |
|       |     | 5 输入5      | -          | -          | 输入5        |
|       |     | 6 输入6      | -          | -          | 输入6        |
| 7 输入7 | -   | -          | 输入7        |            |            |
| 17    | 0~7 | -          | -          | -          | -          |
|       |     | 1 -        | -          | -          | -          |
|       |     | 2 警告#      | -          | -          | 警告#        |
|       |     | 3 报警#      | -          | -          | 报警#        |
|       |     | 4 DIO电源状态  | -          | -          | DIO电源状态    |
|       |     | 5 -        | -          | -          | -          |
|       |     | 6 -        | -          | -          | -          |
| 7 -   | -   | -          | -          |            |            |
| 18~19 | 0~7 | -          | -          | -          | -          |
|       |     | 0 -        | -          | -          | -          |
|       |     | 1 -        | -          | -          | -          |
|       |     | 2 -        | -          | -          | -          |
|       |     | 3 -        | -          | -          | -          |
|       |     | 4 -        | -          | -          | -          |
|       |     | 5 -        | -          | -          | -          |
| 6 -   | -   | -          | -          |            |            |

※ 记载单元体的信号构成。使其动作的单元数决定了字节数, 详情请参阅使用说明书。  
※ #表示负逻辑的信号。

●连接通信单元PROFINET规格时

【通信规格】

| 项目    | 规格                                       |
|-------|--|
| 通信协议  | PROFINET IO                              |
| 一致性等级 | CC-B                                     |
| 通信速度  | 100Mbps                                  |
| 占有字节数 | 输入:最大304字节<br>输出:最大304字节                 |
| 连接电缆  | PROFINET对应电缆(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 ※1                           |

※1 连接驱动器单元ECMG-D时,可监控位置、速度、电流。

来自主站的循环数据

| 字节 | bit | 输入型        |  | 输出型 |  |
|----|-----|------------|--|-----|--|
|    |     | NPN/PLC 8点 |  |     |  |

## 关联产品

### 先导式3·5通阀 4G※R系列

- **安全性** 带保护罩，可防止外力等作用下手动装置的误操作。  
防止在使用单作用气缸时背压回流引起的气缸误动作。
- **可靠性**
  - 寿命1亿次以上(使用洁净空气且压力为0.5MPa时)
  - 响应性 $12\text{ms} \pm 2\text{ms}$ (4G1系列的本公司数据值)
 采用新型滑动机构，切实提高了寿命、响应性等可靠性能。
- **易操作性**
  - 配线接插件向上、横向通用
  - 只需插入向上接插件和横向接插件即可使用。
- **省电** 0.35W 0.1W(低发热、省电回路)
- **多种选择项** 备有10种
- **多种通信** 支持12种类型的通信



### 真空元件 发生器系统 VS※系列

- 真空系统的核心组件的真空发生器和真空单元
- 备有从单体型到与各种关联元件复合而成的单元型



### 电动执行器 ROBODEX pulse

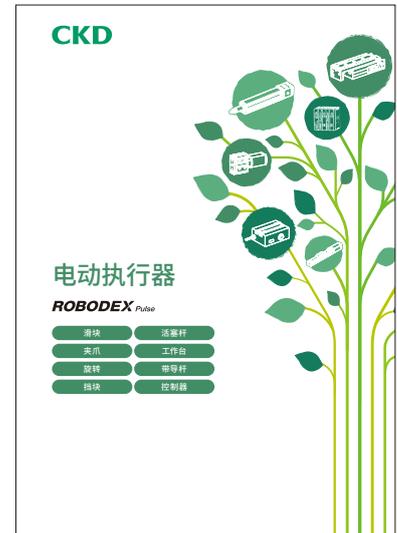
样本编号：RJ-014CS

备有带马达规格的电动执行器等丰富的种类

- **滑块型** EJSG/EBS系列
- **活塞杆型** EBR系列
- **F系列** FLCR/FGRC/FLSH/FFLD系列
- **G系列** GSSD2/GSTK/GSTG/GSTS/GSTL/GCKW系列
- **D系列** DSSD2/DSTK/DSTG/DSTS/DSTL/DMSDG/DLSH/DCKW系列

另备有4种电动执行器用控制器

- **多轴控制器** ECMG系列
- **单轴控制器** ECG/ECR/ESC4系列



详情请参阅CKD元件产品网站(<https://www.ckd.co.jp/kiki/sc/>)→“型号”。

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.