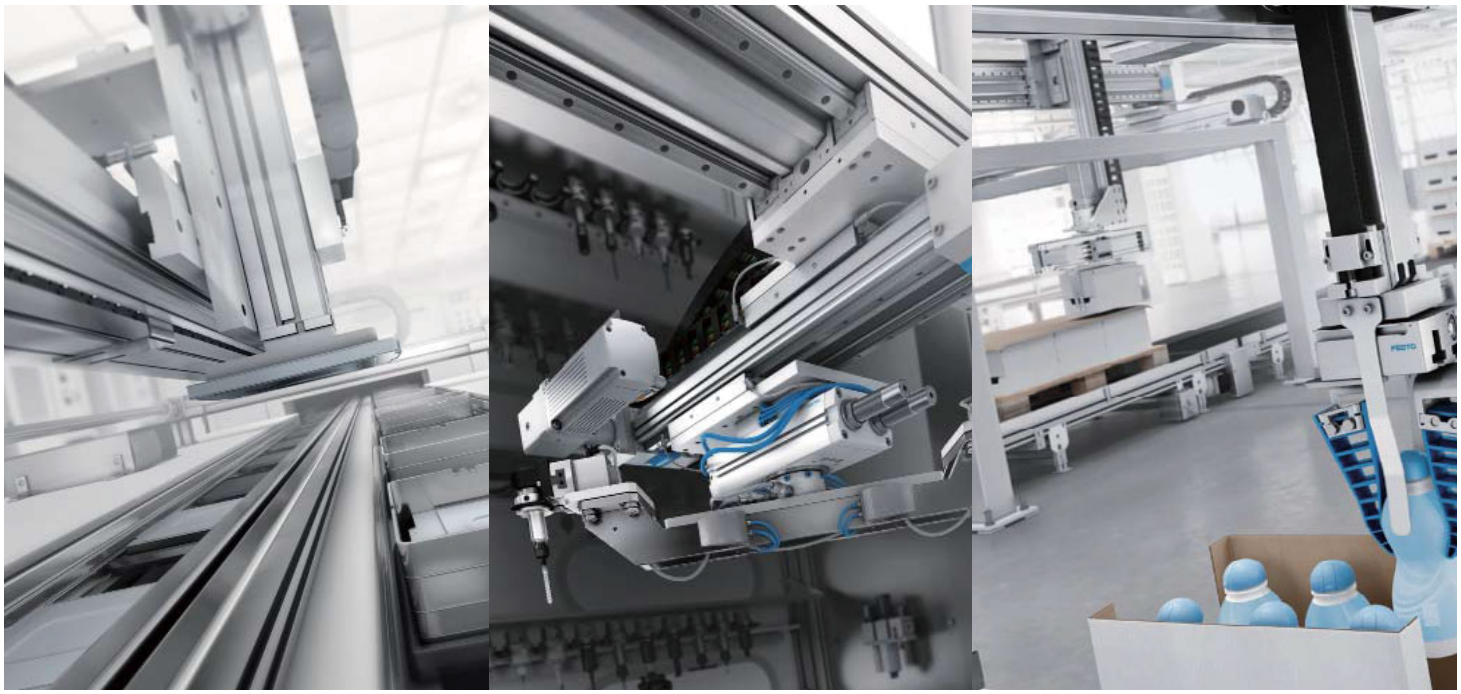
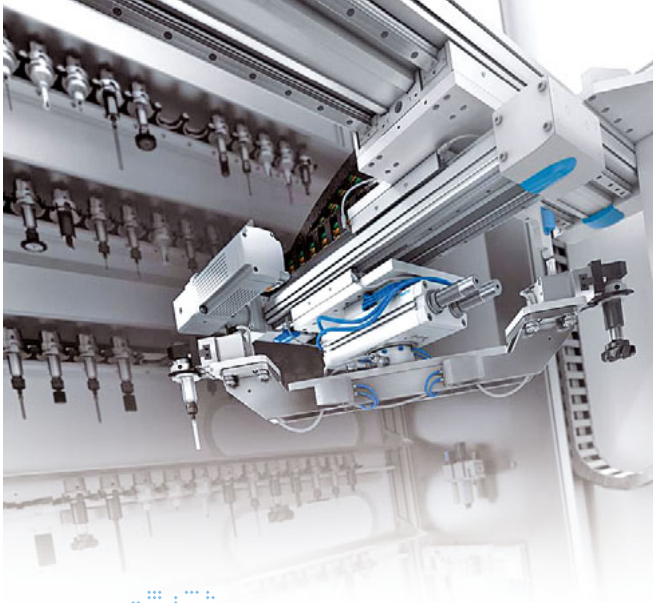
FESTO

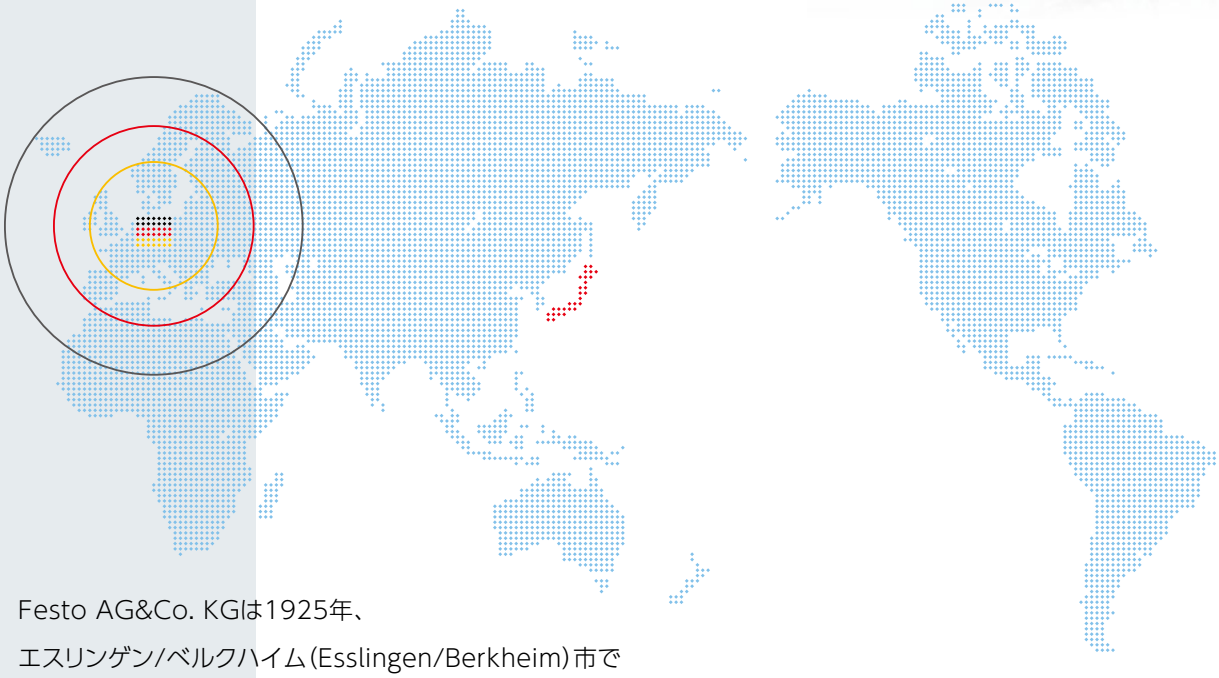
Electric Drives
電動アクチュエータ



FESTO

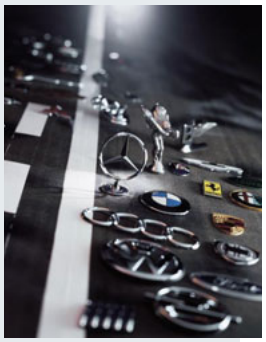
自動化テクノロジーに技術と信頼で貢献するグローバルパートナー





Festo AG&Co. KGは1925年、
エスリンゲン/ベルクハイム(Esslingen/Berkheim)市で
設立されました。
以後、研究開発に多大な力を注ぎ、
自動化技術において常に“パイオニア”的存在として
ユニークな製品を世界各地に送り出しています。

フエストの製品は
世界61ヶ国の現地法人(業界トップクラス)、
250ヶ所以上の販売ネットワークを通じて
多くのお客様にご使用いただいています。





フエスト:60年以上の歴史を持つオートメーションテクノロジーのグローバルリーダー

世界176の国や地域で300,000社以上のお客様に革新的な製品と最適なソリューション・サービスを提供しています。

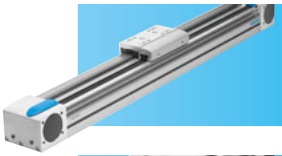
フエストの製品は30,000点以上

空気圧やモータを駆動源とするあらゆる動きに対応したアクチュエータや制御機器を取り揃え、お客様の生産性向上のサポートをしています。

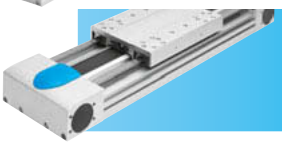
世界で特許保有件数2,600以上、毎年100点以上の新製品を開発

フエストは様々な大学や研究機関と協力し、生物の動きや自然界に存在する現象を次世代のオートメーションテクノロジーに結びつける研究を行っています。

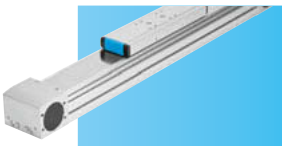
スライダ ベルト



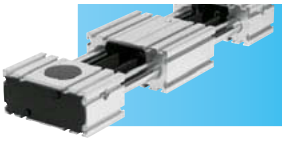
リニアガイド・シングル
EGC-TB



リニアガイド・ダブル
EGC-HD-TB

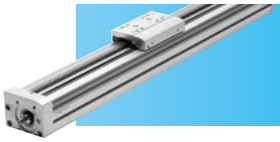


滑りガイド / ローラーガイド / リニアガイド
簡易防塵
ELGA-TB

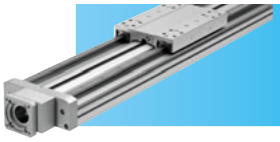


リニアシャフト
ELGR-TB/ELGG-TB

スライダ ボールねじ



リニアガイド・シングル
EGC-BS



リニアガイド・ダブル
EGC-HD-BS

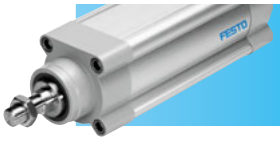


リニアガイド・簡易防塵
ELGA-BS

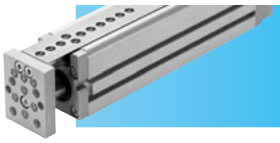


高精度・コンパクト
EGSK

シリンダ



高推力型
ESBF-BS



高精度・コンパクト
EGSL-BS

ロータリ

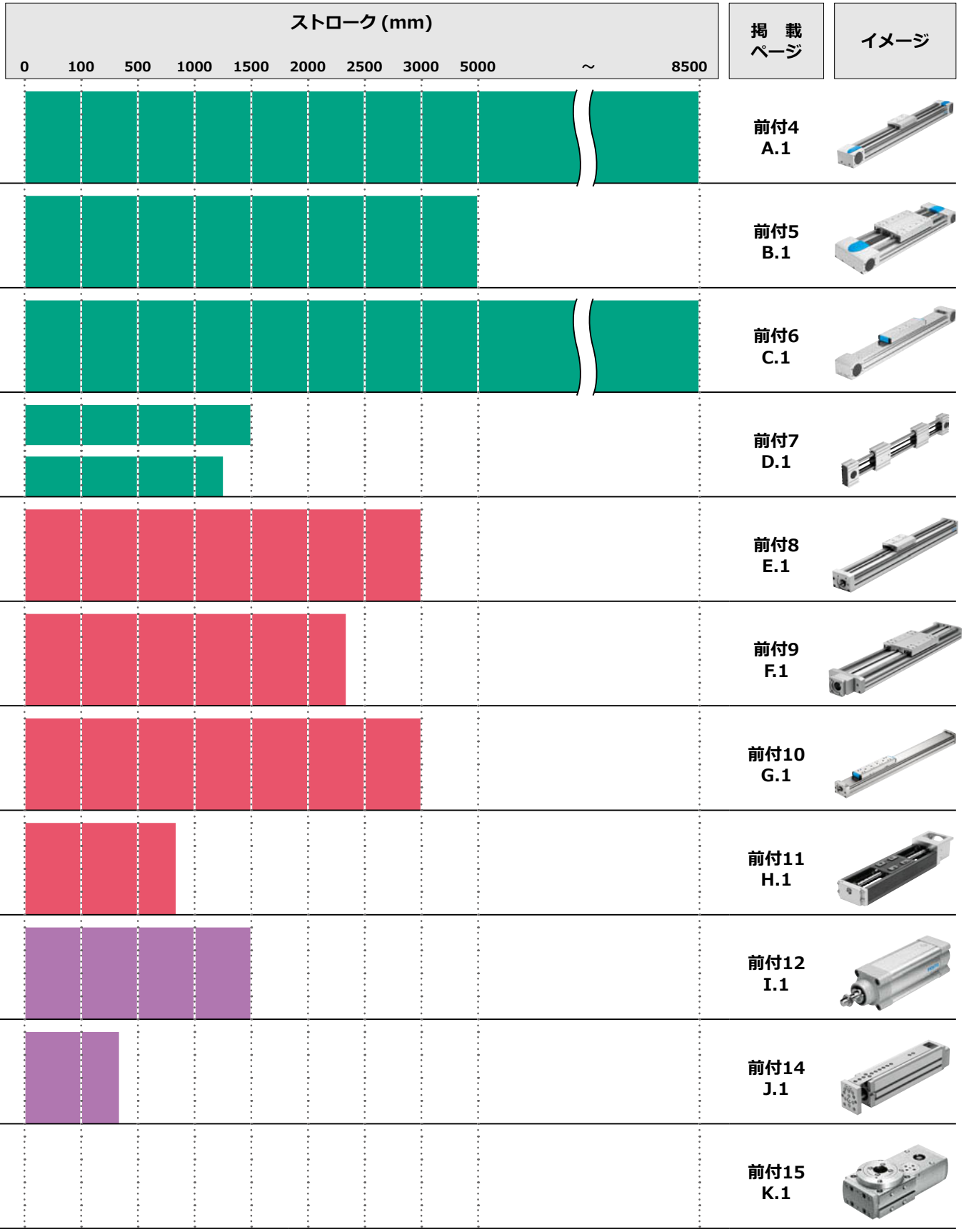


ERMB

フエスト電動アクチュエータ製品体系

カテゴリ	タイプ	シリーズ	最高速度	可搬質量 水平	可搬質量 垂直	繰り返し位置決め精度
スライダ	ベルト リニアガイド・シングル	EGC-TB	3000mm/s	120kg	※	±0.08mm ～±0.13mm
	ベルト リニアガイド・ダブル	EGC-HD-TB	3000mm/s	120kg	※	±0.08mm ～±0.12mm
	ベルト 滑りガイド / ローラーガイド リニアガイド・簡易防塵	ELGA-TB	3000mm/s	120kg	※	±0.08mm ～±0.13mm
	ベルト リニアシャフト	ELGR-TB ELGG-TB	2000mm/s 1800mm/s	30kg 40kg	※	±0.1mm
	ボールねじ リニアガイド・シングル	EGC-BS	1333mm/s	400kg	180kg	±0.02mm
	ボールねじ リニアガイド・ダブル	EGC-HD-BS	1000mm/s	400kg	100kg	±0.02mm
	ボールねじ リニアガイド・簡易防塵	ELGA-BS	1333mm/s	400kg	180kg	±0.02mm
	ボールねじ 高精度・コンパクト	EGSK	1000mm/s	120kg	20kg	±0.01mm
シリンダ	ボールねじ 高推力	ESBF-BS	1000mm/s	1700kg	500kg	±0.01mm ～±0.02mm
	ボールねじ 高精度・コンパクト	EGSL-BS	1000mm/s	14kg	14kg	±0.015mm
ロータリ	ベルト	ERMB	300r/min	–	–	±0.08°

※ お問い合わせください。


ストローク (mm)
0
100
500
1000
1500
2000
2500
3000
5000
～
8500
掲 載 ページ
イメージ
前付4 A.1
前付5 B.1
前付6 C.1
前付7 D.1
前付8 E.1
前付9 F.1
前付10 G.1
前付11 H.1
前付12 I.1
前付14 J.1
前付15 K.1

Festo ELECTRIC DRIVES

ラインアップ

スライダ　ベルト

リニアガイド・シングル

EGC-TB シリーズ



サイズ	ストローク範囲（全サイズ1mm 単位可能）
50	50～1900 mm
70	50～5000 mm
80	50～8500 mm
120	50～8500 mm
185	50～8500 mm

●クローズドループステッピングモーター

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	ベルト送り量 [mm]	モーター形式	減速比	最高速度 [mm/s]	可搬質量 [kg] 水平	可搬質量 [kg] 垂直	掲載ページ
50	±0.08	58	ARM46AC AZM46AC	–	3000	～2	お問い合わせください	A.6
70		78	ARM66AC AZM66AC			～8		A.8
			ARM69AC AZM69AC			～15		
80		90	ARM911AC AZM911AC			～30		A.10

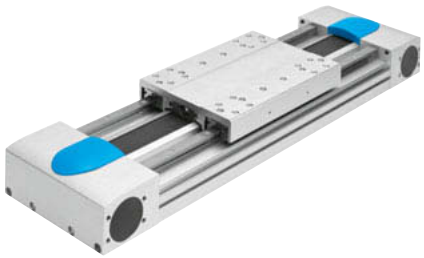
●サーボモーター

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	ベルト送り量 [mm]	モーター形式	減速比	定格速度 [mm/s]	可搬質量 [kg] 水平	可搬質量 [kg] 垂直	掲載ページ
80	±0.1	90	NXM410A (100W)	1/3	1500	5	お問い合わせください	A.10
				1/4	1125	10		
				1/5	900	15		
				1/7	643	20		
				1/10	450	30		
120	±0.11	125	NXM620A (200W)	1/3	2083	–	お問い合わせください	A.12
				1/4	1563	10		
				1/5	1250	20		
				1/7	893	30		
				1/10	625	40		
			NXM640A (400W)	1/3	2083	10		
				1/4	1563	20		
				1/5	1250	40		
				1/7	893	60		
				1/10	625	70		
185	±0.13	232	NXM975A (750W)	1/3	3867	–	お問い合わせください	A.14
				1/4	2900	10		
				1/5	2320	30		
				1/7	1657	60		
				1/10	1160	120		

の減速比はモーターの瞬時最大トルクがアクチュエータの最大入力トルクを超えているため、トルク制限が必要になります。

リニアガイド・ダブル

EGC-HD-TB シリーズ



サイズ	ストローク範囲（全サイズ1mm 単位可能）
125	50～3000 mm
160	50～5000 mm
220	50～4750 mm

●クローズドループステッピングモーター

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	ベルト送り量 [mm]	モーター形式	減速比	最高速度 [mm/s]	可搬質量 [kg]		掲載ページ
						水平	垂直	
125	±0.08	102	ARM911AC AZM911AC	–	3000	～30	お問い合わせください	B.6

●サーボモーター

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	ベルト送り量 [mm]	モーター形式	減速比	定格速度 [mm/s]	可搬質量 [kg]		掲載ページ
						水平	垂直	
125	±0.1	102	NXM410A (100W)	1/3	1700	–	お問い合わせください	B.6
				1/4	1275	5		
				1/5	1020	10		
				1/7	729	20		
				1/10	510	40		
160	±0.11	125	NXM620A (200W)	1/3	2083	–	お問い合わせください	B.8
				1/4	1563	–		
				1/5	1250	–		
				1/7	893	30		
				1/10	625	40		
			NXM640A (400W)	1/3	2083	10		
				1/4	1563	20		
				1/5	1250	40		
				1/7	893	60		
				1/10	625	80		
220	±0.12	208	NXM975A (750W)	1/3	3467	–	お問い合わせください	B.10
				1/4	2600	10		
				1/5	2080	30		
				1/7	1486	60		
				1/10	1040	120		

の減速比はモーターの瞬時最大トルクがアクチュエータの最大入力トルクを超えているため、トルク制限が必要になります。

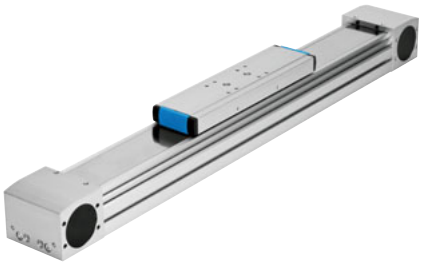
Festo ELECTRIC DRIVES

ラインアップ

スライダ　ベルト

滑りガイド / ローラーガイド / リニアガイド
簡易防塵

ELGA-TB シリーズ



サイズ	ストローク範囲（全サイズ1mm 単位可能）
70	50～ KF :5000 mm　RF :7000 mm　G :8500 mm
80	50～ KF :8500 mm　RF :7000 mm　G :8500 mm
120	50～ KF :8500 mm　RF :7400 mm　G :8500 mm
150	50～ KF :7000 mm

KF：リニアガイド　RF：ローラーガイド　G：滑りガイド

●クローズドループステッピングモーター

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	ベルト送り量 [mm]	モーター形式	減速比	最高速度 [mm/s]	可搬質量 [kg] 水平	可搬質量 [kg] 垂直	掲載ページ
70	±0.08	90	ARM69AC AZM69AC	–	3000	～15	お問い合わせください	C.6

●サーボモーター

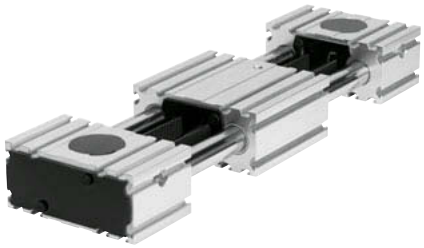
サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	ベルト送り量 [mm]	モーター形式	減速比	定格速度 [mm/s]	可搬質量 [kg] 水平	可搬質量 [kg] 垂直	掲載ページ
70	±0.1	90	NXM410A (100W)	1/3	1500	5	お問い合わせください	C.6
				1/4	1125	10		
				1/5	900	15		
				1/7	643	20		
				1/10	450	30		
80	±0.11	125	NXM620A (200W)	1/3	2083	5	お問い合わせください	C.10
				1/4	1563	10		
				1/5	1250	20		
				1/7	893	30		
				1/10	625	40		
			NXM640A (400W)	1/3	2083	10		
				1/4	1563	20		
				1/5	1250	40		
				1/7	893	60		
				1/10	625	70		
120	±0.12	165	NXM975A (750W)	1/3	2750	10	お問い合わせください	C.14
				1/4	2063	30		
				1/5	1650	60		
				1/7	1179	80		
				1/10	825	120		
150	±0.13	232	NXM975A (750W)	1/3	3867	–	お問い合わせください	C.18
				1/4	2900	10		
				1/5	2320	30		
				1/7	1657	60		
				1/10	1160	120		

の減速比はモーターの瞬時最大トルクがアクチュエータの最大入力トルクを超えているため、トルク制限が必要になります。

EGC-TB
EGC-HD-TB
ELGA-TB
ELGR-TB
ELGG-TB
EGC-BS
EGC-HD-BS
ELGA-BS
EGSK
ESBF-BS
EGSL-BS
ERMB

リニアシャフト

ELGR-TB/ELGG-TB シリーズ



ELGR-TB

サイズ	ストローク範囲（全サイズ1mm 単位可能）
35	50～800 mm
45	50～1000 mm
55	50～1500 mm

●クローズドループステッピングモーター

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	ベルト送り量 [mm]	モーター形式	減速比	最高速度 [mm/s]	可搬質量 [kg]		掲載ページ
						水平	垂直	
35	±0.1	58	ARM66AC AZM66AC	–	1500	5	お問い合わせください	D.6
45		78	ARM69AC AZM69AC		1700	10		D.8
55		90	ARM911AC AZM911AC		2000	～30		D.10

ELGG-TB

サイズ	ストローク範囲（全サイズ1mm 単位可能）
35	50～700 mm
45	50～900 mm
55	50～1200 mm

●クローズドループステッピングモーター

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	ベルト送り量 [mm]	モーター形式	減速比	最高速度 [mm/s]	可搬質量 [kg]		掲載ページ
						水平	垂直	
35	±0.1	58	ARM66AC AZM66AC	–	1400	10	お問い合わせください	D.6
45		78	ARM69AC AZM69AC		1600	～16		D.8
55		90	ARM911AC AZM911AC		1800	～40		D.10

Festo ELECTRIC DRIVES

ラインアップ

スライダ　ボールねじ

リニアガイド・シングル

EGC-BS シリーズ



サイズ	ストローク範囲（全サイズ1mm 単位可能）
70	50～1000 mm
80	50～2000 mm
120	50～2500 mm
185	50～3000 mm

●クローズドループステッピングモーター

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モーター形式	減速比	最高速度 [mm/s]	可搬質量 [kg] 水平	可搬質量 [kg] 垂直	掲載ページ
70	±0.02	10	ARM66AC/MC AZM66AC/MC	–	400	～40	～10	E.6
80		10	ARM69AC/MC AZM69AC/MC		350	～80	～20	E.8
		20			730	～60	～10	

●サーボモーター

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モーター形式	減速比	定格速度 [mm/s]	可搬質量 [kg] 水平	可搬質量 [kg] 垂直	掲載ページ
70	±0.02	10	NXM620A/M (200W)	–	500	40	10	E.6
80		10	NXM640A/M (400W)	–	500	80	30	E.8
		20		–	1000	80	15	
120		10	お問い合わせください					E.11
		25						
185		40	お問い合わせください					E.13

リニアガイド・ダブル

EGC-HD-BS シリーズ



サイズ	ストローク範囲（全サイズ1mm 単位可能）
125	50～900 mm
160	50～1900 mm
220	50～2400 mm

●クローズドループステッピングモーター

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モーター形式	減速比	最高速度 [mm/s]	可搬質量 [kg] 水平	可搬質量 [kg] 垂直	掲載ページ
125	±0.02	10	ARM66AC/MC AZM66AC/MC	–	400	～80	～10	F.6
160	±0.02	10	ARM69AC/MC AZM69AC/MC	–	350	～160	～20	F.8
		20			730	～120	～10	

●サーボモーター

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モーター形式	減速比	定格速度 [mm/s]	可搬質量 [kg] 水平	可搬質量 [kg] 垂直	掲載ページ
125	±0.02	10	NXM620A/M (200W)	–	500	80	10	F.6
160	±0.02	10	NXM640A/M (400W)	–	500	160	30	F.8
		20		–	1000	80	15	
220	±0.02	10	お問い合わせください					F.11
		25						

Festo ELECTRIC DRIVES

ラインアップ

スライダ　ボールねじ

リニアガイド・簡易防塵

ELGA-BS シリーズ



サイズ	ストローク範囲（全サイズ1mm 単位可能）
70	50～900 mm
80	50～1940 mm
120	50～2460 mm
150	50～3000 mm

●クローズドループステッピングモーター

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モーター形式	減速比	最高速度 [mm/s]	可搬質量 [kg] 水平	可搬質量 [kg] 垂直	掲載ページ
70	±0.02	10	ARM66AC/MC AZM66AC/MC	–	400	～40	～10	G.6
80		10	ARM69AC/MC AZM69AC/MC		350	～80	～20	G.8
		20			730	～60	～10	

●サーボモーター

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モーター形式	減速比	定格速度 [mm/s]	可搬質量 [kg] 水平	可搬質量 [kg] 垂直	掲載ページ
70	±0.02	10	NXM620A/M (200W)	–	500	40	10	G.6
80		10	NXM640A/M (400W)	–	500	80	30	G.8
		20		–	1000	80	15	
120		10	お問い合わせください					G.11
		25						
150		40	お問い合わせください					G.13

ラインアップ

スライダ　ボールねじ

高精度・コンパクト

EGSK シリーズ



サイズ	ストローク [mm]
20	25 75 125
26	50 100 150 200
33	100 200 300 400 500 600
46	200 300 400 500 600 800

●クローズドループステッピングモーター

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モーター形式	減速比	最高速度 [mm/s]	可搬質量 [kg] 水平	可搬質量 [kg] 垂直	掲載ページ
20	±0.01	1	ARM46AC/MC AZM46AC/MC	–	50	10	5	H.6
		6			300			
26		2	ARM46AC/MC AZM46AC/MC		100	30	8	H.8
		6			300			
33		6	ARM46AC/MC AZM46AC/MC		300	～60	～8	H.10
		10			500	～50	～5	
46		10	ARM66AC/MC AZM66AC/MC		500	～120	～15	H.13
			ARM69AC/MC AZM69AC/MC				～20	
		20	ARM66AC/MC AZM66AC/MC		1000	～80	～10	
			ARM69AC/MC AZM69AC/MC			～120	～15	

●サーボモーター

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モーター形式	減速比	定格速度 [mm/s]	可搬質量 [kg] 水平	可搬質量 [kg] 垂直	掲載ページ
20	±0.01	1	NXM45A/M (50W)	–	50	10	5	H.6
		6		–	300			
26		2	NXM45A/M (50W)	–	100	30	8	H.8
		6		–	300			
33		6	NXM45A/M (50W)	–	300	30	6	H.10
			NXM410A/M (100W)	–		60	12	
		10	NXM45A/M (50W)	–	500	15	4	
			NXM410A/M (100W)	–		30	8	
46		10	NXM620A/M (200W)	–	500	60	15	H.13
			NXM640A/M (400W)	–		120	20	
		20	NXM620A/M (200W)	–	1000	30	8	
			NXM640A/M (400W)	–		60	15	

Festo ELECTRIC DRIVES

ラインアップ

シリンダ

高推力型

ESBF-BS シリーズ



サイズ	ストローク範囲（全サイズ1mm 単位可能）
32	30～800 mm
40	30～800 mm
50	30～1000 mm
63	30～1200 mm
80	30～1500 mm
100	30～1500 mm

●クローズドループステッピングモーター

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モーター形式	減速比	最高速度 [mm/s]	可搬質量 [kg] 水平	可搬質量 [kg] 垂直	推　力 [N] 定　格	推　力 [N] 最　大	掲載ページ
32	±0.01	5	ARM46AC/MC AZM46AC/MC	–	250	～100	～8	～100	–	I.6
		10	ARM46AC/MC AZM46AC/MC		500	～50	～4	～46		
40	±0.01	5	ARM66AC/MC AZM66AC/MC	–	200	～200	～30	～420	–	I.9
			ARM69AC/MC AZM69AC/MC		250	～300	～60	～720		
		10	ARM66AC/MC AZM66AC/MC		420	～200	～15	～200		
			ARM69AC/MC AZM69AC/MC		500	～300	～30	～350		
		16	ARM66AC/MC AZM66AC/MC		600	～100	～8	～100		
			ARM69AC/MC AZM69AC/MC		720	～200	～18	～210		
50	±0.01	5	ARM98AC/MC AZM98AC/MC	–	160	～500	～60	～700	–	I.12
			ARM911AC AZM911AC		160	～500	-	～1450		
		10	ARM98AC/MC AZM98AC/MC		340	～500	～30	～330		
			ARM911AC AZM911AC		380	～500	-	～700		
		20	ARM98AC/MC AZM98AC/MC		780	～200	～12	～146		
			ARM911AC AZM911AC		850	～500	-	～330		

●サーボモーター

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モーター形式	減速比	定格速度 [mm/s]	可搬質量 [kg] 水平	可搬質量 [kg] 垂直	推　力 [N] 定　格	推　力 [N] 最　大	掲載ページ
32	±0.01	5	NXM410A/M (100W)	–	250	80	12	200	800	I.6
		10			500	40	6	100	400	
40	±0.01	5	NXM620A/M (200W)	–	250	120	20	400	1600	I.9
			NXM640A/M (400W)			300	60	1000	3000	
		10	NXM620A/M (200W)		500	80	10	200	800	
			NXM640A/M (400W)			200	30	500	1500	
		16	NXM620A/M (200W)		800	30	1	100	400	
			NXM640A/M (400W)			120	18	300	1000	
50	±0.01	5	NXM975A/M (750W)	–	250	500	100	2000	5000	I.12
		10			500	300	50	1000	3500	
		20			1000	200	25	500	1750	
63	±0.02	5	NXM640A/M (400W)	1/3	83	700	120	2300	7000	I.15
				1/4	63			3450		
				1/5	50			4550		
				1/7	36			6750		
		10	NXM640A/M (400W)	1/3	167	700	90	1050	4300	
				1/4	125		120	1600	5950	
				1/5	100			2200	7000	
				1/7	71			3300		
				1/10	50			4950		
		25	NXM640A/M (400W)	1/3	417	440	10	110	1400	
				1/4	313	600	30	400	2100	
				1/5	250		60	650	2800	
				1/7	179		90	1100	4150	
				1/10	125		120	1800	6000	
80		5	NXM975A/M (750W)	1/3	83	1200	200	3600	12000	I.18
				1/4	63			5700		
				1/5	50			7800		
		15	NXM975A/M (750W)	1/3	250	1200	60	750	4800	
				1/4	188		120	1500	6900	
				1/5	150		180	2250	9000	
				1/7	107		200	3650	12000	
				1/10	75			5700		
		32	NXM975A/M (750W)	1/3	533	550	10	110	2000	
				1/4	400	940	40	450	3000	
				1/5	320	1000	60	800	4000	
				1/7	229		120	1500	5900	
				1/10	160		180	2450	8800	
100		5	お問い合わせください							I.21
		20								
		40								

の減速比はモーターの瞬時最大トルクがアクチュエータの最大入力トルクを超えているため、トルク制限が必要になります。

Festo ELECTRIC DRIVES

ラインアップ

シリンダ

高精度・コンパクト

EGSL-BS シリーズ



サイズ	ストローク [mm]
35	50
45	100 200
55	100 200 250
75	100 200 300

●クローズドループステッピングモーター

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モーター形式	減速比	最高速度 [mm/s]	可搬質量 [kg] 水平	可搬質量 [kg] 垂直	推　力 [N] 定　格	推　力 [N] 最　大	掲載ページ
35	±0.015	8	ARM46AC/MC AZM46AC/MC	–	400	2	2	50	–	J.6
45		3	ARM46AC/MC AZM46AC/MC		150	6	～6	100		J.8
		10			500	6	～4	42		
55		5	ARM66AC/MC AZM66AC/MC		250	10	～10	～200		J.10
		12.7			635			～150		
75		10	ARM69AC/MC AZM69AC/MC		500	～14	～14	～300		J.12
		20			1000			～135		

●サーボモーター

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モーター形式	減速比	定格速度 [mm/s]	可搬質量 [kg] 水平	可搬質量 [kg] 垂直	推　力 [N] 定　格	推　力 [N] 最　大	掲載ページ
35	±0.015	8	NXM45A/M (50W)	–	400	2	2	50	50	J.6
45		3	NXM45A/M (50W)	–	150	6	6	100	100	J.8
			NXM410A/M (100W)	–						
		10	NXM45A/M (50W)	–	500	6	3	40	100	
			NXM410A/M (100W)	–			6	100		
55		5	NXM620A/M (200W)	–	250	10	10	200	200	J.10
		12.7		–	635			190		
75		10	NXM640A/M (400W)	–	500	14	14	300	300	J.12
		20		–	1000			259		

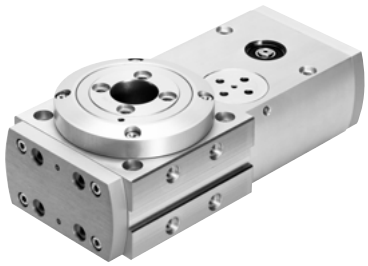
ロータリ　ベルト

ERMB シリーズ

サイズ		中空穴径Φ
20	:	20
25	:	24
32	:	28

回転角度





●クローズドループステッピングモーター

サイズ	繰返し位置決め精度 [°]	モーター形式	減速比	最高回転速度 [r/min]	許容トルク [Nm]	許容慣性モーメント [kgm²]	掲載ページ
20	±0.08	ARM66AC AZM66AC	4.5	300	3.15	$2.979x10^{-2}$	K.6
25		ARM69AC AZM69AC	4	300	4.35～5.8	$4.775x10^{-2}$	K.8
32		ARM911AC AZM911AC	3	300	5.2～8.4	$7.786x10^{-2}$	K.10

Festo ELECTRIC DRIVES

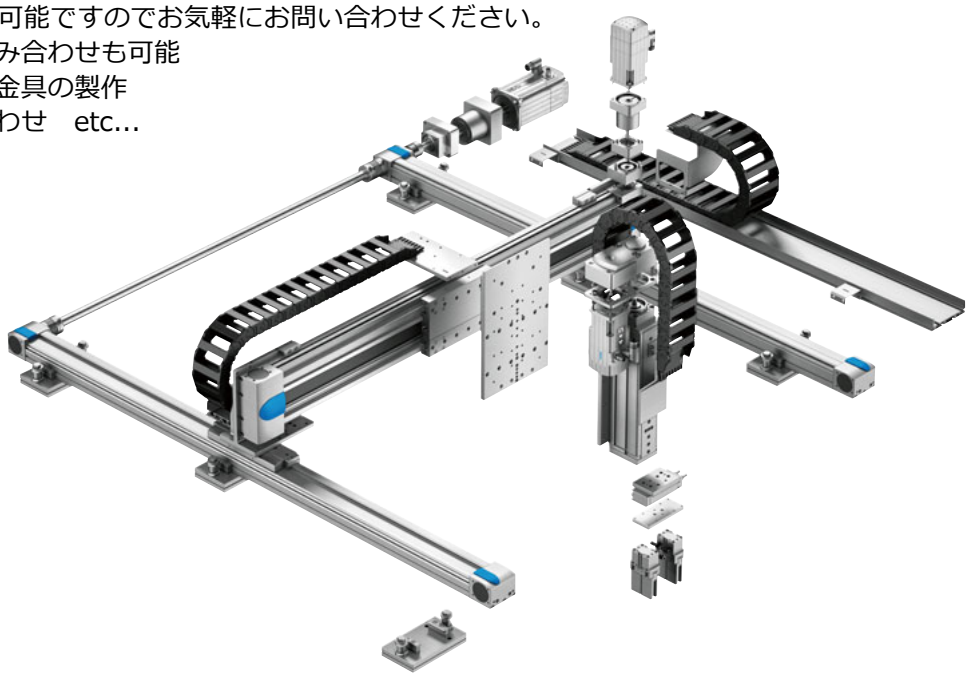
カスタマイズ

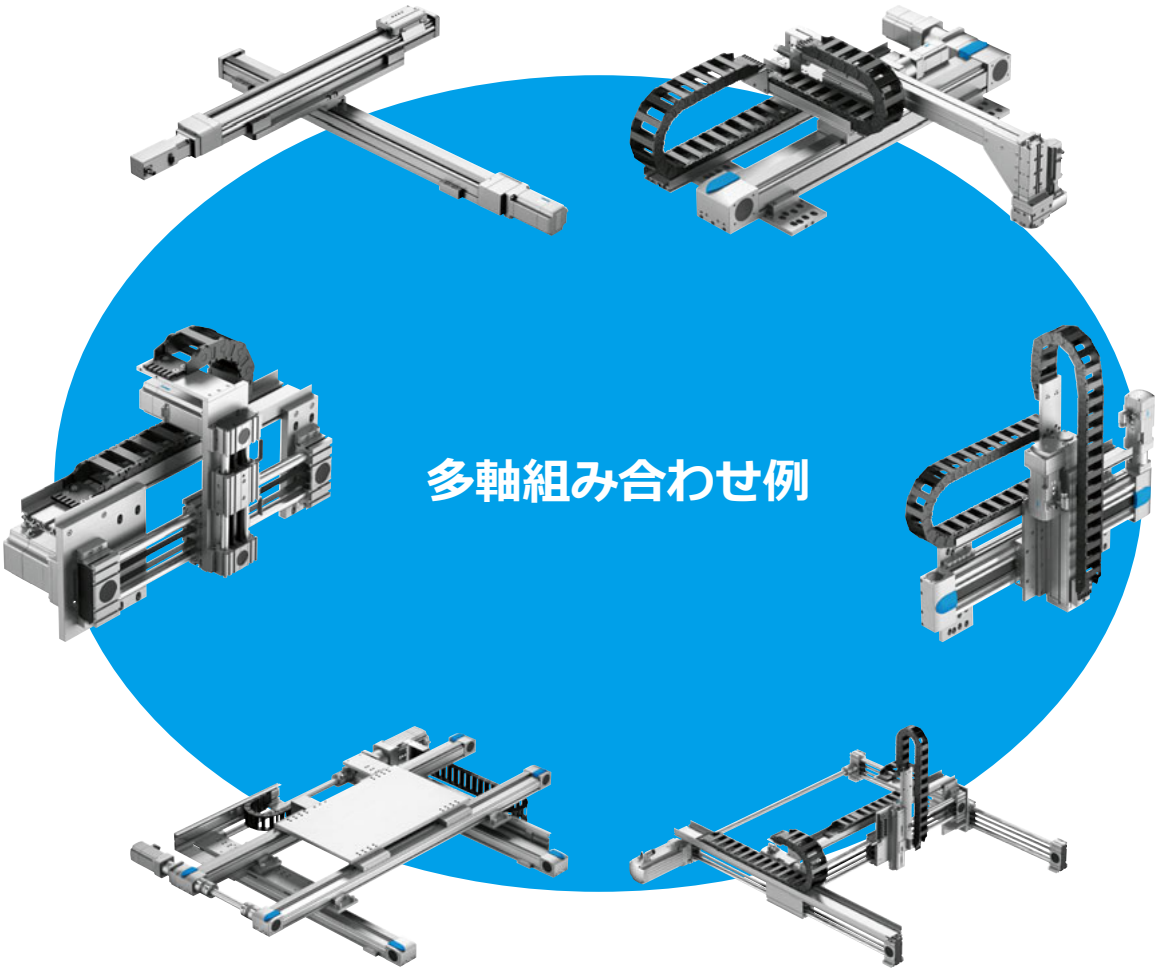
多軸システム

電動アクチュエータやエア機器を使用し、様々な組み合わせをご提案することができます。

ご要望により、以下の対応も可能ですのでお気軽にお問い合わせください。

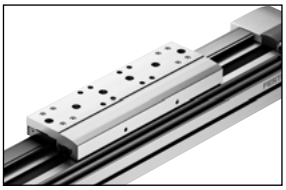
- 各メーカーのモーター組み合わせも可能
- 多軸組み合わせ用の連結金具の製作
- 各種エア機器との組み合わせ　etc...





オプション

ロングテーブル



テーブルを長くしピッチング方向、ヨーイング方向の許容モーメントが向上します。

【対象機種】
EGC-TB, ELGA-TB, ELGR-TB
ELGG-TB, EGC-BS

追加テーブル



テーブルを最大2台まで追加して並べて設置し許容モーメントがさらに向上します。サイズの大きいワークの搬送に最適です。

【対象機種】
EGC-TB, EGC-HD-TB, ELGA-TB
ELGR-TB, ELGG-TB, EGC-BS,
EGC-HD-BS,EGSK

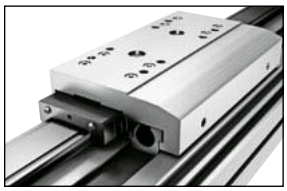
集中給油アダプタ付テーブル



給油用の継手やニップルを3方向から取り付けられるようにしました。集中給油や給油方向の変更ができます。

【対象機種】
EGC-TB, EGC-BS

ダストワイパ内蔵テーブル



粉塵からガイドを保護するためにテーブル両端にダストワイパを内蔵させました。

【対象機種】
EGC-TB, EGC-HD-TB
EGC-BS, EGC-HD-BS

クランプユニット付テーブル



ガイドを直接クランプし、モーターにブレーキ機構がない場合でも垂直取り付け時の落下防止や停止時の位置保持が可能になります。

【対象機種】
EGC-TB, EGC-BS

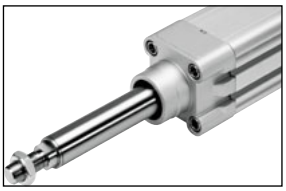
モーター折り返し



アクチュエータの全長を短縮させることが可能です。

【対象機種】
EGC-BS, ELGA-BS, ESBF-BS
EGSL-BS

ロッド延長



シリンダタイプのロッド長さを延長させることが可能です。

【対象機種】
ESBF-BS

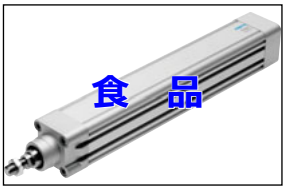
IP65



アクチュエータの保護仕様を IP65 にすることができます。
※モーター取付部についてはお問い合わせください。

【対象機種】
ESBF-BS

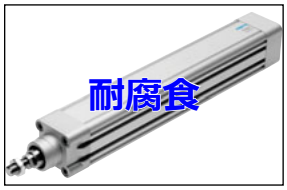
食品グリス



ロッドやボールねじ用のグリスを食品製造用機械にもご使用いただけるよう、NSF-H1に適合したものに変更することができます。

【対象機種】
ESBF-BS

耐腐食処理



耐腐食性を改善させたものです。

【対象機種】
ESBF-BS

Festo ELECTRIC DRIVES

モーター種類（オリエンタルモーター株式会社）

アクチュエータに組み合わせられるモーターは次の通りです。ドライバやケーブルは別途ご手配ください。

クローズドループステッピングモーターユニット αSTEP

AR シリーズ

高効率化により、モーターの発熱を大幅に低減したクローズドループステッピングモーターです。ステッピングモーターならではの短い距離の繰り返し位置決めを、駆動デューティを気にせずおこなえます。



AZ シリーズ

新開発の ABZO センサを搭載し、アブソリュート方式の位置決めをバッテリ不要で可能にしました。



チューニングレスACサーボモーターユニット

NX シリーズ

ステッピングモーターのようにゲイン調整をすることなく大慣性駆動や、ベルト機構の駆動を安定して運転できます。また、ゲイン調整をマニュアルでおこなえば、より厳しい負荷条件下での運転が可能になります。



クローズドループステッピングモーター

シリーズ		AR		AZ	
ブレーキ		なし	付	なし	付
モーター角寸法	□42	ARM46AC	ARM46MC	AZM46AC	AZM46MC
				AZM46AK	AZM46MK
		0.47	0.62	0.44	0.61
	□60	ARM66AC	ARM66MC	AZM66AC	AZM66MC
				–	–
		0.9	1.2	0.91	1.3
		ARM69AC	ARM69MC	AZM69AC	AZM69MC
				–	–
		1.4	1.7	1.4	1.8
	□85	ARM98AC	ARM98MC	AZM98AC	AZM98MC
				–	–
		1.9	2.5	1.9	2.5
		ARM911AC	–	AZM911AC	–
				–	–
		3.0	–	3.0	–

サーボモーター

	シリーズ	NX	
	ブレーキ	なし	付
モーター出力 [W]	50	NXM45A	NXM45M
		0.5	0.7
	100	NXM410A	NXM410M
		0.6	0.8
	200	NXM620A	NXM620A
		1.0	1.5
	400	NXM640A	NXM640M
		1.5	2.0
	750	NXM975A	NXM975M
		3.1	4.1

形　式
質量 [kg]

【AZ シリーズ 特徴】

新開発ABZOセンサ

● 機械式センサ

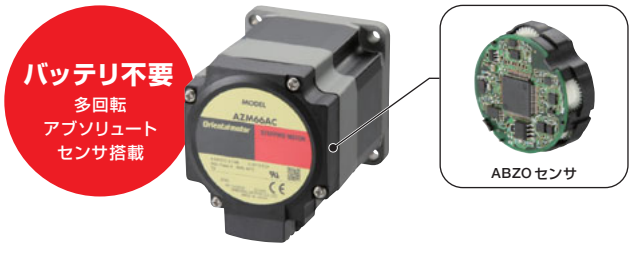
複数の歯車で構成される機械式センサを採用しており、個々の歯車の角度を認識することで位置情報を検出しています。 そのため、バッテリが不要です。

● 多回転アブソリュート方式

基準となる原点から、モーター軸で ±900 回転（1800 回転分）の絶対位置が検出可能です。

● 原点の設定方法

ドライバ表面のスイッチを押すことで簡単に原点を設定でき、ABZO センサで原点位置を保存します。 また、データ設定ソフト **MEXE02** や外部入力信号からの原点設定も可能です。



外部センサ不要

アブソリュート方式だから原点センサ、リミットセンサといった外部センサが必要ありません。

● コストダウン

センサ費用や配線費用が削減でき、システムコストダウンが図れます。

● 省配線

省配線となり、装置設計の自由度がアップします。

● センサ誤動作の影響をうけない

センサの誤動作（金属加工で金属片が舞う環境下やオイルミストが舞う環境下等）やセンサの故障、センサ線の断線といった心配は必要ありません。

● 原点復帰精度向上

原点センサ感知のばらつきを気にすることなく原点復帰をおこなえるため、原点の精度を向上できます。

高信頼性

オリエンタルモーター独自の制御方式を採用し、オープンループ制御とクローズドループ制御の良さを合わせもつ高信頼性を備えています。

● 急激な負荷変動、急加速でも運転を継続
通常時はパルス指令に同期してオープンループ制御で運転し、小型で高トルクを発生するため加速性・応答性に優れています。過負荷時には即座にクローズドループによる制御に切り替わり、位置の補正をおこないます。

● 万が一の異常時にはアラーム信号を出力
連続した過負荷が加わった場合には、アラーム信号を出力します。また位置決め完了時には、信号を出力します。 このため、高信頼性を備えています。

● チューニング不要
通常時はオープンループ制御で運転するため、ベルト機構やカム、チェーン駆動などの負荷変動がある場合も、ゲイン調整なしで位置決め可能です。

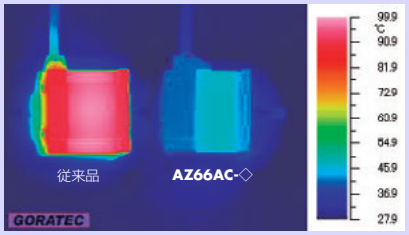
● 停止位置を保持
位置決め時にはハンチングなくモーター自身の保持力によって停止するため、低剛性機構で停止時に振動があっては困る用途に最適です。

省エネルギー

高効率によるモーターの発熱低減で、省エネルギーも実現します。

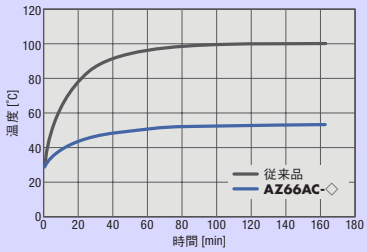
● 発熱低減
高効率化により、モーターの大幅な発熱低減を実現しました。

・サーモグラフィーによる温度分布



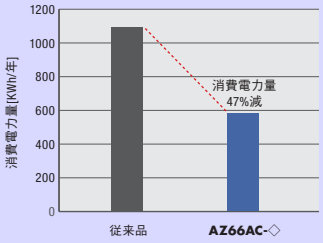
同一条件で運転した場合のイメージです。

・同一条件運転時のモーター外被温度



● 省エネルギーにより消費電力量は従来比47%減

・消費電力量



CO_2排出量　従来比47%減

運転条件
回転速度1000r/min、負荷率50%
使用時間：24時間運転（運転70%、待機25%、停止5%）、365日/年

Festo ELECTRIC DRIVES

ワンポイント選定

スライダ ベルト

重量物の搬送 モーメント大	最大可搬質量120kg リテーナ付リニアガイド	EGC-TB	A.1
重量物の搬送 さらにモーメント大	最大可搬質量120kg リテーナ付リニアガイド2列	EGC-HD-TB	B.1
簡易防塵構造	最大可搬質量120kg 滑りガイド / ローラーガイド / リニアガイド	ELGA-TB	C.1
低価格な駆動軸 開閉作業やセンタリング	シンプル構造 開閉構造	ELGR-TB ELGG-TB	D.1

スライダ ボールねじ

さらに重量物の搬送 ロングストローク	最大可搬質量400kg ストローク最長3000mm	EGC-BS	E.1
さらに重量物の搬送 さらにモーメント大	最大可搬質量400kg リテーナ付リニアガイド2列	EGC-HD-BS	F.1
簡易防塵構造	最大可搬質量400kg リニアガイド	ELGA-BS	G.1
高精度な位置決め コンパクト	繰返し位置決め精度±0.01mm 最小寸法 W40mm x H20mm	EGSK	H.1

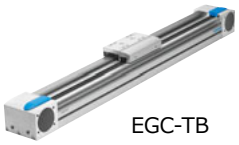
シリンダ

超高推力 ロングストローク	最大推力17000N ストローク最長1500mm	ESBF-BS	I.1
高精度な位置決め ガントリの Z 軸に	繰返し位置決め精度±0.015mm 様々なアクチュエータと連結可能	EGSL-BS	J.1

ロータリ

インデックステーブル ワークの回転	回転角度：無制限	ERMB	K.1

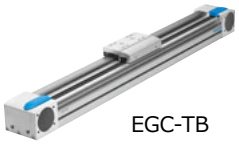
ロングストローク搬送

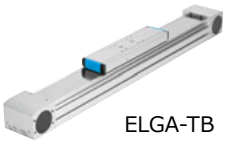

EGC-TB
最長ストローク**8500**mm


ELGA-TB
最長ストローク**8500**mm

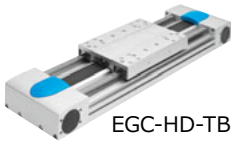

EGC-BS
最長ストローク**3000**mm

高速搬送

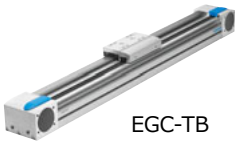

EGC-TB
使用最高速度**3000**mm/s


ELGA-TB
使用最高速度**3000**mm/s


EGC-BS
使用最高速度**1333**mm/s


EGC-HD-TB
使用最高速度**3000**mm/s

重量物搬送

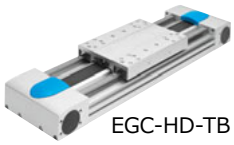

EGC-TB
水平時**120**kg


EGC-BS
水平時**400**kg


ESBF-BS
水平時**1700**kg


EGC-HD-BS
水平時**400**kg

モーメントが大きい


EGC-HD-TB


EGC-HD-BS

許容モーメント		
Mx	[Nm]	**900**
My	[Nm]	**1450**
Mz	[Nm]	**1450**

高推力


ESBF-BS
最大推力　**17000**N

高精度位置決め


EGSK
繰返し位置決め精度
±0.01mm

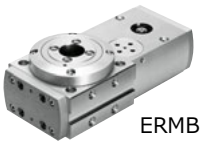

EGSL-BS
繰返し位置決め精度
±0.015mm

コンパクト

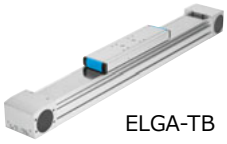

EGSK
最小寸法
W40mm x **H20**mm


EGSL-BS
最小寸法
W33mm x **H40**mm

ワークの回転


ERMB
回転角度　**無制限**

低価格


ELGA-TB


ELGR-TB


ELGG-TB

Festo ELECTRIC DRIVES

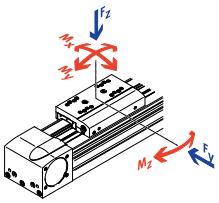
カタログの見方と用語の説明

①	ベルト送り量	プーリ1回転あたりのテーブルの移動量です。
②	プーリ径	プーリの直径です。
③	ボールねじ径	ボールねじの軸径です。
④	繰り返し位置決め精度	同じ位置に繰り返し位置決めした場合のバラツキの範囲(標準偏差±2σ)を表します。
⑤	許容スラスト荷重 許容荷重 許容モーメント	アクチュエータのガイドやボールねじにかけられるスラスト荷重やモーメントの許容値です。実際にかかる値と比較することにより、寿命の目安を確認することができます。詳細は技6をご参照ください。
⑥	質　量	基本質量とストローク100㎜毎の質量を加算することによりアクチュエータ単体の質量になります。 モーターの質量は含んでおりません。モーターの質量は前付18をご確認ください。 製品質量＝基本 +{ 加算 x(ストローク [mm] ÷100)}+ 減速機 + モーター 【計算例】: EGC-80-1200-TB-KF-0H-GK+MMALHOG2060-03NXM410A の場合 4.0+（0.62x12）+1.2+0.6＝13.24　[kg]
⑦	使用周囲温度範囲	アクチュエータ単体の使用周囲温度です。モーターは含んでおりません。 モーターの使用周囲温度は各メーカーのカタログをご確認ください。
⑧	保護仕様	アクチュエータ単体の保護等級です。モーターは含んでおりません。 モーターの保護等級は各メーカーのカタログをご確認ください。
⑨	モーター出力	アクチュエータに組み合わせられるサーボモーター容量です。
⑩	減速比	減速機の減速比率です。
⑪	ボールねじリード	ボールねじ1回転でのテーブルまたはロッドの移動量です。
⑫	定格速度	サーボモーターの定格回転数時のテーブルまたはロッドの速度です。 定格回転数は、750W 以下は3000r/min、1000W 以上は2000r/min です。 ボールねじ駆動のアクチュエータは、ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により定格速度を下回る場合がありますので、最高速度のグラフをご確認ください。
⑬	最大可搬質量	定格速度で搬送可能な質量です。 サーボモーター仕様の運転条件は次の通りです。 **デューティ50%，加速度3m/s²(※ ESBF は除く)** サーボモーターはメーカーやシリーズにより許容負荷慣性モーメントが異なるため、弊社では**負荷慣性モーメント比50倍以下**を基準にして最大可搬質量を決めております。 整定時間短縮など高応答が必要な用途の場合は、最大可搬質量の半分以下を目安にご使用ください。 ※デューティ 運転時間と停止時間の割合を表します。 デューティ50% は運転時間と停止時間が1:1になります。 **デューティ [%]= 運転時間 /（運転時間＋停止時間）**
⑭	推力	定格推力は連続で使用可能な推力で、サーボモーターの定格トルク基準に算出しております。 最大推力は短時間で使用可能な推力で、サーボモーターの瞬時最大トルクを基準に算出しております。最大推力はシリンダタイプのみ記載しています。 但しアクチュエータの許容推力を超える場合は、許容推力を上限にしています。
⑮	速度 - 搬送質量特性 速度 - 推力特性	ステッピングモーター仕様の場合は速度が上がると搬送質量や推力が下がりますので、このグラフを参照してください。
⑯	ストローク - 限界速度特性	ボールねじ駆動の場合、ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、定格速度を下回ることがありますので、このグラフを参照してください。

仕　様

【基本仕様】

①	ベルト送り量		[mm/rev.]	90
②	プーリ径		[mm]	28.65
④	繰返し位置決め精度	サーボ	[mm]	±0.1
		ステッピング	[mm]	±0.08
⑤	許容荷重※1	Fy max.	[N]	3050
		Fz max.	[N]	3050
	許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	36
		My max.	[Nm]	97
		Mz max.	[Nm]	97
⑥	質　量※2	基　本	[kg]	4.0
		加　算※3	[kg/0.1m]	0.62
		減速機	[kg]	1.2
⑦	使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～ +60
⑧	保護仕様※4			IP40



【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

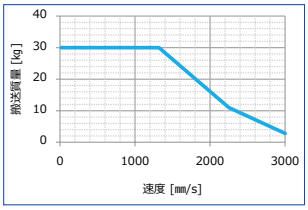
⑨	モーター出力	[W]	100			
⑩	減速比		1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
⑫	定格速度	[mm/s]	1500	1125	900	643	450
⑬	最大可搬質量	[kg]	5	10	15	20	30

動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。
　　の減速比はモーターの瞬時最大トルクがアクチュエータの入力トルク上限を超えているため、トルク制限が必要になります。
アクチュエータの入力トルク上限は技13でご確認ください。

【ステッピングモーター仕様】

ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。
グラフは加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。

⑮



※1　テーブル上面の中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。

仕　様

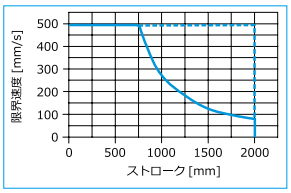
【基本仕様】

③	ボールねじ径		[mm]	15
④	繰返し位置決め精度		[mm]	±0.02
⑤	許容スラスト荷重	Fx max.	[N]	600
	許容荷重※1	Fy max.	[N]	3050
		Fz max.	[N]	3050
	許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	36
		My max.	[Nm]	97
		Mz max.	[Nm]	97
⑥	質　量※2	基　本	[kg]	3.5
		加　算※3	[kg/0.1m]	0.8
⑦	使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～60
⑧	保護仕様※4			IP40

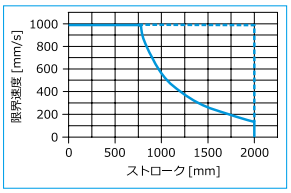
⑯ **ストローク － 限界速度特性**

ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、定格速度を下回ることがありますので下グラフでご確認ください。

●リード10mm



●リード20mm



サポートなし　サポート付

【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

⑨	モーター定格出力		[W]	400	
⑪	ボールねじリード		[mm]	10	20
⑫	定格速度		[mm/s]	500	1000
⑬	最大可搬質量	水　平	[kg]	80	
		垂　直	[kg]	30	15
⑭	定格推力		[N]	270	120

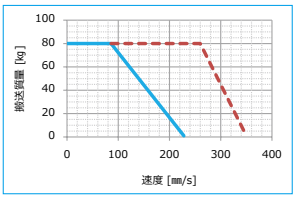
動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。

【ステッピングモーター仕様】

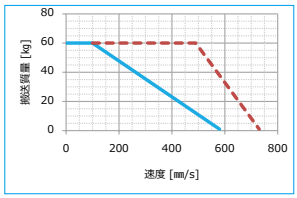
ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量や推力が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。グラフは各加速度とも、デューティ50%時の値です。

⑮ **速度 － 搬送質量特性**

●リード10mm
水　平

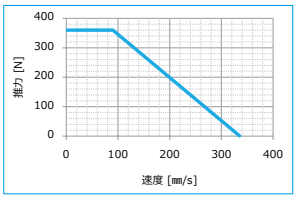


●リード20mm
水　平



⑮ **速度 － 推力特性**

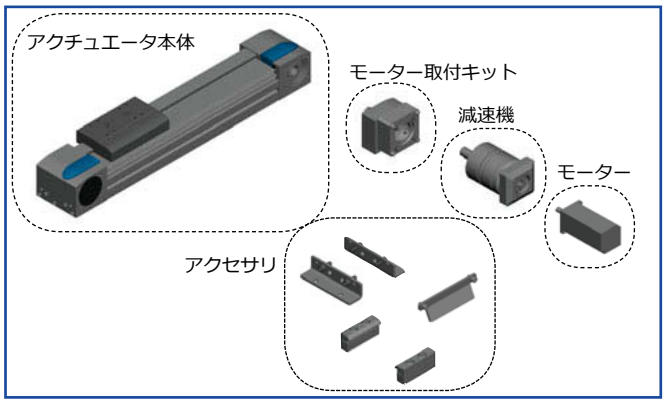
●リード10mm



Festo ELECTRIC DRIVES

CAD データのダウンロード

カタログ掲載製品は全てインターネットから CAD データのダウンロードができます。
CAD データはアクチュエータ本体、アクセサリ、モーター取付キット、減速機、モーターを個々にダウンロードします。
それぞれのデータをお客様がご使用になるモーター組み付け位置に組み合わせてご利用ください。



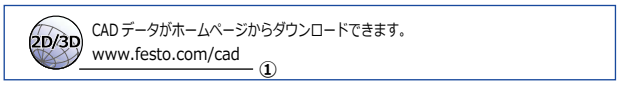
アクチュエータ本体 アクセサリ	Festo（日本）ホームページ オンラインカタログ xDKI Web2CAD
モーター取付キット , 減速機	Festo（日本）ホームページ
モーター	オリエンタルモーター（株） ホームページ

※ 掲載されているモーター取付キットや減速機は Festo(日本) のホームページからのみダウンロード可能です。

CAD データは以下の手順に従ってダウンロードしてください。

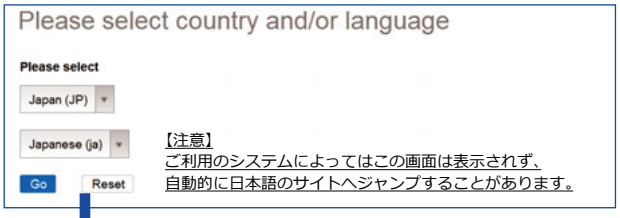
【ダウンロードの手順】

1.



Festo ホームページの web カタログにアクセスしてください。
URL ①は各製品の外形寸法図のページの上側に記載しています。

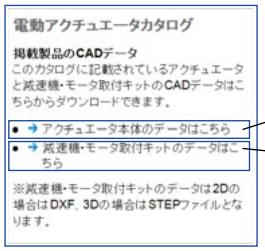
2.



国（Japan）と言語（Japanese）を選んで Go をクリックしてください。



ダウンロードページへのリンクは右下にあります。



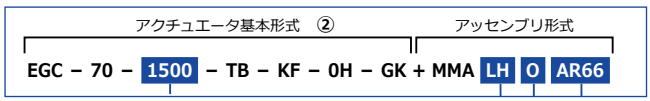
→ アクチュエータ本体のデータは 3. へ進む

→ 減速機・モーター取付キットのデータはここから取得してください。

【注意】
減速機・モーター取付キットのデータは2D が DXF、3D が STEP になります。

3.





カタログ本文の「アクチュエータ基本形式②」を参照しながら希望するアクチュエータの形式を左上の枠に入力してください。
（大文字・小文字は問いません）

入力したら Enter または 🔍 ボタンをクリック

【注意】
- アッセンブリ形式は入力しないでください。
  アッセンブリ形式はここでは受け付けられません。
- ハイフン「-」などの記号も忘れずに入力してください。
- 形式に小数点が含まれる場合はドット「.」ではなくカンマ「,」で入力してください。
- DNCE シリーズのボールねじリード部については半角のダブルクォーテーション「" "」で入力してください。
- オプション記号がある場合はこれも入力してください。
  オプションの形式は次の画面でも選ぶことができます。

4.

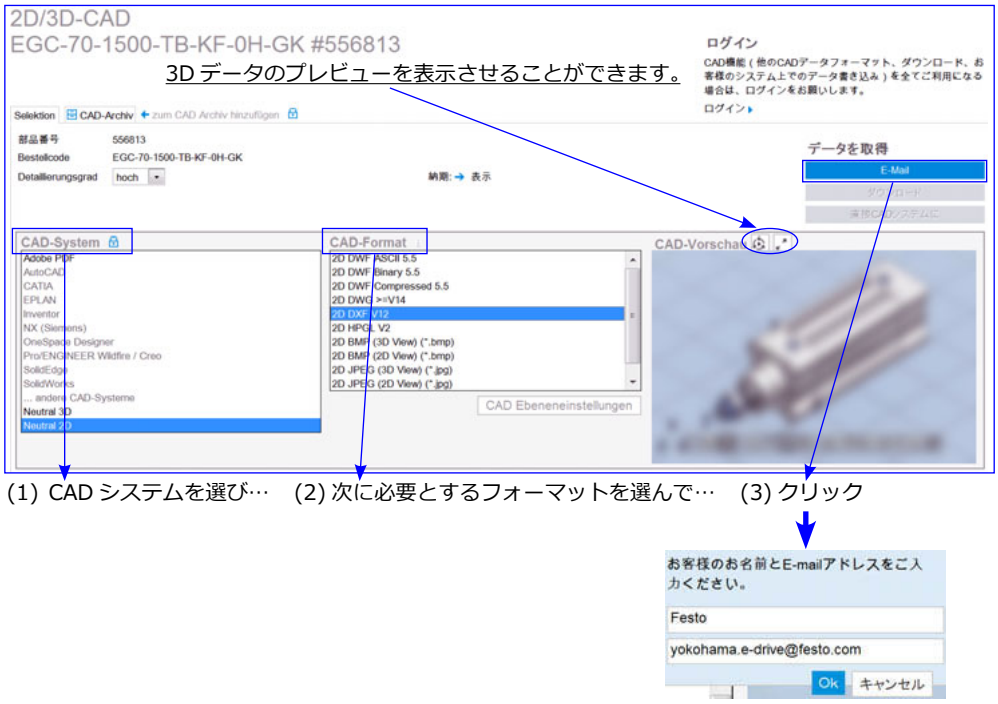


形式を確認し、データ取得へ進みます。

画面右下の表示が ✓ 有効な選択 ③になっていることを確認したら CAD/EPLAN ④をクリックします。

●この画面で形式⑤に修正がある場合は、同じ枠に再度正しい形式を入力し、⏎ ⑥をクリックしてください。
また、この画面でオプションを追加したい場合は、さらにオプションを見る ⑦をクリックすると展開します。

5.



(1) CAD システムを選び… (2) 次に必要とするフォーマットを選んで… (3) クリック

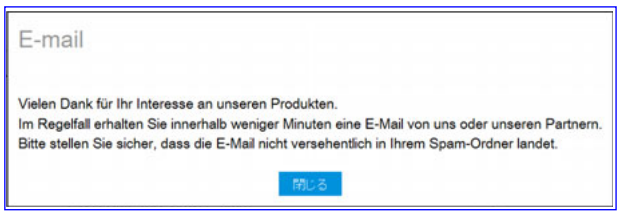
データ取得画面が起動します。

【注意】
CAD データはユーザ登録・ログインしていない状態でも取得可能ですが、この場合取得できるフォーマットには制限があります。
フォーマットの制限を解除するにはユーザ登録をしてください。
また、ログインしていない状態では、データは E-mail による送信となります。
ここではログインしていない場合の取得方法を記載しています。

名前とメールアドレスを入力し、よければ Ok を、戻りたい場合は キャンセル をクリックしてください。

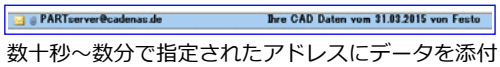
【注意】
●お名前は日本語で入力していただいても問題ありません。
●メールアドレスはお間違えのないようご注意ください。

6.



このメッセージが現れると手続き完了です。

※このメッセージは閉じていただいてかまいません。



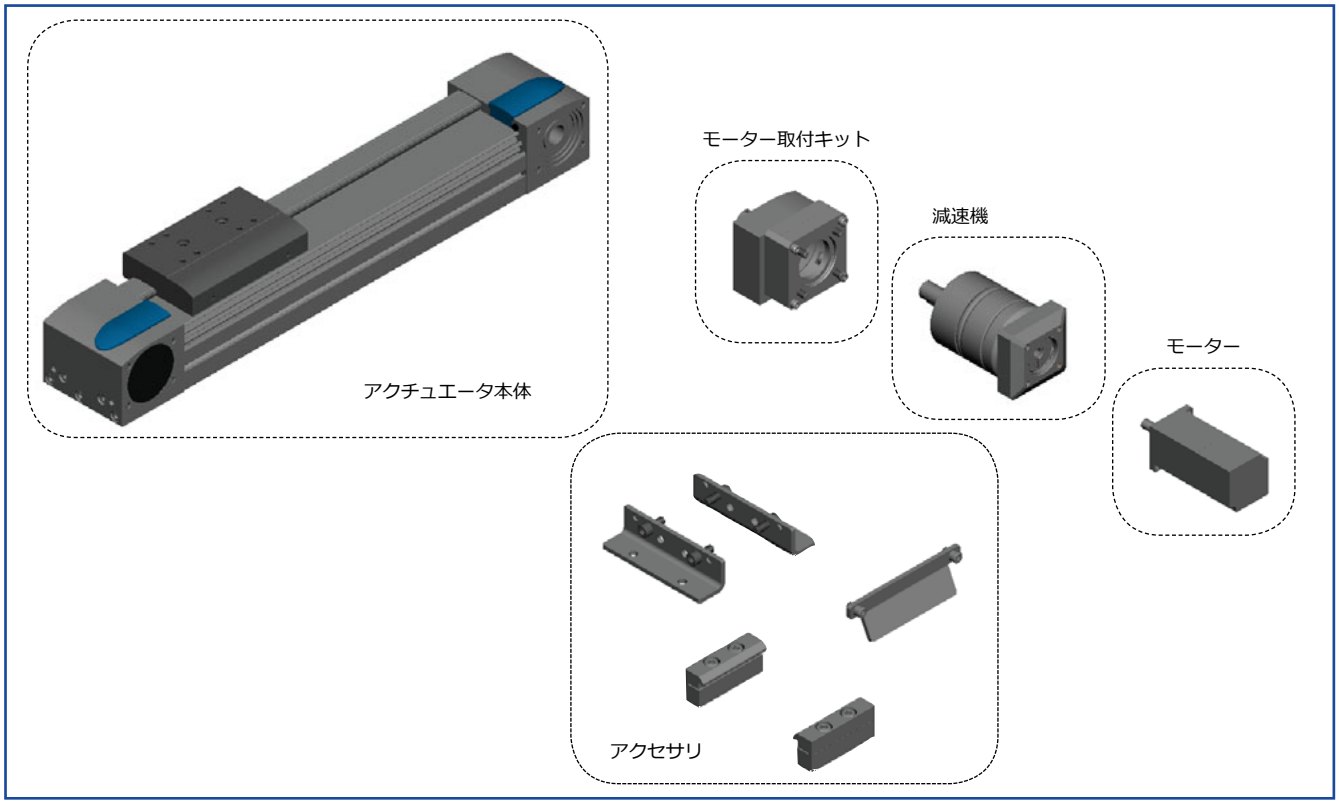
数十秒～数分で指定されたアドレスにデータを添付したメールが届きます。

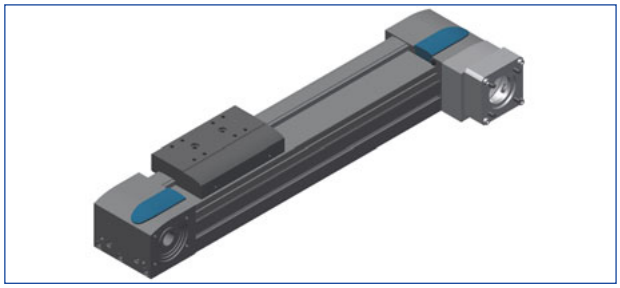
【注意】
●アクチュエータの形式や指定したフォーマットなどにより多少時間がかかる場合があります。
●メールは「PARTserver@cadenas.de」より送信されます。
●添付は ZIP ファイルになっています。一度ご自身のパソコンに保存し、解凍してからご使用ください。

Festo ELECTRIC DRIVES

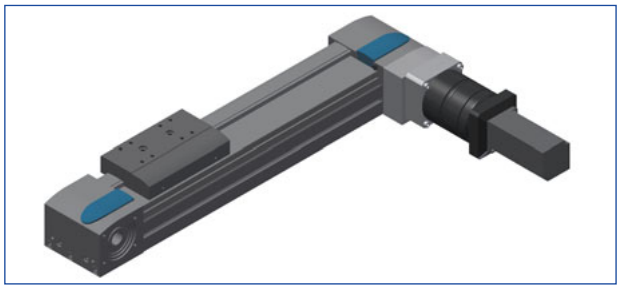
CAD データのダウンロード

ダウンロードした CAD データは以下の手順に従って組み合わせてください。



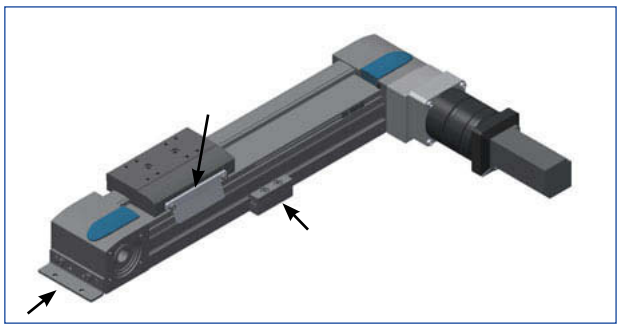


カタログの外形寸法図とインローを目安にアクチュエータ本体とモーター取付キットを組み付けてください。



減速機（必要な場合）とモーターのデータをそれぞれダウンロードし、同様の手順で組み付けてください。

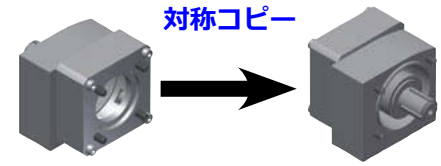
【注意】
モーターのデータはオリエンタルモーター（株）のホームページからダウンロードしてください。



必要に応じてフート金具やセンサドグ等のアクセサリのデータをダウンロードし、外形寸法図を参考に所定の位置に組み付けてください。

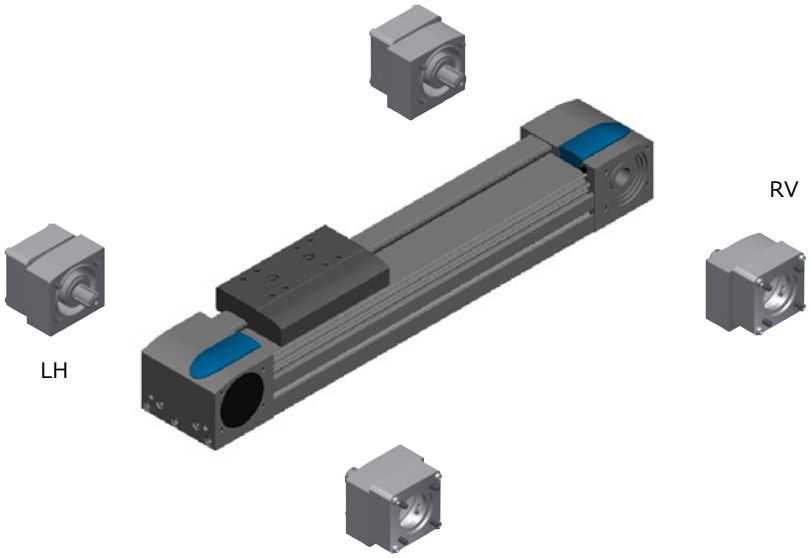
【注意】
アクセサリのデータ取得方法はアクチュエータ本体と同じ手順です。

【注意】
EGC-TB/ELGA-TB/EGC-BS のモーター取付キットはモーター組み付け位置に応じてお客様の CAD の対称コピー機能などで勝手違いを作成していただく必要があります。
EGC-TB および ELGA-TB は LH/RV 用です。LV/RH 用は勝手違いを作成してください。
EGC-BS は ML 用です。MR 用は勝手違いを作成してください。
その他のシリーズはそのまま使用いただけます。

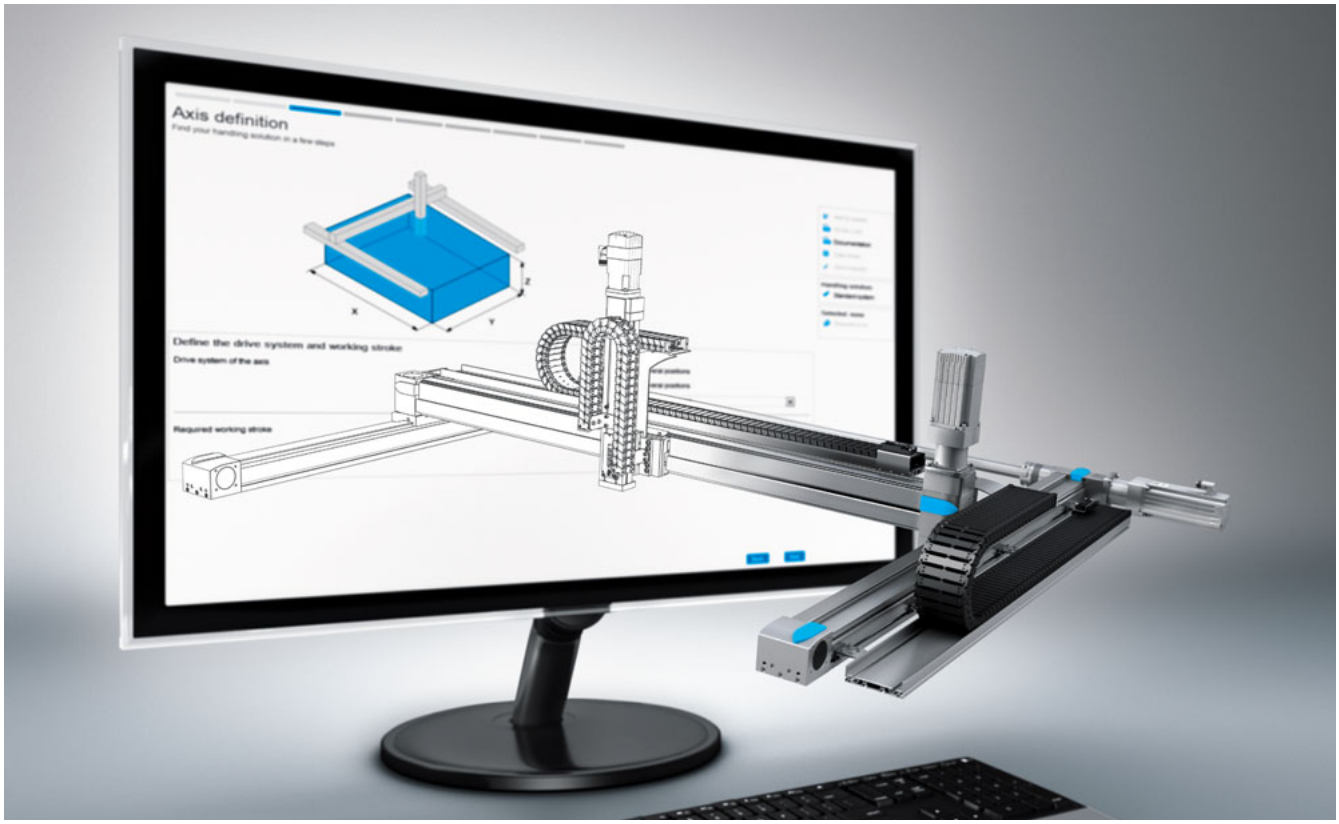


LH/RV 用　　LV/RH 用

RH（対称コピーデータ）



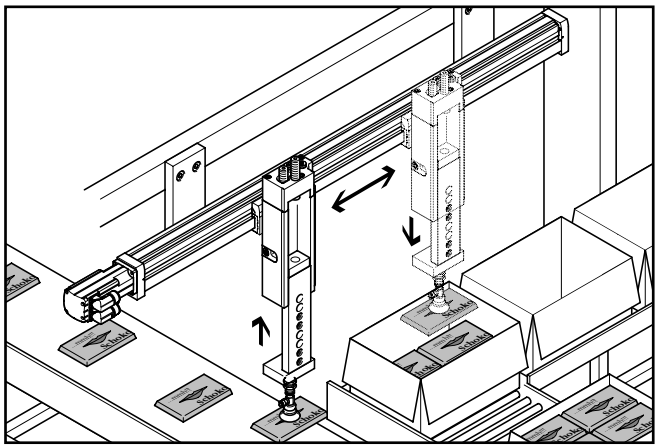
LV（対称コピーデータ）



Festo ELECTRIC DRIVES

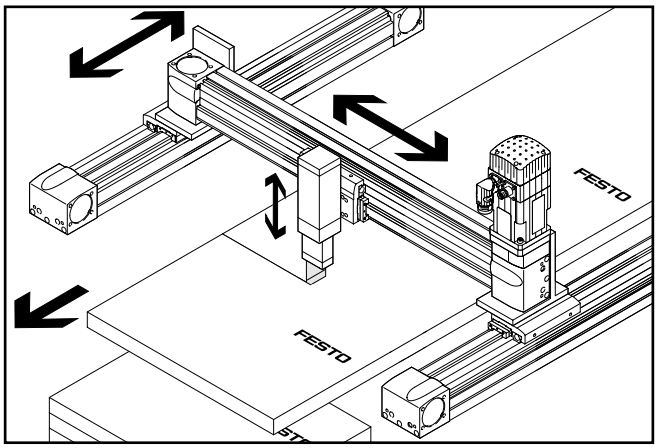
アプリケーション事例

搬　送



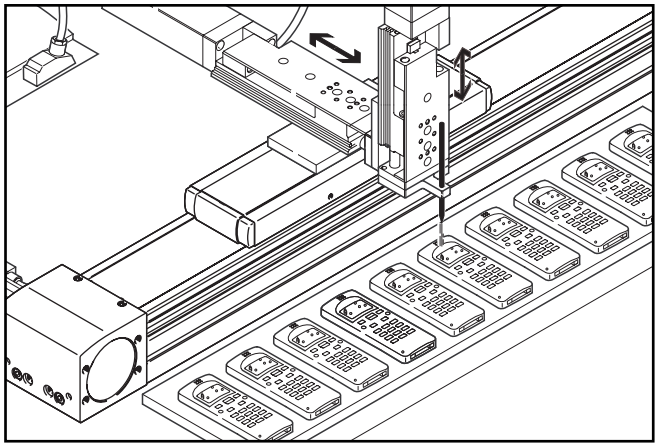
【チョコレートの搬送工程】
Y 軸移動に EGC-BS を使用

裁　断



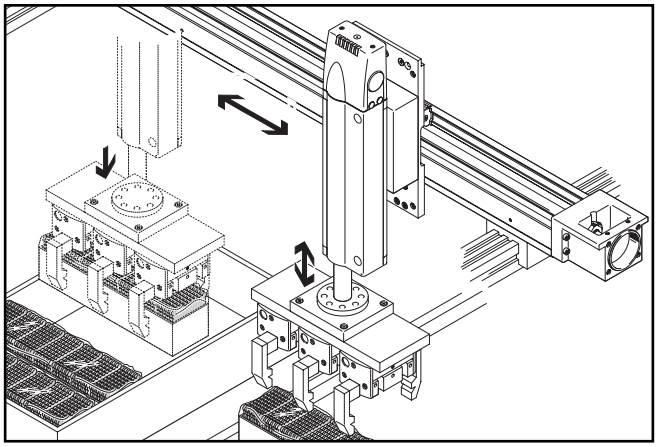
【材料の裁断】
EGC-TB でガントリを構成し材料を同じ長さにカット

テスト装置



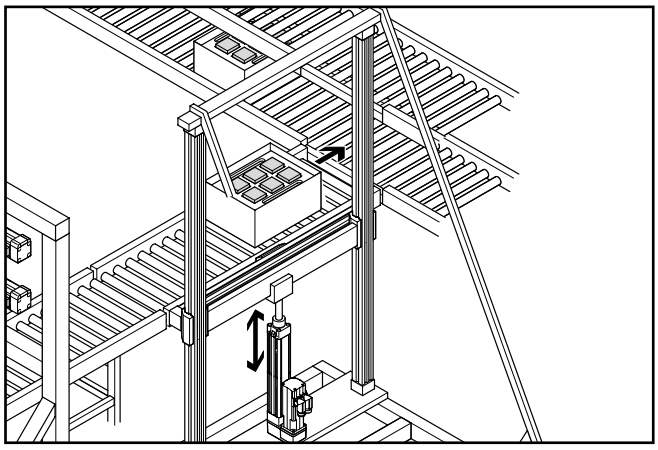
【携帯電話の機能テスト工程】
Y-Z 軸の X 軸方向移動に ELGA-TB を使用

梱包機



【ケーシングマシン】
ピックアンドプレース装置の横移動に EGSK を使用

昇　降



【完成品の仕分け工程】
ESBF でローラーコンベアを昇降

選定依頼書

■ご希望の製品

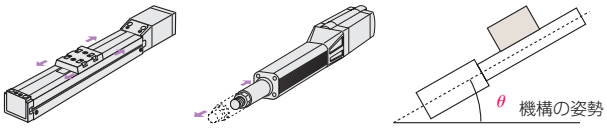
●ご希望のない場合は未記入でお送りください。こちらから折返しお電話します。

□電動スライダ　□電動シリンダ　□コンパクトリニアアクチュエータ　□ラック・ピニオンシステム

■駆動機構の仕様

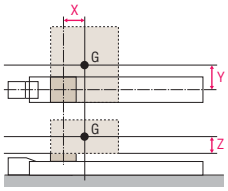
●ご不明な点は未記入でお送りください。こちらから折返しお電話します。

●搬送物の質量（治具を含む）	m	=	kg
●機構の傾斜角度	θ	=	度
●テーブルに加わる力	F_A	=	N



電動スライダをご希望の場合、以下にご記入ください。

●重心の張り出し距離	X	=	mm
	Y	=	mm
	Z	=	mm
●必要ストロークの全長	L	=	mm

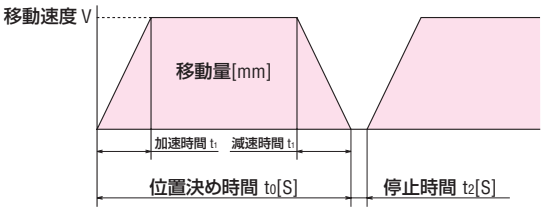


電動スライダを設置する面

■運転条件

●ご不明な点は未記入でお送りください。こちらから折返しお電話します。

●1回当たりの移動距離			mm
●位置決め時間	t_0	=	s
●加速・減速時間の希望がある場合	t_1	=	s
●停止時間	t_2	=	s
●移動速度の希望がある場合	V	=	mm/s
●停止精度の希望がある場合	±		mm
●電源電圧		相　V、	Hz



■お客様情報

ご依頼日：　　年　　月　　日

フリガナ
貴社名：

ご所属・役職名：

フリガナ
お名前：

ご住所：　〒

TEL：　　内線

FAX：

E-mail：

回答方法：　E-mail　・　FAX

ご用途：

ご使用予定台数：　　台

ご購入予定時期：

ご購入先（販売店名）：

キリトリ

Festo ELECTRIC DRIVES

選定依頼書

フリーフォーム

お客様情報

フリガナ
貴社名　　所属

フリガナ
お名前　　E-mail　　@

ご住所　〒（　　–　　）　　都道府県

Tel.（　　）　　–　　Fax（　　）　　–

オリムベクスタ株式会社
E-mail：orimvexta@orientalmotor.co.jp

営業課	FAX (03)5820-5687	茨城営業所	FAX (029)863-1710	諏訪営業所	FAX (0266)28-7198	滋賀営業所	FAX (077)564-2020
札幌営業所	FAX (011)272-1172	千葉営業所	FAX (043)272-0512	長野営業所	FAX (0265)78-3651	京都営業所	FAX (075)353-7892
鶴岡営業所	FAX (0235)24-8230	大宮営業所	FAX (048)664-3623	静岡営業所	FAX (054)255-2737	関西営業所	FAX (06)6330-6628
東北営業所	FAX (022)227-2830	西東京営業所	FAX (042)552-5205	北陸営業所	FAX (076)431-0232	大阪営業所	FAX (06)6864-7000
郡山営業所	FAX (024)922-5611	南関東営業所	FAX (045)982-1600	豊田営業所	FAX (0566)73-5306	中国営業所	FAX (086)803-5366
長岡営業所	FAX (0258)94-6037	甲府営業所	FAX (055)278-1628	中部営業所	FAX (052)223-2617	四国営業所	FAX (087)821-5234
北関東営業所	FAX (027)326-7541	上田営業所	FAX (0268)27-6207	三重営業所	FAX (059)221-5040	九州営業所	FAX (092)473-1580

安全にご使用いただくために

ご使用になる前に必ずお読みください。

本製品を正しく、安全にご使用いただくために JIS B 8433及び ISO 10 218などのシステム通則を遵守し、各製品ごとの仕様や注意事項もあわせて十分ご確認のうえ取り扱ってください。
また、労働安全衛生法やその他の安全規則も確認のうえ、これを守るようにしてください。

本製品は一般産業機械部品として開発・設計・製造されたものです。

ここでは各項目の危険度や予測される危害の程度に応じて「危険」、「警告」、「注意」、「お願い」の4項目に分類し記述します。
たとえ「注意」や「お願い」に該当する項目でも状況や状態によって重大な結果につながる可能性があります。
いずれも重要な内容を記載していますので、必ず熟読のうえ、これらを遵守ください。

⚠ 危　険	取り扱いを誤った際、『明らかに危険』な状態、または『切迫した危険』な状態 直ちに回避しない場合、人が死亡、重傷またはそれらに準する危険性を伴うもの
⚠ 警　告	取り扱いを誤った際、状況によっては人が死亡、重傷を負う可能性があるもの またはそれに準ずる物的損壊の可能性を負うもの
→ 注　意	取り扱いを誤った際に人が傷害を負う可能性があるもの またはそれに準ずる物的損壊が発生する可能性があるもの
i お願い	負傷、物的損壊等の可能性はないが使用に際して守るべきもの

⚠ 危　険

環　境

- アクチュエータを発火性または引火性の危険物が存在する、またはそれらに近い場所には設置しないでください。
  発火または引火、爆発の恐れがあります。
- アクチュエータを腐食性ガス、可燃性ガス、引火性液体の雰囲気に設置しないでください。
  腐食性ガスにより錆が発生し、極度の劣化から製品寿命を著しく縮めることがあります。可燃性ガスや引火性液体の近くに設置すると、モーターにより引火、爆発の原因となることがあります。

作　業

- アクチュエータが可動状態にある時には機械の作動範囲には立ち入らないでください。
  不意の動作により重大な結果を招く原因になります。
- 弊社の許可なくアクチュエータの改造などをしないでください。
  誤作動や異常動作の原因となり、傷害や感電、火災を引き起こすことがあります。
- アクチュエータの基本構造や性能、機能に支障をきたすような不適切な分解や組み立てを行わないでください。
  傷害や感電、火災を引き起こすことがあります。
  何らかの理由によりやむを得ず分解した場合、弊社へご一報のうえ返却してください。
  有償にて再調整、再組み立てを行います。

取り付け

- アクチュエータ（負荷を含む）の取り付けの際の固定は確実に行い、確認まで行ってください。
  これを怠った場合、落下や転倒、誤作動や異常動作により、重大な結果を招く原因になります。

用　途

- アクチュエータを水中、洗浄が必要な場所、またはそれらに準ずる場所や用途、あるいは水分や油分が飛散する場所や用途へ設置しないでください。
  傷害や感電、火災を引き起こすことがあります。
- 以下の用途へアクチュエータを採用することを禁じます。
  1. 人命及び身体の維持や管理に関係する医療機器、救命機器
  2. 人体の移動や搬送を目的とする機械、機構、装置など
  3. 機械や装置の重要保安装置

  アクチュエータは高度な安全性を必要とする場所や用途へ対応できように設計、製造されていません。
  これを無視して採用すると、人命に関わる重大な事故の原因になることがあります。
- ペースメーカー等の医療器具を装着している方の、アクチュエータの周囲1m 以内への接近を禁じます。
  製品によっては磁気を発する、または磁性体をもつものがあり、これらが医療器具に影響を与える可能性があります。

⚠ 警　告

使用条件

- アクチュエータは必ず本書に記す仕様の範囲内にてご使用ください。
  これらを超える範囲での使用は故障や機能停止、破損や誤作動、製品寿命の著しい低下の原因となることがあります。

選定と取り扱い

- アクチュエータの採用にあたっては、本書をよく読み必ずその仕様をご確認のうえ、決められた範囲内でご使用ください。
- アクチュエータは使用条件が多様になるため、選定にあたっては採用するシステムへの適合性を全システムの設計者、または仕様決定の責任者がその責任のもとに確認してください。システムの性能、安全性の保証については適合性を決定した方（お客様）の責任とします。
- システムの構成については本カタログやその他の資料を基に全仕様を検討し、機器の故障などの可能性についての状況を十分に考慮のうえ行ってください。
- 取り扱いは十分な知識と経験を備えた方が行ってください。
- 本製品を火中に投じないでください。
  破損、有毒ガス発生の原因になります。
- 転落・転倒事故や損壊防止のために以下の行為を禁じます。
  1. アクチュエータを足場にするあるいはアクチュエータ上に乗る
  2. アクチュエータ上に物を載せる

用　途

- アクチュエータは一般産業機械にご使用いただくことを目的としています。
  以下の用途へアクチュエータを採用する場合には安全対策に配慮し、前もって弊社へご相談ください。
  1. 本カタログに記載されている仕様範囲外の条件や環境および屋外への設置
  2. 原子力設備、鉄道や航空機、宇宙航空機、車輌などへの搭載
  3. 医療関連機器、食品および飲料製造機械や装置
  4. 人体や財産に大きな影響が予想される用途

安全対策

- アクチュエータの可動部や負荷が人体に危険を及ぼす可能性がある場合には、人体がこれらに直接触れることができないよう保護カバーを設置するなどの措置をとってください。
- アクチュエータを組み込む機械や装置には、非常時には人為的に停止をかけることができるような非常停止機能を持たせてください。また、非常停止時にはアクチュエータが人体や機械・装置に危害を及ぼさない設計にしてください。
- 停電などにより電源が遮断された場合、アクチュエータ（負荷）の落下や異常動作が起こる可能性があります。
  これらを回避する対策をとり、万が一の発生時には人体や機械・装置に危害を及ぼさない設計にしてください。
- 電源投入時、または稼働指示を出す場合には作業範囲の安全確認を十分に行ってください。
  同時にアクチュエータの飛び出しを防止する設計をとってください。
- 保守や点検、メンテナンス、交換作業時にはシステムの電源を完全に落とし、アクチュエータの誤作動が起きないことを確認してから作業を開始してください。
  また、空気圧機器などが付属している場合にはエアの供給も完全に断ち、残圧が残っていないこと、各機器が所定の位置にもどり、動かないことも確認してください。

設　置

- アクチュエータの設置時には固定するボルトなどに弛み止めを施し、指定のトルクで確実に締め付けてください。
- 漏電時の感電や誤作動を防止するために、必ず第3種接地工事（接地抵抗100≦Ω）を行ってください。

運　転

- アクチュエータの稼働中に異音や異常な振動などが認められた場合にはただちに運転を停止し、弊社へご相談ください。
  運転を継続した場合、誤作動や異常動作の原因になり、製品の破損から機械・装置の破損へつながる恐れがあります。
- たとえアクチュエータや機械・装置が停止していても、電源が供給されている状態では端子部やスイッチなどに手を触れないでください。感電、誤作動、故障の原因になることがあります。
- ロボットケーブルやスイッチケーブル、空気圧配管を破損させないように十分配慮してください。
- 漏電や導通不良、これらから起こる火災や感電を防止するため、ケーブル類に関して以下の行為を禁じます。
  1. ケーブルを無理に引っ張る
  2. ケーブルに傷をつける
  3. ケーブルを所定の半径以下に曲げる
  4. ケーブルを巻きつける
  5. ケーブルの上に物を置く
  6. ケーブルを挟み込む

→ 注　意

取り付け、接続

- アクチュエータの本体や取付面に打痕や傷をつけないようにしてください。ガイド部のガタや摺動抵抗増加の原因になります。
- 外部支持・案内をもつ負荷と接続する場合は適切な方法で接続し、芯出し作業を行ってください。
- 負荷の取り付け時には強い衝撃や過大なモーメントは避けてください。
  許容値以上のモーメントや外力が作用するとガイド部のガタや摺動抵抗増加の原因になります。

起　動

- アクチュエータが適切に動作することが確認できていない状態での起動は避けてください。
  運転に入る前に駆動用モーターを低速・低トルクに設定し、動作確認を行ってください。
- 設置時には適切な機能検査を行い、正しく取り付けられ、安全かつ確実な動作が確認できるまではシステムを起動させないでください。

使用環境

- 本書に記載する使用環境を遵守してください。
  アクチュエータに使用されている部品には一部樹脂製のものも含まれています。本書に記載している使用最高温度を遵守してください。
  また、センサやスイッチをあわせて使用している場合にはこちらの使用温度範囲にもご注意ください。
- 各国や地域で定める安全規格や規定、法律を遵守してください。

潤　滑

- アクチュエータでは、お客様より特に指定のない限り、潤滑油としてフエスト純正グリスを使用しています。
- 定期的に潤滑油の点検と補充を行ってください。
  潤滑油の点検については稼働後2～3ヵ月を目安に行い、汚れが著しい場合にはこれを一度ふき取り、新たに潤滑油を塗布してください。以後、点検・補充期間の目安を1年としますが使用条件や環境により適宜に間隔を設定してください。

i お願い

オプション

- 本カタログでは一部他社製品をオプションとして紹介し、それらとの組み合わせも記載しています。
  これはあくまでも推奨する製品であるという意味で、弊社がこれら製品の安全性や品質、機械・装置との適合性を保証するものではありません。
  これらのについては各社のカタログや取扱説明書などを十分に参照し、それぞれの仕様や規格、安全規定に従ってください。

本書記載内容

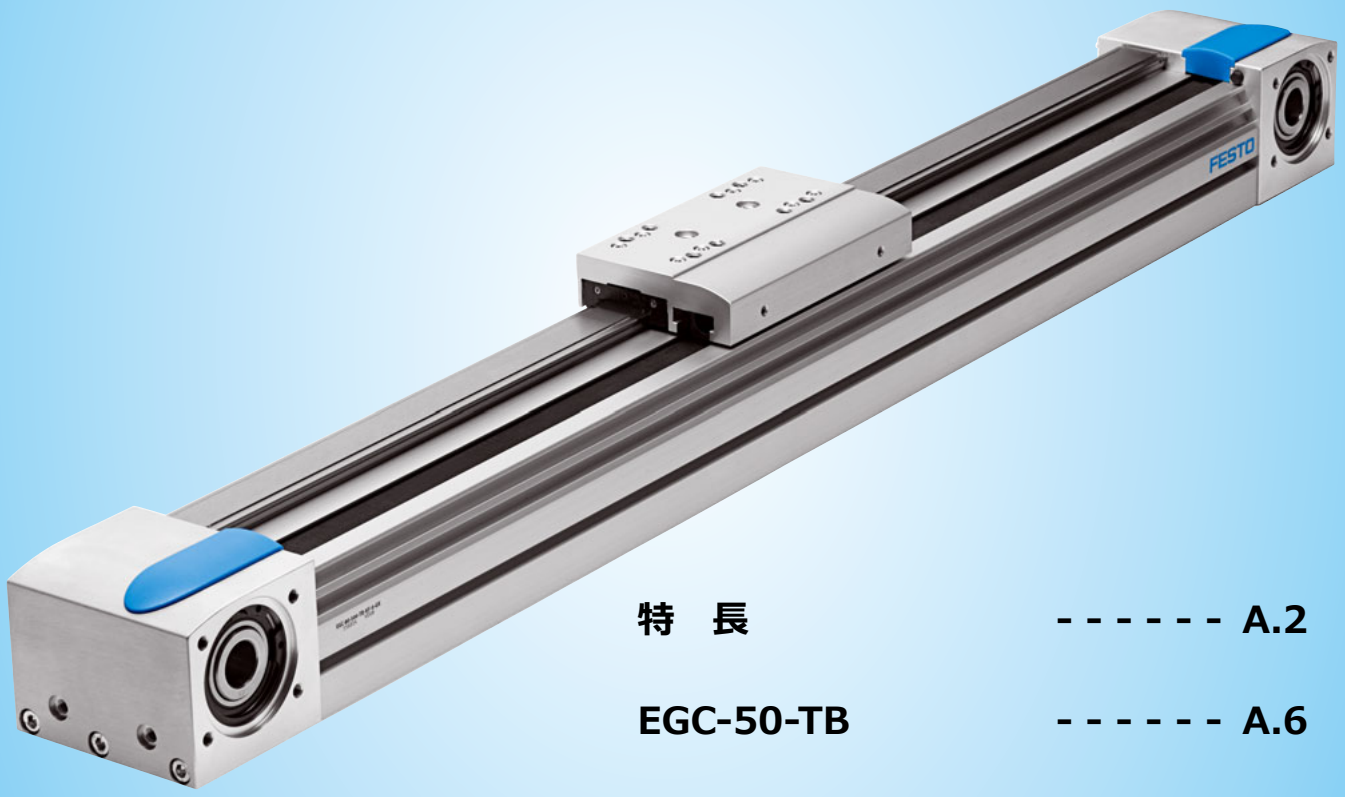
- 本書に記載する内容は予告なしに変更することがあります。

Copyright

- 本書に記載する内容は全て FESTO AG&Co. KG に帰属し、著作権により保護されています。
  いかなる理由であっても弊社の許可なく複写転製、変更、翻訳およびマイクロフィルムによる保存、変更を禁止します。

EGC-TB
EGC-HD-TB
ELGA-TB
ELGR-TB
ELGG-TB
EGC-BS
EGC-HD-BS
ELGA-BS
EGSK
ESBF-BS
EGSL-BS
ERMB

EGC-TB シリーズ



特　長 ------ A.2
EGC-50-TB ------ A.6
EGC-70-TB ------ A.8
EGC-80-TB ------ A.10
EGC-120-TB ------ A.12
EGC-185-TB ------ A.14
アクセサリ ------ A.16
オプション ------ A.20

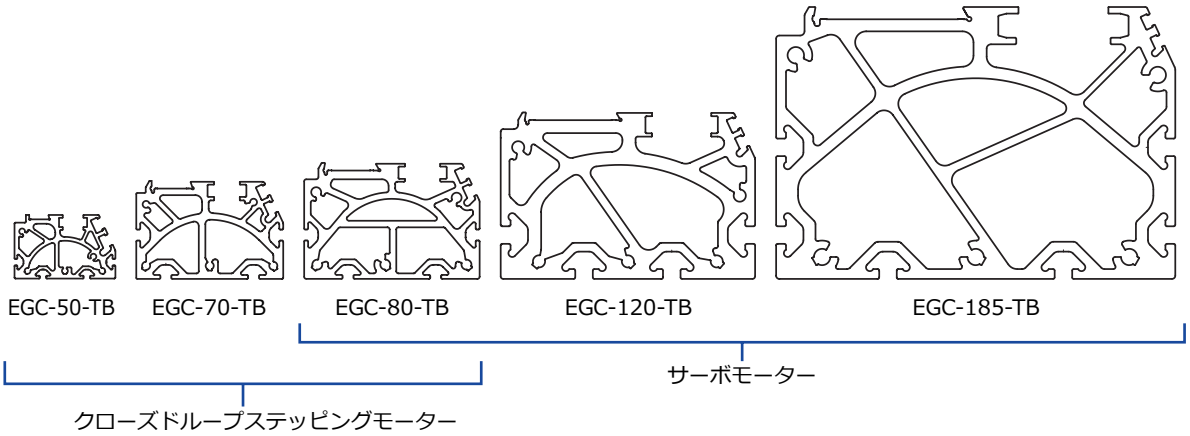
EGC-TB

最大ストローク8500mm（1mm 単位で指定可）



ワイドバリエーション

50㎜幅のコンパクトサイズから185㎜幅まで5サイズを用意。
ロングテーブルや追加テーブルなどの豊富なオプションで、最適なアクチュエータをお選びいただけます。

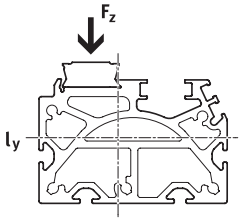


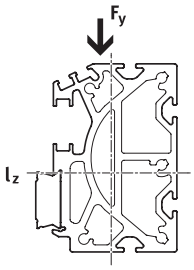
高剛性

① 高剛性フレーム
強度解析により最適な特殊アーチ構造のフレーム形状を実現しました。
架台の梁として使用しても十分な剛性を持たせています。

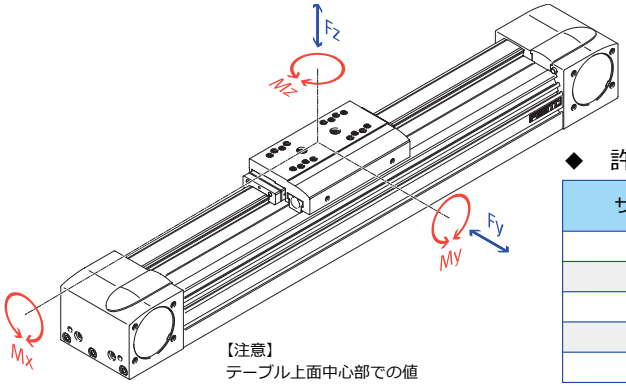
◆ 断面2次モーメント

サイズ	Iy [mm⁴]	Iz [mm⁴]
50	$8.4x10^4$	$1.14x10^5$
70	$3.95x10^5$	$5.77x10^5$
80	$8.44x10^5$	$1.16x10^6$
120	$4.62x10^6$	$5.65x10^6$
185	$2.34x10^7$	$2.74x10^7$





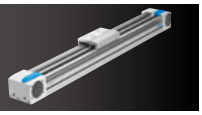
② 高剛性ガイド
ワイドな低重心構造のガイドを採用し、さらにガイドと負荷取付面の距離を短くすることで、
許容モーメントが向上しました。



【注意】
テーブル上面中心部での値

◆ 許容荷重、許容モーメント

サイズ	Fy max. [N]	Fz max. [N]	Mx max. [Nm]	My max. [Nm]	Mz max. [Nm]
50	650	650	3.5	10	10
70	1850	1850	16	51	51
80	3050	3050	36	97	97
120	6890	6890	144	380	380
185	15200	15200	529	1157	1157

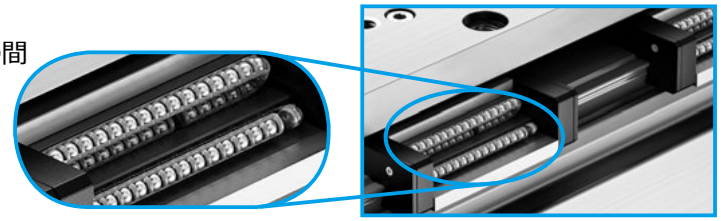


使用最高速度3000mm/s　最大可搬質量120kg

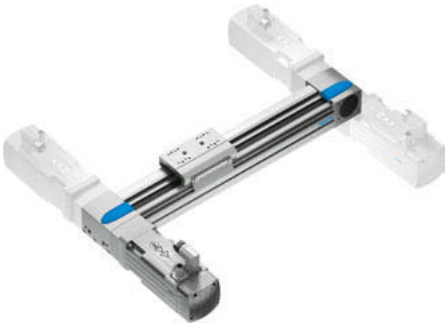


長期メンテナンスフリー

リテーナ（ボール保持器）付リニアガイドを採用。
グリスがリテーナに保持されるためメンテナンスの間隔を大幅に改善することが可能になりました。



省スペース



① モーターの組み付けは4方向、どちらからでも可能。組み付けや変更も簡単です。



② センサは本体にすっきり収納。
取り付けや位置の変更も簡単。

ベルトの交換

ベルトの交換方法は非常に簡単で、メンテナンス時の機械停止時間を大幅に削減できます。
また、保守用の部品も豊富にそろえています。



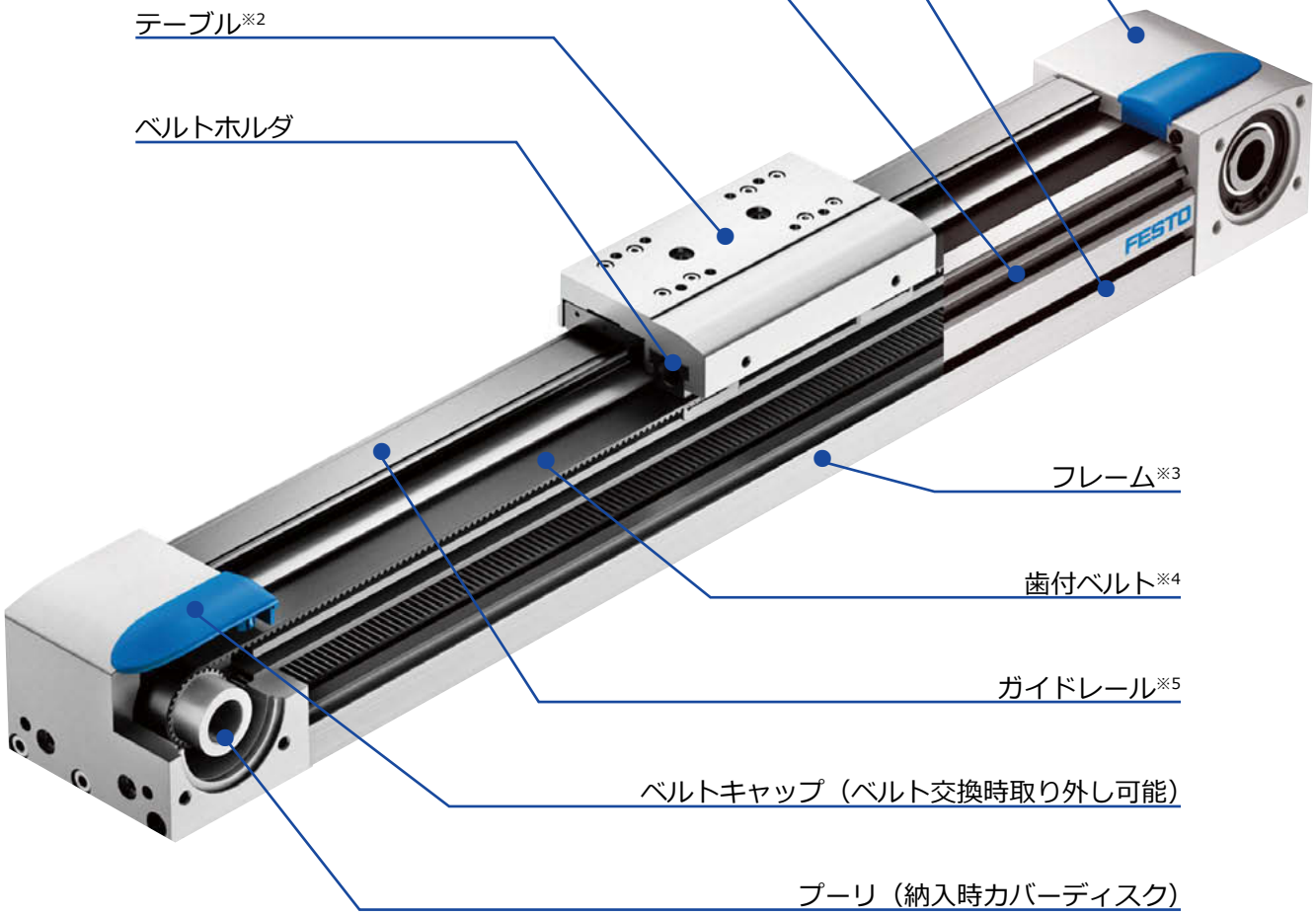
互換性



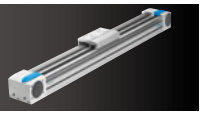
取付寸法は EGC-BS シリーズ（ボールねじ駆動タイプ）と互換性を持たせています。
取り付け部を新たに設計することなくベルト駆動とボールねじ駆動とを共用することが可能になっています。

EGC-TB

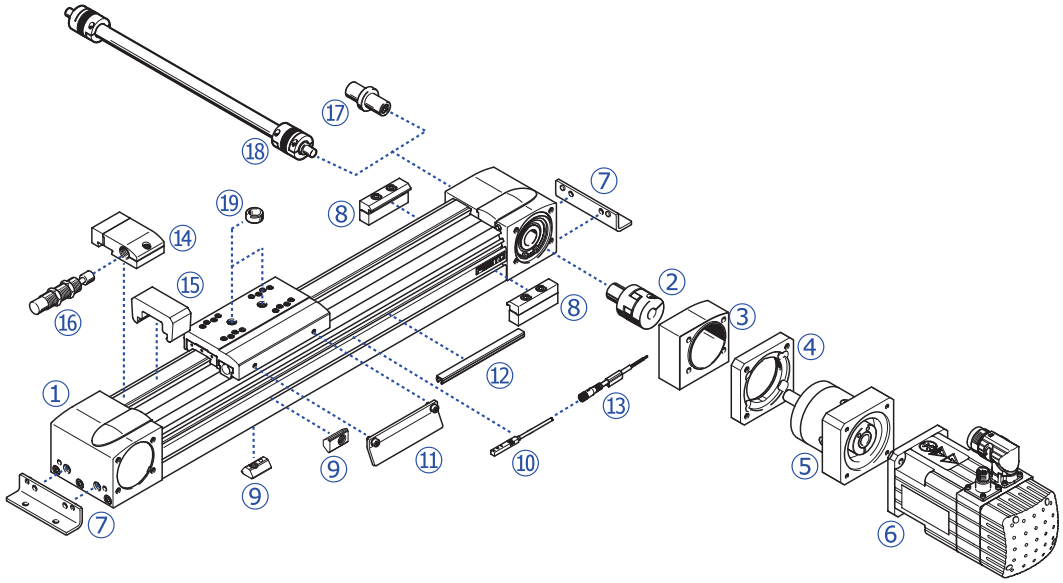
構　造



※1 アルミ　アルマイト処理
※2 アルミ　アルマイト処理
※3 アルミ　アルマイト処理
※4 グラス芯線入り、ナイロンコーティングポリクロロピレン
※5 EGC-50-TB, EGC-70-TB, EGC-80-TB：ステンレス
　　EGC-120-TB, EGC-185-TB：鋼　黒色防錆皮膜処理



構成部品



No.	名　称		備　考
①	アッセンブリ	アクチュエータ	
②		カップリング	モーター取付キット
③		カップリングケース	
④		中間フランジ	
⑤		減速機	ステッピングモーター時は不要です。
⑥		モーター	
⑦	アクセサリ（別売）	フート金具※	1セット（フート金具2個、ボルト4本）
⑧		本体取付金具※	1セット（本体取付金具2個、ボルト4本）
⑨		溝ナット※	
⑩		誘導形近接センサ	
⑪		センサドグ	センサ使用時に必要になります。
⑫		センサ溝カバー	1セット（500mm ×2本）
⑬		ケーブル付ソケット	3ピン M8センサ専用（お問い合わせください）
⑭		リテーナ	⑭リテーナ＋⑮バッファ ⑭リテーナ＋⑯ショックアブソーバ
⑮		バッファ	
⑯		ショックアブソーバ	
⑰		ドライブシャフト	
⑱		連結シャフト	1セット（ドライブシャフト2個、カップリング2個、連結パイプ、プラグ）
⑲		センタリングスリーブ	①アクチュエータに2個付属します。

アクチュエータの組み付けには※印のいずれかが必要になります。

【注意】
●センサは原点用にはノーマルオープンを、オーバーラン検出用にはノーマルクローズをそれぞれ推奨します。
●減速機は APEX DYNAMICS 社製 PG2シリーズを採用しています。

EGC-TB

EGC-50-TB

形　式

アクチュエータ基本形式 / アッセンブリ形式

EGC − 50 − **1500** − TB − KF − 0H − GK + MMA **LH** **O** **AZM46AC**

- ストローク
  50～1900[mm]
  （1mm単位）
- モーター組み付け位置
  LH ：LH 側
  LV ：LV 側
  RH ：RH 側
  RV ：RV 側
  下【図1】参照
- ケーブルの向き
  無記入 ：モーターなし
  O ：O 側
  U ：U 側
  R ：R 側
  L ：L 側
  下【図2】参照
- モーター種類※1 オリエンタルモーター
  【ステッピングモーター】
  ARM46AC（ブレーキなし）
  AZM46AC（ブレーキなし）

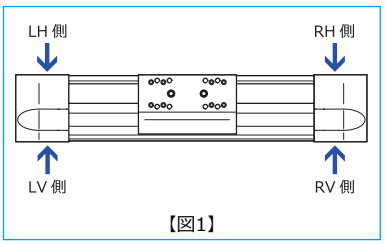
【オプション】

追加テーブル	A.20

【アクセサリ（別売）】

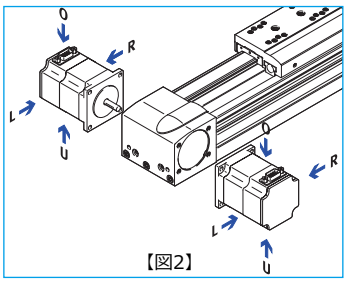
フート金具※2	A.16
本体取付金具※2	A.16
溝ナット※2	A.16
センサ	A.19
センサ溝カバー	A.19
センサドグ	A.19
ラバーバッファ	A.18
ショックアブソーバキット	A.18
ドライブシャフト	A.17
連結シャフト	A.17
アダプタキット	A.18

【モーター組み付け位置】



【図1】

【ケーブルの向き】



【図2】

※1　モーターについては前付18をご参照ください。
※2　アクチュエータの組み付けに必要です。

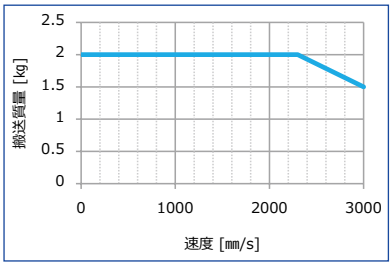
仕　様

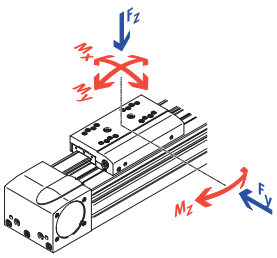
【基本仕様】

ベルト送り量		[mm/rev.]	58
プーリ径		[mm]	18.46
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.08
許容荷重※1	Fy max.	[N]	650
	Fz max.	[N]	650
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	3.5
	My max.	[Nm]	10
	Mz max.	[Nm]	10
質　量※2	基　本	[kg]	0.8
	加　算※3	[kg/0.1m]	0.19
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～60
保護仕様※4			IP40

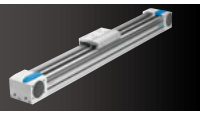
【ステッピングモーター仕様】

ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。
グラフは加速度5m/s²、デューティ50%時の値です。



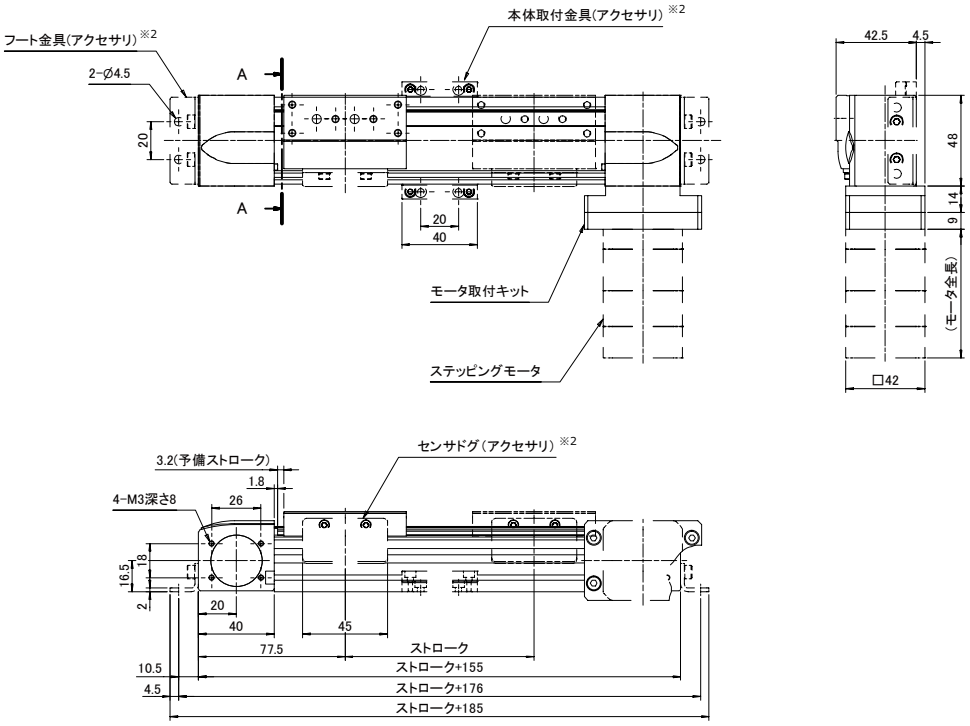


※1　テーブル上面の中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。

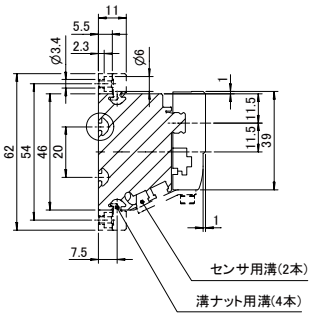


外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

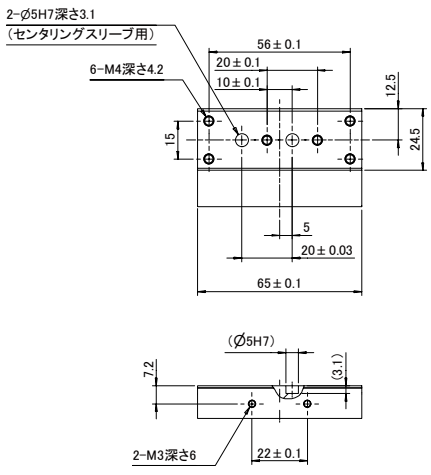
CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad



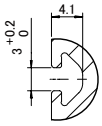
【A-A 断面】



【テーブル詳細】



【取付溝詳細】



※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。

EGC-TB

EGC-70-TB

形　式

アクチュエータ基本形式 ／ アッセンブリ形式

EGC − 70 − **1500** − TB − KF − 0H − GK + MMA **LH** **O** **AZM66AC**

- ストローク
  50～5000[mm]
  （1mm単位）
- モーター組み付け位置
  LH ：LH 側
  LV ：LV 側
  RH ：RH 側
  RV ：RV 側
  下【図1】参照
- ケーブルの向き
  無記入 ：モーターなし
  O ：O 側
  U ：U 側
  R ：R 側
  L ：L 側
  下【図2】参照
- モーター種類※1 オリエンタルモーター
  【ステッピングモーター】
  ARM66AC（ブレーキなし）
  ARM69AC（ブレーキなし）
  AZM66AC（ブレーキなし）
  AZM69AC（ブレーキなし）

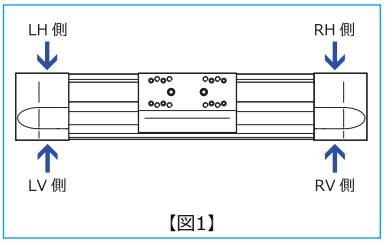
【オプション】

ロングテーブル	A.20
ダストワイパ	
ダストワイパロングテーブル	
追加テーブル	

【アクセサリ（別売）】

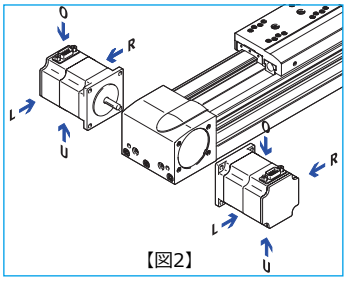
フート金具※2	A.16
本体取付金具※2	A.16
溝ナット※2	A.16
センサ	A.19
センサ溝カバー	A.19
センサドグ	A.19
ラバーバッファ	A.18
ショックアブソーバキット	A.18
ドライブシャフト	A.17
連結シャフト	A.17
アダプタキット	A.18

【モーター組み付け位置】



【図1】

【ケーブルの向き】



【図2】

※1　モーターについては前付18をご参照ください。
※2　アクチュエータの組み付けに必要です。

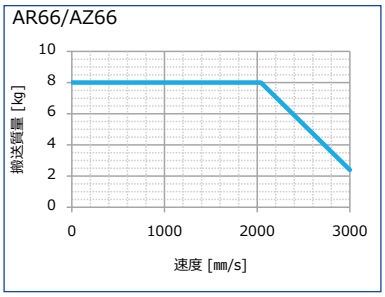
仕　様

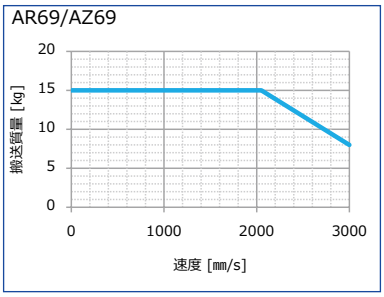
【基本仕様】

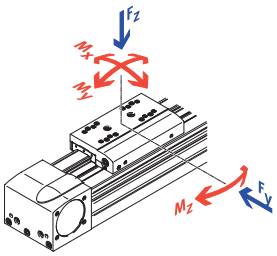
ベルト送り量		[mm/rev.]	78
プーリ径		[mm]	24.83
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.08
許容荷重※1	Fy max.	[N]	1850
	Fz max.	[N]	1850
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	16
	My max.	[Nm]	51
	Mz max.	[Nm]	51
質　量※2	基　本	[kg]	2.3
	加　算※3	[kg/0.1m]	0.44
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～60
保護仕様※4			IP40

【ステッピングモーター仕様】

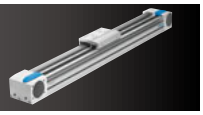
ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。
グラフは加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。





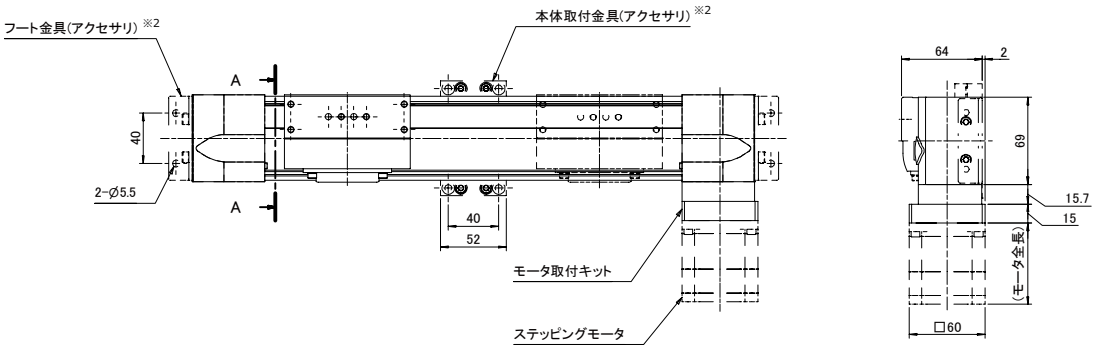


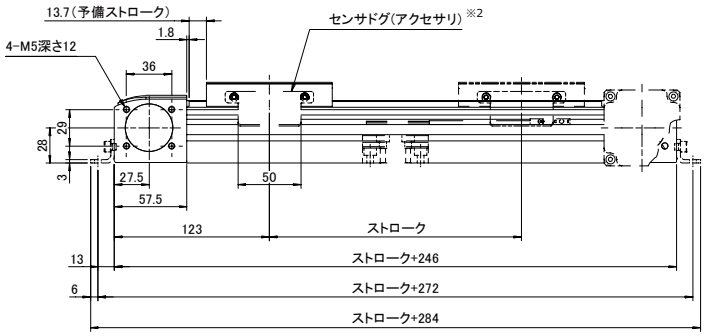
※1　テーブル上面の中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。



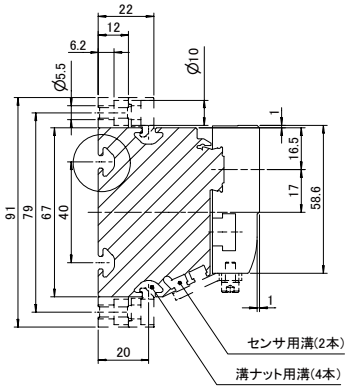
外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

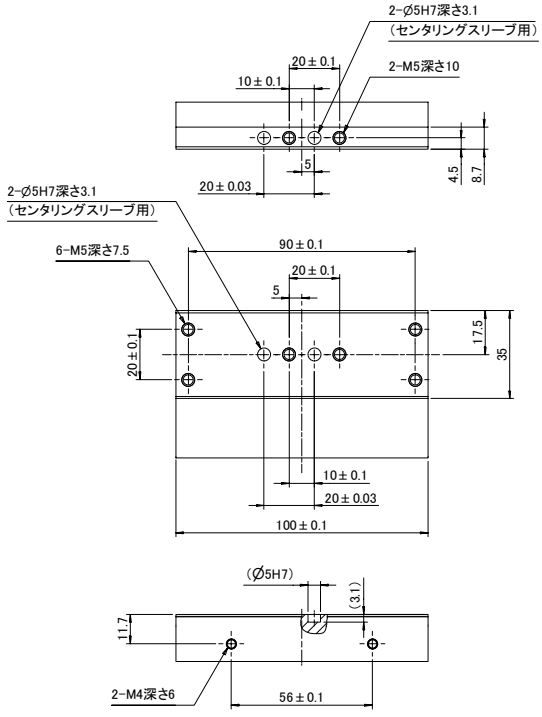




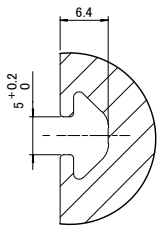
【A-A 断面】



【テーブル詳細】



【取付溝詳細】



※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。

EGC-TB

EGC-80-TB

形　式

アクチュエータ基本形式 ／ アッセンブリ形式

EGC − 80 − **1500** − TB − KF − 0H − GK + MMA **LH** **O** **G2060−03** **NXM410A**

- **1500**：● ストローク　50～8500[mm]（1mm単位）
- **LH**：● モーター組み付け位置　LH：LH側／LV：LV側／RH：RH側／RV：RV側　下【図1】参照
- **G2060−03**：● 減速比※1　無記入：減速機なし／G2060-03：1/3／G2060-04：1/4／G2060-05：1/5／G2060-07：1/7／G2060-10：1/10
- **O**：● ケーブルの向き　無記入：モーターなし／O：O側／U：U側／R：R側／L：L側　下【図2】参照
- **NXM410A**：● モーター種類※2 オリエンタルモーター　【サーボモーター】NXM410A（100W ブレーキなし）／【ステッピングモーター】ARM911AC（ブレーキなし）／AZM911AC（ブレーキなし）

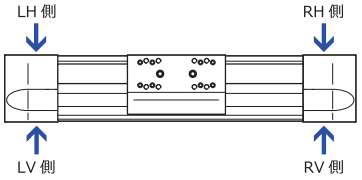
【オプション】

ロングテーブル	A.20
ダストワイパ	
ダストワイパロングテーブル	
追加テーブル	
集中給油アダプタ	
クランプユニット	

【アクセサリ（別売）】

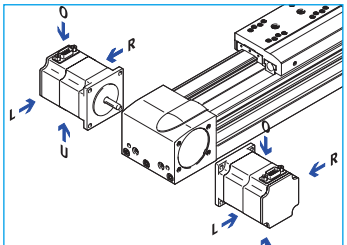
フート金具※3	A.16
本体取付金具※3	A.16
溝ナット※3	A.16
センサ	A.19
センサ溝カバー	A.19
センサドグ	A.19
ラバーバッファ	A.18
ショックアブソーバキット	A.18
ドライブシャフト	A.17
連結シャフト	A.17
アダプタキット	A.18

【モーター組み付け位置】



【図1】

【ケーブルの向き】



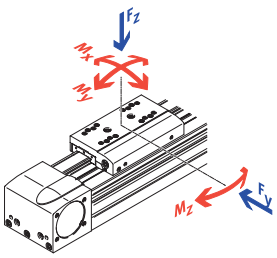
【図2】

※1　ステッピングモーター選択時は無記入。
※2　モーターについては前付18をご参照ください。
※3　アクチュエータの組み付けに必要です。

仕　様

【基本仕様】

ベルト送り量		[mm/rev.]	90
プーリ径		[mm]	28.65
繰返し位置決め精度	サーボ	[mm]	±0.1
	ステッピング	[mm]	±0.08
許容荷重※1	Fy max.	[N]	3050
	Fz max.	[N]	3050
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	36
	My max.	[Nm]	97
	Mz max.	[Nm]	97
質　量※2	基　本	[kg]	4.0
	加　算※3	[kg/0.1m]	0.62
	減速機	[kg]	1.2
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～ +60
保護仕様※4			IP40



【サーボモーター仕様】

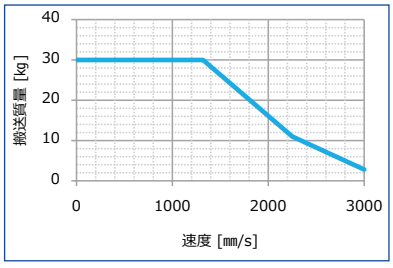
加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター出力 [W]	100				
減速比	1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度 [mm/s]	1500	1125	900	643	450
最大可搬質量 [kg]	5	10	15	20	30

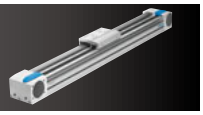
動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。
　　の減速比はモーターの瞬時最大トルクがアクチュエータの入力トルク上限を超えているため、トルク制限が必要になります。
アクチュエータの入力トルク上限は技13でご確認ください。

【ステッピングモーター仕様】

ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。
グラフは加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。

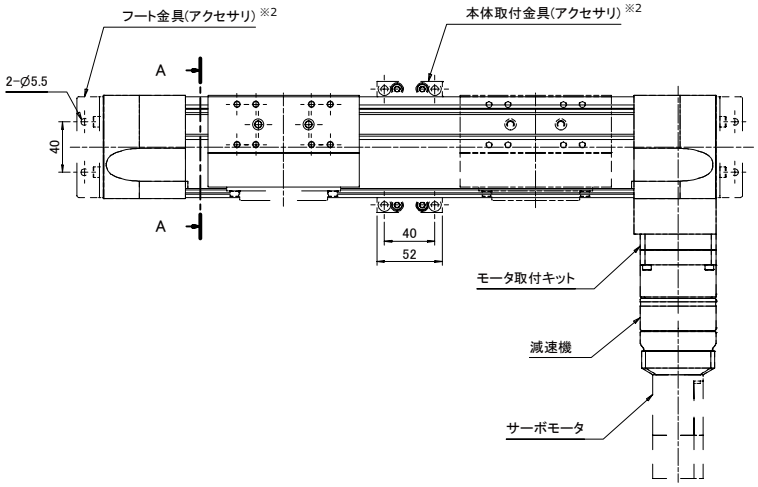


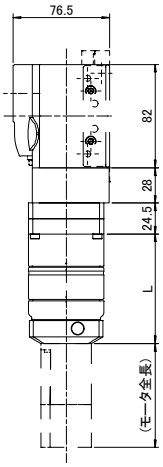
※1　テーブル上面の中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。

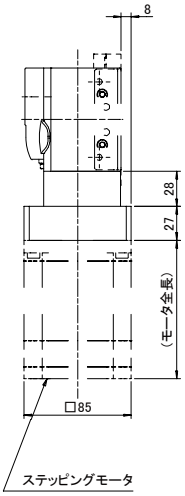


外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

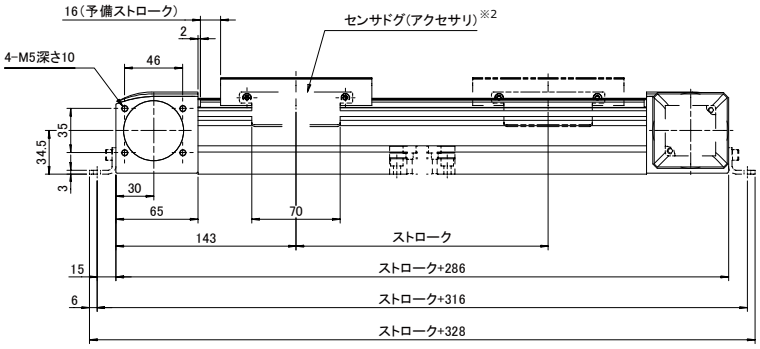
CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad



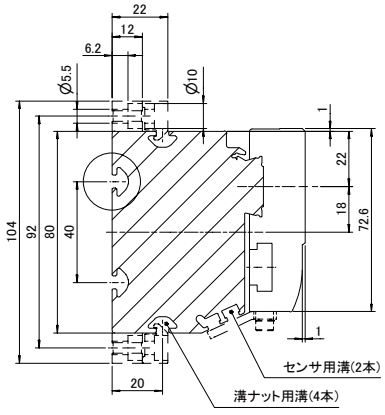




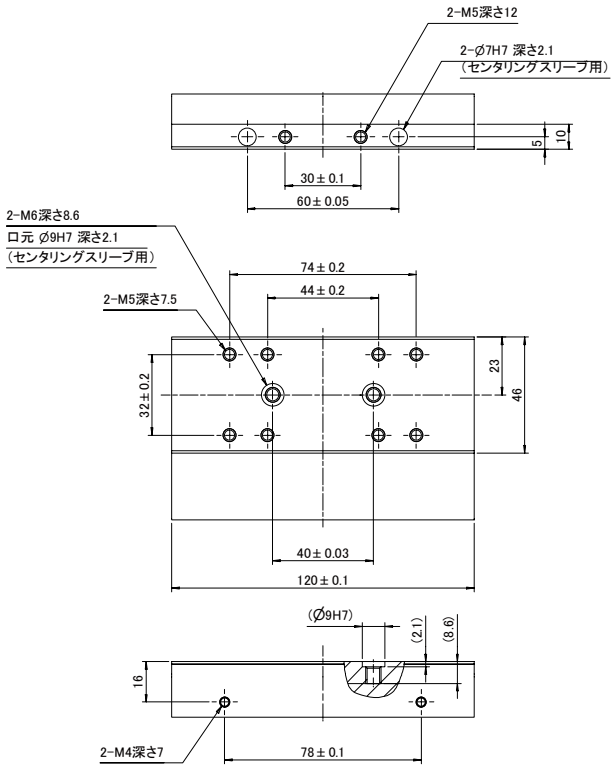
L
89



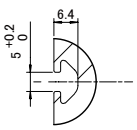
【A-A 断面】



【テーブル詳細】



【取付溝詳細】



※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。

EGC-TB

EGC-120-TB

形　式

アクチュエータ基本形式 ／ アッセンブリ形式

EGC − 120 − **1500** − TB − KF − 0H − GK + MMA **LH** **O** **G2080−03** **NXM640A**

- **1500**：ストローク　50～8500[mm]（1mm単位）
- **LH**：モーター組み付け位置　LH：LH側／LV：LV側／RH：RH側／RV：RV側　下【図1】参照
- **O**：ケーブルの向き　無記入：モーターなし／O：O側／U：U側／R：R側／L：L側　下【図2】参照
- **G2080−03**：減速比　G2080-03：1/3／G2080-04：1/4／G2080-05：1/5／G2080-07：1/7／G2080-10：1/10
- **NXM640A**：モーター種類※1 オリエンタルモーター　【サーボモーター】NXM620A（200W ブレーキなし）／NXM640A（400W ブレーキなし）

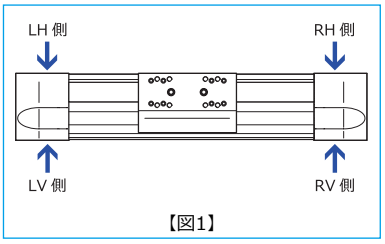
【オプション】

ロングテーブル	A.20
ダストワイパ	
ダストワイパロングテーブル	
追加テーブル	
集中給油アダプタ	
クランプユニット	

【アクセサリ（別売）】

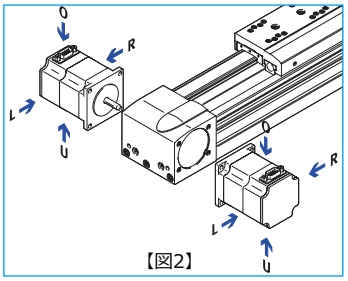
フート金具※2	A.16
本体取付金具※2	A.16
溝ナット※2	A.16
センサ	A.19
センサ溝カバー	A.19
センサドグ	A.19
ラバーバッファ	A.18
ショックアブソーバキット	A.18
ドライブシャフト	A.17
連結シャフト	A.17
アダプタキット	A.18

【モーター組み付け位置】



【図1】

【ケーブルの向き】



【図2】

※1　モーターについては前付18をご参照ください。
※2　アクチュエータの組み付けに必要です。

仕　様

【基本仕様】

ベルト送り量		[mm/rev.]	125
プーリ径		[mm]	39.79
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.11
許容荷重※1	Fy max.	[N]	6890
	Fz max.	[N]	6890
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	144
	My max.	[Nm]	380
	Mz max.	[Nm]	380
質　量※2	基　本	[kg]	12.9
	加　算※3	[kg/0.1m]	1.5
	減速機	[kg]	2.4
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～60
保護仕様※4			IP40

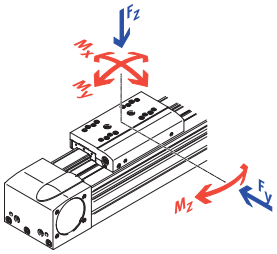
【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

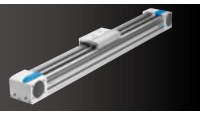
モーター定格出力 [W]	200				
減速比	1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度 [mm/s]	2083	1563	1250	893	625
最大可搬質量 [kg]	−※5	10	20	30	40

モーター定格出力 [W]	400				
減速比	1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度 [mm/s]	2083	1563	1250	893	625
最大可搬質量 [kg]	10	20	40	60	70

動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。
　　の減速比はモーターの瞬時最大トルクがアクチュエータの入力トルク上限を超えているため、トルク制限が必要になります。
アクチュエータの入力トルク上限は技13でご確認ください。

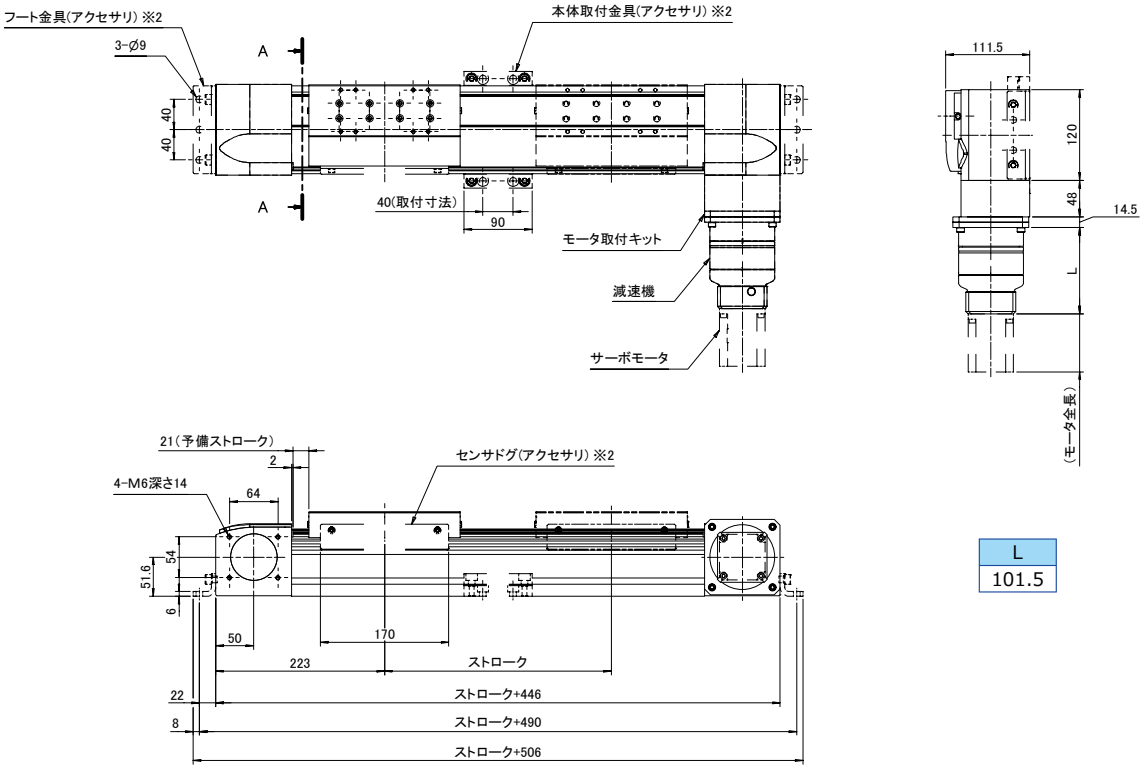


※1　テーブル上面の中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。
※5　動作条件（加速度，デューティなど）により使用可能になることがあります。詳細についてはお問い合わせください。



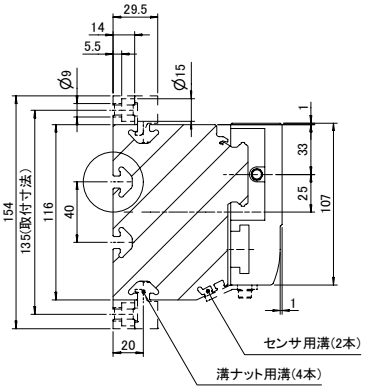
外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

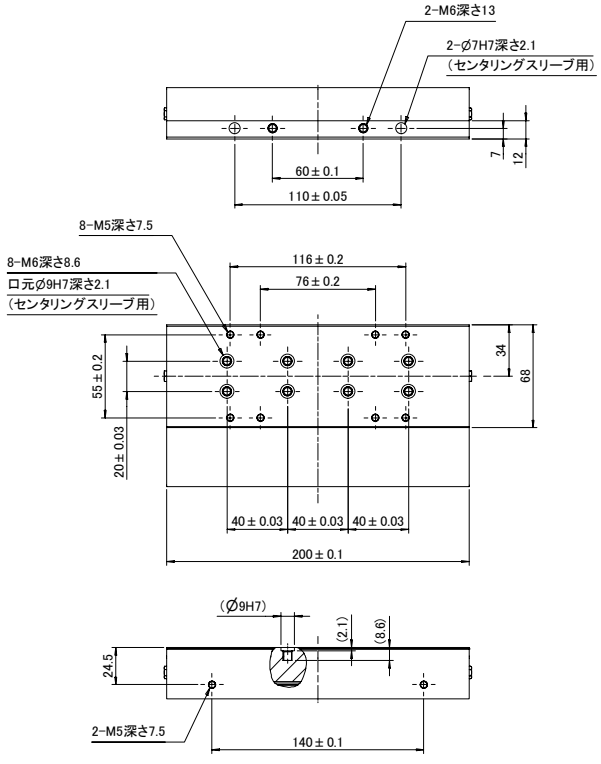


L
101.5

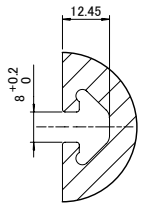
【A-A 断面】



【テーブル詳細】



【取付溝詳細】



※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。

EGC-TB

EGC-185-TB

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

EGC – 185 – **1500** – TB – KF – 0H – GK + MMA **LH** **O** **G2120-03** **NXM975A**

- ストローク
  50～8500[mm]
  （1mm単位）
- モーター組み付け位置
  LH ：LH 側
  LV ：LV 側
  RH ：RH 側
  RV ：RV 側
  下【図1】参照
- 減速比
  G2120-03 ： 1/3
  G2120-04 ： 1/4
  G2120-05 ： 1/5
  G2120-07 ： 1/7
  G2120-10 ： 1/10
- ケーブルの向き
  無記入 ：モーターなし
  O ：O 側
  U ：U 側
  R ：R 側
  L ：L 側
  下【図2】参照
- モーター種類※1 オリエンタルモーター
  【サーボモーター】
  NXM975A（750W ブレーキなし）

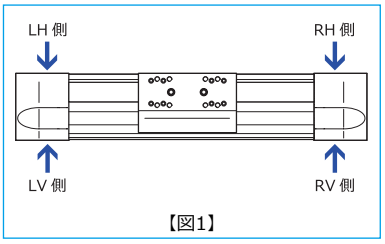
【オプション】

ロングテーブル	A.20
追加テーブル	
集中給油アダプタ	
クランプユニット	

【アクセサリ（別売）】

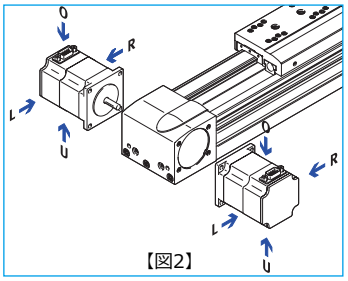
フート金具※2	A.16
本体取付金具※2	A.16
溝ナット※2	A.16
センサ	A.19
センサ溝カバー	A.19
センサドグ	A.19
ラバーバッファ	A.18
ショックアブソーバキット	A.18
ドライブシャフト	A.17
連結シャフト	A.17

【モーター組み付け位置】



【図1】

【ケーブルの向き】



【図2】

※1　モーターについては前付18をご参照ください。
※2　アクチュエータの組み付けに必要です。

仕　様

【基本仕様】

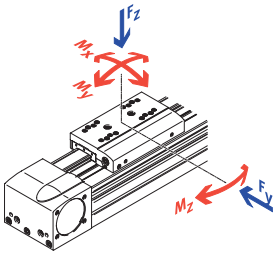
ベルト送り量		[mm/rev.]	232
プーリ径		[mm]	73.85
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.13
許容荷重※1	Fy max.	[N]	15200
	Fz max.	[N]	15200
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	529
	My max.	[Nm]	1157
	Mz max.	[Nm]	1157
質　量※2	基　本	[kg]	36.3
	加　算※3	[kg/0.1m]	3.0
	減速機	[kg]	6.2
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～60
保護仕様※4			IP40

【サーボモーター仕様】

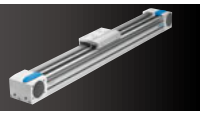
加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター定格出力 [W]	750				
減速比	1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度 [mm/s]	3867	2900	2320	1657	1160
最大可搬質量 [kg]	–※5	10	30	60	120

動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。

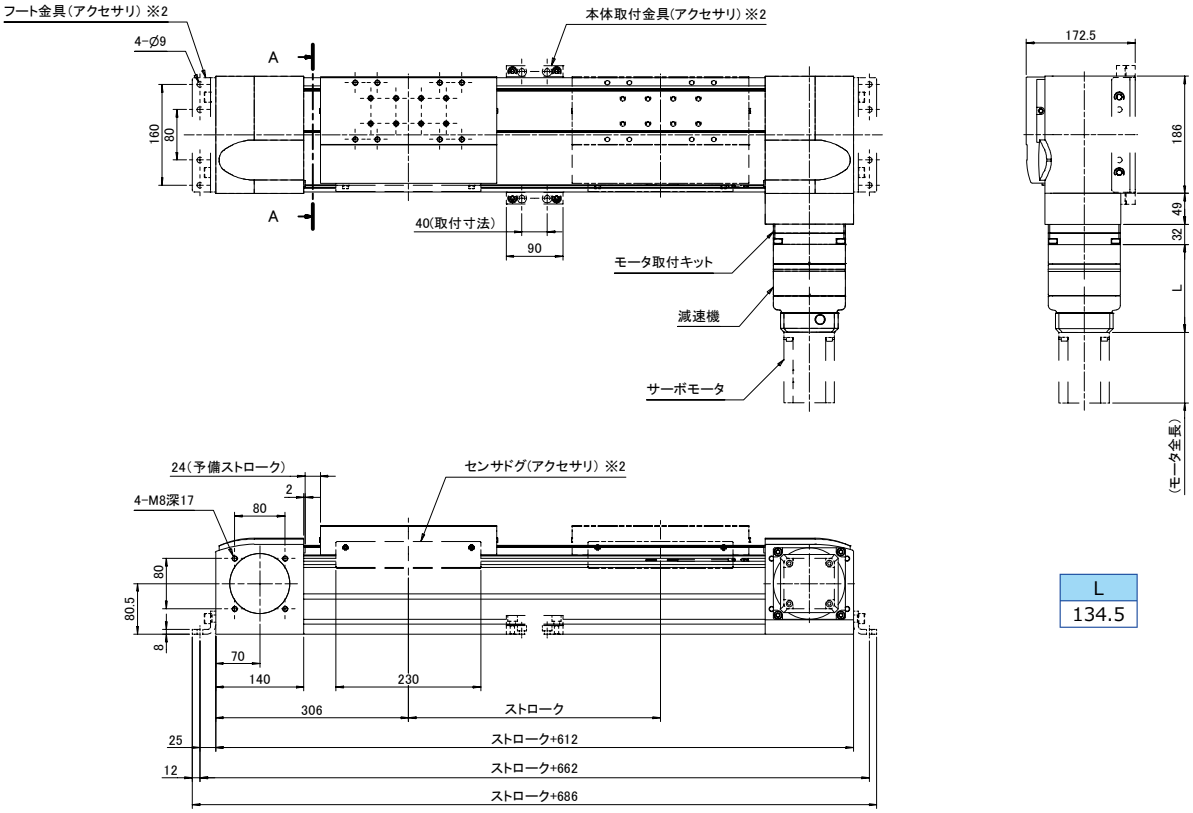


※1　テーブル上面の中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。
※5　動作条件（加速度，デューティなど）により使用可能になる場合があります。詳細についてはお問い合わせください。



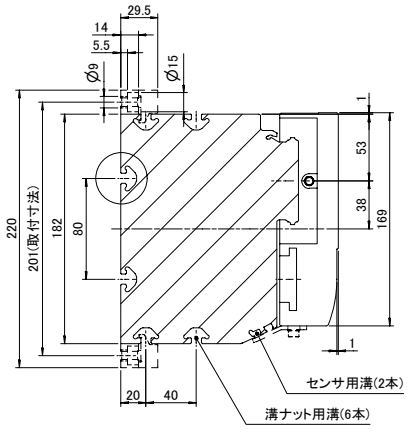
外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

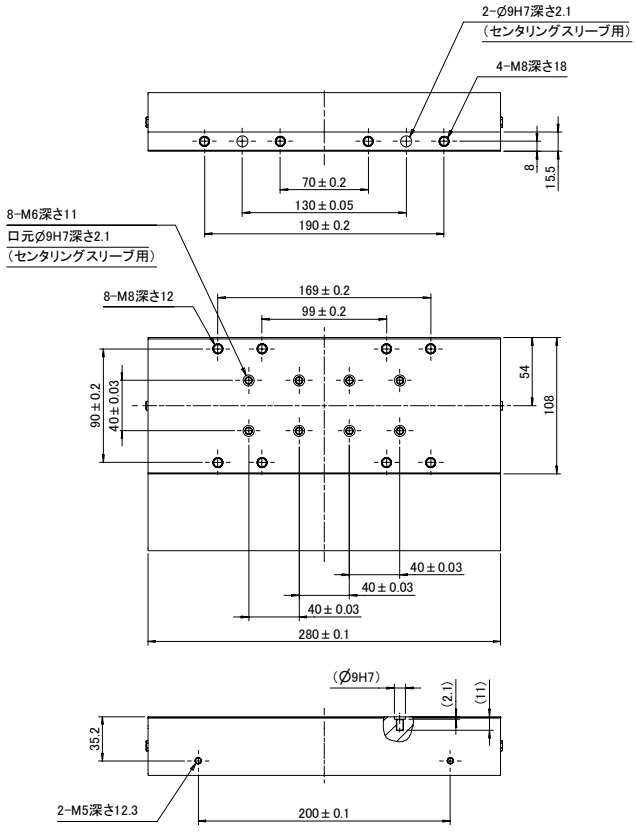


L
134.5

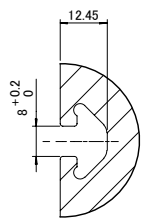
【A-A 断面】



【テーブル詳細】



【取付溝詳細】



※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。

EGC-TB

アクセサリ（別売）

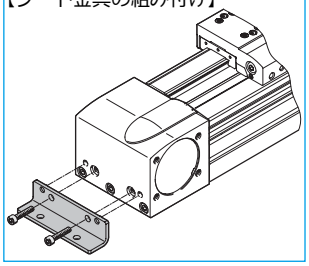
フート金具 RoHS



製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
558320	HPE-50	50	0.044
558321	HPE-70	70	0.115
558322	HPE-80	80	0.150
558323	HPE-120	120	0.578
558325	HPE-185	185	1.438

材質：めっき鋼
販売単位：1セット（フート金具2個、ボルト4本）

【フート金具の組み付け】

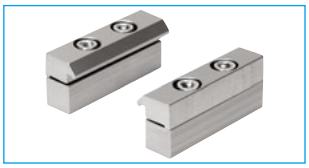


1. フート金具を付属の六角穴付きボルトでアクチュエータのカバー部に固定
（六角穴付きボルトの締付トルクは下表参照）
2. 架台にフート金具を固定（架台に固定するためのねじは付属していません）

サイズ	50	70	80	120	185
ねじサイズ	M4	M5	M5	M8	M10
締付トルク [Nm]	2.9	5.9	5.9	24	47

【注意】
アクチュエータの取付面の平面度はストロークの0.05%以下（max.0.5mm）になるよう配慮してください。
組み付け時の寸法についてはアクチュエータの外形寸法図をご参照ください。

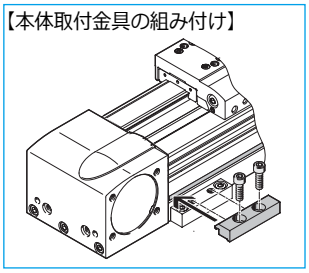
本体取付金具 RoHS



製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
558042	MUE-50	50	0.020
558043	MUE-70/80	70,80	0.080
558044	MUE-120/185	120,185	0.290

材質：アルミアルマイト処理
販売単位：1セット（本体取付金具2個、ボルト4本）

【本体取付金具の組み付け】



1. 本体取付金具を上下、2部品に分割
2. 下側のパーツをアクチュエータ本体の側面に沿わせ架台に固定（架台に固定するためのねじは付属しません）
3. 上側のパーツをアクチュエータ側面の取付溝にはめ込み、付属の六角穴付きボルトで上下のパーツを
締め付けて固定（六角穴付きボルトの締付トルクは下表参照）

サイズ	50	70	80	120	185
ねじサイズ	M3	M5	M5	M8	M8
締付トルク [Nm]	1	5	5	20	20

【注意】
アクチュエータの取付面の平面度はストロークの0.05%以下（max.0.5mm）になるよう配慮してください。
組み付け時の寸法についてはアクチュエータの外形寸法図をご参照ください。

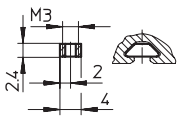
溝ナット



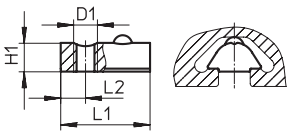
製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
558045	NST-3-M3	50	0.001
150914	NST-5-M5	70, 80	0.003
150915	NST-8-M6	120, 185	0.011

材質：鋼
販売単位：1個

NST-3-M3

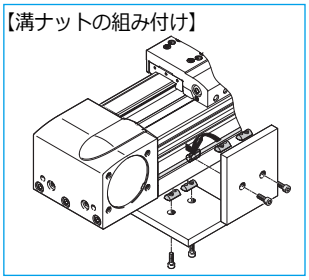


NST-5-M5, NST-8-M6



形式	D1	H1	L1	L2
NST-5-M5	M5	4.4	12	4
NST-8-M6	M6	7.2	22.5	6.25

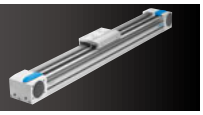
【溝ナットの組み付け】



1. 溝ナットをアクチュエータ本体の側面または底面の取付溝に挿入
2. 組み付けたい部品を固定（固定するためのねじは付属しません）

サイズ	50	70	80	120	185
ねじサイズ	M3	M5	M5	M6	M6
締付トルク [Nm]	1	5.9	5.9	9.9	9.9

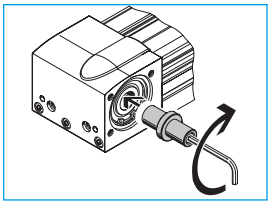
【注意】
アクチュエータの組み付けにはフート金具，本体取付金具，溝ナットのいずれかが必要になります。



ドライブシャフト

RoHS





製品番号	形式	サイズ	シャフト径[mm] xシャフト長さ[mm]		質量 [kg]
			アクチュエータ側	反対側	
558034	EAMB-16-7-8x15-8x10	50	8x10	8x15	0.020
558035	EAMB-18-9-8x16-10x12	70	10x12	8x16	0.029
558036	EAMB-24-6-15 x 21-16 x 20	80	16x20	15x21	0.068
558037	EAMB-34-6-25 x 26-23 x 27	120	23x27	25x26	0.201
558038	EAMB-44-7-35 x 30-32 x 32	185	32x32	35x30	0.463

材質：ステンレス

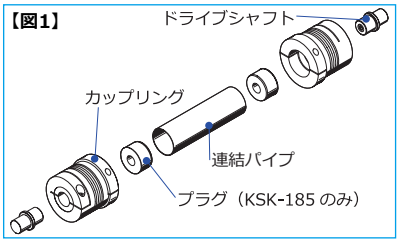
販売単位：1個

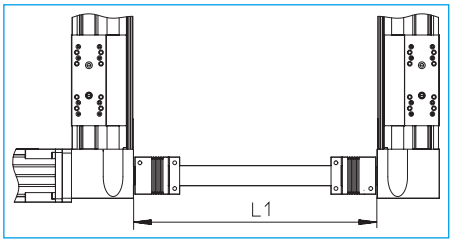
連結シャフト

RoHS



【図1】





562521 【形式】 **KSK – 80 – 500** 【仕様】

製品番号
563710
562520
562521
562522
562523

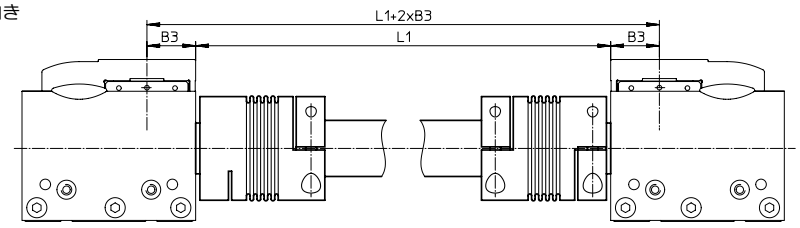
● サイズ		● L1[mm]
50	:	200～2000
70	:	200～2000
80	:	200～2000
120	:	250～2000
185	:	350～2000

販売単位：1セット（図1ご参照）

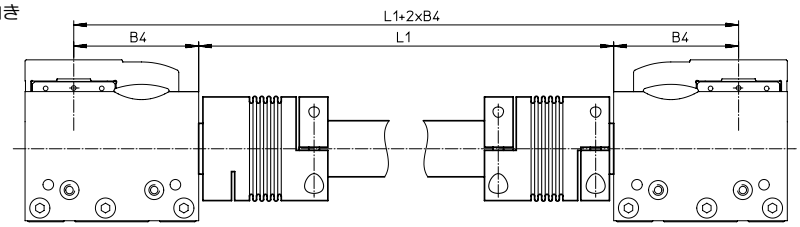
サイズ			50	70	80	120	185
長さ（L1）		[mm]	200～2000			250～2000	350～2000
慣性モーメント	基　本	[kgmm²]	34	35	159	1390	7261
	1mあたり	[kgmm²/m]	34	34	80	333	1964
許容アキシャルオフセット		[mm]	±2				±5
質　量	基　本	[kg]	0.280	0.290	0.530	2.280	5.290
	1mあたり	[kg/m]	0.320	0.320	0.480	0.800	1.890
取付姿勢			水　平				
使用周囲温度範囲		[℃]	-10～ +60				

【外形寸法】

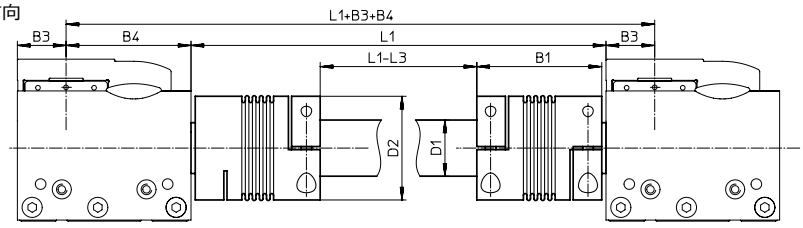
ガイドレール内向き

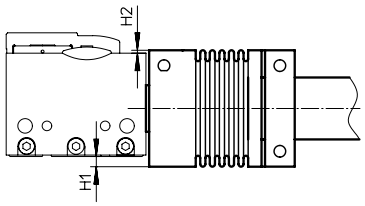


ガイドレール外向き



ガイドレール同方向





形式	B1	B3	B4	D1 Φ	D2 Φ	H1	H2	L3
KSK-50-__	50	12.5	35.5	21.27	40	4	1	102.2
KSK-70-__	50	17.5	51.5	21.27	40	–	–	103.7
KSK-80-__	59	23	59	26.52	49	–	–	122
KSK-120-__	94	35	85	41.6	81	–	1	192
KSK-185-__	111	55	131	65.4	110	–	–	228

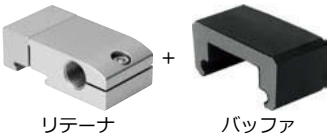
【注意】
ガントリの場合は、アクチュエータ2軸分の慣性モーメントを1台のモーターで駆動するため、カタログに記載されている単軸の仕様より可搬質量が低くなります。
軸間距離や運転条件より選定しますのでお問い合わせください。

EGC-TB

アクセサリ（別売）

ショックアブソーバ、バッファ、リテーナ RoHS





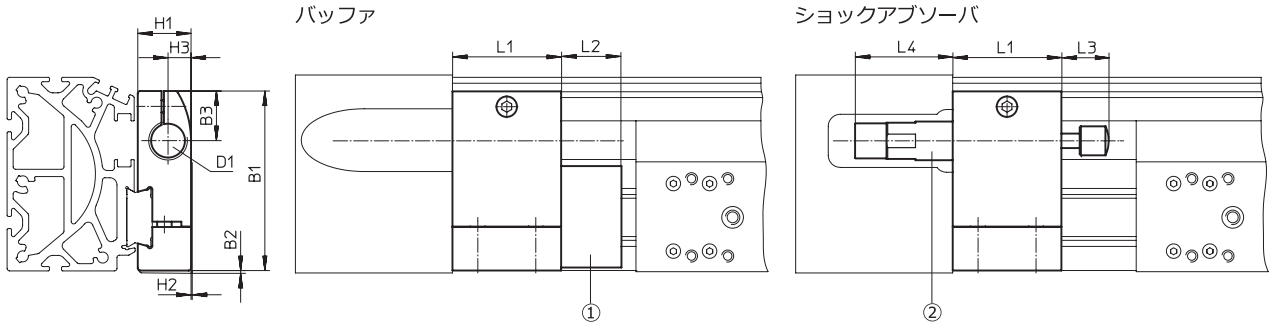
サイズ	リテーナ			ショックアブソーバ※1			バッファ※1		
	製品番号	形　式	質　量 [kg]	製品番号	形　式	質　量 [kg]	製品番号	形　式	質　量 [kg]
50	557583	KYE-50	0.020	191192	YSRW-5-8	0.008	564897	NPE-50	0.0015
70	557584	KYE-70	0.075	191194	YSRW-8-14	0.034	562581	NPE-70	0.004
80	557585	KYE-80	0.170	191196	YSRW-12-20	0.078	562582	NPE-80	0.010
120	557586	KYE-120	0.680	191197	YSRW-16-26	0.190	562583	NPE-120	0.034
185	557587	KYE-185	1.075	191198	YSRW-20-34	0.330	562584	NPE-185	0.104

材質
リテーナ：アルミアルマイト処理
ショックアブソーバ：めっき鋼
バッファ：ポリウレタン

販売単位
バッファ：1個
リテーナ：1セット（リテーナ1個、ボルト3本）

※1　ショックアブソーバ、バッファともアクチュエータへの組み付けにはリテーナが必要になります。
リテーナはショックアブソーバ、バッファ共通です。

組み付け時の寸法



① バッファ
② ショックアブソーバ

サイズ	B1	B2	B3	D1	H1	H2	H3	L1	L2	L3	L4 min.
50	38	1	13.5	M8x1	12	0.4	5	20	12	8	20
70	57.5	1	16.5	M12x1	18.2	0.5	7.5	30	15	14	32
80	74.2	1	20.5	M16x1	22	0.5	9.5	45	25	20	41
120	108.5	1	26	M22x1.5	31	1	14	60	40	26	48.5
185	168	1	37	M26x1.5	42	5	18	75	60	34	58.5

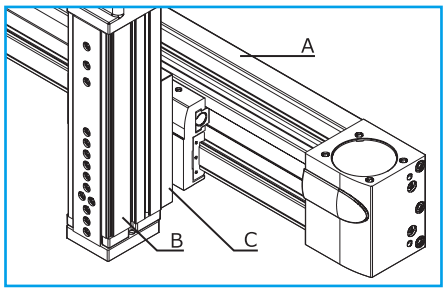
【注意】
下記オプションとは組み合わせられません。
ダストワイパ内蔵：GP、GQ
集中給油アダプタ：C
クランプユニット：PN

【リテーナの組み付け】
アクチュエータの両側プーリケースにはゴムクッションが付いています。
リテーナを組み付ける際にはこのゴムクッションを外し、リテーナがプーリケースに密着するよう設置してください。
ゴムクッションは簡単に引き抜くことができます。
ショックアブソーバの場合、プーリケース上のベルトキャップに干渉するため、これを取り外してから設置してください。



アダプタキット RoHS

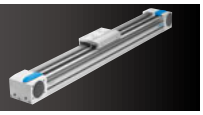
図の様に EGC-TB と EGSL-BS を組み合わせることが可能です。



アダプタキット（C）形式

		A			
		EGC-50-TB	EGC-70-TB	EGC-80-TB	EGC-120-TB
B	EGSL-BS-35	1089104 HMSV-76	1089346 HMSV-77	–	–
	EGSL-BS-45	–	1089346 HMSV-77	1089520 HMSV-78	1089527 HMSV-79
	EGSL-BS-55	–	1089346 HMSV-77	1089520 HMSV-78	1089527 HMSV-79
	EGSL-BS-75	–	–	1089520 HMSV-78	1089527 HMSV-79

材質：アルミアルマイト処理
販売単位：1セット（アダプタプレート、ボルト、センタリングスリーブ）



誘導形近接センサ※1 RoHS

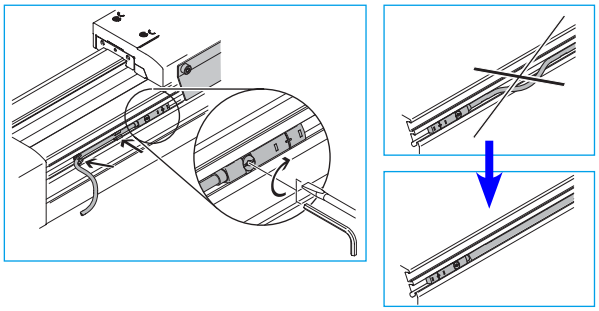


販売単位：1本

製品番号	形式	出力	接点※2	ケーブル長さ[m]	配線方式
551396	SIES-8M-NS-24V-K-7,5-OE	NPN	N.O.	7.5	3線バラ
551401	SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE		N.C.		
551386	SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE	PNP	N.O.		
551391	SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE		N.C.		

※1　センサの仕様については、技術資料（技2）をご参照ください。
※2　N.O.：ノーマルオープン
　　N.C.：ノーマルクローズ

【センサの組み付け】
1. センサ溝にセンサを挿入
2. マイナスドライバーまたは六角レンチで固定（締付トルクは0.6Nm 以下）
　【注意】強く締めすぎるとセンサの破損の原因になることがあります。
3. ケーブルがセンサ溝からはみ出さないようセンサ溝カバーでケーブルを固定



センサ溝カバー※1 RoHS



製品番号	形式
563360	ABP-5-S1

販売単位：1セット（500㎜×2本）

※1　センサ溝カバーは1本の長さが500mm です。ご使用の際は、必要な長さにカットしてください。

センサドグ※1 RoHS

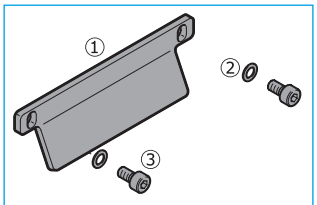


製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
558046	SF-EGC-1-50	50	0.020
558047	SF-EGC-1-70	70	0.050
558048	SF-EGC-1-80	80	0.060
558049	SF-EGC-1-120	120	0.150
558051	SF-EGC-1-185	185	0.245

材質：亜鉛めっき鋼
販売単位：1セット（センサドグ1個、ボルト2本、ワッシャ2個）

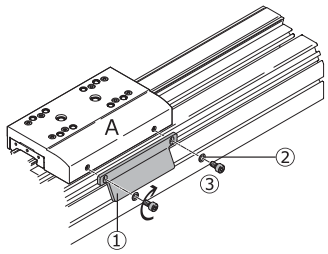
※1　組み付け時の寸法についてはアクチュエータの外形寸法図をご参照ください。

【センサドグの組み付け】

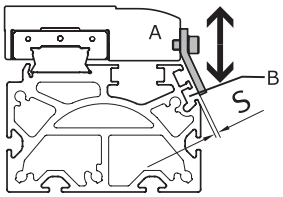


【構成部品】
①　センサドグ　1個
②　ワッシャ　2個
③　六角穴付きボルト　2本

1. センサドグ①をテーブル（A）側面の取付穴に仮締め



2. センサ（B）とセンサドグのギャップ（S）を調整し固定
　締付トルク：2.9Nm
　S＝0.1～1.5mm



EGC-TB

オプション

アクチュエータ基本形式を変更することでテーブル形状などのオプションが可能になります。
オプションの場合、その組み合わせにより寸法や可動範囲が変わることがありますので
詳細についてはお問い合わせください。

オプション形式

556814　EGC – 80 – 1500 – TB – KF – 0H – GV – KR – C – 1HL – PN

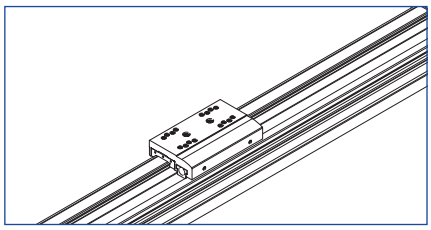
- 556814 ● 製品番号
  - 556812 : EGC-50-TB
  - 556813 : EGC-70-TB
  - 556814 : EGC-80-TB
  - 556815 : EGC-120-TB
  - 556817 : EGC-185-TB
- 80 ● サイズ
  - 50 : 50～1900
  - 70 : 50～5000
  - 80 : 50～8500
  - 120 : 50～8500
  - 185 : 50～8500
- 1500 ● ストローク
- TB ● テーブル
  - -GK : 標　準
  - -GV : ロング
  - -GP : ダストワイパ
  - -GQ : ダストワイパロング
- KF
- 0H
- GV ● 追加テーブル
  - 無記入 : な　し
  - -KL : L 側1台付
  - -KR : R 側1台付
  - -KL-KR : 両側各1台付
- KR
- C ● 集中給油アダプタ
  - 無記入 : な　し
  - -C : 付
- 1HL – PN ● クランプユニット
  - 無記入 : な　し
  - -1HL-PN : L 側1台付
  - -1HR-PN : R 側1台付
  - -2H-PN : 両側2台付

2D/3D CAD データがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

オプション対応表

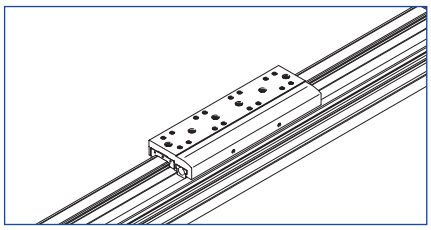
	名　称	形式コード	アクチュエータサイズ				
			50	70	80	120	185
テーブル	ロング	-GV	–	○	○	○	○
	ダストワイパ	-GP	–	○	○	○	–
	ダストワイパロング	-GQ	–	○	○	○	–
追加テーブル	L 側1台	-KL	○	○	○	○	○
	R 側1台	-KR	○	○	○	○	○
	両側各1台	-KL-KR	○	○	○	○	○
集中給油アダプタ	付	-C	–	–	○	○	○
クランプユニット	L 側1台	-1HL-PN	–	–	○	○	○
	R 側1台	-1HR-PN	–	–	○	○	○
	両側各1台	-2H-PN	–	–	○	○	○

●標準テーブル：GK



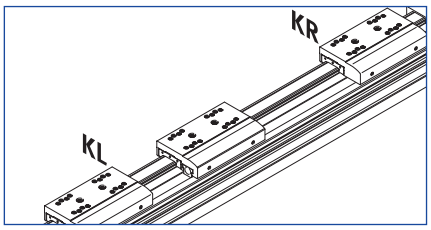
標準のテーブルです。

●ロングテーブル：GV



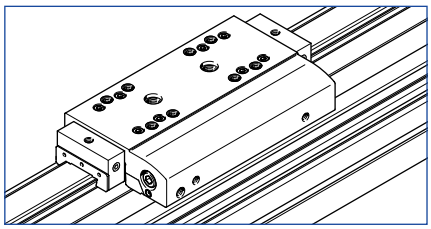
テーブルを長くし、ピッチング・ヨーイング方向の許容モーメントが向上します。

●追加テーブル：KL, KR



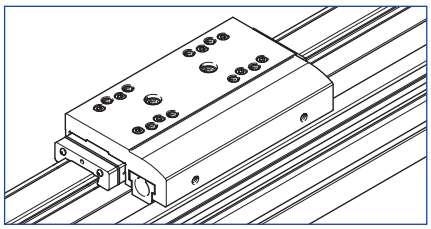
ロングテーブルよりピッチング・ヨーイング方向の許容モーメントが向上します。大きいワークの搬送に最適です。

●集中給油アダプタ：C



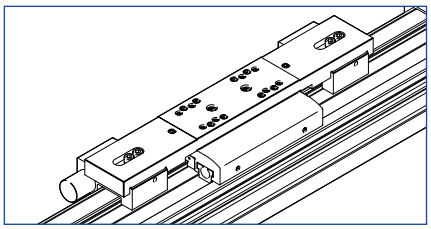
3方向に配管可能な集中給油システム用アダプタをテーブルに配置しています。

●ダストワイパ内蔵：GP, GQ

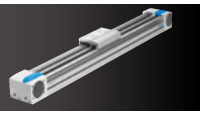


粉塵からガイドレールを保護する接触スクレーパとグリス給油間隔を改善する潤滑シールを内蔵しました。

●クランプユニット :1HL-PN, 1HR-PN, 2H-PN



ガイドレールをスプリングでメカ的にクランプしアクチュエータの位置を保持（エア加圧で解放）します。
クランプユニットは必要な保持力により、2台まで組み付けることが可能です。



EGC-TB シリーズ　見積依頼書

◆お客様情報

貴社名		所属部署	
お名前	様	Tel.	( ) –
E-mail		Fax	( ) –

◆形　式

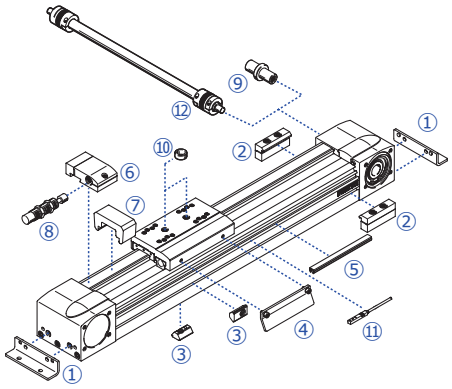
アクチュエータ基本形式		アッセンブリ形式
	+ MMA	

◆数　量

台

◆アクセサリ

No.	名称	数量
①	フート金具※1	セット
②	本体取付金具※1	セット
③	溝ナット※1	個
④	センサドグ	セット
⑤	センサ溝カバー	セット
⑥	リテーナ	セット
⑦	バッファ	個
⑧	ショックアブソーバ	個
⑨	ドライブシャフト	個
⑩	センタリングスリーブ※2	個
※3	アダプタキット	セット



No.	名称	出力	接点	ケーブル長さ（m）	配線方式	数量
⑪	誘導形近接センサ	NPN	N.O.	7.5	3線バラ	本
			N.C.			本
		PNP	N.O.			本
			N.C.			本

No.	名称	軸間長さ：L1(mm)	数　量
⑫	連結シャフト		セット

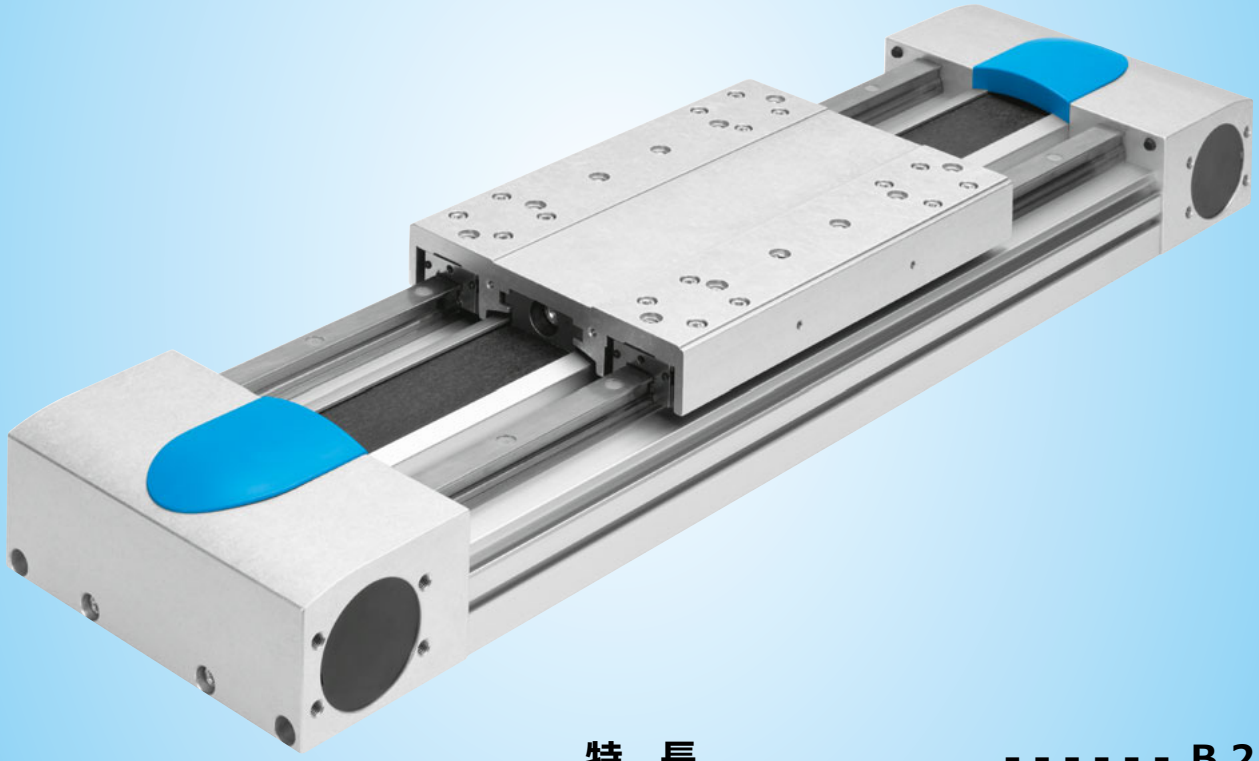
※1　アクチュエータの組み付けにいずれかが必要になります。
※2　アクチュエータに2個付属します。販売単位：10個
※3　A.18をご参照ください。

◆その他の要望事項

オリムベクスタ株式会社
E-mail：orimvexta@orientalmotor.co.jp

営業課	FAX (03)5820-5687	茨城営業所	FAX (029)863-1710	諏訪営業所	FAX (0266)28-7198	滋賀営業所	FAX (077)564-2020
札幌営業所	FAX (011)272-1172	千葉営業所	FAX (043)272-0512	長野営業所	FAX (0265)78-3651	京都営業所	FAX (075)353-7892
鶴岡営業所	FAX (0235)24-8230	大宮営業所	FAX (048)664-3623	静岡営業所	FAX (054)255-2737	関西営業所	FAX (06)6330-6628
東北営業所	FAX (022)227-2830	西東京営業所	FAX (042)552-5205	北陸営業所	FAX (076)431-0232	大阪営業所	FAX (06)6864-7000
郡山営業所	FAX (024)922-5611	南関東営業所	FAX (045)982-1600	豊田営業所	FAX (0566)73-5306	中国営業所	FAX (086)803-5366
長岡営業所	FAX (0258)94-6037	甲府営業所	FAX (055)278-1628	中部営業所	FAX (052)223-2617	四国営業所	FAX (087)821-5234
北関東営業所	FAX (027)326-7541	上田営業所	FAX (0268)27-6207	三重営業所	FAX (059)221-5040	九州営業所	FAX (092)473-1580

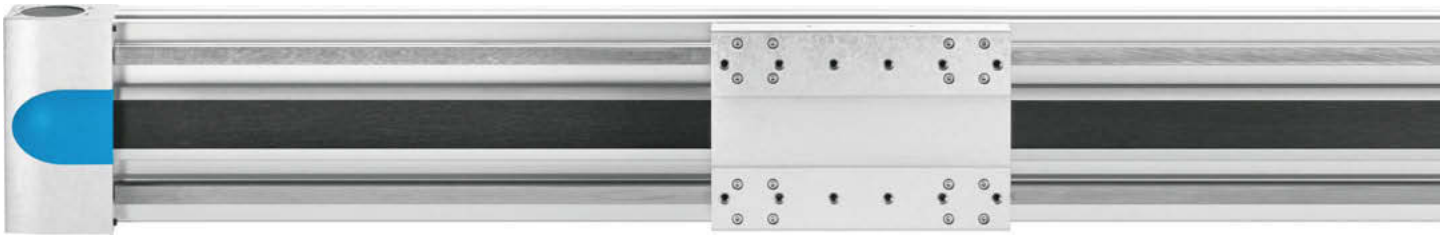
EGC-HD-TB シリーズ



特　長 - - - - - - B.2
EGC-HD-125-TB - - - - - - B.6
EGC-HD-160-TB - - - - - - B.8
EGC-HD-220-TB - - - - - - B.10
アクセサリ - - - - - - B.12
オプション - - - - - - B.15

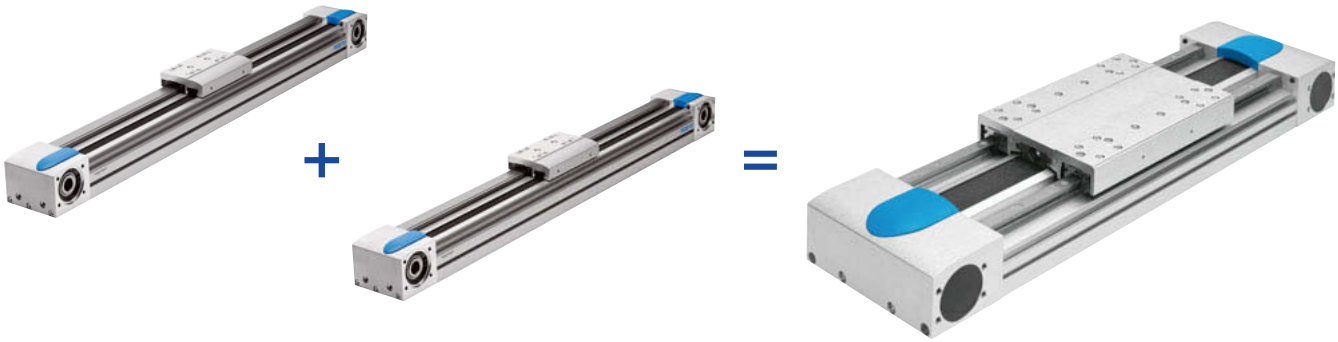
EGC-HD-TB

最大ストローク5000mm（1mm 単位で指定可）



高剛性

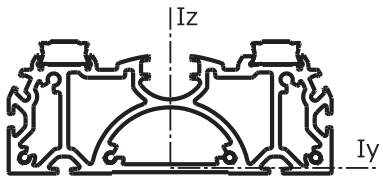
高剛性の EGC シリーズのさらに上を行く超高剛性タイプ。
ワイドフレームにガイドレールを2本配置し、剛性や許容モーメントを大幅にアップ！



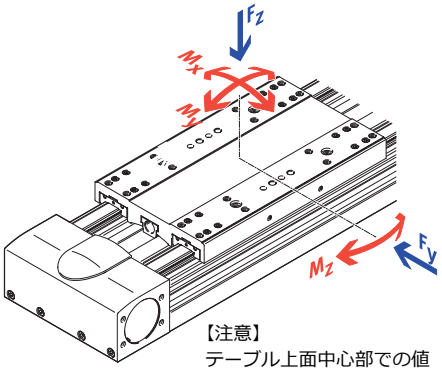
① 高剛性フレーム
強度解析により最適な構造のフレーム形状を実現しました。
架台の梁や柱として使用しても十分な剛性を持たせています。

◆ 断面2次モーメント

サイズ	Iy [mm⁴]	Iz [mm⁴]
125	6.89x10⁵	40.9x10⁵
160	12.9x10⁵	98.9x10⁵
220	55.8x10⁵	351x10⁵



② 高剛性ガイド
低重心構造のガイドを可能な限り離して配置し、許容モーメントが向上しました。



【注意】
テーブル上面中心部での値

◆ 許容荷重、許容モーメント

サイズ	Fy max. [N]	Fz max. [N]	Mx max. [Nm]	My max. [Nm]	Mz max. [Nm]
125	3650	3650	140	275	275
160	5600	5600	300	500	500
220	13000	13000	900	1450	1450

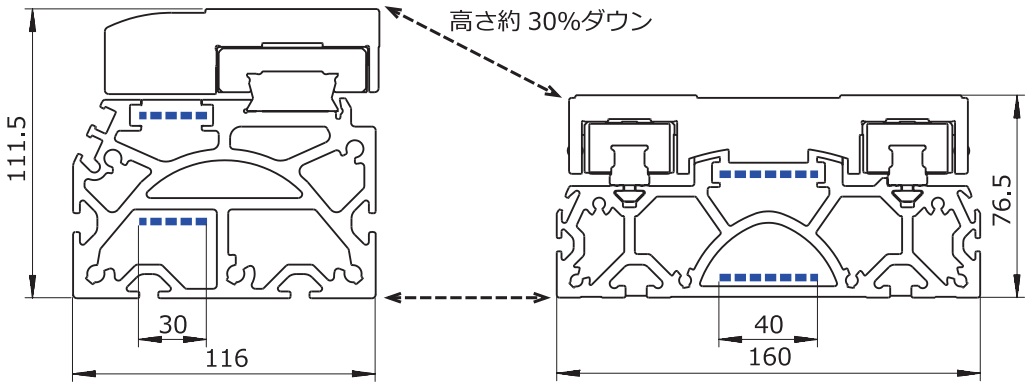


使用最高速度3000mm/s　最大可搬質量120kg



フラット構造

高さを抑えた低重心のフラット構造。
標準型の EGC－TB シリーズと比較してもより幅広で高さを抑えました。
多軸システムの X 軸に最適です。



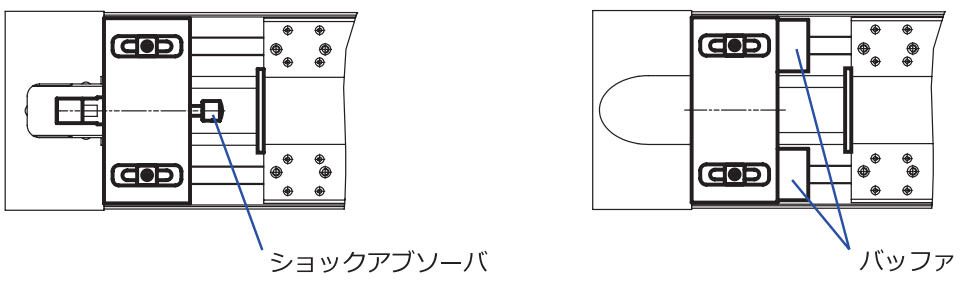
EGC-120-TB　　EGC-HD-160-TB

形　式	EGC-120-TB	EGC-HD-160-TB
ベルト送り量 [mm/rev.]	125	125
ベルト幅 [mm]	30.3	**40**
ベルト許容推力 [N]	800	**1000**

搬送能力25% UP ！！！

アクセサリ

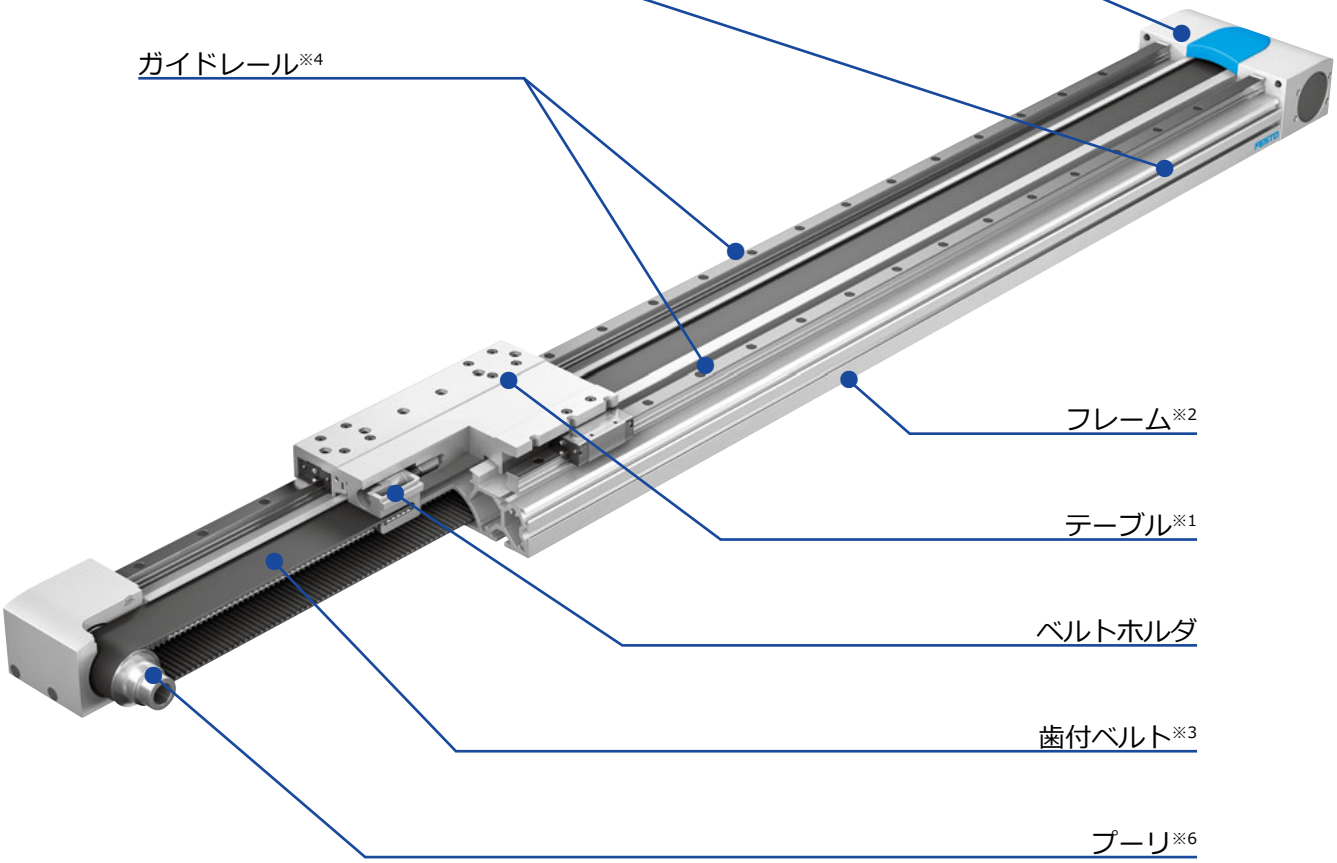
アクセサリでショックアブソーバやバッファを取り付けることが可能です。
高速・高負荷の搬送時、メカエンドでの衝撃吸収に最適です。



【注意】
ショックアブソーバ、バッファを使用する場合、ストロークの可動範囲が短くなります。

EGC-HD-TB

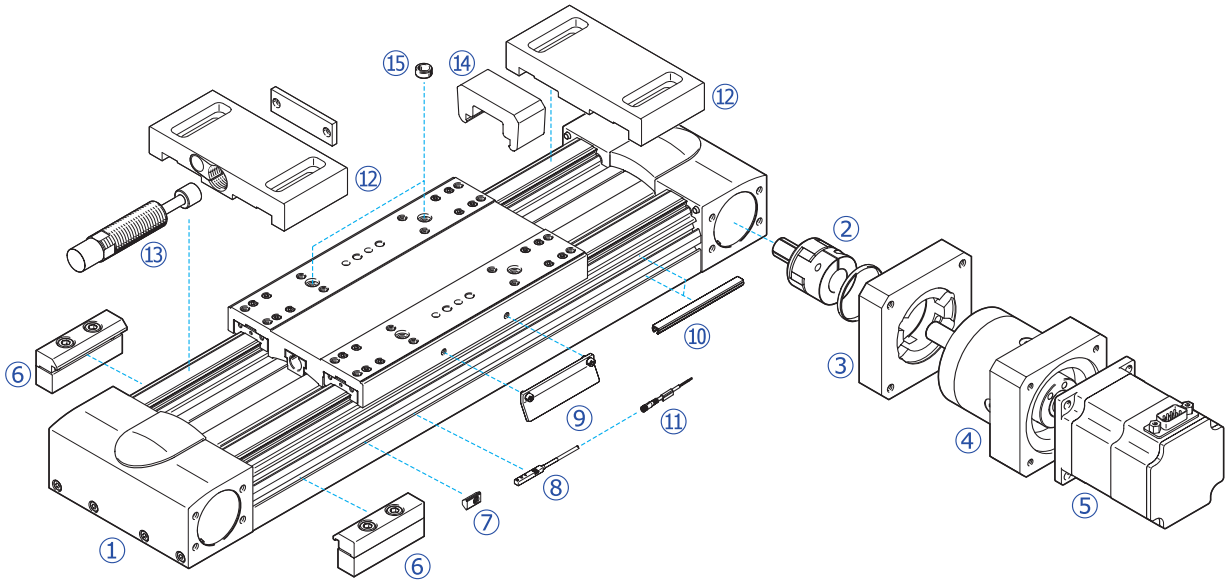
構　造



※1 アルミ　アルマイト処理
※2 アルミ　アルマイト処理
※3 グラス芯線入り、ナイロンコーティングポリクロロピレン
※4 鋼　防錆皮膜処理
※5 アルミ　アルマイト処理
※6 ステンレス



構成部品



No.	名　称		備　考
①	アッセンブリ	アクチュエータ	
②		カップリング	モーター取付キット
③		中間フランジ	
④		減速機	ステッピングモーター時は不要です。
⑤		モーター	
⑥	アクセサリ（別売）	本体取付金具※	1セット（本体取付金具2個、ボルト4本）
⑦		溝ナット※	
⑧		誘導形近接センサ	
⑨		センサドグ	センサ使用時に必要になります。
⑩		センサ溝カバー	1セット（500mmx2本）
⑪		ケーブル付ソケット	3ピン M8センサ専用（お問い合わせください）
⑫		リテーナ	⑫リテーナ＋⑭バッファ ⑫リテーナ＋⑬ショックアブソーバ
⑬		バッファ	
⑭		ショックアブソーバ	
⑮		センタリングスリーブ	①アクチュエータに2個付属します。

アクチュエータの組み付けには※印のいずれかが必要になります。

【注意】
●センサは原点用にはノーマルオープンを、オーバーラン検出用にはノーマルクローズをそれぞれ推奨します。
●減速機は APEX DYNAMICS 社製 PG2シリーズを採用しています。

EGC-HD-TB

EGC-HD-125-TB

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

EGC − HD − 125 − **1500** − TB − 0H − GK + MMA **LH** **O** **G2060−03** **NXM410A**

- ストローク
  50～3000[mm]
  (1mm単位)
- モーター組み付け位置
  LH ：LH 側
  LV ：LV 側
  RH ：RH 側
  RV ：RV 側
  下【図1】参照
- 減速比※1
  無記入 ：減速機なし
  G2060-03 ：1/3
  G2060-04 ：1/4
  G2060-05 ：1/5
  G2060-07 ：1/7
  G2060-10 ：1/10
- ケーブルの向き
  無記入 ：モーターなし
  O ：O 側
  U ：U 側
  R ：R 側
  L ：L 側
  下【図2】参照
- モーター種類※2 オリエンタルモーター
  【サーボモーター】
  NXM410A（100W ブレーキなし）
  【ステッピングモーター】
  ARM911AC（ブレーキなし）
  AZM911AC（ブレーキなし）

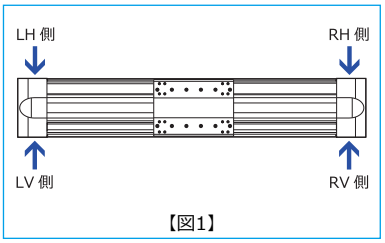
【オプション】

追加テーブル	B.15

【アクセサリ（別売）】

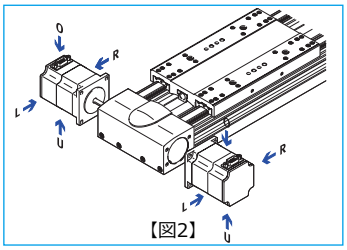
本体取付金具※3	B.12
溝ナット※3	B.12
センサ	B.14
センサ溝カバー	B.14
センサドグ	B.14
ラバーバッファ	B.13
ショックアブソーバキット	B.13

【モーター組み付け位置】



【図1】

【ケーブルの向き】



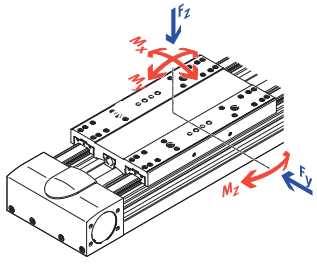
【図2】

※1　ステッピングモーター選択時は無記入。
※2　モーターについては前付18をご参照ください。
※3　アクチュエータの組み付けに必要です。

仕　様

【基本仕様】

ベルト送り量		[mm/rev.]	102
プーリ径		[mm]	32.47
繰返し位置決め精度	サーボ	[mm]	±0.1
	ステッピング	[mm]	±0.08
許容荷重※1	Fy max.	[N]	3650
	Fz max.	[N]	3650
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	140
	My max.	[Nm]	275
	Mz max.	[Nm]	275
質　量※2	基　本	[kg]	4.8
	加　算※3	[kg/0.1m]	0.73
	減速機	[kg]	1.2
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～60
保護仕様※4			IP40



【サーボモーター仕様】

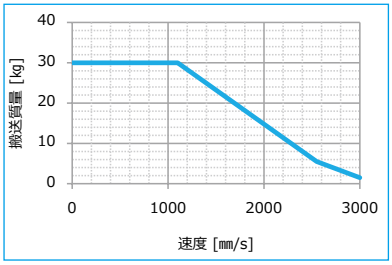
加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
負荷慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター出力 [W]	100				
減速比	1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度 [mm/s]	1700	1275	1020	729	510
最大可搬質量 [kg]	−※5	5	10	20	40

動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。
　　の減速比はモーターの瞬時最大トルクがアクチュエータの入力トルク上限を超えているため、トルク制限が必要になります。
アクチュエータの入力トルク上限は技13でご確認ください。

【ステッピングモーター仕様】

ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。
グラフは加速度3m/s²デューティ50%時の値です。

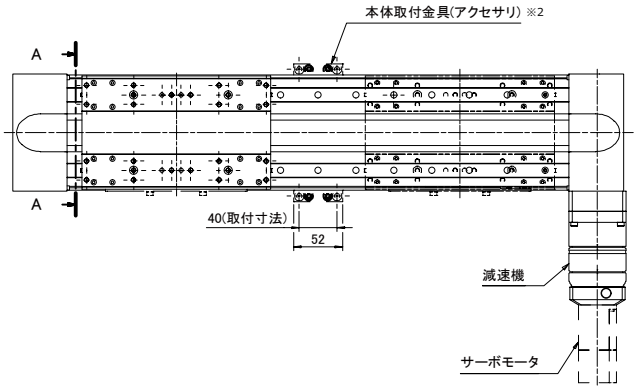


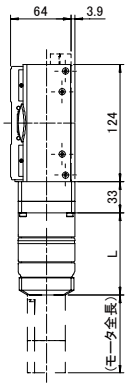
※1　テーブル上面の中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。
※5　動作条件（加速度,デューティなど）により使用可能になる場合があります。詳細についてはお問い合わせください。

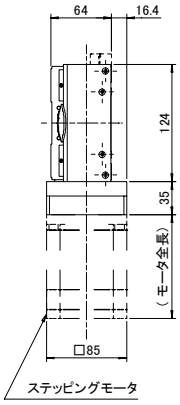


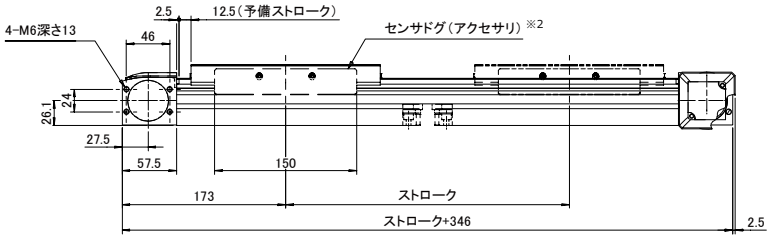
外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad



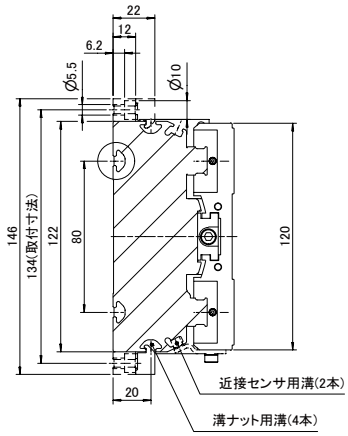




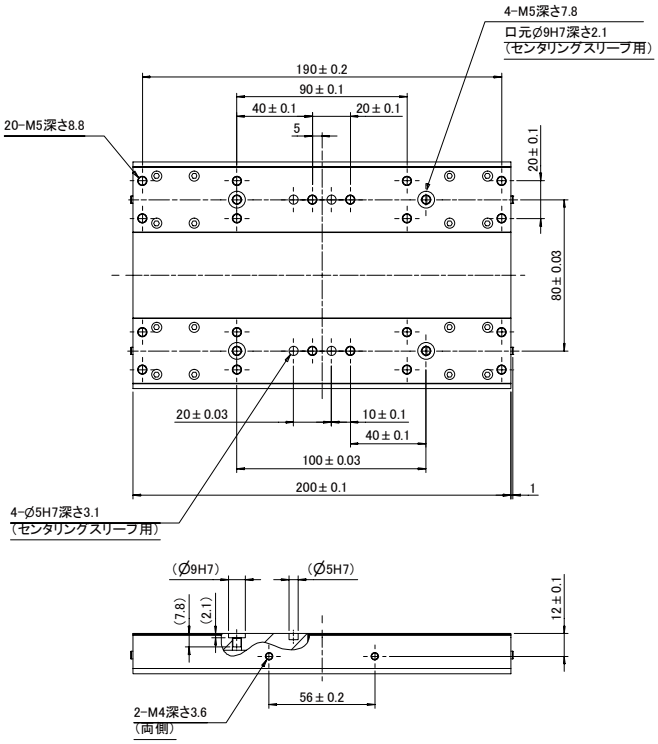


L
89

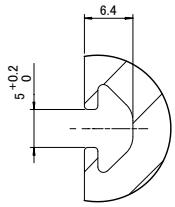
【A-A 断面】



【テーブル詳細】



【取付溝詳細】



※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。

EGC-HD-TB

EGC-HD-160-TB

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

EGC − HD − 160 − **1500** − TB − 0H − GK + MMA **LH** **O** **G2060−03** **NXM640A**

- ストローク
  50～5000[mm]
  （1mm単位）
- モーター組み付け位置
  LH　：LH 側
  LV　：LV 側
  RH　：RH 側
  RV　：RV 側
  下【図1】参照
- 減速比
  G2060-03 ：1/3
  G2060-04 ：1/4
  G2060-05 ：1/5
  G2060-07 ：1/7
  G2060-10 ：1/10
- ケーブルの向き
  無記入 ：モーターなし
  O　：O 側
  U　：U 側
  R　：R 側
  L　：L 側
  下【図2】参照
- モーター種類※1 オリエンタルモーター
  【サーボモーター】
  NXM620A（200W ブレーキなし）
  NXM640A（400W ブレーキなし）

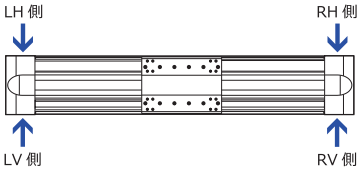
【オプション】

ダストワイパ	B.15
追加テーブル	

【アクセサリ（別売）】

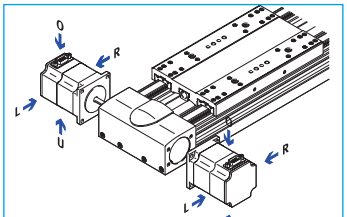
本体取付金具※2	B.12
溝ナット※2	B.12
センサ	B.14
センサ溝カバー	B.14
センサドグ	B.14
ラバーバッファ	B.13
ショックアブソーバキット	B.13

【モーター組み付け位置】



【図1】

【ケーブルの向き】



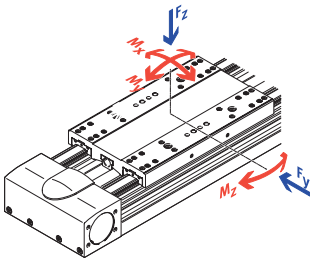
【図2】

※1　モーターについては前付18をご参照ください。
※2　アクチュエータの組み付けに必要です。

仕　様

【基本仕様】

ベルト送り量		[mm/rev.]	125
プーリ径		[mm]	39.79
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.11
許容荷重※1	Fy max.	[N]	5600
	Fz max.	[N]	5600
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	300
	My max.	[Nm]	500
	Mz max.	[Nm]	500
質　量※2	基　本	[kg]	9.2
	加　算※3	[kg/0.1m]	1.07
	減速機	[kg]	1.2
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～60
保護仕様※4			IP40



※1　テーブル上面の中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。
※5　動作条件（加速度，デューティなど）により使用可能になる場合があります。詳細についてはお問い合わせください。

【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
負荷慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター出力 [W]	200				
減速比	1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度 [mm/s]	2083	1563	1250	893	625
最大可搬質量 [kg]	–※5			30	40

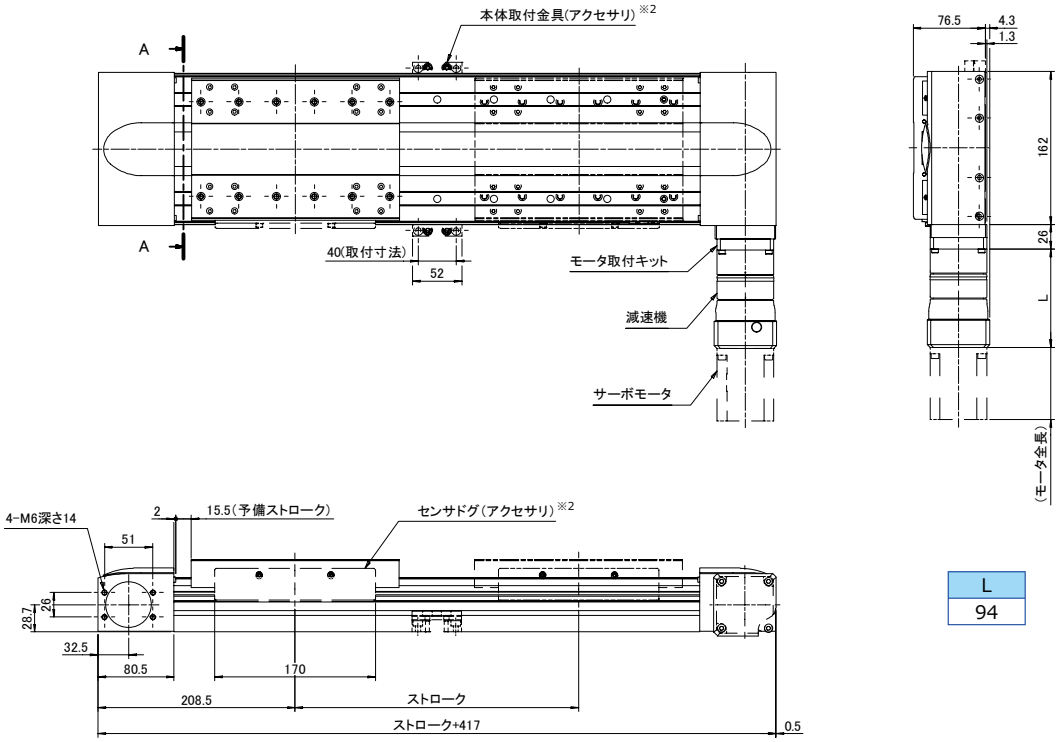
モーター出力 [W]	400				
減速比	1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度 [mm/s]	2083	1563	1250	893	625
最大可搬質量 [kg]	10	20	40	60	80

動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。
　　の減速比はモーターの瞬時最大トルクがアクチュエータの入力トルク上限を超えているため、トルク制限が必要になります。
アクチュエータの入力トルク上限は技13でご確認ください。



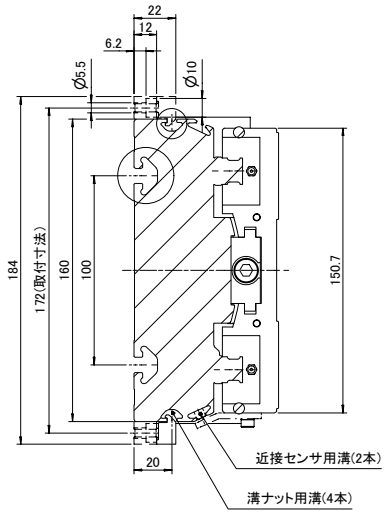
外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

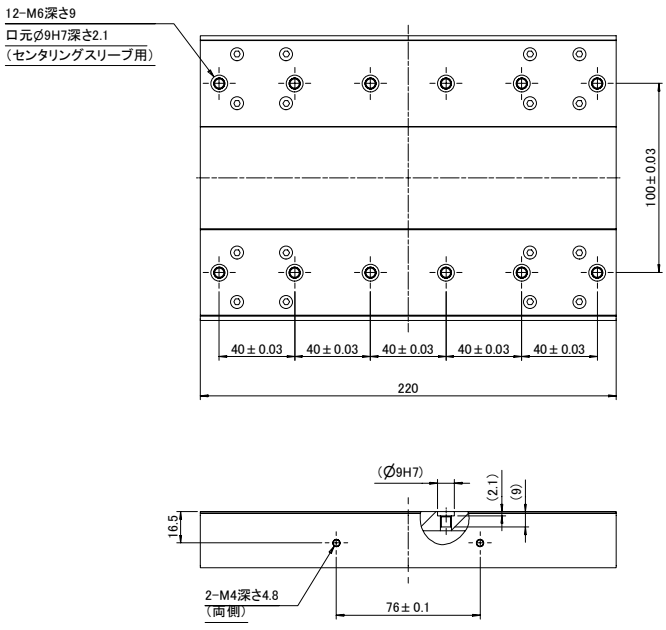


L
94

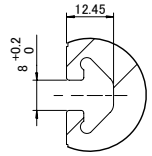
【A-A 断面】



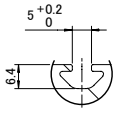
【テーブル詳細】



【底面取付溝詳細】



【側面取付溝詳細】



※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。

EGC-TB
EGC-HD-TB
ELGA-TB
ELGR-TB ELGG-TB
EGC-BS
EGC-HD-BS
ELGA-BS
EGSK
ESBF-BS
EGSL-BS
ERMB

EGC-HD-TB

EGC-HD-220-TB

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

EGC – HD – 220 – **1500** – TB – 0H – GK + MMA **LH** **O** **G2120-03** **NXM975A**

- **1500**：ストローク　50～4750[mm]（1mm単位）
- **LH**：モーター組み付け位置
  - LH　：LH 側
  - LV　：LV 側
  - RH　：RH 側
  - RV　：RV 側
  - 下【図1】参照
- **O**：ケーブルの向き
  - 無記入：モーターなし
  - O　：O 側
  - U　：U 側
  - R　：R 側
  - L　：L 側
  - 下【図2】参照
- **G2120-03**：減速比
  - G2120-03　：1/3
  - G2120-04　：1/4
  - G2120-05　：1/5
  - G2120-07　：1/7
  - G2120-10　：1/10
- **NXM975A**：モーター種類※1 オリエンタルモーター
  - 【サーボモーター】
  - NXM975A（750W ブレーキなし）

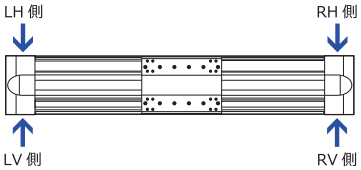
【オプション】

ダストワイパ	B.15
追加テーブル	

【アクセサリ（別売）】

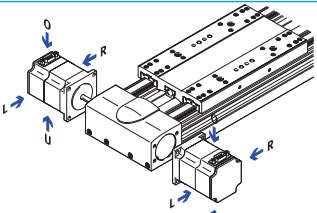
本体取付金具※2	B.12
溝ナット※2	B.12
センサ	B.14
センサ溝カバー	B.14
センサドグ	B.14
ラバーバッファ	B.13
ショックアブソーバキット	B.13

【モーター組み付け位置】



【図1】

【ケーブルの向き】



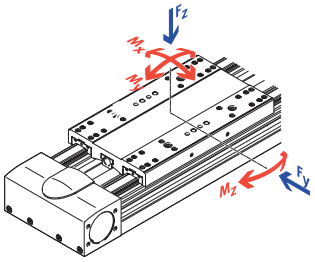
【図2】

※1　モーターについては前付18をご参照ください。
※2　アクチュエータの組み付けに必要です。

仕　様

【基本仕様】

ベルト送り量		[mm/rev.]	208
プーリ径		[mm]	66.21
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.12
許容荷重※1	Fy max.	[N]	13000
	Fz max.	[N]	13000
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	900
	My max.	[Nm]	1450
	Mz max.	[Nm]	1450
質　量※2	基　本	[kg]	25.9
	加　算※3	[kg/0.1m]	2.1
	減速機	[kg]	6.2
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～60
保護仕様※4			IP40



【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
負荷慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター出力 [W]	750				
減速比	1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度 [mm/s]	3467	2600	2080	1486	1040
最大可搬質量 [kg]	–※5	10	30	60	120

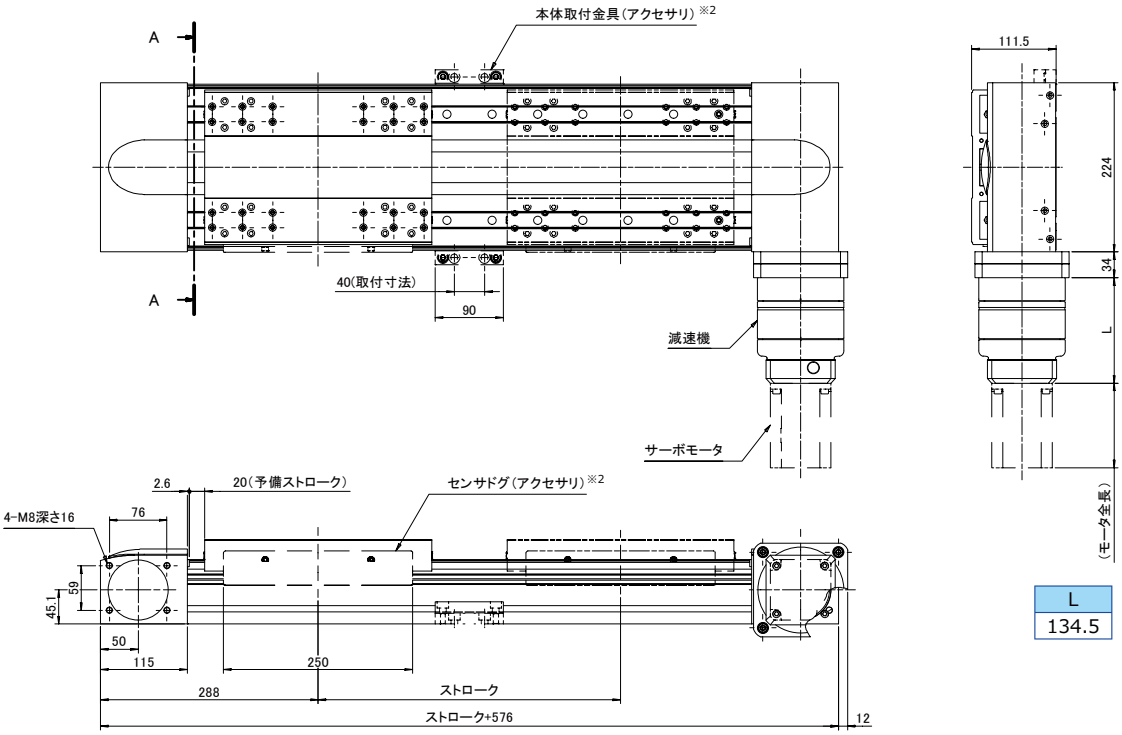
動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。
　　の減速比はモーターの瞬時最大トルクがアクチュエータの入力トルク上限を超えているため、トルク制限が必要になります。
アクチュエータの入力トルク上限は技13でご確認ください。

※1　テーブル上面の中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。
※5　動作条件（加速度，デューティなど）により使用可能になる場合があります。詳細についてはお問い合わせください。



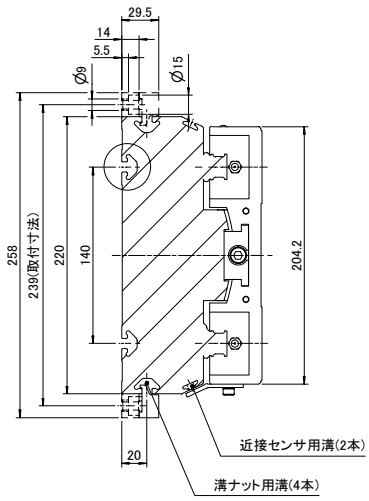
外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

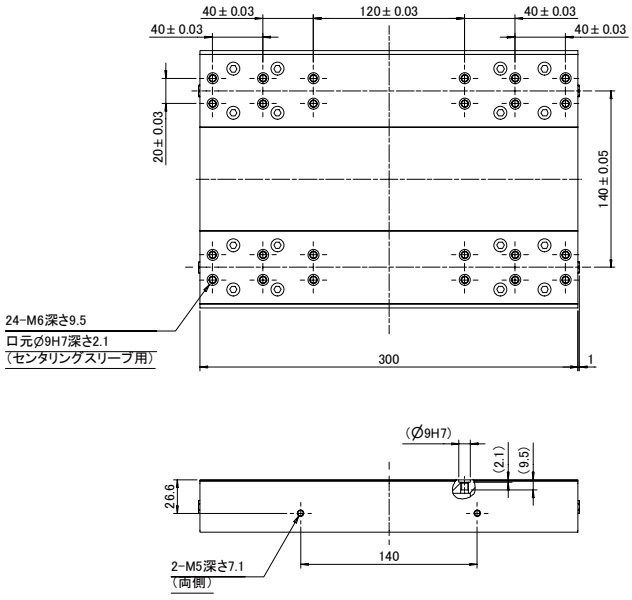


L
134.5

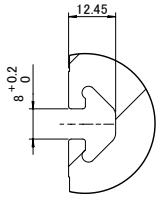
【A-A 断面】



【テーブル詳細】



【取付溝詳細】



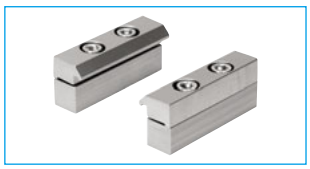
※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。

EGC-HD-TB

アクセサリ（別売）

本体取付金具

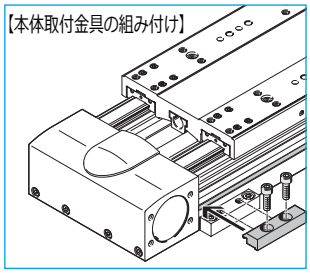
RoHS



製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
558043	MUE-70/80	125, 160	0.080
558044	MUE-120/185	220	0.290

材質：アルミアルマイト処理
販売単位：1セット（本体取付金具2個、ボルト4本）

【本体取付金具の組み付け】



1. 本体取付金具を上下、2部品に分割
2. 下側のパーツをアクチュエータ本体の側面に沿わせ架台に固定（架台に固定するためのねじは付属しません）
3. 上側のパーツをアクチュエータ側面の取付溝にはめ込み、付属の六角穴付きボルトで上下のパーツを締め付けて固定（六角穴付きボルトの締付トルクは下表参照）

サイズ	125	160	220
ねじサイズ	M5	M5	M8
締付トルク [Nm]	5	5	20

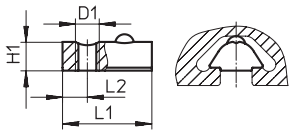
【注意】
アクチュエータの取付面の平面度はストロークの0.05%以下（max.0.5mm）になるよう配慮してください。
組み付け時の寸法についてはアクチュエータの外形寸法図をご参照ください。

溝ナット



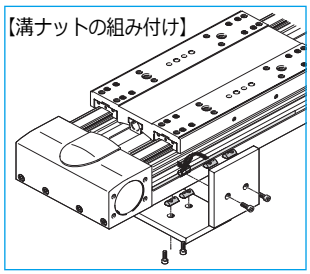
製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
150914	NST-5-M5	125, 160(側面)	0.003
150915	NST-8-M6	160(底面), 220	0.011

材質：鋼
販売単位：1個



形式	D1	H1	L1	L2
NST-5-M5	M5	4.4	12	4
NST-8-M6	M6	7.2	22.5	6.25

【溝ナットの組み付け】



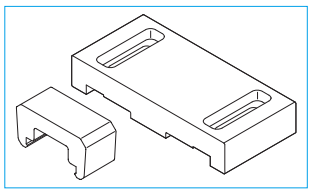
1. 溝ナットをアクチュエータ本体の側面または底面の取付溝に挿入
2. 組み付けたい部品を固定（固定するためのねじは付属しません）

サイズ	125	160	220
ねじサイズ	M5	M5	M6
締付トルク [Nm]	5.9	5.9	9.9

【注意】
アクチュエータの組み付けには本体取付金具，溝ナットのいずれかが必要になります。



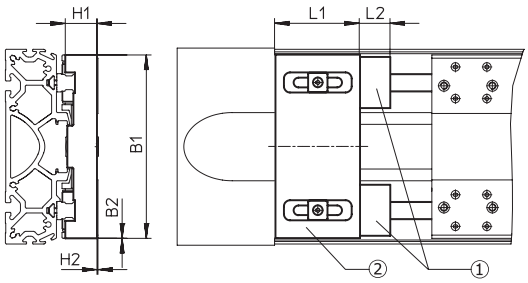
バッファ、リテーナ RoHS



サイズ	リテーナ			バッファ		
	製品番号	形　式	質　量 [kg]	製品番号	形　式	質　量 [kg]
125	1662803	EAYH-L2-125-N	0.260	1662475	NPE-125	0.006
160	1669259	EAYH-L2-160-N	0.617	1672593	NPE-160	0.013
220	1669260	EAYH-L2-220-N	1.195	1672598	NPE-220	0.033

材質
バッファ：ポリウレタン
リテーナ：アルミアルマイト処理

販売単位
バッファ：1個
リテーナ：1セット（リテーナ1個、スリーブ2個、ボルト2本）

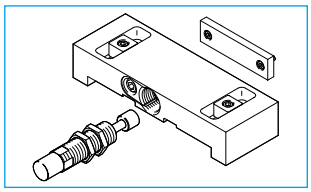


サイズ	B1	B2	H1	H2	L1	L2
EGC-HD-125	120	0.2	19.8	0.9	50	17
EGC-HD-160	150.7	–	26.2	0.4	70	25
EGC-HD-220	204	0.5	38.7	0.9	70	30

① バッファ
② リテーナ

【注意】
オプション：ダストワイパ内蔵 GP とは組み合わせられません。

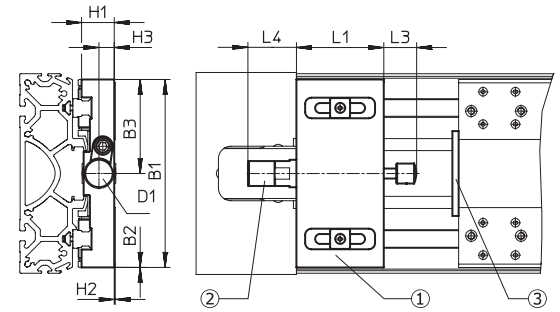
ショックアブソーバ、リテーナ RoHS



サイズ	リテーナ			ショックアブソーバ		
	製品番号	形　式	質　量 [kg]	製品番号	形　式	質　量 [kg]
125	1653251	EAYH-L2-125	0.286	191196	YSRW-12-20	0.078
160	1653250	EAYH-L2-160	0.622	191197	YSRW-16-26	0.190
220	1653253	EAYH-L2-220	1.218	191198	YSRW-20-34	0.033

材質
ショックアブソーバ：めっき鋼
リテーナ：アルミアルマイト処理
ストッパプレート：ステンレス

販売単位
ショックアブソーバ：1個
リテーナ：1セット（リテーナ1個、クランピングパーツ1個、スリーブ2個、ボルト2本、ストッパプレート1枚、ストッパプレート用ボルト2本）



【注意】
オプション：ダストワイパ内蔵 GP とは組み合わせられません。

① リテーナ
② ショックアブソーバ
③ ストッパプレート

サイズ	B1	B2	B3	D1	H1	H2	H3	L1	L3	L4 min.
EGC-HD-125	120	0	60	M16x1	19.8	0.4	9.7	50	20	31
EGC-HD-160	150.7	2.65	75.3	M22x1.5	26.2	0.8	12.2	70	26	38.5
EGC-HD-220	204	6	102	M26x1.5	38.7	0.1	15	70	34	36.5

EGC-HD-TB

アクセサリ（別売）

誘導形近接センサ※1 RoHS

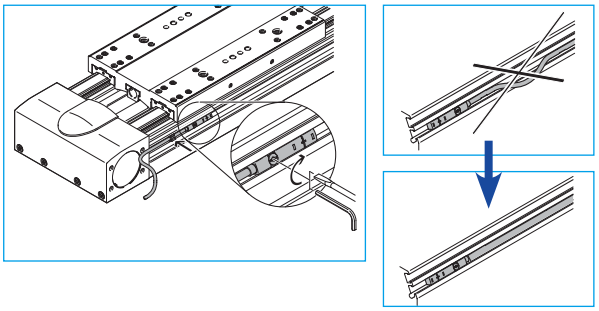


販売単位：1本

製品番号	形式	出力	接点※2	ケーブル長さ[m]	配線方式
551396	SIES-8M-NS-24V-K-7,5-OE	NPN	N.O.	7.5	3線バラ
551401	SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE		N.C.		
551386	SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE	PNP	N.O.		
551391	SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE		N.C.		

※1　センサの仕様については、技術資料（技2）をご参照ください。
※2　N.O.：ノーマルオープン
　　N.C.：ノーマルクローズ

【センサの組み付け】
1. センサ溝にセンサを挿入
2. マイナスドライバーまたは六角レンチで固定（締付トルクは0.6Nm 以下）
　【注意】強く締めすぎるとセンサの破損の原因になることがあります。
3. ケーブルがセンサ溝からはみ出さないようセンサ溝カバーでケーブルを固定



センサ溝カバー※1 RoHS

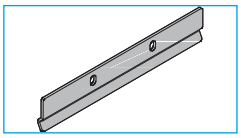


製品番号	形式
563360	ABP-5-S1

販売単位：1セット（500㎜×2本）

※1　センサ溝カバーは1本の長さが500mm です。ご使用の際は、必要な長さにカットしてください。

センサドグ※1 RoHS

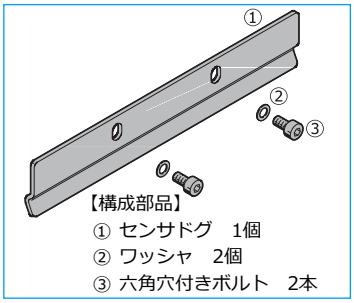


製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
570027	SF - EGC - HD -1-125	125	0.070
1645872	SF - EGC - HD -1-160	160	0.160
1645866	SF - EGC - HD -1-220	220	0.310

材質：亜鉛めっき鋼
販売単位：1セット（センサドグ1個、ボルト2本、ワッシャ2個）

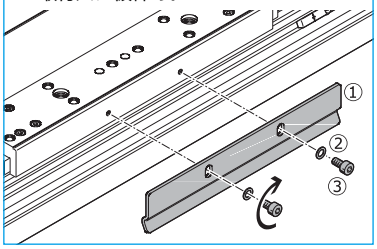
※1　組み付け時の寸法についてはアクチュエータの外形寸法図をご参照ください。

【センサドグの組み付け】

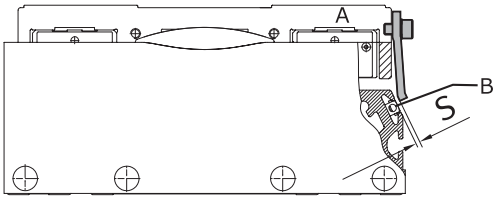


【構成部品】
① センサドグ　1個
② ワッシャ　2個
③ 六角穴付きボルト　2本

1. センサドグ①をテーブル（A）側面の取付穴に仮締め。



2. センサ（B）とセンサドグのギャップ（S）を調整し固定。
　締付トルク：2.9Nm
　S＝0.1～1.5mm





オプション

アクチュエータ基本形式を変更することでテーブル形状などのオプションが可能になります。
オプションの場合、その組み合わせにより寸法や可動範囲が変わることがありますので詳細についてはお問い合わせください。

オプション形式

556824　EGC – HD – 160 – 1500 – TB – 0H – GV – KR

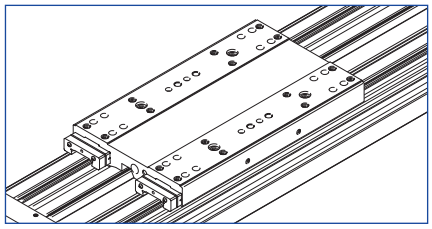
- ● 製品番号
  - 556823 : EGC-HD-125-TB
  - 556824 : EGC-HD-160-TB
  - 556825 : EGC-HD-220-TB
- ● サイズ
  - 125 :
  - 160 :
  - 220 :
- ● ストローク
  - 50～3000
  - 50～5000
  - 50～4750
- ● テーブル
  - GK : 標 準
  - GP : ダストワイパ
- ● 追加テーブル
  - 無記入 : な し
  - -KL : L 側1台付
  - -KR : R 側1台付

CAD データがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

オプション対応表

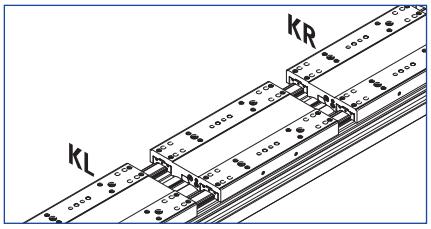
	名 称	形式コード	アクチュエータサイズ		
			125	160	220
テーブル	ダストワイパ	-GP	–	○	○
追加テーブル	L 側1台	-KL	○	○	○
	R 側1台	-KR	○	○	○

●ダストワイパ内蔵 : GP



粉塵からガイドレールを保護する接触スクレーパとグリス給油間隔を改善する潤滑シールを内蔵しました。

●追加テーブル : KL, KR



テーブルを追加してピッチング・ヨーイング方向の許容モーメントが向上します。大きいワークの搬送に最適です。

EGC-HD-TB

EGC-HD-TB シリーズ　見積依頼書

◆お客様情報

貴社名		所属部署	
お名前	様	Tel.	( ) –
E-mail		Fax	( ) –

◆形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

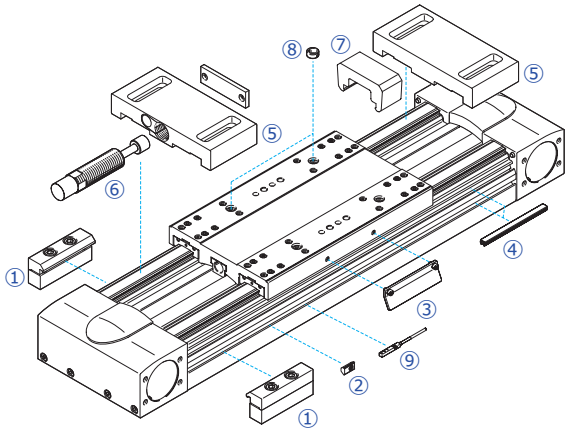
[　　] + MMA [　　]

◆数　量

[　　] 台

◆アクセサリ

No.	名称	数量
①	本体取付金具※1	セット
②	溝ナット※1	個
③	センサドグ	セット
④	センサ溝カバー	セット
⑤	リテーナ	セット
⑥	ショックアブソーバ	個
⑦	バッファ	個
⑧	センタリングスリーブ※2	個



No.	名称	出力	接点	ケーブル長さ（m）	配線方式	数量
⑨	誘導形近接センサ	NPN	N.O.	7.5	3線バラ	本
			N.C.			本
		PNP	N.O.			本
			N.C.			本

※1　アクチュエータの組み付けにいずれかが必要になります。サイズ160は、側面と底面で取付溝サイズが異なりますので B.12をご参照ください。
※2　アクチュエータに2個付属します。販売単位：10個

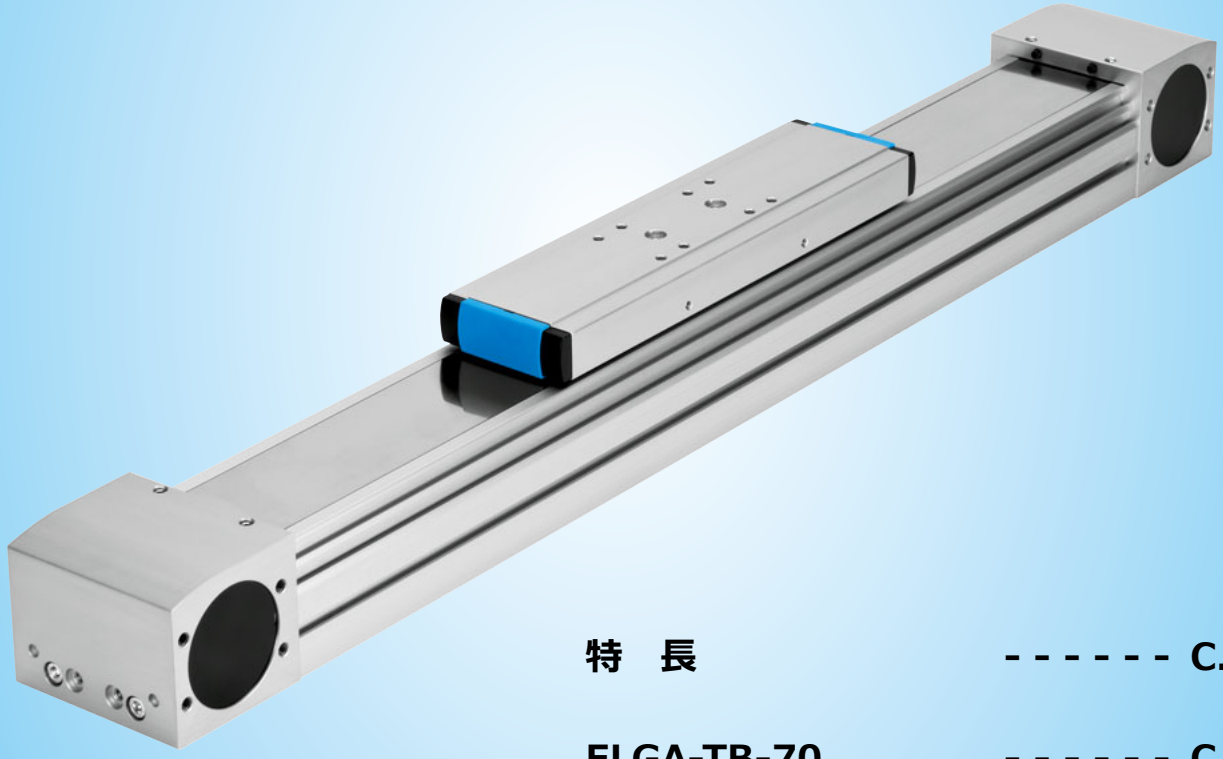
◆その他の要望事項

[　　]

オリムベクスタ株式会社　E-mail：orimvexta@orientalmotor.co.jp

営業課	FAX (03)5820-5687	茨城営業所	FAX (029)863-1710	諏訪営業所	FAX (0266)28-7198	滋賀営業所	FAX (077)564-2020
札幌営業所	FAX (011)272-1172	千葉営業所	FAX (043)272-0512	長野営業所	FAX (0265)78-3651	京都営業所	FAX (075)353-7892
鶴岡営業所	FAX (0235)24-8230	大宮営業所	FAX (048)664-3623	静岡営業所	FAX (054)255-2737	関西営業所	FAX (06)6330-6628
東北営業所	FAX (022)227-2830	西東京営業所	FAX (042)552-5205	北陸営業所	FAX (076)431-0232	大阪営業所	FAX (06)6864-7000
郡山営業所	FAX (024)922-5611	南関東営業所	FAX (045)982-1600	豊田営業所	FAX (0566)73-5306	中国営業所	FAX (086)803-5366
長岡営業所	FAX (0258)94-6037	甲府営業所	FAX (055)278-1628	中部営業所	FAX (052)223-2617	四国営業所	FAX (087)821-5234
北関東営業所	FAX (027)326-7541	上田営業所	FAX (0268)27-6207	三重営業所	FAX (059)221-5040	九州営業所	FAX (092)473-1580

ELGA-TB シリーズ



特　長 ------ C.2
ELGA-TB-70 ------ C.6
ELGA-TB-80 ------ C.10
ELGA-TB-120 ------ C.14
ELGA-TB-150 ------ C.18
アクセサリ ------ C.20
オプション ------ C.23

ELGA-TB

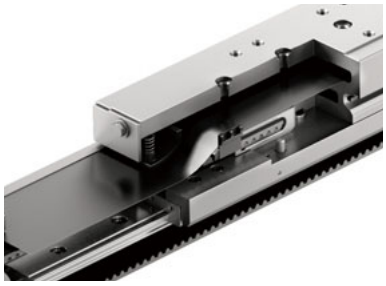
最大ストローク8500mm（1mm 単位で指定可）



ガイドタイプ

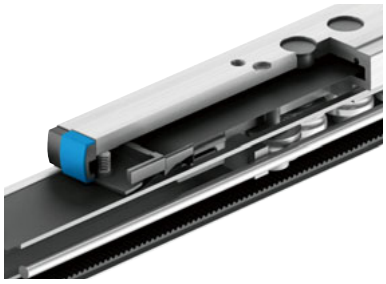
用途に合わせて3タイプのガイドからお選びいただけます。

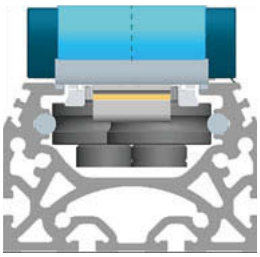
① リニアガイド *NEW*
サイズ：70/80/120/**150**
高負荷モーメントの搬送に最適。





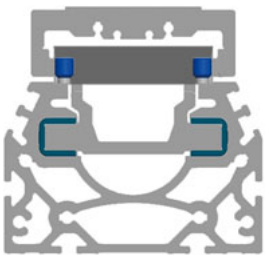
② ローラーガイド
サイズ：70/80/120
軽負荷の高速搬送に最適。





③ 滑りガイド
サイズ：70/80/120
別置きガイド併用で動力軸に最適。





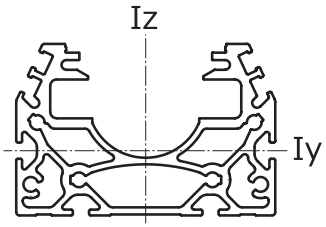
高剛性

高強度、高剛性を実現する最適なフレーム断面を形成しました。
架台の梁としても十分な剛性があります。

◆ 断面2次モーメント

[mm⁴]

サイズ	リニアガイド		ローラーガイド		滑りガイド	
	Iy	Iz	Iy	Iz	Iy	Iz
70	$1.46x10^5$	$4.59x10^5$	$1.39x10^5$	$4.33x10^5$	$1.47x10^5$	$4.25x10^5$
80	$2.57x10^5$	$9.14x10^5$	$2.70x10^5$	$1.02x10^6$	$2.77x10^5$	$9.07x10^5$
120	$1.26x10^6$	$4.37x10^6$	$1.42x10^6$	$5.02x10^6$	$1.23x10^6$	$4.03x10^6$
150	$4.62x10^6$	$12.32x10^6$	–	–	–	–



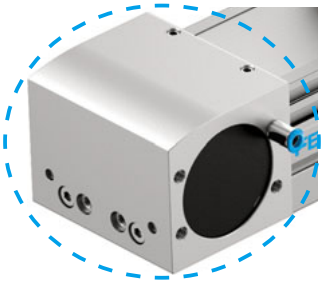


使用最高速度3000mm/s　最大可搬質量120kg



簡易防塵構造

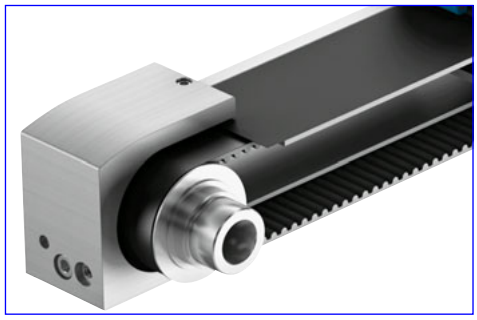
ステンレスバンドとマグネットテープで隙間を防ぎ、
アクチュエータ内部への異物侵入を最小限に抑えます。
継手を付けてエアパージも可能です。

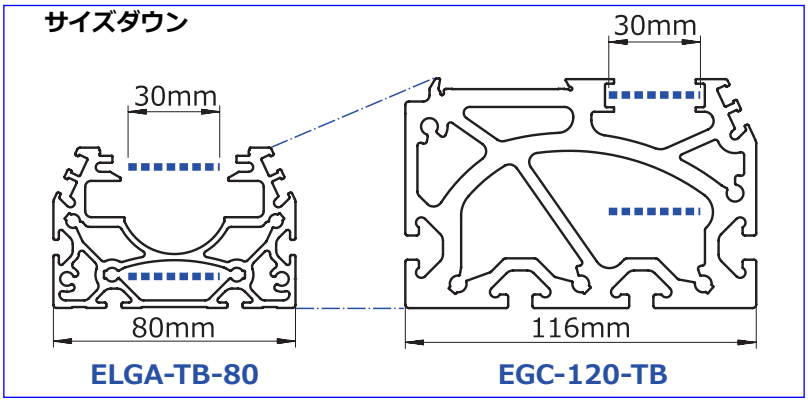




高強度ベルト

ベルトはグラスファイバー芯線入りのクロロプレンゴムを採用。
EGC シリーズと比較してベルトがさらに幅が広くなり、1サイズ小型のサイズで同等の搬送能力を
得ることができます。





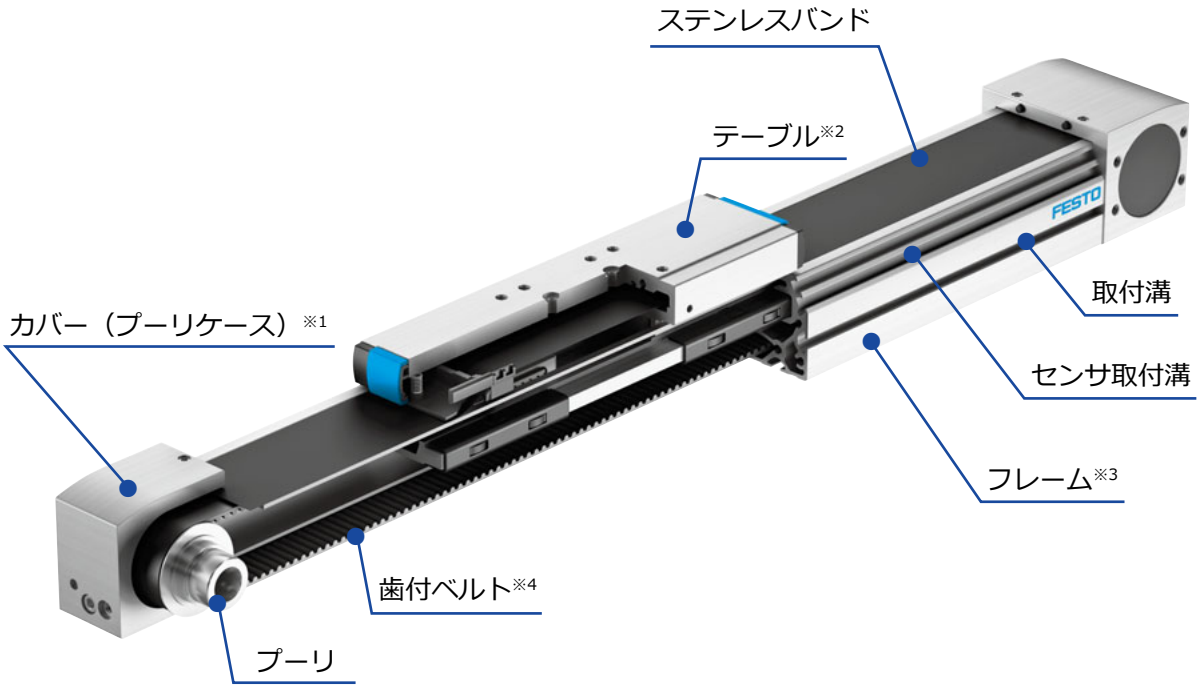
食品業界向け

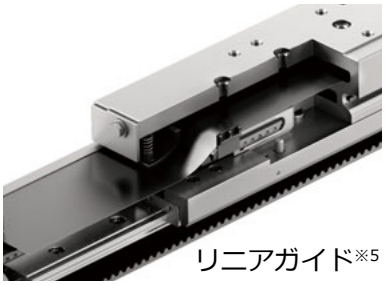
FDA 規格の原料を使用した食品用 H1グリースや PU ベルトを採用し、取付溝を排除して清掃しやすい
フレーム形状の食品業界向けアクチュエータもご用意しております。
本カタログには掲載しておりませんので、詳細は別途お問い合わせください。

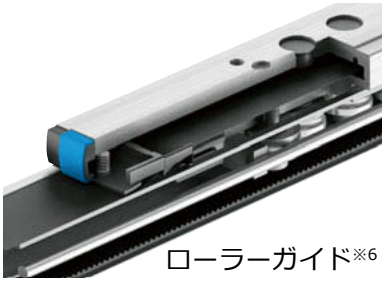


ELGA-TB

構　造

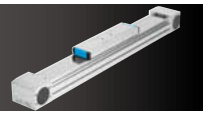



リニアガイド※5

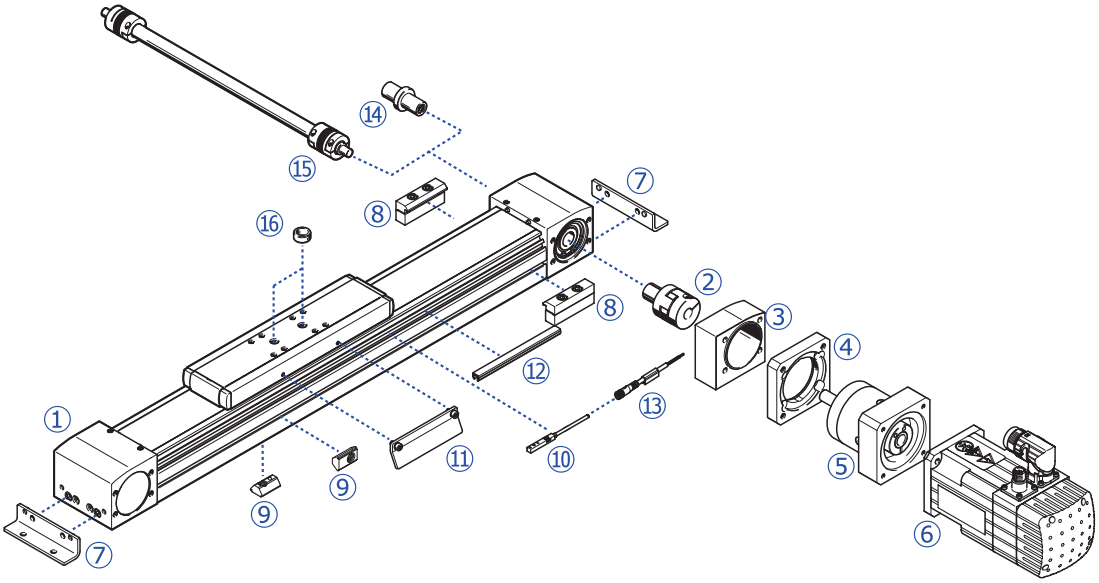

ローラーガイド※6


滑りガイド※7

※1 アルミ　アルマイト処理
※2 アルミ　アルマイト処理
※3 アルミ　アルマイト処理
※4 グラスファイバー芯線、ナイロンコーティングクロロピレン
※5 鋼
※6 鋼
※7 ポリアセタール



構成部品



No.	名　称		備　考
①	アッセンブリ	アクチュエータ	
②		カップリング	モーター取付キット
③		カップリングケース	
④		中間フランジ	
⑤		減速機	ステッピングモーター時は不要です。
⑥		モーター	
⑦	アクセサリ（別売）	フート金具※	1セット（フート金具2個、ボルト4本）
⑧		本体取付金具※	1セット（本体取付金具2個、ボルト4本）
⑨		溝ナット※	
⑩		誘導形近接センサ	
⑪		センサドグ	センサ使用時に必要になります。
⑫		センサ溝カバー	1セット（500mmx2本）
⑬		ケーブル付ソケット	3ピン M8センサ専用（お問い合わせください）
⑭		ドライブシャフト	
⑮		連結シャフト	
⑯		センタリングスリーブ	①アクチュエータに2個付属します。

※ アクチュエータの組み付けには※印のいずれかが必要になります。

【注意】
●センサは原点用にはノーマルオープンを、オーバーラン検出用にはノーマルクローズをそれぞれ推奨します。
●減速機は APEX DYNAMICS 社製 PG2シリーズを採用しています。

ELGA-TB

ELGA-TB-70

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

ELGA − TB − **RF** − 70 − **1500** − 0H + MMA **LH** **O** **G2060−03** **NXM410A**

- ガイド
  - G　：滑りガイド
  - RF　：ローラーガイド
  - KF　：リニアガイド
- ストローク
  - 滑りガイド
  - 50～8500[mm]
  - ローラーガイド
  - 50～7000[mm]
  - リニアガイド
  - 50～5000[mm]
  - (1mm単位)
- モーター組み付け位置
  - LH　：LH 側
  - LV　：LV 側
  - RH　：RH 側
  - RV　：RV 側
  - 下【図1】参照
- 減速比※1
  - 無記入　：減速機なし
  - G2060-03 ：1/3
  - G2060-04 ：1/4
  - G2060-05 ：1/5
  - G2060-07 ：1/7
  - G2060-10 ：1/10
- ケーブルの向き
  - 無記入　：モーターなし
  - O　：O 側
  - U　：U 側
  - R　：R 側
  - L　：L 側
  - 下【図2】参照
- モーター種類※2 オリエンタルモーター
  - 【サーボモーター】
  - NXM410A（100W ブレーキなし）
  - 【ステッピングモーター】
  - ARM69AC（ブレーキなし）
  - AZM69AC（ブレーキなし）

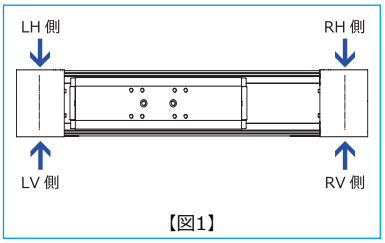
【オプション】

ショートテーブル	C.23
ロングテーブル	
スチールバンドなし	

【アクセサリ（別売）】

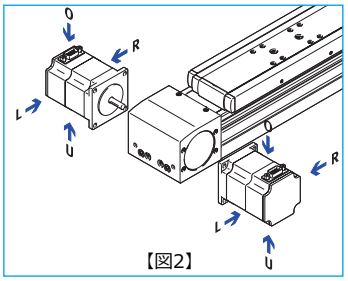
フート金具※3	C.20
本体取付金具※3	C.20
溝ナット※3	C.20
センサ	C.22
センサ溝カバー	C.22
センサドグ	C.22
ドライブシャフト	C.21
連結シャフト	C.21

【モーター組み付け位置】



【図1】

【ケーブルの向き】



【図2】

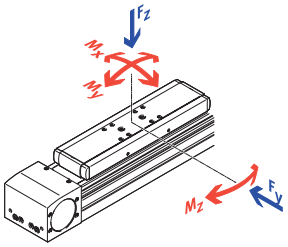
※1　ステッピングモーター選択時は無記入。
※2　モーターについては前付18をご参照ください。
※3　アクチュエータの組み付けに必要です。

仕　様

【基本仕様】

ベルト送り量		[mm/rev.]	90
プーリ径		[mm]	28.65
繰返し位置決め精度	サーボ	[mm]	±0.1
	ステッピング	[mm]	±0.08
使用周囲温度範囲※1		[℃]	-10～60
保護仕様※1			IP40

ガイドタイプ			G	RF	KF
許容荷重※2	Fy max.	[N]	80	500	1500
	Fz max.	[N]	400	500	1850
許容モーメント※2	Mx max.	[Nm]	5	11	16
	My max.	[Nm]	30	20	132
	Mz max.	[Nm]	10	20	132
質　量※3	基　本	[kg]	2.6	3.22	3.41
	加　算※4	[kg/0.1m]	0.264	0.329	0.394
	減速機	[kg]	1.2		



※1　アクチュエータ本体のみ。
※2　テーブル上面の中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※3　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※4　質量計算については、前付22をご参照ください。
※5　滑りガイド時、負荷質量が7.5kg を超える場合は外付けのガイドユニットを設置してください。

【サーボモーター仕様※5】

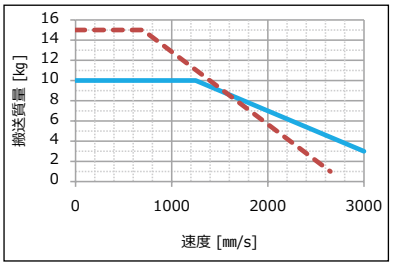
加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
負荷慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター出力 [W]	100				
減速比	1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度 [mm/s]	1500	1125	900	643	450
最大可搬質量 [kg]	5	10	15	20	30

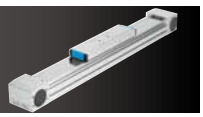
動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。
　　の減速比はモーターの瞬時最大トルクがアクチュエータの入力トルク上限を超えているため、トルク制限が必要になります。
アクチュエータの入力トルク上限は技14でご確認ください。

【ステッピングモーター仕様※5】

ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。
グラフは加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。



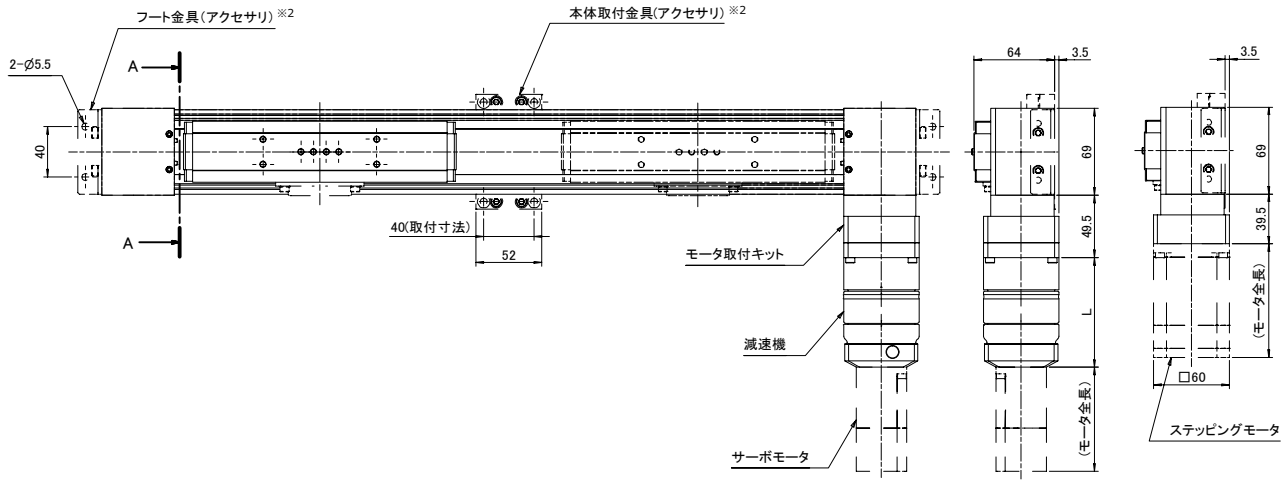
滑りガイド
ローラーガイド / リニアガイド



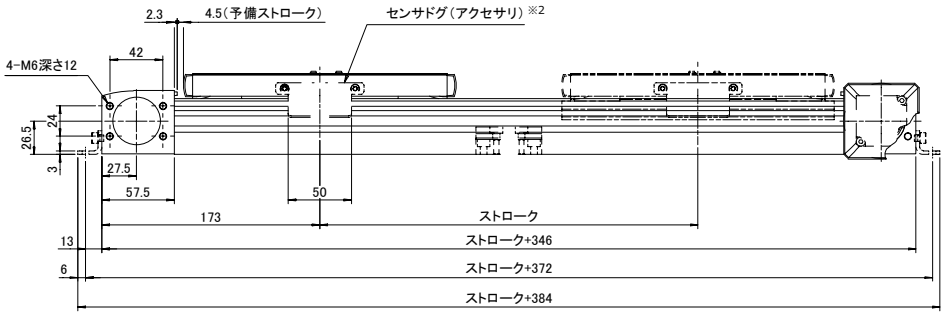
外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

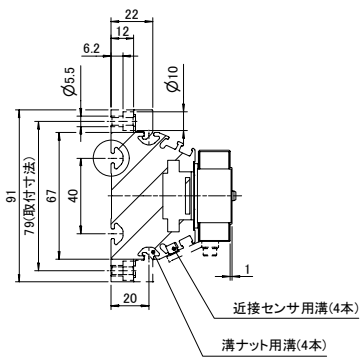
滑りガイド：ELGA-TB-G（ローラーガイドはC.8を、リニアガイドはC.9をご参照ください。）



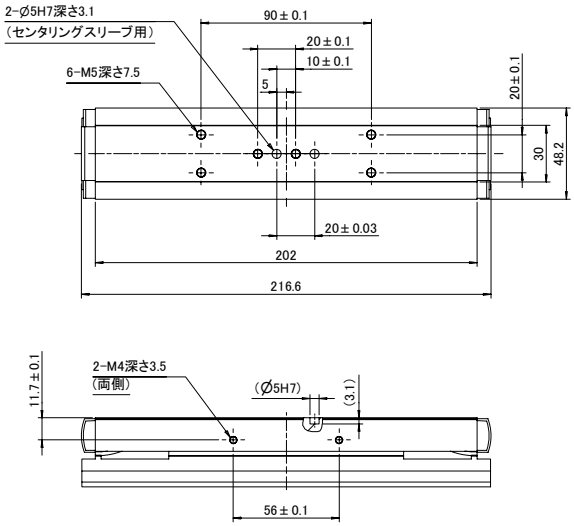
L
89



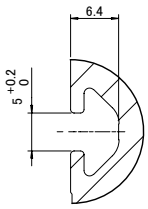
【A-A 断面】



【テーブル詳細】



【取付溝詳細】



※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。

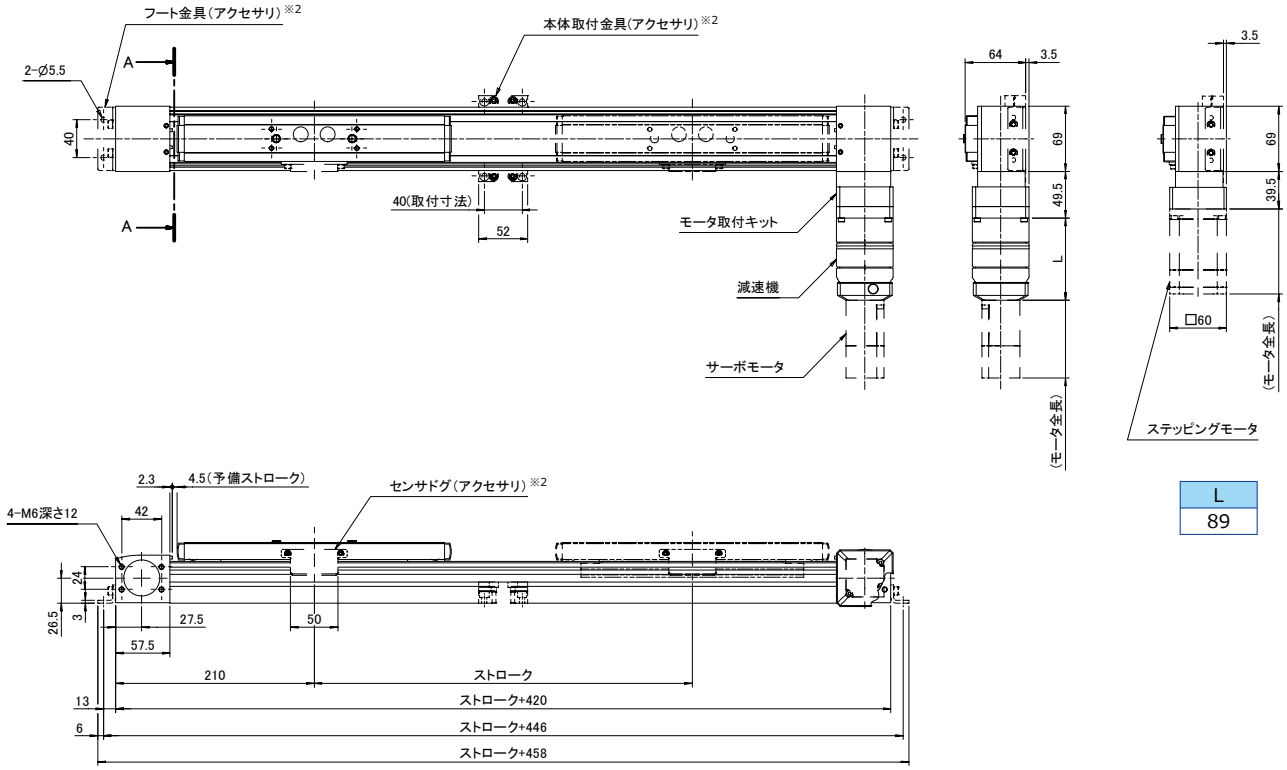
ELGA-TB

ELGA-TB-70

外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

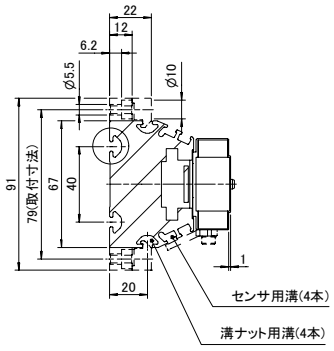
CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

ローラーガイド：ELGA-TB-RF（滑りガイドはC.7を、リニアガイドはC.9をご参照ください。）

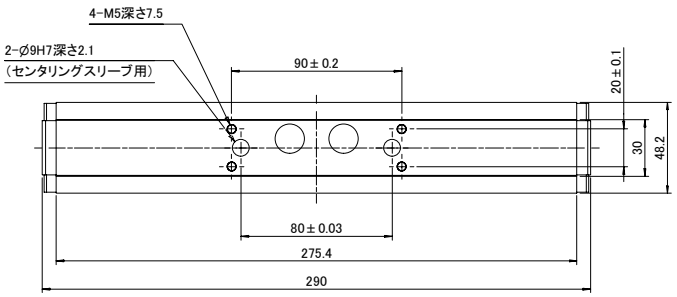


L
89

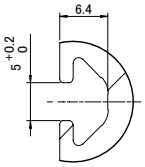
【A-A 断面】

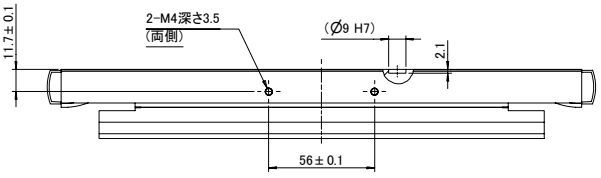


【テーブル詳細】

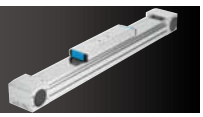


【取付溝詳細】





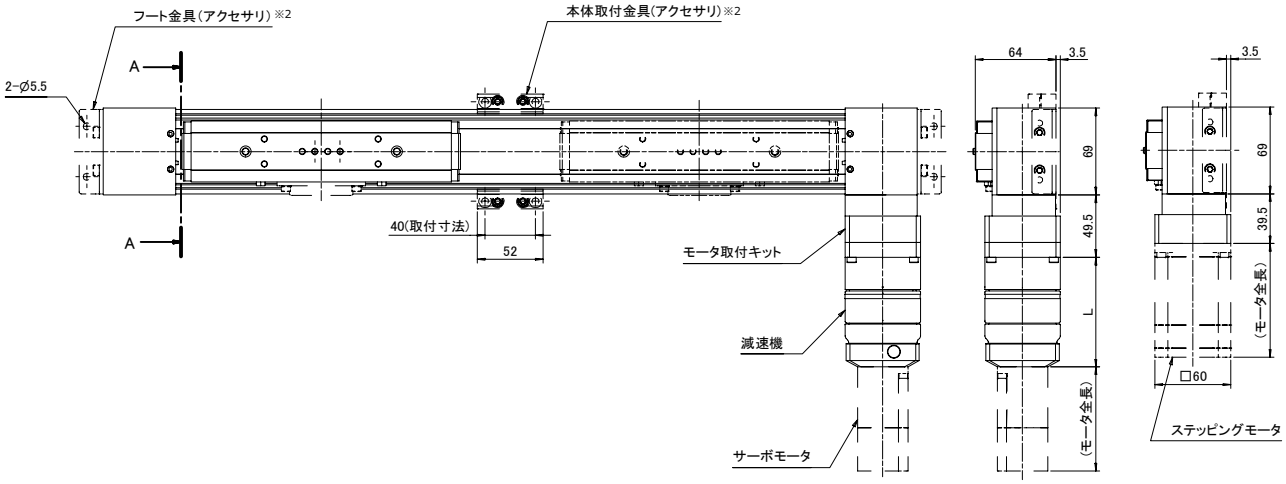
※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。



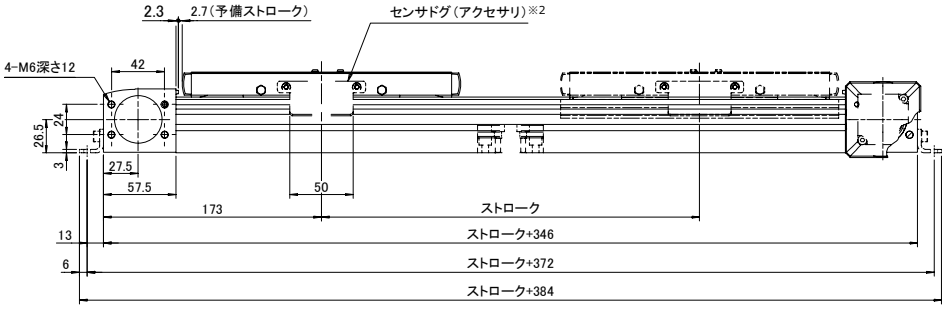
外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

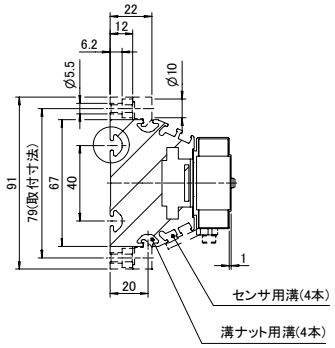
リニアガイド：ELGA-TB-KF（滑りガイドはC.7を、ローラーガイドはC.8をご参照ください。）



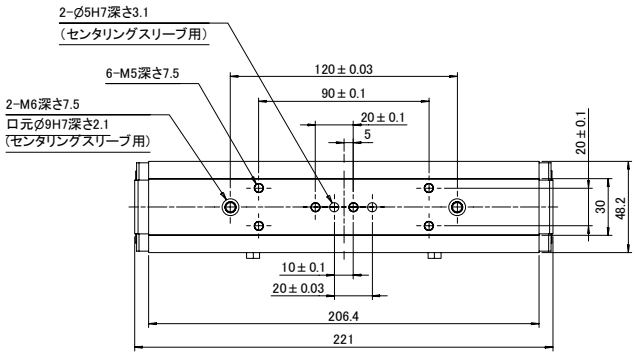
L
89



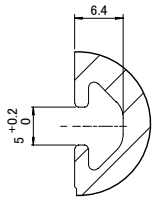
【A-A 断面】

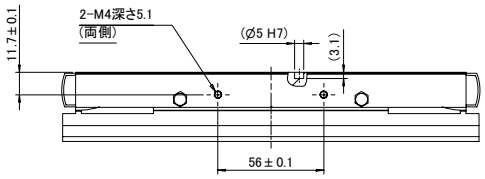


【テーブル詳細】



【取付溝詳細】





※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。

ELGA-TB

ELGA-TB-80

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

ELGA − TB − **RF** − 80 − **1500** − 0H + MMA **LH** **O** **G2060−03** **NXM620A**

- ガイド
  - G　：滑りガイド
  - RF　：ローラーガイド
  - KF　：リニアガイド
- ストローク
  - 滑りガイド
  - 50～8500[mm]
  - ローラーガイド
  - 50～7000[mm]
  - リニアガイド
  - 50～8500[mm]
  - (1mm単位)
- モーター組み付け位置
  - LH　：LH 側
  - LV　：LV 側
  - RH　：RH 側
  - RV　：RV 側
  - 下【図1】参照
- ケーブルの向き
  - 無記入　：モーターなし
  - O　：O 側
  - U　：U 側
  - R　：R 側
  - L　：L 側
  - 下【図2】参照
- 減速比
  - G2060-03 ： 1/3
  - G2060-04 ： 1/4
  - G2060-05 ： 1/5
  - G2060-07 ： 1/7
  - G2060-10 ： 1/10
- モーター種類※1 オリエンタルモーター
  - 【サーボモーター】
  - NXM620A（200W ブレーキなし）
  - NXM640A（400W ブレーキなし）

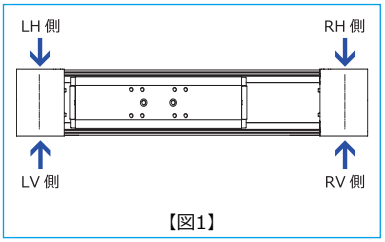
【オプション】

ショートテーブル	C.23
ロングテーブル	
スチールバンドなし	

【アクセサリ（別売）】

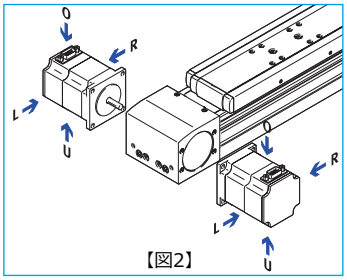
フート金具※2	C.20
本体取付金具※2	C.20
溝ナット※2	C.20
センサ	C.22
センサ溝カバー	C.22
センサドグ	C.22
ドライブシャフト	C.21
連結シャフト	C.21

【モーター組み付け位置】



【図1】

【ケーブルの向き】



【図2】

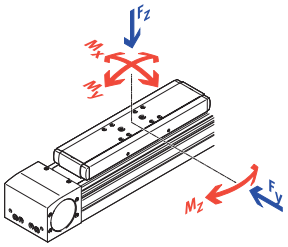
※1　モーターについては前付18をご参照ください。
※2　アクチュエータの組み付けに必要です。

仕　様

【基本仕様】

ベルト送り量	[mm/rev.]	125
プーリ径	[mm]	39.79
繰返し位置決め精度	[mm]	±0.11
使用周囲温度範囲※1	[℃]	-10～60
保護仕様※1		IP40

ガイドタイプ			G	RF	KF
許容荷重※2	Fy max.	[N]	200	800	2500
	Fz max.	[N]	800	800	3050
許容モーメント※2	Mx max.	[Nm]	10	30	36
	My max.	[Nm]	60	90	228
	Mz max.	[Nm]	20	90	228
質　量※3	基　本	[kg]	5.1	7.35	5.8
	加　算※4	[kg/0.1m]	0.356	0.517	0.513
	減速機	[kg]	1.2		



※1　アクチュエータ本体のみ。
※2　テーブル上面の中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※3　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※4　質量計算については、前付22をご参照ください。
※5　滑りガイド時、負荷質量が15kg を超える場合は外付けのガイドユニットを設置してください。

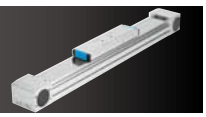
【サーボモーター仕様※5】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
負荷慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター定格出力 [W]	200				
減速比	1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度 [mm/s]	2083	1563	1250	893	625
最大可搬質量 [kg]	5	10	20	30	40

モーター定格出力 [W]	400				
減速比	1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度 [mm/s]	2083	1563	1250	893	625
最大可搬質量 [kg]	10	20	40	60	70

動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。
　　の減速比はモーターの瞬時最大トルクがアクチュエータの入力トルク上限を超えているため、トルク制限が必要になります。
アクチュエータの入力トルク上限は技14でご確認ください。

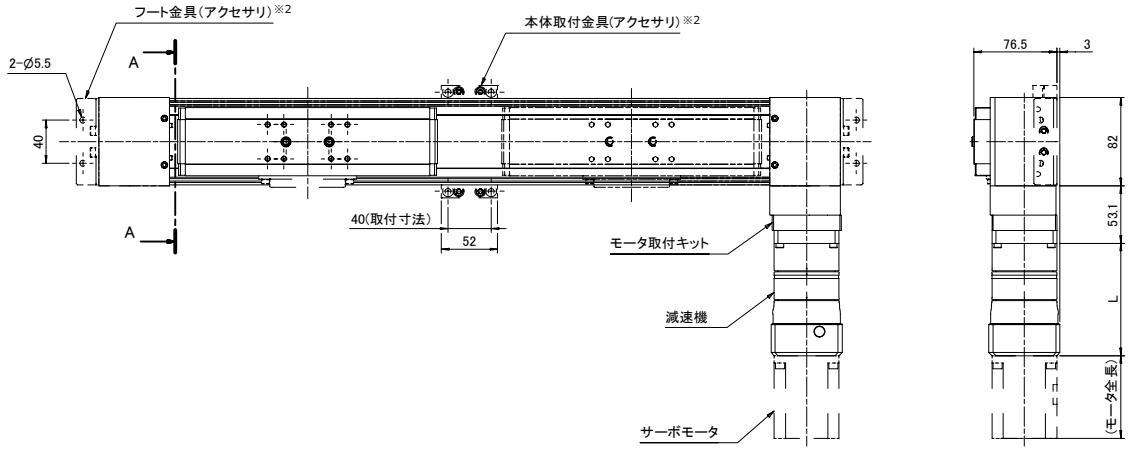


ELGA-TB-80

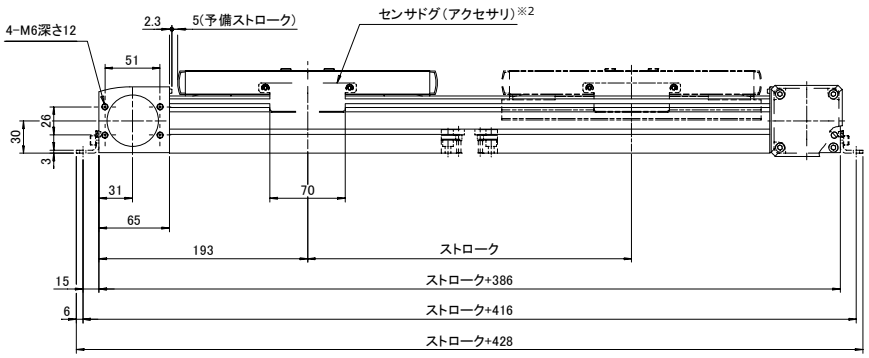
外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

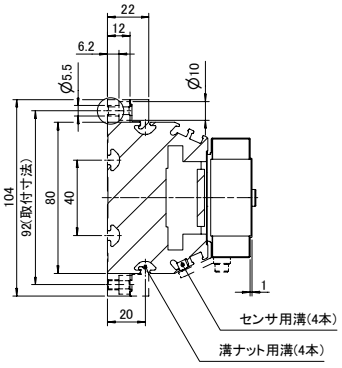
滑りガイド：ELGA-TB-G（ローラーガイドはC.12を、リニアガイドはC.13をご参照ください。）



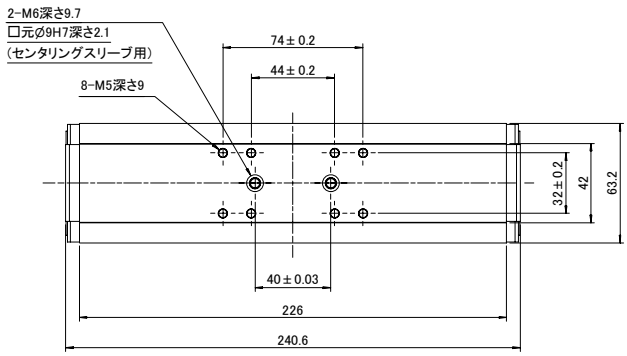
L
94



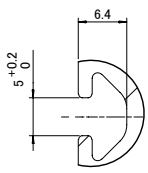
【A-A 断面】

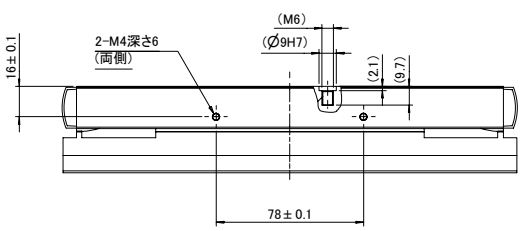


【テーブル詳細】



【取付溝詳細】





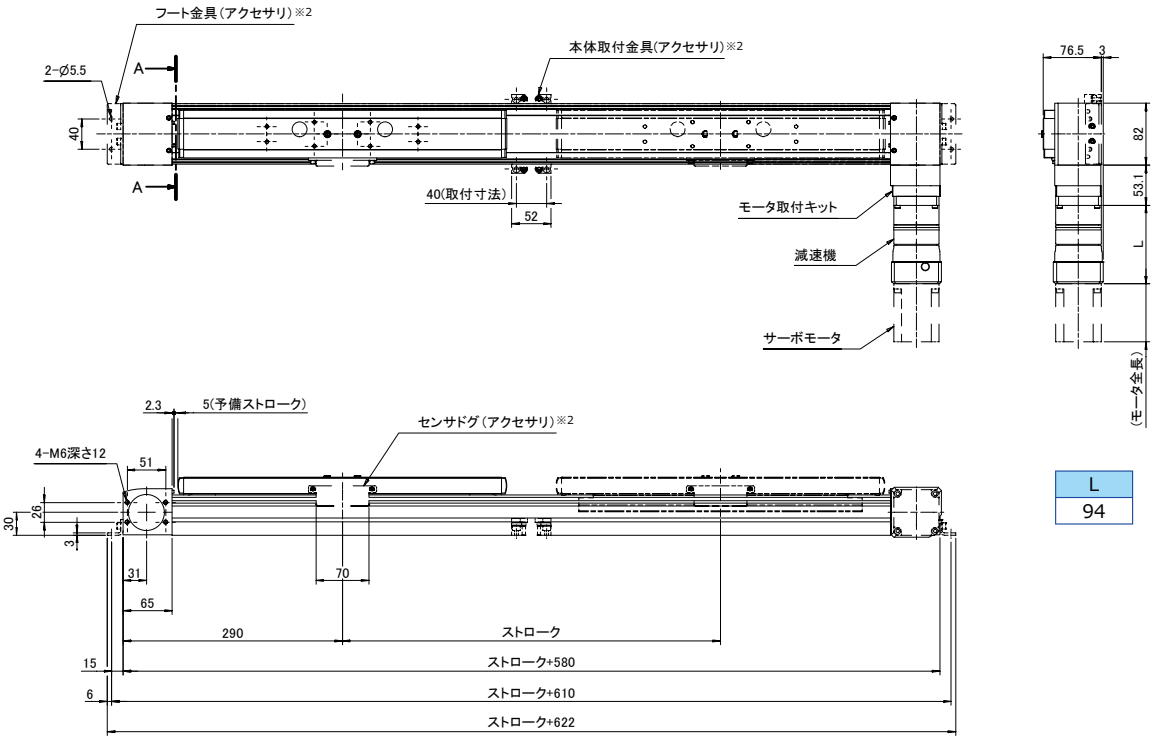
※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。

ELGA-TB

外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

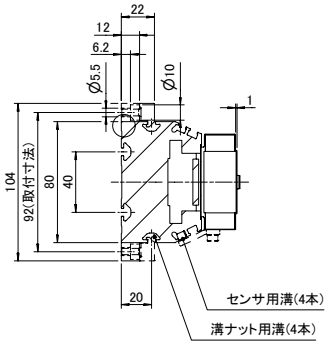
CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

ローラーガイド：ELGA-TB-RF（滑りガイドはC.11を、リニアガイドはC.13をご参照ください。）

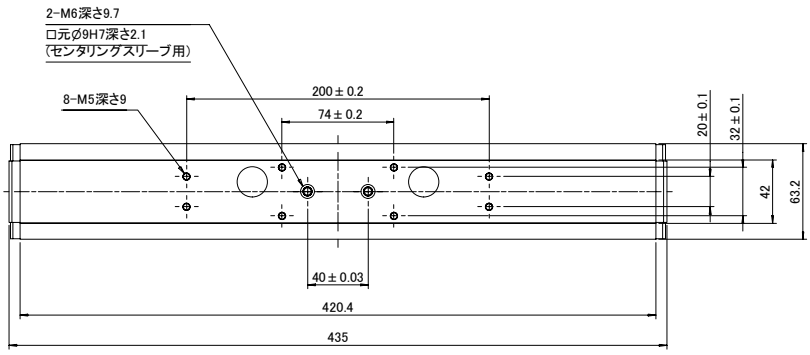


L
94

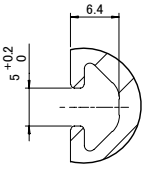
【A-A 断面】

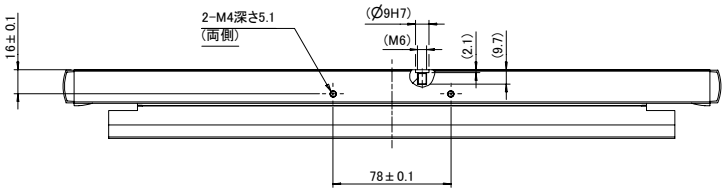


【テーブル詳細】

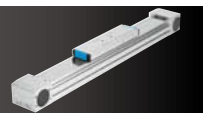


【取付溝詳細】





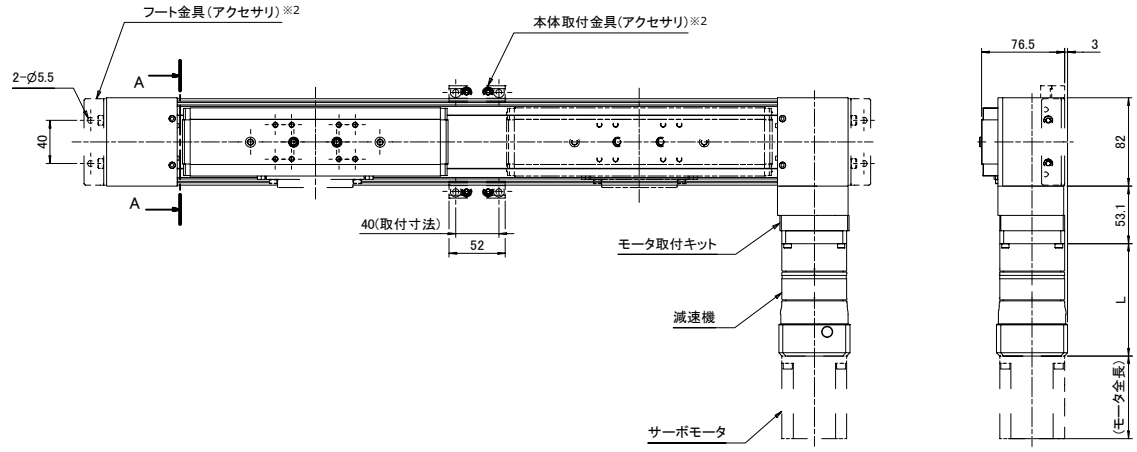
※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。



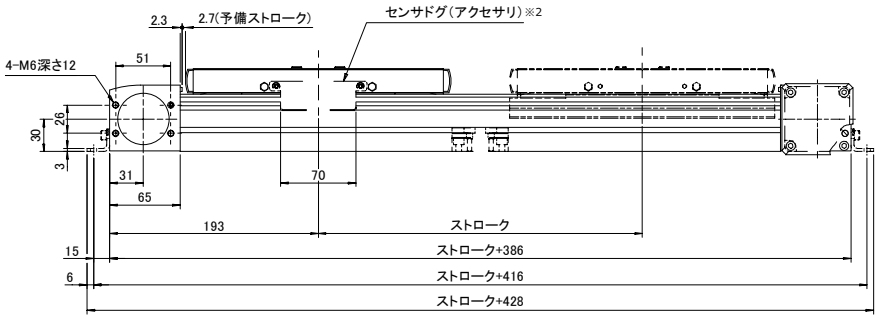
外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

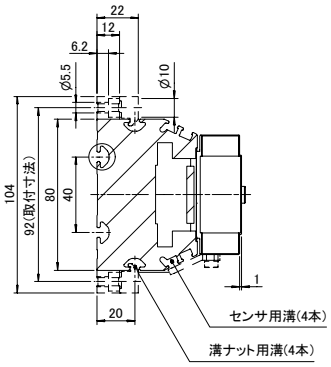
リニアガイド：ELGA-TB-KF（滑りガイドはC.11を、ローラーガイドはC.12をご参照ください。）



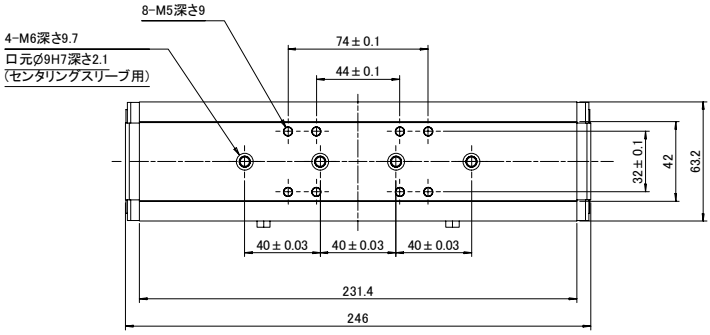
L
94



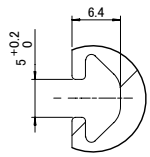
【A-A 断面】

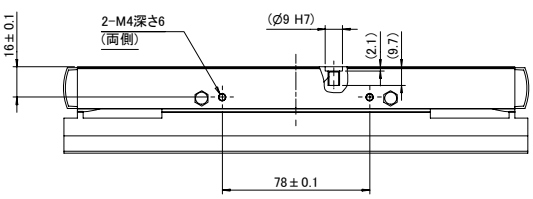


【テーブル詳細】



【取付溝詳細】





※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。

ELGA-TB

ELGA-TB-120

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

ELGA − TB − **RF** − 120 − **1500** − 0H + MMA **LH** **O** **G2080−03** **NXM975A**

- ガイド
  - G　：滑りガイド
  - RF　：ローラーガイド
  - KF　：リニアガイド
- ストローク
  - 滑りガイド
  - 50～8500[mm]
  - ローラーガイド
  - 50～7400[mm]
  - リニアガイド
  - 50～8500[mm]
  - (1mm単位)
- モーター組み付け位置
  - LH　：LH 側
  - LV　：LV 側
  - RH　：RH 側
  - RV　：RV 側
  - 下【図1】参照
- ケーブルの向き
  - 無記入　：モーターなし
  - O　：O 側
  - U　：U 側
  - R　：R 側
  - L　：L 側
  - 下【図2】参照
- 減速比
  - G2080-03　：1/3
  - G2080-04　：1/4
  - G2080-05　：1/5
  - G2080-07　：1/7
  - G2080-10　：1/10
- モーター種類※1 オリエンタルモーター
  - 【サーボモーター】
  - NXM975A（750W ブレーキなし）

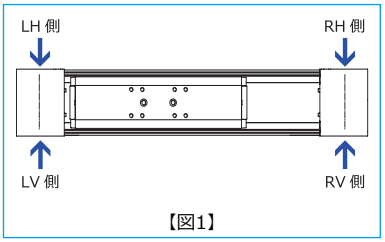
【オプション】

ショートテーブル	C.23
ロングテーブル	
スチールバンドなし	

【アクセサリ（別売）】

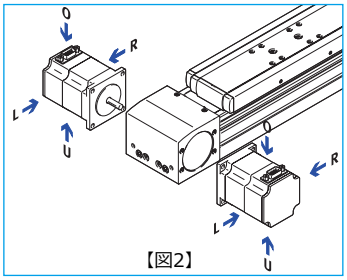
フート金具※2	C.20
本体取付金具※2	C.20
溝ナット※2	C.20
センサ	C.22
センサ溝カバー	C.22
センサドグ	C.22
ドライブシャフト	C.21
連結シャフト	C.21

【モーター組み付け位置】



【図1】

【ケーブルの向き】



【図2】

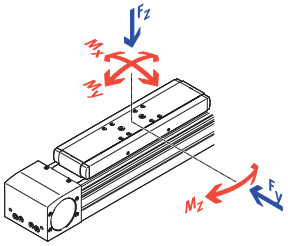
※1　モーターについては前付18をご参照ください。
※2　アクチュエータの組み付けに必要です。

仕　様

【基本仕様】

ベルト送り量	[mm/rev.]	165
プーリ径	[mm]	52.52
繰返し位置決め精度	[mm]	±0.12
使用周囲温度範囲※1	[℃]	-10～60
保護仕様※1		IP40

ガイドタイプ			G	RF	KF
許容荷重※2	Fy max.	[N]	380	2000	5500
	Fz max.	[N]	1600	2000	6890
許容モーメント※2	Mx max.	[Nm]	20	100	104
	My max.	[Nm]	120	320	680
	Mz max.	[Nm]	40	320	680
質　量※3	基　本	[kg]	13.9	19.5	16.6
	加　算※4	[kg/0.1m]	0.745	1.081	1.064
	減速機	[kg]	2.4		



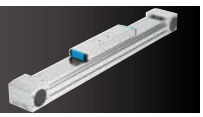
※1　アクチュエータ本体のみ。
※2　テーブル上面の中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※3　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※4　質量計算については、前付22をご参照ください。
※5　滑りガイド時、負荷質量が30kg を超える場合は外付けのガイドユニットを設置してください。

【サーボモーター仕様※5】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
負荷慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター定格出力 [W]	750				
減速比	1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度 [mm/s]	2750	2063	1650	1179	825
最大可搬質量 [kg]	10	30	60	80	120

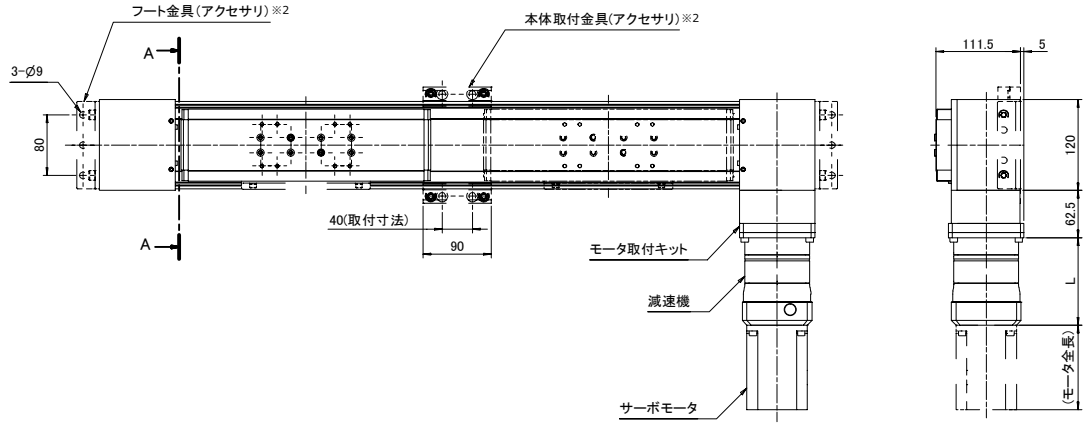
動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。
　　の減速比はモーターの瞬時最大トルクがアクチュエータの入力トルク上限を超えているため、トルク制限が必要になります。
アクチュエータの入力トルク上限は技14でご確認ください。

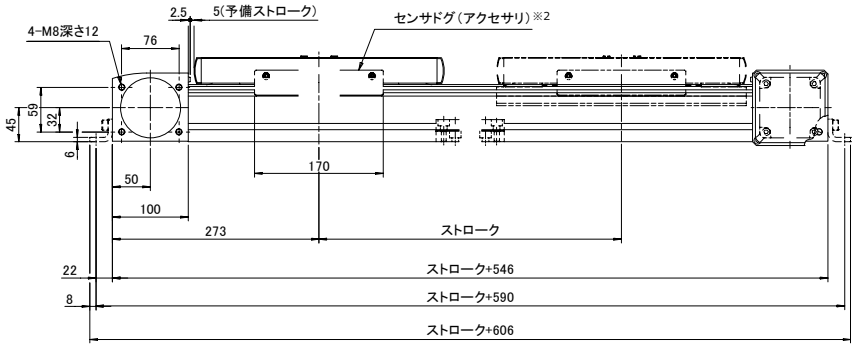


外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

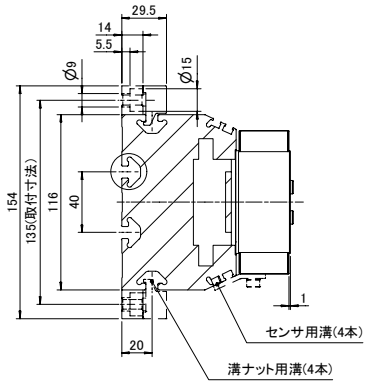
滑りガイド：ELGA-TB-G（ローラーガイドはC.16を、リニアガイドはC.17をご参照ください。）



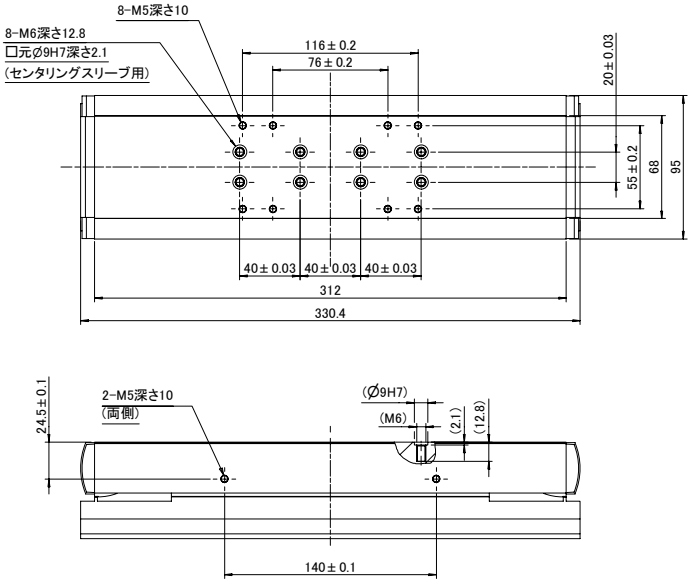


L
110.5

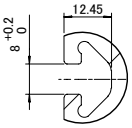
【A-A 断面】



【テーブル詳細】



【取付溝詳細】



※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。

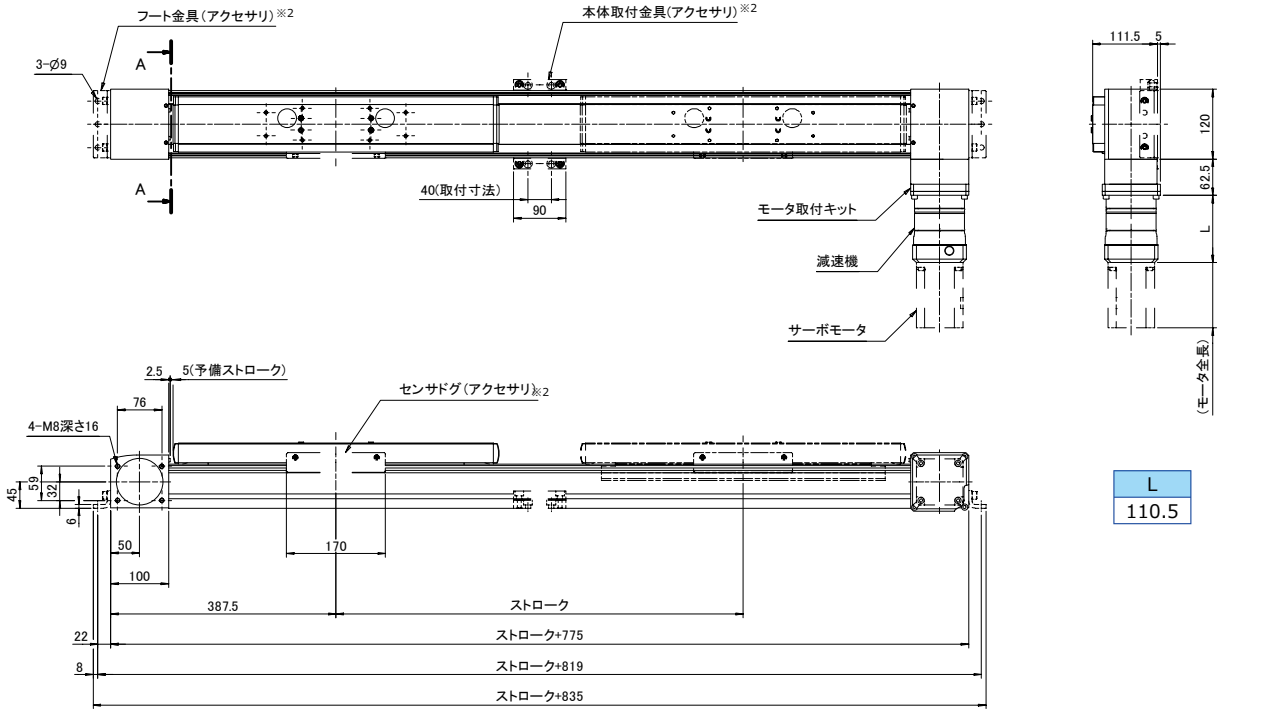
ELGA-TB

ELGA-TB-120

外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

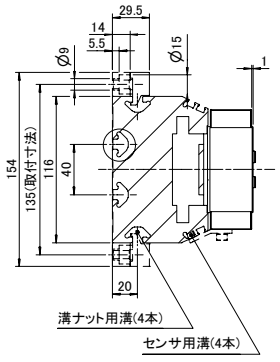
CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

ローラーガイド：ELGA-TB-RF（滑りガイドはC.15を、リニアガイドはC.17をご参照ください。）

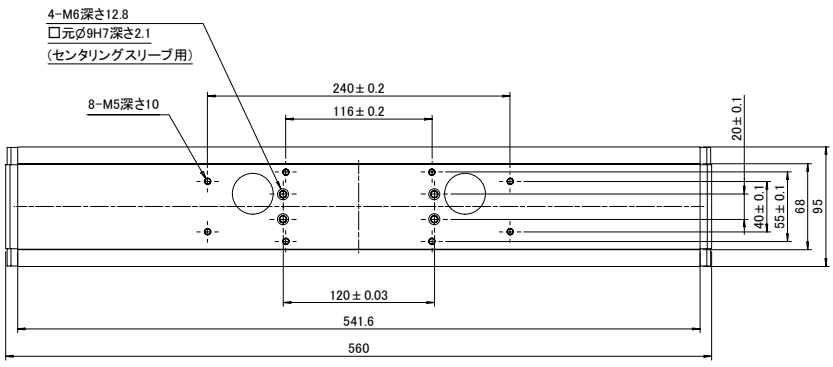


L
110.5

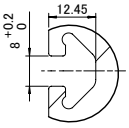
【A-A 断面】

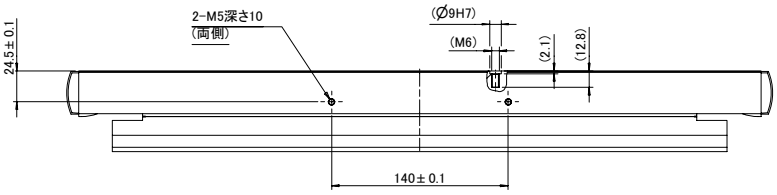


【テーブル詳細】

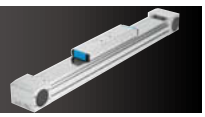


【取付溝詳細】





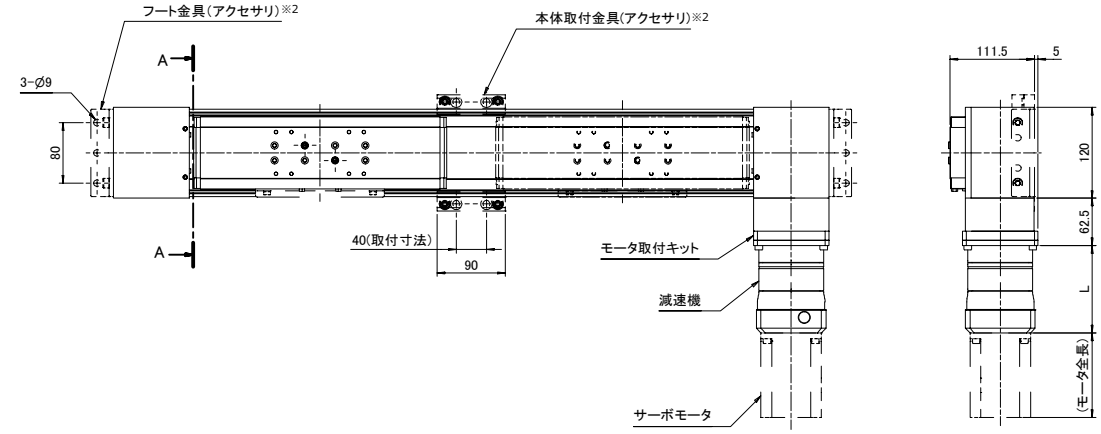
※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。



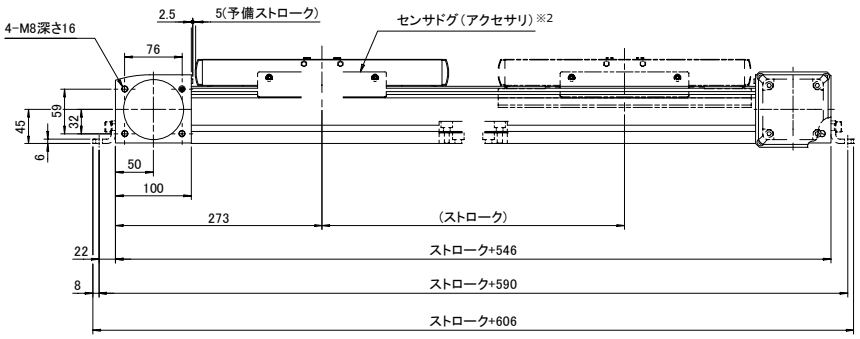
外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

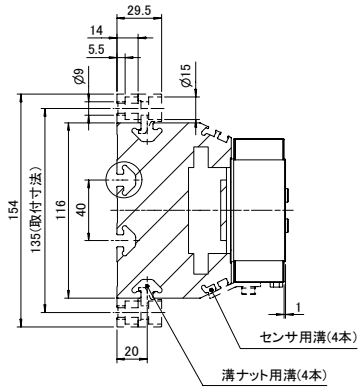
リニアガイド：ELGA-TB-KF（滑りガイドはC.15を、ローラーガイドはC.16をご参照ください。）



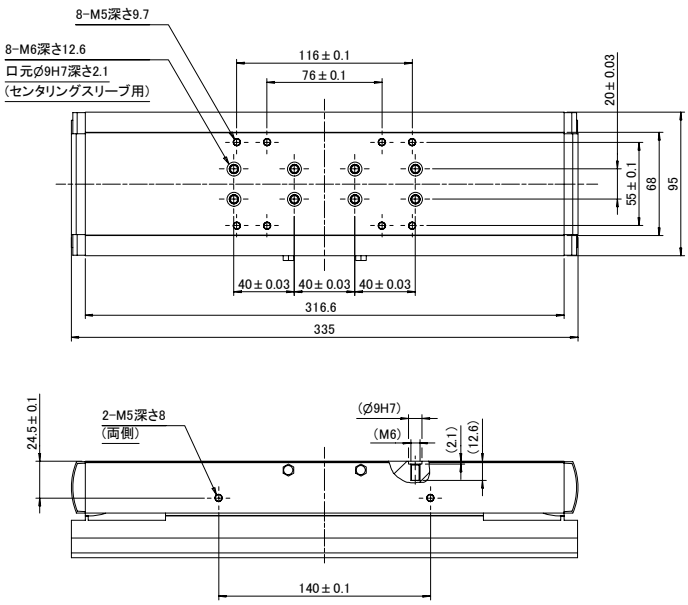
L
110.5



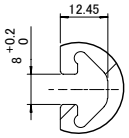
【A-A 断面】



【テーブル詳細】



【取付溝詳細】



※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。

ELGA-TB

ELGA-TB-150

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

ELGA − TB − **KF** − 150 − **1500** − 0H + MMA **LH** **O** **G2120−03** **NXM975A**

- ガイド
  KF　：リニアガイド
- ストローク
  リニアガイド
  50～7000[mm]
  （1mm単位）
- モーター組み付け位置
  LH　：LH 側
  LV　：LV 側
  RH　：RH 側
  RV　：RV 側
  下【図1】参照
- 減速比
  G2120-03 ： 1/3
  G2120-04 ： 1/4
  G2120-05 ： 1/5
  G2120-07 ： 1/7
  G2120-10 ： 1/10
- ケーブルの向き
  無記入 ：モーターなし
  O　：O 側
  U　：U 側
  R　：R 側
  L　：L 側
  下【図2】参照
- モーター種類※1 オリエンタルモーター
  【サーボモーター】
  NXM975A（750W ブレーキなし）

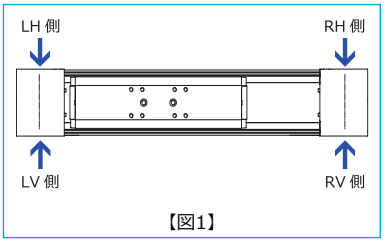
【オプション】

ショートテーブル	C.23
ロングテーブル	
スチールバンドなし	

【アクセサリ（別売）】

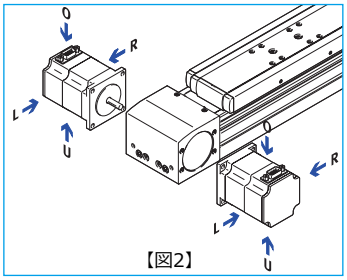
フート金具※2	C.20
本体取付金具※2	C.20
溝ナット※2	C.20
センサ	C.22
センサ溝カバー	C.22
センサドグ	C.22
ドライブシャフト	C.21
連結シャフト	C.21

【モーター組み付け位置】



【図1】

【ケーブルの向き】



【図2】

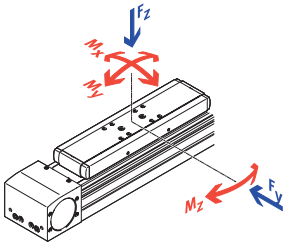
※1　モーターについては前付18をご参照ください。
※2　アクチュエータの組み付けに必要です。

仕　様

【基本仕様】

ベルト送り量	[mm/rev.]	232
プーリ径	[mm]	73.85
繰返し位置決め精度	[mm]	±0.13
使用周囲温度範囲※1	[℃]	-10～60
保護仕様※1		IP40

ガイドタイプ			KF
許容荷重※2	Fy max.	[N]	11000
	Fz max.	[N]	11000
許容モーメント※2	Mx max.	[Nm]	167
	My max.	[Nm]	1150
	Mz max.	[Nm]	1150
質　量※3	基　本	[kg]	35.8
	加　算※4	[kg/0.1m]	1.722
	減速機	[kg]	6.2



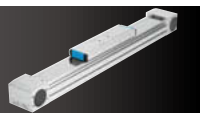
【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
負荷慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター定格出力 [W]	750				
減速比	1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度 [mm/s]	3867	2900	2320	1657	1160
最大可搬質量 [kg]	-※5	10	30	60	120

動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。

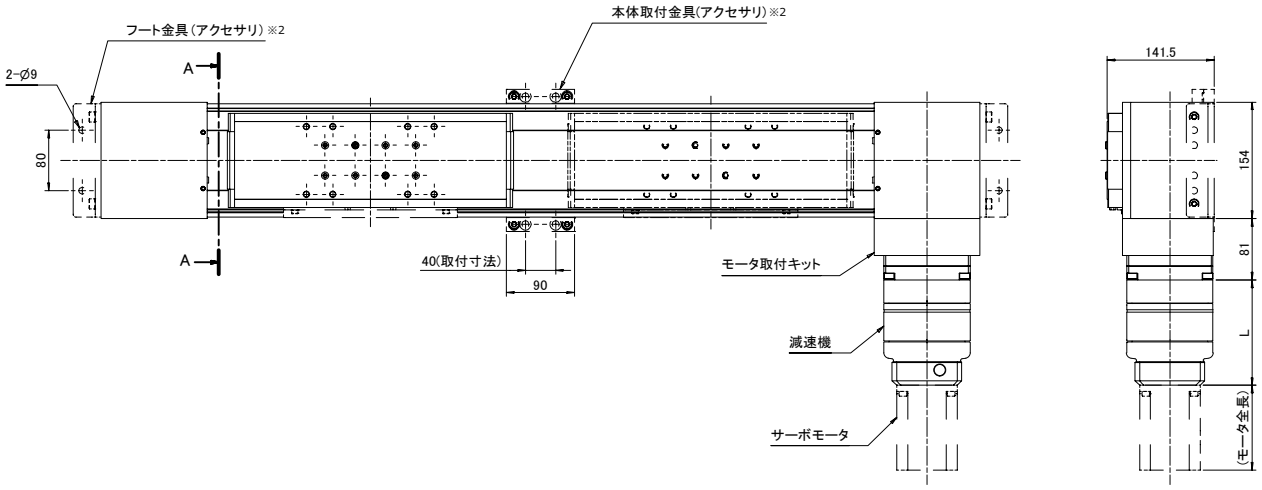
※1　アクチュエータ本体のみ。
※2　テーブル上面の中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※3　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※4　質量計算については、前付22をご参照ください。
※5　動作条件（加速度、デューティなど）により使用可能になる場合があります。詳細についてはお問い合わせください。



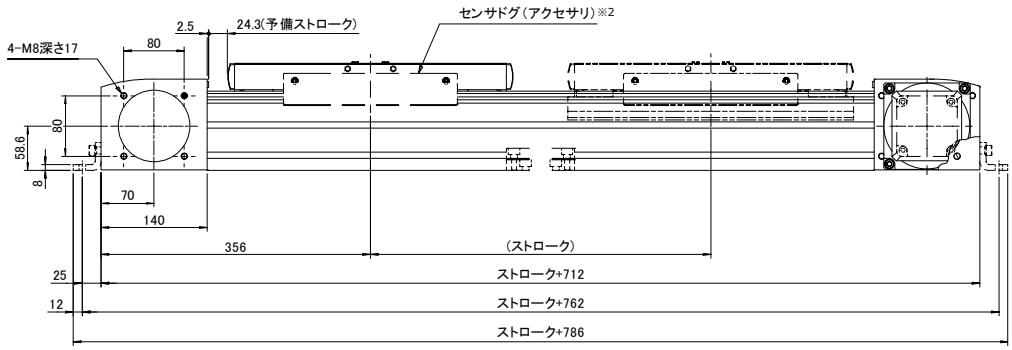
外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

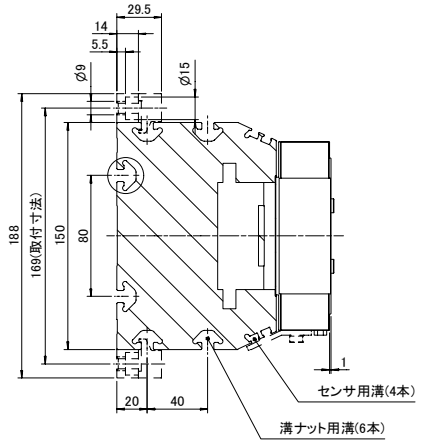
リニアガイド：ELGA-TB-KF



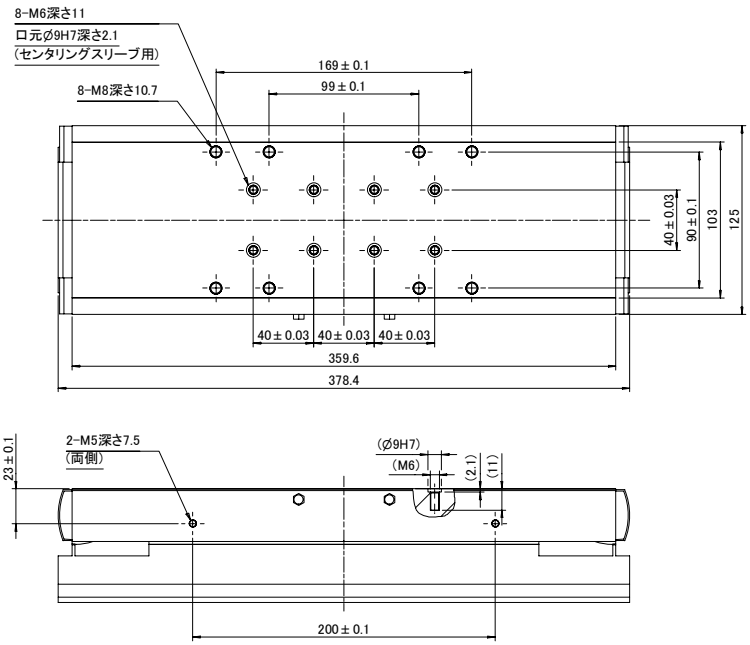
L
134.5



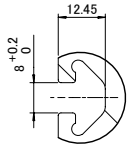
【A-A 断面】



【テーブル詳細】



【取付溝詳細】



※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。

ELGA-TB

アクセサリ（別売）

フート金具

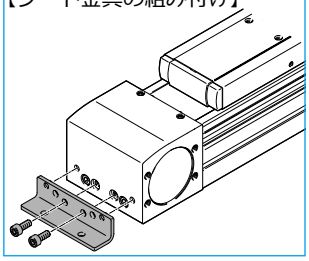
RoHS



製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
558321	HPE-70	70	0.115
558322	HPE-80	80	0.150
558323	HPE-120	120	0.578
3002636	HPE-150	150	1.181

材質：めっき鋼
販売単位：1セット（フート金具2個、ボルト4本）

【フート金具の組み付け】



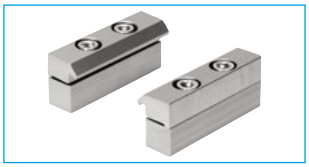
1. フート金具を付属の六角穴付きボルトでアクチュエータのカバー部に固定
   （六角穴付きボルトの締付トルクは下表参照）
2. 架台にフート金具を固定（架台に固定するためのねじは付属していません）

サイズ	70	80	120	150
ねじサイズ	M5	M5	M8	M8
締付トルク[Nm]	5.9	5.9	24	24

【注意】
アクチュエータの取付面の平面度はストロークの0.05%以下（max.0.5mm）になるよう配慮してください。
組み付け時の寸法についてはアクチュエータの外形寸法図をご参照ください。

本体取付金具

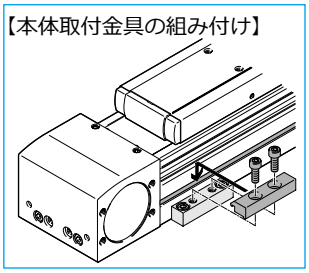
RoHS



製品番号	形式	サイズ	質量[kg]
558043	MUE-70/80	70, 80	0.080
558044	MUE-120/185	120, 150	0.290

材質：アルミアルマイト処理
販売単位：1セット（本体取付金具2個、ボルト4本）

【本体取付金具の組み付け】



1. 本体取付金具を上下、2部品に分割
2. 下側のパーツをアクチュエータ本体の側面に沿わせ架台に固定（架台に固定するためのねじは付属しません）
3. 上側のパーツをアクチュエータ側面の取付溝にはめ込み、付属の六角穴付きボルトで上下のパーツを
   締め付けて固定（六角穴付きボルトの締付トルクは下表参照）

サイズ	70	80	120	150
ねじサイズ	M5	M5	M8	M8
締付トルク[Nm]	5	5	20	20

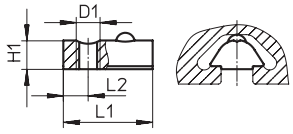
【注意】
アクチュエータの取付面の平面度はストロークの0.05%以下（max.0.5mm）になるよう配慮してください。
組み付け時の寸法についてはアクチュエータの外形寸法図をご参照ください。

溝ナット



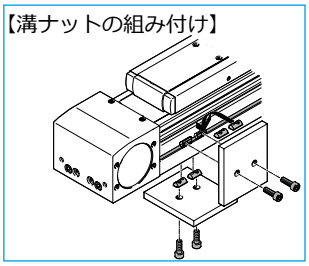
製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
150914	NST-5-M5	70, 80	0.003
150915	NST-8-M6	120, 150	0.011

材質：鋼
販売単位：1個



形式	D1	H1	L1	L2
NST-5-M5	M5	4.4	12	4
NST-8-M6	M6	7.2	22.5	6.25

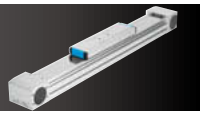
【溝ナットの組み付け】



1. 溝ナットをアクチュエータ本体の側面または底面の取付溝に挿入
2. 組み付けたい部品を固定（固定するためのねじは付属しません）

サイズ	70	80	120	150
ねじサイズ	M5	M5	M6	M6
締付トルク [Nm]	5.9	5.9	9.9	9.9

【注意】
アクチュエータの組み付けにはフート金具，本体取付金具，溝ナットのいずれかが必要になります。

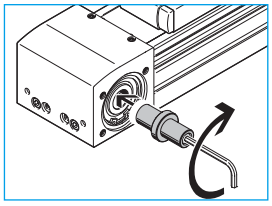


アクセサリ（別売）

ドライブシャフト RoHS



材質：ステンレス

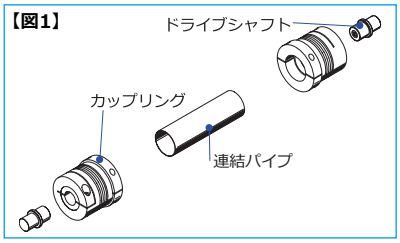


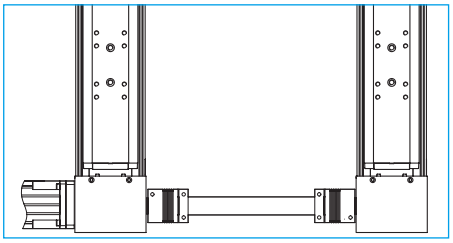
製品番号	形　式	サイズ	シャフト径[mm] xシャフト長さ[mm]		質量 [kg]
			アクチュエータ側	反対側	
1344642	EAMB-24-9-15x21-16x20	70	16x20	15x21	0.070
558036	EAMB-24-6-15x21-16x20	80	16x20	15x21	0.070
558037	EAMB-34-6-25x26-23x27	120	23x27	25x26	0.201
558038	EAMB-44-7-35x30-32x32	150	32x32	35x30	0.463

販売単位：1個

連結シャフト RoHS







562521　【形式】 **KSK – 80 – 500**　【仕様】

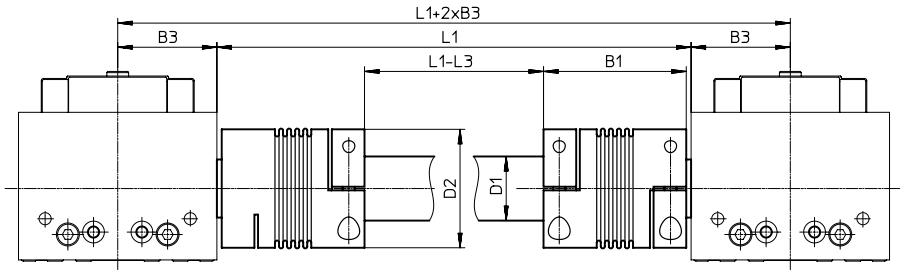
製品番号
2261462
562521
562522
562523

販売単位：1セット
（図1ご参照）

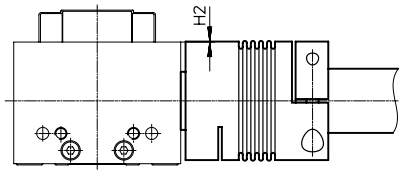
● サイズ	● L1[mm]
A-70 :	200～2000
80 :	200～2000
120 :	250～2000
185※ :	350～2000

※サイズ150用は185を選択してください。

サイズ			70	80	120	150
長さ（L1）		[mm]	200～2000		250～2000	350～2000
慣性モーメント	基　本	[kgmm²]	161	159	1390	7261
	1m あたり	[kgmm²/m]	80	80	333	1964
許容アキシャルオフセット		[mm]	±2			±5
質　量	基　本	[kg]	0.540	0.530	2.280	5,290
	1m あたり	[kg/m]	0.480	0.480	0.80	1,890
取付姿勢			水　平			
使用周囲温度範囲		[℃]	-10～ +60			



KSK-A-70のみ



形　式	B1	B3	D1 Φ H7	D2 Φ	H2	L3
KSK-A-70-__	59	34.5	26.52	49	0.2	122
KSK-80-__	59	41	26.52	49	–	122
KSK-120-__	94	60	41.6	81	–	192
KSK-185-__	111	55	131	65.4	110	228

【注意】
ガントリの場合は、アクチュエータ2軸分の慣性モーメントを1台のモーターで駆動するため、カタログに記載されている単軸の仕様より可搬質量が低くなります。
軸間距離や運転条件より選定しますのでお問い合わせください。

ELGA-TB

誘導形近接センサ※1 RoHS

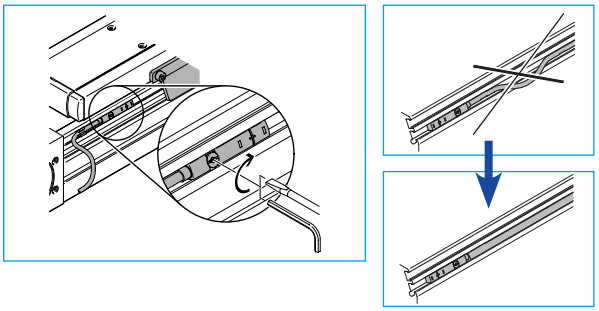


販売単位：1本

製品番号	形式	出力	接点※2	ケーブル長さ[m]	配線方式
551396	SIES-8M-NS-24V-K-7,5-OE	NPN	N.O.	7.5	3線バラ
551401	SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE		N.C.		
551386	SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE	PNP	N.O.		
551391	SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE		N.C.		

※1　センサの仕様については、技術資料（技2）をご参照ください。
※2　N.O.：ノーマルオープン
　　N.C.：ノーマルクローズ

【センサの組み付け】
1. センサ溝にセンサを挿入
2. マイナスドライバーまたは六角レンチで固定（締付トルクは0.6Nm 以下）
　【注意】強く締めすぎるとセンサの破損の原因になることがあります。
3. ケーブルがセンサ溝からはみ出さないようセンサ溝カバーでケーブルを固定



センサ溝カバー※1 RoHS



製品番号	形式
563360	ABP-5-S1

販売単位：1セット（500㎜×2本）

※1　センサ溝カバーは1本の長さが500mm です。ご使用の際は、必要な長さにカットしてください。

センサドグ※1 RoHS

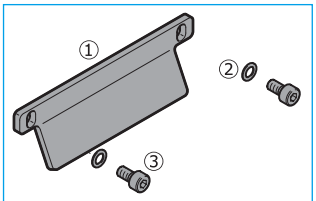


製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
558047	SF-EGC-1-70	70	0.050
558048	SF-EGC-1-80	80	0.060
558049	SF-EGC-1-120	120	0.150
558051	SF-EGC-1-185	150	0.245

材質：亜鉛めっき鋼
販売単位：1セット（センサドグ1個、ボルト2本、ワッシャ2個）

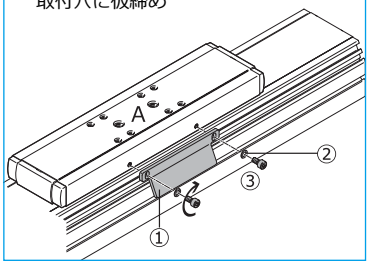
※1　組み付け時の寸法についてはアクチュエータの外形寸法図をご参照ください。

【センサドグの組み付け】

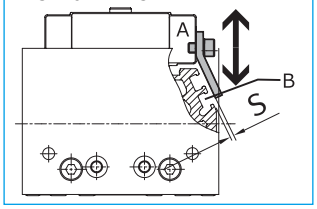


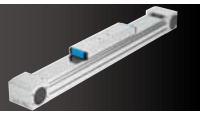
【構成部品】
① センサドグ　1個
② ワッシャ　2個
③ 六角穴付きボルト　2本

1. センサドグ①をテーブル（A）側面の取付穴に仮締め



2. センサ（B）とセンサドグのギャップ（S）を調整し固定
　締付トルク：2.9Nm
　S＝0.1～1.5mm





オプション

アクチュエータ基本形式を変更することでテーブル形状などのオプションが可能になります。
オプションの場合、その組み合わせにより寸法や可動範囲が変わることがありますので詳細についてはお問い合わせください。

570503　ELGA – TB **– RF** – **80** – **1500** – 0H **– L** **– P0**

- 製品番号
  - 570502 ： ELGA-TB-G-70
  - 570503 ： ELGA-TB-G-80
  - 570704 ： ELGA-TB-G-120
  - 1371245 ： ELGA-TB-RF-70
  - 1371246 ： ELGA-TB-RF-80
  - 1371247 ： ELGA-TB-RF-120
  - 8024914 ： ELGA-TB-KF-70
  - 8024915 ： ELGA-TB-KF-80
  - 8024916 ： ELGA-TB-KF-120
  - 8024917 ： ELGA-TB-KF-150
- ガイド
  - -G ： 滑りガイド
  - -RF ： ローラーガイド
  - -KF ： リニアガイド
- サイズ
  - 70
  - 80
  - 120
- ストローク※1
  - 50～8500
- テーブル
  - 無記入 ： 標　準
  - -S ： ショート
  - -L ： ロング
  - -ZL ： L側1台追加
  - -ZR ： R側1台追加
- スチールバンド
  - 無記入 ： 付（標準）
  - -P0 ： な　し

2D/3D CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

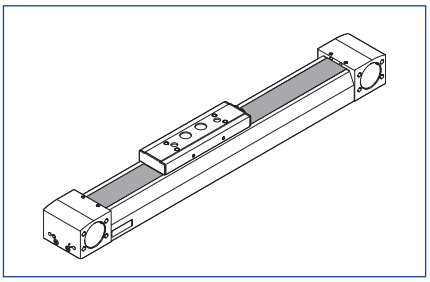
※1　ストロークはガイドやサイズによって異なります。詳細は各サイズのページをご確認ください。

オプション対応表

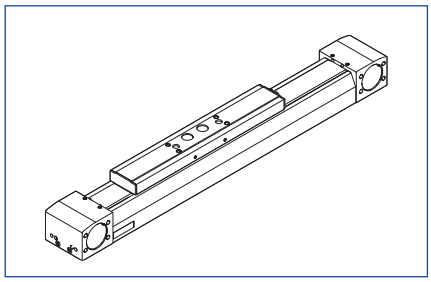
	名　称	形式コード	アクチュエータサイズ									
			滑りガイド			ローラーガイド			リニアガイド			
			70	80	120	70	80	120	70	80	120	150
テーブル	ショート※1	-S	–	–	–	○	○	○	–	–	–	–
	ロング	-L	–	–	–	○	○	○	–	–	–	–
追加テーブル	L 側1台	-ZL	–	–	–	–	–	–	○	○	○	○
	R 側1台	-ZR	–	–	–	–	–	–	○	○	○	○
スチールバンド	な　し	-P0	○	○	○	○	○	○	–	–	–	–

※1　ショートテーブル時はスチールバンド無し「-P0」のみの対応となります。

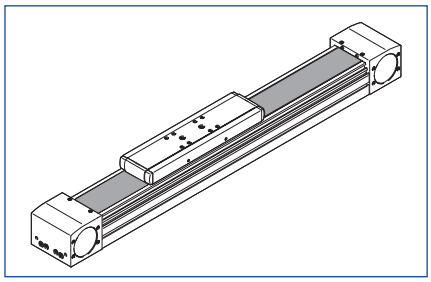
●ショートテーブル：S



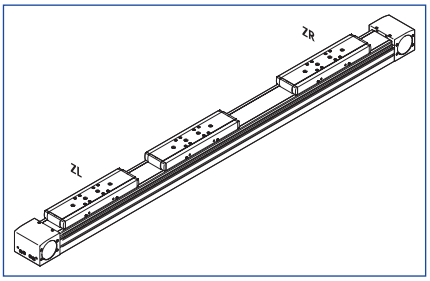
●ロングテーブル：L



●スチールバンドなし：-P0



●追加テーブル：ZL, ZR



ELGA-TB

ELGA-TB シリーズ　見積依頼書

◆お客様情報

貴社名		所属部署	
お名前	様	Tel.	( ) –
E-mail		Fax	( ) –

◆形　式

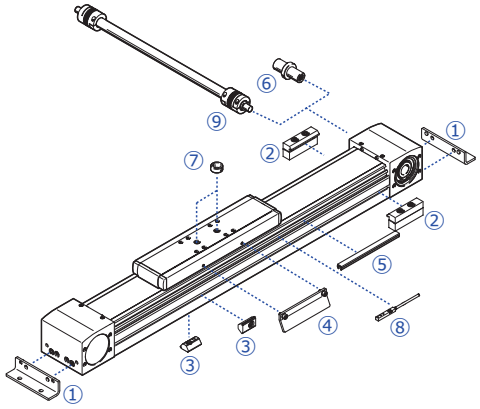
アクチュエータ基本形式		アッセンブリ形式
	+ MMA	

◆数　量

台

◆アクセサリ

No.	名称	数量
①	フート金具※1	セット
②	本体取付金具※1	セット
③	溝ナット※1	個
④	センサドグ	セット
⑤	センサ溝カバー	セット
⑥	ドライブシャフト	個
⑦	センタリングスリーブ※2	個



No.	名称	出力	接点	ケーブル長さ（m）	配線方式	数量
⑧	誘導形近接センサ	NPN	N.O.	7.5	3線バラ	本
			N.C.			本
		PNP	N.O.			本
			N.C.			本

No.	名称	軸間長さ：L1(mm)	数　量
⑨	連結シャフト		セット

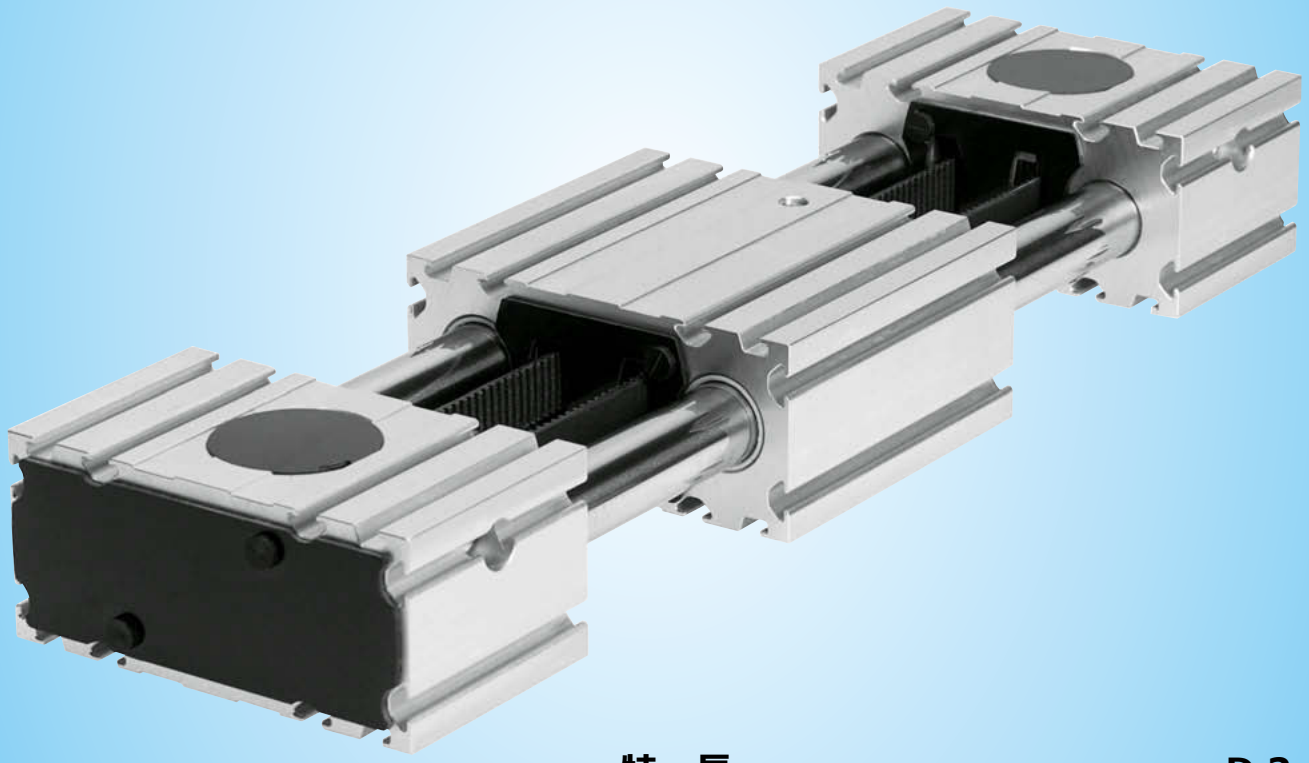
※1　アクチュエータの組み付けにいずれかが必要になります。
※2　アクチュエータに2個付属します。販売単位：10個

◆その他の要望事項

オリムベクスタ株式会社
E-mail：orimvexta@orientalmotor.co.jp

営業課	FAX (03)5820-5687	茨城営業所	FAX (029)863-1710	諏訪営業所	FAX (0266)28-7198	滋賀営業所	FAX (077)564-2020
札幌営業所	FAX (011)272-1172	千葉営業所	FAX (043)272-0512	長野営業所	FAX (0265)78-3651	京都営業所	FAX (075)353-7892
鶴岡営業所	FAX (0235)24-8230	大宮営業所	FAX (048)664-3623	静岡営業所	FAX (054)255-2737	関西営業所	FAX (06)6330-6628
東北営業所	FAX (022)227-2830	西東京営業所	FAX (042)552-5205	北陸営業所	FAX (076)431-0232	大阪営業所	FAX (06)6864-7000
郡山営業所	FAX (024)922-5611	南関東営業所	FAX (045)982-1600	豊田営業所	FAX (0566)73-5306	中国営業所	FAX (086)803-5366
長岡営業所	FAX (0258)94-6037	甲府営業所	FAX (055)278-1628	中部営業所	FAX (052)223-2617	四国営業所	FAX (087)821-5234
北関東営業所	FAX (027)326-7541	上田営業所	FAX (0268)27-6207	三重営業所	FAX (059)221-5040	九州営業所	FAX (092)473-1580

ELGR/ELGG-TB シリーズ



特　長 - - - - - - D.2
ELGR/ELGG-TB-35 - - - - - - D.6
ELGR/ELGG-TB-45 - - - - - - D.8
ELGR/ELGG-TB-55 - - - - - - D.10
アクセサリ - - - - - - D.12
オプション - - - - - - D.15

ELGR-TB/ELGG-TB

ELGR シリーズ

最大ストローク**1500** mm
（1mm単位で指定可）

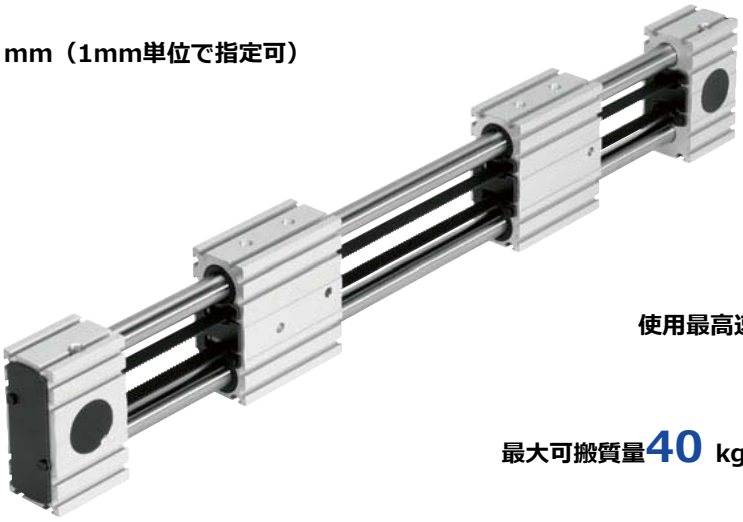


使用最高速度**2000** mm/s

最大可搬質量**30** kg

ELGG シリーズ

最大ストローク**1200** mm（1mm単位で指定可）
動作範囲2400 mm

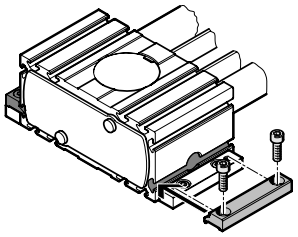


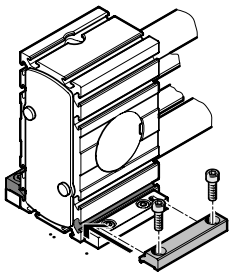
使用最高速度**1800** mm/s

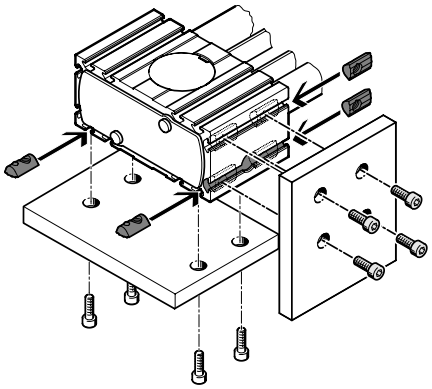
最大可搬質量**40** kg

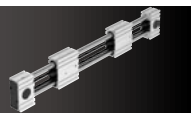
組み付け方法

本体取付用の溝を4面に配置しているので様々な組み付け方が可能になっています。
また、テーブルにも同じピッチの溝を4面に設けています。



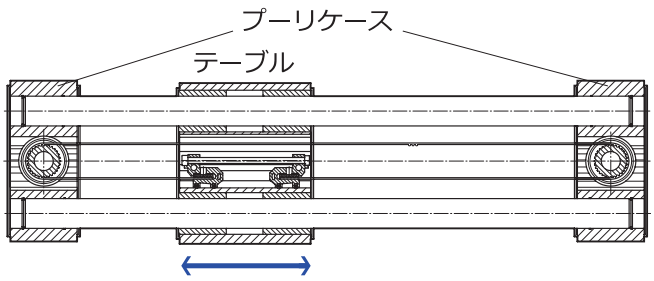


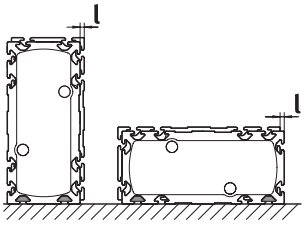




シンプルデザイン

部品点数を大幅に削減し、リニアブッシュを2列採用したシンプルデザイン。
軽負荷を高速で搬送する用途に特化したシンプルなアクチュエータです。

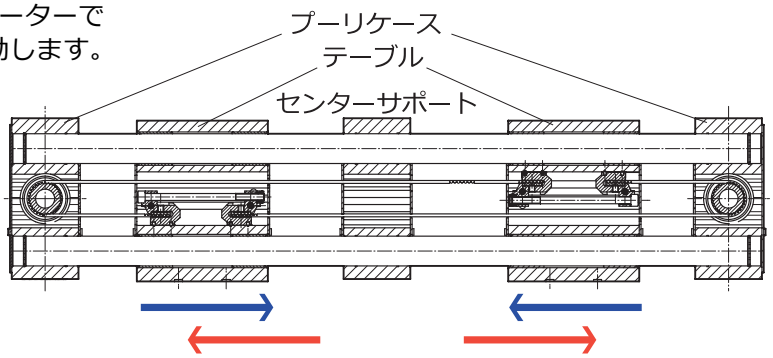




プーリケースとテーブルは同じ素材を使用し、
中心をずらして配置しています。

左右開閉構造（ELGG）

構造は ELGR シリーズと同じですが、1台のモーターで
テーブル2台が同時にそれぞれ反対方向へ移動します。



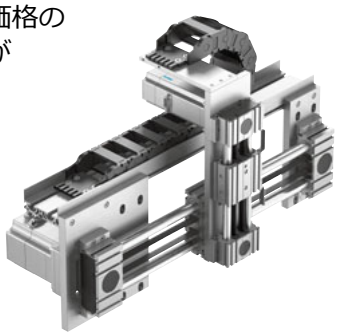
ELGG シリーズは可動範囲が長いので、ワークのセンタリングやチャック、扉の開閉機構などをさせたい場合に最適です。

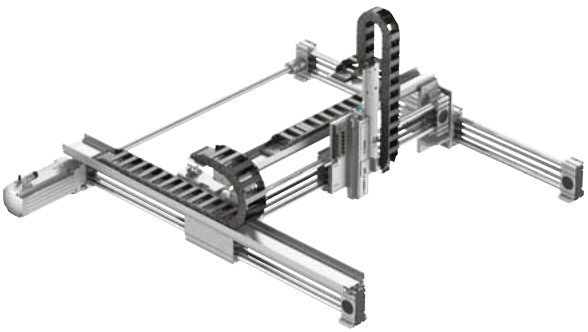




低価格多軸システム

軽負荷の搬送用途において低価格の
多軸システムを構成することが
可能です。

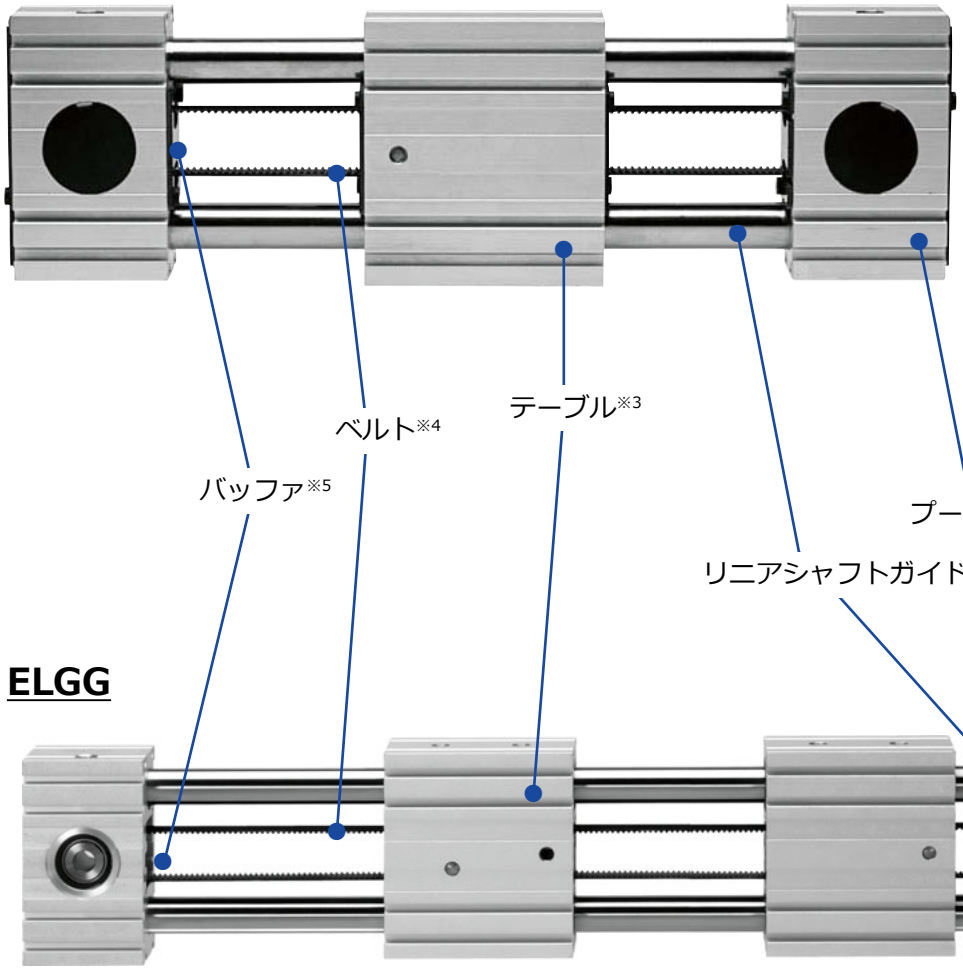




ELGR-TB/ELGG-TB

構　造

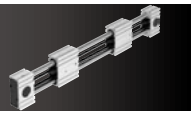
ELGR



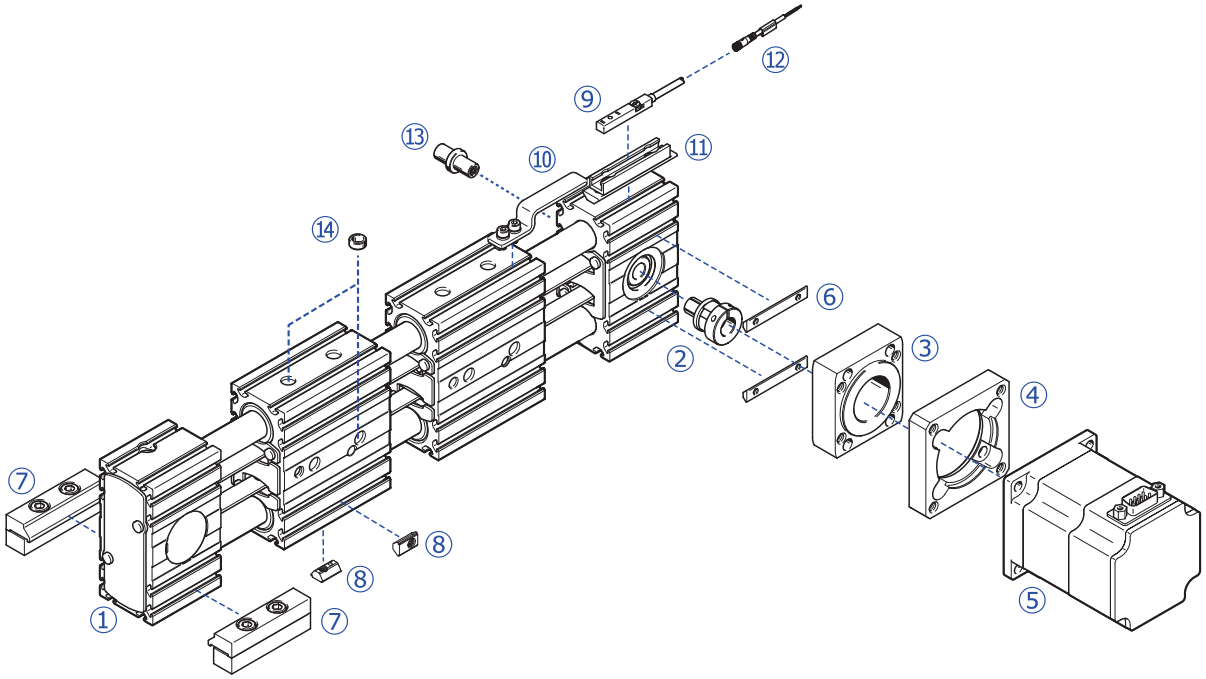
ELGG



※1 アルミ　アルマイト処理
※2 鋼
※3 アルミ　アルマイト処理
※4 グラス芯線入り、ナイロンコーティングポリクロロピレン
※5 ニトリルゴム



構成部品



No.	名　称		備　考
①	アッセンブリ	アクチュエータ	
②		カップリング	モーター取付キット
③		カップリングケース	
④		中間フランジ	
⑤		モーター	
⑥		長溝ナット	③に含まれています。
⑦	アクセサリ（別売）	本体取付金具※	1セット（本体取付金具2個、ボルト4本）
⑧		溝ナット※	
⑨		誘導形近接センサ	
⑩		センサドグ	センサ使用時に必要になります。
⑪		センサレール	センサ使用時に必要になります。
⑫		ケーブル付ソケット	3ピン M8センサ専用（お問い合わせください）
⑬		ドライブシャフト	
⑭		センタリングスリーブ	ELGR：2個、ELGG：4個付属します。

※ アクチュエータの組み付けには※印のいずれかが必要になります。

【注意】
●センサは原点用にはノーマルオープンを、オーバーラン検出用にはノーマルクローズをそれぞれ推奨します。

ELGR-TB/ELGG-TB

ELGR-TB-35/ELGG-TB-35

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

ELGR − TB − 35 − **650** − 0H　　+ MMA **LH** **O** **AZM66AC**

ELGG − TB − 35 − **650** − 0H **− M** + MMA **LH** **O** **AZM66AC**

- ストローク
  ELGR
  50～800[mm]
  ELGG
  50～700[mm]
  (1mm単位)
- センターサポート※1
  無記入 ：な　し
  -M　：付
- モーター組み付け位置
  LH　：LH 側
  LV　：LV 側
  RH　：RH 側
  RV　：RV 側
  下【図1】参照
- ケーブルの向き
  無記入 ：モーターなし
  O　：O 側
  U　：U 側
  R　：R 側
  L　：L 側
  下【図2】参照
- モーター種類※2 オリエンタルモーター
  【ステッピングモーター】
  ARM66AC（ブレーキなし）
  AZM66AC（ブレーキなし）

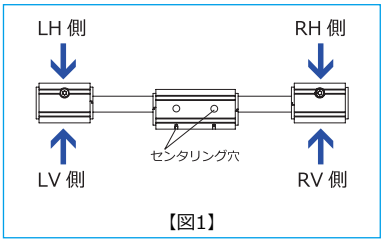
【オプション】

ロングテーブル	D.15
追加テーブル	
センターサポート	

【アクセサリ（別売）】

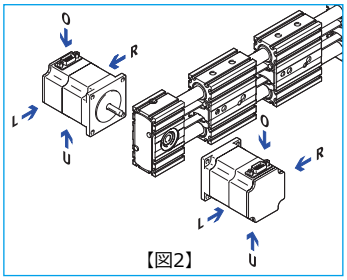
本体取付金具※3	D.12
溝ナット※3	D.12
センサ	D.13
センサレール	D.13
センサドグ	D.13
ドライブシャフト	D.12

【モーター組み付け位置】



【図1】

【ケーブルの向き】



【図2】

※1　センターサポートは ELGG のみでストロークが350mm を超えると自動的に " 付（− M）" になります。
※2　モーターについては前付18をご参照ください。
※3　アクチュエータの組み付けに必要です。

仕　様

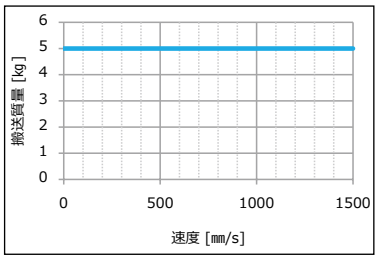
【基本仕様】

シリーズ			ELGR	ELGG
ベルト送り量		[mm/rev.]	58	
プーリ径		[mm]	18.46	
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.1	
許容荷重※1	Fy max.	[N]	50	
	Fz max.	[N]	50	
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	2.5	
	My max.	[Nm]	8	
	Mz max.	[Nm]	8	
質　量※2	基　本	[kg]	1.7	2.1
	加　算※3	[kg/0.1m]	0.25	0.49
	センターサポート	[kg]	−	0.2
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～50	
保護仕様※4			IP20	

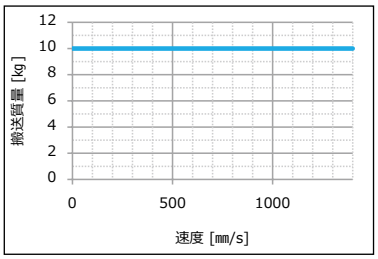
【ステッピングモーター仕様】

ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。グラフは加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。

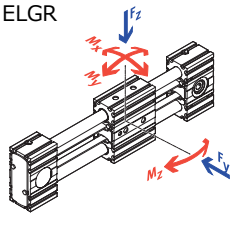
ELGR-TB-35



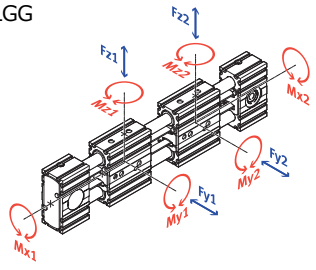
ELGG-TB-35※5



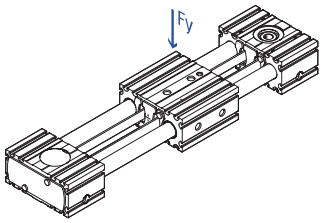
ELGR



ELGG

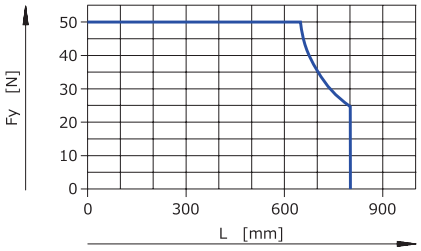


※1　テーブル上面の中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。
※5　搬送質量は2台のテーブルに搭載する質量の合算。



アクチュエータを設置する際の本体のたわみ量は0.5mm を上限とします。
右グラフはフラット状態に取り付けた場合の、負荷 Fy がかかる時にたわみ量が0.5mm となるストローク L の目安です。

ストロークの長さにおいてそれ以上の負荷をアクチュエータに搭載することはできません。

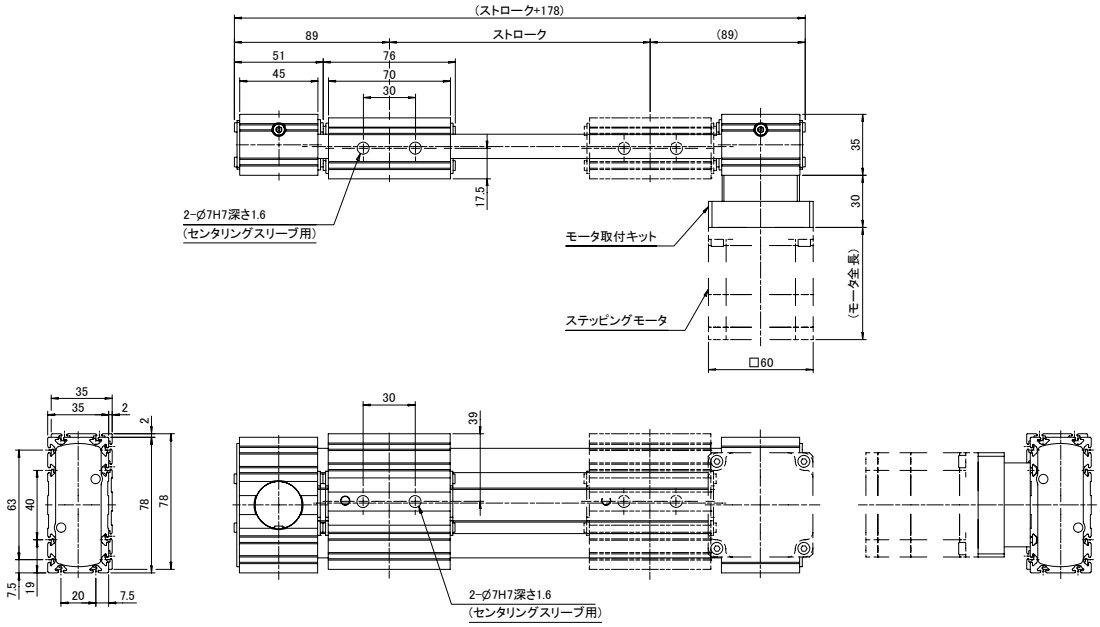




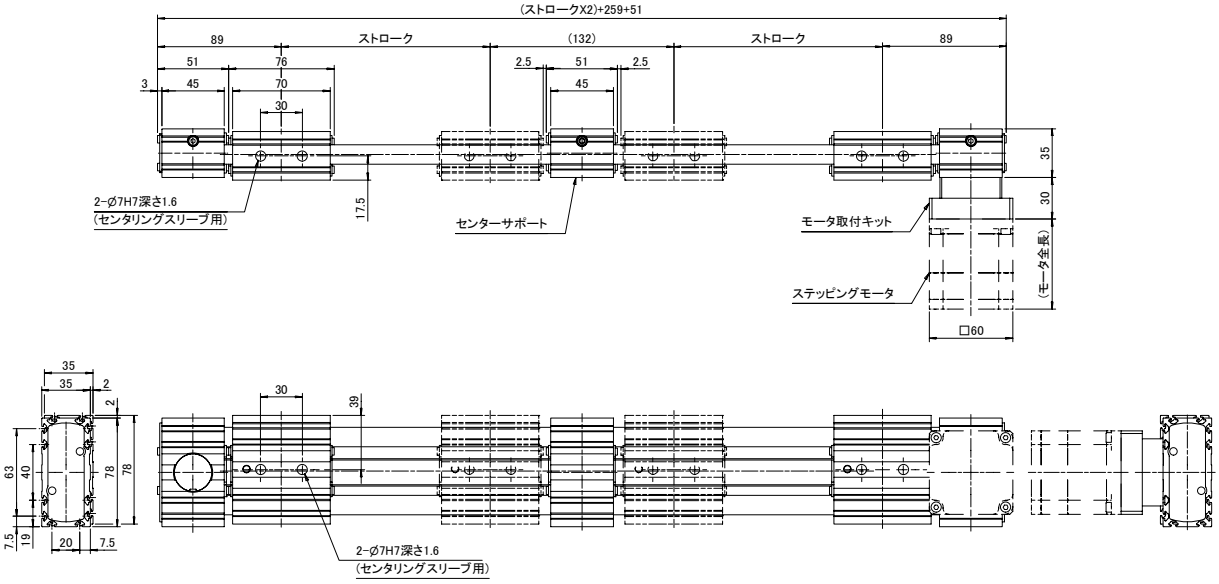
外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

ELGR-TB



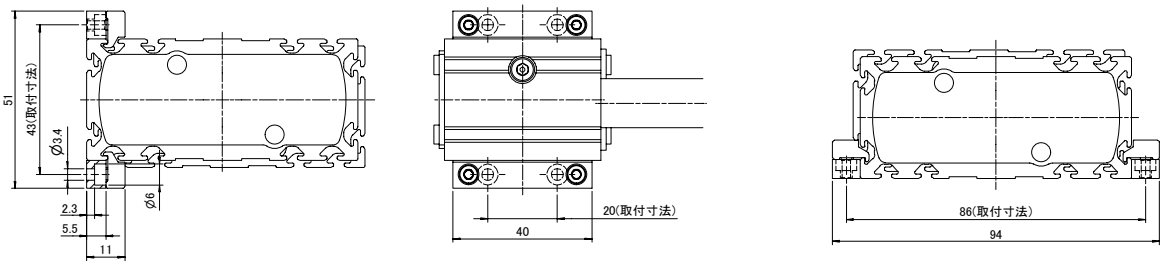
ELGG-TB



【注意】
センターサポートなしの場合、全長が51㎜短くなります。

【本体取付金具（アクセサリ）※2】

本体取付金具の寸法はELGR-TB，ELGG-TB共通です。



※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。

ELGR-TB/ELGG-TB

ELGR-TB-45/ELGG-TB-45

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

ELGR – TB – 45 – **650** – 0H　　+ MMA **LH** **O** **AZM69AC**

ELGG – TB – 45 – **650** – 0H **– M** + MMA **LH** **O** **AZM69AC**

- ストローク
  ELGR
  50～1000[mm]
  ELGG
  50～900[mm]
  （1mm単位）
- センターサポート※1
  無記入 ：な　し
  -M　：付
- モーター組み付け位置
  LH　：LH 側
  LV　：LV 側
  RH　：RH 側
  RV　：RV 側
  下【図1】参照
- ケーブルの向き
  無記入 ：モーターなし
  O　：O 側
  U　：U 側
  R　：R 側
  L　：L 側
  下【図2】参照
- モーター種類※2 オリエンタルモーター
  【ステッピングモーター】
  ARM69AC（ブレーキなし）
  AZM69AC（ブレーキなし）

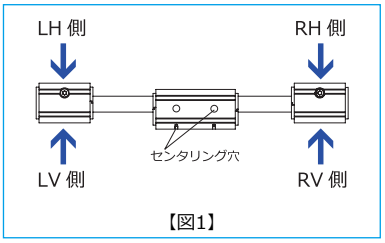
【オプション】

ロングテーブル	D.15
追加テーブル	
センターサポート	

【アクセサリ（別売）】

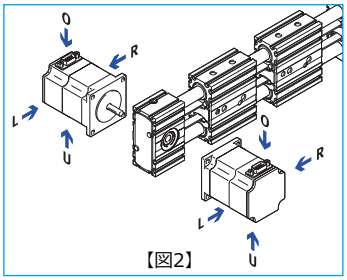
本体取付金具※3	D.12
溝ナット※3	D.12
センサ	D.13
センサレール	D.13
センサドグ	D.13
ドライブシャフト	D.12

【モーター組み付け位置】



【図1】

【ケーブルの向き】



【図2】

※1　センターサポートは ELGG のみでストロークが450mm を超えると自動的に " 付（– M）" になります。
※2　モーターについては前付18をご参照ください。
※3　アクチュエータの組み付けに必要です。

仕　様

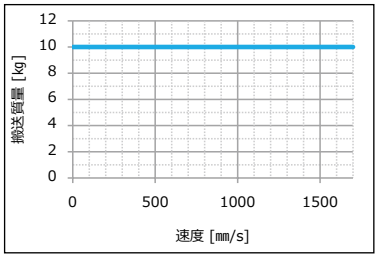
【基本仕様】

シリーズ			ELGR	ELGG
ベルト送り量		[mm/rev.]	78	
プーリ径		[mm]	24.83	
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.1	
許容荷重※1	Fy max.	[N]	100	
	Fz max.	[N]	100	
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	5	
	My max.	[Nm]	16	
	Mz max.	[Nm]	16	
質　量※2	基　本	[kg]	3.7	4.8
	加　算※3	[kg/0.1m]	0.5	1.0
	センターサポート	[kg]	–	0.5
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～50	
保護仕様※4			IP20	

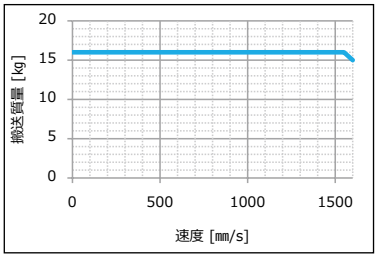
【ステッピングモーター仕様】

ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。グラフは加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。

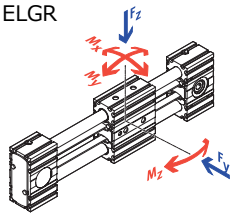
ELGR-TB-45



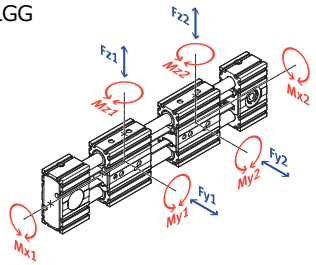
ELGG-TB-45※5



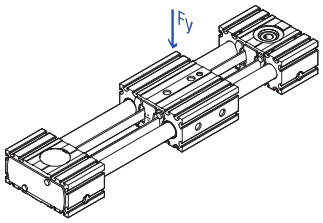
ELGR



ELGG

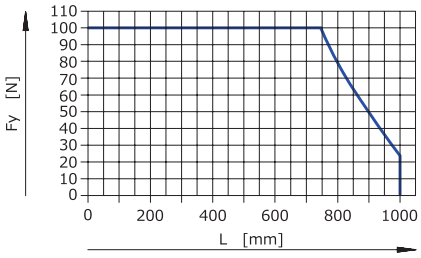


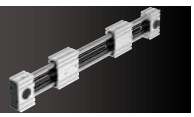
※1　テーブル上面の中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。
※5　搬送質量は2台のテーブルに搭載する質量の合算。



アクチュエータを設置する際の本体のたわみ量は0.5mm を上限とします。
右グラフはフラット状態に取り付けた場合の、負荷 Fy がかかる時にたわみ量が0.5mm となるストローク L の目安です。

ストロークの長さにおいてそれ以上の負荷をアクチュエータに搭載することはできません。

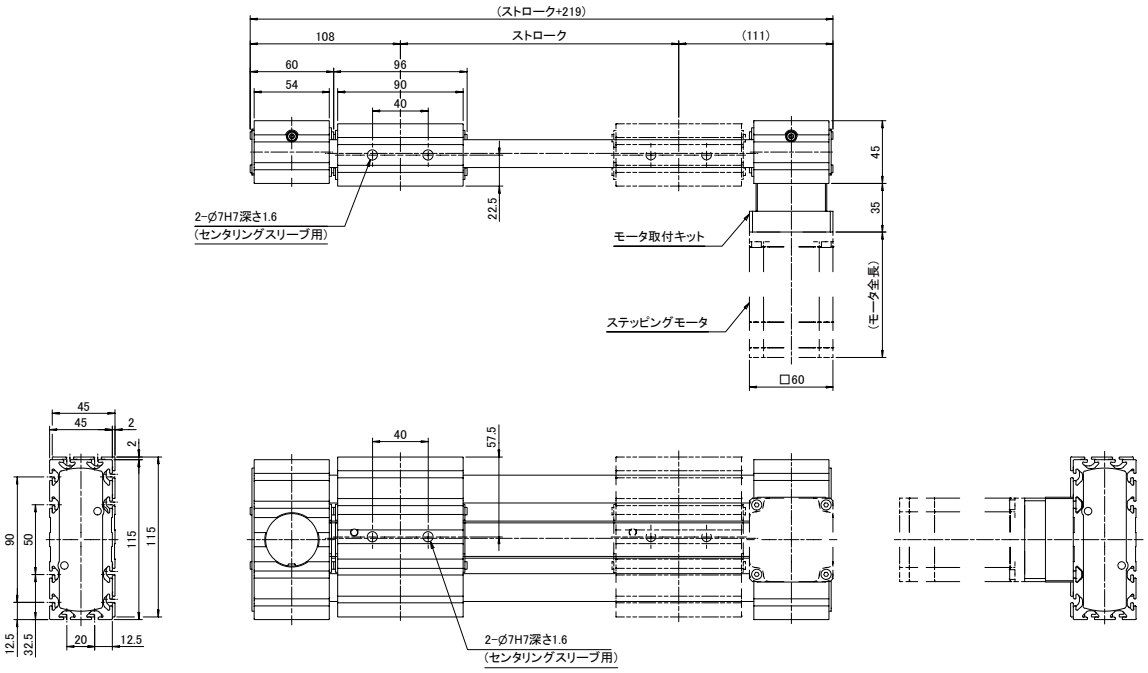




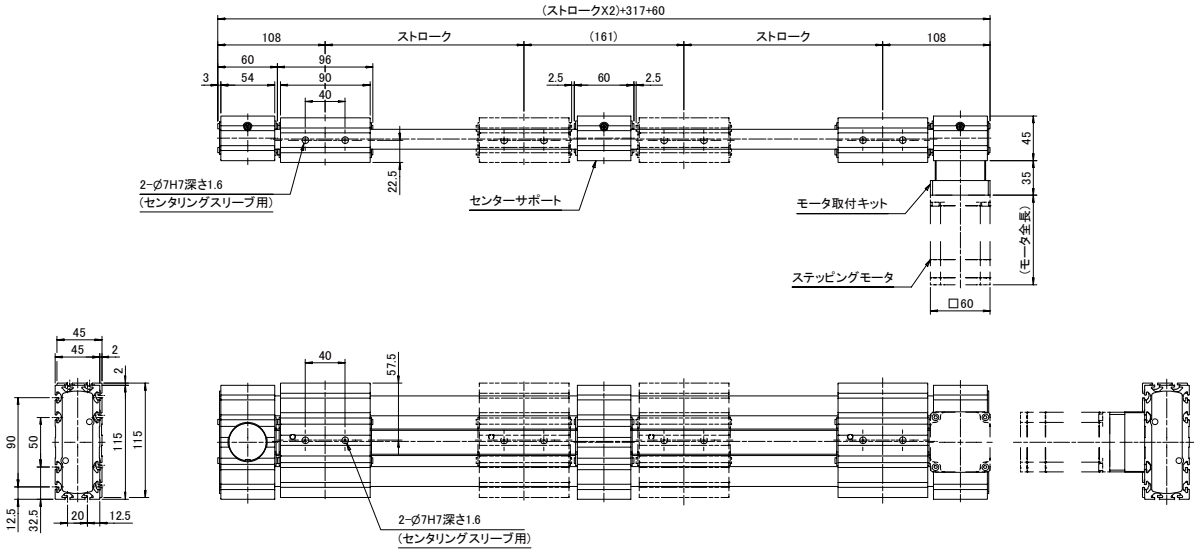
外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

ELGR-TB



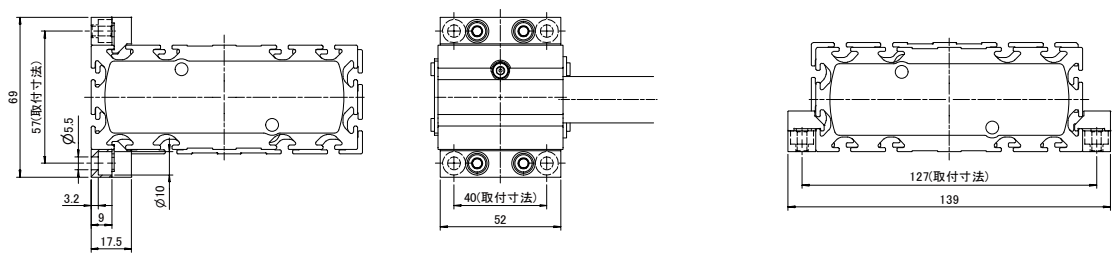
ELGG-TB



【注意】
センターサポートなしの場合、全長が60㎜短くなります。

【本体取付金具（アクセサリ）※2】

本体取付金具の寸法は ELGR-TB，ELGG-TB 共通です。



※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。

ELGR-TB/ELGG-TB

ELGR-TB-55/ELGG-TB-55

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

ELGR – TB – 55 – **650** – 0H　　+ MMA **LH** **O** **AZM911AC**

ELGG – TB – 55 – **650** – 0H **– M** + MMA **LH** **O** **AZM911AC**

- ストローク
  ELGR
  50～1500[mm]
  ELGG
  50～1200[mm]
  （1mm単位）
- センターサポート※1
  無記入 ： な　し
  -M　 ： 付
- モーター組み付け位置
  LH　：LH 側
  LV　：LV 側
  RH　：RH 側
  RV　：RV 側
  下【図1】参照
- ケーブルの向き
  無記入 ： モーターなし
  O　 ：O 側
  U　 ：U 側
  R　 ：R 側
  L　 ：L 側
  下【図2】参照
- モーター種類※2 オリエンタルモーター
  【ステッピングモーター】
  ARM911AC（ブレーキなし）
  AZM911AC（ブレーキなし）

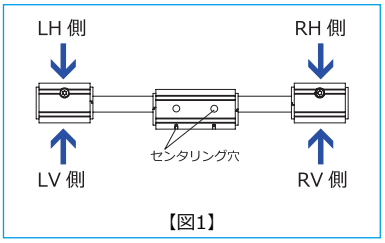
【オプション】

ロングテーブル	D.15
追加テーブル	
センターサポート	

【アクセサリ（別売）】

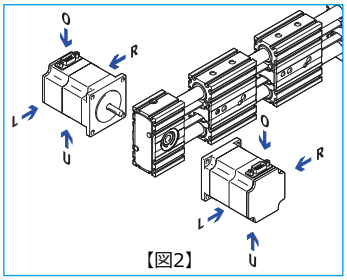
本体取付金具※3	D.12
溝ナット※3	D.12
センサ	D.13
センサレール	D.13
センサドグ	D.13
ドライブシャフト	D.12

【モーター組み付け位置】



【図1】

【ケーブルの向き】



【図2】

※1　センターサポートは ELGG のみでストロークが700mm を超えると自動的に " 付（– M）" になります。
※2　モーターについては前付18をご参照ください。
※3　アクチュエータの組み付けに必要です。

仕　様

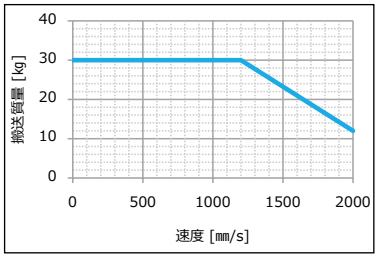
【基本仕様】

シリーズ			ELGR	ELGG
ベルト送り量		[mm/rev.]	90	
プーリ径		[mm]	28.65	
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.1	
許容荷重※1	Fy max.	[N]	300	
	Fz max.	[N]	300	
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	15	
	My max.	[Nm]	48	
	Mz max.	[Nm]	48	
質　量※2	基　本	[kg]	6.4	8.2
	加　算※3	[kg/0.1m]	0.78	1.56
	センターサポート	[kg]	–	0.7
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～50	
保護仕様※4			IP20	

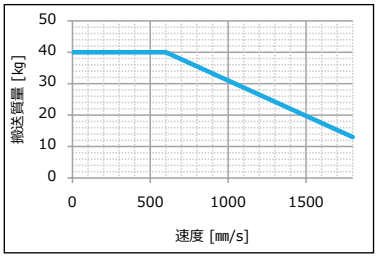
【ステッピングモーター仕様】

ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。グラフは加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。

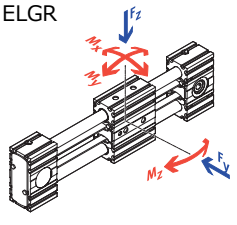
ELGR-TB-55



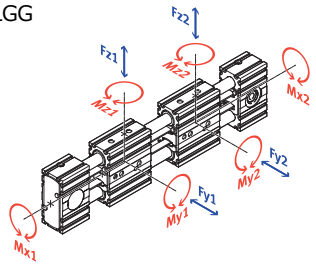
ELGG-TB-55※5



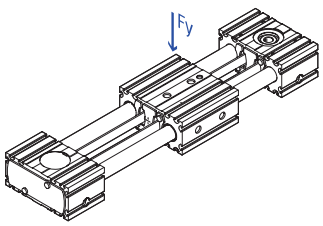
ELGR



ELGG

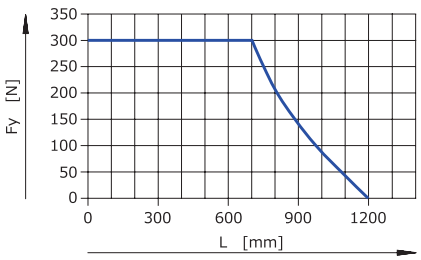


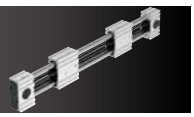
※1　テーブル上面の中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。
※5　搬送質量は2台のテーブルに搭載する質量の合算。



アクチュエータを設置する際の本体のたわみ量は0.5mm を上限とします。
右グラフはフラット状態に取り付けた場合の、負荷 Fy がかかる時にたわみ量が0.5mm となるストローク L の目安です。

ストロークの長さにおいてそれ以上の負荷をアクチュエータに搭載することはできません。

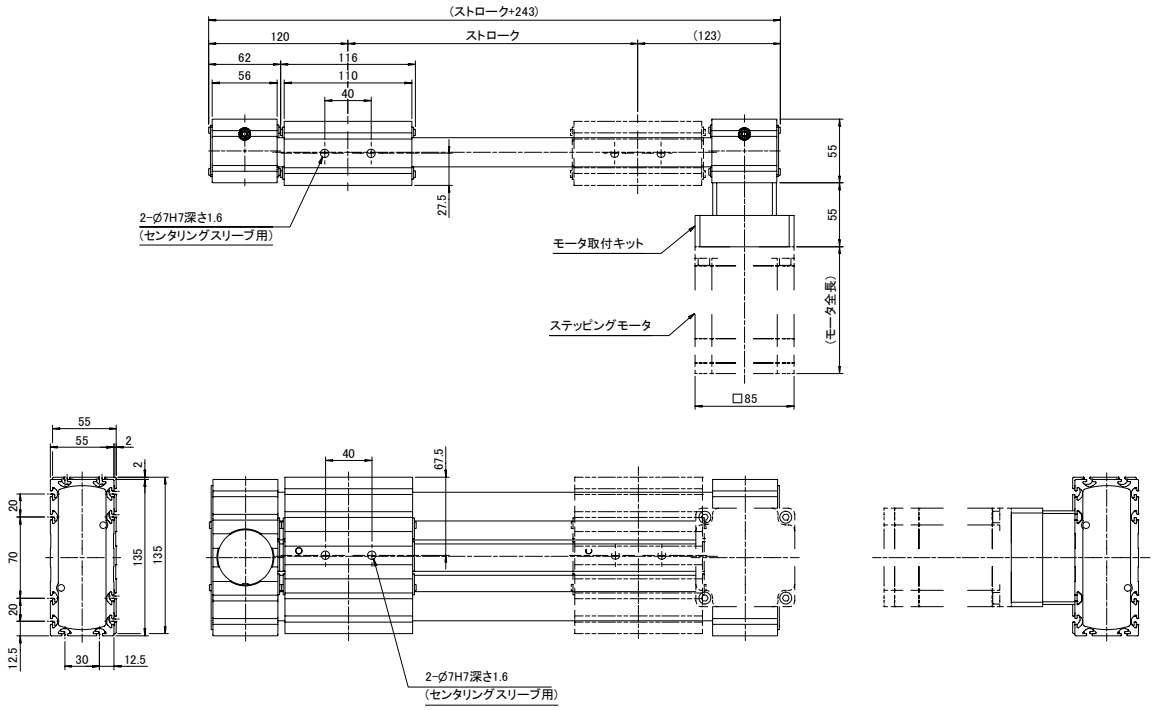




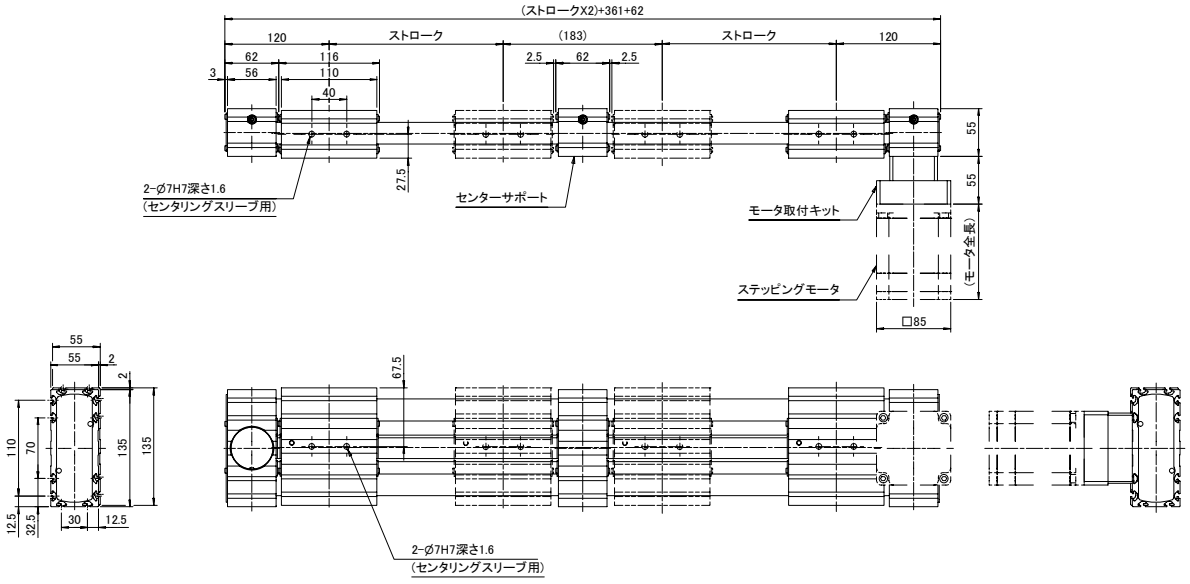
外形寸法図（モーター組み付け位置：RV ※1）

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

ELGR-TB



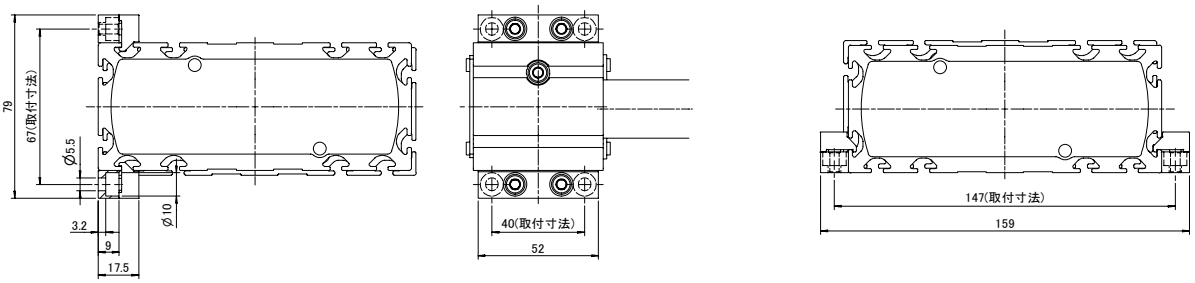
ELGG-TB



【注意】
センターサポートなしの場合、全長が62㎜短くなります。

【本体取付金具（アクセサリ）※2】

本体取付金具の寸法はELGR-TB，ELGG-TB共通です。



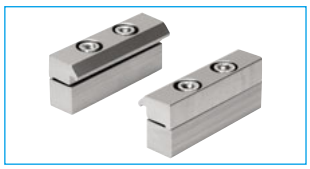
※1　モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2　アクセサリは全て別売です。

ELGR-TB/ELGG-TB

アクセサリ（別売）

本体取付金具

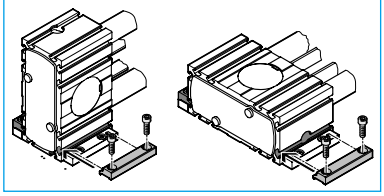
RoHS



製品番号	形式	サイズ	質量[kg]
558042	MUE-50	35	0.020
562238	MUE-45	45, 55	0.032

材質：アルミアルマイト処理
販売単位：1セット（本体取付金具2個、ボルト4本）

【本体取付金具の組み付け】



1. 本体取付金具を上下、2部品に分割
2. 下側のパーツをアクチュエータ本体の側面に沿わせ架台に固定
（架台に固定するためのねじは付属しません）
3. 上側のパーツをアクチュエータ側面の取付溝にはめ込み、付属の六角穴付きボルトで上下のパーツを締め付けて固定（六角穴付きボルトの締付トルクは下表参照）

サイズ	35	45	55
ねじサイズ	M3	M5	M5
締付トルク[Nm]	1	5	5

【注意】
アクチュエータの取付面の平面度はストロークの0.05%以下（max.0.5mm）になるよう配慮してください。
組み付け時の寸法についてはアクチュエータの外形寸法図をご参照ください。

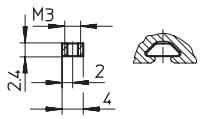
溝ナット



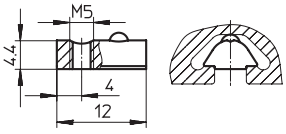
製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
558045	NST-3-M3	35	0.001
150914	NST-5-M5	45, 55	0.003

材質：鋼
販売単位：1個

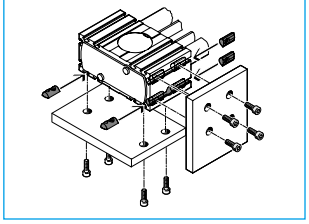
NST-3-M3



NST-5-M5



【溝ナットの組み付け】



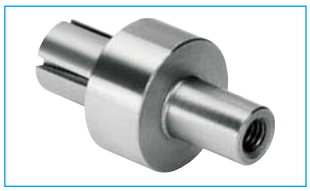
1. 溝ナットをアクチュエータ本体の側面または底面の取付溝に挿入
2. 組み付けたい部品を固定（固定するためのねじは付属しません）

サイズ	35	45	55
ねじサイズ	M3	M5	M5
締付トルク [Nm]	1	5.9	5.9

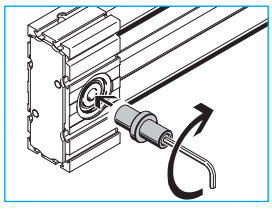
【注意】
アクチュエータの組み付けには本体取付金具，溝ナットのいずれかが必要になります。

ドライブシャフト

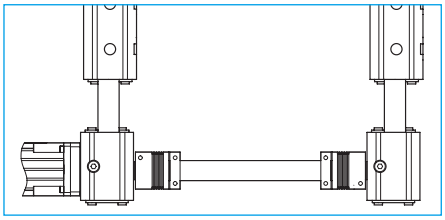
RoHS



材質：ステンレス
販売単位：1個



製品番号	形式	サイズ	シャフト径[mm] x シャフト長さ[mm]		質量 [kg]
			アクチュエータ側	反対側	
558034	EAMB-16-7-8x15-8x10	35	8x10	8x15	0.020
558035	EAMB-18-9-8x16-10x12	45	10x12	8x16	0.029
558036	EAMB-24-6-15 x 21-16 x 20	55	16x20	15x21	0.068





誘導形近接センサ※1 RoHS



販売単位：1本

製品番号	形式	出力	接点※2	ケーブル長さ[m]	配線方式
551396	SIES-8M-NS-24V-K-7,5-OE	NPN	N.O.	7.5	3線バラ
551401	SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE		N.C.		
551386	SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE	PNP	N.O.		
551391	SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE		N.C.		

※1　センサの仕様については、技術資料（技2）をご参照ください。
※2　N.O.：ノーマルオープン
　　N.C.：ノーマルクローズ

センサレール・センサドグ RoHS

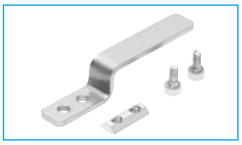
●センサレール



製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
567537	EAPM-L4-SHS	35、45、55	0.020

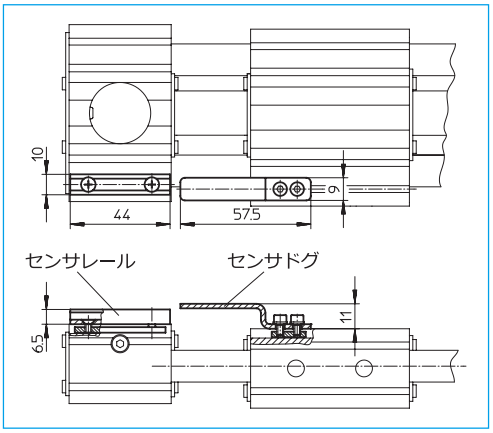
材質：アルミアルマイト処理
販売単位：1セット（センサレール1個、長溝ナット1個、ボルト2本）

●センサドグ



製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
567538	EAPM-L4-SLS	35、45、55	0.015

材質：亜鉛めっき鋼
販売単位：1セット（センサドグ1個、長溝ナット1個、ワッシャ2個、ボルト2本）

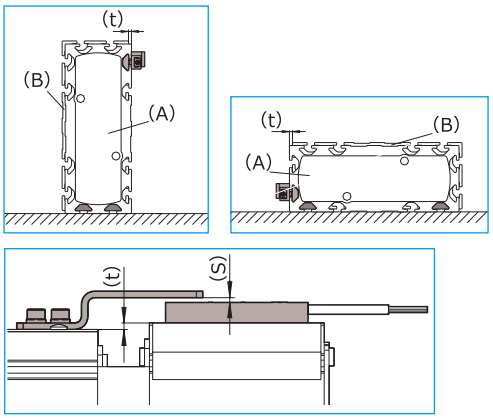


ELGR-TB/ELGG-TB

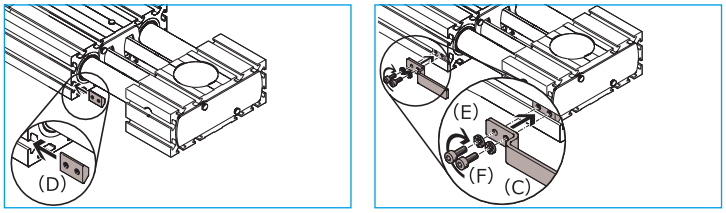
アクセサリ（別売）

【センサの組み付け】

アクチュエータのプーリケース（A）とテーブル（B）には中心のズレ（t）を持たせています。
このためセンサブラケットはプーリケース上に、ドグはテーブル上に設置しなければなりません。
これを逆に配置するとセンサとドグとの距離が長くなりセンサが検知しなくなることがあります。

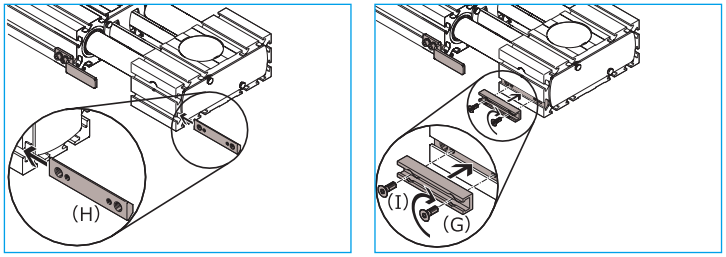


1. センサドグを組み付ける
① 溝ナット（D）をドグを組み付ける溝に挿入
② 溝の上部よりセンサドグ（C）を溝ナットのねじに合わせ、ワッシャ（E）とボルト（F）でセンサドグと溝ナットを締めて固定
締付トルク　1.2Nm ±20%

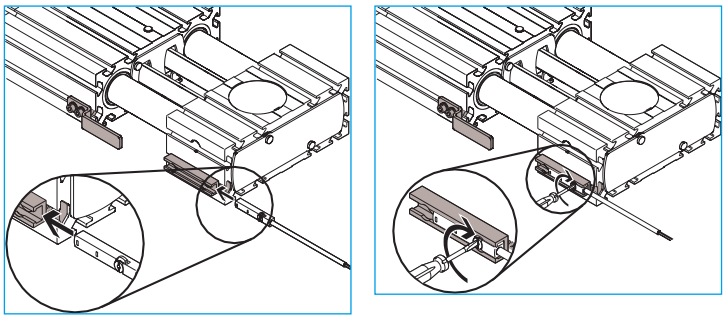


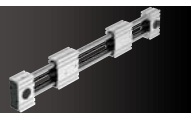
2. センサレールを組み付ける
① センサドグと向かい合う溝に長溝ナット（H）を挿入
② 溝の上部よりセンサブラケット（G）を合わせ、ボルト（I）でセンサブラケットと長溝ナットを締めて固定
締付トルク　1.2Nm ±20%

センサドグとセンサブラケットとのギャップを（S）調整する必要はありません。



3. センサを組み付ける
① センサブラケットの溝にセンサを挿入
② マイナスドライバーまたは六角レンチで固定
（締付トルク0.6Nm 以下）
強く締め付け過ぎるとセンサの破損の原因になることがあります。





オプション

アクチュエータ基本形式を変更することでテーブル形状などのオプションが可能になります。
オプションの場合、その組み合わせにより寸法や可動範囲が変わることがありますので詳細についてはお問い合わせください。

560506 **ELGR** – TB – **45** – **650** –0H **– L** **– ZB** **– M**

- ●製品番号
  - 560505 : ELGR-TB-35
  - 560506 : ELGR-TB-45
  - 560507 : ELGR-TB-55
  - 571058 : ELGG-TB-35
  - 571059 : ELGG-TB-45
  - 571060 : ELGG-TB-55
- ●タイプ
  - ELGR
  - ELGG
- ●サイズ
  - 35
  - 45
  - 55
- ●ストローク※1
  - 50～1500
- ●テーブル
  - 無記入 : 標　準
  - -L　: ロング
- ●センターサポート※2
  - 無記入 : な　し
  - -M　: 付
- ●追加テーブル
  - 無記入 : な　し
  - -ZL　: L 側1台付
  - -ZR　: R 側1台付
  - -ZB　: 両側各1台

2D/3D CAD データがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

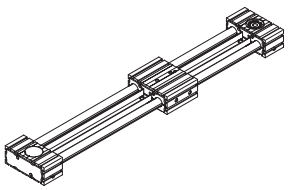
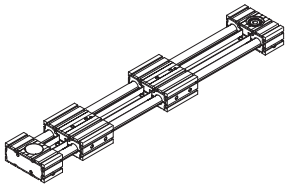
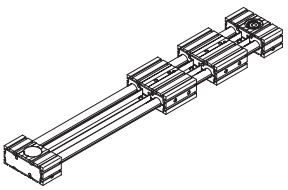
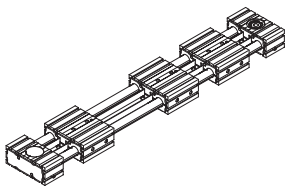
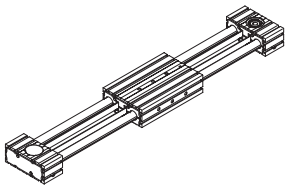
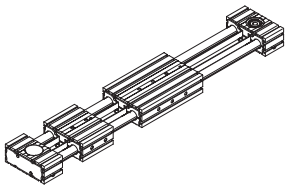
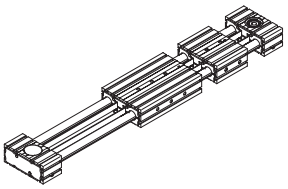
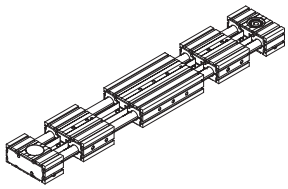
※1　ストロークはタイプとサイズによって異なります。詳細は各サイズのページでご確認ください。
※2　ELGG のみ。

オプション対応表

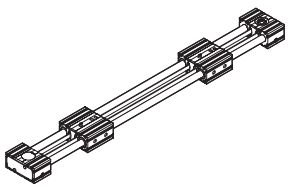
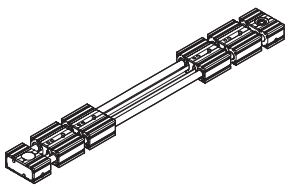
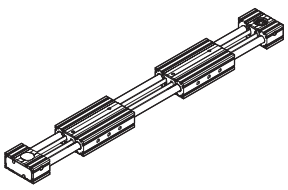
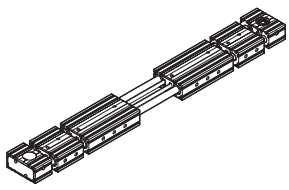
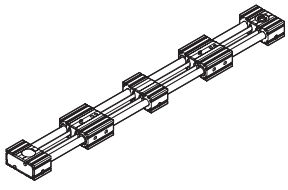
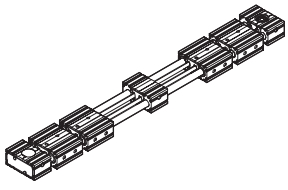
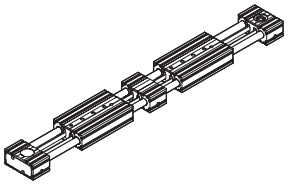
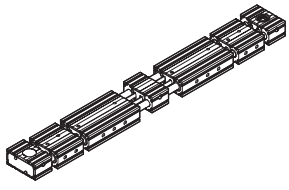
	名　称	形式コード	アクチュエータサイズ					
			簡易タイプ			開閉タイプ		
			35	45	55	35	45	55
テーブル	ロング	-L	○	○	○	○	○	○
追加テーブル	L 側1台	-ZL	○	○	○	–	–	–
	R 側1台	-ZR	○	○	○	–	–	–
	両側各1台	-ZB	○	○	○	○	○	○
センターサポート※1	付	-M	–	–	–	○	○	○

【注意】
※1　センターサポートは特定のストローク（各サイズの頁参照）を超えると自動的に " 付（-M）" になります。

● ELGR

標準テーブル	標準追加テーブル L 側：ZL	標準追加テーブル R 側：ZR	標準追加テーブル両側：ZB
			
ロングテーブル：L	**ロング追加テーブル L 側：L-ZL**	**ロング追加テーブル R 側：L-ZR**	**ロング追加テーブル両側：L-ZB**
			

● ELGG

センターサポート：M	標準テーブル	標準追加テーブル：ZB	ロングテーブル：L	ロング追加テーブル：L-ZB
な　し				
付				

ELGR-TB/ELGG-TB

ELGR/ELGG シリーズ　見積依頼書

◆お客様情報

貴社名		所属部署	
お名前	様	Tel.	( ) –
E-mail		Fax	( ) –

◆形　式

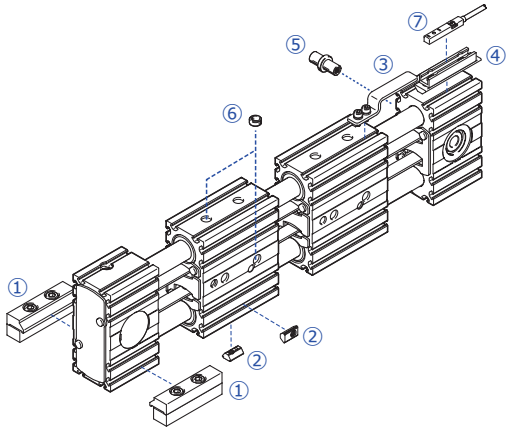
アクチュエータ基本形式		アッセンブリ形式
	+ MMA	

◆数　量

台

◆アクセサリ

No.	名称	数量
①	本体取付金具※1	セット
②	溝ナット※1	個
③	センサドグ	セット
④	センサレール	セット
⑤	ドライブシャフト	個
⑥	センタリングスリーブ※2	個



No.	名称	出力	接点	ケーブル長さ（m）	配線方式	数量
⑦	誘導形近接センサ	NPN	N.O.	7.5	3線バラ	本
			N.C.			本
		PNP	N.O.			本
			N.C.			本

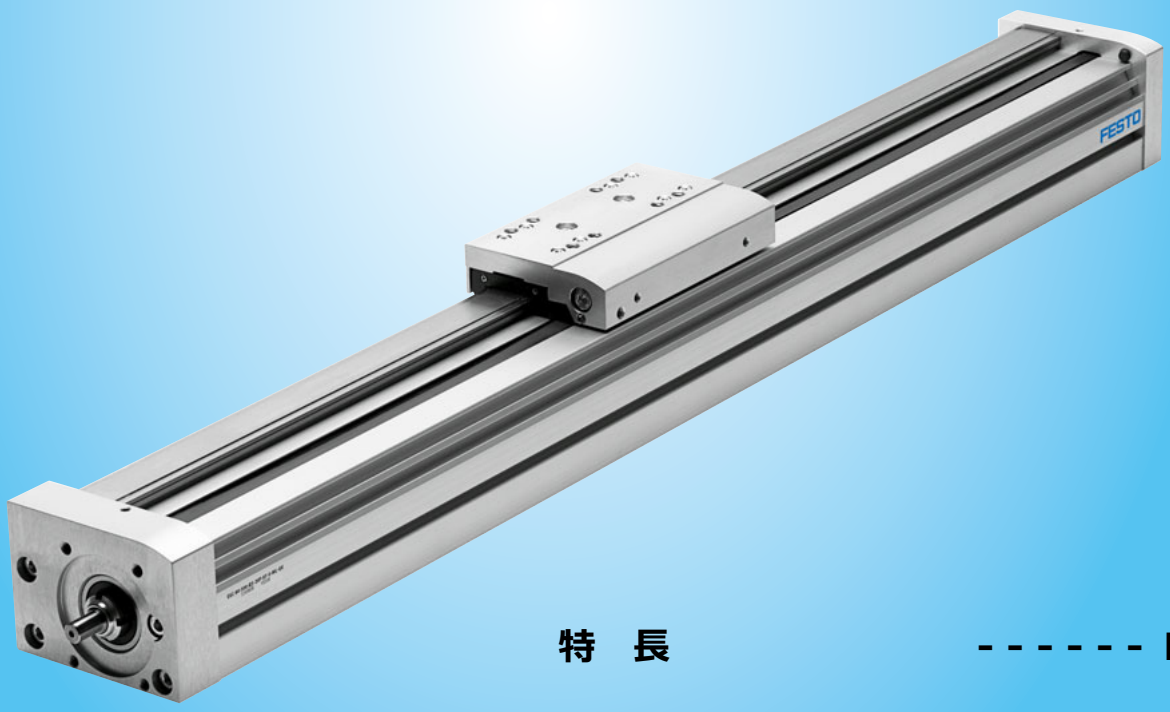
※1　アクチュエータの組み付けにいずれかが必要になります。
※2　アクチュエータに ELGR：2個、ELGG：4個付属します。販売単位：10個

◆その他のご要望など

オリムベクスタ株式会社　E-mail：orimvexta@orientalmotor.co.jp

営業課	FAX (03)5820-5687	茨城営業所	FAX (029)863-1710	諏訪営業所	FAX (0266)28-7198	滋賀営業所	FAX (077)564-2020
札幌営業所	FAX (011)272-1172	千葉営業所	FAX (043)272-0512	長野営業所	FAX (0265)78-3651	京都営業所	FAX (075)353-7892
鶴岡営業所	FAX (0235)24-8230	大宮営業所	FAX (048)664-3623	静岡営業所	FAX (054)255-2737	関西営業所	FAX (06)6330-6628
東北営業所	FAX (022)227-2830	西東京営業所	FAX (042)552-5205	北陸営業所	FAX (076)431-0232	大阪営業所	FAX (06)6864-7000
郡山営業所	FAX (024)922-5611	南関東営業所	FAX (045)982-1600	豊田営業所	FAX (0566)73-5306	中国営業所	FAX (086)803-5366
長岡営業所	FAX (0258)94-6037	甲府営業所	FAX (055)278-1628	中部営業所	FAX (052)223-2617	四国営業所	FAX (087)821-5234
北関東営業所	FAX (027)326-7541	上田営業所	FAX (0268)27-6207	三重営業所	FAX (059)221-5040	九州営業所	FAX (092)473-1580

EGC-BS シリーズ



特　長 - - - - - - E.2
EGC-70-BS - - - - - - E.6
EGC-80-BS - - - - - - E.8
EGC-120-BS - - - - - - E.11
EGC-185-BS - - - - - - E.13
アクセサリ - - - - - - E.15
オプション - - - - - - E.18

EGC-BS

最大ストローク3000mm（1mm 単位で指定可）

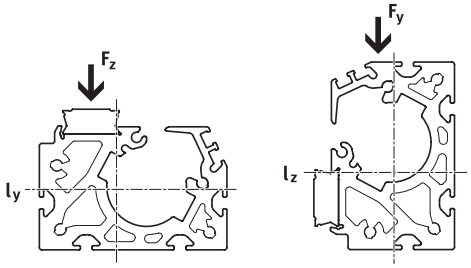


高剛性

① 高剛性フレーム
強度解析により最適な構造のフレーム形状を実現しました。
架台の梁にも使用できるよう、十分な剛性を持たせています。

◆ 断面2次モーメント

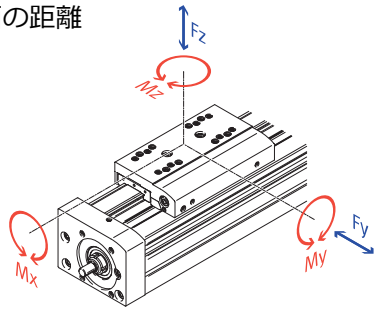
サイズ	Iy [mm⁴]	Iz [mm⁴]
70	4.19x10⁵	5.78x10⁵
80	9.81x10⁵	1.32x10⁶
120	5.01x10⁶	5.82x10⁶
185	2.61x10⁷	2.6x10⁷



② 高剛性ガイド
ワイドレール・低重心構造のガイドを採用し、さらにガイドと負荷取付面の距離を短くすることで、許容モーメントが向上しました。

◆ 許容荷重、許容負荷モーメント

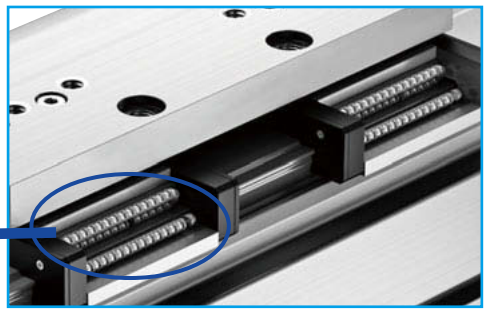
サイズ	Fy max. [N]	Fz max. [N]	Mx max. [Nm]	My max. [Nm]	Mz max. [Nm]
70	1850	1850	16	51	51
80	3050	3050	36	97	97
120	6890	6890	144	380	380
185	15200	15200	529	1157	1157



長期メンテナンスフリー

リテーナ（ボール保持器）付リニアガイドを採用。
グリスがリテーナに保持されるためメンテナンス間隔を大幅に改善することが可能になりました。





互換性



取付寸法は EGC-TB シリーズ（ベルト駆動タイプ）と互換性を持たせています。
取付部を新たに設計することなくベルト駆動とボールねじ駆動とを共用することが可能になっています。

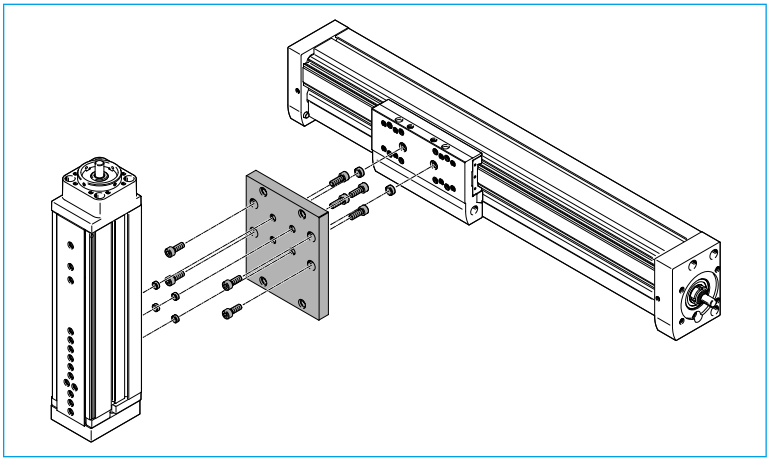


使用最高速度1333mm/s　最大可搬質量400kg



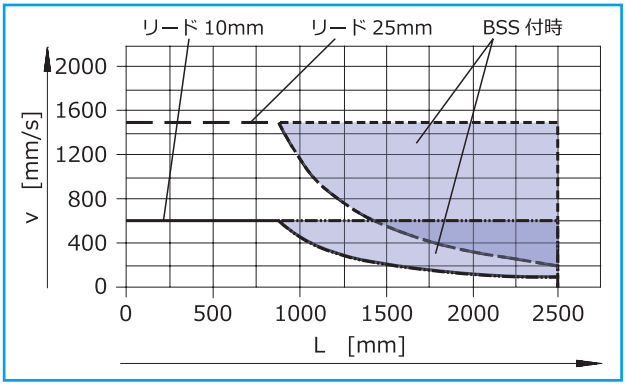
2軸組み合わせ

電動シリンダ EGSL-BS シリーズと簡単に組み合わせができるようアクセサリでアダプタキットを用意しています。



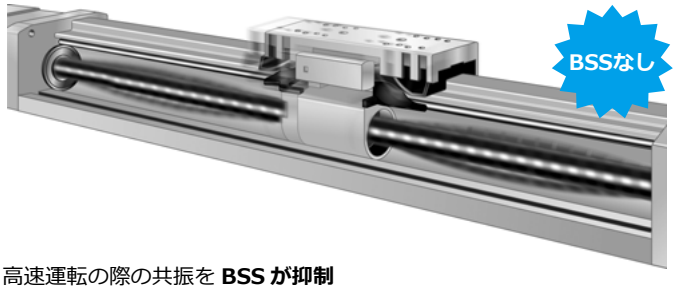
ボールねじサポート

BSS（**B**all **S**crew **S**upport ＝ボールねじサポート）付はボールねじ駆動の欠点であった「危険回転数」の壁を乗り越え、驚異的な高速・高精度位置決めを実現したものです。
ストロークが長くなっても高速での運転が可能です。
ご使用の速度、ストロークにより、形式で BSS 付 / なしを選択してください。

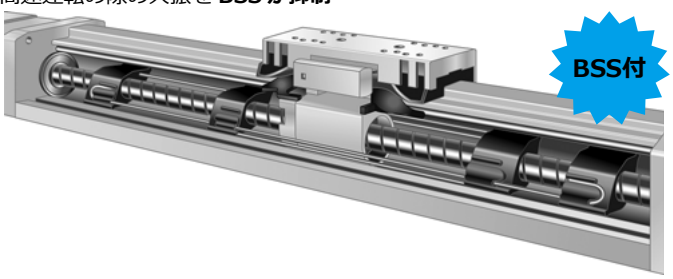


※　EGC-120-BS の場合
上グラフはアクチュエータ単体での仕様のものです。
組み合わせるモーターの種類などによりこの値が出ない場合があります。

従来のボールねじ駆動では、高速運転の際に**共振が発生**

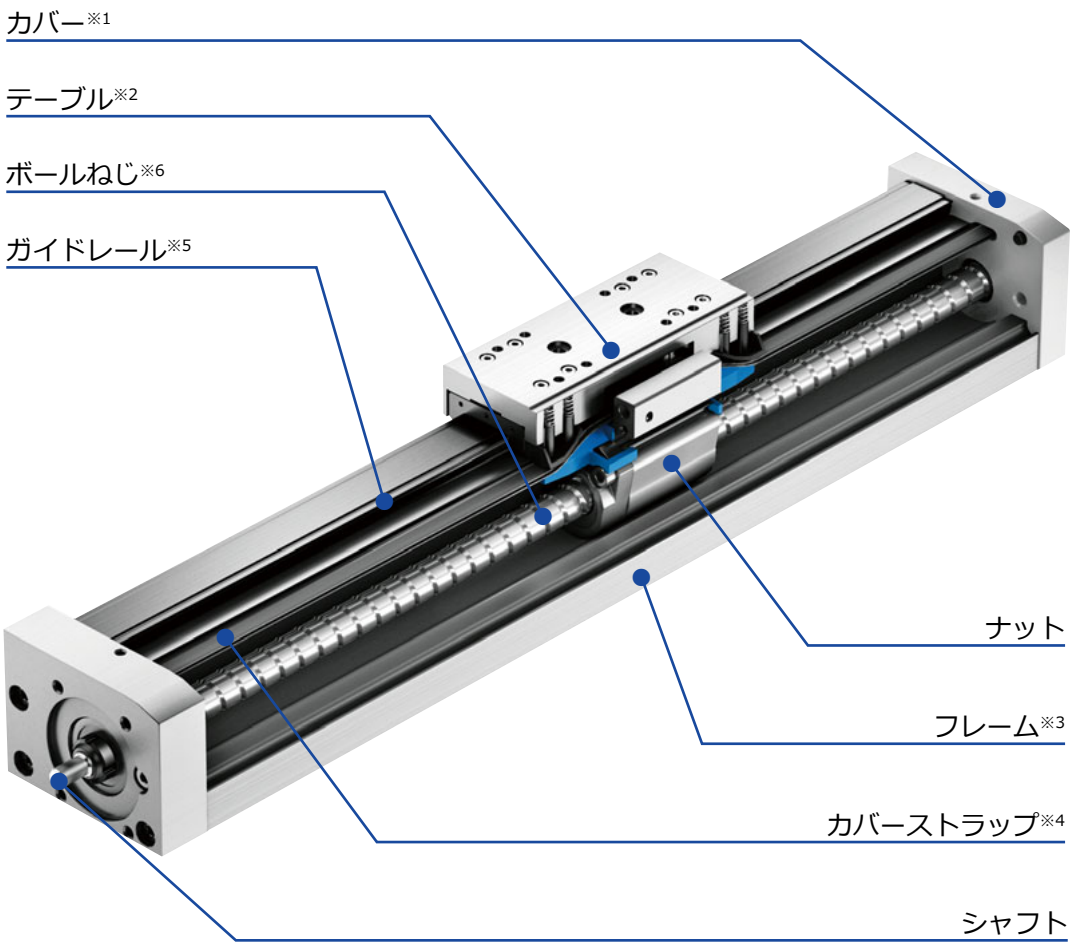


高速運転の際の共振を **BSS が抑制**



EGC-BS

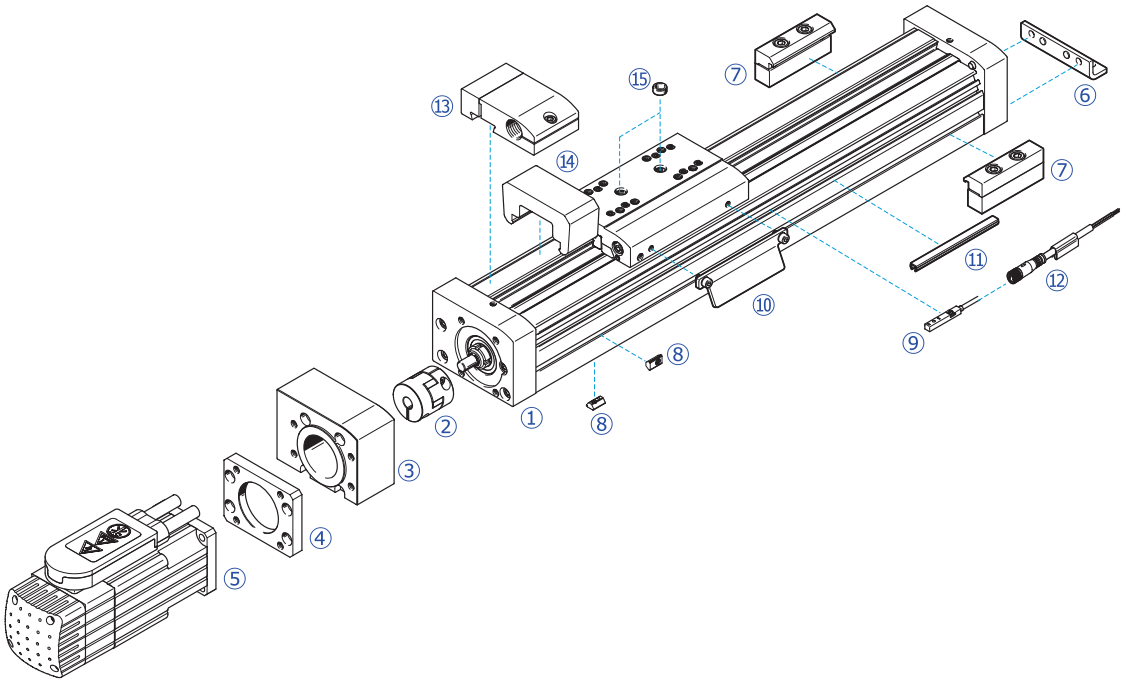
構　造



※1 アルミ　アルマイト処理
※2 アルミ　アルマイト処理
※3 アルミ　アルマイト処理
※4 ポリウレタン
※5 EGC-70-BS, EGC-80-BS：ステンレス
　　EGC-120-BS, EGC-185-BS：鋼　黒色防錆皮膜処理
※6 鋼



構成部品



No.	名　称		備　考
①	アッセンブリ	アクチュエータ	
②		カップリング	モーター取付キット
③		カップリングケース	
④		中間フランジ	
⑤		モーター	
⑥	アクセサリ（別売）	フート金具※	1セット（フート金具2個、ボルト4本）
⑦		本体取付金具※	1セット（本体取付金具2個、ボルト4本）
⑧		溝ナット※	
⑨		誘導形近接センサ	
⑩		センサドグ	センサ使用時に必要になります。
⑪		センサ溝カバー	1セット（500mm ×2本）
⑫		ケーブル付ソケット	3ピン M8センサ専用（お問い合わせください）
⑬		リテーナ	⑬リテーナ＋⑭バッファ
⑭		バッファ	
⑮		センタリングスリーブ	①アクチュエータに2個付属します。

※アクチュエータの組み付けには※印のいずれかが必要になります。

【注意】
●センサは原点用にはノーマルオープンを、オーバーラン検出用にはノーマルクローズをそれぞれ推奨します。

EGC-BS

EGC-70-BS

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

EGC – 70 – **800** – BS – **10P** – **– S** – KF – 0H – **MR** – GK + MMA **O** **AZM66AC**

- ストローク：50～1000[mm]（1mm単位）
- ボールねじリード：10mm
- ボールねじサポート※1：無記入 ： サポートなし / –S ： サポート付
- モーター組み付け位置：MR ： MR 側 / ML ： ML 側 / 下【図1】参照
- ケーブルの向き：無記入 ： モーターなし / O ： O 側 / U ： U 側 / V ： V 側 / H ： H 側 / 下【図1】参照
- モーター種類※2 オリエンタルモーター
  - 【サーボモーター】
    - NXM620A（200W ブレーキなし）
    - NXM620M（200W ブレーキ付）
  - 【ステッピングモーター】
    - ARM66AC（ブレーキなし）
    - ARM66MC（ブレーキ付）
    - AZM66AC（ブレーキなし）
    - AZM66MC（ブレーキ付）

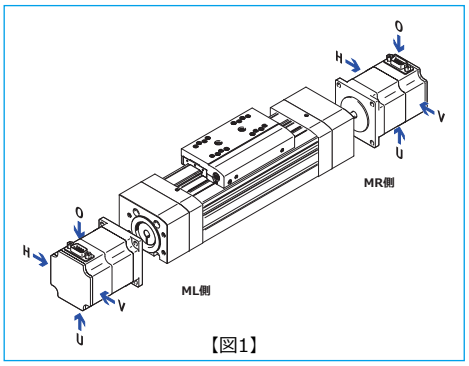
【オプション】

ロングテーブル	E.18
ダストワイパ	
ダストワイパロングテーブル	
追加テーブル	

【アクセサリ（別売）】

フート金具※3	E.15
本体取付金具※3	E.15
溝ナット※3	E.15
センサ	E.17
センサ溝カバー	E.17
センサドグ	E.17
ラバーバッファ	E.16
アダプタキット	E.16

【モーター組み付け位置・ケーブルの向き】



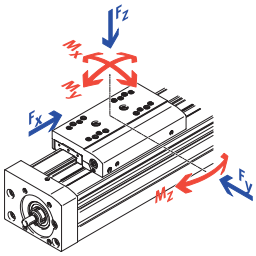
【図1】

※1　"-S" はストローク705mm 以上時のみ。
※2　モーターについては前付18をご参照ください。
※3　アクチュエータの組み付けに必要です。

仕　様

【基本仕様】

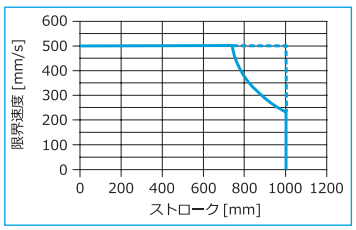
ボールねじ径		[mm]	12
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.02
許容スラスト荷重	Fx max.	[N]	300
許容荷重※1	Fy max.	[N]	1850
	Fz max.	[N]	1850
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	16
	My max.	[Nm]	51
	Mz max.	[Nm]	51
質　量※2	基　本	[kg]	1.9
	加　算※3	[kg/0.1m]	0.5
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～60
保護仕様※4			IP40



※1　テーブル上面中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。

ストローク – 限界速度特性

ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、定格速度を下回ることがありますので下グラフでご確認ください。



【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター定格出力		[W]	200
ボールねじリード		[mm]	10
定格速度		[mm/s]	500
最大可搬質量	水　平	[kg]	40
	垂　直	[kg]	10
定格推力		[N]	90

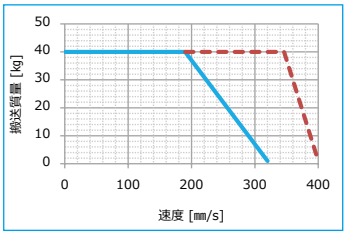
動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。

【ステッピングモーター仕様】

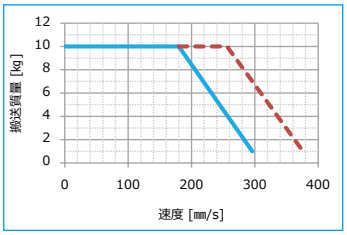
ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量や推力が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。グラフはデューティ50%時の値です。

速度 – 搬送質量特性

水　平

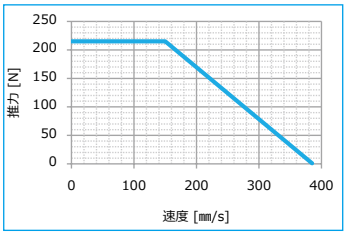


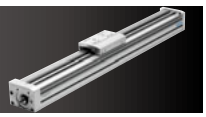
垂　直



1m/s²　3m/s²

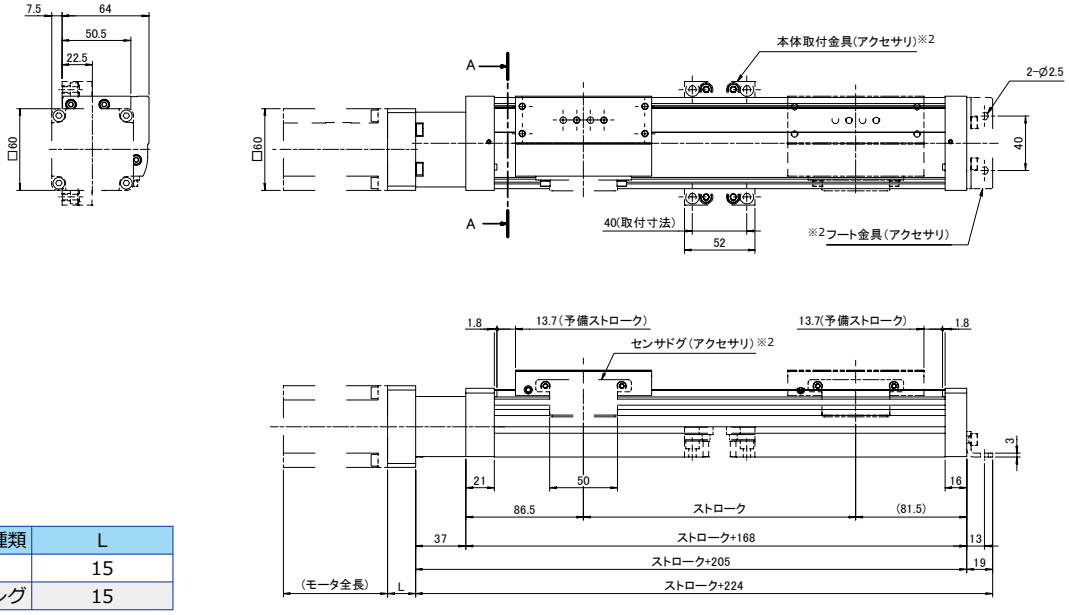
速度 – 推力特性





外形寸法図（モーター組み付け位置：ML ※1）

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

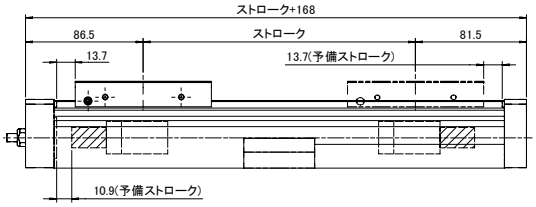


モーター種類	L
サーボ	15
ステッピング	15

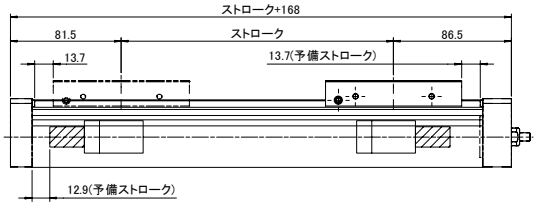
【ボールねじサポート付】

予備ストロークはアクチュエータのストロークやボールねじサポートの有無、モーター組み付け位置によって変わります。
ストローク705mm 以上でボールねじサポート付の場合の予備ストロークは下図を参照下さい。

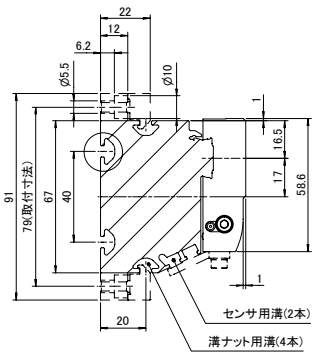
【ML 側】



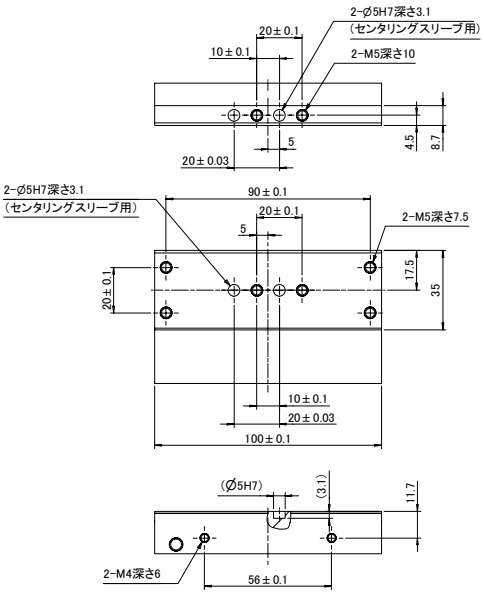
【MR 側】



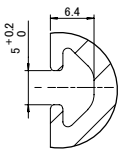
【A-A 断面】



【テーブル詳細】



【取付溝詳細】



※1　本図はモーター組み付け位置 ML 側の形状です。MR の場合は鏡像です。
※2　アクセサリは全て別売です。

EGC-BS

EGC-80-BS

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

EGC − 80 − **800** − BS − **20P** **− S** − KF − 0H − **MR** − GK + MMA **O** **AZM69AC**

- ストローク：50～2000[mm]（1mm単位）
- ボールねじリード：10P：10mm、20P：20mm
- ボールねじサポート※1：無記入：サポートなし、−S：サポート付
- モーター組み付け位置：MR：MR側、ML：ML側　下【図1】参照
- ケーブルの向き：無記入：モーターなし、O：O側、U：U側、V：V側、H：H側　下【図1】参照
- モーター種類※2 オリエンタルモーター
  - 【サーボモーター】
    - NXM640A（400W ブレーキなし）
    - NXM640M（400W ブレーキ付）
  - 【ステッピングモーター】
    - ARM69AC（ブレーキなし）
    - ARM69MC（ブレーキ付）
    - AZM69AC（ブレーキなし）
    - AZM69MC（ブレーキ付）

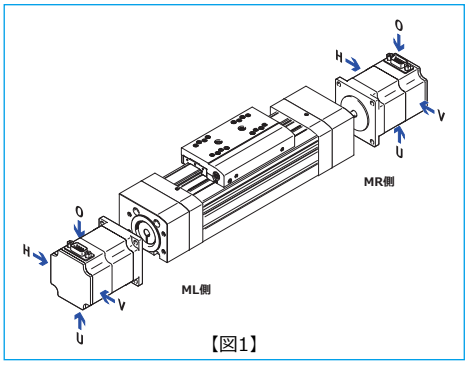
【オプション】

ロングテーブル	E.18
ダストワイパ	
ダストワイパロングテーブル	
追加テーブル	
集中給油アダプタ	
クランプユニット	

【アクセサリ（別売）】

フート金具※3	E.15
本体取付金具※3	E.15
溝ナット※3	E.15
センサ	E.17
センサ溝カバー	E.17
センサドグ	E.17
ラバーバッファ	E.16
アダプタキット	E.16

【モーター組み付け位置・ケーブルの向き】



【図1】

※1　"-S" はストローク780mm 以上時のみ。
※2　モーターについては前付18をご参照ください。
※3　アクチュエータの組み付けに必要です。

仕　様

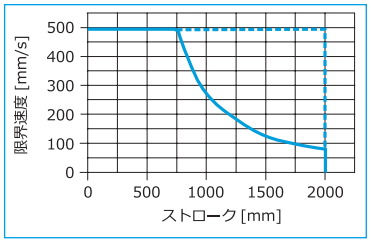
【基本仕様】

ボールねじ径		[mm]	15
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.02
許容スラスト荷重	Fx max.	[N]	600
許容荷重※1	Fy max.	[N]	3050
	Fz max.	[N]	3050
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	36
	My max.	[Nm]	97
	Mz max.	[Nm]	97
質　量※2	基　本	[kg]	3.5
	加　算※3	[kg/0.1m]	0.8
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～60
保護仕様※4			IP40

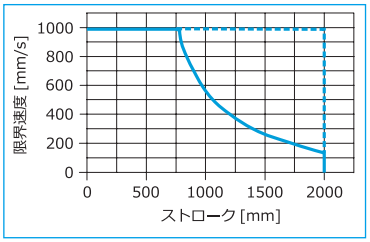
ストローク − 限界速度特性

ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、定格速度を下回ることがありますので下グラフでご確認ください。

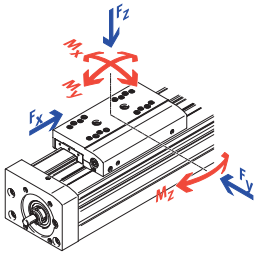
●リード10mm



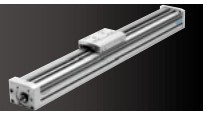
●リード20mm



サポートなし　サポート付



※1　テーブル上面中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。



【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター定格出力		[W]	400	
ボールねじリード		[mm]	10	20
定格速度		[mm/s]	500	1000
最大可搬質量	水　平	[kg]	80	
	垂　直	[kg]	30	15
定格推力		[N]	270	120

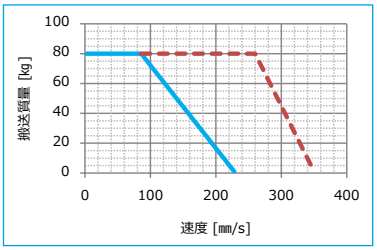
動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。

【ステッピングモーター仕様】

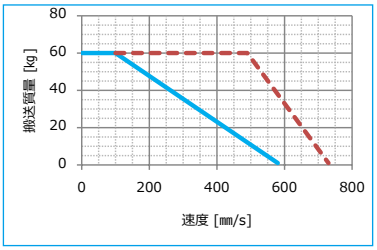
ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量や推力が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。グラフは各加速度とも、デューティ50%時の値です。

速度 － 搬送質量特性

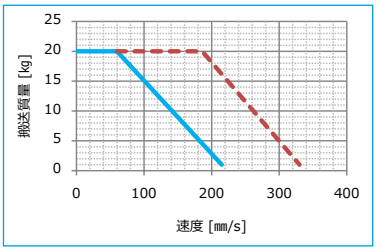
●リード10mm
水　平



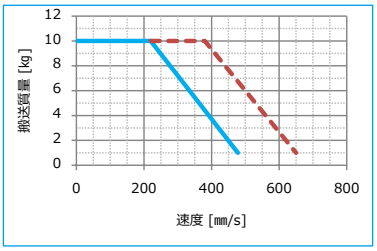
●リード20mm
水　平



垂　直



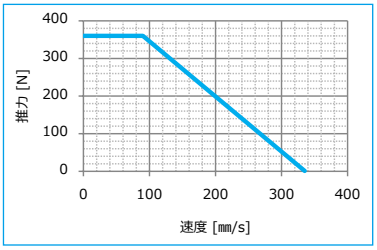
垂　直



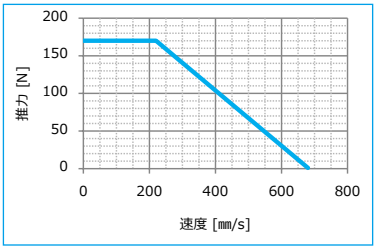
1m/s²　3m/s²

速度 － 推力特性

●リード10mm



●リード20mm

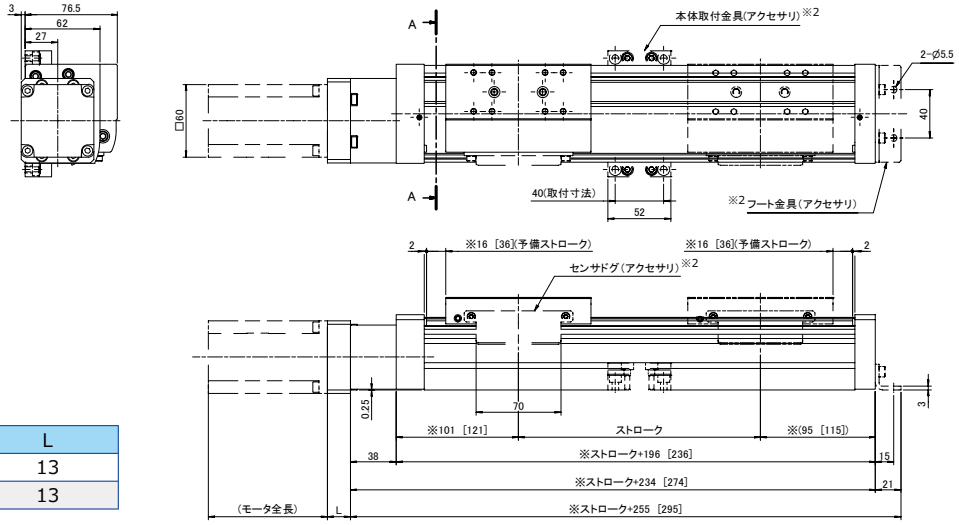


EGC-BS

EGC-80-BS

外形寸法図（モーター組み付け位置：ML ※1）

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad



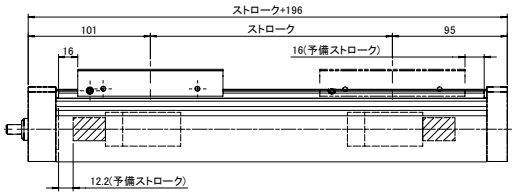
モーター種類	L
サーボ	13
ステッピング	13

※：[ ] 内寸法はストローク1477mm 以上時

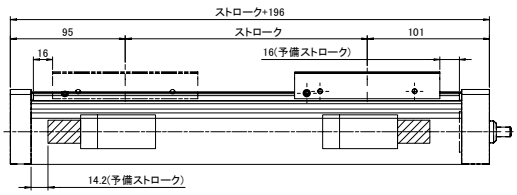
【ボールねじサポート付】
予備ストロークはアクチュエータのストロークやボールねじサポートの有無、モーター組み付け位置によって変わります。
ストローク780mm 以上でボールねじサポート付の場合の予備ストロークは下図を参照下さい。

ストローク　780mm 以上1477mm 未満

【ML 側】

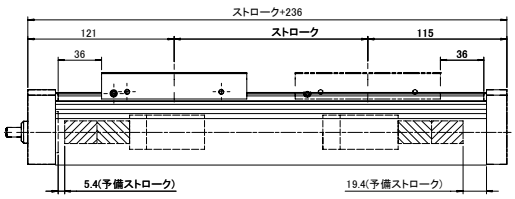


【MR 側】

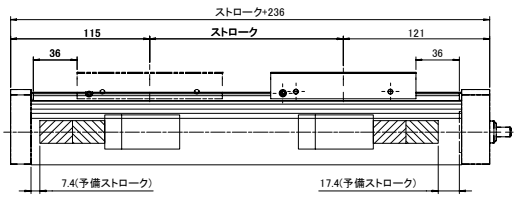


ストローク　1477mm 以上

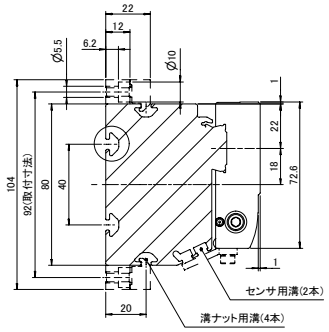
【ML 側】



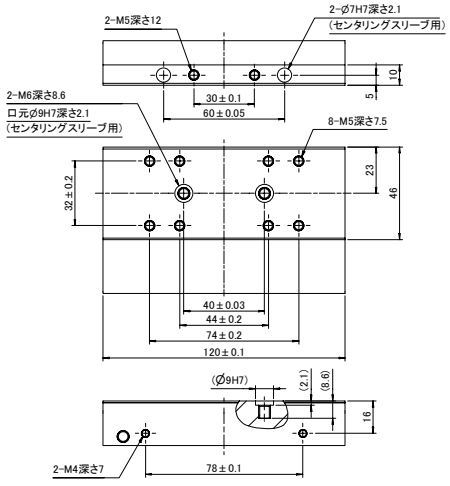
【MR 側】



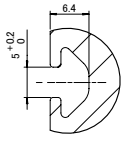
【A-A 断面】



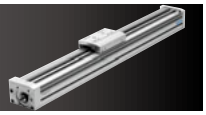
【テーブル詳細】



【取付溝詳細】



※1　本図はモーター組み付け位置 ML 側の形状です。MR の場合は鏡像です。
※2　アクセサリは全て別売です。



EGC-120-BS

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

EGC – 120 – **1000** – BS – **25P** **– S** – KF – 0H – **MR** – GK + MMA **O** **モーター形式**

- ●ストローク　50～2500[mm]（1mm単位）
- ●ボールねじリード　10P：10mm　25P：25mm
- ●ボールねじサポート※1　無記入：サポートなし　–S：サポート付
- ●モーター組み付け位置　MR：MR側　ML：ML側　下【図1】参照
- ●ケーブルの向き　無記入：モーターなし　O：O側　U：U側　V：V側　H：H側　下【図1】参照
- モーター形式はお問い合わせください

【オプション】

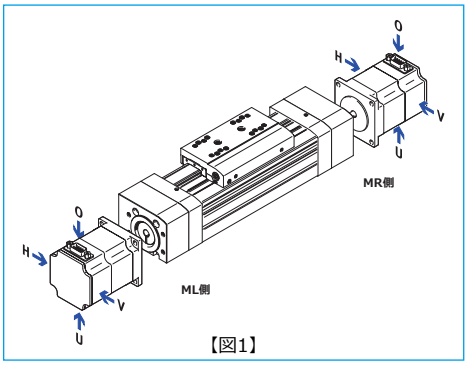
ロングテーブル	E.18
ダストワイパ	
ダストワイパロングテーブル	
追加テーブル	
集中給油アダプタ	
クランプユニット	

【アクセサリ（別売）】

フート金具※2	E.15
本体取付金具※2	E.15
溝ナット※2	E.15
センサ	E.17
センサ溝カバー	E.17
センサドグ	E.17
ラバーバッファ	E.16
アダプタキット	E.16

※1　"-S" はストローク883mm 以上時のみ。
※2　アクチュエータの組み付けに必要です。

【モーター組み付け位置・ケーブルの向き】

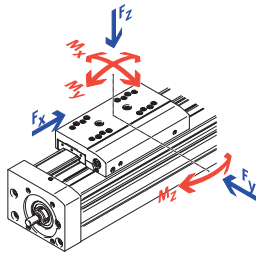


【図1】

仕　様

【基本仕様】

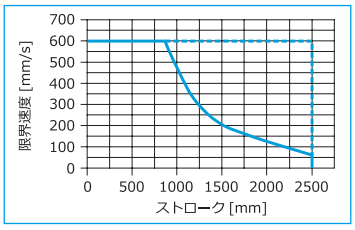
ボールねじ径		[mm]	25
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.02
許容スラスト荷重	Fx max.	[N]	1300
許容荷重※1	Fy max.	[N]	6890
	Fz max.	[N]	6890
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	144
	My max.	[Nm]	380
	Mz max.	[Nm]	380
質　量※2	基　本	[kg]	15.4
	加　算※3	[kg/0.1m]	1.9
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～60
保護仕様※4			IP40



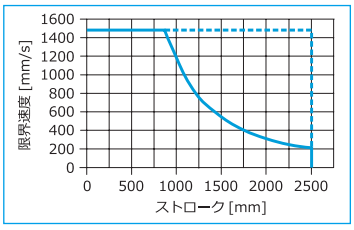
ストローク – 限界速度特性

ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、定格速度を下回ることがありますので下グラフでご確認ください。なおこのグラフは、アクチュエータ本体の速度上限を示した値であり、定格速度ではありません。

リード10mm



リード25mm



サポートなし　サポート付

※1　テーブル上面中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。

【サーボモーター仕様】

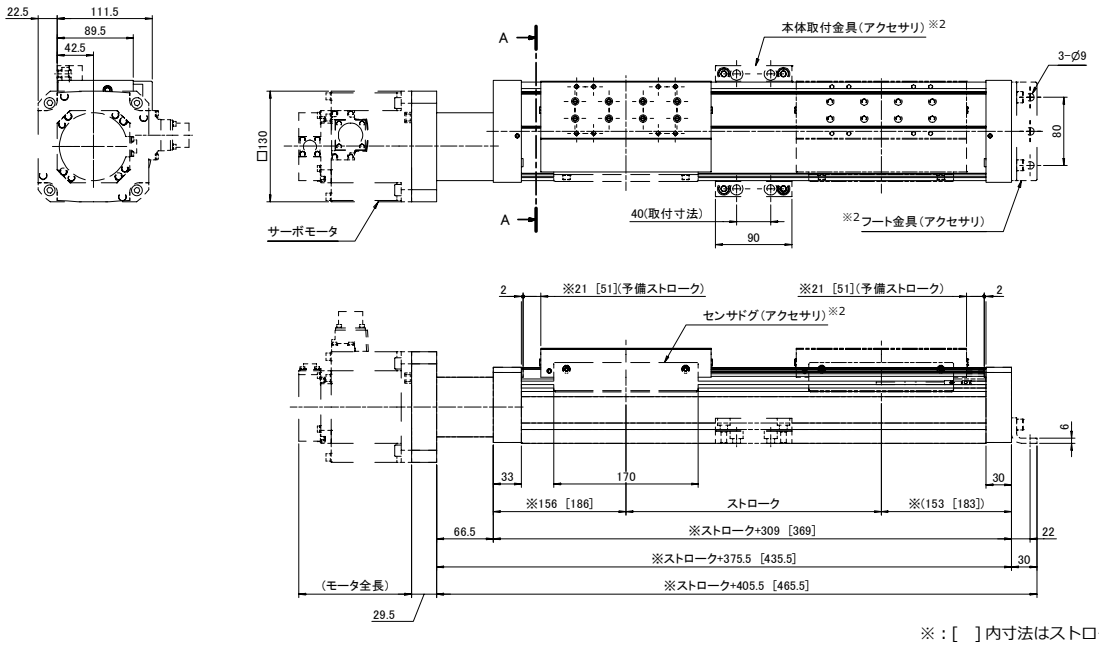
サーボモーター組み合わせ時の仕様についてはお問い合わせください。

EGC-BS

EGC-120-BS

外形寸法図（モーター組み付け位置：ML ※1）

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

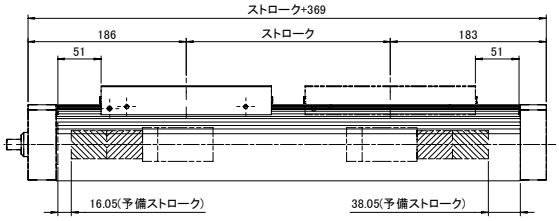


※：[ ] 内寸法はストローク1704mm 以上時

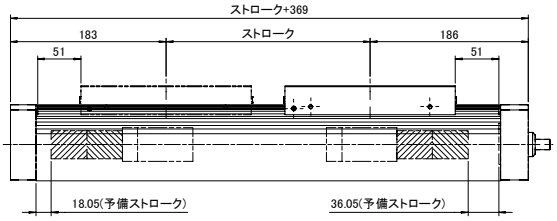
【ボールねじサポート付】

予備ストロークはアクチュエータのストロークやボールねじサポートの有無、モーター組み付け位置によって変わります。
ストローク1704mm 以上でボールねじサポート付の場合の予備ストロークは下図を参照下さい。

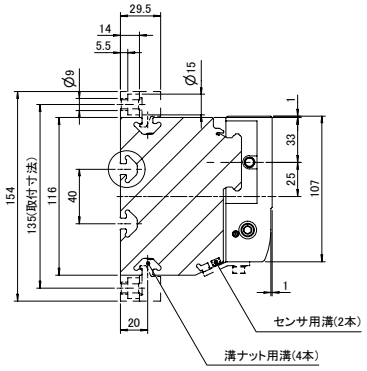
【ML 側】



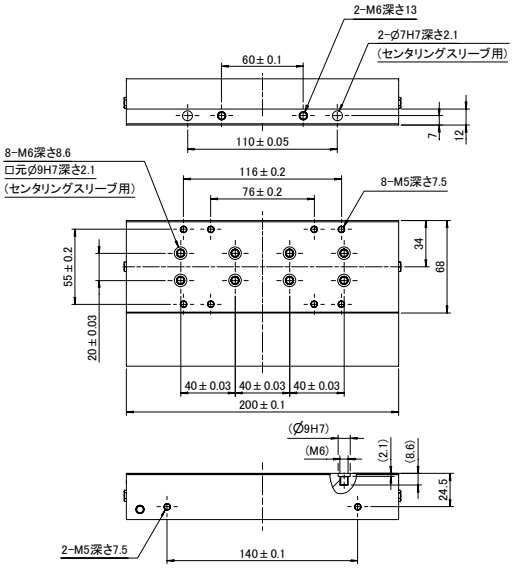
【MR 側】



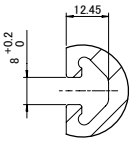
【A-A 断面】



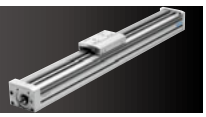
【テーブル詳細】



【取付溝詳細】



※1　本図はモーター組み付け位置 ML 側の形状です。MR の場合は鏡像です。
※2　アクセサリは全て別売です。



EGC-185-BS

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

EGC – 185 – **1500** – BS – **40P** **– S** – KF – 0H – **MR** – GK + MMA **O** **モーター形式**

- 1500：●ストローク　50～3000[mm]（1mm単位）
- 40P：●ボールねじリード :40mm
- –S：●ボールねじサポート※1　無記入 ： サポートなし　–S ： サポート付
- MR：●モーター組み付け位置　MR ： MR 側　ML ： ML 側　下【図1】参照
- O：●ケーブルの向き　無記入 ： モーターなし　O ： O 側　U ： U 側　V ： V 側　H ： H 側　下【図1】参照
- モーター形式：モーター形式はお問い合わせください

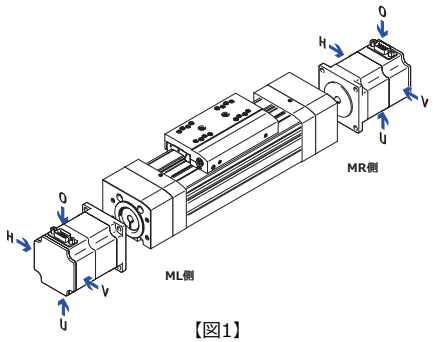
【オプション】

ロングテーブル	E.18
追加テーブル	

【アクセサリ（別売）】

フート金具※2	E.15
本体取付金具※2	E.15
溝ナット※2	E.15
センサ	E.17
センサ溝カバー	E.17
センサドグ	E.17
ラバーバッファ	E.16
アダプタキット	E.16

【モーター組み付け位置・ケーブルの向き】



【図1】

※1　"-S" はストローク1224mm 以上時のみ。
※2　アクチュエータの組み付けに必要です。

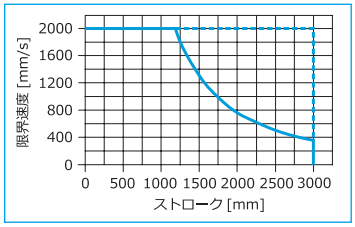
仕　様

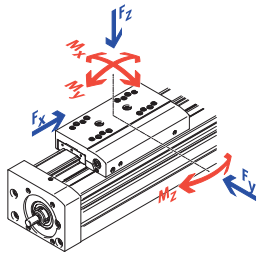
【基本仕様】

ボールねじ径		[mm]	40
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.02
許容スラスト荷重	Fx max.	[N]	3000
許容荷重※1	Fy max.	[N]	15200
	Fz max.	[N]	15200
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	529
	My max.	[Nm]	1157
	Mz max.	[Nm]	1157
質　量※2	基　本	[kg]	35.5
	加　算※3	[kg/0.1m]	3.9
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～60
保護仕様※4			IP40

ストローク – 限界速度特性

ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、定格速度を下回ることがありますので下グラフでご確認ください。なおこのグラフは、アクチュエータ本体の速度上限を示した値であり、定格速度ではありません。





※1　テーブル上面中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。

【サーボモーター仕様】

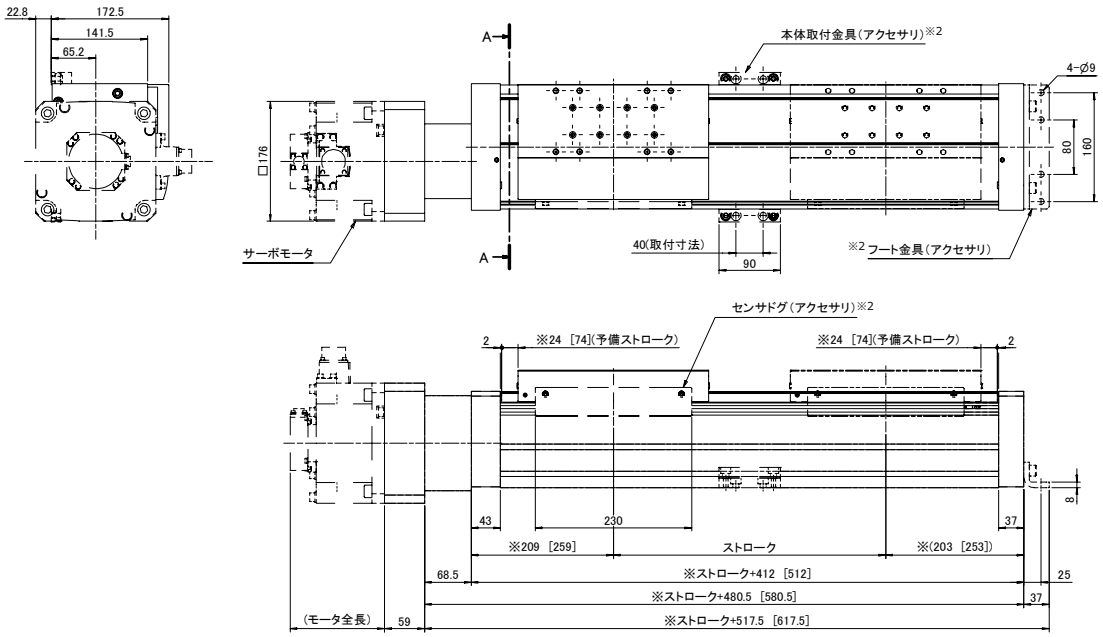
サーボモーター組み合わせ時の仕様についてはお問い合わせください。

EGC-BS

EGC-185-BS

外形寸法図（モーター組み付け位置：ML ※1）

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

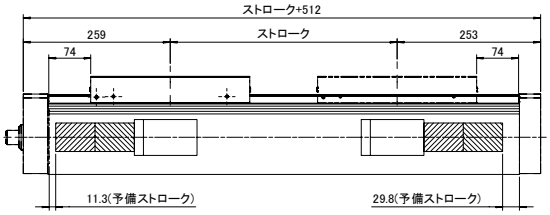


※：[ ] 内寸法はストローク2361mm 以上時

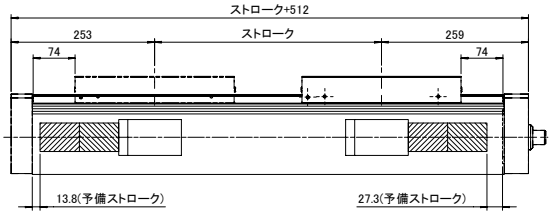
【ボールねじサポート付】

予備ストロークはアクチュエータのストロークやボールねじサポートの有無、モーター組み付け位置によって変わります。
ストローク2361mm 以上でボールねじサポート付の場合の予備ストロークは下図を参照下さい。

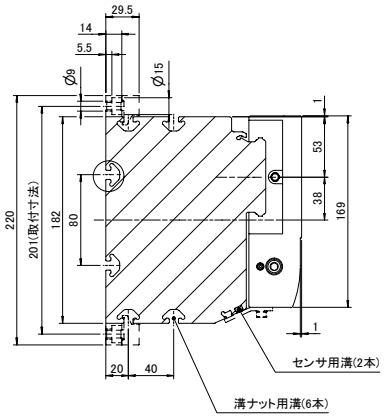
【ML 側】



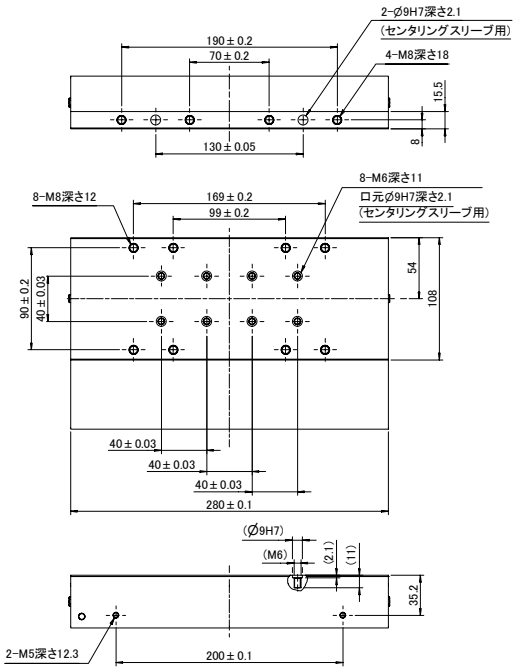
【MR 側】



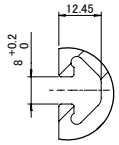
【A-A 断面】



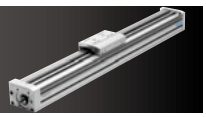
【テーブル詳細】



【取付溝詳細】



※1　本図はモーター組み付け位置 ML 側の形状です。MR の場合は鏡像です。
※2　アクセサリは全て別売です。



アクセサリ（別売）

フート金具

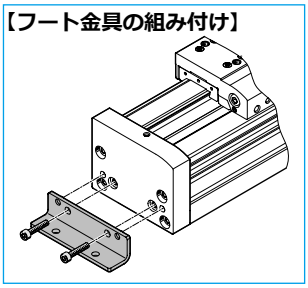
RoHS



製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
558321	HPE-70	70	0.115
558322	HPE-80	80	0.150
558323	HPE-120	120	0.578
558325	HPE-185	185	1.438

材質：めっき鋼
販売単位：1セット（フート金具2個、ボルト4本）

【フート金具の組み付け】



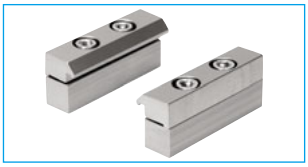
1. フート金具を付属の六角穴付きボルトでアクチュエータのカバー部に固定
（六角穴付きボルトの締付トルクは下表参照）
2. 架台にフート金具を固定（架台に固定するためのねじは付属していません）

サイズ	70	80	120	185
ねじサイズ	M5	M5	M8	M10
締付トルク [Nm]	5.9	5.9	24	47

【注意】
●アクチュエータの取付面の平面度はストロークの0.05%以下（max.0.5mm）になるよう配慮してください。
組み付け時の寸法についてはアクチュエータの外形寸法図をご参照ください。
●モーター組み付け側にフート金具を組み付けることはできません。
フート金具使用時は金具が1個余ることになります。余った金具は予備品などとしてお持ちください。

本体取付金具

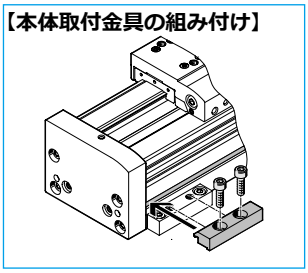
RoHS



製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
558043	MUE-70/80	70, 80	0.080
558044	MUE-120/185	120, 185	0.290

材質：アルミアルマイト処理
販売単位：1セット（本体取付金具2個、ボルト4本）

【本体取付金具の組み付け】



1. 本体取付金具を上下、2部品に分割
2. 下側のパーツをアクチュエータ本体の側面に沿わせ架台に固定（架台に固定するためのねじは付属しません）
3. 上側のパーツをアクチュエータ側面の取付溝にはめ込み、付属の六角穴付きボルトで上下のパーツを締め付けて固定（六角穴付きボルトの締付トルクは下表参照）

サイズ	70	80	120	185
ねじサイズ	M5	M5	M8	M8
締付トルク [Nm]	5	5	20	20

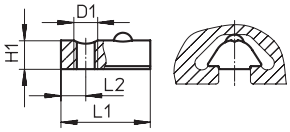
【注意】
アクチュエータの取付面の平面度はストロークの0.05%以下（max.0.5mm）になるよう配慮してください。
組み付け時の寸法についてはアクチュエータの外形寸法図をご参照ください。

溝ナット



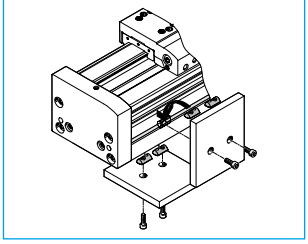
製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
150914	NST-5-M5	70, 80	0.003
150915	NST-8-M6	120, 185	0.011

材質：鋼
販売単位：1個



形式	D1	H1	L1	L2
NST-5-M5	M5	4.4	12	4
NST-8-M6	M6	7.2	22.5	6.25

【溝ナットの組み付け】



1. 溝ナットをアクチュエータ本体の側面または底面の取付溝に挿入
2. 組み付けたい部品を固定（固定するためのねじは付属しません）

サイズ	70	80	120	185
ねじサイズ	M5	M5	M6	M6
締付トルク [Nm]	5.9	5.9	9.9	9.9

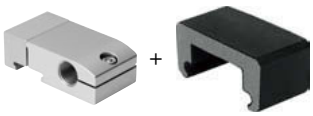
【注意】
アクチュエータの組み付けにはフート金具，本体取付金具，溝ナットのいずれかが必要になります。

EGC-BS

アクセサリ（別売）

バッファ

RoHS



リテーナ　＋　バッファ

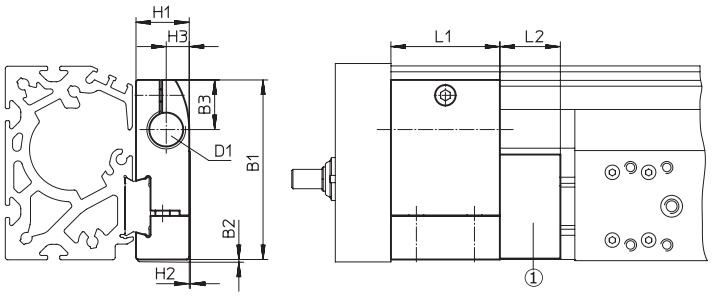
※1　バッファのアクチュエータへの組み付けにはリテーナが必要になります。

サイズ	リテーナ			バッファ※1		
	製品番号	形　式	質　量 [kg]	製品番号	形　式	質　量 [kg]
70	557584	KYE-70	0.075	562581	NPE-70	0.004
80	557585	KYE-80	0.170	562582	NPE-80	0.010
120	557586	KYE-120	0.680	562583	NPE-120	0.034
185	557587	KYE-185	1.075	562584	NPE-185	0.104

材質
リテーナ：アルミアルマイト処理
バッファ：ポリウレタン

販売単位
リテーナ：1セット（リテーナ1個、ボルト3本）
バッファ：1個

【注意】
下記オプションとは組み合わせられません。
ダストワイパ内蔵：GP、GQ
集中給油アダプタ：C
クランプユニット：PN



【リテーナの組み付け】
アクチュエータの両側カバーにはゴムクッションが付いています。
リテーナを組み付ける際にはこのゴムクッションを外し、リテーナがカバーに密着するよう設置してください。
ゴムクッションは簡単に引き抜くことができます。

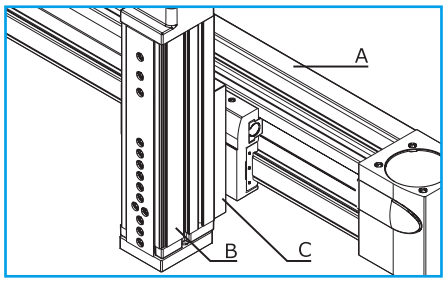
① バッファ

サイズ	B1	B2	B3	D1	H1	H2	H3	L1	L2
70	57.5	1	16.5	M12x1	18.2	0.5	7.5	30	15
80	74.2	1	20.5	M16x1	22	0.5	9.5	45	25
120	108.5	1	26	M22x1.5	31	1	14	60	40
185	168	1	37	M26x1.5	42	5	18	75	60

アダプタキット

RoHS

EGSL-BS と EGC-BS を組み付ける



アダプタキット（C）形式

		A		
		EGC-70-BS	EGC-80-BS	EGC-120-BS
B	EGSL-BS-45	1089346 HMSV-77	1089520 HMSV-78	1089527 HMSV-79
	EGSL-BS-55	1089346 HMSV-77	1089520 HMSV-78	1089527 HMSV-79
	EGSL-BS-75	–	1089520 HMSV-78	1089527 HMSV-79

材質：アルミアルマイト処理
販売単位：1セット（アダプタプレート、ボルト、センタリングスリーブ）



誘導形近接センサ※1 RoHS

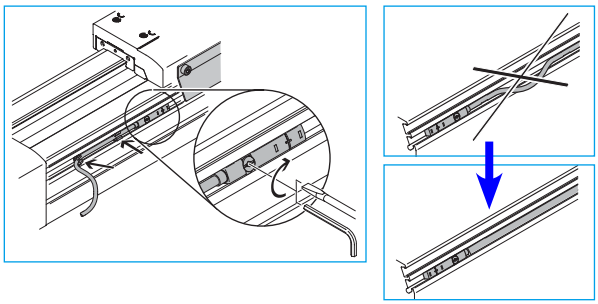


販売単位 :1本

製品番号	形式	出力	接点※2	ケーブル長さ [m]	配線方式
551396	SIES-8M-NS-24V-K-7,5-OE	NPN	N.O.	7.5	3線バラ
551401	SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE		N.C.		
551386	SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE	PNP	N.O.		
551391	SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE		N.C.		

※1 センサの仕様については、技術資料（技2）をご参照ください。
※2 N.O. : ノーマルオープン
N.C. : ノーマルクローズ

【センサの組み付け】
1. センサ溝にセンサを挿入
2. マイナスドライバーまたは六角レンチで固定（締付トルクは0.6Nm 以下）
【注意】強く締めすぎるとセンサの破損の原因になることがあります。
3. ケーブルがセンサ溝からはみ出さないようセンサ溝カバーでケーブルを固定



センサ溝カバー※1 RoHS



製品番号	形式
563360	ABP-5-S1

販売単位 :1セット（500㎜×2本）

※1 センサ溝カバーは1本の長さが500mm です。ご使用の際は、必要な長さにカットしてください。

センサドグ※1 RoHS

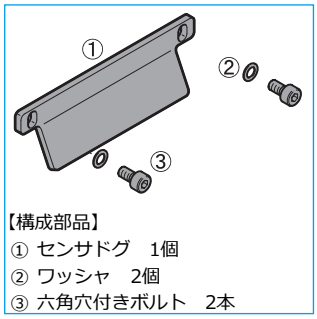


製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
558047	SF-EGC-1-70	70	0.050
558048	SF-EGC-1-80	80	0.060
558049	SF-EGC-1-120	120	0.150
558051	SF-EGC-1-185	185	0.245

材質 : 亜鉛めっき鋼
販売単位 : 1セット（センサドグ1個 , ボルト2本 , ワッシャ2個）

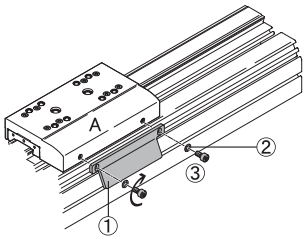
※1 組み付け時の寸法についてはアクチュエータの外形寸法図をご参照ください。

【センサドグの組み付け】

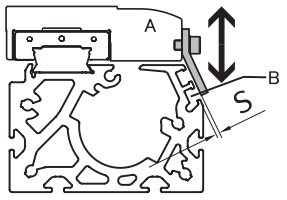


【構成部品】
① センサドグ 1個
② ワッシャ 2個
③ 六角穴付きボルト 2本

1. センサドグ①をテーブル（A）側面の取付穴に仮締め



2. センサ(B)とセンサドグのギャップ（S）を調整し固定
締付トルク : 2.9Nm
S =0.1～1.5mm



EGC-BS

オプション

アクチュエータ基本形式を変更することでテーブル形状などのオプションが可能になります。
オプションの場合、その組み合わせにより寸法や可動範囲が変わることがありますので詳細についてはお問い合わせください。

オプション形式

556808 EGC – 80 – 1500 – BS – 20P – S – KF – 0H – MR – GV – KR – C – 1HL – PN

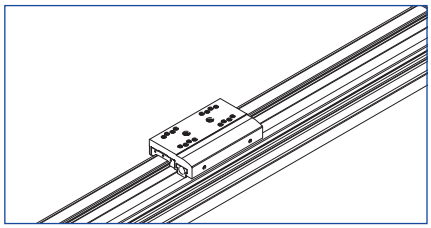
- 製品番号
  - 556807 : EGC-70-BS
  - 556808 : EGC-80-BS
  - 556809 : EGC-120-BS
  - 556811 : EGC-185-BS
- サイズ
  - 70 :
  - 80 :
  - 120 :
  - 185 :
- ストローク
  - 50～1000
  - 50～2000
  - 50～2500
  - 50～3000
- ボールねじリード
  - 10P : 10mm : サイズ70, 80, 120
  - 20P : 20mm : サイズ80
  - 25P : 25mm : サイズ120
  - 40P : 40mm : サイズ185
- ボールねじサポート
  - 無記入 : サポートなし
  - -S : サポート付
- モーター組み付け位置
  - MR : MR 側
  - ML : ML 側
- テーブル
  - -GK : 標 準
  - -GV : ロング
  - -GP : ダストワイパ
  - -GQ : ダストワイパロング
- 追加テーブル
  - 無記入 : な し
  - -KL : L 側1台付
  - -KR : R 側1台付
  - -KL-KR : 両側各1台付
- 集中給油アダプタ
  - 無記入 : な し
  - -C : 付
- クランプユニット
  - 無記入 : な し
  - -1HL-PN : L 側1台付
  - -1HR-PN : R 側1台付
  - -2H-PN : 両側2台付

2D/3D CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

オプション対応表

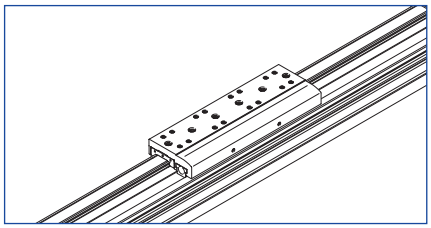
	名 称	形式コード	アクチュエータサイズ			
			70	80	120	185
テーブル	ロング	-GV	○	○	○	○
	ダストワイパ	-GP	○	○	○	–
	ダストワイパロング	-GQ	○	○	○	–
追加テーブル	L 側1台	-KL	○	○	○	○
	R 側1台	-KR	○	○	○	○
	両側各1台	-KL-KR	○	○	○	○
集中給油アダプタ	付	-C	–	○	○	○
クランプユニット	L 側1台	-1HL-PN	–	○	○	○
	R 側1台	-1HR-PN	–	○	○	○
	両側各1台	-2H-PN	–	○	○	○

●標準テーブル：GK



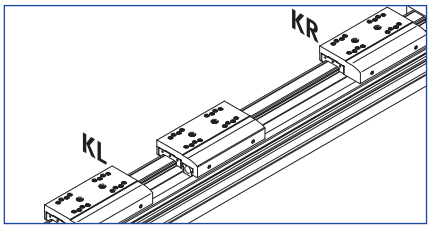
標準のテーブルです。

●ロングテーブル：GV



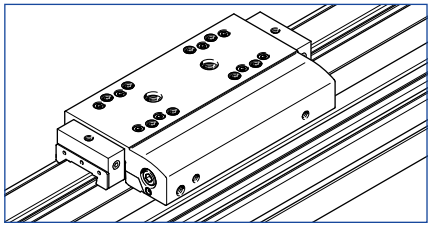
テーブルを長くし、ピッチング・ヨーイング方向の許容モーメントが向上します。

●追加テーブル：KL, KR



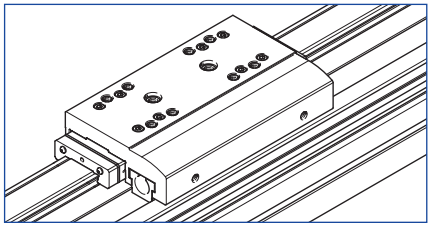
ロングテーブルよりピッチング・ヨーイング方向の許容モーメントが向上します。大きいワークの搬送に最適です。

●集中給油アダプタ：C



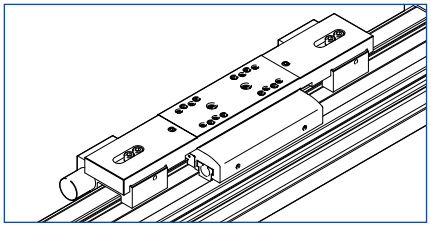
3方向に配管可能な集中給油システム用アダプタをテーブルに配置しています。

●ダストワイパ内蔵：GP, GQ

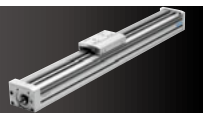


粉塵からガイドレールを保護する接触スクレーパとグリス給油間隔を改善する潤滑シールを内蔵しました。

●クランプユニット :1HL-PN, 1HR-PN, 2H-PN



ガイドレールをスプリングでメカ的にクランプしアクチュエータの位置を保持（エア加圧で解放）します。
クランプユニットは必要な保持力により、2台まで組み付けることが可能です。



EGC-BS シリーズ　見積依頼書

◆お客様情報

貴社名		所属部署	
お名前	様	Tel.	( ) –
E-mail		Fax	( ) –

◆形　式

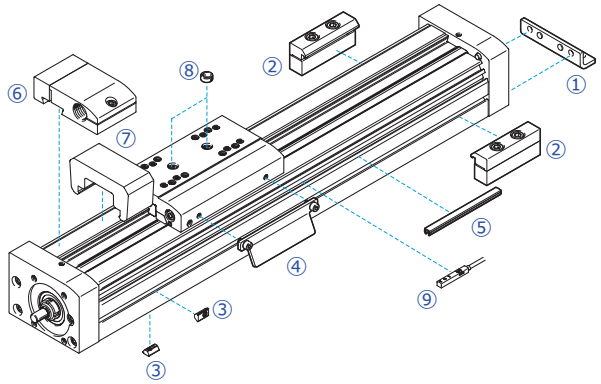
アクチュエータ基本形式		アッセンブリ形式
	+ MMA	

◆数　量

台

◆アクセサリ

No.	名称	数量
①	フート金具※1	セット
②	本体取付金具※1	セット
③	溝ナット※1	個
④	センサドグ	セット
⑤	センサ溝カバー	セット
⑥	リテーナ	セット
⑦	バッファ	個
⑧	センタリングスリーブ※2	個
※3	アダプタキット	セット



No.	名称	出力	接点	ケーブル長さ（m）	配線方式	数量
⑨	誘導形近接センサ	NPN	N.O.	7.5	3線バラ	本
			N.C.			本
		PNP	N.O.			本
			N.C.			本

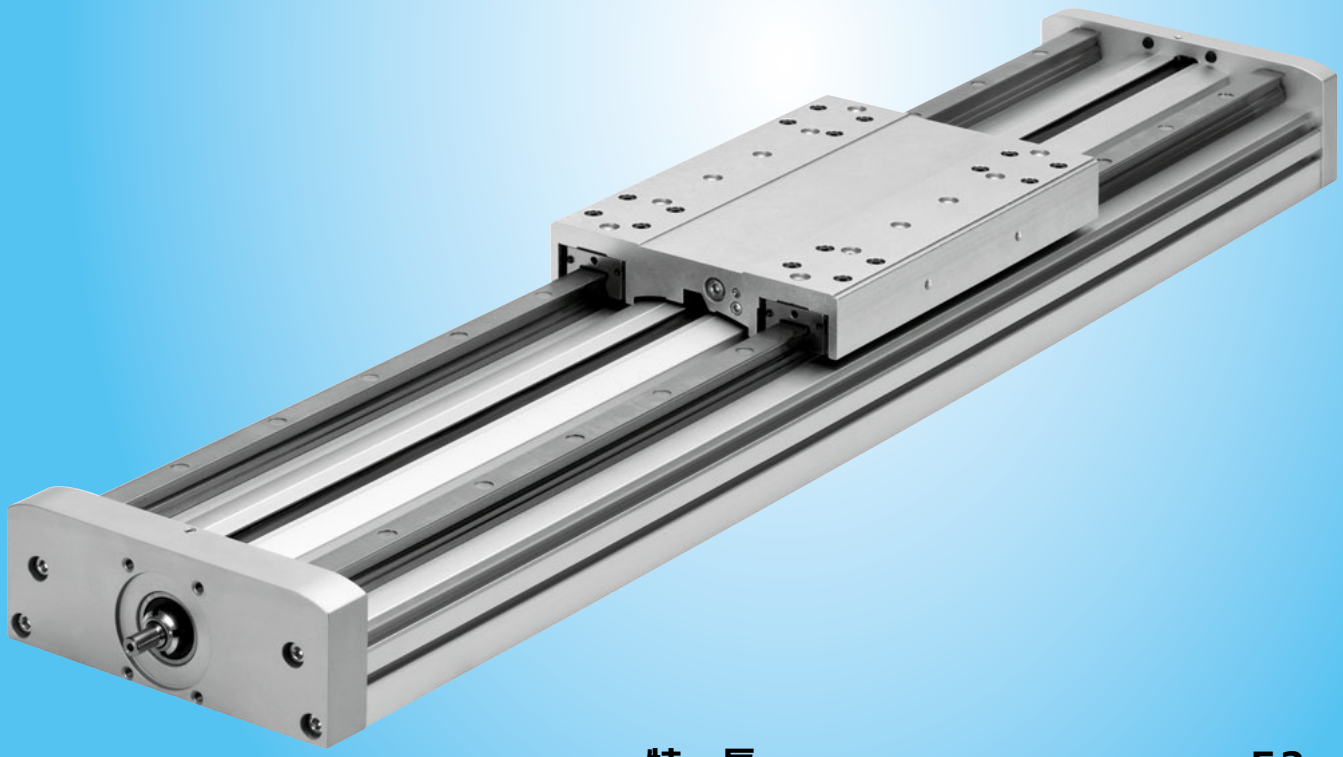
※1　アクチュエータの組み付けにいずれかが必要になります。
※2　アクチュエータに2個付属します。販売単位：10個
※3　E.16をご参照ください。

◆その他の要望事項

オリムベクスタ株式会社
E-mail：orimvexta@orientalmotor.co.jp

営業課	FAX (03)5820-5687	茨城営業所	FAX (029)863-1710	諏訪営業所	FAX (0266)28-7198	滋賀営業所	FAX (077)564-2020
札幌営業所	FAX (011)272-1172	千葉営業所	FAX (043)272-0512	長野営業所	FAX (0265)78-3651	京都営業所	FAX (075)353-7892
鶴岡営業所	FAX (0235)24-8230	大宮営業所	FAX (048)664-3623	静岡営業所	FAX (054)255-2737	関西営業所	FAX (06)6330-6628
東北営業所	FAX (022)227-2830	西東京営業所	FAX (042)552-5205	北陸営業所	FAX (076)431-0232	大阪営業所	FAX (06)6864-7000
郡山営業所	FAX (024)922-5611	南関東営業所	FAX (045)982-1600	豊田営業所	FAX (0566)73-5306	中国営業所	FAX (086)803-5366
長岡営業所	FAX (0258)94-6037	甲府営業所	FAX (055)278-1628	中部営業所	FAX (052)223-2617	四国営業所	FAX (087)821-5234
北関東営業所	FAX (027)326-7541	上田営業所	FAX (0268)27-6207	三重営業所	FAX (059)221-5040	九州営業所	FAX (092)473-1580

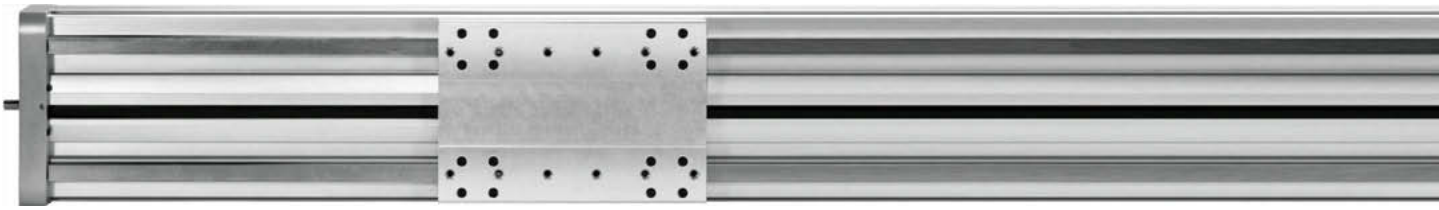
EGC-HD-BS シリーズ



特　長 ------ F.2
EGC-HD-125-BS ------ F.6
EGC-HD-160-BS ------ F.8
EGC-HD-220-BS ------ F.11
アクセサリ ------ F.13
オプション ------ F.15

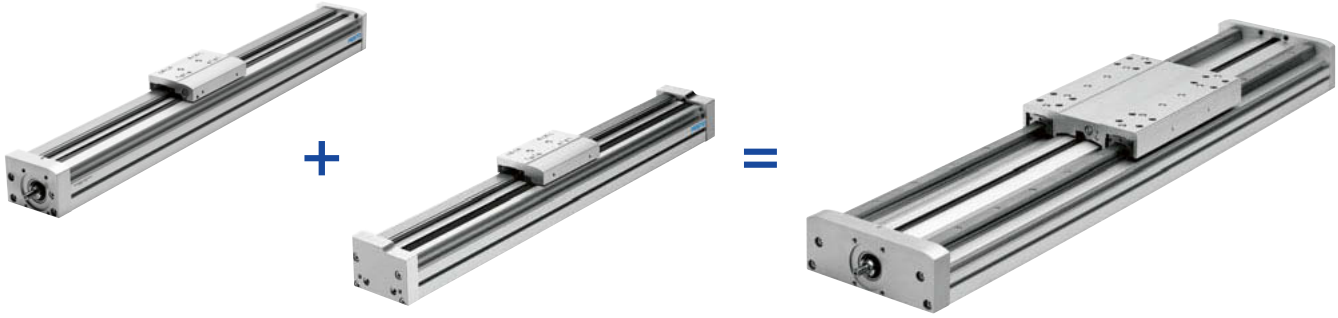
EGC-HD-BS

最大ストローク2400mm（1mm 単位で指定可）



高剛性

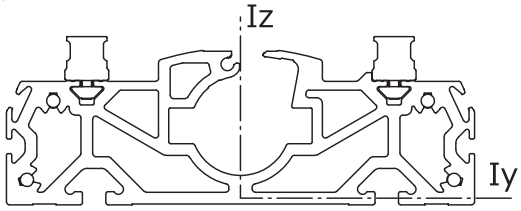
高剛性の EGC シリーズのさらに上を行く超高剛性タイプ。
ワイドフレームにガイドレールを2本配置し、剛性や許容モーメントを大幅にアップ！



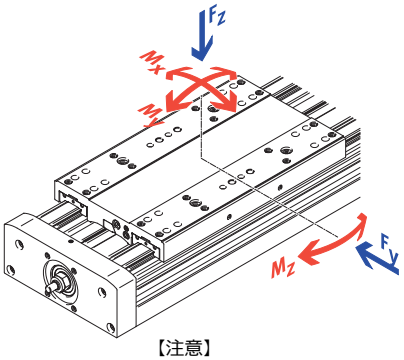
① 高剛性フレーム
強度解析により最適な構造のフレーム形状を実現しました。
架台の梁や柱にも使用できるよう、十分な剛性を持たせています。

◆ 断面2次モーメント

サイズ	Iy [mm⁴]	Iz [mm⁴]
125	7.15x10⁵	41.1x10⁵
160	13.5x10⁵	101x10⁵
220	55.7x10⁵	352x10⁵



② 高剛性ガイド
低重心構造のガイドを可能な限り離して配置し、許容モーメントが向上しました。



【注意】
テーブル上面中心部での値

◆ 許容荷重、許容モーメント

サイズ	Fy max. [N]	Fz max. [N]	Mx max. [Nm]	My max. [Nm]	Mz max. [Nm]
125	3650	3650	140	275	275
160	5600	5600	300	500	500
220	13000	13000	900	1450	1450

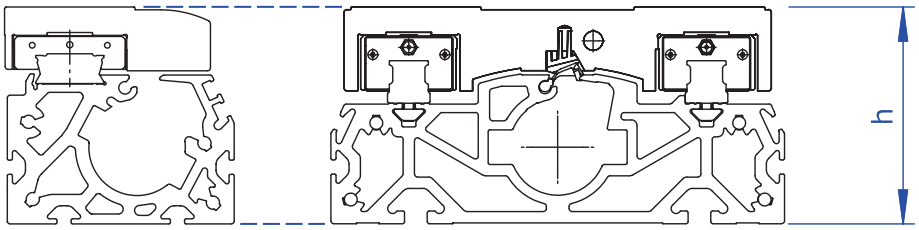


使用最高速度1000mm/s　最大可搬質量400kg



EGC-BS との互換性

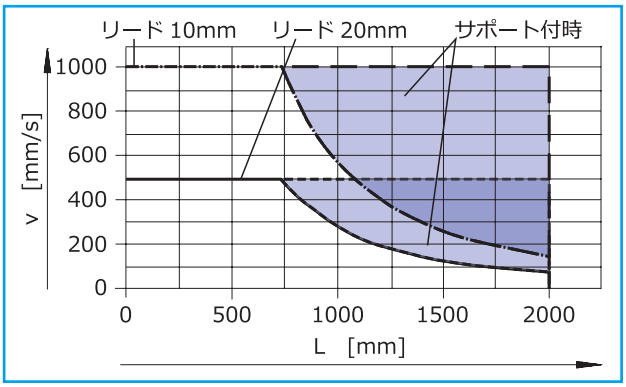
EGC-BS シリーズと同じボールねじ径・リードをラインアップ。
取り付け面からテーブル面までの高さも同等にしました。
要求される剛性や設置スペースにより最適なものをお選びいただけます。



シリーズ		EGC-BS			EGC-HD-BS		
サイズ		70	80	120	125	160	220
ボールねじ径	[mm]	Φ12	Φ15	Φ25	Φ12	Φ15	Φ25
高さ　h	[mm]	64	76.5	111.5	64	76.5	111.5

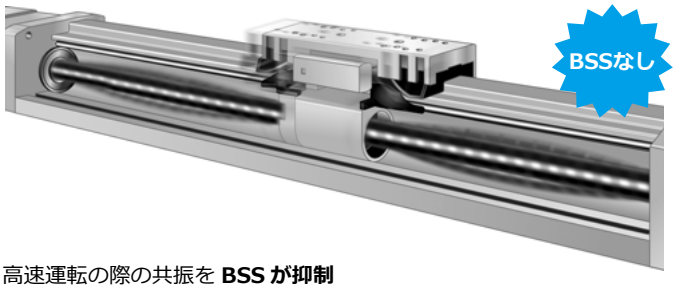
ボールねじサポート

BSS（**B**all **S**crew **S**upport ＝ボールねじサポート）付はボールねじ駆動の欠点であった「危険回転数」の壁を乗り越え、驚異的な高速・高精度位置決めを実現したものです。
ストロークが長くなっても高速での運転が可能です。
ご使用の速度、ストロークにより、形式で BSS 付 / なしを選択してください。

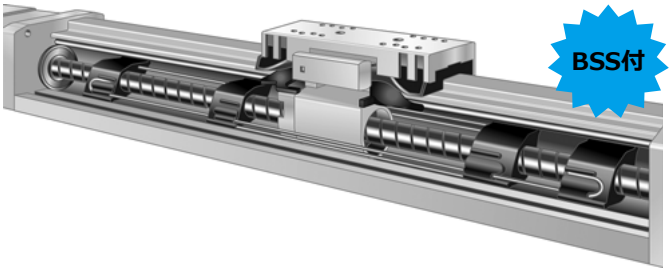


※　EGC-HD-160-BSの場合
上グラフはアクチュエータ単体での仕様のものです。
組み合わせるモーターの種類などによりこの値が出ない場合があります。

従来のボールねじ駆動では、高速運転の際に**共振が発生**

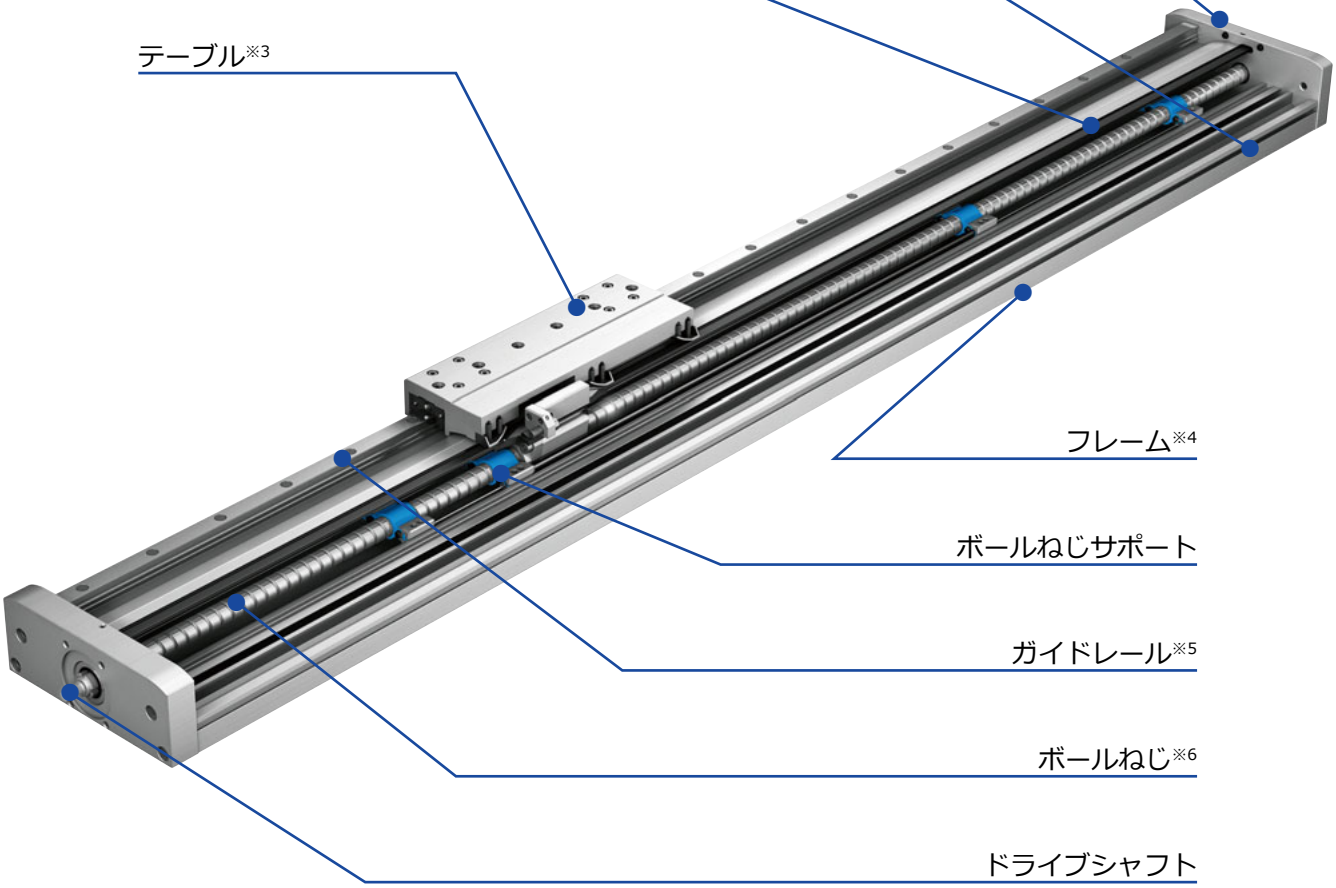


高速運転の際の共振を **BSS が抑制**



EGC-HD-BS

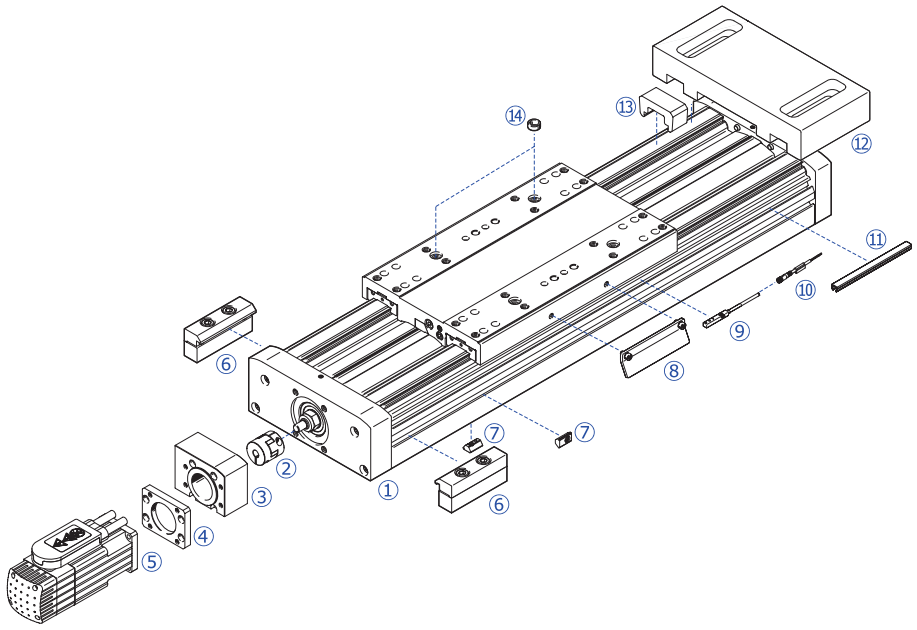
構　造



※1 アルミ　アルマイト処理
※2 ポリウレタン
※3 アルミ　アルマイト処理
※4 アルミ　アルマイト処理
※5 鋼　防錆皮膜処理
※6 鋼



構成部品



No.	名　称		備　考
①	アッセンブリ	アクチュエータ	
②		カップリング	モーター取付キット
③		カップリングケース	
④		中間フランジ	
⑤		モーター	
⑥	アクセサリ（別売）	本体取付金具※	1セット（本体取付金具2個、ボルト4本）
⑦		溝ナット※	
⑧		センサドグ	センサ使用時に必要になります。
⑨		誘導形近接センサ	
⑩		ケーブル付ソケット	3ピン M8センサ専用（お問い合わせください）
⑪		センサ溝カバー	1セット（500mm ×2本）
⑫		リテーナ	リテーナ+バッファ
⑬		バッファ	
⑭		センタリングスリーブ	①アクチュエータに2個付属します。

※ アクチュエータの組み付けには※印のいずれかが必要になります。

【注意】
●センサは原点用にはノーマルオープンを、オーバーラン検出用にはノーマルクローズをそれぞれ推奨します。

EGC-HD-BS

EGC-HD-125-BS

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

EGC – HD – 125 – **750** – BS – **10P** **– S** – 0H – GK + MMA **O** **AZM66AC**

- ストローク：50～900[mm]（1mm単位）
- ボールねじリード：10mm
- ボールねじサポート※1：無記入 ： サポートなし、 –S ： サポート付
- ケーブルの向き：無記入 ： モーターなし、O ：O側、U ：U側、V ：V側、H ：H側　下【図1】参照
- モーター種類※2 オリエンタルモーター
  - 【サーボモーター】
    - NXM620A（200W ブレーキなし）
    - NXM620M（200W ブレーキ付）
  - 【ステッピングモーター】
    - ARM66AC（ブレーキなし）
    - ARM66MC（ブレーキ付）
    - AZM66AC（ブレーキなし）
    - AZM66MC（ブレーキ付）

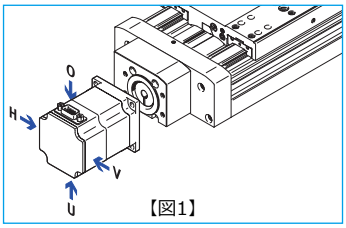
【オプション】

追加テーブル	F.15

【アクセサリ（別売）】

本体取付金具※3	F.13
溝ナット※3	F.13
センサ	F.14
センサ溝カバー	F.14
センサドグ	F.14
ラバーバッファ	F.13

【ケーブルの向き】



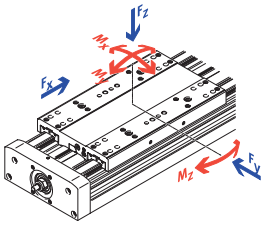
【図1】

※1　"-S" はストローク606mm 以上時のみ。
※2　モーターについては前付18をご参照ください。
※3　アクチュエータの組み付けに必要です。

仕　様

【基本仕様】

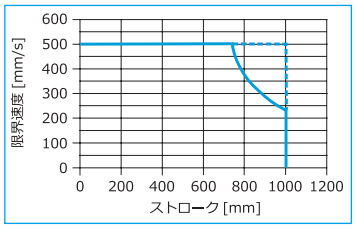
ボールねじ径		[mm]	12
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.02
許容スラスト荷重	Fx max.	[N]	300
許容荷重※1	Fy max.	[N]	3650
	Fz max.	[N]	3650
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	140
	My max.	[Nm]	275
	Mz max.	[Nm]	275
質　量※2	基　本	[kg]	4.5
	加　算※3	[kg/0.1m]	0.9
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～60
保護仕様※4			IP40



※1　テーブル上面中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。

ストローク – 限界速度特性

ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、定格速度を下回ることがありますので下グラフでご確認ください。



【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター定格出力		[W]	200
ボールねじリード		[mm]	10
定格速度		[mm/s]	500
最大可搬質量	水　平	[kg]	80
	垂　直	[kg]	10
定格推力		[N]	90

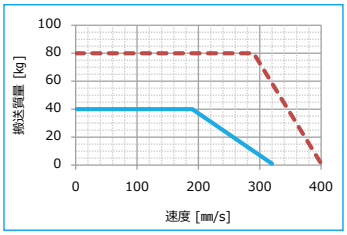
動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。

【ステッピングモーター仕様】

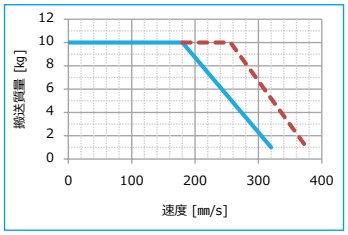
ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量や推力が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。
各加速度とも、デューティ50%時の値です。

速度 – 搬送質量特性

水　平

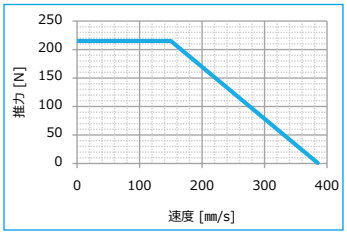


垂　直



1m/s²　3m/s²

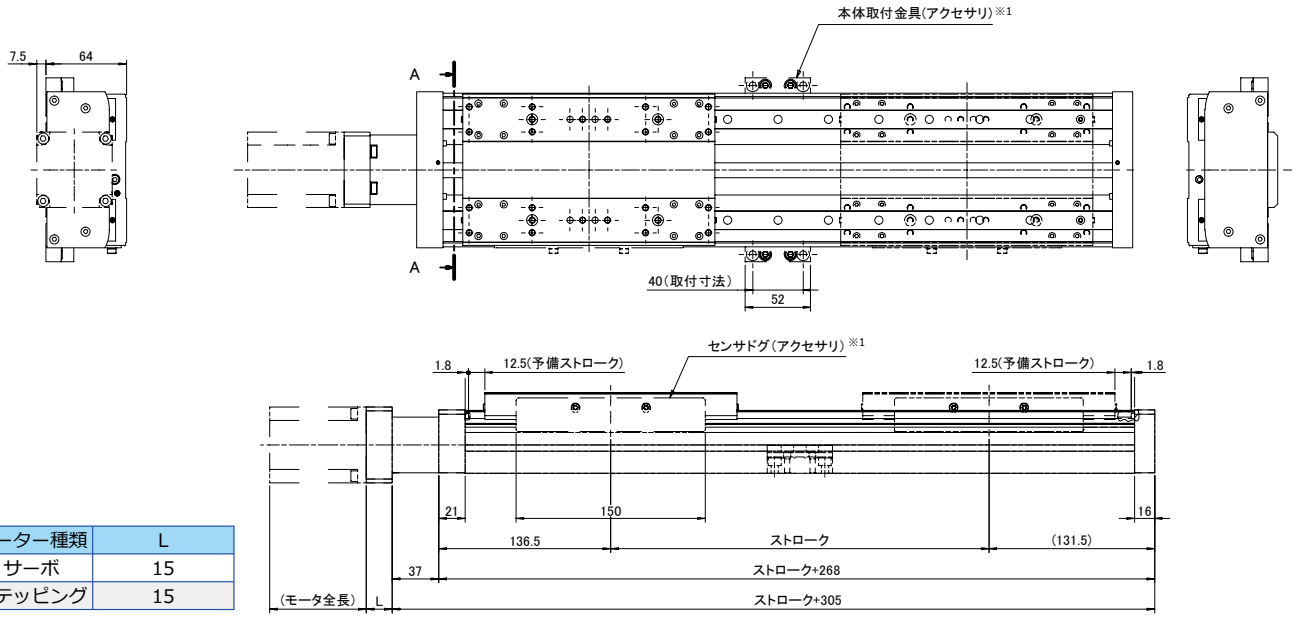
速度 – 推力特性





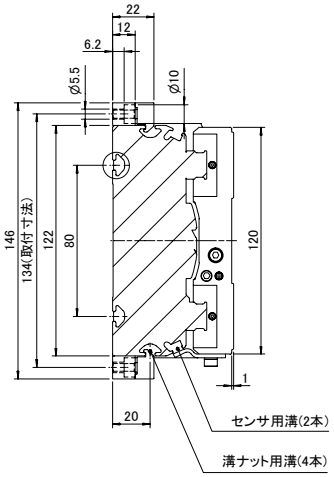
外形寸法図

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

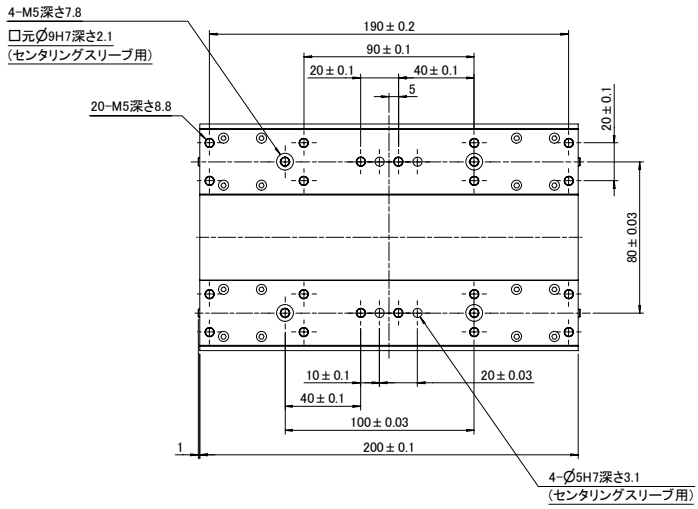


モーター種類	L
サーボ	15
ステッピング	15

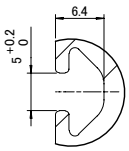
【A-A 断面】

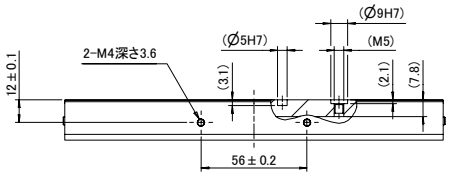


【テーブル詳細】



【取付溝詳細】





※1　アクセサリは全て別売です。

EGC-HD-BS

EGC-HD-160-BS

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

EGC – HD – 160 – **1000** – BS – **10P** **– S** – 0H – GK + MMA **O** **AZM69AC**

- ●ストローク　50～1900[mm]（1mm単位）
- ●ボールねじリード　10P：10mm　20P：20mm
- ●ボールねじサポート※1　無記入：サポートなし　–S：サポート付
- ●ケーブルの向き　無記入：モーターなし　O：O側　U：U側　V：V側　H：H側　下【図1】参照
- ●モーター種類※2 オリエンタルモーター
  - 【サーボモーター】
    - NXM640A（400W ブレーキなし）
    - NXM640M（400W ブレーキ付）
  - 【ステッピングモーター】
    - ARM69AC（ブレーキなし）
    - ARM69MC（ブレーキ付）
    - AZM69AC（ブレーキなし）
    - AZM69MC（ブレーキ付）

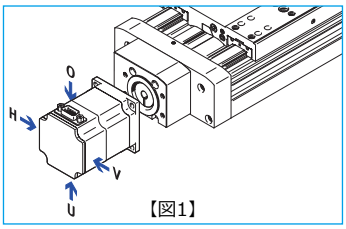
【オプション】

追加テーブル	F.15
ダストワイパ	

【アクセサリ（別売）】

本体取付金具※3	F.13
溝ナット※3	F.13
センサ	F.14
センサ溝カバー	F.14
センサドグ	F.14
ラバーバッファ	F.13

【ケーブルの向き】



【図1】

※1　"-S" はストローク681mm 以上時のみ。
※2　モーターについては前付18をご参照ください。
※3　アクチュエータの組み付けに必要です。

仕　様

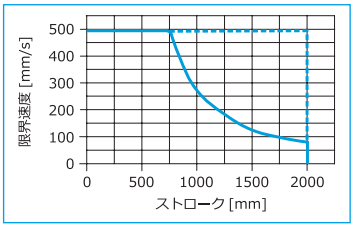
【基本仕様】

ボールねじ径		[mm]	15
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.02
許容スラスト荷重	Fx max.	[N]	600
許容荷重※1	Fy max.	[N]	5600
	Fz max.	[N]	5600
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	300
	My max.	[Nm]	500
	Mz max.	[Nm]	500
質　量※2	基　本	[kg]	8.0
	加　算※3	[kg/0.1m]	1.38
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～60
保護仕様※4			IP40

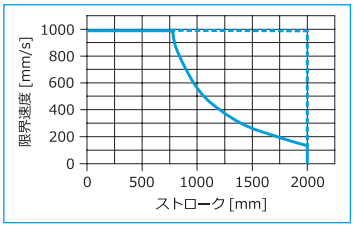
ストローク – 限界速度特性

ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、定格速度を下回ることがありますので下グラフでご確認ください。

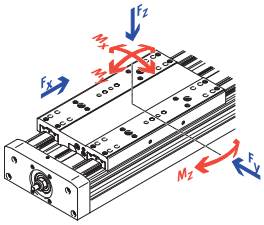
●リード10mm



●リード20mm



サポートなし　　サポート付



※1　テーブル上面中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。



【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター定格出力		[W]	400	
ボールねじリード		[mm]	10	20
定格速度		[mm/s]	500	1000
最大可搬質量	水　平	[kg]	160	80
	垂　直	[kg]	30	15
定格推力		[N]	270	120

動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。

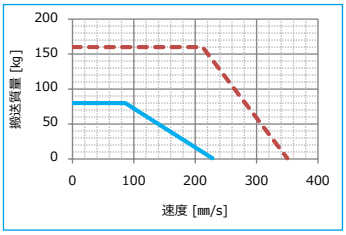
【ステッピングモーター仕様】

ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量や推力が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。グラフは各加速度とも、デューティ50%時の値です。

速度 – 搬送質量特性

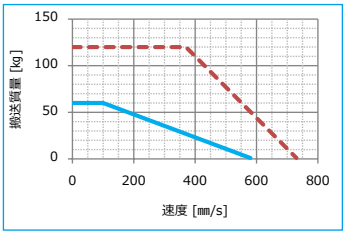
●リード10mm

水　平

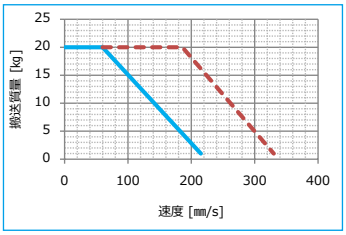


●リード20mm

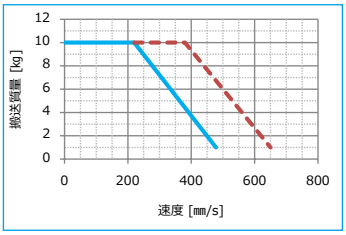
水　平



垂　直



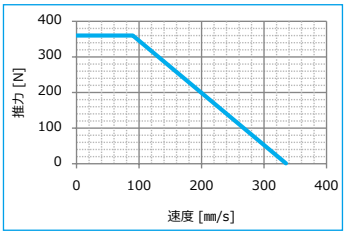
垂　直



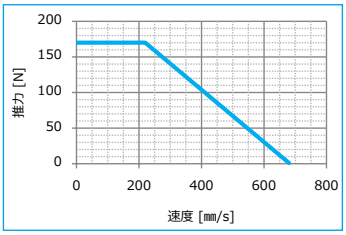
1m/s²　3m/s²

速度 – 推力特性

●リード10mm



●リード20mm

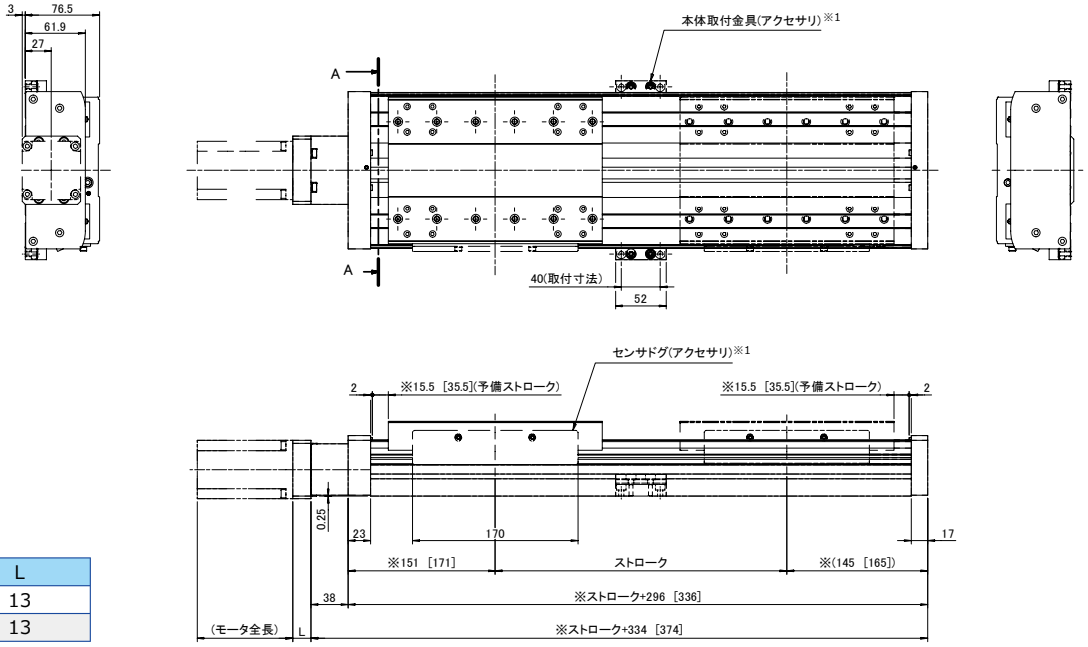


EGC-HD-BS

EGC-HD-160-BS

外形寸法図

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

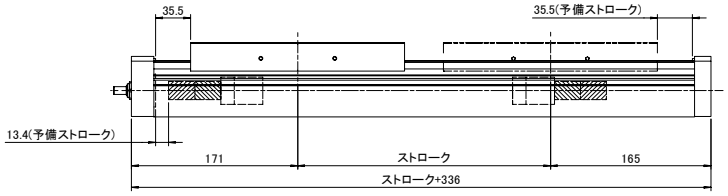


モーター種類	L
サーボ	13
ステッピング	13

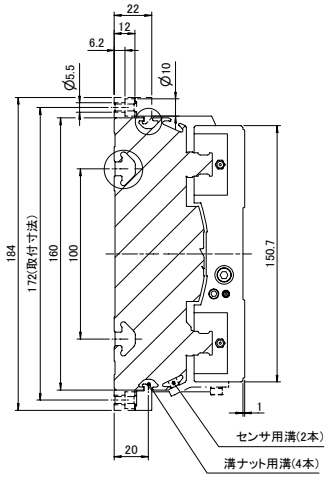
※：[ ] 内寸法はストローク1377mm 以上

【ボールねじサポート付】

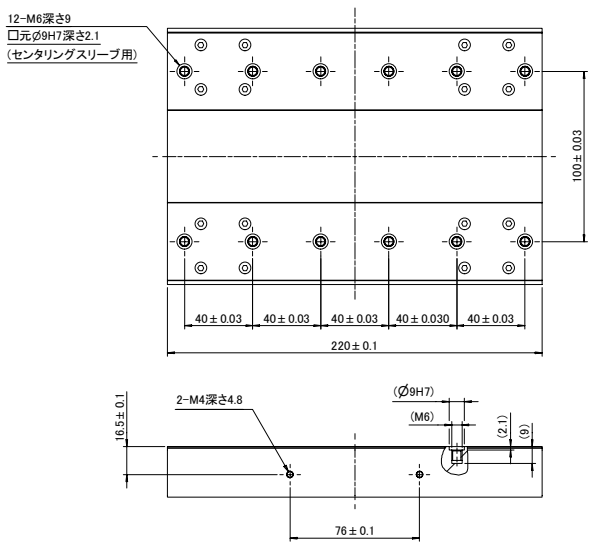
予備ストロークはアクチュエータのストロークやボールねじサポートの有無によって変わります。
ストローク1377mm 以上でボールねじサポート付の場合の予備ストロークは下図を参照下さい。



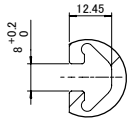
【A-A 断面】



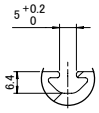
【テーブル詳細】



【底面取付溝詳細】



【側面取付溝詳細】



※1 アクセサリは全て別売です。

EGC-TB
EGC-HD-TB
ELGA-TB
ELGR-TB ELGG-TB
EGC-BS
EGC-HD-BS
ELGA-BS
EGSK
ESBF-BS
EGSL-BS
ERMB



EGC-HD-220-BS

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

EGC − HD − 220 − **1000** − BS − **10P** **− S** − 0H − GK + MMA **O** **モーター形式**

- ●ストローク　50～2400[mm]（1mm単位）
- ●ボールねじリード　10P：10mm　25P：25mm
- ●ボールねじサポート※1　無記入：サポートなし　−S：サポート付
- ●ケーブルの向き　無記入：モーターなし　O：O側　U：U側　V：V側　H：H側　下【図1】参照
- モーター形式はお問い合わせください

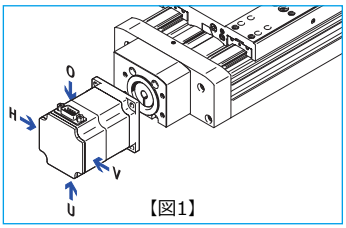
【オプション】

追加テーブル	F.15
ダストワイパ	

【アクセサリ（別売）】

本体取付金具※2	F.13
溝ナット※2	F.13
センサ	F.14
センサ溝カバー	F.14
センサドグ	F.14
ラバーバッファ	F.13

【ケーブルの向き】



【図1】

※1　"-S" はストローク784mm 以上時のみ。
※2　アクチュエータの組み付けに必要です。

仕　様

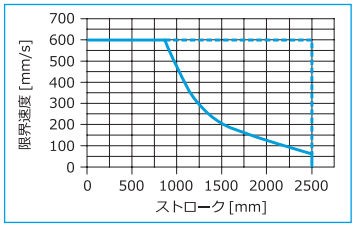
【基本仕様】

ボールねじ径		[mm]	25
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.02
許容スラスト荷重	Fx max.	[N]	1300
許容荷重※1	Fy max.	[N]	13000
	Fz max.	[N]	13000
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	900
	My max.	[Nm]	1450
	Mz max.	[Nm]	1450
質　量※2	基　本	[kg]	22.0
	加　算※3	[kg/0.1m]	2.5
使用周囲温度範囲		[℃]	-10～60
保護仕様※4			IP40

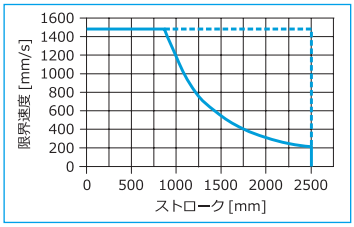
ストローク − 限界速度特性

ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、定格速度を下回ることがありますので下グラフでご確認ください。 なおこのグラフは、アクチュエータ本体の速度上限を示した値であり、定格速度ではありません。

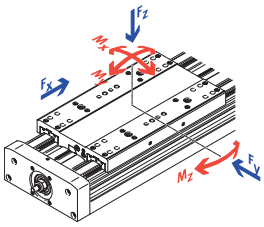
●リード10mm



●リード25mm



サポートなし　　サポート付



※1　テーブル上面中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。

【サーボモーター仕様】

サーボモーター組み合わせ時の仕様についてはお問い合わせください。

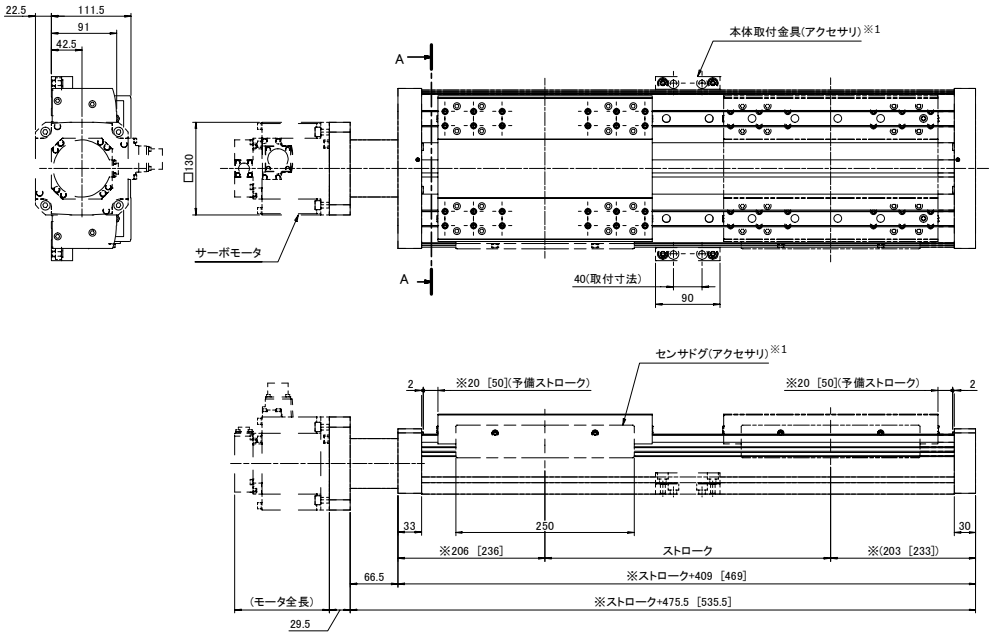
EGC-TB
EGC-HD-TB
ELGA-TB
ELGR-TB ELGG-TB
EGC-BS
EGC-HD-BS
ELGA-BS
EGSK
ESBF-BS
EGSL-BS
ERMB

EGC-HD-BS

EGC-HD-220-BS

外形寸法図

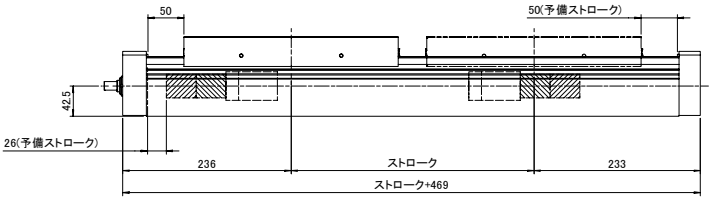
CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad



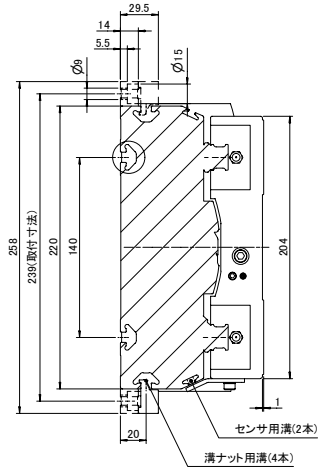
※：[ ] 内寸法はストローク1604mm 以上

【ボールねじサポート付】

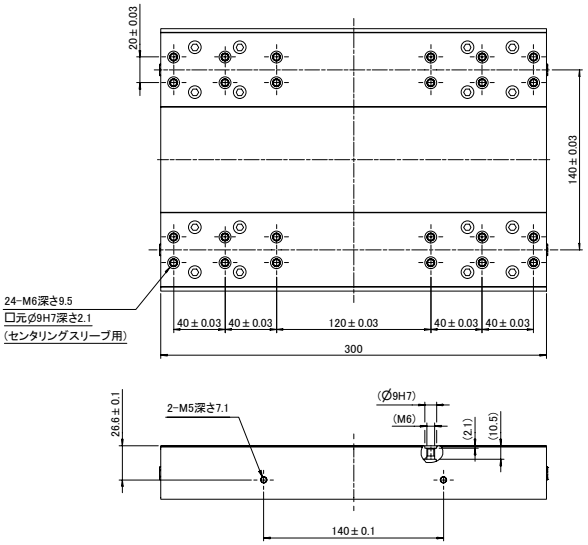
予備ストロークはアクチュエータのストロークやボールねじサポートの有無によって変わります。
ストローク1604mm 以上でボールねじサポート付の場合の予備ストロークは下図を参照下さい。



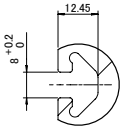
【A-A 断面】



【テーブル詳細】



【取付溝詳細】



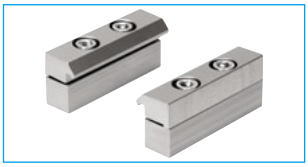
※1　アクセサリは全て別売です。



アクセサリ（別売）

本体取付金具

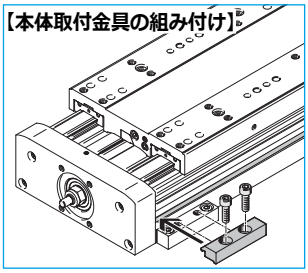
RoHS



製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
558043	MUE-70/80	125, 160	0.080
558044	MUE-120/185	220	0.290

材質：アルミアルマイト処理
販売単位：1セット（本体取付金具2個、ボルト4本）

【本体取付金具の組み付け】



1. 本体取付金具を上下、2部品に分割
2. 下側のパーツをアクチュエータ本体の側面に沿わせ架台に固定（架台に固定するためのねじは付属しません）
3. 上側のパーツをアクチュエータ側面の取り付け溝にはめ込み、付属の六角穴付きボルトで上下のパーツを締め付けて固定（六角穴付きボルトの締付トルクは下表参照）

サイズ	125	160	220
ねじサイズ	M5	M5	M8
締付トルク [Nm]	5	5	20

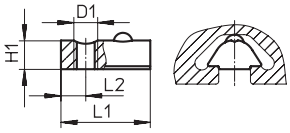
【注意】
アクチュエータの取付面の平面度はストロークの0.05%以下（max.0.5mm）になるよう配慮してください。
組み付け時の寸法についてはアクチュエータの外形寸法図をご参照ください。

溝ナット



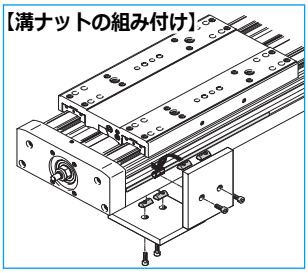
製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
150914	NST-5-M5	125, 160(側面)	0.003
150915	NST-8-M6	160(底面), 220	0.011

材質：鋼
販売単位：1個



形式	D1	H1	L1	L2
NST-5-M5	M5	4.4	12	4
NST-8-M6	M6	7.2	22.5	6.25

【溝ナットの組み付け】



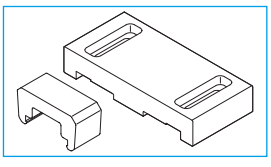
1. 溝ナットをアクチュエータ本体の側面または底面の取付溝に挿入
2. 組み付けたい部品を固定（固定するためのねじは付属しません）

サイズ	125	160	220
ねじサイズ	M5	M5	M6
締付トルク [Nm]	5.9	5.9	9.9

【注意】
アクチュエータの組み付けには本体取付金具，溝ナットのいずれかが必要になります。

バッファ

RoHS



リテーナ+バッファ

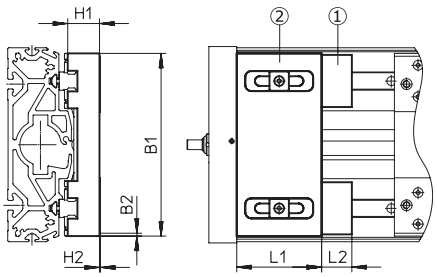
サイズ	リテーナ			バッファ※1		
	製品番号	形　式	質　量 [kg]	製品番号	形　式	質　量 [kg]
125	1662803	EAYH-L2-125-N	0.260	1662475	NPE-125	0.006
160	1669259	EAYH-L2-160-N	0.617	1672593	NPE-160	0.013
220	1669260	EAYH-L2-220-N	1.195	1672598	NPE-220	0.033

※1　バッファのアクチュエータへの組み付けにはリテーナが必要になります。

【注意】
オプションのダストワイパの内蔵：GP とは組み合わせられません。

材質
バッファ ： ポリウレタン
リテーナ ： アルミアルマイト処理

販売単位
バッファ：1個
リテーナ：1セット（リテーナ1個、スリーブ2個、ボルト2本）



① バッファ（どちら側でも取付可能）
② リテーナ

サイズ	B1	B2	H1	H2	L1	L2
125	120	0.2	19.8	0.4	50	17
160	150.7	–	26.2	0.8	70	25
220	204	0.5	38.7	0.1	70	30

EGC-HD-BS

アクセサリ（別売）

誘導形近接センサ※1 RoHS

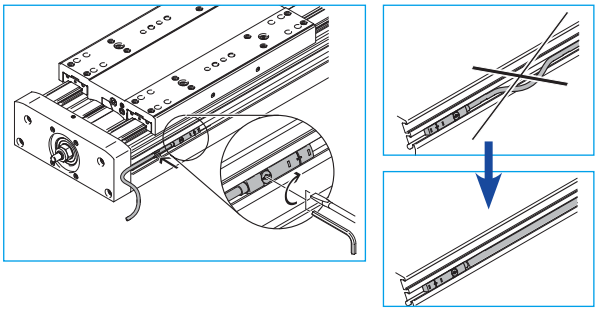


販売単位：1本

製品番号	形式	出力	接点※2	ケーブル長さ[m]	配線方式
551396	SIES-8M-NS-24V-K-7,5-OE	NPN	N.O.	7.5	3線バラ
551401	SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE		N.C.		
551386	SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE	PNP	N.O.		
551391	SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE		N.C.		

※1　センサの仕様については、技術資料（技2）をご参照ください。
※2　N.O.：ノーマルオープン
　　N.C.：ノーマルクローズ

【センサの組み付け】
1. センサ溝にセンサを挿入
2. マイナスドライバーまたは六角レンチで固定（締付トルクは0.6Nm 以下）
　【注意】強く締めすぎるとセンサの破損の原因になることがあります。
3. ケーブルがセンサ溝からはみ出さないようセンサ溝カバーでケーブルを固定



センサ溝カバー※1 RoHS

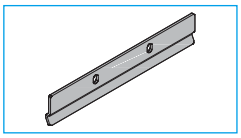


製品番号	形式
563360	ABP-5-S1

販売単位：1セット（500㎜×2本）

※1　センサ溝カバーは1本の長さが500mm です。ご使用の際は、必要な長さにカットしてください。

センサドグ※1 RoHS

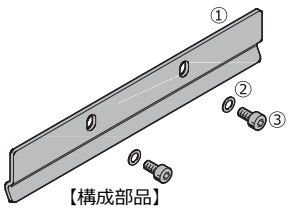


製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
570027	SF - EGC - HD -1-125	125	0.070
1645872	SF - EGC - HD -1-160	160	0.160
1645866	SF - EGC - HD -1-220	220	0.310

材質：亜鉛めっき鋼
販売単位：1セット（センサドグ1個、ボルト2本、ワッシャ2個）

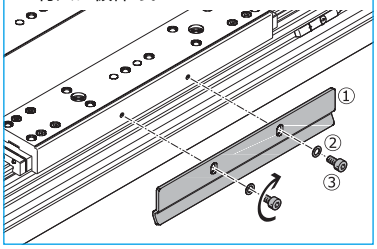
※1　組み付け時の寸法についてはアクチュエータの外形寸法図をご参照ください。

【センサドグの組み付け】

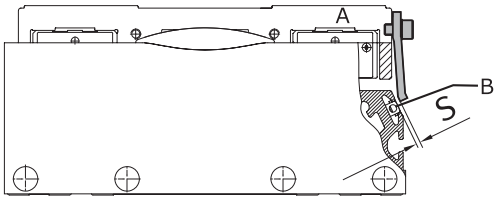


【構成部品】
① センサドグ　1個
② ワッシャ　2個
③ 六角穴付きボルト　2本

1. センサドグ①をテーブル（A）側面の取付穴に仮締め。



2. センサ（B）とセンサドグのギャップ（S）を調整し固定。
　締付トルク：2.9Nm
　S＝0.1～1.5mm





オプション

アクチュエータ基本形式を変更することでテーブル形状などのオプションが可能になります。
オプションの場合、その組み合わせにより寸法や可動範囲が変わることがありますので詳細についてはお問い合わせください。

オプション形式

556820　EGC – HD – 160 – 1500 – BS – 20P – S – 0H – GK – KR

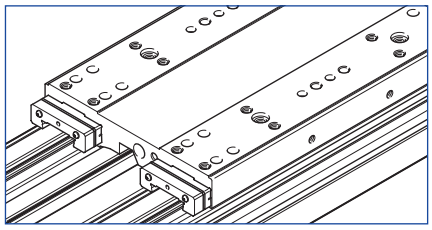
- 556820 ● 製品番号
  - 556819 : EGC-HD-125-BS
  - 556820 : EGC-HD-160-BS
  - 556821 : EGC-HD-220-BS
- 160 ● サイズ
  - 125 :
  - 160 :
  - 220 :
- 1500 ● ストローク
  - 50～900
  - 50～1900
  - 50～2400
- 20P ● ボールねじリード
  - 10P : 10mm : サイズ125, 160, 220
  - 20P : 20mm : サイズ160
  - 25P : 25mm : サイズ220
- S ● ボールねじサポート
  - 無記入 : サポートなし
  - -S : サポート付
- GK ● テーブル
  - GK : 標　準
  - GP : ダストワイパ
- KR ● 追加テーブル
  - 無記入 : な　し
  - -KL : L 側1台付
  - -KR : R 側1台付

2D/3D CAD データがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

オプション対応表

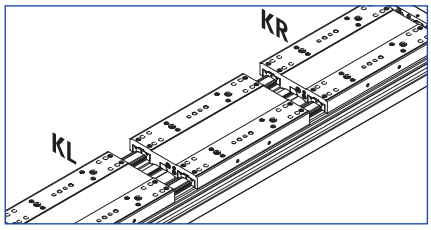
	名　称	形式コード	アクチュエータサイズ		
			125	160	220
テーブル	ダストワイパ	-GP	–	○	○
追加テーブル	L 側1台	-KL	○	○	○
	R 側1台	-KR	○	○	○

●ダストワイパ内蔵：GP



粉塵からガイドレールを保護する接触スクレーパとグリス給油間隔を改善する潤滑シールを内蔵しました。

●追加テーブル：KL, KR



テーブルを追加して、ピッチング・ヨーイング方向の許容モーメントが向上します。大きいワークの搬送に最適です。

EGC-HD-BS

EGC-HD-BS シリーズ　見積依頼書

◆お客様情報

貴社名		所属部署	
お名前	様	Tel.	( ) –
E-mail		Fax	( ) –

◆形　式

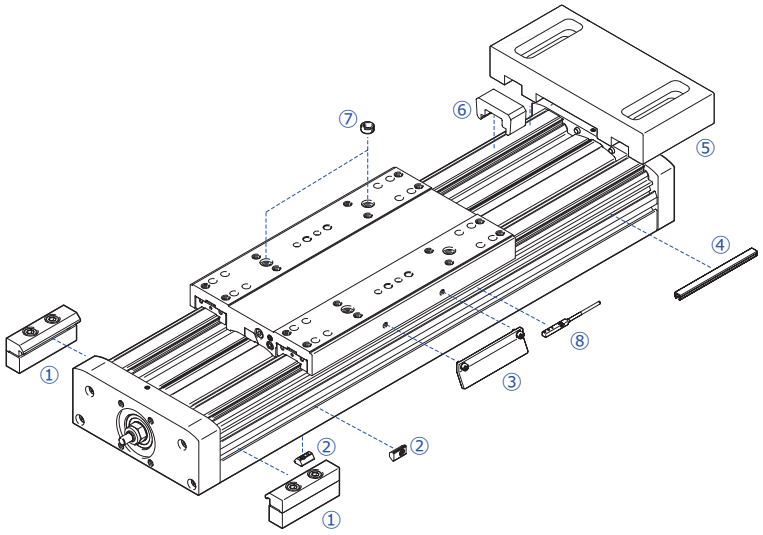
アクチュエータ基本形式		アッセンブリ形式
	+ MMA	

◆数　量

台

◆アクセサリ

No.	名称	数量
①	本体取付金具※1	セット
②	溝ナット※1	個
③	センサドグ	セット
④	センサ溝カバー	セット
⑤	リテーナ	個
⑥	バッファ	個
⑦	センタリングスリーブ※2	個



No.	名称	出力	接点	ケーブル長さ（m）	配線方式	数量
⑧	誘導形近接センサ	NPN	N.O.	7.5	3線バラ	本
			N.C.			本
		PNP	N.O.			本
			N.C.			本

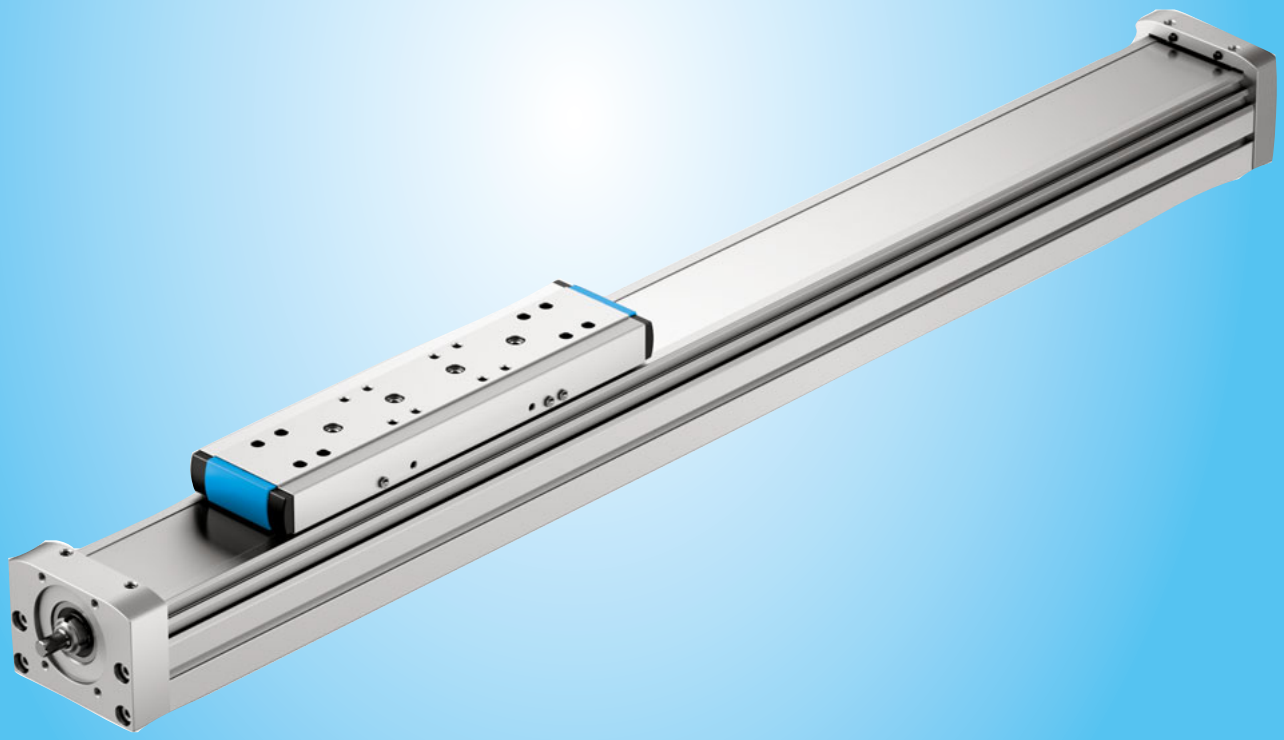
※1　アクチュエータの組み付けにいずれかが必要になります。サイズ160は、側面と底面で取付溝サイズが異なりますので F.13をご参照ください。
※2　アクチュエータに2個付属します。販売単位：10個

◆その他の要望事項

オリムベクスタ株式会社　E-mail：orimvexta@orientalmotor.co.jp

営業課	FAX (03)5820-5687	茨城営業所	FAX (029)863-1710	諏訪営業所	FAX (0266)28-7198	滋賀営業所	FAX (077)564-2020
札幌営業所	FAX (011)272-1172	千葉営業所	FAX (043)272-0512	長野営業所	FAX (0265)78-3651	京都営業所	FAX (075)353-7892
鶴岡営業所	FAX (0235)24-8230	大宮営業所	FAX (048)664-3623	静岡営業所	FAX (054)255-2737	関西営業所	FAX (06)6330-6628
東北営業所	FAX (022)227-2830	西東京営業所	FAX (042)552-5205	北陸営業所	FAX (076)431-0232	大阪営業所	FAX (06)6864-7000
郡山営業所	FAX (024)922-5611	南関東営業所	FAX (045)982-1600	豊田営業所	FAX (0566)73-5306	中国営業所	FAX (086)803-5366
長岡営業所	FAX (0258)94-6037	甲府営業所	FAX (055)278-1628	中部営業所	FAX (052)223-2617	四国営業所	FAX (087)821-5234
北関東営業所	FAX (027)326-7541	上田営業所	FAX (0268)27-6207	三重営業所	FAX (059)221-5040	九州営業所	FAX (092)473-1580

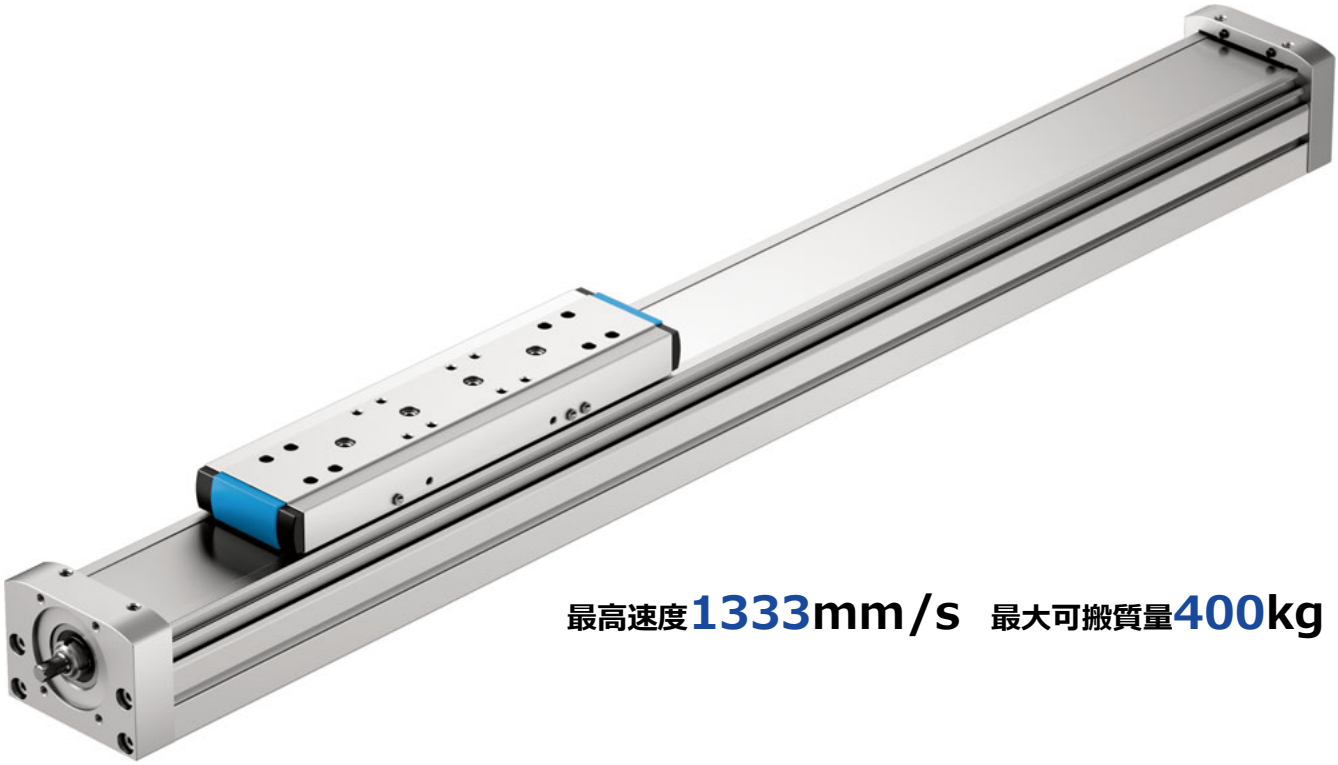
ELGA-BS シリーズ



特　長 ------ G.2
ELGA-BS-70 ------ G.6
ELGA-BS-80 ------ G.8
ELGA-BS-120 ------ G.11
ELGA-BS-150 ------ G.13
アクセサリ ------ G.15

ELGA-BS

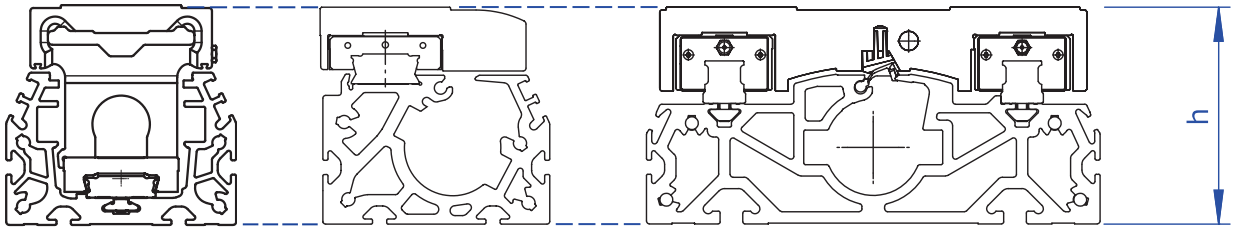
最大ストローク3000mm（1mm 単位で指定可）



最高速度1333mm/s　最大可搬質量400kg

互換性

取付寸法は ELGA-TB-KF（ベルト駆動タイプ）や EGC シリーズと互換性があります。
また EGC-BS や EGC-HD-BS と同じボールねじを採用。
用途に合わせて最適なものをお選びいただけます。



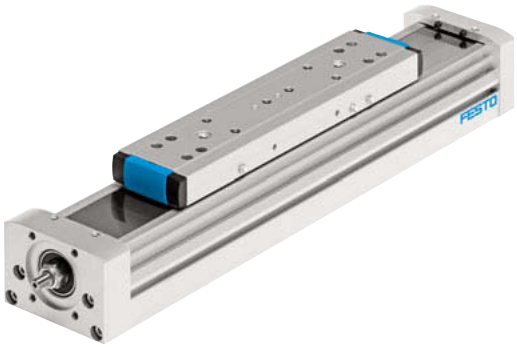
【ELGA-BS】　【EGC-BS】　【EGC-HD-BS】

シリーズ		ELGA-BS/EGC-BS				EGC-HD-BS		
サイズ		70	80	120	150/185	125	160	220
ボールねじ径	[mm]	Φ12	Φ15	Φ25	Φ40	Φ12	Φ15	Φ25
高さ h	[mm]	64	76.5	111.5	互換無	64	76.5	111.5



簡易防塵構造

ステンレスバンドとマグネットテープで隙間を防ぎ、
アクチュエータ内部への異物侵入を最小限に抑えます。
継手を付けてエアパージも可能です。



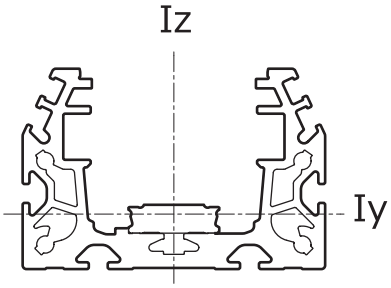


高剛性

高強度、高剛性を実現する最適なフレーム断面を形成しました。
架台の梁としても十分な剛性があります。

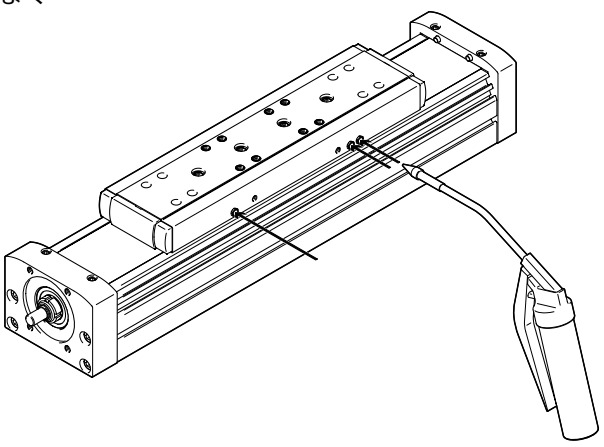
◆ 断面2次モーメント　[mm⁴]

サイズ	リニアガイド	
	Iy	Iz
70	1.65x10⁵	4.72x10⁵
80	3.10x10⁵	9.77x10⁵
120	1.24x10⁶	3.80x10⁶
150	4.70x10⁶	11.81x10⁶



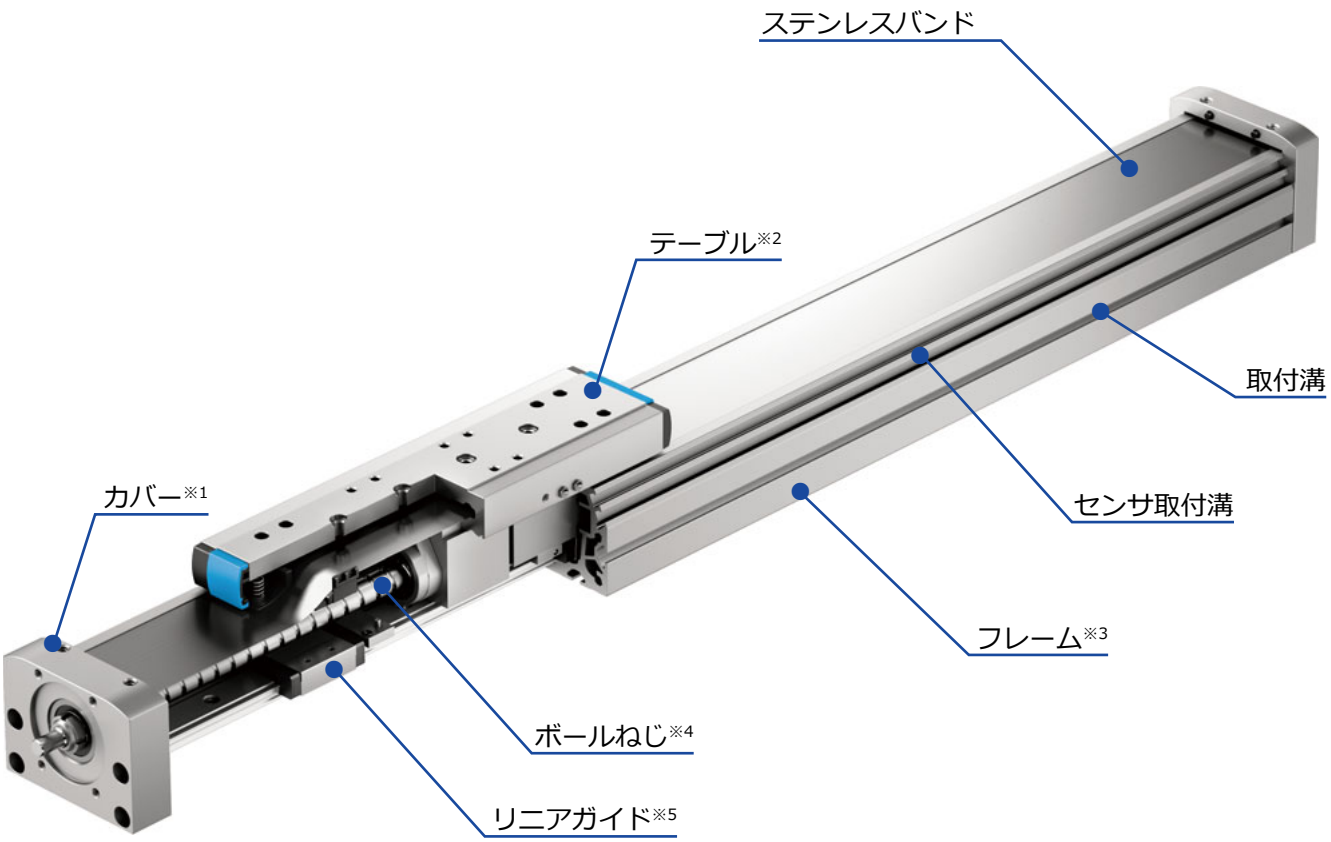
メンテナンス

ガイドやボールねじの給油はステンレスバンドを外すことなく
テーブル側面の給油口から注入することが可能です。



ELGA-BS

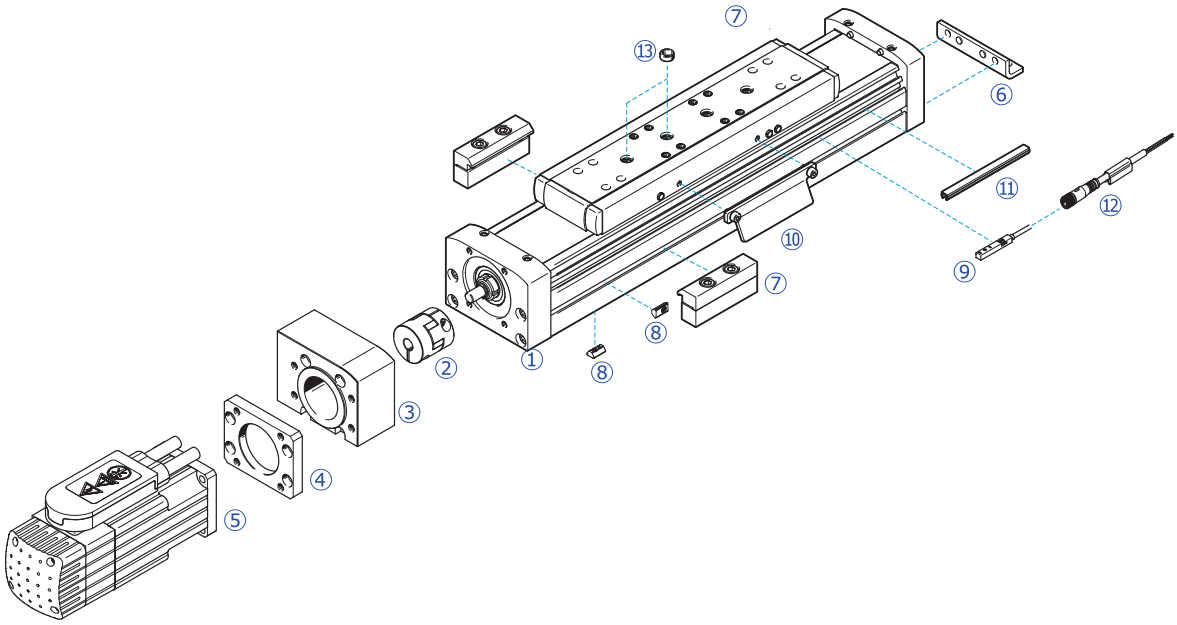
構　造



※1 アルミ アルマイト処理
※2 アルミ アルマイト処理
※3 アルミ アルマイト処理
※4 鋼
※5 ELGA-BS-70/80：ステンレス
　　ELGA-BS-120/150：鋼 防錆皮膜処理



構成部品



No.	名　称		備　考
①	アッセンブリ	アクチュエータ	
②		カップリング	モーター取付キット
③		カップリングケース	
④		中間フランジ	
⑤		モーター	
⑥	アクセサリ（別売）	フート金具※	1セット（フート金具2個、ボルト4本）
⑦		本体取付金具※	1セット（本体取付金具2個、ボルト4本）
⑧		溝ナット※	
⑨		誘導形近接センサ	
⑩		センサドグ	センサ使用時に必要になります。
⑪		センサ溝カバー	1セット（500mm ×2本）
⑫		ケーブル付ソケット	3ピン M8センサ専用（お問い合わせください）
⑬		センタリングスリーブ	①アクチュエータに2個付属します。

※アクチュエータの組み付けには※印のいずれかが必要になります。

【注意】
●センサは原点用にはノーマルオープンを、オーバーラン検出用にはノーマルクローズをそれぞれ推奨します。

ELGA-BS

ELGA-BS-70

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

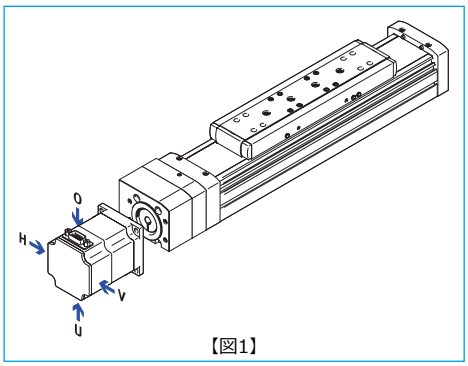
ELGA - BS - KF - 70 － **500** － 0H － **10P** － ML ＋ MMA **O** **AZM66AC**

- ●ストローク　50～900[mm]（1mm単位）
- ●ボールねじリード　10P ： 10mm
- ●ケーブルの向き　無記入 ：モーターなし　O ：O 側　U ：U 側　V ：V 側　H ：H 側　下【図1】参照
- ●モーター種類※1 オリエンタルモーター
  - 【サーボモーター】
    - NXM620A（200W ブレーキなし）
    - NXM620M（200W ブレーキ付）
  - 【ステッピングモーター】
    - ARM66AC（ブレーキなし）
    - ARM66MC（ブレーキ付）
    - AZM66AC（ブレーキなし）
    - AZM66MC（ブレーキ付）

【アクセサリ（別売）】

フート金具※2	G.15
本体取付金具※2	G.15
溝ナット※2	G.15
センサ	G.16
センサ溝カバー	G.16
センサドグ	G.16

【モーター組み付け位置・ケーブルの向き】



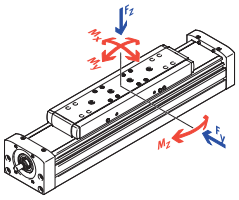
【図1】

※1　モーターについては前付18をご参照ください。
※2　アクチュエータの組み付けに必要です。

仕　様

【基本仕様】

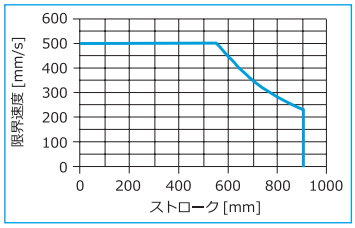
ボールねじ径		[mm]	12
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.02
許容スラスト荷重	Fx max.	[N]	300
許容荷重※1	Fy max.	[N]	1500
	Fz max.	[N]	1850
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	16
	My max.	[Nm]	132
	Mz max.	[Nm]	132
質　量※2	基　本	[kg]	2.6
	加　算※3	[kg/0.1m]	0.33
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～60
保護仕様※4			IP40



※1　テーブル上面中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。

ストローク － 限界速度特性

ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、定格速度を下回ることがありますので下グラフでご確認ください。



【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター定格出力		[W]	200
ボールねじリード		[mm]	10
定格速度		[mm/s]	500
最大可搬質量	水　平	[kg]	40
	垂　直	[kg]	10
定格推力		[N]	90

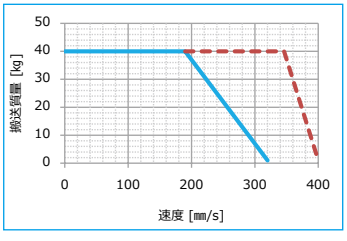
動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。

【ステッピングモーター仕様】

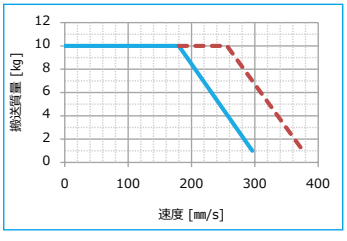
ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量や推力が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。グラフはデューティ50%時の値です。

速度 － 搬送質量特性

水　平

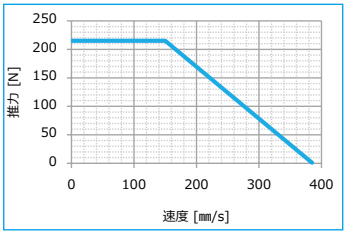


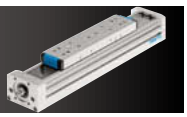
垂　直



1m/s²　3m/s²

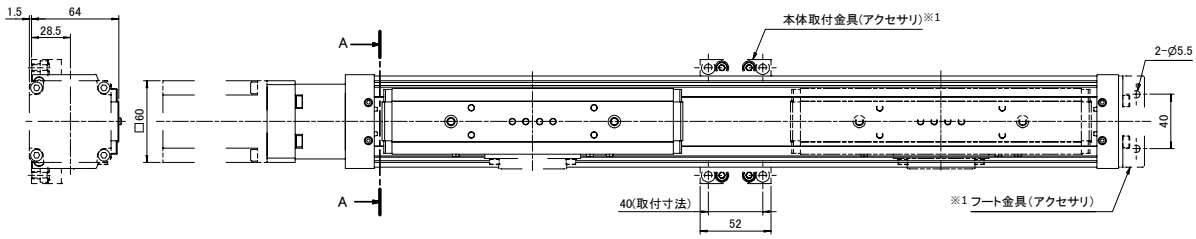
速度 － 推力特性

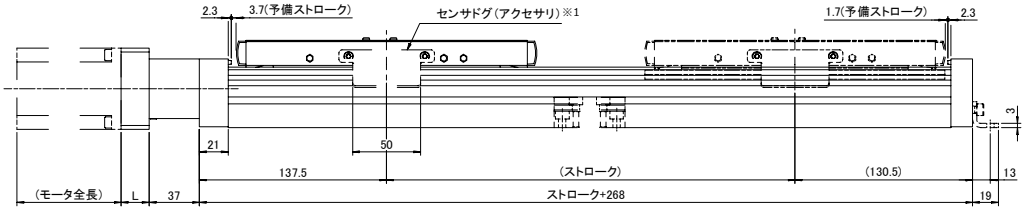




外形寸法図

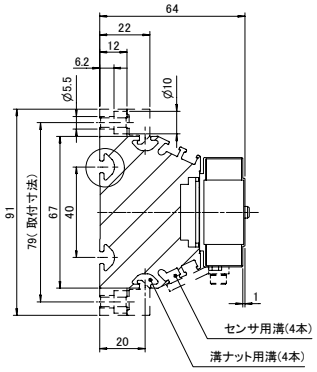
CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad



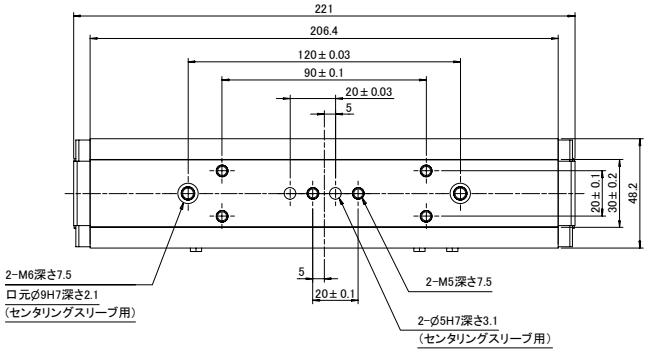


モーター種類	L
サーボ	15
ステッピング	15

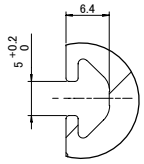
【A-A 断面】

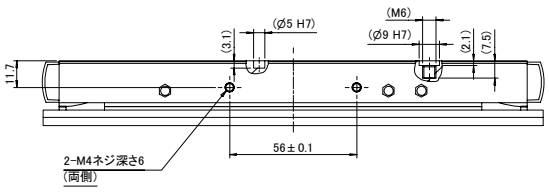


【テーブル詳細】



【取付溝詳細】





※1 アクセサリは全て別売です。

ELGA-BS

ELGA-BS-80

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

ELGA - BS - KF – 80 – **1000** – 0H – **20P** – ML + MMA **O** **AZM69AC**

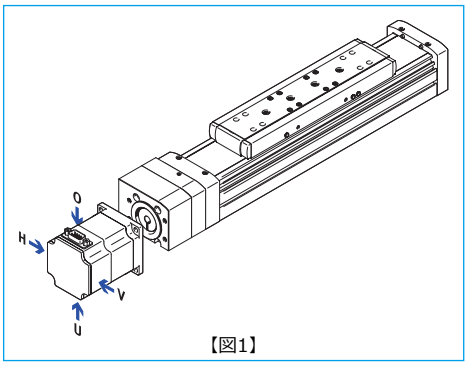
- ●ストローク　50～1940[mm]（1mm単位）
- ●ボールねじリード　10P：10mm　20P：20mm
- ●ケーブルの向き　無記入：モーターなし　O：O側　U：U側　V：V側　H：H側　下【図1】参照
- ●モーター種類※1 オリエンタルモーター
  - 【サーボモーター】
    - NXM640A（400W ブレーキなし）
    - NXM640M（400W ブレーキ付）
  - 【ステッピングモーター】
    - ARM69AC（ブレーキなし）
    - ARM69MC（ブレーキ付）
    - AZM69AC（ブレーキなし）
    - AZM69MC（ブレーキ付）

【アクセサリ（別売）】

フート金具※2	G.15
本体取付金具※2	G.15
溝ナット※2	G.15
センサ	G.16
センサ溝カバー	G.16
センサドグ	G.16

※1　モーターについては前付18をご参照ください。
※2　アクチュエータの組み付けに必要です。

【モーター組み付け位置・ケーブルの向き】



【図1】

仕　様

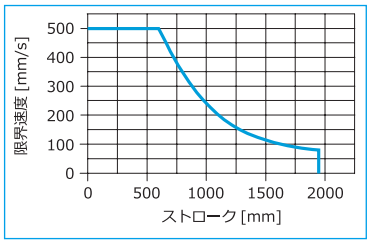
【基本仕様】

ボールねじ径		[mm]	15
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.02
許容スラスト荷重	Fx max.	[N]	600
許容荷重※1	Fy max.	[N]	2050
	Fz max.	[N]	3050
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	36
	My max.	[Nm]	228
	Mz max.	[Nm]	228
質　量※2	基　本	[kg]	4.6
	加　算※3	[kg/0.1m]	0.46
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～60
保護仕様※4			IP40

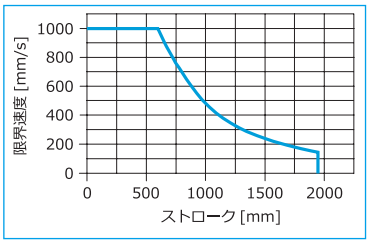
ストローク – 限界速度特性

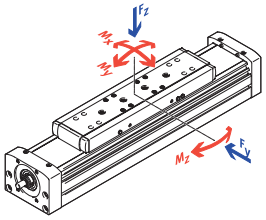
ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、定格速度を下回ることがありますので下グラフでご確認ください。

●リード10mm



●リード20mm





※1　テーブル上面中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。



【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター定格出力		[W]	400	
ボールねじリード		[mm]	10	20
定格速度		[mm/s]	500	1000
最大可搬質量	水　平	[kg]	80	
	垂　直	[kg]	30	15
定格推力		[N]	270	120

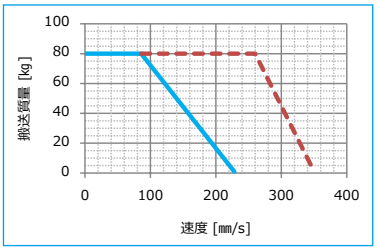
動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。

【ステッピングモーター仕様】

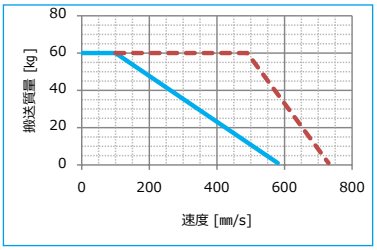
ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量や推力が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。グラフは各加速度とも、デューティ50%時の値です。

速度 － 搬送質量特性

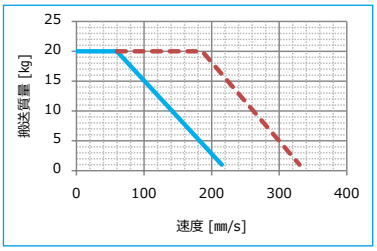
●リード10mm
水　平



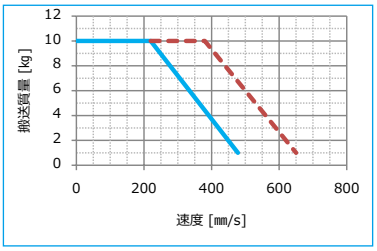
●リード20mm
水　平



垂　直



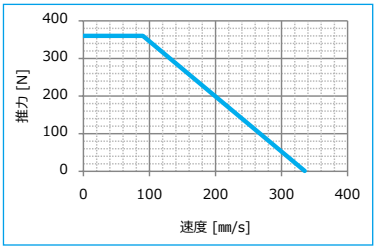
垂　直



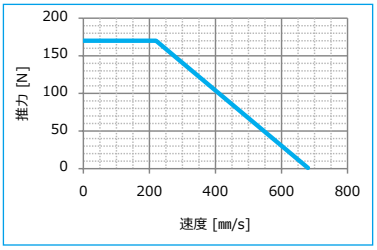
1m/s²　3m/s²

速度 － 推力特性

●リード10mm



●リード20mm

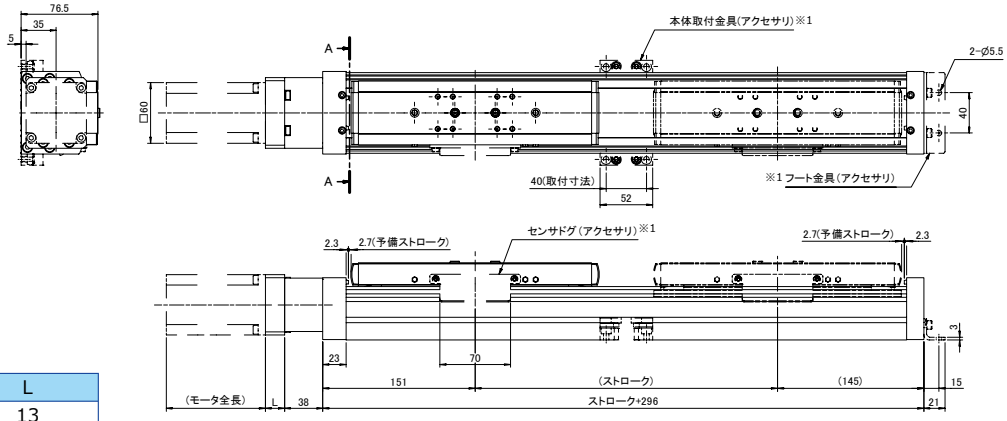


ELGA-BS

ELGA-BS-80

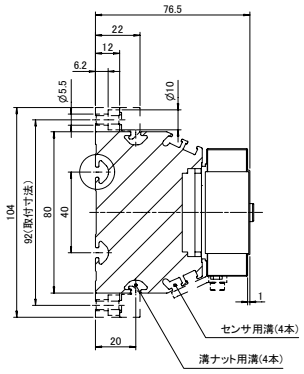
外形寸法図

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

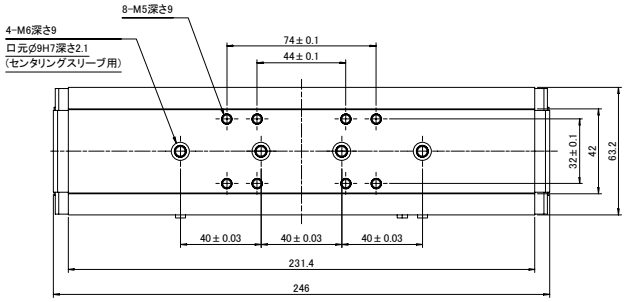


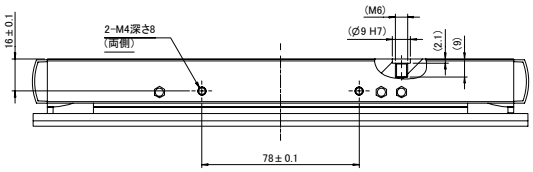
モーター種類	L
サーボ	13
ステッピング	13

【A-A 断面】

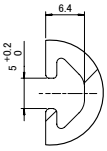


【テーブル詳細】





【取付溝詳細】



※1　アクセサリは全て別売です。



ELGA-BS-120

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

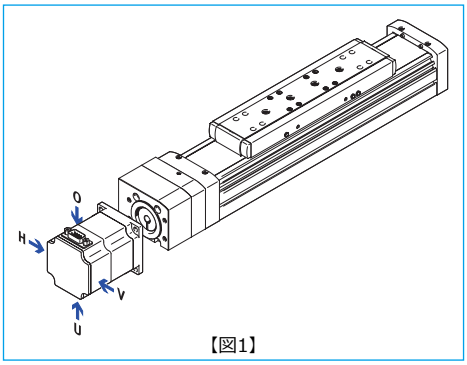
ELGA - BS - KF – 120 – **1500** – 0H – **25P** – ML + MMA **O** **モーター形式**

- 1500：●ストローク　50～2460[mm]（1mm単位）
- 25P：●ボールねじリード　10P：10mm　25P：25mm
- O：●ケーブルの向き　無記入：モーターなし　O：O側　U：U側　V：V側　H：H側　下【図1】参照
- モーター形式：モーター形式はお問い合わせください

【アクセサリ（別売）】

フート金具※1	G.15
本体取付金具※1	G.15
溝ナット※1	G.15
センサ	G.16
センサ溝カバー	G.16
センサドグ	G.16

【モーター組み付け位置・ケーブルの向き】



【図1】

※1　アクチュエータの組み付けに必要です。

仕　様

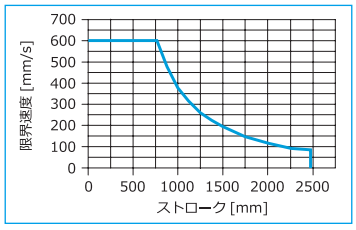
【基本仕様】

ボールねじ径		[mm]	25
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.02
許容スラスト荷重	Fx max.	[N]	1300
許容荷重※1	Fy max.	[N]	5500
	Fz max.	[N]	6890
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	104
	My max.	[Nm]	680
	Mz max.	[Nm]	680
質　量※2	基　本	[kg]	13.4
	加　算※3	[kg/0.1m]	0.99
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～60
保護仕様※4			IP40

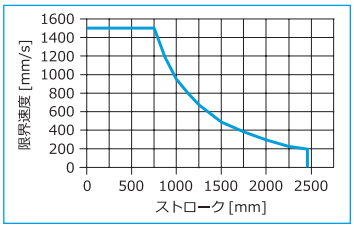
ストローク – 限界速度特性

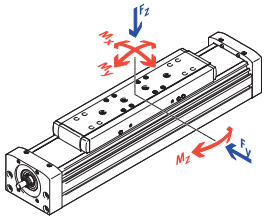
ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、定格速度を下回ることがありますので下グラフでご確認ください。なおこのグラフは、アクチュエータ本体の速度上限を示した値であり、定格速度ではありません。

リード10mm



リード25mm





※1　テーブル上面中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。

【サーボモーター仕様】

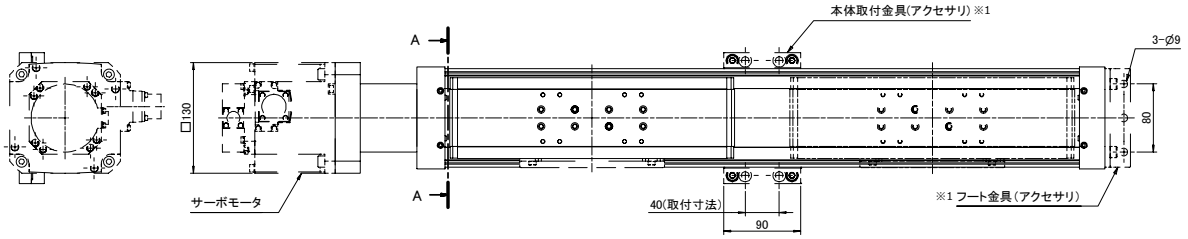
サーボモーター組み合わせ時の仕様についてはお問い合わせください。

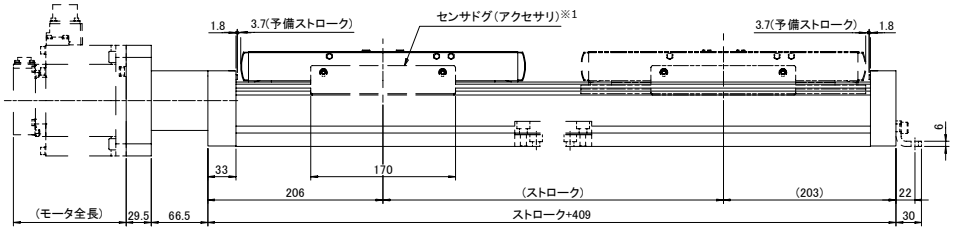
ELGA-BS

ELGA-BS-120

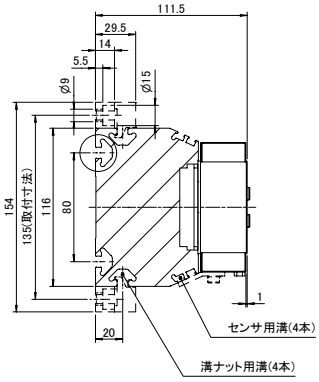
外形寸法図

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

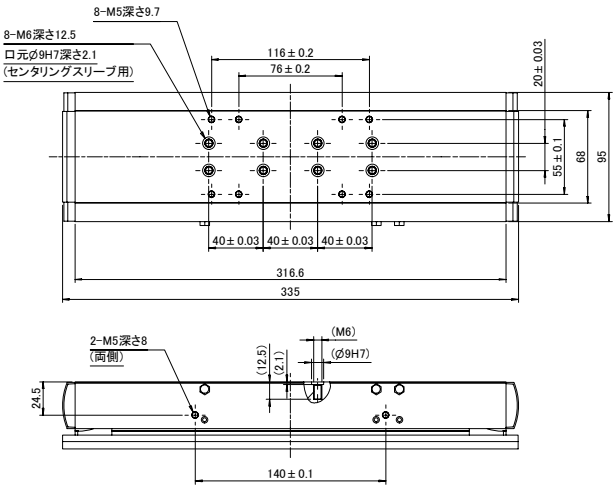




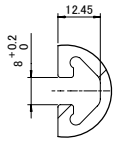
【A-A 断面】



【テーブル詳細】



【取付溝詳細】



※1　アクセサリは全て別売です。



ELGA-BS-150

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

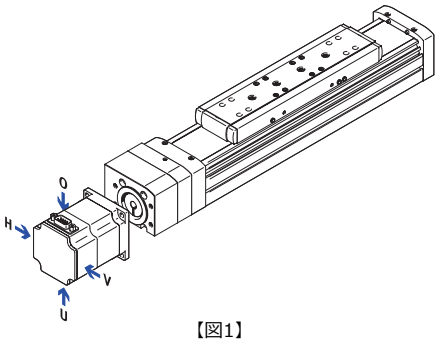
ELGA - BS - KF -150 – **2000** – 0H – **40P** – ML + MMA **O** **モーター形式**

- ●ストローク　50～3000[mm]（1mm単位）
- ●ボールねじリード　40P ： 40mm
- ●ケーブルの向き　無記入 ：モーターなし　O ：O側　U ：U側　V ：V側　H ：H側　下【図1】参照
- モーター形式はお問い合わせください

【アクセサリ（別売）】

フート金具※1	G.15
本体取付金具※1	G.15
溝ナット※1	G.15
センサ	G.16
センサ溝カバー	G.16
センサドグ	G.16

【モーター組み付け位置・ケーブルの向き】



【図1】

※1　アクチュエータの組み付けに必要です。

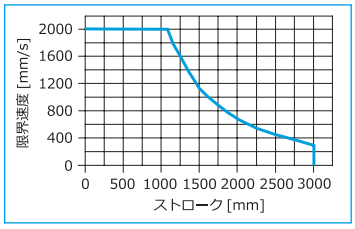
仕　様

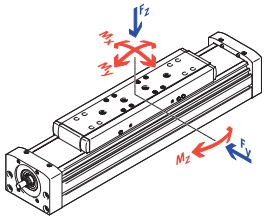
【基本仕様】

ボールねじ径		[mm]	40
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.02
許容スラスト荷重	Fx max.	[N]	3000
許容荷重※1	Fy max.	[N]	11000
	Fz max.	[N]	11000
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	167
	My max.	[Nm]	1150
	Mz max.	[Nm]	1150
質　量※2	基　本	[kg]	30.6
	加　算※3	[kg/0.1m]	2.1
使用周囲温度範囲※4		[℃]	-10～60
保護仕様※4			IP40

ストローク – 限界速度特性

ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、定格速度を下回ることがありますので下グラフでご確認ください。なおこのグラフは、アクチュエータ本体の速度上限を示した値であり、定格速度ではありません。





※1　テーブル上面中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。

【サーボモーター仕様】

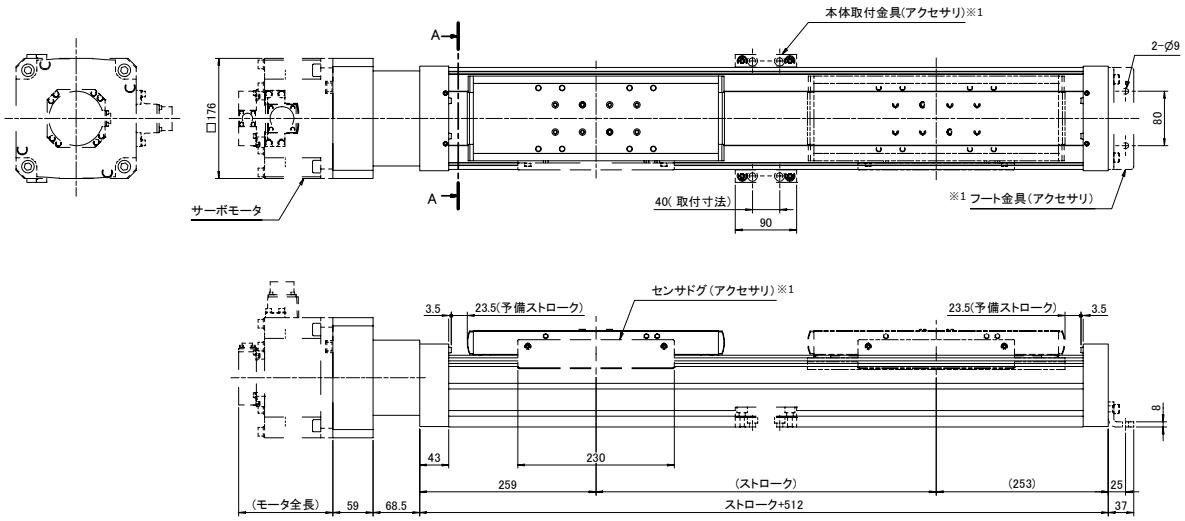
サーボモーター組み合わせ時の仕様についてはお問い合わせください。

ELGA-BS

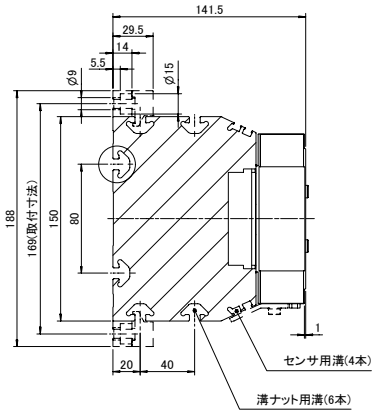
ELGA-BS-150

外形寸法図

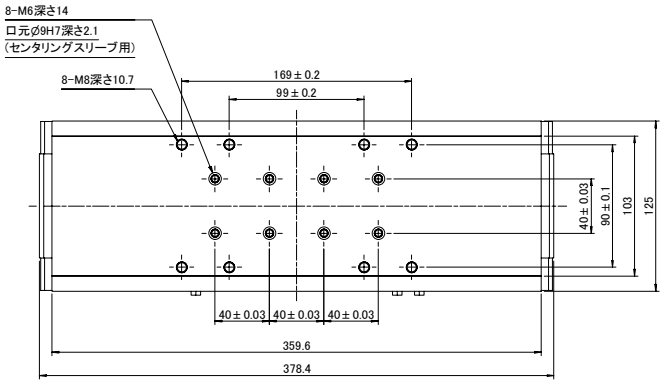
CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad



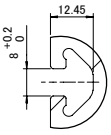
【A-A 断面】

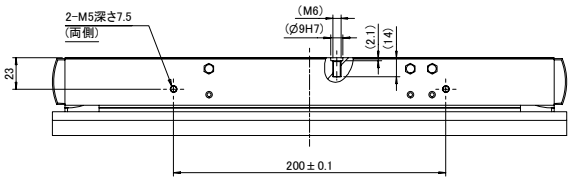


【テーブル詳細】



【取付溝詳細】





※1　アクセサリは全て別売です。



アクセサリ（別売）

フート金具

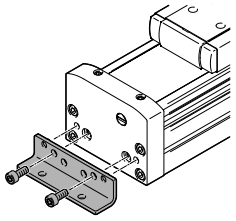
RoHS



製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
558321	HPE-70	70	0.115
558322	HPE-80	80	0.150
558323	HPE-120	120	0.578
3002636	HPE-150	150	1.181

材質：めっき鋼
販売単位：1セット（フート金具2個、ボルト4本）

【フート金具の組み付け】



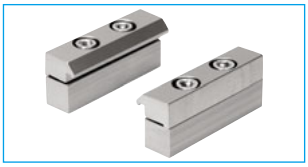
1. フート金具を付属の六角穴付きボルトでアクチュエータのカバー部に固定
   （六角穴付きボルトの締付トルクは下表参照）
2. 架台にフート金具を固定（架台に固定するためのねじは付属していません）

サイズ	70	80	120	150
ねじサイズ	M5	M5	M8	M8
締付トルク [Nm]	5.9	5.9	24	24

【注意】
アクチュエータの取付面の平面度はストロークの0.05%以下（max.0.5mm）になるよう配慮してください。
組み付け時の寸法についてはアクチュエータの外形寸法図をご参照ください。

本体取付金具

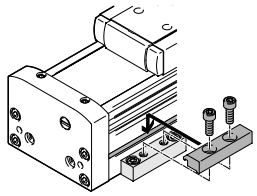
RoHS



製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
558043	MUE-70/80	70, 80	0.080
558044	MUE-120/185	120, 150	0.290

材質：アルミアルマイト処理
販売単位：1セット（本体取付金具2個、ボルト4本）

【本体取付金具の組み付け】



1. 本体取付金具を上下、2部品に分割
2. 下側のパーツをアクチュエータ本体の側面に沿わせ架台に固定（架台に固定するためのねじは付属しません）
3. 上側のパーツをアクチュエータ側面の取付溝にはめ込み、付属の六角穴付きボルトで上下のパーツを締め付けて固定（六角穴付きボルトの締付トルクは下表参照）

サイズ	70	80	120	150
ねじサイズ	M5	M5	M8	M8
締付トルク [Nm]	5	5	20	20

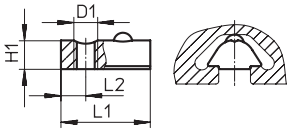
【注意】
アクチュエータの取付面の平面度はストロークの0.05%以下（max.0.5mm）になるよう配慮してください。
組み付け時の寸法についてはアクチュエータの外形寸法図をご参照ください。

溝ナット



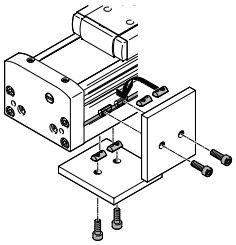
製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
150914	NST-5-M5	70, 80	0.003
150915	NST-8-M6	120, 150	0.011

材質：鋼
販売単位：1個



形式	D1	H1	L1	L2
NST-5-M5	M5	4.4	12	4
NST-8-M6	M6	7.2	22.5	6.25

【溝ナットの組み付け】



1. 溝ナットをアクチュエータ本体の側面または底面の取付溝に挿入
2. 組み付けたい部品を固定（固定するためのねじは付属しません）

サイズ	70	80	120	150
ねじサイズ	M5	M5	M6	M6
締付トルク [Nm]	5.9	5.9	9.9	9.9

【注意】
アクチュエータの組み付けにはフート金具，本体取付金具，溝ナットのいずれかが必要になります。

ELGA-BS

誘導形近接センサ※1

RoHS

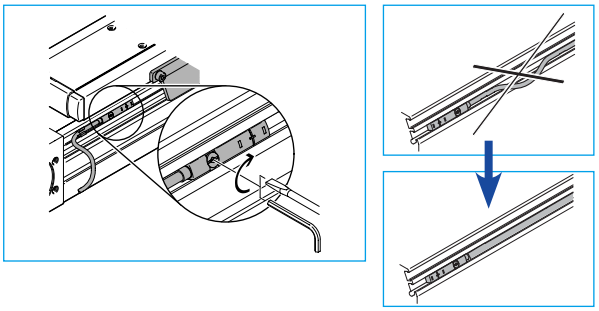


販売単位：1本

製品番号	形式	出力	接点※2	ケーブル長さ[m]	配線方式
551396	SIES-8M-NS-24V-K-7,5-OE	NPN	N.O.	7.5	3線バラ
551401	SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE		N.C.		
551386	SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE	PNP	N.O.		
551391	SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE		N.C.		

※1　センサの仕様については、技術資料（技2）をご参照ください。
※2　N.O.：ノーマルオープン
　　N.C.：ノーマルクローズ

【センサの組み付け】
1. センサ溝にセンサを挿入
2. マイナスドライバーまたは六角レンチで固定（締付トルクは0.6Nm 以下）
　【注意】強く締めすぎるとセンサの破損の原因になることがあります。
3. ケーブルがセンサ溝からはみ出さないようセンサ溝カバーでケーブルを固定



センサ溝カバー※1

RoHS



製品番号	形式
563360	ABP-5-S1

販売単位：1セット（500㎜×2本）

※1　センサ溝カバーは1本の長さが500mm です。ご使用の際は、必要な長さにカットしてください。

センサドグ※1

RoHS

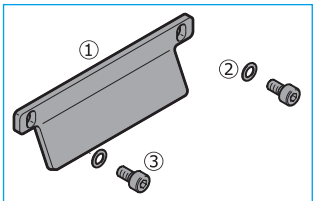


製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
558047	SF-EGC-1-70	70	0.050
558048	SF-EGC-1-80	80	0.060
558049	SF-EGC-1-120	120	0.150
558051	SF-EGC-1-185	150	0.245

材質：亜鉛めっき鋼
販売単位：1セット（センサドグ1個、ボルト2本、ワッシャ2個）

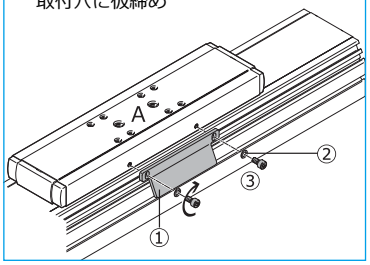
※1　組み付け時の寸法についてはアクチュエータの外形寸法図をご参照ください。

【センサドグの組み付け】

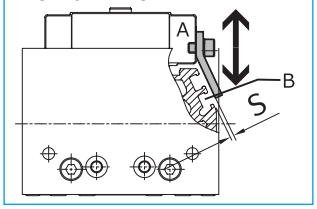


【構成部品】
① センサドグ　1個
② ワッシャ　2個
③ 六角穴付きボルト　2本

1. センサドグ①をテーブル（A）側面の取付穴に仮締め



2. センサ（B）とセンサドグのギャップ（S）を調整し固定
締付トルク：2.9Nm
S＝0.1～1.5mm





ELGA-BS シリーズ　見積依頼書

◆お客様情報

貴社名		所属部署	
お名前	様	Tel.	( ) –
E-mail		Fax	( ) –

◆形　式

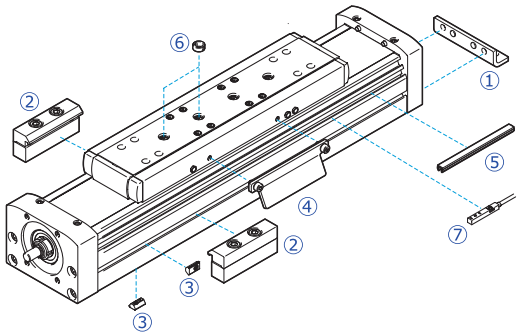
アクチュエータ基本形式		アッセンブリ形式
	+ MMA	

◆数　量

台

◆アクセサリ

No.	名称	数量
①	フート金具※1	セット
②	本体取付金具※1	セット
③	溝ナット※1	個
④	センサドグ	セット
⑤	センサ溝カバー	セット
⑥	センタリングスリーブ※2	個



No.	名称	出力	接点	ケーブル長さ（m）	配線方式	数量
⑦	誘導形近接センサ	NPN	N.O.	7.5	3線バラ	本
			N.C.			本
		PNP	N.O.			本
			N.C.			本

※1　アクチュエータの組み付けにいずれかが必要になります。
※2　アクチュエータに2個付属します。販売単位：10個

◆その他の要望事項

オリムベクスタ株式会社

E-mail：orimvexta@orientalmotor.co.jp

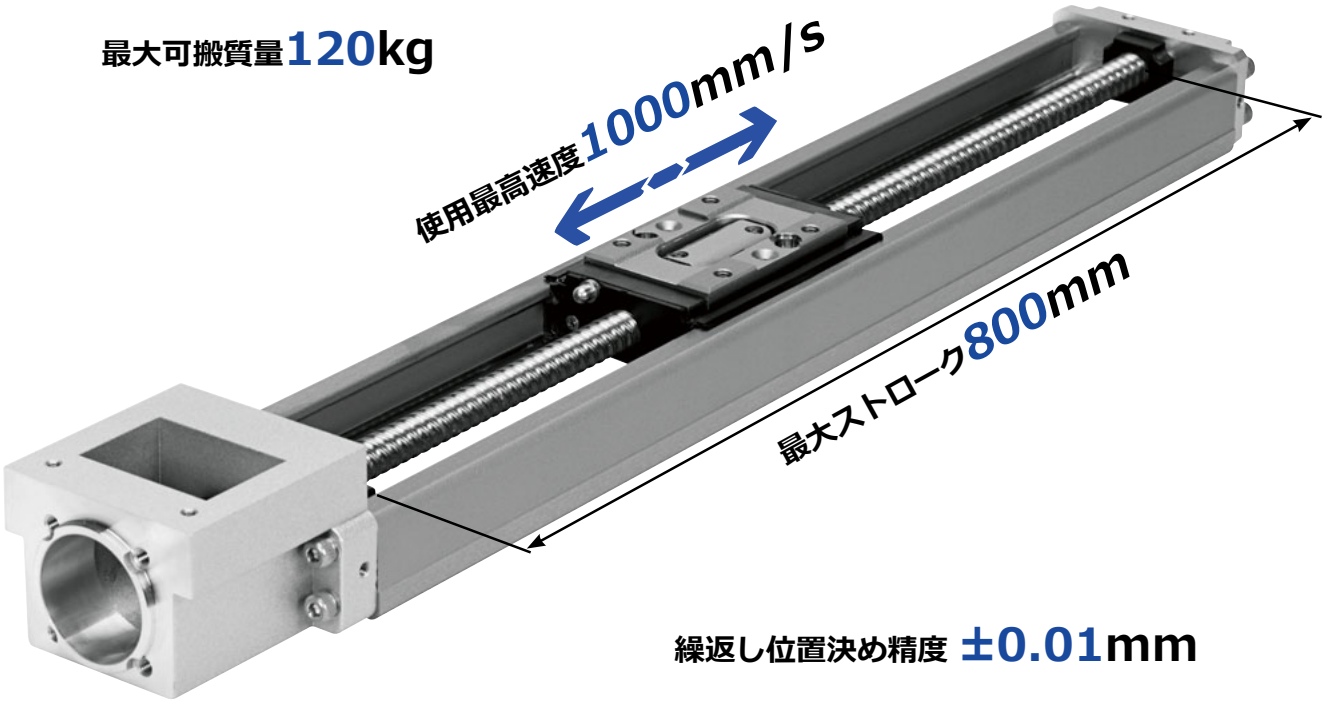
営業課	FAX (03)5820-5687	茨城営業所	FAX (029)863-1710	諏訪営業所	FAX (0266)28-7198	滋賀営業所	FAX (077)564-2020
札幌営業所	FAX (011)272-1172	千葉営業所	FAX (043)272-0512	長野営業所	FAX (0265)78-3651	京都営業所	FAX (075)353-7892
鶴岡営業所	FAX (0235)24-8230	大宮営業所	FAX (048)664-3623	静岡営業所	FAX (054)255-2737	関西営業所	FAX (06)6330-6628
東北営業所	FAX (022)227-2830	西東京営業所	FAX (042)552-5205	北陸営業所	FAX (076)431-0232	大阪営業所	FAX (06)6864-7000
郡山営業所	FAX (024)922-5611	南関東営業所	FAX (045)982-1600	豊田営業所	FAX (0566)73-5306	中国営業所	FAX (086)803-5366
長岡営業所	FAX (0258)94-6037	甲府営業所	FAX (055)278-1628	中部営業所	FAX (052)223-2617	四国営業所	FAX (087)821-5234
北関東営業所	FAX (027)326-7541	上田営業所	FAX (0268)27-6207	三重営業所	FAX (059)221-5040	九州営業所	FAX (092)473-1580

EGSK シリーズ



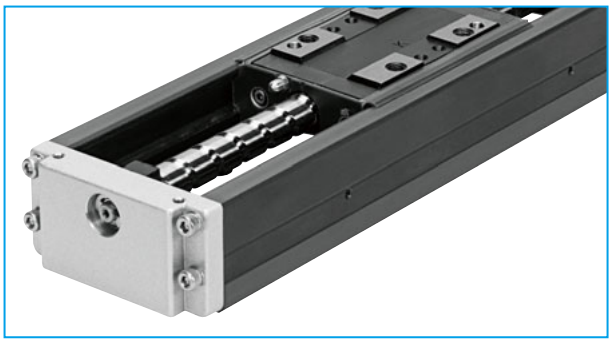
特　長 ------ H.2
EGSK-20 ------ H.6
EGSK-26 ------ H.8
EGSK-33 ------ H.10
EGSK-46 ------ H.13
アクセサリ ------ H.16
オプション ------ H.19

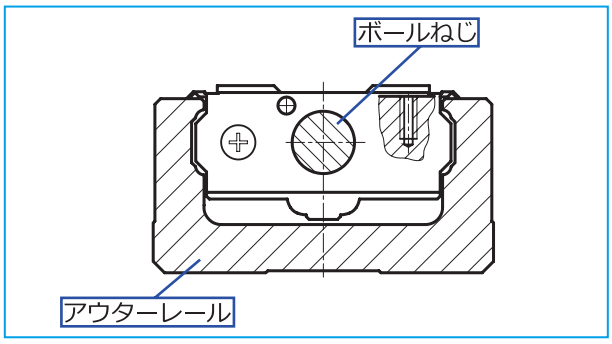
EGSK



省スペース

U 字型断面形状のフレーム兼アウターレールガイド内にボールねじを配置しました。
このため一体構造となり、無駄なスペースをカット、よりコンパクトなアクチュエータに仕上げました。



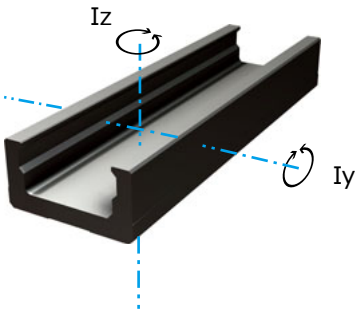


高剛性

U 字型断面形状のフレーム材質には高強度の高合金鋼を採用しています。
耐モーメント性やねじり剛性が高く、片持ちでも使用可能です。

◆ 断面2次モーメント

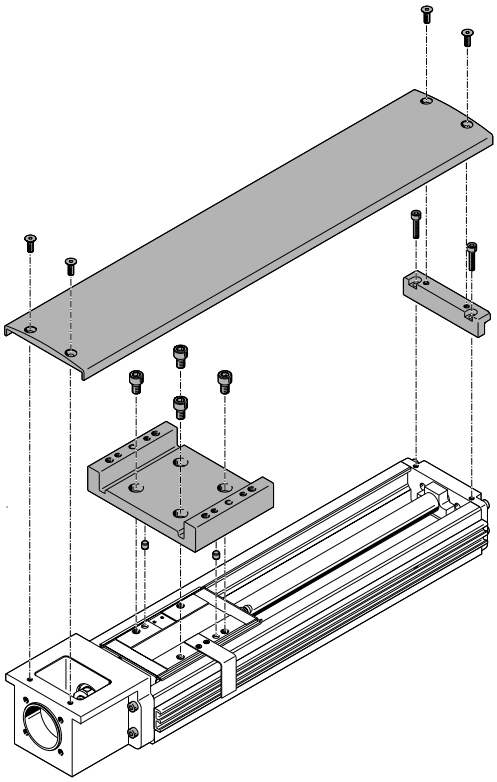
サイズ	Iy [mm⁴]	Iz [mm⁴]
20	$6.1x10^3$	$6.2x10^4$
26	$1.7x10^4$	$1.5x10^5$
33	$6.2x10^4$	$3.8x10^5$
46	$2.4x10^5$	$1.5x10^6$

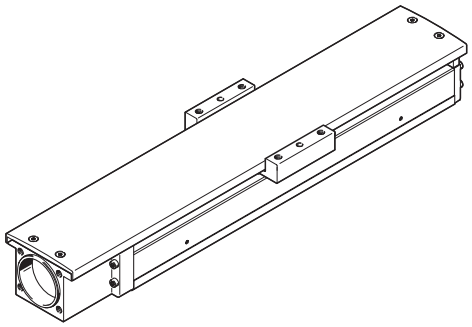




カバー選択

可動部に落下物などの侵入を防止するカバーの有無の選択が可能です。
使用環境が良好な場合はカバーなしで省スペース・低価格に、カバーをつければ上部からボールねじ部やガイド部が見えなくなり、落下物からの保護やグリス飛散の防止にもなります。

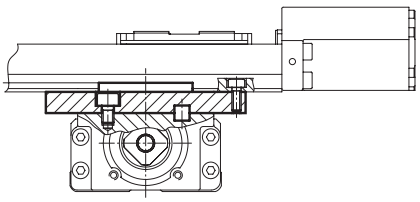




2軸組み合わせ

アダプタキット（別売）を使って簡単に X-Y など、2軸の組み合わせを構成することができます。

形　式	X 軸（下）	Y 軸（上）
EHMA-S1-26-20	EGSK-26	EGSK-20
EHMA-S1-33-26	EGSK-33	EGSK-26
EHMA-S1-46-33	EGSK-46	EGSK-33

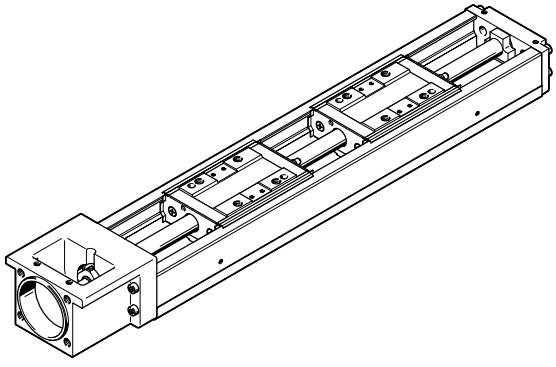




オプション

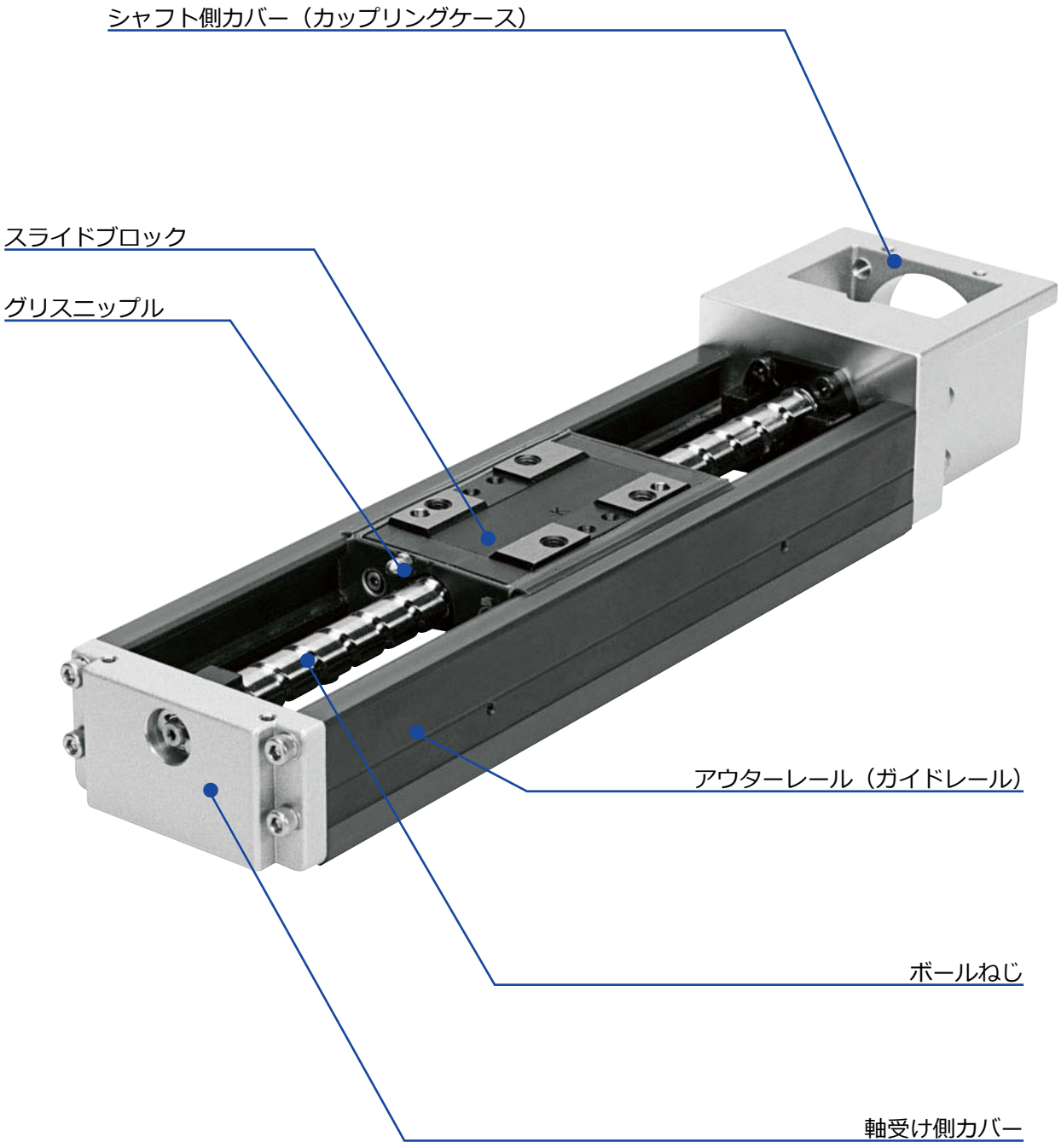
以下のバリエーションもオプションにて対応可能です。

- 高精度仕様（走り平行度、位置決め精度アップ）
- 長期メンテナンスフリー
- ツインテーブル / ショートテーブル



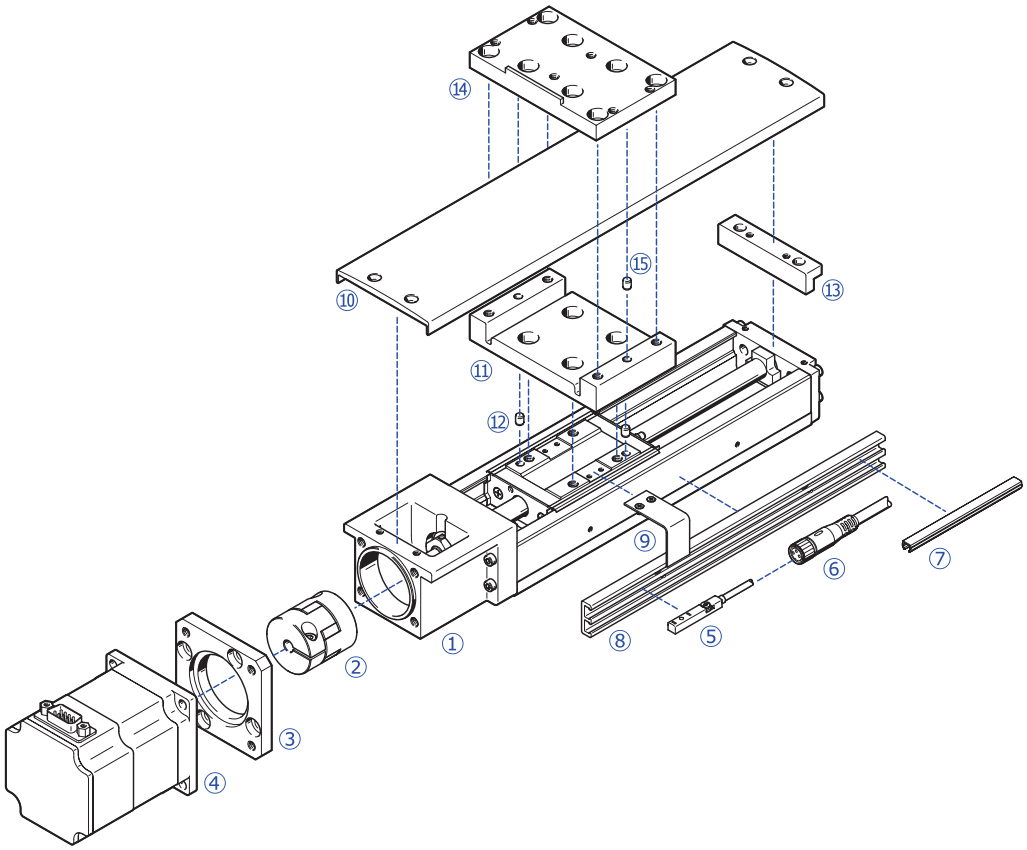
EGSK

構　造


シャフト側カバー（カップリングケース）
スライドブロック
グリスニップル
アウターレール（ガイドレール）
ボールねじ
軸受け側カバー



構成部品



No.	名　称		備　考
①	アッセンブリ	アクチュエータ	
②		カップリング	モーター取付キット
③		中間フランジ	
④		モーター	
⑤	アクセサリ（別売）	誘導形近接センサ	
⑥		ケーブル付ソケット	3ピン M8センサ専用（お問い合わせください）
⑦		センサ溝カバー	1セット（500mmx2本）
⑧		センサレール	センサレールキット
⑨		センサドグ	
⑩		保護カバー	保護カバーキット
⑪		サブテーブル	
⑫		センタリングスリーブ	
⑬		高さ補正ブロック	
⑭		アダプタプレート	アダプタキット
⑮		センタリングスリーブ	

【注意】
●センサは原点用にはノーマルオープンを、オーバーラン検出用にはノーマルクローズをそれぞれ推奨します。

EGSK

EGSK-20

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

EGSK – 20 – **125** – **6P** + MMA **O** **AZM46AC**

●ストローク
25　：25mm
75　：75mm
125　：125mm

●ボールねじリード
1P　：1mm
6P　：6mm

●ケーブルの向き
無記入　：モーターなし
O　：O側
U　：U側
V　：V側
H　：H側
下【図1】参照

●モーター種類※1 オリエンタルモーター
【サーボモーター】
NXM45A（50W ブレーキなし）
NXM45M（50W ブレーキ付）
【ステッピングモーター】
ARM46AC（ブレーキなし）
ARM46MC（ブレーキ付）
AZM46AC（ブレーキなし）
AZM46MC（ブレーキ付）

※1　モーターについては前付18をご参照ください。

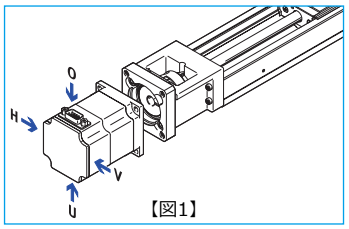
【オプション】

ボールねじ上級・精密級	H.19
追加テーブル	

【アクセサリ（別売）】

センサ	H.17
センサ溝カバー	H.17
センサレールキット	H.18
保護カバーキット	H.16
サブテーブル	H.16
アダプタキット	H.17

【ケーブルの向き】

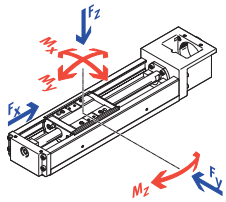


【図1】

仕　様

【基本仕様】

ボールねじ径		[mm]	6	
ボールねじリード		[mm]	1	6
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.01	
許容スラスト荷重	Fx max.	[N]	69	72
許容荷重※1	Fy max.	[N]	1389	764
	Fz max.	[N]	1389	764
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	18.1	9.9
	My max.	[Nm]	5.8	3.2
	Mz max.	[Nm]	5.8	3.2
質　量※2 カバーなし	基　本	[kg]	0.44	
	加　算※3	[kg/0.1m]	0.27	
質　量※2 カバー付	基　本	[kg]	0.52	
	加　算※3	[kg/0.1m]	0.3	
使用周囲温度範囲※4		[℃]	0～40	
保護仕様※4			IP10	



※1　テーブル上面中心での値です。
　　詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。
　　モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。

【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター定格出力		[W]	50	
ボールねじリード		[mm]	1	6
定格速度		[mm/s]	50	300
最大可搬質量	水　平	[kg]	10	10
	垂　直	[kg]	5	5
定格推力		[N]	69	72

動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。

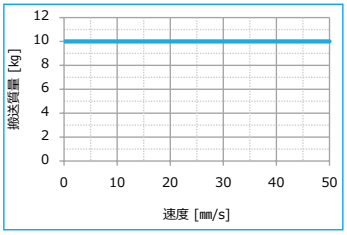
【ステッピングモーター仕様】

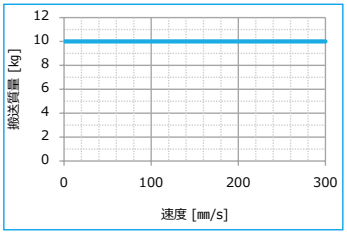
ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量や推力が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。グラフは加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。

速度 – 搬送質量特性

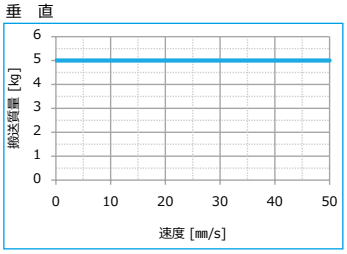
●リード1mm　　●リード6mm

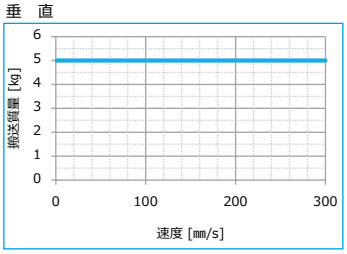
水　平





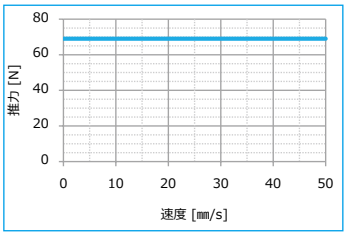
垂　直

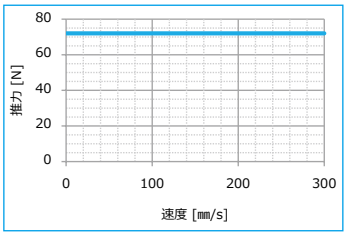




速度 – 推力特性

●リード1mm　　●リード6mm



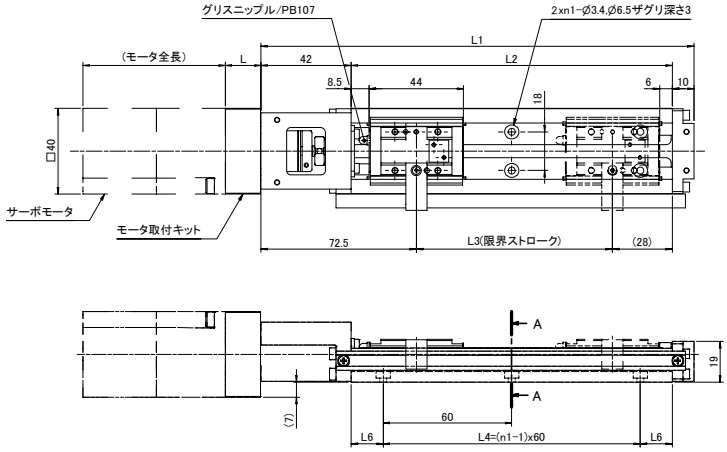




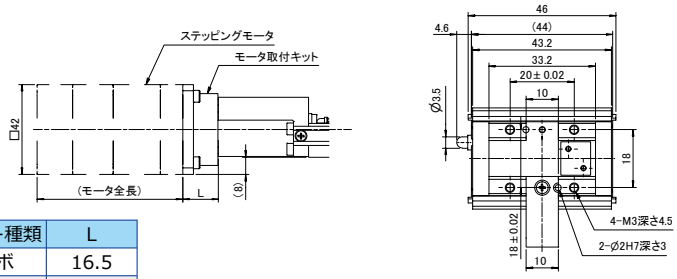
外形寸法図

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

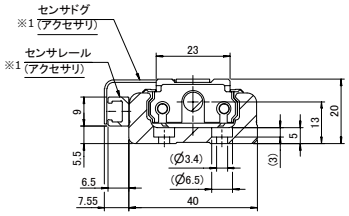
【保護カバーなし】



【スライドブロック詳細】

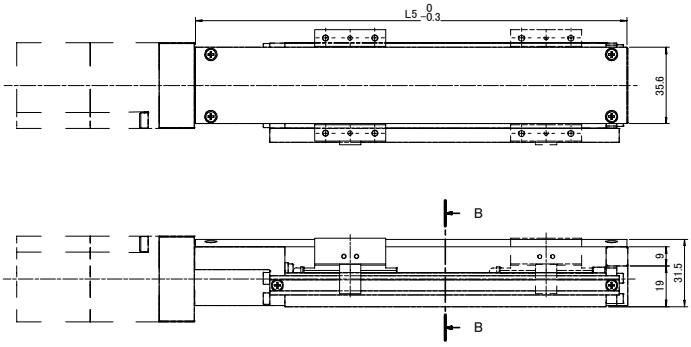


【A-A 断面】

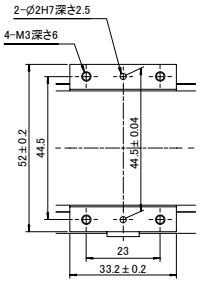


モーター種類	L
サーボ	16.5
ステッピング	16.5

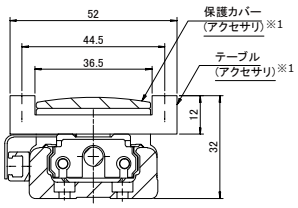
【保護カバー付】



【テーブル詳細】



【B-B 断面】



ストローク [mm]	L1	L2	L3	L4	L5	L6	n1
25	152	100	41.5	60	151.2	20	2
75	202	150	91.5	120	201.2	15	3
125	252	200	141.5	120	251.2	40	3

※1　アクセサリは全て別売です。

EGSK

EGSK-26

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

EGSK – 26 – 150 – 6P + MMA O AZM46AC

●ストローク
50　：50mm
100　：100mm
150　：150mm
200　：200mm

●ボールねじリード
2P　：2mm
6P　：6mm

●ケーブルの向き
無記入　：モーターなし
O　：O側
U　：U側
V　：V側
H　：H側
下【図1】参照

●モーター種類※1 オリエンタルモーター
【サーボモーター】
NXM45A（50W ブレーキなし）
NXM45M（50W ブレーキ付）
【ステッピングモーター】
ARM46AC（ブレーキなし）
ARM46MC（ブレーキ付）
AZM46AC（ブレーキなし）
AZM46MC（ブレーキ付）

※1　モーターについては前付18をご参照ください。

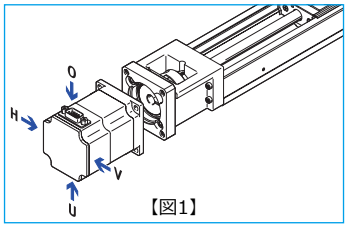
【オプション】

ボールねじ上級・精密級	G.19
追加テーブル	

【アクセサリ（別売）】

センサ	G.17
センサ溝カバー	G.17
センサレールキット	G.18
保護カバーキット	G.16
サブテーブル	G.16
アダプタキット	G.17

【ケーブルの向き】

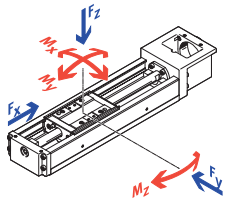


【図1】

仕　様

【基本仕様】

ボールねじ径		[mm]	6	
ボールねじリード		[mm]	2	6
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.01	
許容スラスト荷重	Fx max.	[N]	116	116
許容荷重※1	Fy max.	[N]	2223	1541
	Fz max.	[N]	2223	1541
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	37.8	26.2
	My max.	[Nm]	12.9	8.9
	Mz max.	[Nm]	12.9	8.9
質　量※2 カバーなし	基　本	[kg]	0.84	
	加　算※3	[kg/0.1m]	0.42	
質　量※2 カバー付	基　本	[kg]	1.0	
	加　算※3	[kg/0.1m]	0.47	
使用周囲温度範囲※4		[℃]	0～40	
保護仕様※4			IP10	



※1　テーブル上面中心での値です。
　　詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。
　　モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。

【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター定格出力		[W]	50	
ボールねじリード		[mm]	2	6
定格速度		[mm/s]	100	300
最大可搬質量	水　平	[kg]	30	
	垂　直	[kg]	8	
定格推力		[N]	116	

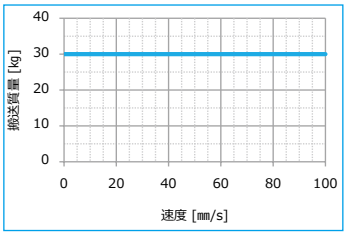
動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。

【ステッピングモーター仕様】

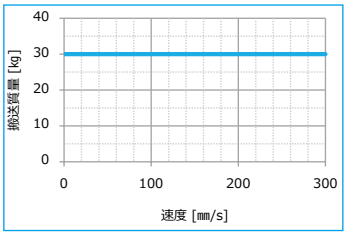
ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量や推力が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。グラフは加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。

速度 – 搬送質量特性

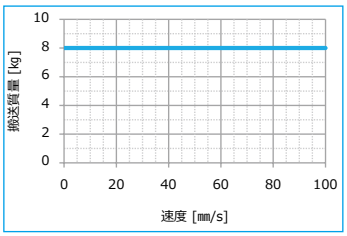
●リード2mm
水　平



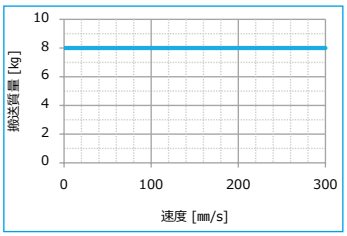
●リード6mm
水　平



垂　直

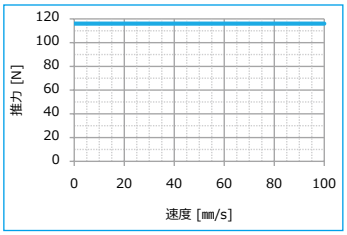


垂　直

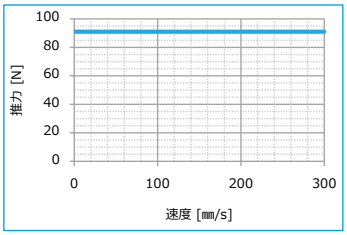


速度 – 推力特性

●リード2mm



●リード6mm

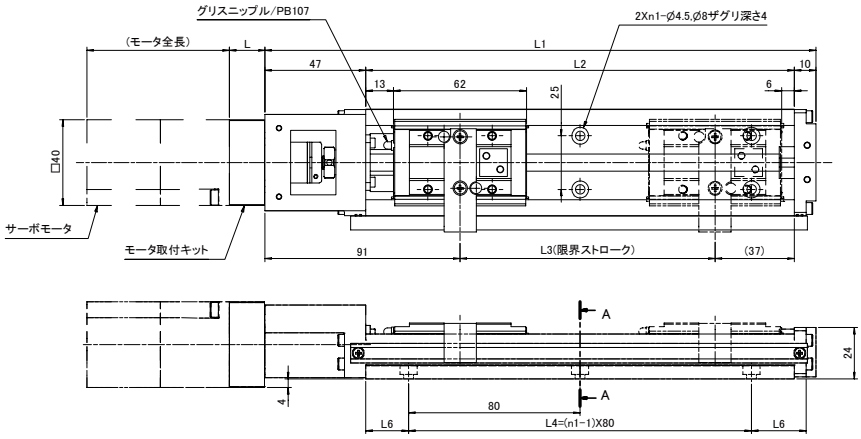




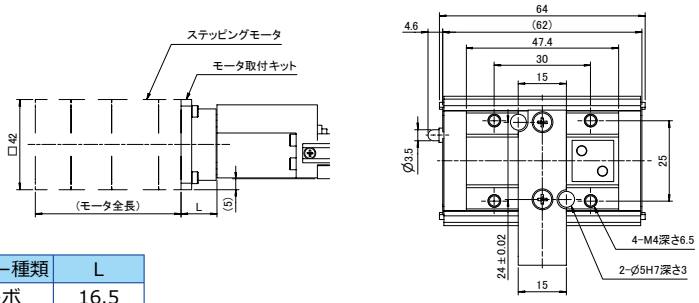
外形寸法図

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

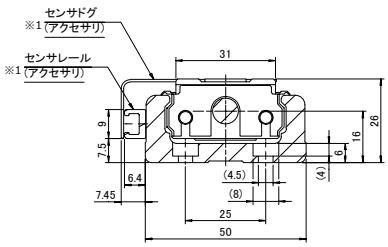
【保護カバーなし】



【スライドブロック詳細】

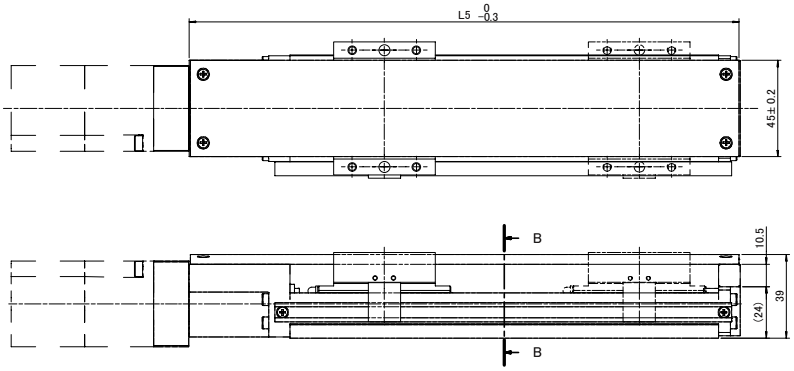


【A-A 断面】

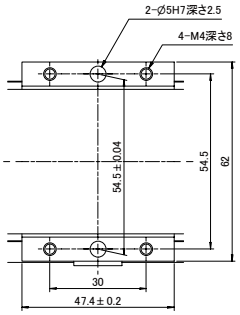


モーター種類	L
サーボ	16.5
ステッピング	16.5

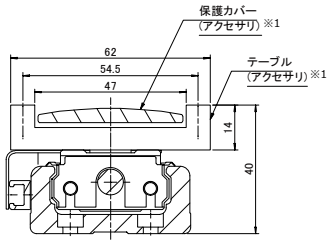
【保護カバー付】



【テーブル詳細】



【B-B 断面】



ストローク [mm]	L1	L2	L3	L4	L5	L6	n1
50	207	150	69	80	206.2	35	2
100	257	200	119	160	256.2	20	3
150	307	250	169	160	306.2	45	3
200	357	300	219	240	356.2	30	4

※1　アクセサリは全て別売です。

EGSK

EGSK-33

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

EGSK － 33 － 100 － 6P ＋ MMA O AZM46AC

●ストローク
100 ： 100mm
200 ： 200mm
300 ： 300mm
400 ： 400mm
500 ： 500mm
600 ： 600mm

●ボールねじリード
6P ： 6mm
10P ： 10mm

●ケーブルの向き※2
無記入 ： モーターなし
O ： O 側
U ： U 側
V ： V 側
H ： H 側
下【図1】参照

●モーター種類※1 オリエンタルモーター
【サーボモーター】
NXM45A（50W ブレーキなし）
NXM45M（50W ブレーキ付）
NXM410A（100W ブレーキなし）
NXM410M（100W ブレーキ付）
【ステッピングモーター】
ARM46AC（ブレーキなし）
ARM46MC（ブレーキ付）
AZM46AC（ブレーキなし）
AZM46MC（ブレーキ付）

※1　モーターについては前付18をご参照ください。
※2　サーボモーターは H, V のみとなります。

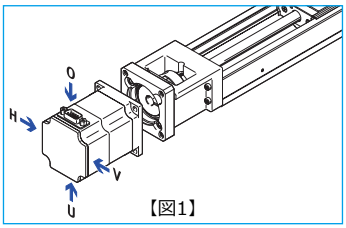
【オプション】

ボールねじ上級・精密級	H.19
追加テーブル	
ショートテーブル	

【アクセサリ（別売）】

センサ	H.17
センサ溝カバー	H.17
センサレールキット	H.18
保護カバーキット	H.16
サブテーブル	H.16
アダプタキット	H.17

【ケーブルの向き】



【図1】

仕　様

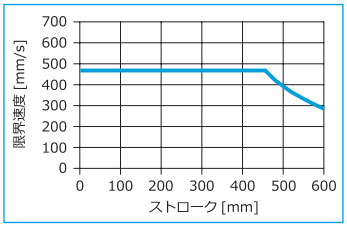
【基本仕様】

ボールねじ径		[mm]	10	
ボールねじリード		[mm]	6	10
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.01	
許容スラスト荷重	Fx max.	[N]	150	148
許容荷重※1	Fy max.	[N]	2469	2083
	Fz max.	[N]	2469	2083
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	50.1	42.2
	My max.	[Nm]	16.4	13.8
	Mz max.	[Nm]	16.4	13.8
質　量※2 カバーなし	基　本	[kg]	1.54	
	加　算※3	[kg/0.1m]	0.63	
質　量※2 カバー付	基　本	[kg]	1.8	
	加　算※3	[kg/0.1m]	0.69	
使用周囲温度範囲※4		[℃]	0～40	
保護仕様※4			IP10	

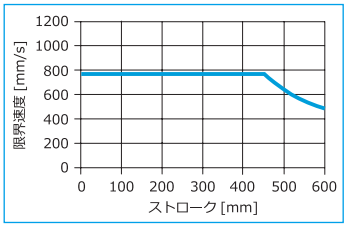
ストローク － 限界速度特性

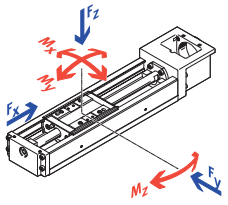
ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、定格速度を下回ることがありますので下グラフでご確認ください。

●リード6mm



●リード10mm





※1　テーブル上面中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。



【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

			50		100	
モーター定格出力		[W]				
ボールねじリード		[mm]	6	10	6	10
定格速度		[mm/s]	300	500	300	500
最大可搬質量	水　平	[kg]	30	15	60	30
	垂　直	[kg]	6	4	12	8
定格推力		[N]	75	45	150	136

動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。

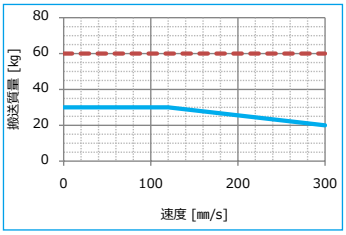
【ステッピングモーター仕様】

ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量や推力が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。各加速度とも、デューティ50%時の値です。

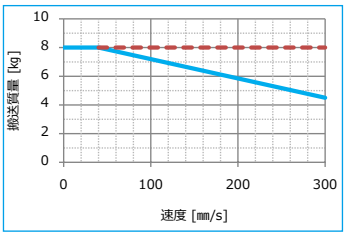
速度 – 搬送質量特性

●リード6mm

水　平

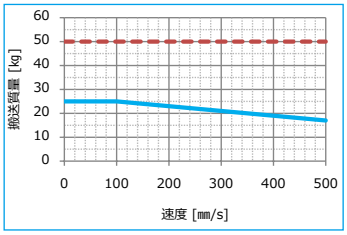


垂　直

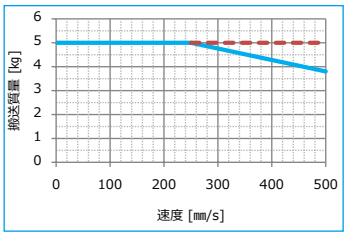


●リード10mm

水　平



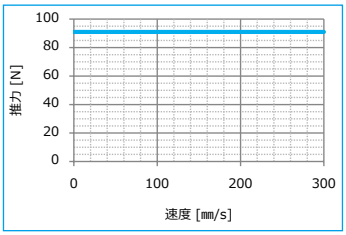
垂　直



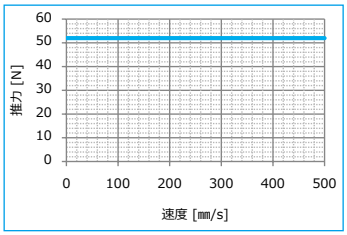
1m/s²　3m/s²

速度 – 推力特性

●リード6mm



●リード10mm



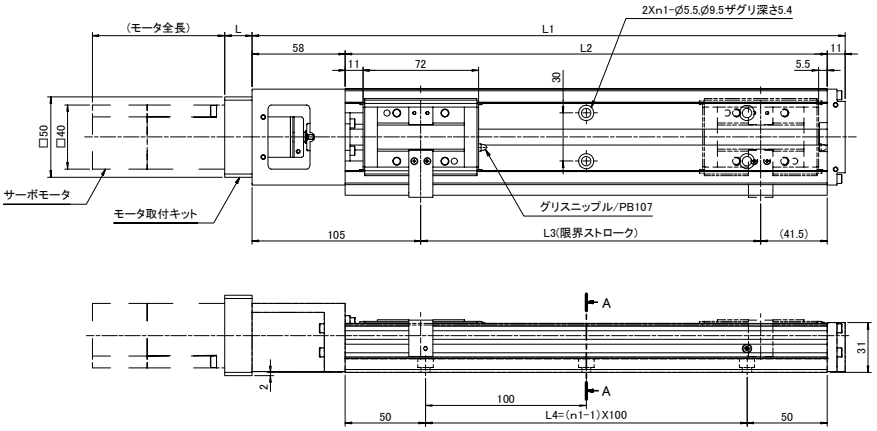
EGSK

EGSK-33

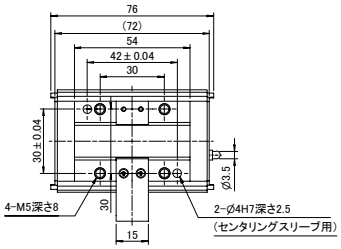
外形寸法図

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

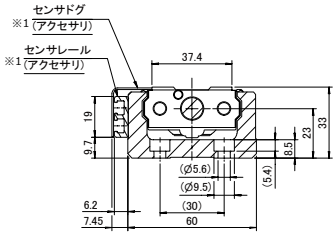
【保護カバーなし】

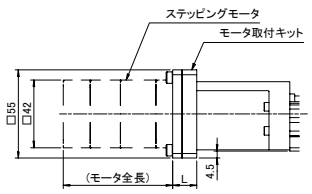


【スライドブロック詳細】



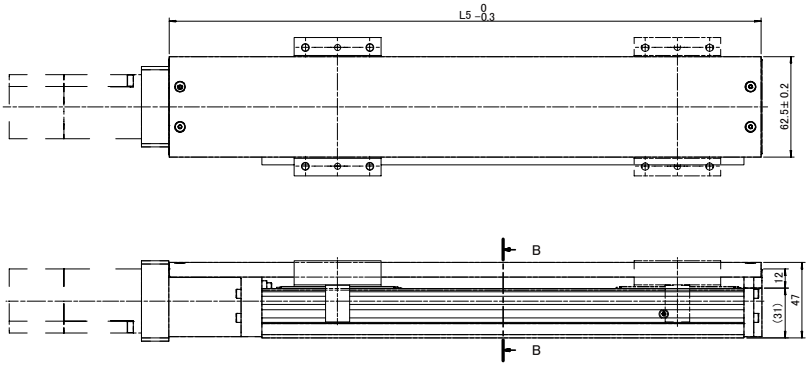
【A-A 断面】



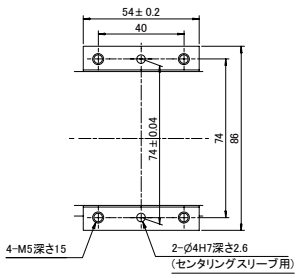


モーター種類	L
サーボ	15
ステッピング	15

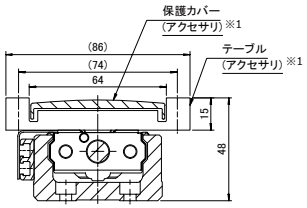
【保護カバー付】



【テーブル詳細】



【B-B 断面】



ストローク [mm]	L1	L2	L3	L4	L5	n1
100	269	200	111.5	100	268.2	2
200	369	300	211.5	200	368.2	3
300	469	400	311.5	300	468.2	4
400	569	500	411.5	400	568.2	5
500	669	600	511.5	500	668.2	6
600	769	700	611.5	600	768.2	7

※1　アクセサリは全て別売です。



EGSK-46

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

EGSK – 46 – **200** – **10P** + MMA **O** **AZM69AC**

●ストローク
200 ： 200mm
300 ： 300mm
400 ： 400mm
500 ： 500mm
600 ： 600mm
800 ： 800mm

●ボールねじリード
10P ： 10mm
20P ： 20mm

●ケーブルの向き
無記入 ： モーターなし
O ： O 側
U ： U 側
V ： V 側
H ： H 側
下【図1】参照

●モーター種類※1 オリエンタルモーター
【サーボモーター】
NXM620A（200W ブレーキなし）
NXM620M（200W ブレーキ付）
NXM640A（400W ブレーキなし）
NXM640M（400W ブレーキ付）
【ステッピングモーター】
ARM66AC（ブレーキなし）
ARM66MC（ブレーキ付）
AZM66AC（ブレーキなし）
AZM66MC（ブレーキ付）
ARM69AC（ブレーキなし）
ARM69MC（ブレーキ付）
AZM69AC（ブレーキなし）
AZM69MC（ブレーキ付）

※1　モーターについては前付18をご参照ください。

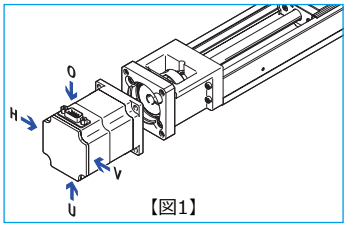
【オプション】

ボールねじ上級・精密級	H.19
追加テーブル	
ショートテーブル	

【アクセサリ（別売）】

センサ	H.17
センサ溝カバー	H.17
センサレールキット	H.18
保護カバーキット	H.16
サブテーブル	H.16
アダプタキット	H.17

【ケーブルの向き】



【図1】

仕　様

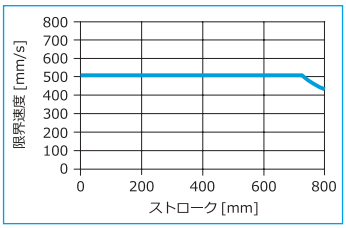
【基本仕様】

ボールねじ径		[mm]	15	
ボールねじリード		[mm]	10	20
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.01	
許容スラスト荷重	Fx max.	[N]	264	192
許容荷重※1	Fy max.	[N]	4919	3904
	Fz max.	[N]	4919	3904
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	145	115
	My max.	[Nm]	48.7	38.7
	Mz max.	[Nm]	48.7	38.7
質　量※2 カバーなし	基　本	[kg]	5.55	
	加　算※3	[kg/0.1m]	1.27	
質　量※2 カバー付	基　本	[kg]	6.17	
	加　算※3	[kg/0.1m]	1.39	
使用周囲温度範囲※4		[℃]	0～40	
保護仕様※4			IP10	

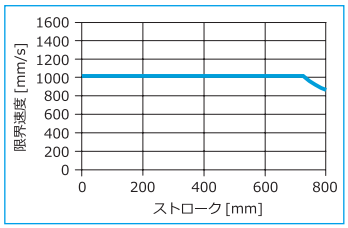
ストローク – 限界速度特性

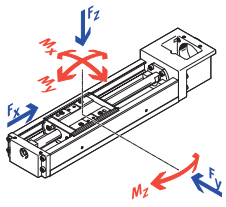
ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、定格速度を下回ることがありますので下グラフでご確認ください。

●リード10mm



●リード20mm





※1　テーブル上面中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　質量計算については、前付22をご参照ください。
※4　アクチュエータ本体のみ。

EGSK

EGSK-46

仕　様

【サーボモーター仕様】
加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

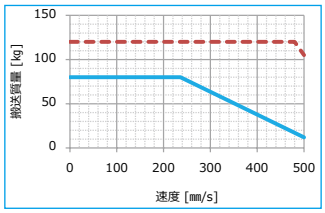
モーター定格出力		[W]	200		400	
ボールねじリード		[mm]	10	20	10	20
定格速度		[mm/s]	500	1000	500	1000
最大可搬質量	水　平	[kg]	60	30	120	60
	垂　直	[kg]	15	8	20	15
定格推力		[N]	264	138	264	192

動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。

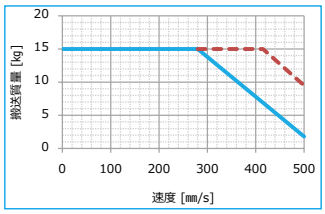
【ステッピングモーター仕様】
ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量や推力が下がります。特性については下グラフをご参照ください。各加速度とも、デューティ50%時の値です。

速度 － 搬送質量特性

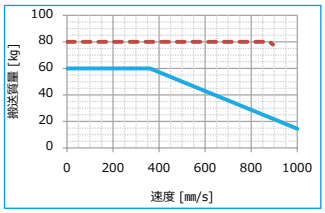
●リード10mm
AR66/AZ66
水　平



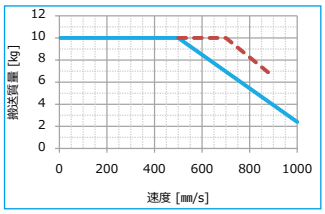
垂　直



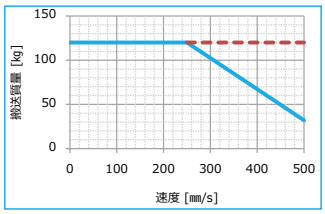
●リード20mm
AR66/AZ66
水　平



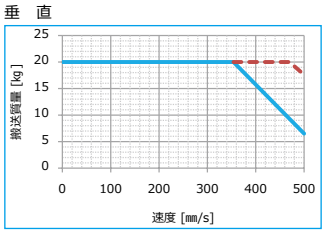
垂　直



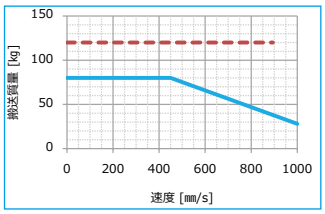
AR69/AZ69
水　平



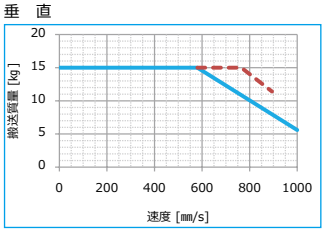
垂　直



AR69/AZ69
水　平



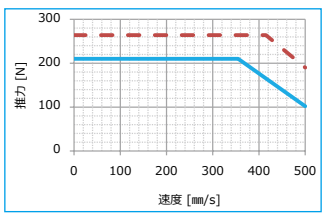
垂　直



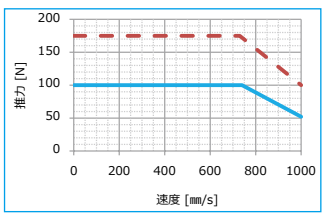
1m/s²　3m/s²

速度 － 推力特性

●リード10mm



●リード20mm



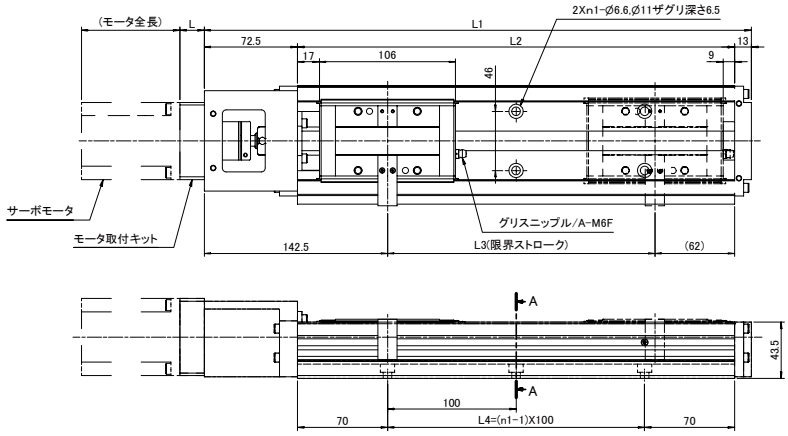
AR69/AZ69　AR66/AZ66



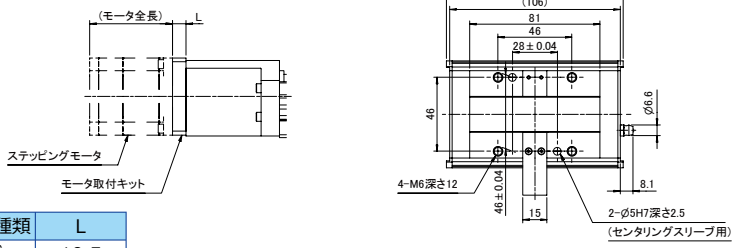
外形寸法図

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

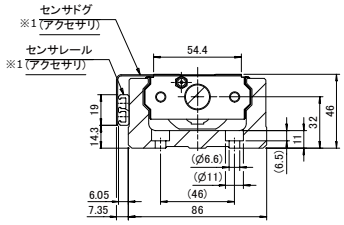
【保護カバーなし】



【スライドブロック詳細】

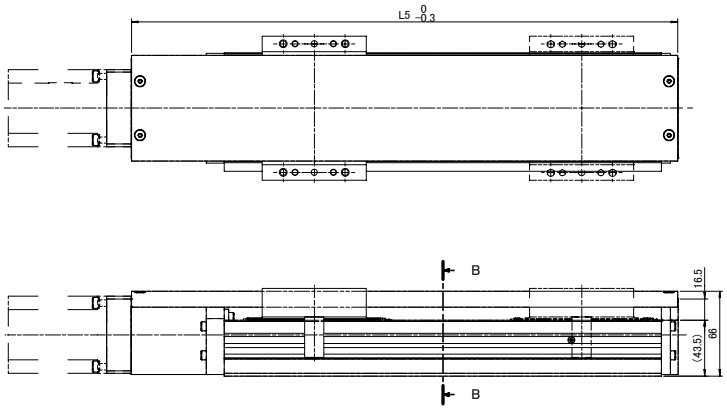


【A-A 断面】

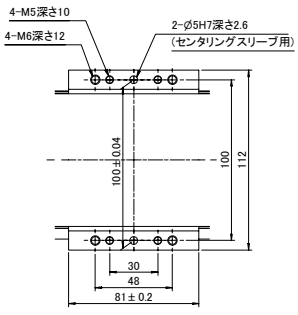


モーター種類	L
サーボ	10.5
ステッピング	10.5

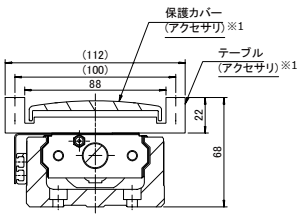
【保護カバー付】



【テーブル詳細】



【B-B 断面】



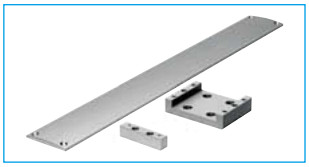
ストローク [mm]	L1	L2	L3	L4	L5	n1
200	425.5	340	208	200	424.7	3
300	525.5	440	308	300	524.7	4
400	625.5	540	408	400	624.7	5
500	725.5	640	508	500	724.7	6
600	825.5	740	608	600	824.7	7
800	1025.5	940	808	800	1024.7	9

※1　アクセサリは全て別売です。

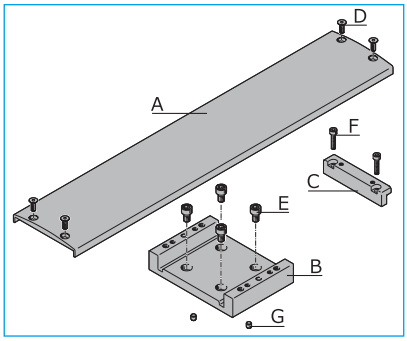
EGSK

アクセサリ（別売）

保護カバーキット RoHS



材質：アルミアルマイト処理
販売単位：1セット
【構成部品】
A. 保護カバー本体　1個
B. サブテーブル　1個
C. 高さ補正ブロック　1個
D. カバー取付ボルト　4本
E. テーブル取付ボルト　4本
F. 高さ補正ブロック取付ボルト　2本
G. テーブル用センタリングスリーブ　2個



【形式】 EASC – S1 – 33 – 200
33：アクチュエータのサイズ
200：アクチュエータのストローク

【EGSK-20用】

製品番号	形　式	質量[kg]
562711	EASC-S1-20-25	0.092
562712	EASC-S1-20-75	0.107
562713	EASC-S1-20-125	0.121

【EGSK-26用】

製品番号	形　式	質量[kg]
562714	EASC-S1-26-50	0.187
562715	EASC-S1-26-100	0.211
562716	EASC-S1-26-150	0.234
562717	EASC-S1-26-200	0.258

【EGSK-33用】

製品番号	形　式	質量[kg]
562718	EASC-S1-33-100	0.327
562719	EASC-S1-33-200	0.391
562720	EASC-S1-33-300	0.454
562721	EASC-S1-33-400	0.518
562722	EASC-S1-33-500	0.581
562723	EASC-S1-33-600	0.645

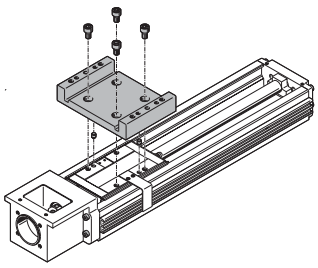
【EGSK-46用】

製品番号	形　式	質量[kg]
562724	EASC-S1-46-200	0.850
562725	EASC-S1-46-300	0.965
562726	EASC-S1-46-400	1.080
562727	EASC-S1-46-500	1.200
562728	EASC-S1-46-600	1.310
562729	EASC-S1-46-800	1.540

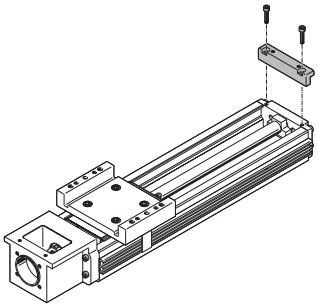
【注意】
組み付け時の寸法についてはアクチュエータの外形寸法図をご参照ください。

【組み付け手順】

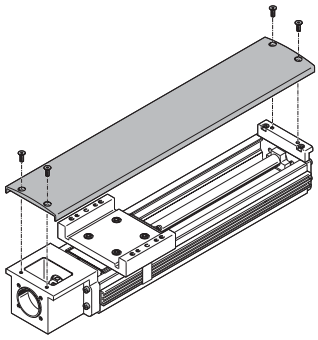
① スライドブロックのセンタリング穴にセンタリングスリーブ "G" を挿入し、その上からサブテーブル "B" を載せ4本のボルト "E" で固定する



② 軸受け側カバーの2か所の取付穴に高さ補正ブロック "C" をボルト "F" で固定する



③ 高さ補正ブロック "C" とドライブシャフト側カバーの各2か所の取付穴にカバー "A" を置き、ボルト "D" で固定する

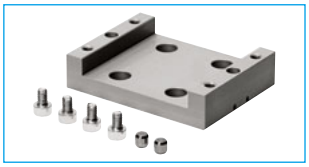


【注意】
サブテーブルの組み付け手順は①で完了です。

【各ねじのサイズと締付トルクおよびセンタリングスリーブ】

サイズ	D		E		F		G
	ねじサイズ	締付トルク [Nm]	ねじサイズ	締付トルク [Nm]	ねじサイズ	締付トルク [Nm]	
20	M2.5x5	0.4	M3x6	1.2	M2.5x10	0.4	ZBS-2
26	M2.5x5	0.4	M4x6	2.9	M3x12	1.2	ZBS-5
33	M3x8	1.2	M5x8	5.9	M3x12	1.2	ZBS-4
46	M4x12	2.9	M6x10	9.9	M4x18	2.9	ZBS-5

サブテーブル RoHS



材質：アルミアルマイト処理
販売単位：1セット
【構成部品：上図参照】
B.　サブテーブル　1個
E.　テーブル取付ボルト　4本
G.　テーブル用センタリングスリーブ　2個

製品番号	形　式	サイズ	質量 [kg]
562743	EASA-S1-20	20	0.038
562744	EASA-S1-26	26	0.074
562745	EASA-S1-33	33	0.130
562746	EASA-S1-46	46	0.310

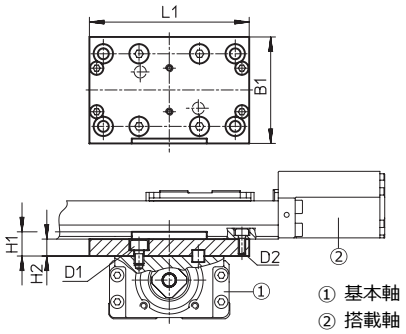


アダプタキット RoHS



製品番号	形式	基本軸サイズ	搭載軸サイズ	質量 [kg]
563748	EHAM-S1-26-20	26	20	0.059
563749	EHAM-S1-33-26	33	26	0.124
563750	EHAM-S1-46-33	46	33	0.216

材質：アルミアルマイト処理
販売単位：1セット
【構成部品】
アダプタプレート1枚，ボルト（アダプタプレート固定用，搭載軸固定用）各4本，センタリングスリーブ2個



① 基本軸
② 搭載軸

形式	B1 ±0.2	D1	D2	H1	H2	L1 ±0.2
EHAM-S1-26-20	44	M4	M3	10	7	66
EHAM-S1-33-26	54	M5	M4	12	9	86
EHAM-S1-46-33	65	M6	M5	15	10	112

誘導形近接センサ※1 RoHS

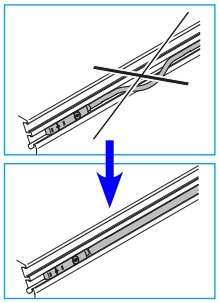


販売単位：1本

製品番号	形式	出力	接点※2	ケーブル長さ [m]	配線方式
551396	SIES-8M-NS-24V-K-7,5-OE	NPN	N.O.	7.5	3線バラ
551401	SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE		N.C.		
551386	SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE	PNP	N.O.		
551391	SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE		N.C.		

※1　センサの仕様については、技術資料（技2）をご参照ください。
※2　N.O.：ノーマルオープン
　　N.C.：ノーマルクローズ

【センサを組み付ける】
1. センサ溝にセンサを挿入
2. マイナスドライバーまたは六角レンチで固定（締付トルクは0.6Nm 以下）
　強く締めすぎるとセンサの破損の原因になることがあります。
3. ケーブルがセンサ溝からはみ出さないよう付属のセンサ溝カバーでケーブルを固定



センサ溝カバー※1 RoHS



製品番号	形式
563360	ABP-5-S1

販売単位：1セット（500㎜×2本）

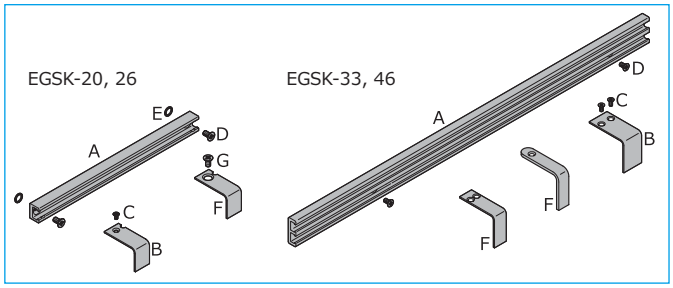
※1　センサ溝カバーは1本の長さが500mm です。ご使用の際は、必要な長さにカットしてください。

EGSK

アクセサリ（別売）

センサレールキット RoHS

【構成部品】
A. センサレール：ストロークに応じた長さ1本
B. センサドグ：1個
C. ドグ取付ボルト：1set（EGSK-20時1個、EGSK-26, 33, 46時2個）
D. レール取付ボルト：2個
E. O リング：2個（EGSK-20, EGSK-26時のみ）
F. センサドグ：各1個（ここでは使用しません）
G. ドグ取付ボルト：1個（ここでは使用しません）



【注意】
組み付け時の寸法についてはアクチュエータの外形寸法図をご参照ください。

材質
レール：アルミアルマイト処理
ドグ：亜鉛めっき鋼

販売単位：1セット

【形式】 EAPR − S1 − S **33** − **200**
33：アクチュエータのサイズ
200：アクチュエータのストローク

【EGSK-20用】

製品番号	形　式	質量[kg]
562615	EAPR-S1-S-20-25	0.014
562616	EAPR-S1-S-20-75	0.018
562617	EAPR-S1-S-20-125	0.022

【EGSK-26用】

製品番号	形　式	質量[kg]
562618	EAPR-S1-S-26-50	0.024
562619	EAPR-S1-S-26-100	0.028
562620	EAPR-S1-S-26-150	0.032
562621	EAPR-S1-S-26-200	0.037

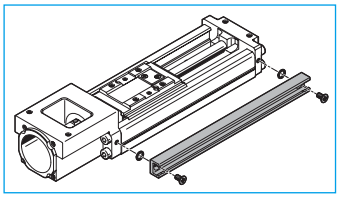
【EGSK-33用】

製品番号	形　式	質量[kg]
562622	EAPR-S1-S-33-100/130-S	0.510
562623	EAPR-S1-S-33-200/230-S	0.690
562624	EAPR-S1-S-33-300/330-S	0.880
562625	EAPR-S1-S-33-400/430-S	0.106
562626	EAPR-S1-S-33-500/530-S	0.125
562627	EAPR-S1-S-33-600/630-S	0.144

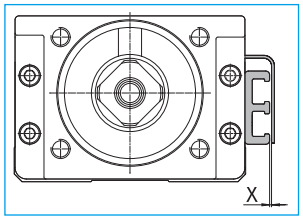
【EGSK-46用】

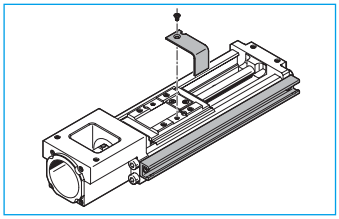
製品番号	形　式	質量[kg]
562628	EAPR-S1-S-46-200/240-S	0.078
562629	EAPR-S1-S-46-300/340-S	0.097
562630	EAPR-S1-S-46-400/440-S	0.115
562631	EAPR-S1-S-46-500/540-S	0.134
562632	EAPR-S1-S-46-600/640-S	0.153
562633	EAPR-S1-S-46-800/840-S	0.190

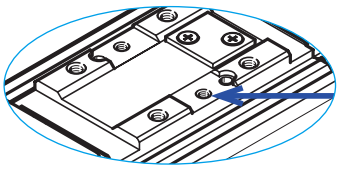
【センサレールを組み付ける】
① アウターレール側面のセンサレール取付穴に取付ボルト "D"（M2.5x5: 全サイズ共通）で取り付ける
　締付トルク：EGSK-20, EGSK-26時 :0.1Nm、EGSK-33, EGSK-46時 :0.3Nm
　EGSK-20と EGSK-26についてはセンサレールとアウターレールの間に O リング "E" を入れる



【センサドグを組み付ける】
① 保護カバー付の場合、先にカバーとサブテーブルを取り外しておく
② 使わないドグやボルトもセットになっているので必要なものだけ取り出しておく
　EGSK-20: ドグ（1つ穴）、ボルト（M2x4）1個
　EGSK-26: ドグ（2つ穴）、ボルト（M3x6）2個
　EGSK-33, 46: ドグ（2つ穴、幅広）、ボルト（M2x4）2個
③ スライドブロック中央のドグ取付穴に規定のトルクでドグを固定する
　EGSK-20, 33, 46時 :0.3Nm
　EGSK-33時 :1.2Nm
④ センサとドグとのギャップ "X"（右図）が約0.5mm になるよう調整する







※センサレール、センサドグはアクチュエータの両側どちらでも取り付け可能です。どちらに取り付ける場合でも手順は同じです。



オプション

アクチュエータ基本形式を変更することでテーブル形状などのオプションが可能になります。
オプションの場合、その組み合わせにより寸法や可動範囲が変わることがありますので詳細についてはお問い合わせください。

オプション形式

562752 EGSK – 33 – 300 – 20P – H – S – Z

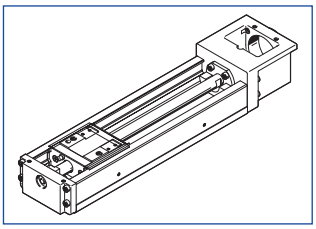
- 562752 ● 製品番号
  562750 : EGSK-20
  562751 : EGSK-26
  562752 : EGSK-33
  562753 : EGSK-46
- 33 ● サイズ
  20 : 25, 75, 125
  26 : 50, 100, 150, 200
  33 : 100, 200, 300, 400, 500, 600
  46 : 200, 300, 400, 500, 600, 800
- 300 ● ストローク
- 20P ● ボールねじリード
  1P : 1mm : サイズ20
  2P : 2mm : サイズ26
  6P : 6mm : サイズ20, 26, 33
  10P : 10mm : サイズ33, 46
  20p : 20mm : サイズ46
- H ● 精度等級
  無記入 : 標 準
  -H : 上 級
  -P : 精密級
- S ● テーブル
  無記入 : 標 準
  -S : ショートテーブル
- Z ● 追加テーブル
  無記入 : な し
  -Z : 1台付

2D/3D CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

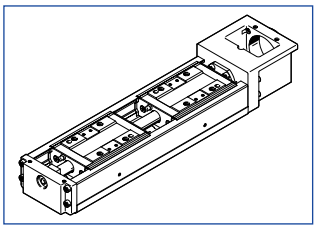
オプション対応表

	名 称	形式コード	アクチュエータサイズ			
			20	26	33	46
精度等級	上 級	-H	○	○	○	○
	精密級	-P	○	○	○	○
テーブル	ショート	-S	–	–	○	○
追加テーブル	1台	-Z	○	○	○	○

●ショートテーブル：S



●追加テーブル：Z



●精度等級

	等級	ストローク [mm]	サイズ			
			20	26	33	46
繰り返し位置決め精度	標準	–	±0.010	±0.010	±0.010	±0.010
	上級	–	±0.005	±0.005	±0.005	±0.005
	精密級	–	±0.003	±0.003	±0.003	±0.003
走り平行度	標準	–	–	–	–	–
	上級	25～340	0.025	0.025	0.025	0.035
		400～540	–	–	0.035	0.035
		600～640	–	–	0.040	0.040
		800～840	–	–	–	0.050
	精密級	25～340	0.010	0.010	0.010	0.015
		400～540	–	–	0.015	0.015
		600～640	–	–	0.020	0.020
バックラッシ	標準	–	0.020	0.020	0.020	0.020
	上級	–	0.010	0.010	0.020	0.020
	精密級	–	0.003	0.003	0.003	0.003

EGSK

EGSK シリーズ　見積依頼書

◆お客様情報

貴社名		所属部署	
お名前	様	Tel.	( ) –
E-mail		Fax	( ) –

◆形　式

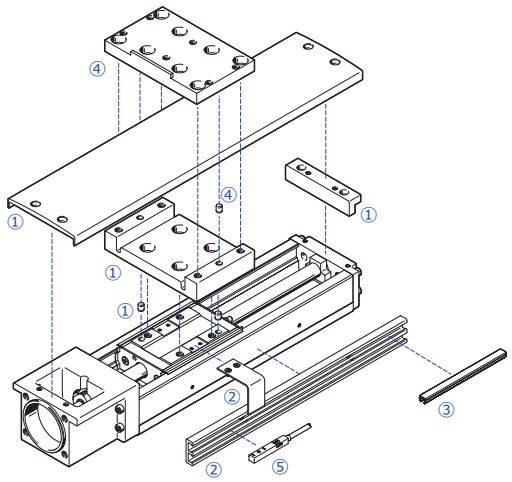
アクチュエータ基本形式 ＋ MMA アッセンブリ形式

◆数　量

台

◆アクセサリ

No.	名称	数量
①	保護カバーキット	セット
②	センサレールキット	セット
③	センサ溝カバー	セット
④	アダプタキット	個



No.	名称	出力	接点	ケーブル長さ（m）	配線方式	数量
⑤	誘導形近接センサ	NPN	N.O.	7.5	3線バラ	本
			N.C.			本
		PNP	N.O.			本
			N.C.			本

◆その他の要望事項

オリムベクスタ株式会社
E-mail：orimvexta@orientalmotor.co.jp

営業課	FAX (03)5820-5687	茨城営業所	FAX (029)863-1710	諏訪営業所	FAX (0266)28-7198	滋賀営業所	FAX (077)564-2020
札幌営業所	FAX (011)272-1172	千葉営業所	FAX (043)272-0512	長野営業所	FAX (0265)78-3651	京都営業所	FAX (075)353-7892
鶴岡営業所	FAX (0235)24-8230	大宮営業所	FAX (048)664-3623	静岡営業所	FAX (054)255-2737	関西営業所	FAX (06)6330-6628
東北営業所	FAX (022)227-2830	西東京営業所	FAX (042)552-5205	北陸営業所	FAX (076)431-0232	大阪営業所	FAX (06)6864-7000
郡山営業所	FAX (024)922-5611	南関東営業所	FAX (045)982-1600	豊田営業所	FAX (0566)73-5306	中国営業所	FAX (086)803-5366
長岡営業所	FAX (0258)94-6037	甲府営業所	FAX (055)278-1628	中部営業所	FAX (052)223-2617	四国営業所	FAX (087)821-5234
北関東営業所	FAX (027)326-7541	上田営業所	FAX (0268)27-6207	三重営業所	FAX (059)221-5040	九州営業所	FAX (092)473-1580

ESBFシリーズ



特　長 ------ I.2
ESBF-BS-32 ------ I.6
ESBF-BS-40 ------ I.9
ESBF-BS-50 ------ I.12
ESBF-BS-63 ------ I.15
ESBF-BS-80 ------ I.18
ESBF-BS-100 ------ I.21
選定資料 ------ I.24
アクセサリ ------ I.25
オプション ------ I.35

ESBF

最大ストローク1500mm（1mm 単位で指定可）

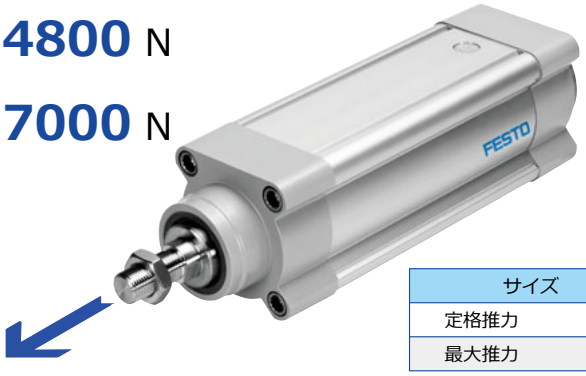


超高推力シリンダ

新たに小型3サイズが加わり、□45～□110まで全6サイズをラインアップ。
最も大きいサイズの ESBF100はΦ40のボールねじを採用し、14800N（約1.5t）の定格推力を発揮します。
さらに短時間であれば最大17000N の推力を出すことができます。
圧入やカシメなどの用途に最適な電動シリンダです。

定格推力 **14800** N

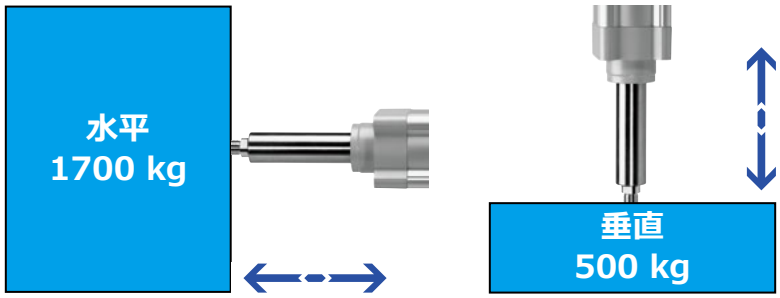
最大推力 **17000** N



サイズ		32 NEW	40 NEW	50 NEW	63	80	100
定格推力	[N]	200	1000	2000	6750	7800	14800
最大推力	[N]	800	3000	5000	7000	12000	17000

高可搬質量

外付けガイドと併用で駆動軸として使用する場合、水平軸使用で1700kg、
垂直軸使用で500kg の搬送が可能。



サイズ		32 NEW	40 NEW	50 NEW	63	80	100
水平可搬質量	[kg]	80	300	500	700	1200	1700
垂直可搬質量	[kg]	12	60	100	120	200	500

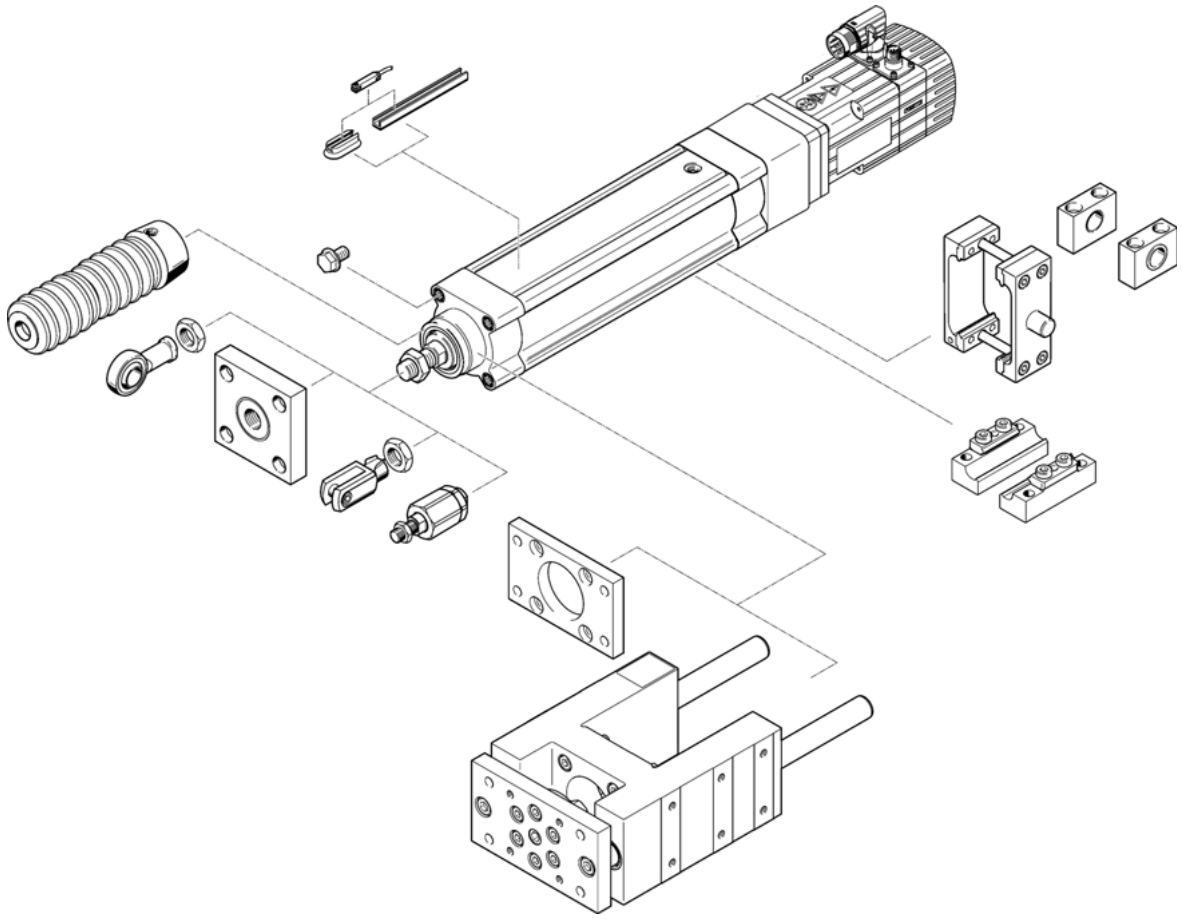


最高速度1000mm/s　最大推力17000N



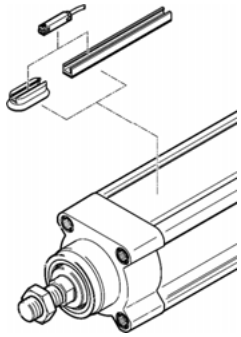
アクセサリ

エアシリンダメーカーだからこそできる！アクチュエータの取付アクセサリが充実。
エアシリンダ DSBF シリーズと互換性があり、取付金具がそのまま使用可能です。



センサ

エアシリンダと同様に内部にマグネットを内蔵しています。センサレールを
取り付ければ磁気形近接センサを使用することが可能になります。
センサレールはシリンダの上面（1方向）に接着して固定します。



ESBF

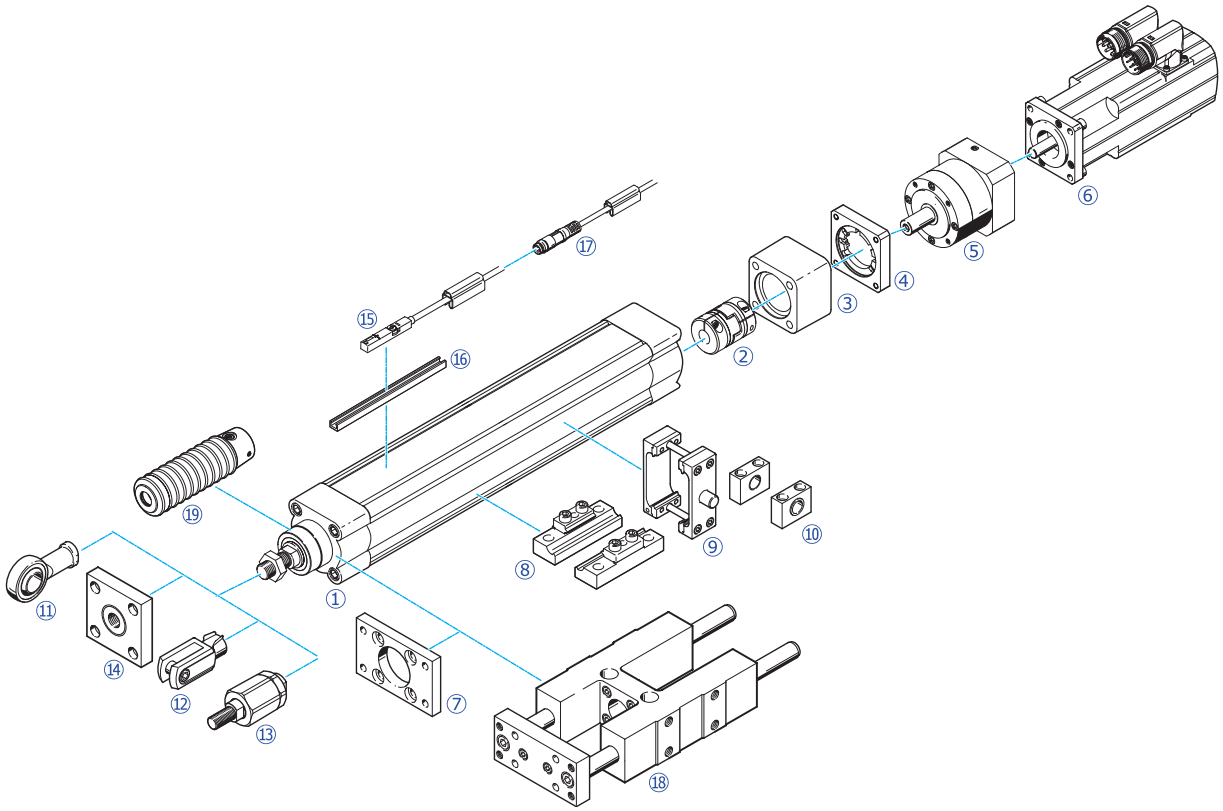
構　造



※1 アルミ
※2 アルミ　アルマイト処理
※3 ステンレス



構成部品



No.	名　称		備　考
①	アッセンブリ	アクチュエータ	
②		カップリング	モーター取付キット
③		カップリングケース	
④		中間フランジ	
⑤		減速機	サイズ32、40、50は不要
⑥		モーター	
⑦	アクセサリ（別売）	フランジ金具	
⑧		本体取付金具	1セット（本体取付金具2個、ボルト4本）
⑨		中間トラニオン金具	
⑩		トラニオンブラケット	1セット（トラニオン金具2個）
⑪		ロッドアイ	ロッド先端雄ねじ専用
⑫		2山ナックル	
⑬		フレキソカプラ	
⑭		フランジカプラ	
⑮		磁気形近接センサ	
⑯		センサレール	50mm 用または100mm 用
⑰		ケーブル付ソケット	3ピン M8センサ専用（お問い合わせください）
⑱		ガイドユニット	ストローク10～500mm
⑲		ジャバラキット	ストローク10～500mm

【注意】
●センサは原点用にはノーマルオープンを、オーバーラン検出用にはノーマルクローズをそれぞれ推奨します。
●減速機は APEX DYNAMICS 社製 PG2シリーズを採用しています。

ESBF

ESBF-BS-32

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

ESBF - BS - 32 - **800** – **10 P** + MMA **O** **AZM46AC**

●ストローク
30～800[mm]
（1mm 単位）

●ボールねじリード
5P　：5mm
10P　：10mm

●ケーブルの向き
無記入　：モーターなし
O　：O 側
U　：U 側
V　：V 側
H　：H 側
下【図1】参照

●モーター種類※1 オリエンタルモーター
【サーボモーター】
NXM410A（100W ブレーキなし）
NXM410M（100W ブレーキ付）
【ステッピングモーター】
ARM46AC（ブレーキなし）
ARM46MC（ブレーキ付）
AZM46AC（ブレーキなし）
AZM46MC（ブレーキ付）

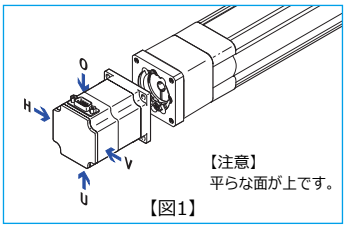
【オプション】

ロッド先端雌ねじ	I.35
IP65	
耐腐食処理	
食品グリス	
ロッド延長	

【アクセサリ（別売）】

フランジ金具	I.25
本体取付金具	I.25
中間トラニオン金具	I.26
トラニオンブラケット	I.26
ロッドアイ	I.27
2山ナックル	I.27
フレキソカプラ	I.28
フランジカプラ	I.28
センサ	I.34
センサレール	I.34
ガイドユニット	I.29
ジャバラキット※2	I.32

【ケーブルの向き】



【図1】

※1　モーターについては前付18をご参照ください。
※2　ジャバラキットの組み付けにはロッド延長が必要になります。詳細はI.32をご参照ください。
【注意】
IP65や耐腐食処理はアクチュエータ本体のみの対応であり、モーターやモーター取付部は含んでいません。

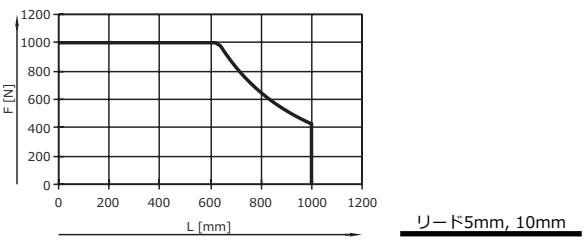
仕　様

【基本仕様】

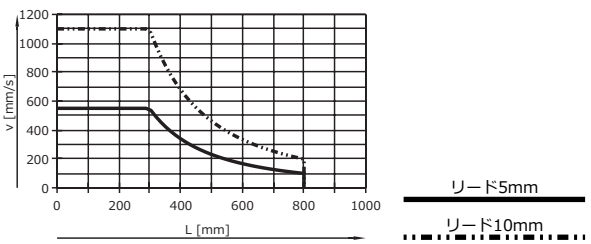
ボールねじ径		[mm]	12
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.01
質　量※1	基　本	[kg]	1.0
	加　算	[kg/0.1m]	0.33
使用周囲温度範囲※2		[℃]	0～60
保護仕様※2			IP40

※1　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※2　アクチュエータ本体のみ。

ロッド長さ – 軸方向荷重特性
ロッドが長くなるとボールねじやロッドの座屈の影響により軸方向荷重を下げる必要があります。
推力や垂直時の搬送質量による軸方向荷重は下グラフの範囲内でご使用ください。



ストローク – 限界速度特性
ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、 定格速度を下回ることがありますのでグラフでご確認ください。





【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。
可搬質量は外付けガイドを併用した場合の値です。

モーター定格出力		[W]	100	
ボールねじリード		[mm]	5	10
定格速度		[mm/s]	250	500
最大可搬質量	水　平	[kg]	80	40
	垂　直	[kg]	12	6
定格推力		[N]	200	100
最大推力		[N]	800	400

動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。

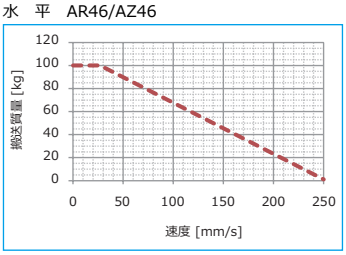
【ステッピングモーター仕様】

ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量や推力が下がります。特性については下グラフをご参照ください。
各加速度とも、デューティ50%時の値です。また、可搬質量は外付けガイドを併用した場合の値です。

速度 – 搬送質量特性　1m/s²　3m/s²

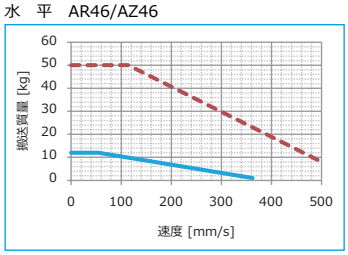
●リード5mm

水　平　AR46/AZ46

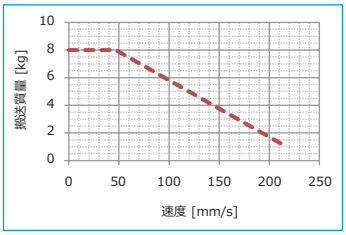


●リード10mm

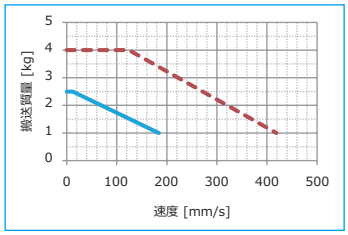
水　平　AR46/AZ46



垂　直

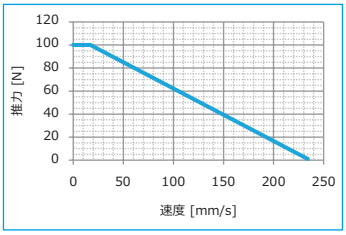


垂　直

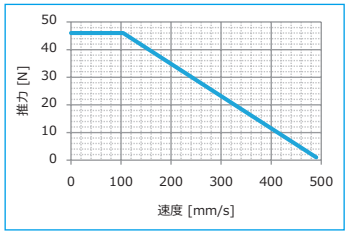


速度 – 推力特性

●リード5mm



●リード10mm

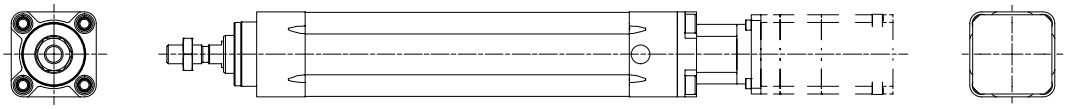


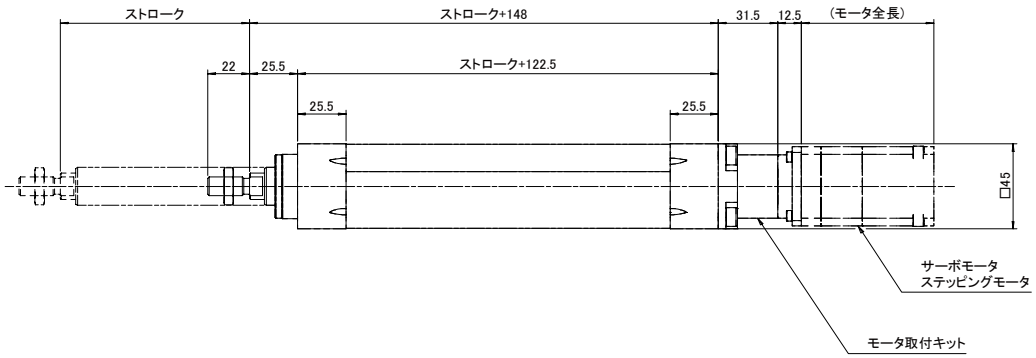
ESBF

ESBF-BS-32

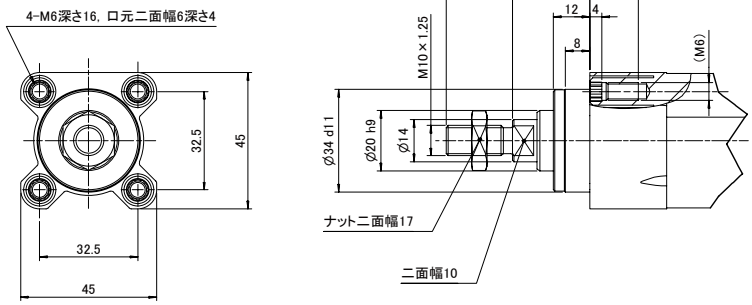
外形寸法図

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

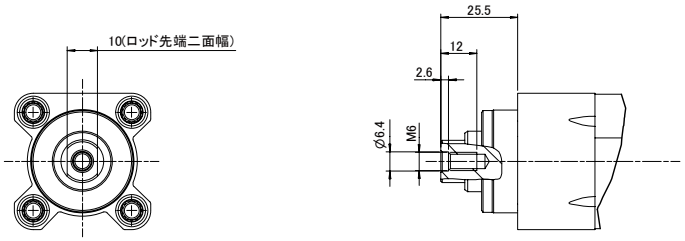




【ロッド先端雄ねじ】



【ロッド先端雌ねじ】





ESBF-BS-40

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

ESBF - BS - 40 - 800 – 10 P + MMA O AZM69AC

●ストローク
30～800[mm]
（1mm 単位）

●ボールねじリード
5P　：5mm
10P　：10mm
16P　：16mm

●ケーブルの向き
無記入　：モーターなし
O　：O 側
U　：U 側
V　：V 側
H　：H 側
下【図1】参照

●モーター種類※1 オリエンタルモーター
【サーボモーター】
NXM620A（200W ブレーキなし）
NXM620M（200W ブレーキ付）
NXM640A（400W ブレーキなし）
NXM640M（400W ブレーキ付）
【ステッピングモーター】
ARM66AC（ブレーキなし）
ARM66MC（ブレーキ付）
AZM66AC（ブレーキなし）
AZM66MC（ブレーキ付）
ARM69AC（ブレーキなし）
ARM69MC（ブレーキ付）
AZM69AC（ブレーキなし）
AZM69MC（ブレーキ付）

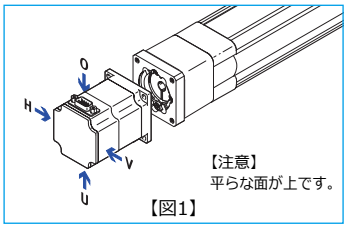
【オプション】

ロッド先端雌ねじ	I.35
IP65	
耐腐食処理	
食品グリス	
ロッド延長	

【アクセサリ（別売）】

フランジ金具	I.25
本体取付金具	I.25
中間トラニオン金具	I.26
トラニオンブラケット	I.26
ロッドアイ	I.27
2山ナックル	I.27
フレキソカプラ	I.28
フランジカプラ	I.28
センサ	I.34
センサレール	I.34
ガイドユニット	I.29
ジャバラキット※2	I.32

【ケーブルの向き】



【注意】
平らな面が上です。
【図1】

※1　モーターについては前付18をご参照ください。
※2　ジャバラキットの組み付けにはロッド延長が必要になります。詳細はI.32をご参照ください。
【注意】
IP65や耐腐食処理はアクチュエータ本体のみの対応であり、モーターやモーター取付部は含んでいません。

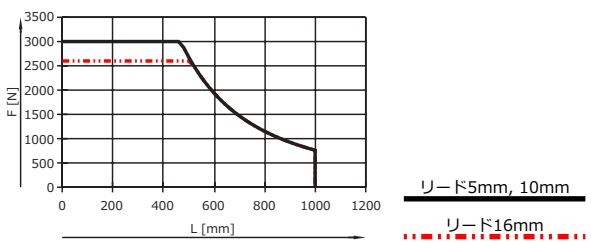
仕　様

【基本仕様】

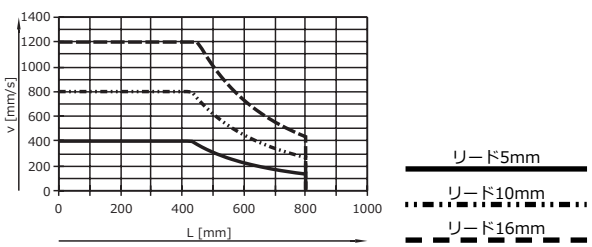
ボールねじ径		[mm]	16
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.01
質　量※1	基　本	[kg]	1.7
	加　算	[kg/0.1m]	0.47
使用周囲温度範囲※2		[℃]	0～60
保護仕様※2			IP40

※1　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※2　アクチュエータ本体のみ。

ロッド長さ – 軸方向荷重特性
ロッドが長くなるとボールねじやロッドの座屈の影響により軸方向荷重を下げる必要があります。
推力や垂直時の搬送質量による軸方向荷重は下グラフの範囲内でご使用ください。



ストローク – 限界速度特性
ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、 定格速度を下回ることがありますのでグラフでご確認ください。



ESBF

ESBF-BS-40

仕　様

【サーボモーター仕様】
加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。
可搬質量は外付けガイドを併用した場合の値です。

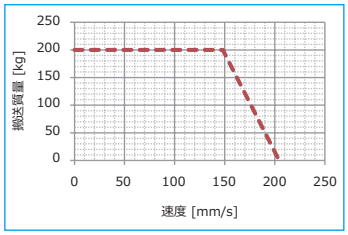
モーター定格出力		[W]	200			400		
ボールねじリード		[mm]	5	10	16	5	10	16
定格速度		[mm/s]	250	500	800	250	500	800
最大可搬質量	水　平	[kg]	120	80	30	300	200	120
	垂　直	[kg]	20	10	1	60	30	18
定格推力		[N]	400	200	100	1000	500	300
最大推力		[N]	1600	800	400	3000	1500	1000

動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。

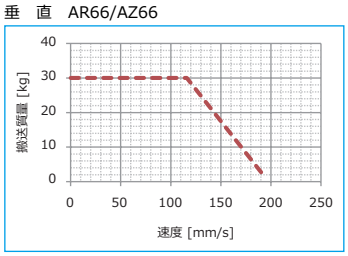
【ステッピングモーター仕様】
ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量や推力が下がります。特性については下グラフをご参照ください。
各加速度とも、デューティ50%時の値です。また、可搬質量は外付けガイドを併用した場合の値です。

速度 － 搬送質量特性　1m/s²　3m/s²

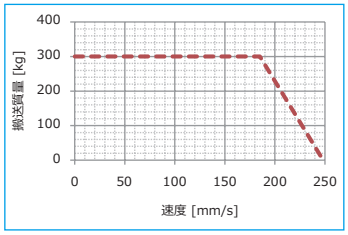
●リード5mm
水　平　AR66/AZ66



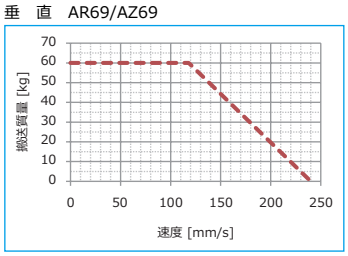
垂　直　AR66/AZ66



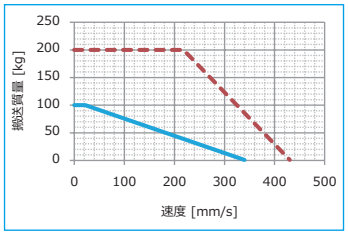
水　平　AR69/AZ69



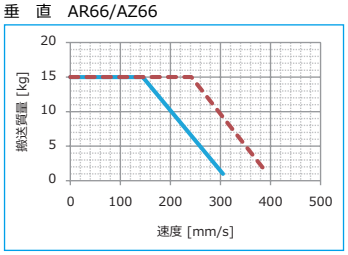
垂　直　AR69/AZ69



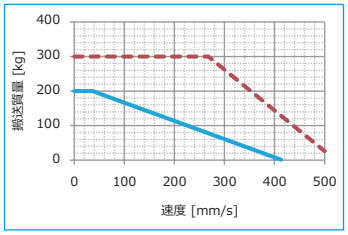
●リード10mm
水　平　AR66/AZ66



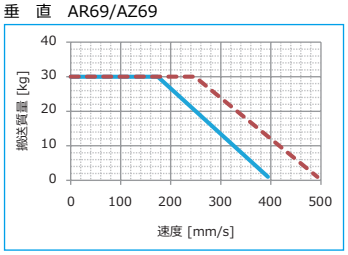
垂　直　AR66/AZ66



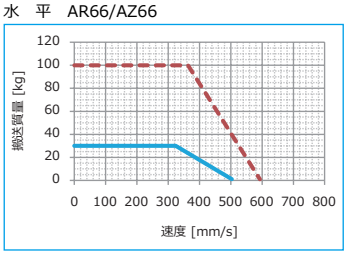
水　平　AR69/AZ69



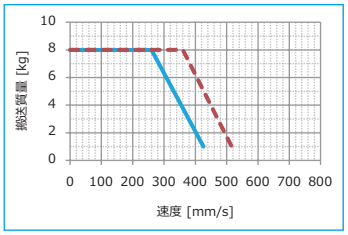
垂　直　AR69/AZ69



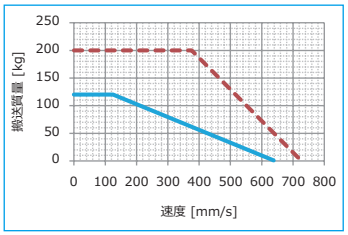
●リード16mm
水　平　AR66/AZ66



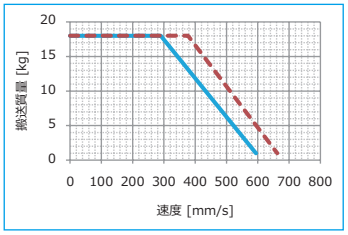
垂　直　AR66/AZ66



水　平　AR69/AZ69

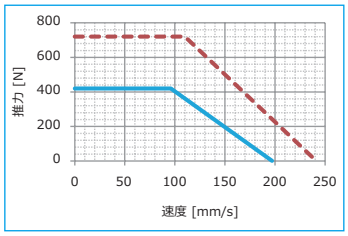


垂　直　AR69/AZ69

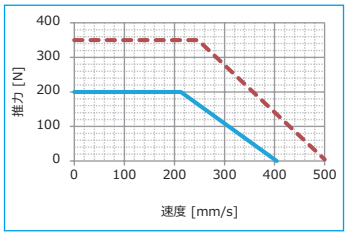


速度 － 推力特性　AR69/AZ69　AR66/AZ66

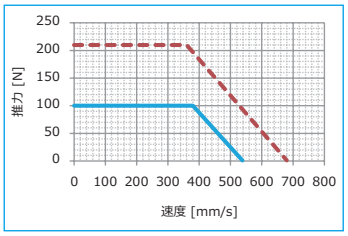
●リード5mm



●リード10mm



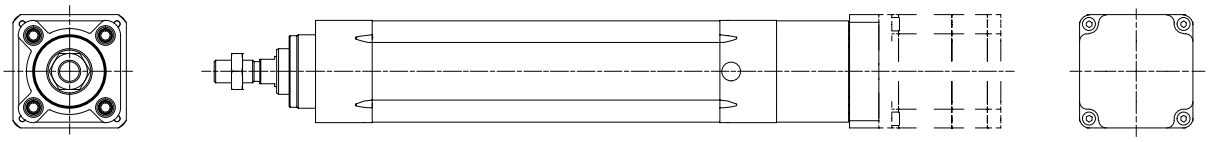
●リード16mm

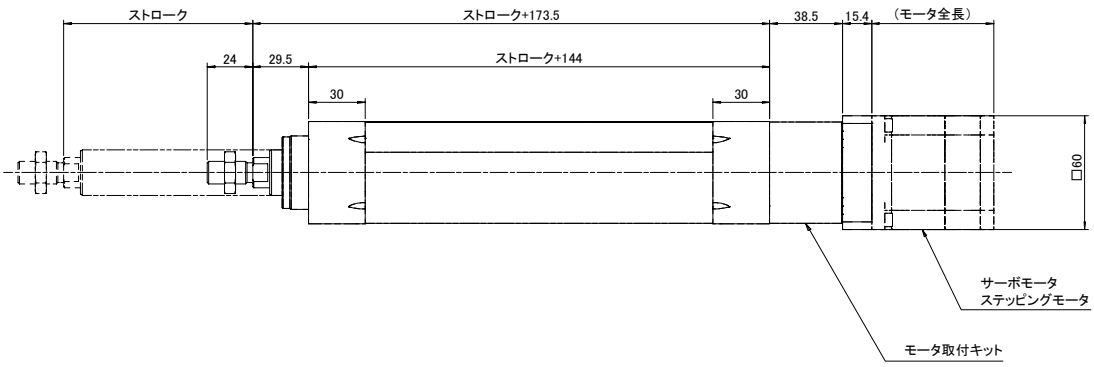




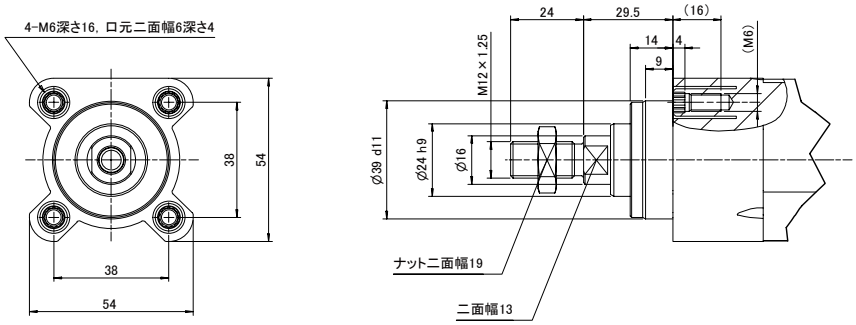
外形寸法図

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

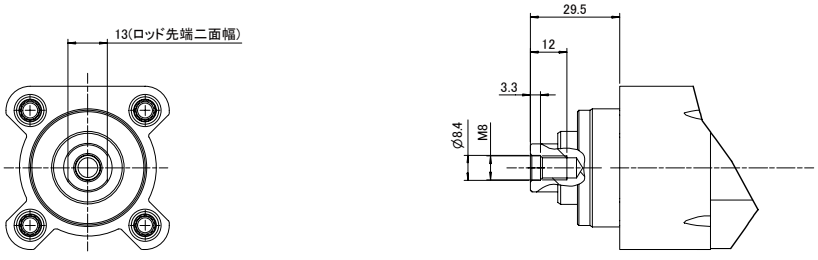




【ロッド先端雄ねじ】



【ロッド先端雌ねじ】



ESBF

ESBF-BS-50

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

ESBF - BS - 50 - 1000 – 10 P + MMA O AZM911AC

- ●ストローク
  30～1000[mm]
  （1mm 単位）
- ●ボールねじリード
  5P　：5mm
  10P　：10mm
  20P　：20mm
- ●ケーブルの向き
  無記入　：モーターなし
  O　：O 側
  U　：U 側
  V　：V 側
  H　：H 側
  下【図1】参照
- ●モーター種類※1 オリエンタルモーター
  【サーボモーター】
  NXM975A（750W ブレーキなし）
  NXM975M（750W ブレーキ付）
  【ステッピングモーター】
  ARM98AC（ブレーキなし）
  ARM98MC（ブレーキ付）
  AZM98AC（ブレーキなし）
  AZM98MC（ブレーキ付）
  ARM911AC（ブレーキなし）
  AZM911AC（ブレーキなし）

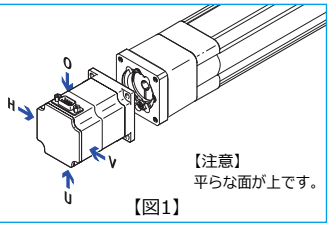
【オプション】

ロッド先端雌ねじ	I.35
IP65	
耐腐食処理	
食品グリス	
ロッド延長	

【アクセサリ（別売）】

フランジ金具	I.25
本体取付金具	I.25
中間トラニオン金具	I.26
トラニオンブラケット	I.26
ロッドアイ	I.27
2山ナックル	I.27
フレキソカプラ	I.28
フランジカプラ	I.28
センサ	I.34
センサレール	I.34
ガイドユニット	I.29
ジャバラキット※2	I.32

【ケーブルの向き】



【注意】
平らな面が上です。
【図1】

※1　モーターについては前付18をご参照ください。
※2　ジャバラキットの組み付けにはロッド延長が必要になります。詳細はI.32をご参照ください。
【注意】
IP65や耐腐食処理はアクチュエータ本体のみの対応であり、モーターやモーター取付部は含んでいません。

仕　様

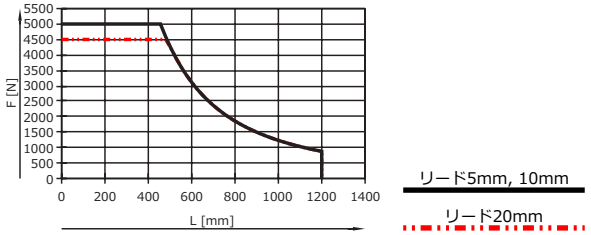
【基本仕様】

ボールねじ径		[mm]	20
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.01
質　量※1	基　本	[kg]	2.9
	加　算	[kg/0.1m]	0.65
使用周囲温度範囲※2		[℃]	0～60
保護仕様※2			IP40

※1　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※2　アクチュエータ本体のみ。

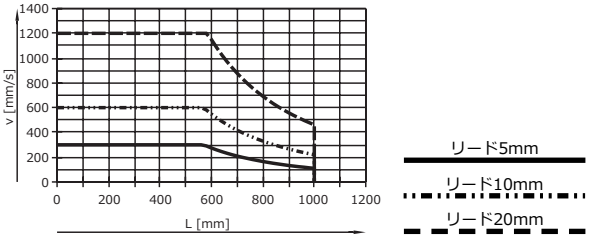
ロッド長さ – 軸方向荷重特性

ロッドが長くなるとボールねじやロッドの座屈の影響により軸方向荷重を下げる必要があります。
推力や垂直時の搬送質量による軸方向荷重は下グラフの範囲内でご使用ください。



ストローク – 限界速度特性

ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、 定格速度を下回ることがありますのでグラフでご確認ください。





【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。
可搬質量は外付けガイドを併用した場合の値です。

モーター定格出力		[W]	750		
ボールねじリード		[mm]	5	10	20
定格速度		[mm/s]	250	500	1000
最大可搬質量	水　平	[kg]	500	300	200
	垂　直	[kg]	100	50	25
定格推力		[N]	2000	1000	500
最大推力		[N]	5000	3500	1750

動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。

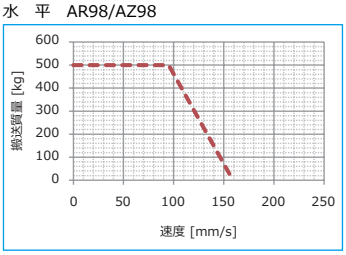
【ステッピングモーター仕様】

ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量や推力が下がります。特性については下グラフをご参照ください。
各加速度とも、デューティ50%時の値です。また、可搬質量は外付けガイドを併用した場合の値です。

速度 － 搬送質量特性　1m/s²　3m/s²

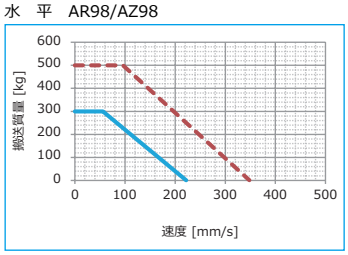
●リード5mm

水　平　AR98/AZ98



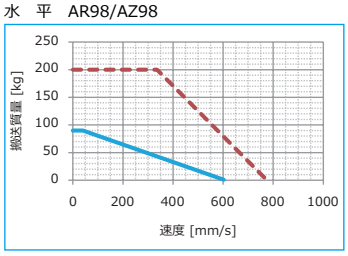
●リード10mm

水　平　AR98/AZ98

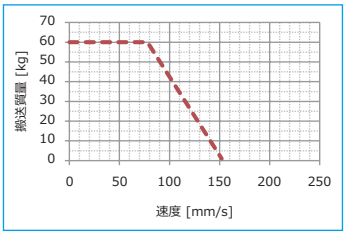


●リード20mm

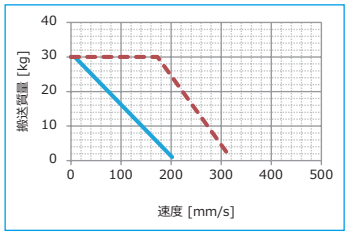
水　平　AR98/AZ98



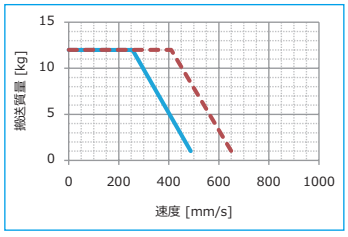
垂　直　AR98/AZ98



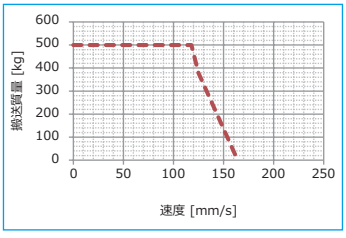
垂　直　AR98/AZ98



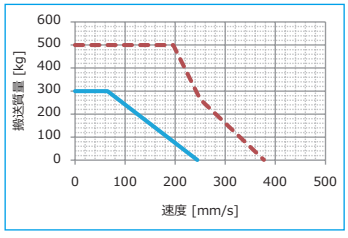
垂　直　AR98/AZ98



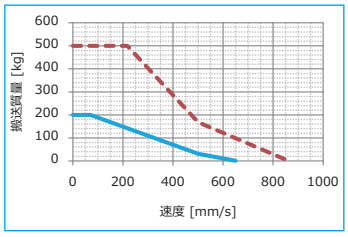
水　平　AR911/AZ911



水　平　AR911/AZ911

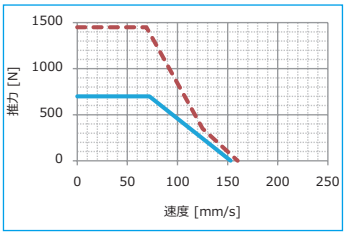


水　平　AR911/AZ911

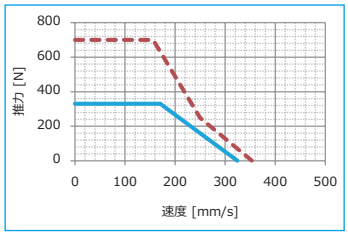


速度 － 推力特性　AR911/AZ911　AR98/AZ98

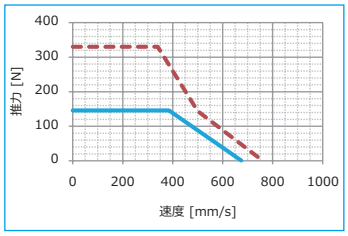
●リード5mm



●リード10mm



●リード20mm

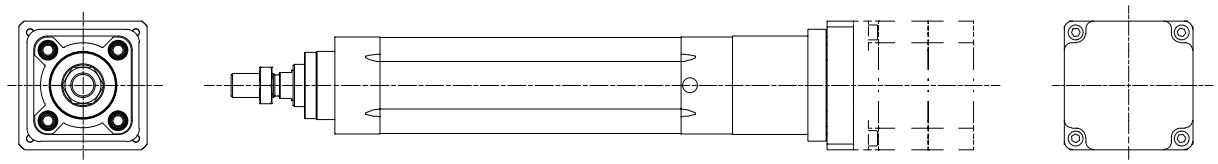


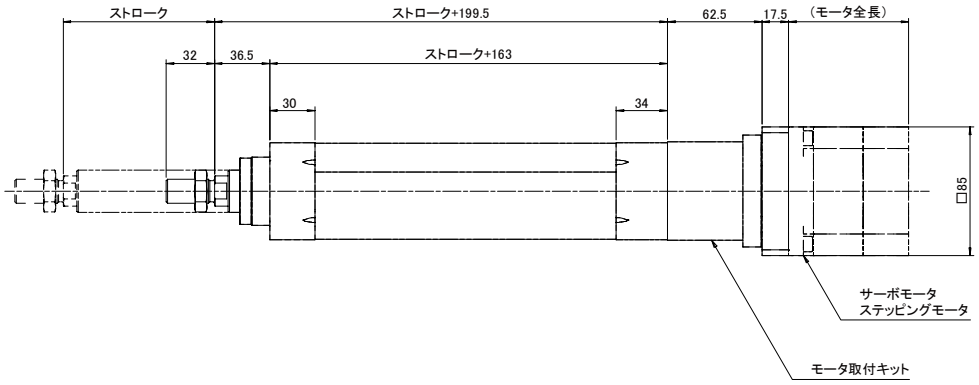
ESBF

ESBF-BS-50

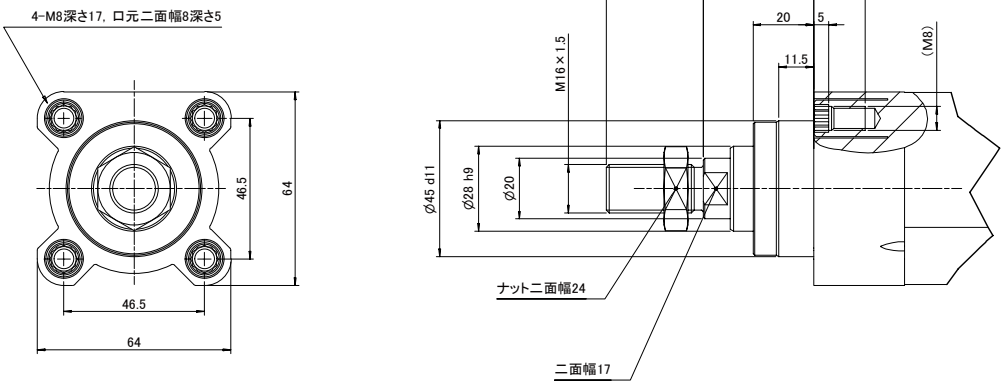
外形寸法図

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

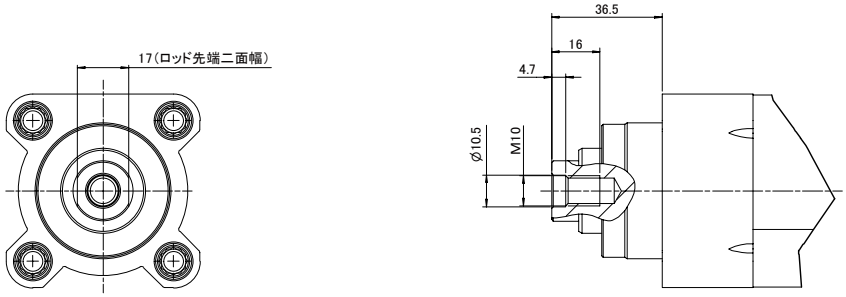




【ロッド先端雄ねじ】



【ロッド先端雌ねじ】





ESBF-BS-63

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

ESBF - BS - 63 - **1000** – **10 P** + MMA **O** **G2060 - 03** **NXM640A**

- ●ストローク　30～1200[mm]（1mm 単位）
- ●ボールねじリード　5P ： 5mm　10P ： 10mm　25P ： 25mm
- ●減速比　無記入 ：減速機なし　G2060-03 ： 1/3　G2060-04 ： 1/4　G2060-05 ： 1/5　G2060-07 ： 1/7　G2060-10 ： 1/10
- ●モーター種類※1 オリエンタルモーター　【サーボモーター】　NXM640A（400W ブレーキなし）　NXM640M（400W ブレーキ付）
- ●ケーブルの向き　無記入 ： モーターなし　O ： O 側　U ： U 側　V ： V 側　H ： H 側　下【図1】参照

【注意】
ボールねじリード・減速比・モーター出力の組み合わせについては下表でご確認ください。

減速比	ボールねじリード [mm]		
	5	10	25
1/3	○	○	○
1/4	○	○	○
1/5	○	○	○
1/7	○	○	○
1/10	お問い合わせください	○	○

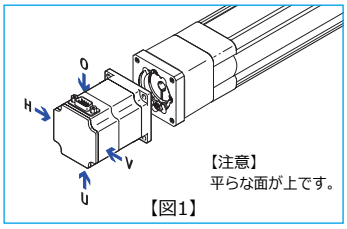
【オプション】

ロッド先端雌ねじ	I.35
IP65	
耐腐食処理	
食品グリス	
ロッド延長	

【アクセサリ（別売）】

フランジ金具	I.25
本体取付金具	I.25
中間トラニオン金具	I.26
トラニオンブラケット	I.26
ロッドアイ	I.27
2山ナックル	I.27
フレキソカプラ	I.28
フランジカプラ	I.28
センサ	I.34
センサレール	I.34
ガイドユニット	I.29
ジャバラキット※2	I.32

【ケーブルの向き】



【注意】
平らな面が上です。
【図1】

※1　モーターについては前付18をご参照ください。
※2　ジャバラキットの組み付けにはロッド延長が必要になります。詳細は I.32をご参照ください。
【注意】
IP65や耐腐食処理はアクチュエータ本体のみの対応であり、モーターやモーター取付部は含んでいません。

ESBF

ESBF-BS-63

仕　様

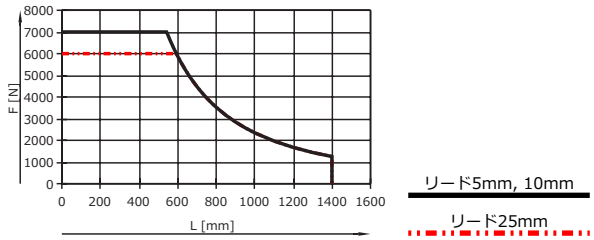
【基本仕様】

ボールねじ径		[mm]	25
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.02
質　量※1	基　本	[kg]	4.3
	加　算	[kg/0.1m]	0.87
	減速機	[kg]	1.2
使用周囲温度範囲※2		[℃]	0～60
保護仕様※2			IP40

※1　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※2　アクチュエータ本体のみ。

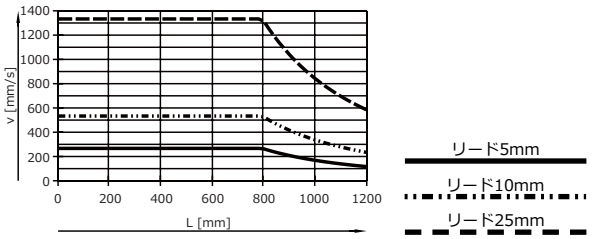
ロッド長さ － 軸方向荷重特性

ロッドが長くなるとボールねじやロッドの座屈の影響により軸方向荷重を下げる必要があります。
推力や垂直時の搬送質量による軸方向荷重は下グラフの範囲内でご使用ください。



ストローク － 限界速度特性

ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、 定格速度を下回ることがありますのでグラフでご確認ください。



【サーボモーター仕様】

デューティ50%時の値です。加速度については加速度表をご参照ください。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。
可搬質量は外付けガイドを併用した場合の値です。

●400W

ボールねじリード [mm]		5				10				
減速比		1/3	1/4	1/5	1/7	1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度	[mm/s]	83	63	50	36	167	125	100	71	50
最大可搬質量	水　平 [kg]	700				700				
	垂　直 [kg]	120				90	120			
定格推力	[N]	2300	3450	4550	6750	1050	1600	2200	3300	4950
最大推力	[N]	7000				4300	5950	7000		

ボールねじリード [mm]		25				
減速比		1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度	[mm/s]	417	313	250	179	125
最大可搬質量	水　平 [kg]	440	600			
	垂　直 [kg]	10	30	60	90	120
定格推力	[N]	110	400	650	1100	1800
最大推力	[N]	1400	2100	2800	4150	6000

動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。
　　の減速比はモーターの瞬時最大トルクがアクチュエータの入力トルク上限を超えているため、トルク制限が必要になります。
アクチュエータの入力トルク上限は技5でご確認ください。

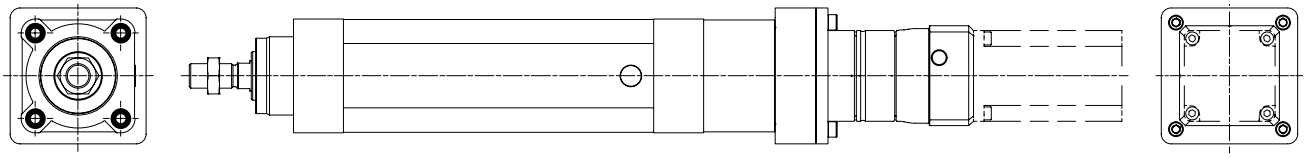
●加速度表

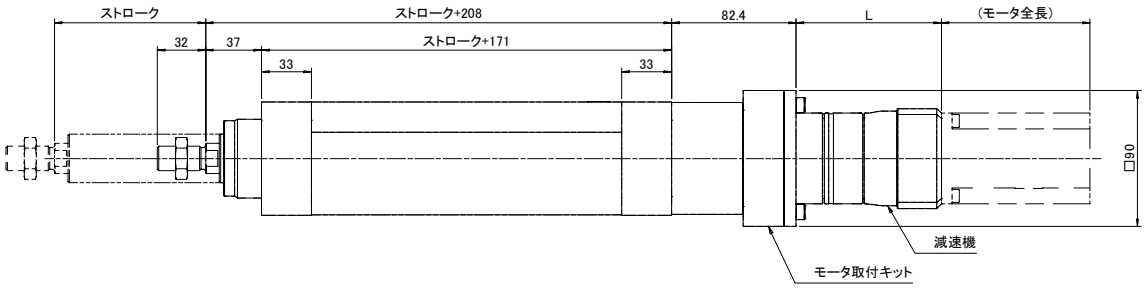
速度範囲 [mm/s]	加速度 [m/s²]
V > 300	1
100 < V ≦300	0.5
V ≦ 100	0.1



外形寸法図

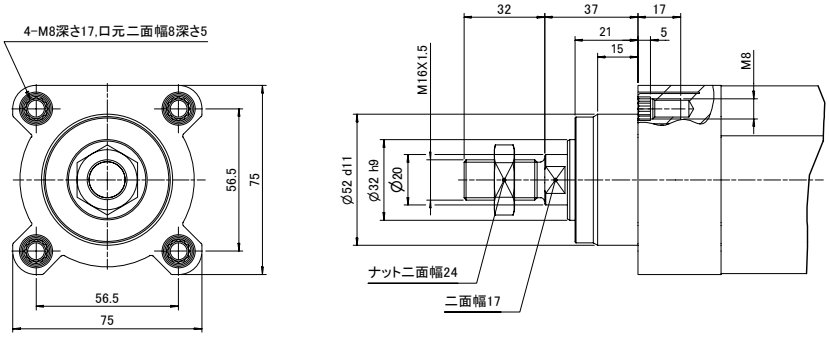
CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad



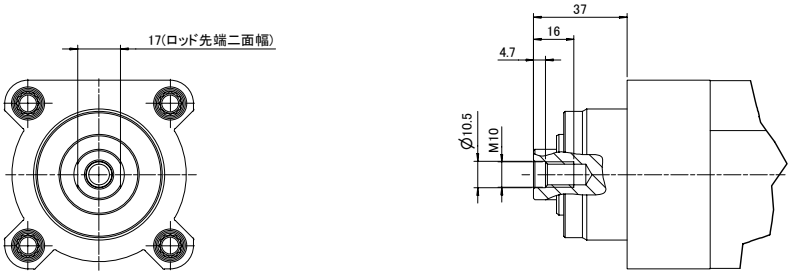


L
86

【ロッド先端雄ねじ】



【ロッド先端雌ねじ】



ESBF

ESBF-BS-80

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

ESBF - BS - 80 - **1000** – **15 P** + MMA **O** **G2080 - 03** **NXM975A**

- **1000**：●ストローク　30～1500[mm]（1mm 単位）
- **15 P**：●ボールねじリード　5P ： 5mm / 15P ： 15mm / 32P ： 32mm
- **O**：●ケーブルの向き　無記入 ： モーターなし / O ： O 側 / U ： U 側 / V ： V 側 / H ： H 側 / 下【図1】参照
- **G2080 - 03**：●減速比　G2080-03 ： 1/3 / G2080-04 ： 1/4 / G2080-05 ： 1/5 / G2080-07 ： 1/7 / G2080-10 ： 1/10
- **NXM975A**：●モーター種類※1 オリエンタルモーター　【サーボモーター】 NXM975A（750W ブレーキなし） NXM975M（750W ブレーキ付）

【注意】
ボールねじリード・減速比・モーター出力の組み合わせについては下表でご確認ください。

減速比	ボールねじリード [mm]		
	5	15	32
1/3	○	○	○
1/4	○	○	○
1/5	○	○	○
1/7	お問い合わせください	○	○
1/10	お問い合わせください	○	○

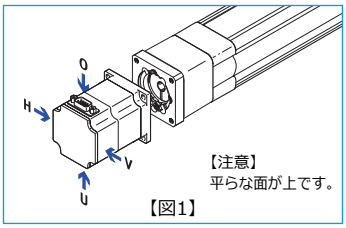
【オプション】

ロッド先端雌ねじ	I.35
IP65	
耐腐食処理	
食品グリス	
ロッド延長	

【アクセサリ（別売）】

フランジ金具	I.25
本体取付金具	I.25
中間トラニオン金具	I.26
トラニオンブラケット	I.26
ロッドアイ	I.27
2山ナックル	I.27
フレキソカプラ	I.28
フランジカプラ	I.28
センサ	I.34
センサレール	I.34
ガイドユニット	I.29
ジャバラキット※2	I.32

【ケーブルの向き】



【注意】
平らな面が上です。
【図1】

※1　モーターについては前付18をご参照ください。
※2　ジャバラキットの組み付けにはロッド延長が必要になります。詳細は I.32をご参照ください。
【注意】
IP65や耐腐食処理はアクチュエータ本体のみの対応であり、モーターやモーター取付部は含んでいません。



仕　様

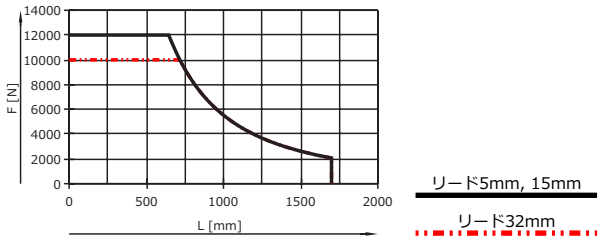
【基本仕様】

ボールねじ径		[mm]	32
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.02
質　量※1	基　本	[kg]	10.3
	加　算	[kg/0.1m]	1.55
	減速機	[kg]	3.4
使用周囲温度範囲※2		[℃]	0～60
保護仕様※2			IP40

※1　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※2　アクチュエータ本体のみ。

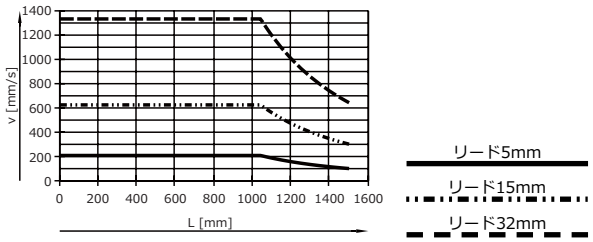
ロッド長さ – 軸方向荷重特性

ロッドが長くなるとボールねじやロッドの座屈の影響により軸方向荷重を下げる必要があります。
推力や垂直時の搬送質量による軸方向荷重は下グラフの範囲内でご使用ください。



ストローク – 限界速度特性

ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、 定格速度を下回ることがありますのでグラフでご確認ください。



【サーボモーター仕様】

デューティ50%時の値です。加速度については加速度表をご参照ください。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。
可搬質量は外付けガイドを併用した場合の値です。

●750W

ボールねじリード		[mm]	5			15				
減速比			1/3	1/4	1/5	1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度		[mm/s]	83	63	50	250	188	150	107	75
最大可搬質量	水　平	[kg]	1200			1200				
	垂　直	[kg]	200			60	120	180	200	
定格推力		[N]	3600	5700	7800	750	1500	2250	3650	5700
最大推力		[N]	12000			4800	6900	9000	12000	

ボールねじリード		[mm]	32				
減速比			1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度		[mm/s]	533	400	320	229	160
最大可搬質量	水　平	[kg]	550	940	1000		
	垂　直	[kg]	10	40	60	120	180
定格推力		[N]	110	450	800	1500	2450
最大推力		[N]	2000	3000	4000	5900	8800

動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。
　　の減速比はモーターの瞬時最大トルクがアクチュエータの入力トルク上限を超えているため、トルク制限が必要になります。
アクチュエータの入力トルク上限は技5でご確認ください。

●加速度表

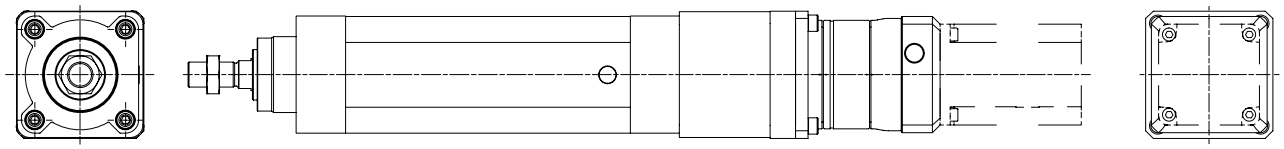
速度範囲 [mm/s]	加速度 [m/s²]
V > 300	1
100 < V ≦300	0.5
V ≦ 100	0.1

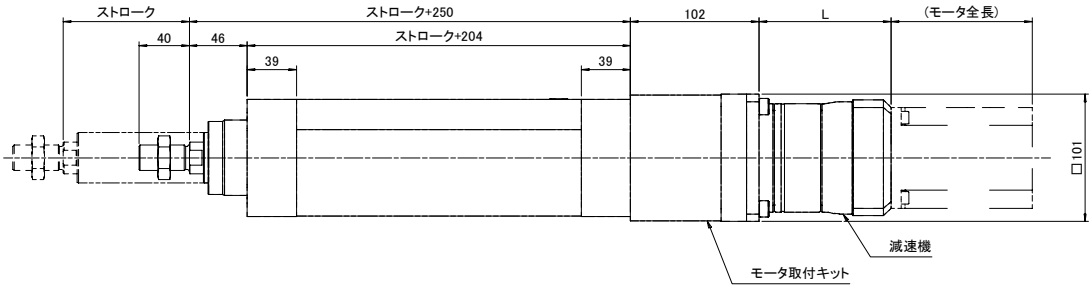
ESBF

ESBF-BS-80

外形寸法図

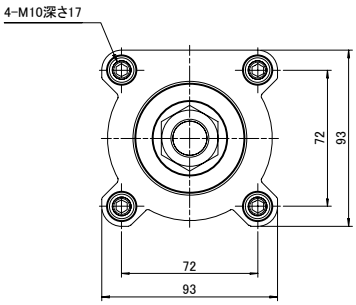
CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

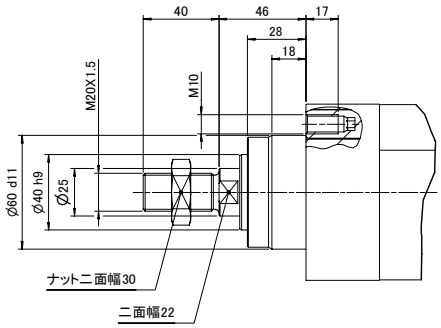




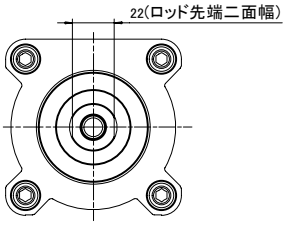
L
105.5

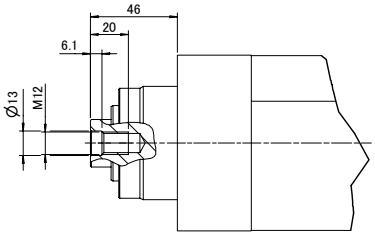
【ロッド先端雄ねじ】





【ロッド先端雌ねじ】







ESBF-BS-100

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

ESBF - BS - 100 - **1000** – **20 P** + MMA **O** **G2120 - 03** **モーター形式**

- 1000：●ストローク　30～1500[mm]（1mm 単位）
- 20 P：●ボールねじリード　5P ： 5mm / 20P ： 20mm / 40P ： 40mm
- O：●ケーブルの向き　無記入 ： モーターなし / O ： O 側 / U ： U 側 / V ： V 側 / H ： H 側　下【図1】参照
- G2120 - 03：●減速比　G2120-03 ： 1/3 / G2120-04 ： 1/4 / G2120-05 ： 1/5 / G2120-07 ： 1/7
- モーター形式：モーター形式はお問い合わせください

【注意】
ボールねじリード・減速比・モーター出力の組み合わせについては下表でご確認ください。

減速比	ボールねじリード [mm]					
	5		20		40	
	1000W	1500W	1000W	1500W	1000W	1500W
1/3	○	○	○	○	○	○
1/4	○	お問い合わせください	○	○	○	○
1/5	お問い合わせください	お問い合わせください	○	○	○	○
1/7	お問い合わせください	お問い合わせください	○	○	○	○

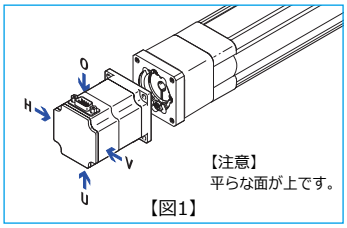
【オプション】

ロッド先端雌ねじ	I.35
IP65	
耐腐食処理	
食品グリス	
ロッド延長	

【アクセサリ（別売）】

フランジ金具	I.25
本体取付金具	I.25
中間トラニオン金具	I.26
トラニオンブラケット	I.26
ロッドアイ	I.27
2山ナックル	I.27
フレキソカプラ	I.28
フランジカプラ	I.28
センサ	I.34
センサレール	I.34
ガイドユニット	I.29

【ケーブルの向き】



【図1】

【注意】
IP65や耐腐食処理はアクチュエータ本体のみの対応であり、モーターやモーター取付部は含んでいません。

ESBF

ESBF-BS-100

仕　様

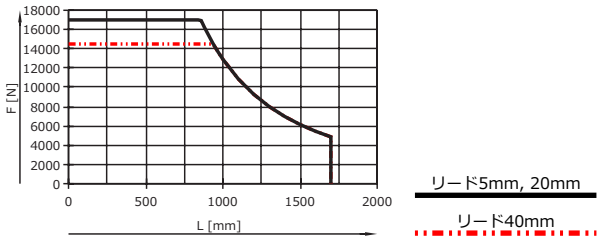
【基本仕様】

ボールねじ径		[mm]	40
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.02
質　量※1	基　本	[kg]	14.6
	加　算	[kg/0.1m]	1.93
	減速機	[kg]	6.2
使用周囲温度範囲※2		[℃]	0～60
保護仕様※2			IP40

※1　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※2　アクチュエータ本体のみ。

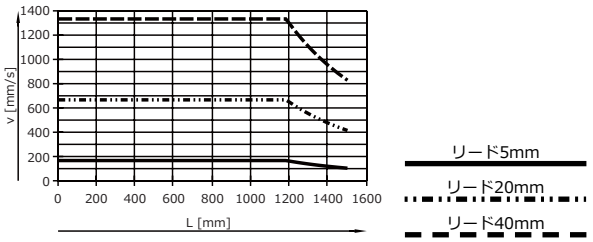
ロッド長さ － 軸方向荷重特性

ロッドが長くなるとボールねじやロッドの座屈の影響により軸方向荷重を下げる必要があります。
推力や垂直時の搬送質量による軸方向荷重は下グラフの範囲内でご使用ください。



ストローク － 限界速度特性

ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、 定格速度を下回ることがありますのでグラフでご確認ください。



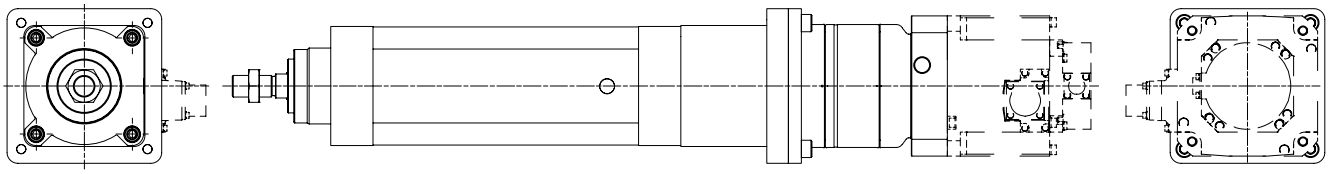
【サーボモーター仕様】

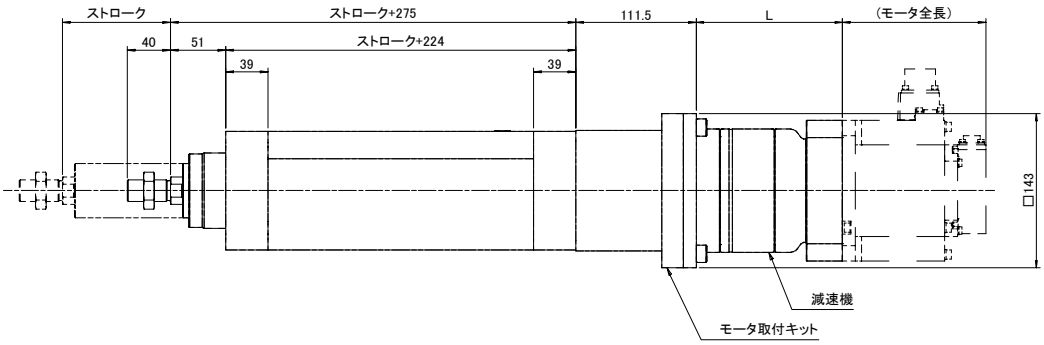
サーボモーター組み合わせ時の仕様についてはお問い合わせください。



外形寸法図

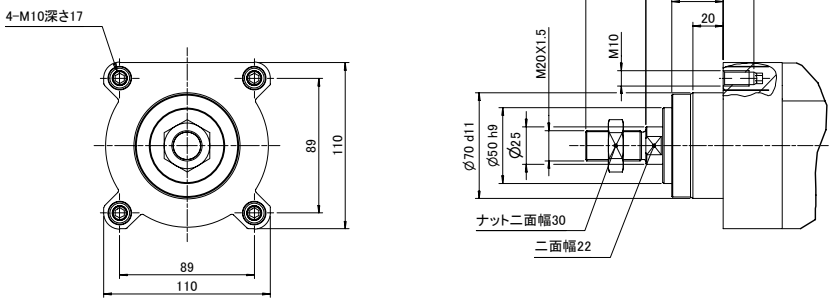
CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad



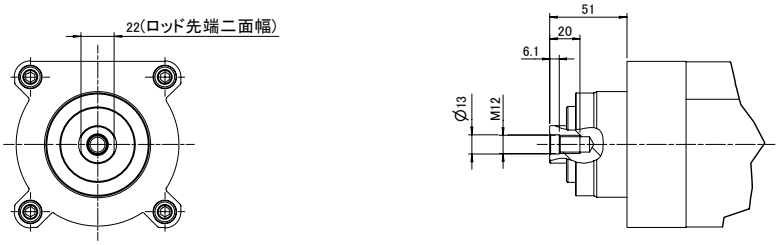


L
お問合わせください

【ロッド先端雄ねじ】



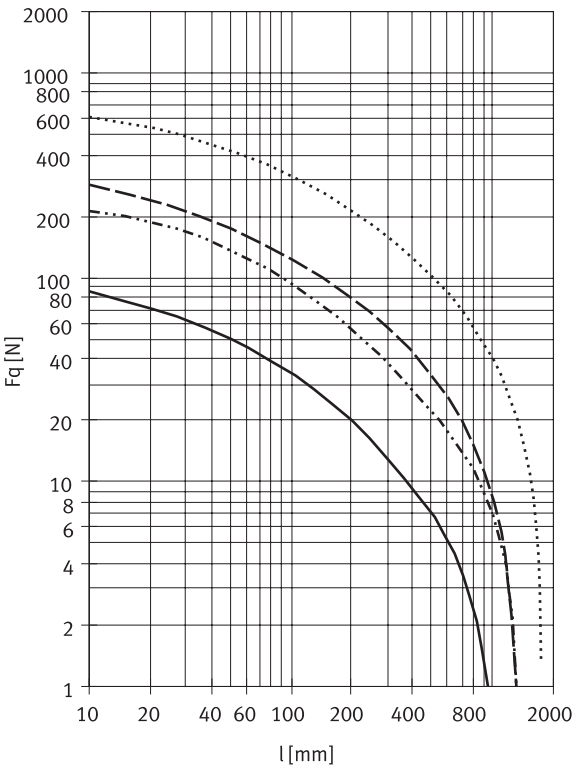
【ロッド先端雌ねじ】

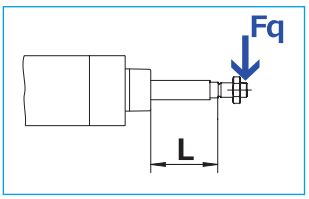


ESBF

選定資料

ストローク L[mm] – 許容横荷重 Fq[N]





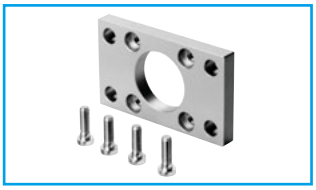
Fq = 横荷重 [N]
L = ストローク [mm]

ESBF-32
ESBF-40
ESBF-50, 63
ESBF-80, 100



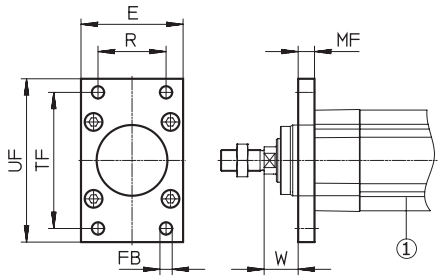
アクセサリ（別売）

フランジ金具 RoHS



製品番号	形式	サイズ	許容負荷荷重 [N]	質量 [kg]
2827587	EAHH-V2-32-R1	32	1000	0.206
2827588	EAHH-V2-40-R1	40	3000	0.275
2827589	EAHH-V2-50-R1	50	5000	0.496
1502305	EAHH-V2-63-R1	63	7000	0.633
1502306	EAHH-V2-80-R1	80	12000	1.360
1502307	EAHH-V2-100-R1	100	17000	1.880

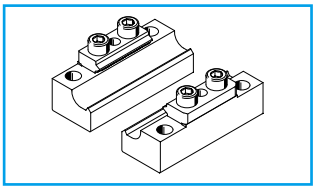
材質：ステンレス
販売単位：1セット（フランジ1個、ボルト4本）



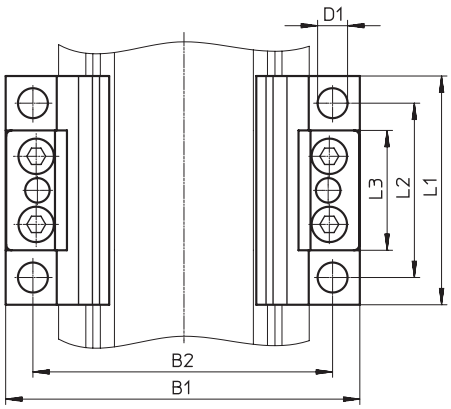
形　式	E	FB Φ H13	MF js14	R	TF	UF ±1	W
EAHH-V2-32-R1	45	7	10	32	64	80	15.5
EAHH-V2-40-R1	54	9	10	36	72	90	19.5
EAHH-V2-50-R1	64	9	12	45	90	110	24.5
EAHH-V2-63-R1	75	9	12	50	100	120	25
EAHH-V2-80-R1	93	12	16	63	126	150	30
EAHH-V2-100-R1	110	14	16	75	150	175	35

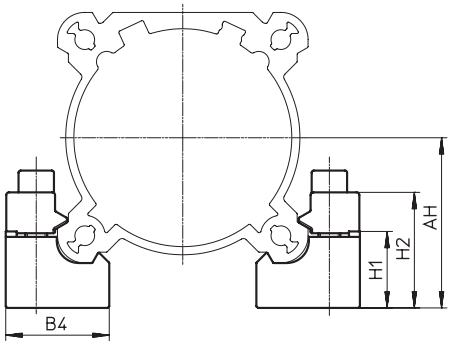
① アクチュエータ

本体取付金具 RoHS



製品番号	形式	サイズ	許容負荷荷重 [N]	質量 [kg]
2838839	EAHF-V2-32/40-P	32, 40	1600	0.218
1547781	EAHF-V2-50/63-P	50, 63	3600	0.340
1547780	EAHF-V2-80/100-P	80, 100	4000	0.570





材質
ベース：アルミアルマイト処理
クランプ：めっき鋼

販売単位：1セット（本体取付金具2個、ボルト4本）

本体取付金具はチューブ側面に沿って配置することが可能です。

形　式	サイズ	AH	B1	B2	B4	D1 Φ
EAHF-V2-32/40-P	32	32	76	60	26	9
	40	36	84.5	68	26	9
EAHF-V2-50/63-P	50	44.5	94	81	30	9
	63	50	105	92	30	9
EAHF-V2-80/100-P	80	62.5	130	110	38	11
	100	71	147	127	38	11

形　式	サイズ	H1	H2	L1	L2	L3
EAHF-V2-32/40-P	32	16	23.6	80	60	34
	40	16	23.6	80	60	34
EAHF-V2-50/63-P	50	22.8	30.4	80	60	41
	63	22.8	30.4	80	60	41
EAHF-V2-80/100-P	80	28.1	42.5	84	64	44
	100	28.1	42.5	84	64	44

ESBF

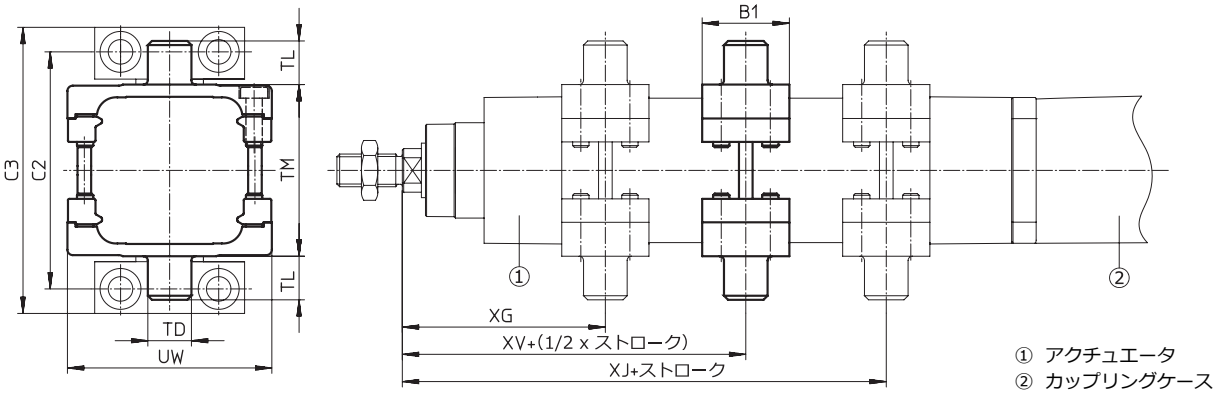
アクセサリ（別売）

中間トラニオン金具 RoHS



製品番号	形式	サイズ	許容負荷荷重 [N]	質量 [kg]
2213233	DAMT-V1-32-A	32	900	0.213
2214899	DAMT-V1-40-A	40	1500	0.388
2214909	DAMT-V1-50-A	50	2500	0.608
2214971	DAMT-V1-63-A	63	4000	0.911
163529	DAMT-V1-80-A	80	6000	1.494
163530	DAMT-V1-100-A	100	9000	2.095

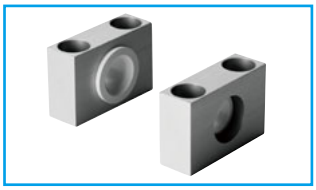
材質：亜鉛めっき鋼
販売単位：1セット（トラニオン金具1個、ボルト8本）



① アクチュエータ
② カップリングケース

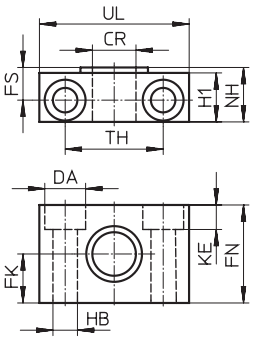
形　式	B1	C2	C3	TD Φ e9	TL	TM	UW	XG	XJ	XV	最大締付トルク [Nm]
DAMT-V1-32-A	30	71	86	12	12	50	65	66	107.5	86.8	4^{+1}
DAMT-V1-40-A	32	87	105	16	16	63	75	75.5	127.5	101.5	8^{+1}
DAMT-V1-50-A	34	99	117	16	16	75	95	83.5	148.5	118	8^{+2}
DAMT-V1-63-A	41	116	136	20	20	90	105	90.5	154.5	122.5	18^{+2}
DAMT-V1-80-A	44	136	156	20	20	110	130	107	189	148	28^{+2}
DAMT-V1-100-A	48	164	189	25	25	132	145	114	212	163	28^{+2}

トラニオンブラケット RoHS



製品番号	形式	サイズ	許容負荷荷重 [N]	質量 [kg]
32959	LNZG-32	32	900	0.083
32960	LNZG-40/50	40, 50	2500	0.129
32961	LNZG-63/80	63, 80	6000	0.178
32962	LNZG-100/125	100	9000	0.306

材質：アルミアルマイト処理
（ベアリング部：樹脂）
販売単位：1セット（トラニオンブラケット2個）

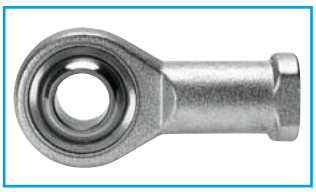


形　式	CR Φ D11	DA Φ H13	FK ±0.1	FN	FS	H1	HB Φ H13	KE	NH	TH ±0.2	UL
LNZG-32	12	11	15	30	10.5	15	6.6	6.8	18	32	46
LNZG-40/50	16	15	18	36	12	18	9	9	21	36	55
LNZG-63/80	20	18	20	40	13	20	11	11	23	42	65
LNZG-100/125	25	20	25	50	16	24.4	14	13	28.5	50	75

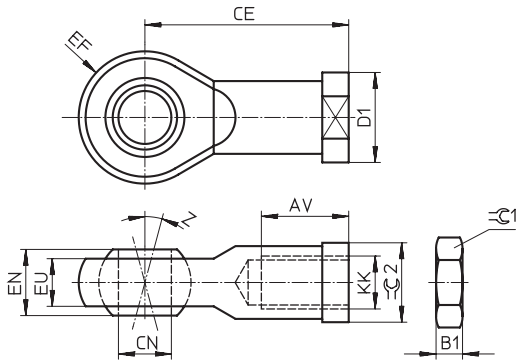


ロッドアイ

RoHS



【注意】
この先端金具はロッド先端雄ねじ専用です。



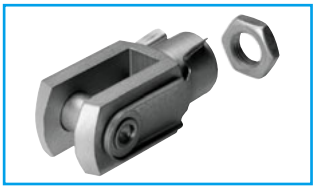
製品番号	形式	サイズ	許容負荷荷重 [N]	質量 [kg]
9261	SGS-M10 x 1.25	32	900	0.087
9262	SGS-M12 x 1.25	40	1500	0.129
9263	SGS-M16x1.5	50, 63	4000	0.210
9264	SGS-M20x1.5	80, 100	9000	0.380

材質：亜鉛めっき鋼
販売単位：1セット（ロッドアイ1個、ナット1個）

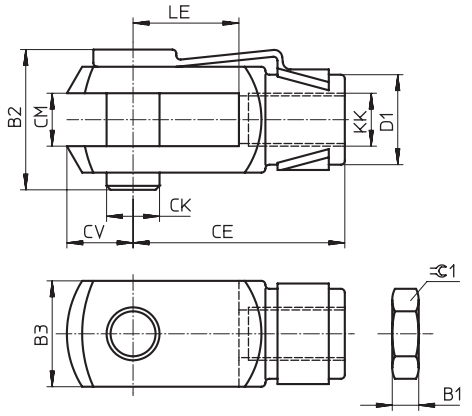
形 式	KK	AV -2	B1	CE ±0.4	CN Φ H7	D1 Φ	EF ±0.5	EN	EU	Z [°]	⌀C1	⌀C2
SGS-M10 x 1.25	M10x1.25	20	5	43	10	19	14	14	10.5	13	17	17
SGS-M12 x 1.25	M12x1.25	22	6	50	12	22	16	16	12	13	19	19
SGS-M16x1.5	M16x1.5	28	8	64	16	27	21	21	15	15	24	22
SGS-M20x1.5	M20x1.5	33	10	77	20	34	25	25	18	15	30	30

2山ナックル

RoHS



【注意】
この先端金具はロッド先端雄ねじ専用です。



製品番号	形式	サイズ	許容負荷荷重 [N]	質量 [kg]
6144	SG-M10 x 1.25	32	900	0.105
6145	SG-M12 x 1.25	40	1500	0.165
6146	SG-M16x1.5	50, 63	4000	0.385
6147	SG-M20x1.5	80, 100	9000	0.785

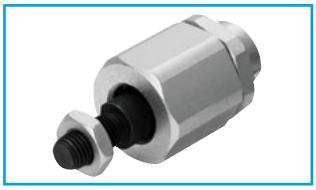
材質：亜鉛めっき鋼
販売単位：1セット（2山ナックル1個、ナット1個、ピン1個、回り止め1個）

形 式	KK	B1	B2	B3	CE ±0.4	CK Φ	CM	CV	D1 Φ	LE ±0.5	⌀C1
SG-M10 x 1.25	M10x1.25	5	26	20	40	10_{h11}	10_{B13}	12	18	20	17
SG-M12 x 1.25	M12x1.25	6	31.1	24	48	12_{h11}	$12^{+0.7/+0.15}$	14	20	24	19
SG-M16x1.5	M16x1.5	8	39.5	32	64	16_{h11}	$16^{+0.7/+0.15}$	19	26	32	24
SG-M20x1.5	M20x1.5	10	55	40	80	20_{e8}	$20^{+0.7/+0.15}$	25	34	40	30

ESBF

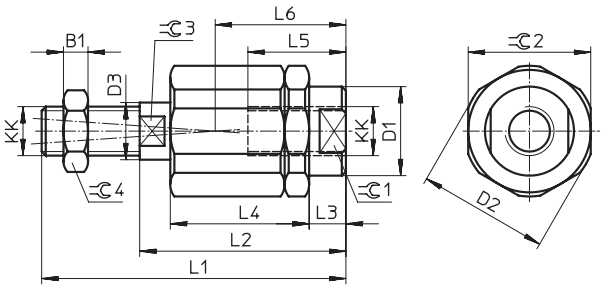
アクセサリ（別売）

フレキソカプラ RoHS

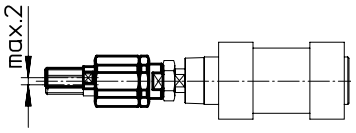


製品番号	形式	サイズ	許容負荷荷重 [N]	質量 [kg]
6140	FK-M10 x 1.25	32	900	0.21
6141	FK-M12 x 1.25	40	1500	0.215
6142	FK-M16x1.5	50, 63	4000	0.650
6143	FK-M20x1.5	80, 100	9000	0.720

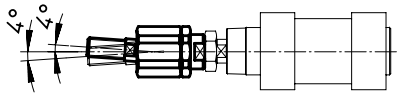
材質：亜鉛めっき鋼
販売単位：1セット（フレキソカプラ1個、ナット（先端用）1個）



許容芯ずれ



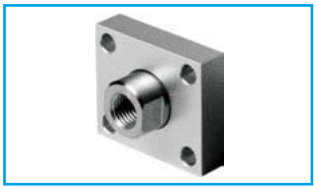
補正角度



形　式	KK	B1	D1 Φ	D2 Φ	D3 Φ	L1	L2	L3	L4	L5	L6	W1	P	⌀C1	⌀C2	⌀C3	⌀C4
FK-M10 x 1.25	M10x1.25	5	21.4	32.5	13.8	69.5	49.5	9	34	23	31	4°	±0.7	19	30	12	17
FK-M12 x 1.25	M12x1.25	6	21.4	32.5	13.8	74.5	50.5	10	34	24	32	4°	±0.7	19	30	12	19
FK-M16x1.5	M16x1.5	8	33.8	45	22	103	71	10	53	32	44.5	4°	±1	30	41	19	24
FK-M20x1.5	M20x1.5	10	33.8	45	22	120	80	19	53	41	53.5	4°	±1	30	41	19	30

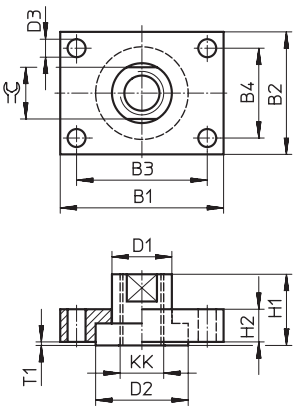
【注意】
この先端金具はロッド先端雄ねじ専用です。

フランジカプラ RoHS



製品番号	形式	サイズ	許容負荷荷重 [N]	質量 [kg]
36125	KSZ-M10 x 1.25	32	900	0.110
36126	KSZ-M12 x 1.25	40	1500	0.180
36127	KSZ-M16x1.5	50, 63	4000	0.250
36128	KSZ-M20x1.5	80, 100	9000	0.420

材質：亜鉛めっき鋼
販売単位：1個



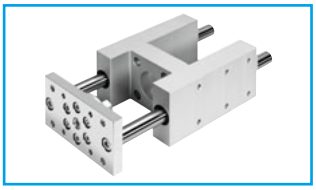
形　式	KK	B1	B2	B3	B4	D1 Φ -0.2
KSZ-M10 x 1.25	M10x1.25	40	35	30	25	17
KSZ-M12 x 1.25	M12x1.25	50	40	40	30	17
KSZ-M16x1.5	M16x1.5	60	45	48	33	22
KSZ-M20x1.5	M20x1.5	72	50	57	35	30

形　式	D2 Φ	D3 Φ H13	H1	H2	T1 min.	⌀C
KSZ-M10 x 1.25	26	5.5	20	10	0.1	15
KSZ-M12 x 1.25	26	5.5	22	12	0.1	15
KSZ-M16x1.5	34	6.6	25	12	0.1	19
KSZ-M20x1.5	44	9	32	15	0.1	27

【注意】
この先端金具はロッド先端雄ねじ専用です。



ガイドユニット RoHS



材質：ヨークプレート　鋼
　　カップリング部　鋼
　　ハウジング　アルミ
　　ベアリング部　鋼
　　ガイドロッド　鋼

販売単位：1セット（ガイドユニット1個、ボルト4本）

ESBF-BS-32用

アクチュエータ ストローク [mm]	製品番号	形式
30～100	2782679	EAGF-V2-KF-32-100
101～200	2782818	EAGF-V2-KF-32-200
201～320	2782885	EAGF-V2-KF-32-320
321～400	2782923	EAGF-V2-KF-32-400
30～500	3038083	EAGF-V2-KF-32-__※

ESBF-BS-40用

アクチュエータ ストローク [mm]	製品番号	形式
30～100	2782939	EAGF-V2-KF-40-100
101～200	2782976	EAGF-V2-KF-40-200
201～320	2783047	EAGF-V2-KF-40-320
321～400	2783080	EAGF-V2-KF-40-400
30～500	3038089	EAGF-V2-KF-40-__※

ESBF-BS-50用

アクチュエータ ストローク [mm]	製品番号	形式
30～100	2783639	EAGF-V2-KF-50-100
101～200	2784152	EAGF-V2-KF-50-200
201～320	2784164	EAGF-V2-KF-50-320
321～400	2784184	EAGF-V2-KF-50-400
30～500	3038094	EAGF-V2-KF-50-__※

ESBF-BS-63用

アクチュエータ ストローク [mm]	製品番号	形式
30～100	1725842	EAGF-V2-KF-63-100
101～200	1725843	EAGF-V2-KF-63-200
201～320	1725844	EAGF-V2-KF-63-320
321～400	1725845	EAGF-V2-KF-63-400
30～500	2608521	EAGF-V2-KF-63-__※

ESBF-BS-80用

アクチュエータ ストローク [mm]	製品番号	形式
30～100	1725846	EAGF-V2-KF-80-100
101～200	1725847	EAGF-V2-KF-80-200
201～320	1725848	EAGF-V2-KF-80-320
321～400	1725849	EAGF-V2-KF-80-400
30～500	2608528	EAGF-V2-KF-80-__※

ESBF-BS-100用

アクチュエータ ストローク [mm]	製品番号	形式
30～100	1725850	EAGF-V2-KF-100-100
101～200	1725851	EAGF-V2-KF-100-200
201～320	1725852	EAGF-V2-KF-100-320
321～400	1725853	EAGF-V2-KF-100-400
30～500	2608532	EAGF-V2-KF-100-__※

※中間ストロークなどの時はこちらを選び、__部にストロークを入力してください。

質量表 [kg]

サイズ	基本質量 [kg]	ストローク10mm あたりの加算質量 [kg]
32	1.685	0.018
40	2.517	0.032
50	4.059	0.049
63	5.525	0.049
80	10.517	0.076
100	13.263	0.076

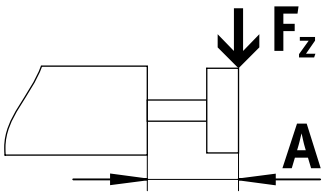
【注意】
ガイドユニットのみの質量です。

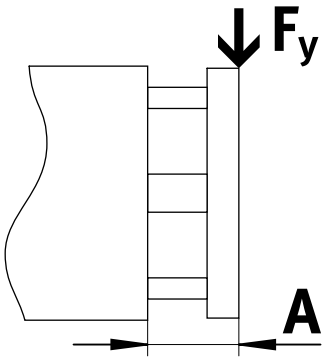
【計算例】
EAGF-V2-KF-63-450の場合 :4.059+0.049x45=6.264 [kg]

ESBF

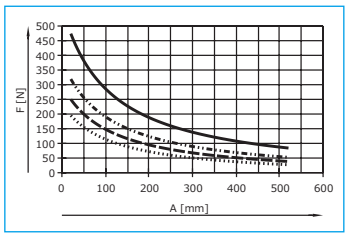
アクセサリ（別売）

水平使用時の許容負荷荷重 F[N]

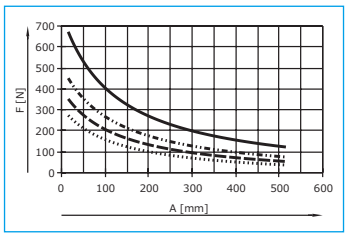




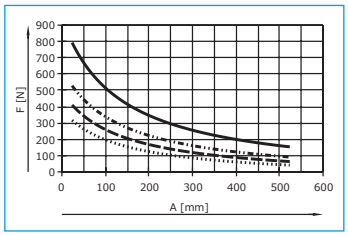
EAGF-V2-KF-32



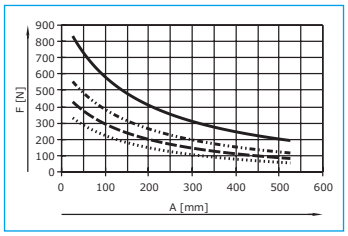
EAGF-V2-KF-40



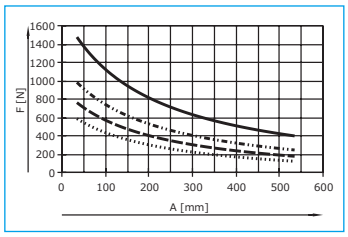
EAGF-V2-KF-50



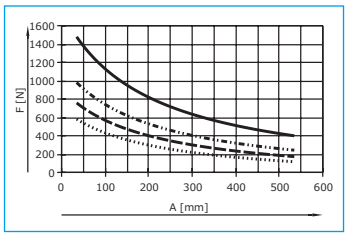
EAGF-V2-KF-63



EAGF-V2-KF-80



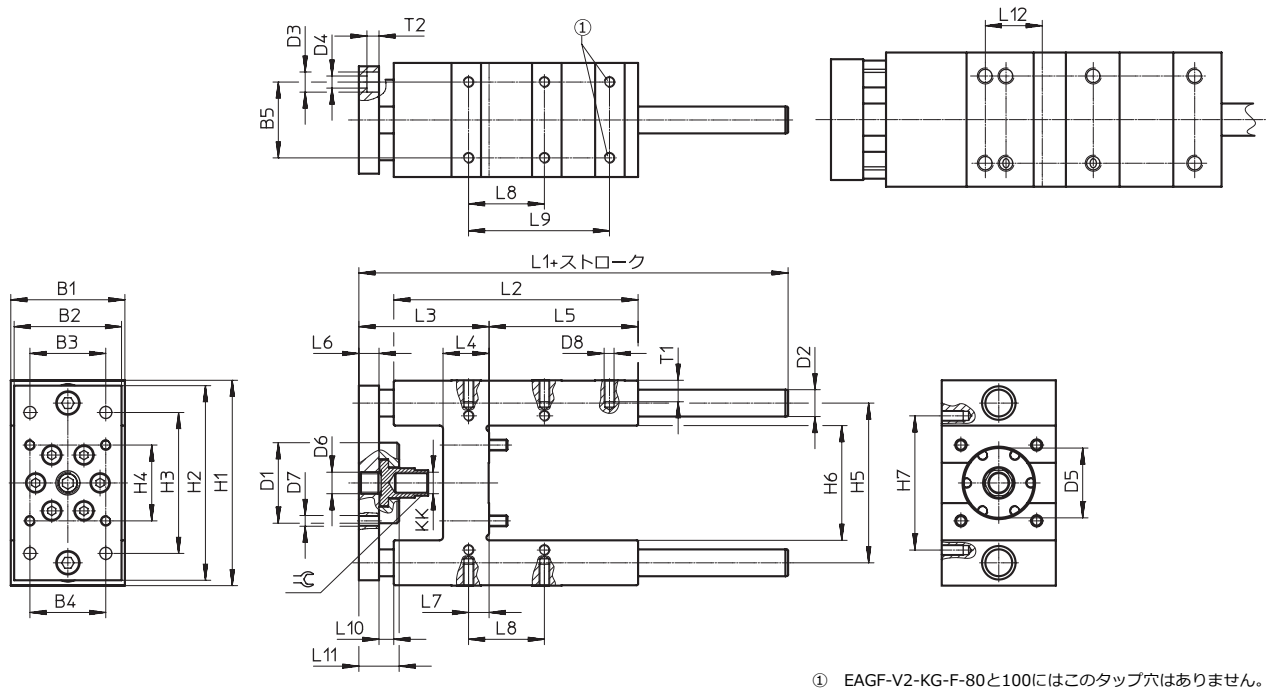
EAGF-V2-KF-100



要求寿命500km
要求寿命2500km
要求寿命5000km
要求寿命10000km



EAGF-V2-KF-32/50
(M 2:1)



① EAGF-V2-KG-F-80と100にはこのタップ穴はありません。

形 式	B1 -0.3	B2	B3 ±0.2	B4 ±0.2	B5 ±0.2	D1 Φ	D2 Φ h6	D3 Φ	D4 Φ	D5 Φ H8	D6	D7
EAGF-V2-KF-32	50	45	32.5	32.5	32.5	44	12	11	6.6	34	M6	M6
EAGF-V2-KF-40	58	54	38	38	38	48	16	11	6.6	39	M8	M8
EAGF-V2-KF-50	70	63	46.5	46.5	46.5	60	20	15	9	45	M8	M8
EAGF-V2-KF-63	85	80	56.5	56.5	56.5	60	20	15	9	52	M16	M8
EAGF-V2-KF-80	105	100	72	72	72	78	25	18	11	60	M18	M10
EAGF-V2-KF-100	130	120	89	89	89	78	25	18	11	70	M18	M10

形 式	D8	H1 -0.5	H2	H3 ±0.2	H4 ±0.2	H5 ±0.2	H6	H7 ±0.2	KK	L1 ±1	L2	L3
EAGF-V2-KF-32	M6	97	90	78	32.5	74	50.5±0.3	61	M10x1.25	154.8	125	69.5^{+5}
EAGF-V2-KF-40	M6	115	110	84	38	87	58.5±0.3	69	M12x1.25	172.8	140	74.5^{+5}
EAGF-V2-KF-50	M8	137	130	100	46.5	104	70.5±0.3	85	M16x1.5	187.8	150	94.5^{+5}
EAGF-V2-KF-63	M8	153	145	105	56.5	119	85.5±0.3	100	M16x1.5	219.8	182	96.6
EAGF-V2-KF-80	M10	189	180	130	72	148	106+1/-0.6	130	M20x1.5	257.8	215	121.6
EAGF-V2-KF-100	M10	213	200	150	89	172	131+1/-0.6	150	M20x1.5	262.8	220	126.6

形 式	L4	L5	L6	L7	L8 ±0.2	L9 ±0.2	L10	L11	L12	T1	T2	1
EAGF-V2-KF-32	24	76	12	4.3	32.5	78	–	24	12	12	6.5	15
EAGF-V2-KF-40	28	81	15	11	38	84	–	27	–	14	6.5	15
EAGF-V2-KF-50	34	79	15	18.8	46.5	100	–	30	37	16	9	19
EAGF-V2-KF-63	34	111	15	15.3	56.5	105	11	30	–	16	9	19
EAGF-V2-KF-80	40	128	20	21	72	–	15	39	–	20	11	27
EAGF-V2-KF-100	40	128	20	24.5	89	–	15	39	–	20	11	27

ESBF

アクセサリ（別売）

ジャバラキット

RoHS

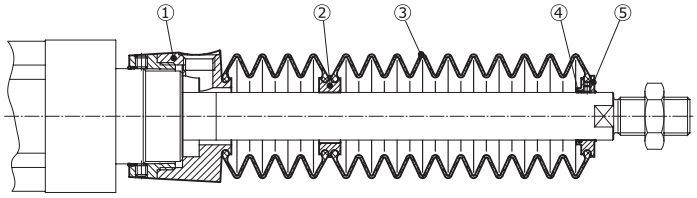


【形式】 EADB - V2 - 63 - S 101 – 200

63：アクチュエータ サイズ
101 – 200：アクチュエータ ストローク [mm]

アクチュエータ ストローク [mm]	ESBF-BS-32			ESBF-BS-40			ESBF-BS-50		
	製品番号	形式	質量 [kg]	製品番号	形式	質量 [kg]	製品番号	形式	質量 [kg]
30～100	2828829	EADB-V2-32-S10-100	0.116	2828834	EADB-V2-40-S10-100	0.109	2828839	EADB-V2-50-S10-100	0.190
101～200	2828830	EADB-V2-32-S101-200	0.155	2828835	EADB-V2-40-S101-200	0.146	2828840	EADB-V2-50-S101-200	0.261
201～300	2828831	EADB-V2-32-S201-300	0.173	2828836	EADB-V2-40-S201-300	0.164	2828841	EADB-V2-50-S201-300	0.306
301～400	2828832	EADB-V2-32-S301-400	0.212	2828837	EADB-V2-40-S301-400	0.201	2828842	EADB-V2-50-S301-400	0.377
401～500	2828833	EADB-V2-32-S401-500	0.233	2828838	EADB-V2-40-S401-500	0.222	2828843	EADB-V2-50-S401-500	0.402

アクチュエータ ストローク [mm]	ESBF-BS-63			ESBF-BS-80		
	製品番号	形式	質量 [kg]	製品番号	形式	質量 [kg]
30～100	1488361	EADB-V2-63-S10-100	0.203	1489406	EADB-V2-80-S10-100	0.269
101～200	1488362	EADB-V2-63-S101-200	0.265	1489407	EADB-V2-80-S101-200	0.327
201～300	1488363	EADB-V2-63-S201-300	0.307	1489408	EADB-V2-80-S201-300	0.365
301～400	1488364	EADB-V2-63-S301-400	0.370	1489409	EADB-V2-80-S301-400	0.423
401～500	1488365	EADB-V2-63-S401-500	0.391	1489410	EADB-V2-80-S401-500	0.444



① 連結ピース（アルミ）
② アダプタ（ポリアミド）
③ ジャバラ（ニトリル）
④ O リング（ニトリル）
⑤ エンドピース（アルミ）

【注意】
ジャバラキットをアクチュエータに組み付ける場合、アクチュエータのロッド延長が必要です。
アクチュエータのロッド延長するにはオプション形式（I.35）で「-__E」を選び、__部に延長する長さの値を入れてください。
延長する値はアクチュエータのサイズとストロークによって変わります（下表参照）。
ジャバラキットを組み付け状態での納入をご希望される場合はお問い合わせください。

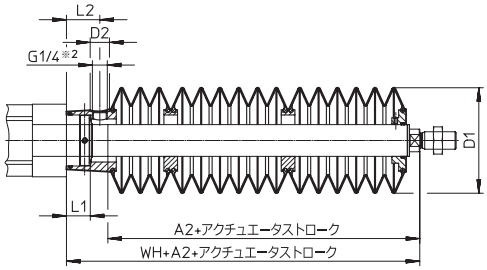
アクチュエータ ストローク [mm]	ESBF-BS-32		ESBF-BS-40		ESBF-BS-50	
	形式	-__E 延長長さ [mm]	形式	-__E 延長長さ [mm]	形式	-__E 延長長さ [mm]
30～100	EADB-V2-32-S10-100	52	EADB-V2-40-S10-100	50	EADB-V2-50-S10-100	46
101～200	EADB-V2-32-S101-200	81	EADB-V2-40-S101-200	79	EADB-V2-50-S101-200	70
201～300	EADB-V2-32-S201-300	92	EADB-V2-40-S201-300	90	EADB-V2-50-S201-300	82
301～400	EADB-V2-32-S301-400	121	EADB-V2-40-S301-400	119	EADB-V2-50-S301-400	107
401～500	EADB-V2-32-S401-500	139	EADB-V2-40-S401-500	137	EADB-V2-50-S401-500	119

アクチュエータ ストローク [mm]	ESBF-BS-63		ESBF-BS-80	
	形式	-__E 延長長さ [mm]	形式	-__E 延長長さ [mm]
30～100	EADB-V2-63-S10-100	45	EADB-V2-80-S10-100	48
101～200	EADB-V2-63-S101-200	70	EADB-V2-80-S101-200	73
201～300	EADB-V2-63-S201-300	82	EADB-V2-80-S201-300	85
301～400	EADB-V2-63-S301-400	106	EADB-V2-80-S301-400	109
401～500	EADB-V2-63-S401-500	119	EADB-V2-80-S401-500	122

【例】 ESBF-80-BS-250-15P にジャバラを組み付ける
アクチュエータ基本形式：ESBF-80-BS-250-15P-85E（ロッド延長＝85mm）
ジャバラキット形式：EADB-V2-80-S201-300

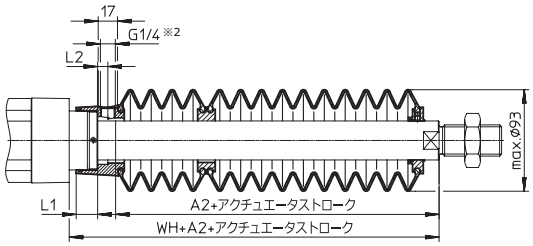


【組み付け時外形寸法図】



アクチュエータストローク [mm]	ESBF-BS-32						ESBF-BS-40						ESBF-BS-50					
	A2※1	D1 max.	D2	L1	L2	WH	A2※1	D1 max.	D2	L1	L2	WH	A2※1	D1 max.	D2	L1	L2	WH
30～100	52	57	17	15	23.3	25.5	50	57	17	15	23.3	29.5	46	93	17	21	29.4	36.5
101～200	81						79						70					
201～300	92						90						82					
301～400	121						119						107					
401～500	139						137						119					

※1　A2: "-__E"（ロッド延長）での延長長さにあたります（上記参照）。
※2　給排気ポートは、使用環境に応じて継手、チューブ、サイレンサをご使用ください。



アクチュエータストローク [mm]	ESBF-BS-63				ESBF-BS-80			
	A2※1	L1	L2	WH	A2※1	L1	L2	WH
30～100	45	18.9	9	37	48	21.9	12	46
101～200	70				73			
201～300	82				85			
301～400	106				109			
401～500	119				122			

※1　A2: "-__E"（ロッド延長）での延長長さにあたります（上記参照）。
※2　給排気ポートは、使用環境に応じて継手、チューブ、サイレンサをご使用ください。

ESBF

アクセサリ（別売）

磁気形近接センサ※1 RoHS



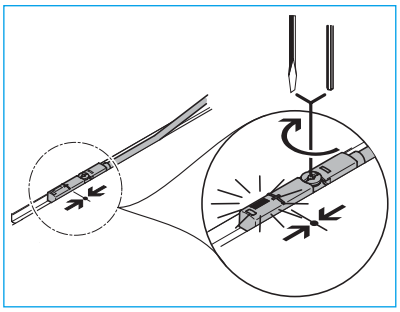
販売単位：1本

製品番号	形式	出力	接点※2	ケーブル長さ[m]	配線方式
543862	SME-8M-DS-24V-K-2.5-OE	有接点	N.O.	2.5	3線バラ
546799	SME-8M-DO-24V-K-7.5-OE		N.C.	7.5	
574338	SMT-8M-A-NS-24V-E-2.5-OE	NPN	N.O.	2.5	
574335	SMT-8M-A-PS-24V-E-2.5-OE	PNP	N.O.		
574340	SMT-8M-A-PO-24V-E-7.5-OE		N.C.	7.5	

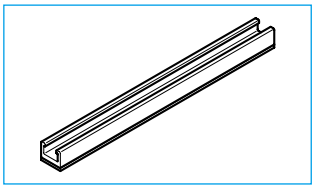
※1 センサの仕様については、技術資料（技2）をご参照ください。
※2 N.O.：ノーマルオープン
N.C.：ノーマルクローズ

【センサの組み付け】

1. センサをセンサブラケットの溝に挿入
2. センサをマイナスドライバーまたは六角レンチで固定
   【注意】締付トルクは0.6Nm 以下
   強く締めすぎるとセンサの破損の原因になることがあります。
3. ケーブルがセンサ溝からはみ出さないようセンサ溝カバーでケーブルを固定



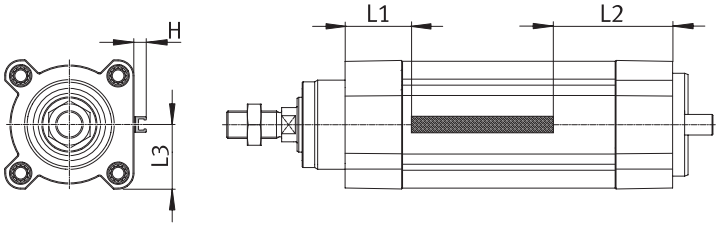
センサレール RoHS



製品番号	形式	長さ［mm］
1600093	SAMH-N8-SR-50	50
1600118	SAMH-N8-SR-100	100

販売単位：1本

【注意】
センサレールはアクチュエータの平らになっている面（1面のみ）に取り付け可能です。アクチュエータの取り付け方向を誤るとセンサを組み付けられないことがあります。
センサは下図の範囲内で配置してください。下図の位置からはずれて配置するとセンサが正常に検知しないことがあります。



サイズ	L1	L2	L3	H
ESBF-BS-32	26	48	22.3	7.6
ESBF-BS-40	30	65	26.5	7.6
ESBF-BS-50	30	84	31.5	7.6
ESBF-BS-63	33	99	37	7.6
ESBF-BS-80	39	132	46	7.6
ESBF-BS-100	39	151	54.5	7.6



オプション

アクチュエータ基本形式を変更することでロッド形状などのオプションが可能になります。
オプションの場合、その組み合わせにより寸法や可動範囲が変わることがありますので詳細についてはお問い合わせください。

オプション形式

574091 ESBF - BS – 80 – 1000 – 32P - F - S1 – R3 - F1 -__E

- 574091 ●製品番号
  - 8022569 : ESBF-BS-32
  - 8022585 : ESBF-BS-40
  - 8022601 : ESBF-BS-50
  - 574090 : ESBF-BS-63
  - 574091 : ESBF-BS-80
  - 574092 : ESBF-BS-100
- 80 ●サイズ
- 1000 ●ストローク
  - 32 30～800mm
  - 40 30～800mm
  - 50 30～1000mm
  - 63 30～1200mm
  - 80 30～1500mm
  - 100 30～1500mm
- 32P ●ボールねじリード
  - 5P : 全サイズ
  - 10P : サイズ32, 40, 50, 63
  - 15P : サイズ80
  - 16P : サイズ40
  - 20P : サイズ50, 100
  - 25P : サイズ63
  - 32P : サイズ80
  - 40P サイズ100
- - F ●ロッド先端雌ねじ
  - 無記入 : 雄ねじ
  - -F : 雌ねじ
- - S1 ●IP65
  - 無記入 : IP40
  - -S1 : IP65
- – R3 ●耐腐食処理※1
  - 無記入 : なし
  - -R3 : あり
- - F1 ●食品グリス※2
  - 無記入 : 標準グリス
  - -F1 : 食品グリス
- -__E ●ロッド延長※3
  - 無記入 : なし
  - -__E : 延長

2D/3D CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

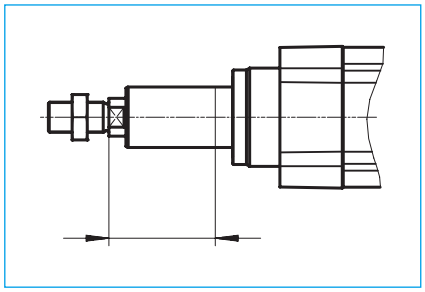
※1 -S1時のみ有効
※2 -S1-R3時のみ有効
※3 __部に延長長さ
1～200[mm]

オプション対応表

	形式コード	サイズ					
		32	40	50	63	80	100
ロッド先端雌ねじ	-F	○	○	○	○	○	○
IP65	-S1	○	○	○	○	○	○
耐腐食処理	-R3	○	○	○	○	○	○
食品グリス	-F1	○	○	○	○	○	○
ロッド延長	-__E	○	○	○	○	○	○

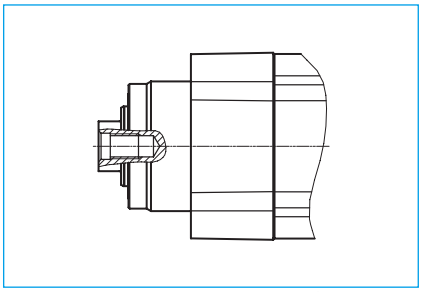
【注意】
サイズ100はロッド延長は可能ですが、ジャバラキットは組み付けられません。

●ロッド延長：__E



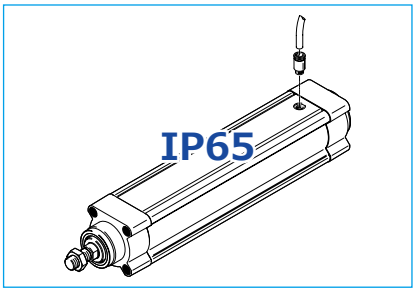
ジャバラの取り付けや機械の原点位置調整用にロッド長さを延長することが可能。

●ロッド先端雌ねじ：F



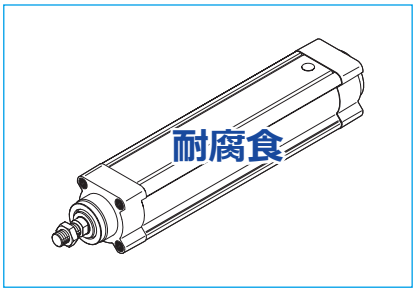
ロッド先端のねじ形状を雌ねじタイプに変更可能。

● IP65対応：S1



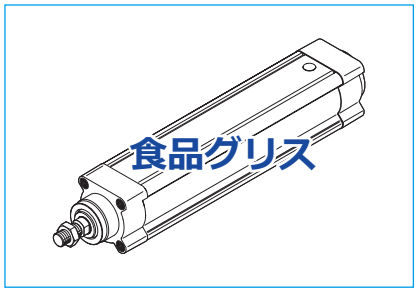
アクチュエータの保護仕様を IP65に変更可能。
※継手やチューブは付属しておりません

●耐腐食処理対応：R3



耐腐食性を向上することが可能。

●食品グリス対応：F1



ロッドやボールねじのグリスを食品製造機械向けの NSF-H1に適合したグリスに変更可能。

【注意】
IP65や耐腐食処理はアクチュエータ本体のみの対応であり、モーターやモーター取付部は含んでおりません。

ESBF

ESBF シリーズ　見積依頼書

◆お客様情報

貴社名		所属部署	
お名前	様	Tel.	( ) –
E-mail		Fax	( ) –

◆形式

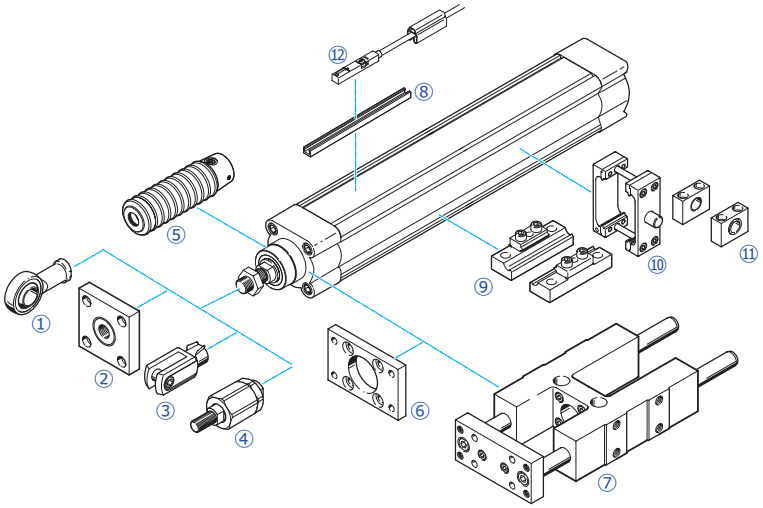
アクチュエータ基本形式		アッセンブリ形式
	+ MMA	

◆数　量

台

◆アクセサリ

No.	名称	数量
①	ロッドアイ	セット
②	フランジカプラ	個
③	2山ナックル	セット
④	フレキソカプラ	セット
⑤	ジャバラキット	セット
⑥	フランジ金具	セット
⑦	ガイドユニット	セット
⑧	センサレール	セット
⑨	本体取付金具	セット
⑩	中間トラニオン	セット
⑪	トラニオンブラケット	セット



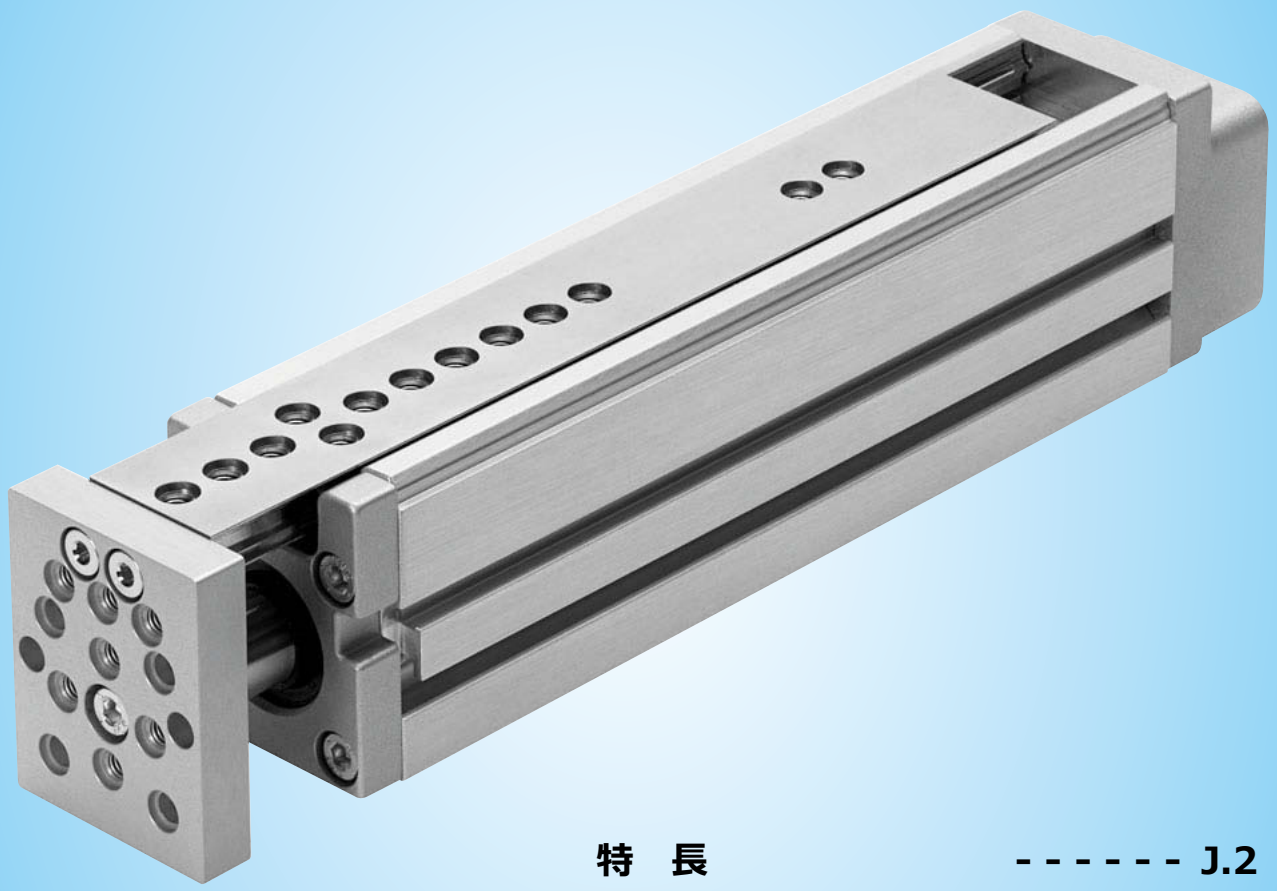
No.	名称	出力	接点	ケーブル長さ（m）	配線方式	数量
⑫	磁気形近接センサ	有接点	N.O.	2.5	3線バラ	本
			N.C.	7.5		本
		NPN	N.O.	2.5		本
		PNP	N.O.			本
			N.C.	7.5		本

◆その他の要望事項

オリムベクスタ株式会社　E-mail：orimvexta@orientalmotor.co.jp

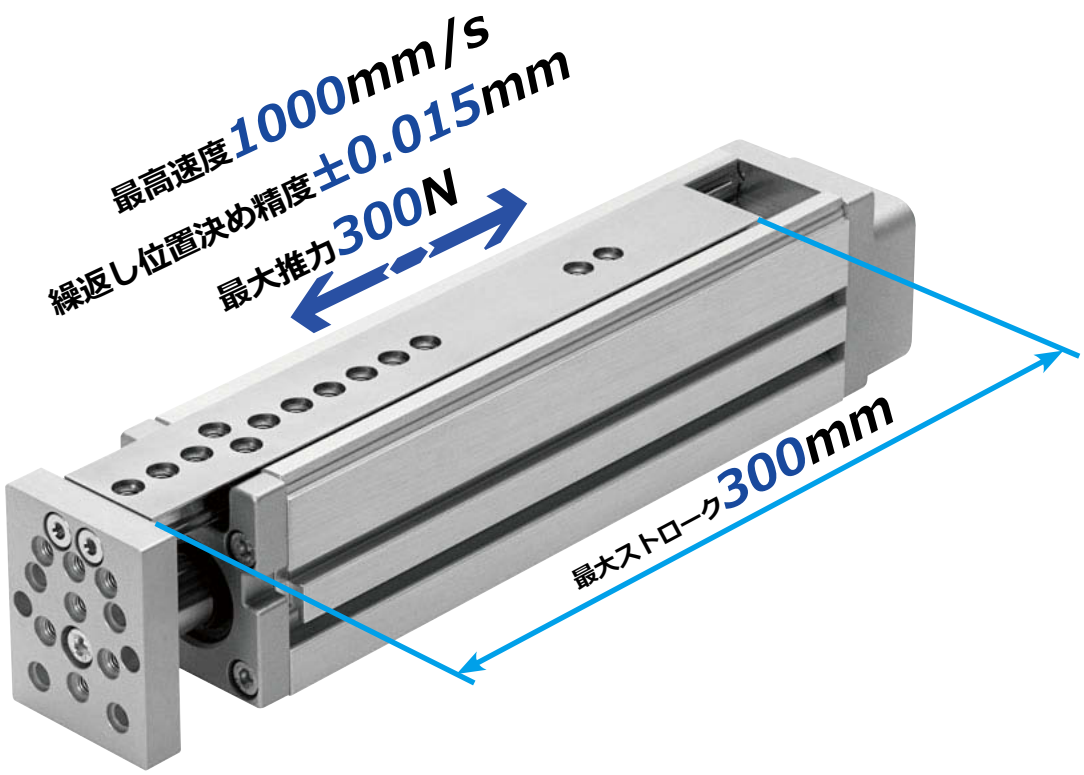
営業課	FAX (03)5820-5687	茨城営業所	FAX (029)863-1710	諏訪営業所	FAX (0266)28-7198	滋賀営業所	FAX (077)564-2020
札幌営業所	FAX (011)272-1172	千葉営業所	FAX (043)272-0512	長野営業所	FAX (0265)78-3651	京都営業所	FAX (075)353-7892
鶴岡営業所	FAX (0235)24-8230	大宮営業所	FAX (048)664-3623	静岡営業所	FAX (054)255-2737	関西営業所	FAX (06)6330-6628
東北営業所	FAX (022)227-2830	西東京営業所	FAX (042)552-5205	北陸営業所	FAX (076)431-0232	大阪営業所	FAX (06)6864-7000
郡山営業所	FAX (024)922-5611	南関東営業所	FAX (045)982-1600	豊田営業所	FAX (0566)73-5306	中国営業所	FAX (086)803-5366
長岡営業所	FAX (0258)94-6037	甲府営業所	FAX (055)278-1628	中部営業所	FAX (052)223-2617	四国営業所	FAX (087)821-5234
北関東営業所	FAX (027)326-7541	上田営業所	FAX (0268)27-6207	三重営業所	FAX (059)221-5040	九州営業所	FAX (092)473-1580

EGSL シリーズ



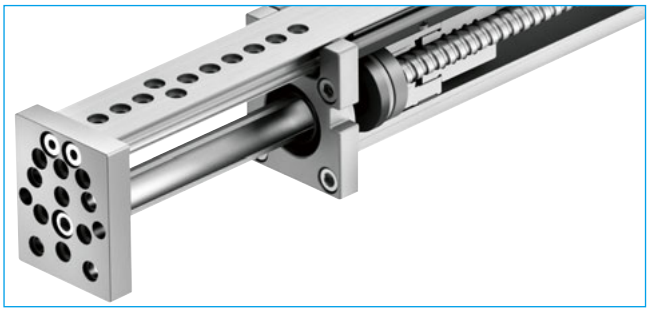
特　長 - - - - - - J.2
EGSL-BS-35 - - - - - - J.6
EGSL-BS-45 - - - - - - J.8
EGSL-BS-55 - - - - - - J.10
EGSL-BS-75 - - - - - - J.12
選定資料 - - - - - - J.14
アクセサリ - - - - - - J.16

EGSL



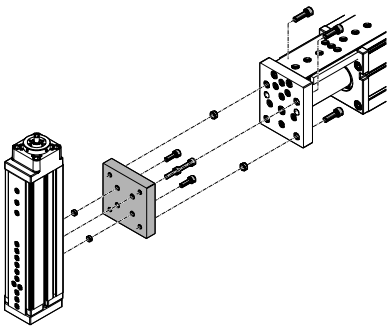
省スペース

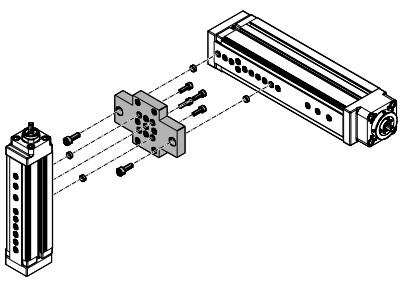
ガイドとシリンダ本体を一体化しました。
外付けガイドが必要なく、省スペース・コンパクトなアクチュエータの、ロッド先端・上面プレートに負荷を直接取り付けての搬送や押し引きができます。

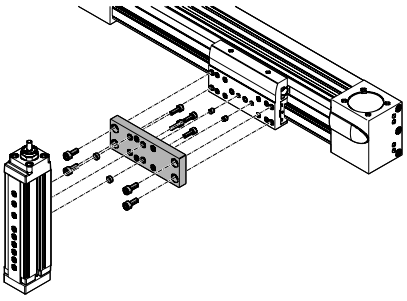


2軸組み合わせ

EGSL どうしや EGC シリーズと2軸の組み合わせが簡単にできるようプレートを用意しています。
また、フエスト製エアシリンダやエアグリッパとの組み合わせもできます。
(空気圧アクチュエータとの組み合わせについてはお問い合わせください。)



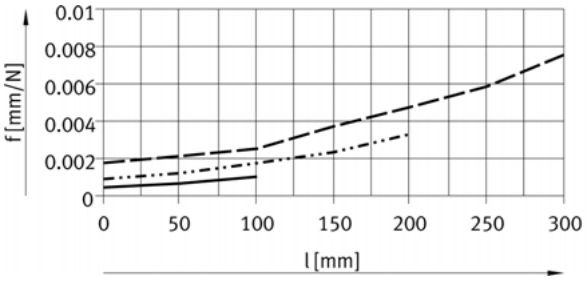




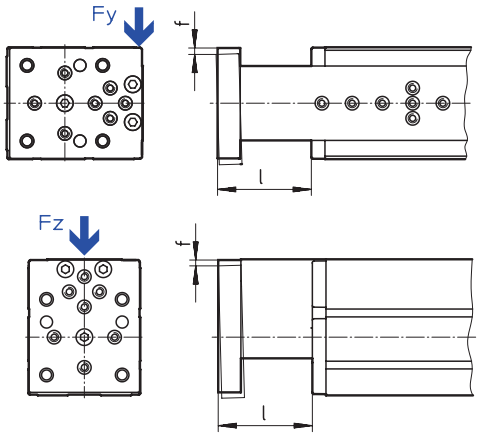


高剛性

ガイドの案内によりロッドの剛性が高く、偏荷重にも対応可能です。
外力によるロッド先端のたわみも少なく、高剛性です。

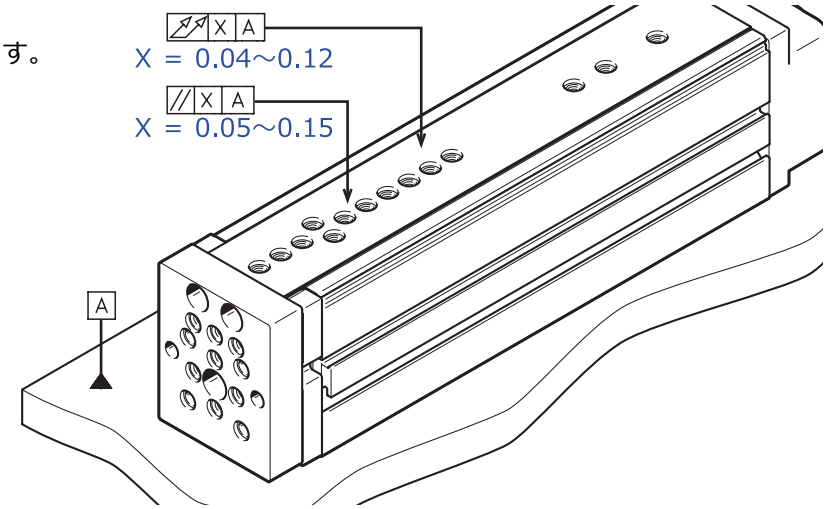


——— ストローク 100mm 時　※ EGSL-BS-75の場合。
- - - ストローク 200mm 時
ー ー ー ストローク 300mm 時



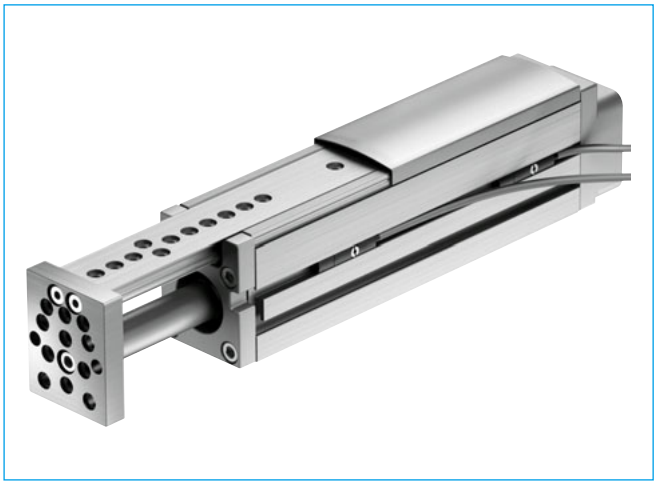
高精度

直線性に優れ、取付面も高精度です。
サイズやストロークにより精度が異なります。



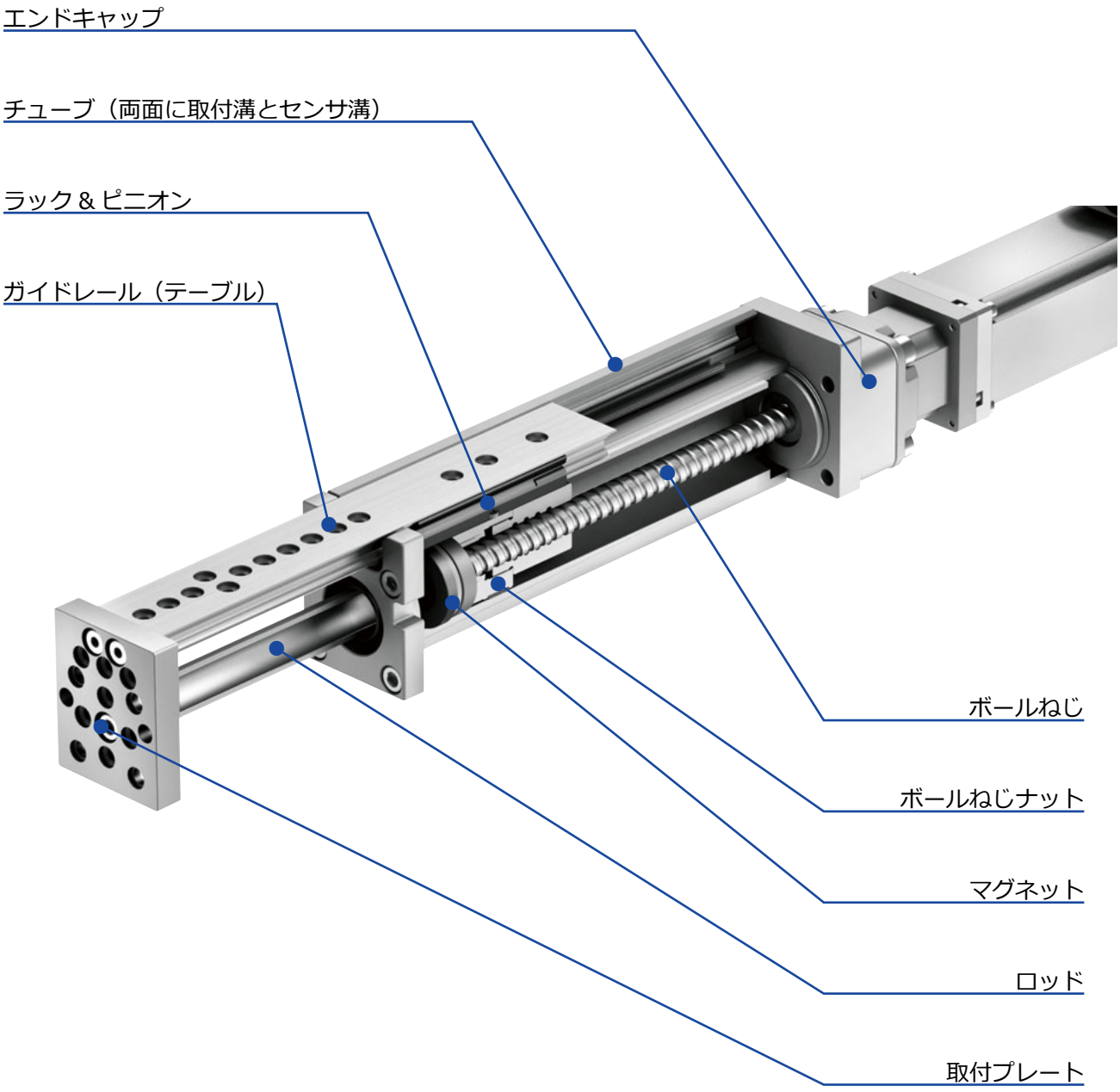
保護カバー

ガイド部の隙間に指を挟んだりといったトラブルや、
ガイド部への異物の侵入の防止にオプションでカバーを用意しています。
使用環境などに応じてお選びください。



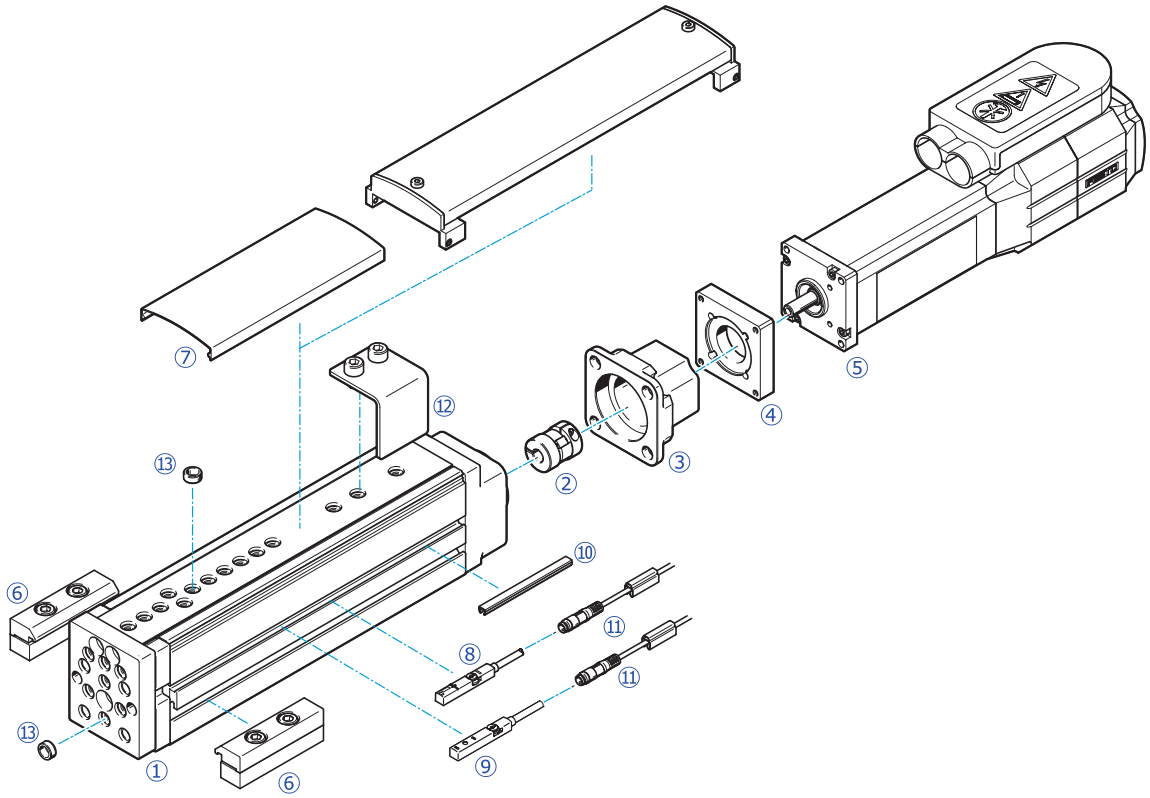
EGSL

構　造


エンドキャップ
チューブ（両面に取付溝とセンサ溝）
ラック＆ピニオン
ガイドレール（テーブル）
ボールねじ
ボールねじナット
マグネット
ロッド
取付プレート



構成部品



No.	名　称		備　考
①	アッセンブリ	アクチュエータ	
②		カップリング	モーター取付キット
③		カップリングケース	
④		中間フランジ	
⑤		モーター	
⑥	アクセサリ（別売）	本体取付金具	1セット（本体取付金具2個、ボルト4本）
⑦		保護カバー	センサに合わせて保護カバーをお選びください。
⑧		磁気形近接センサ	
⑨		誘導形近接センサ	
⑩		センサ溝カバー	1セット（500mm ×2本）
⑪		ケーブル付ソケット	3ピン M8センサ専用（お問い合わせください）
⑫		センサドグ	誘導形近接センサ用
⑬		センタリングスリーブ	①アクチュエータ本体に6個付属します。

【注意】
●センサは原点用にはノーマルオープンを、オーバーラン検出用にはノーマルクローズをそれぞれ推奨します。

EGSL

EGSL-BS-35

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

EGSL – BS – 35 – **50** – **8P** + MMA **O** **AZM46AC**

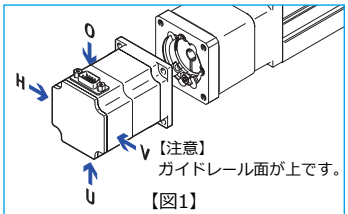
- ●ストローク　50 ： 50mm
- ●ボールねじリード：8mm
- ●ケーブルの向き　無記入 ： モーターなし / O ： O 側 / U ： U 側 / V ： V 側 / H ： H 側　下【図1】参照
- ●モーター種類※1 オリエンタルモーター
  - 【サーボモーター】
    - NXM45A（50W ブレーキなし）
    - NXM45M（50W ブレーキ付）
  - 【ステッピングモーター】
    - ARM46AC（ブレーキなし）
    - ARM46MC（ブレーキ付）
    - AZM46AC（ブレーキなし）
    - AZM46MC（ブレーキ付）

※1　モーターについては前付18をご参照ください。

【アクセサリ（別売）】

本体取付金具	J.16
溝ナット	J.16
センサ	J.19
センサドグ	J.20
アダプタキット	J.17
保護カバー	J.18

【ケーブルの向き】



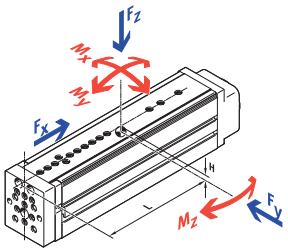
【注意】
ガイドレール面が上です。

【図1】

仕　様

【基本仕様】

ボールねじ径		[mm]	8
ストローク		[mm]	50
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.015
許容スラスト荷重	Fx max.	[N]	50
許容荷重※1	Fy max.	[N]	512
	Fz max.	[N]	512
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	6.2
	My max.	[Nm]	6.0
	Mz max.	[Nm]	6.0
質　量※2		[kg]	0.73
使用周囲温度範囲※3		[℃]	0～60
保護仕様※3			IP40



※1　テーブル上面中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　アクチュエータ本体のみ。

【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター定格出力		[W]	50
ボールねじリード		[mm]	8
定格速度		[mm/s]	400
最大可搬質量	水　平	[kg]	2
	垂　直	[kg]	2
定格推力		[N]	50
最大推力		[N]	50

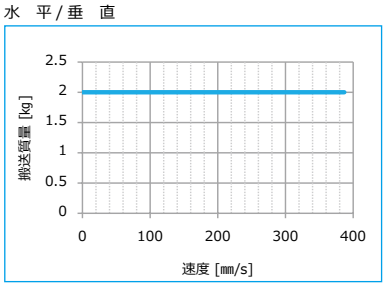
動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。
【注意】
可搬質量と定格推力はメカ的制限による値です。

【ステッピングモーター仕様】

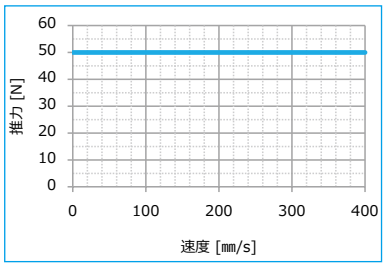
ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量や推力が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。各加速度とも、デューティ50%時の値です。

速度 – 搬送質量特性

水　平 / 垂　直



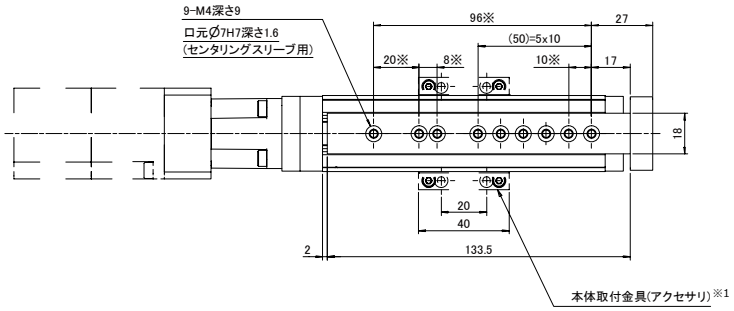
速度 – 推力特性

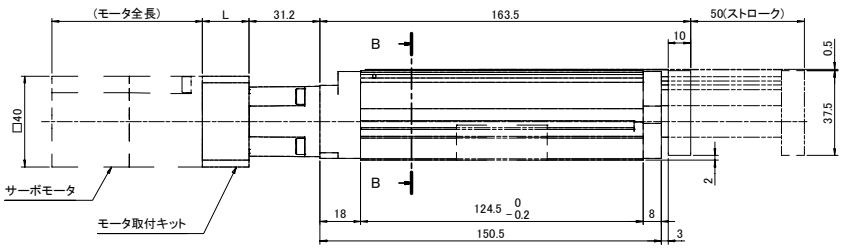


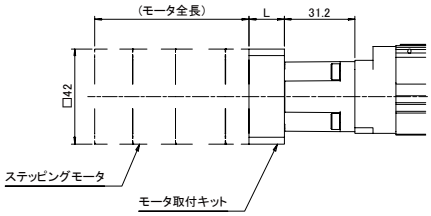


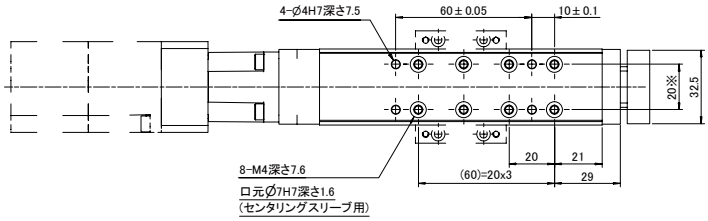
外形寸法図

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad



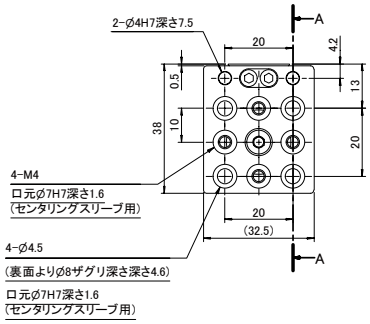




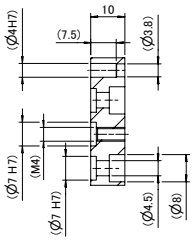


モーター種類	L
サーボ	15.5
ステッピング	15.5

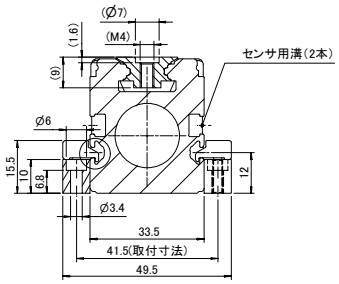
【ヨークプレート詳細】



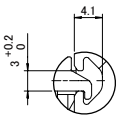
【A-A 断面】



【B-B 断面】



【取付溝詳細】



※ Φ7H7間公差 ±0.02
M4間公差 ±0.1

※1 アクセサリは全て別売です。

EGSL

EGSL-BS-45

形　式

アクチュエータ基本形式　／　アッセンブリ形式

EGSL – BS – 45 – **100** – **10P** + MMA **O** **AZM46AC**

●ストローク
100 ： 100mm
200 ： 200mm

●ボールねじリード
3P ： 3mm
10P ： 10mm

●ケーブルの向き
無記入 ： モーターなし
O ： O 側
U ： U 側
V ： V 側
H ： H 側
下【図1】参照

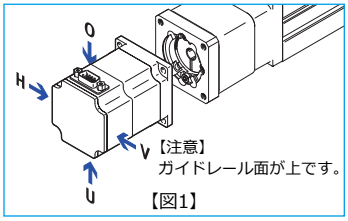
●モーター種類※1 オリエンタルモーター
【サーボモーター】
NXM45A（50W ブレーキなし）
NXM45M（50W ブレーキ付）
NXM410A（100W ブレーキなし）
NXM410M（100W ブレーキ付）
【ステッピングモーター】
ARM46AC（ブレーキなし）
ARM46MC（ブレーキ付）
AZM46AC（ブレーキなし）
AZM46MC（ブレーキ付）

※1　モーターについては前付18をご参照ください。

【アクセサリ（別売）】

本体取付金具	J.16
溝ナット	J.16
センサ	J.19
センサドグ	J.20
アダプタキット	J.17
保護カバー	J.18

【ケーブルの向き】

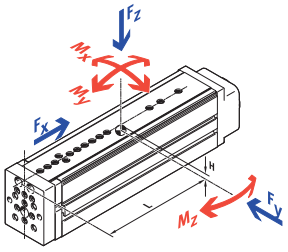


【図1】

仕　様

【基本仕様】

ボールねじ径		[mm]	10	
ストローク		[mm]	100	200
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.015	
許容スラスト荷重	Fx max.	[N]	100	100
許容荷重※1	Fy max.	[N]	631	291
	Fz max.	[N]	631	291
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	18.6	14.3
	My max.	[Nm]	16.3	12.3
	Mz max.	[Nm]	16.3	12.3
質　量※2		[kg]	1.94	2.54
使用周囲温度範囲※3		[℃]	0～60	
保護仕様※3			IP40	



※1　テーブル上面中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　アクチュエータ本体のみ。

【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

			50		100	
モーター定格出力		[W]				
ボールねじリード		[mm]	3	10	3	10
定格速度		[mm/s]	150	500	150	500
最大可搬質量	水　平	[kg]	6	6	6	6
	垂　直	[kg]	6	3	6	6
定格推力		[N]	100	40	100	100
最大推力		[N]	100			

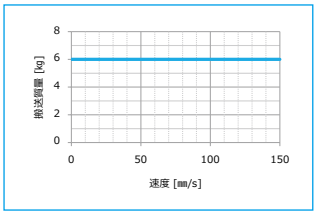
動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。
【注意】
可搬質量と定格推力はメカ的制限による値です。

【ステッピングモーター仕様】

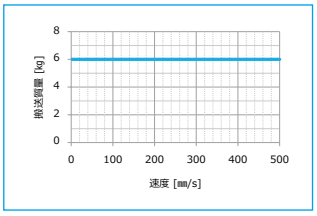
ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量や推力が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。各加速度とも、デューティ50%時の値です。

速度 – 搬送質量特性

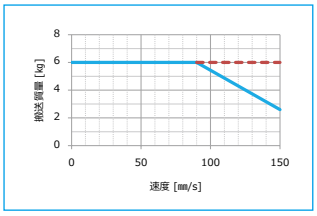
●リード3mm　水　平



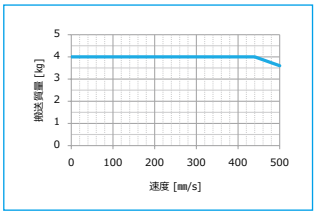
●リード10mm　水　平



垂　直



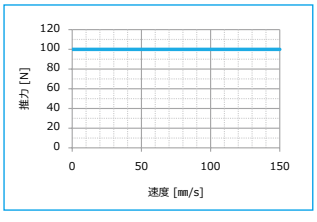
垂　直



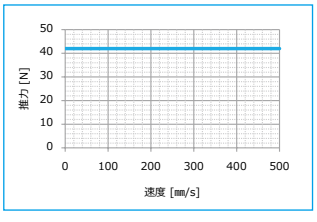
1m/s²　3m/s²

速度 – 推力特性

●リード3mm



●リード10mm

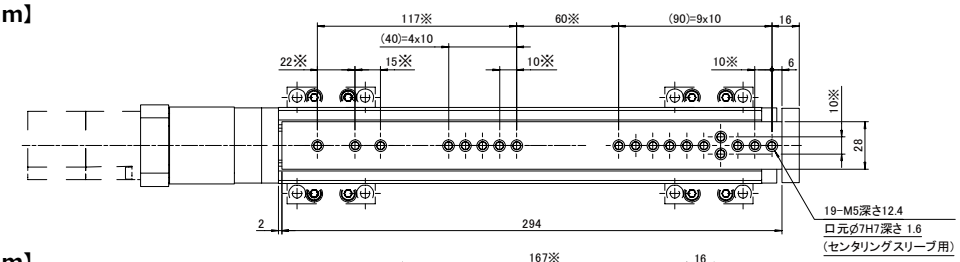




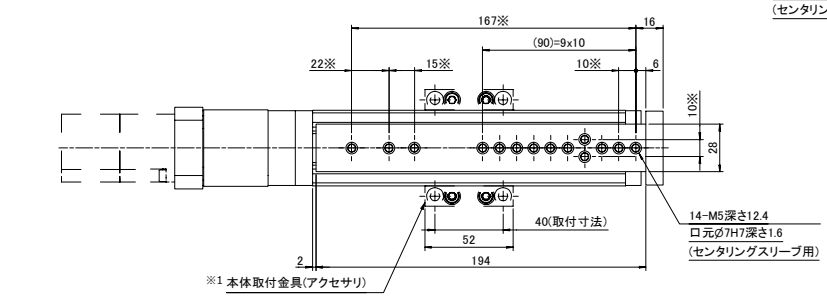
外形寸法図

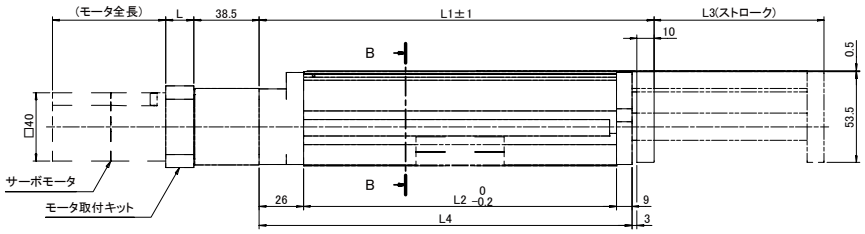
CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

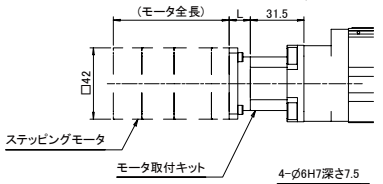
【ストローク200mm】

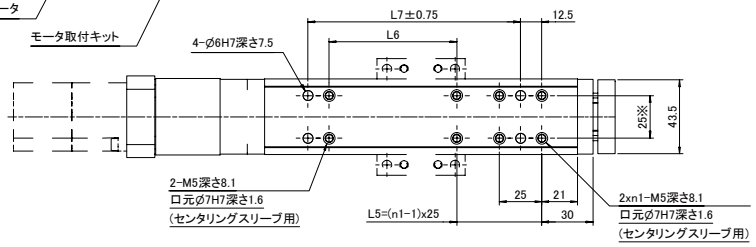


【ストローク100mm】



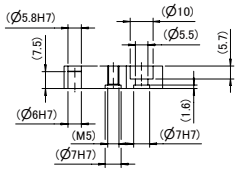




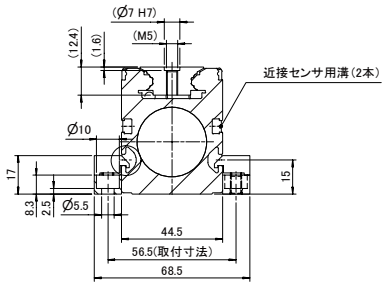


モーター種類	L
サーボ	12.5
ステッピング	12.5

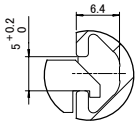
【A-A 断面】



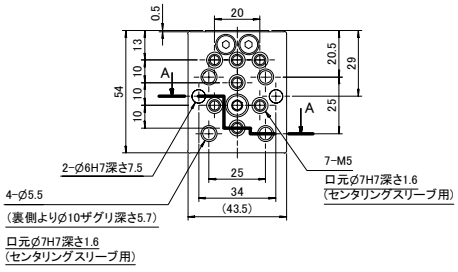
【B-B 断面】



【取付溝詳細】



【ヨークプレート詳細】



※ Φ7H7間公差 ±0.02
M5間公差 ±0.1

形 式	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	n1
EGSL-BS-45__-100-S__	232	184	100	219	50	75	125	3
EGSL-BS-45__-200-S__	332	284	200	319	75	100	175	4

※1 アクセサリは全て別売です。

EGSL

EGSL-BS-55

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

EGSL – BS – 55 – **100** – **5P** + MMA **O** **AZM66AC**

●ストローク
100 ： 100mm
200 ： 200mm
250 ： 250mm

●ボールねじリード
5P ： 5mm
12.7P ： 12.7mm

●ケーブルの向き
無記入 ： モーターなし
O ： O 側
U ： U 側
V ： V 側
H ： H 側
下【図1】参照

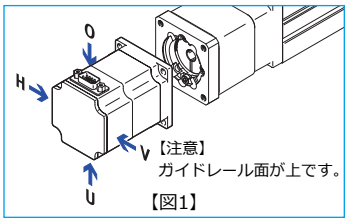
●モーター種類※1 オリエンタルモーター
【サーボモーター】
NXM620A（200W ブレーキなし）
NXM620M（200W ブレーキ付）
【ステッピングモーター】
ARM66AC（ブレーキなし）
ARM66MC（ブレーキ付）
AZM66AC（ブレーキなし）
AZM66MC（ブレーキ付）

※1　モーターについては前付18をご参照ください。

【アクセサリ（別売）】

本体取付金具	J.16
溝ナット	J.16
センサ	J.19
センサドグ	J.20
アダプタキット	J.17
保護カバー	J.18

【ケーブルの向き】

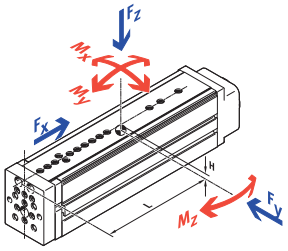


【注意】
ガイドレール面が上です。
【図1】

仕　様

【基本仕様】

ストローク		[mm]	100	200	250
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.015		
許容スラスト荷重	Fx max.	[N]	200		
許容荷重※1	Fy max.	[N]	1047	490	563
	Fz max.	[N]	1047	490	563
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	33.1	24.2	27.0
	My max.	[Nm]	31.0	22.6	33.3
	Mz max.	[Nm]	31.0	22.6	33.3
質　量※2		[kg]	3.13	3.93	4.63
使用周囲温度範囲※3		[℃]	0～60		
保護仕様※3			IP40		



※1　テーブル上面中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　アクチュエータ本体のみ。

【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター定格出力		[W]	200	
ボールねじ径		[mm]	12	12.7
ボールねじリード		[mm]	5	12.7
定格速度		[mm/s]	250	635
最大可搬質量	水　平	[kg]	10	10
	垂　直	[kg]	10	10
定格推力		[N]	200	190
最大推力		[N]	200	

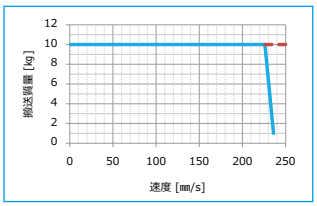
動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。
【注意】
可搬質量と定格推力はメカ的制限による値です。

【ステッピングモーター仕様】

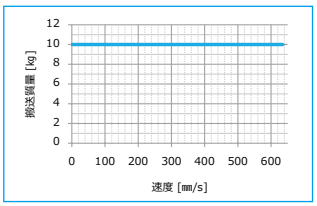
ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量や推力が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。
各加速度とも、デューティ50%時の値です。

速度 – 搬送質量特性

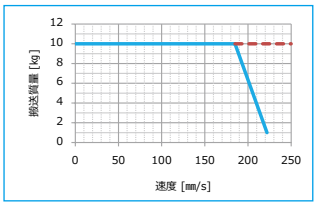
●リード5mm
水　平



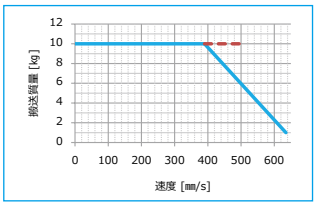
●リード12.7mm
水　平



垂　直



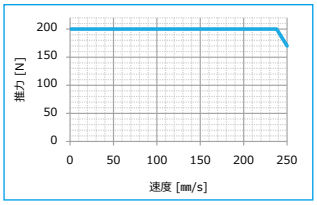
垂　直



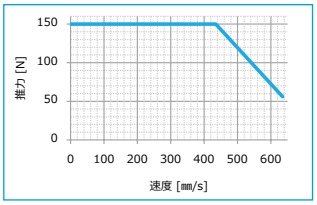
1m/s²　3m/s²

速度 – 推力特性

●リード5mm



●リード12.7mm

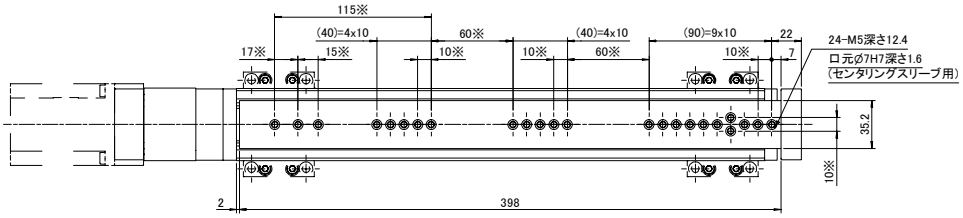




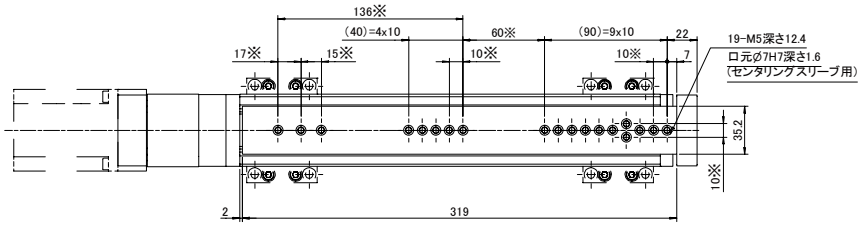
外形寸法図

2D/3D CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

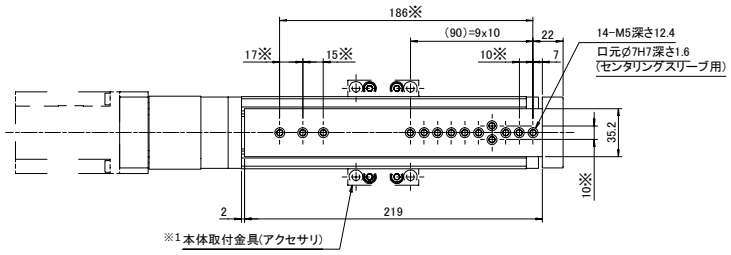
【ストローク250mm】

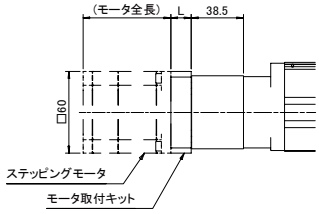


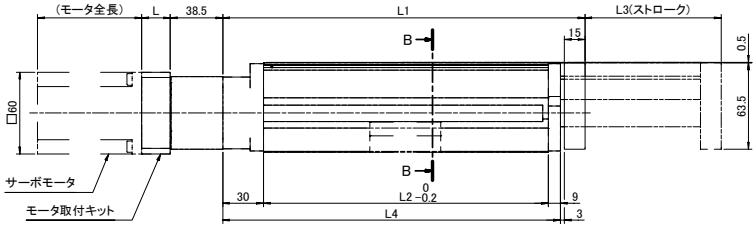
【ストローク200mm】

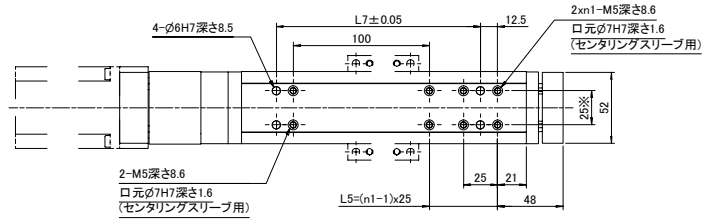


【ストローク100mm】



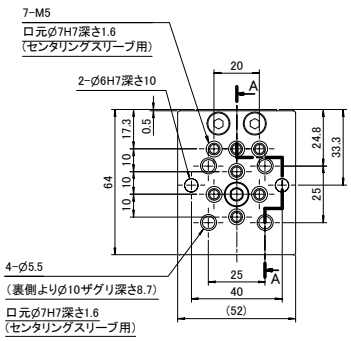




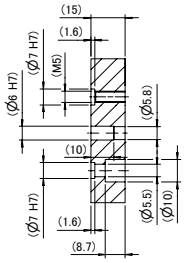


モーター種類	L
サーボ	21.4
ステッピング	15.4

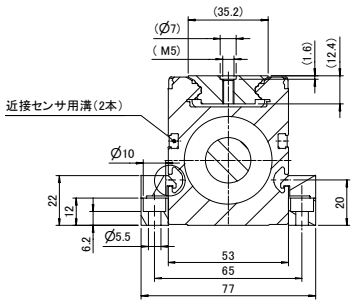
【ヨークプレート詳細】



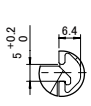
【A-A 断面】



【B-B 断面】



【取付溝詳細】



※ Φ7H7間公差 ±0.02
M5間公差 ±0.1

形 式	L1	L2	L3	L4	L5	L7	n1
EGSL-BS-55__-100-S__	266	209	100	248	50	150	3
EGSL-BS-55__-200-S__	366	309	200	348	75	175	4
EGSL-BS-55__-250-S__	445	388	250	427	75	175	4

※1 アクセサリは全て別売です。

EGSL

EGSL-BS-75

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

EGSL – BS – 75 – **100** – **10P** + MMA **O** **AZM69AC**

●ストローク
100 ： 100mm
200 ： 200mm
300 ： 300mm

●ボールねじリード
10P ： 10mm
20P ： 20mm

●ケーブルの向き
無記入 ： モーターなし
O ： O 側
U ： U 側
V ： V 側
H ： H 側
下【図1】参照

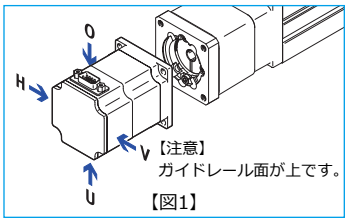
●モーター種類※1 オリエンタルモーター
【サーボモーター】
NXM640A（400W ブレーキなし）
NXM640M（400W ブレーキ付）
【ステッピングモーター】
ARM69AC（ブレーキなし）
ARM69MC（ブレーキ付）
AZM69AC（ブレーキなし）
AZM69MC（ブレーキ付）

※1　モーターについては前付18をご参照ください。

【アクセサリ（別売）】

本体取付金具	J.16
溝ナット	J.16
センサ	J.19
センサドグ	J.20
アダプタキット	J.17
保護カバー	J.18

【ケーブルの向き】

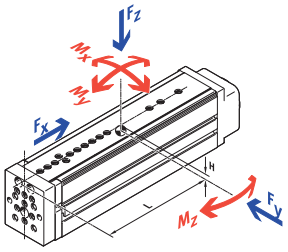


【注意】
ガイドレール面が上です。
【図1】

仕　様

【基本仕様】

ボールねじ径		[mm]	20		
ストローク		[mm]	100	200	300
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.015		
許容スラスト荷重	Fx max.	[N]	300		
許容荷重※1	Fy max.	[N]	1539	714	555
	Fz max.	[N]	1539	714	555
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm]	67.4	48.5	46.4
	My max.	[Nm]	47.1	33.8	36.5
	Mz max.	[Nm]	47.1	33.8	36.5
質　量※2		[kg]	6.27	7.67	9.27
使用周囲温度範囲※3		[℃]	0～60		
保護仕様※3			IP40		



※1　テーブル上面中心での値です。詳細は技術資料（技6）をご参照ください。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　アクチュエータ本体のみ。

【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター定格出力		[W]	400	
ボールねじリード		[mm]	10	20
定格速度		[mm/s]	500	1000
最大可搬質量	水　平	[kg]	14	14
	垂　直	[kg]	14	14
定格推力		[N]	300	259
最大推力		[N]	300	

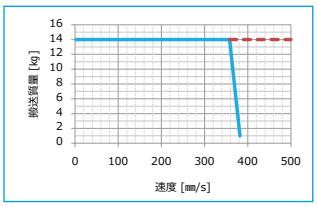
動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。
【注意】
可搬質量と定格推力はメカ的制限による値です。

【ステッピングモーター仕様】

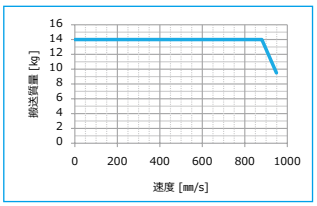
ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量や推力が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。
各加速度とも、デューティ50%時の値です。

速度 – 搬送質量特性

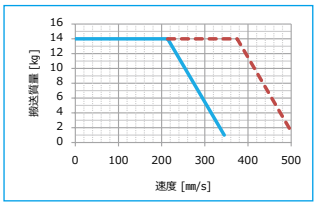
●リード10mm
水　平



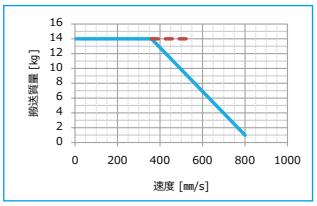
●リード20mm
水　平



垂　直



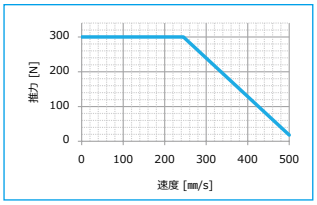
垂　直



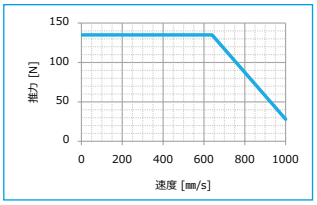
1m/s²　3m/s²

速度 – 推力特性

●リード10mm



●リード20mm

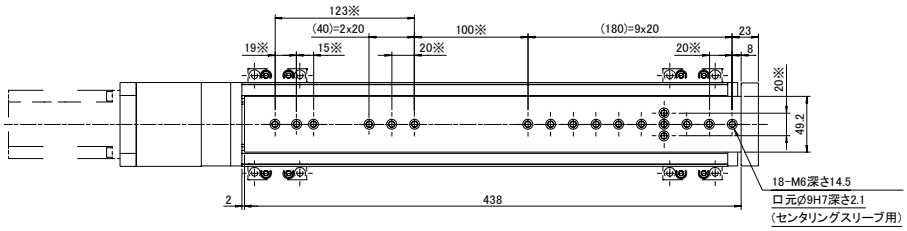




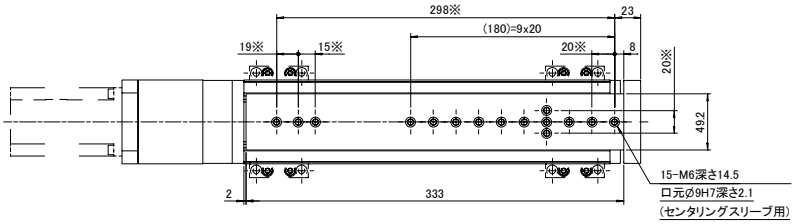
外形寸法図

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

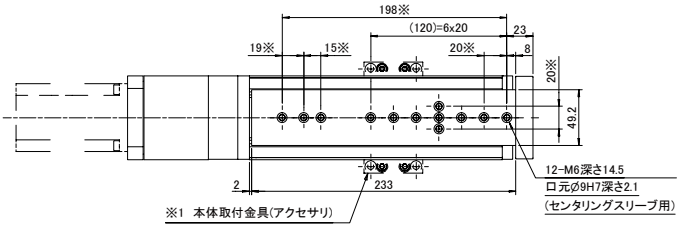
【ストローク300mm】

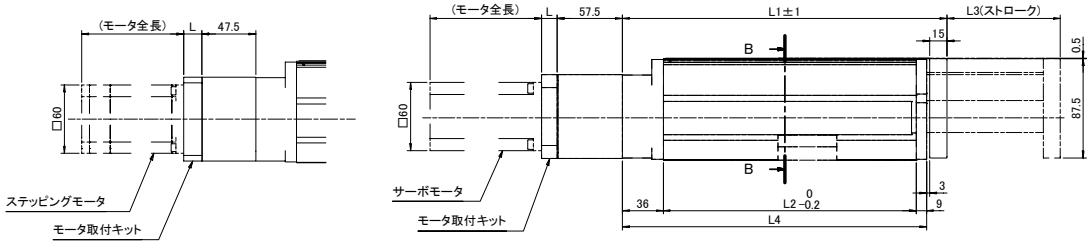


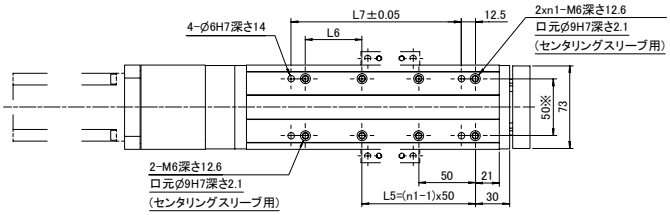
【ストローク200mm】



【ストローク100mm】

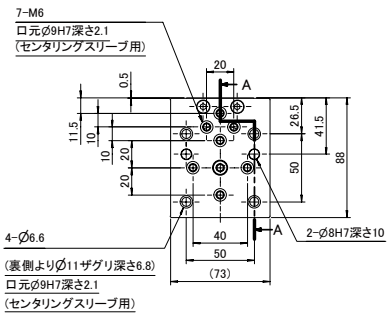




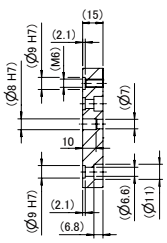


モーター種類	L
サーボ	16
ステッピング	16

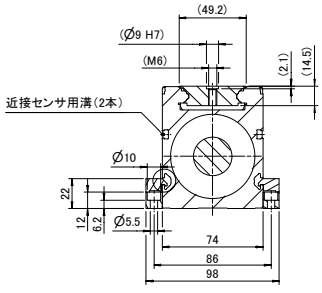
【ヨークプレート詳細】



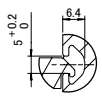
【A-A 断面】



【B-B 断面】



【取付溝詳細】



※ Φ9H7間公差 ±0.02
M5間公差 ±0.1

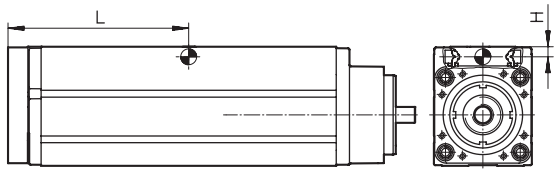
形 式	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	n1
EGSL-BS-75__-100-S__	286	223	100	268	100	50	150	3
EGSL-BS-75__-200-S__	386	323	200	368	150	100	250	4
EGSL-BS-75__-300-S__	491	428	300	473	200	150	350	5

※1 アクセサリは全て別売です。

EGSL

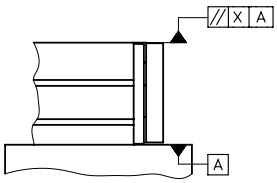
選定資料

ガイド部の重心



	ストローク [mm]	サイズ 35	45	55	75
H	–	4.2	6.4	6.4	7.6
L	50	106	–	–	–
	100	–	162	180	187
	200	–	262	280	287
	250	–	–	344	–
	300	–	–	–	389

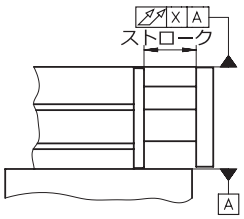
平行度



アクチュエータの表面と取付面との間のアラインメントの精度を表すものです。
下表は引き側ストロークエンドでの値を表しています。

ストローク [mm]	平行度 X [mm]			
50	0.03	–	–	–
100	–	0.05	0.05	0.05
200	–	0.1	0.1	0.1
250	–	–	0.125	–
300	–	–	–	0.15

走り平行度

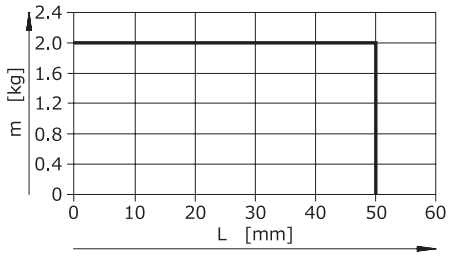


アクチュエータのテーブル上面の取付面の高さがアクチュエータの位置に関係なく、どれだけの許容範囲にあるかを数値で示したものです。

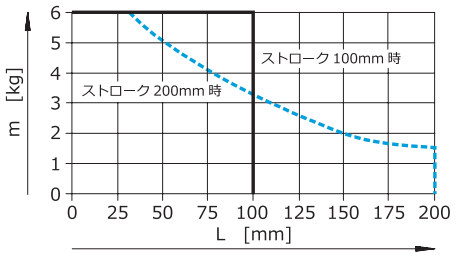
ストローク [mm]	走り平行度 X [mm]			
50	0.02	–	–	–
100	–	0.04	0.04	0.04
200	–	0.08	0.08	0.08
250	–	–	0.10	–
300	–	–	–	0.12

ストローク L[mm] – 可搬質量 m[kg]

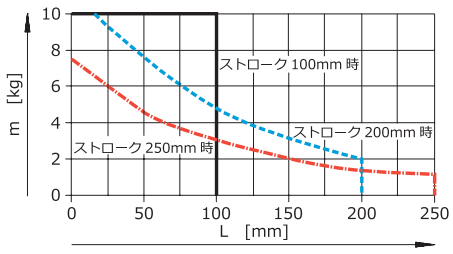
EGSL-BS-35



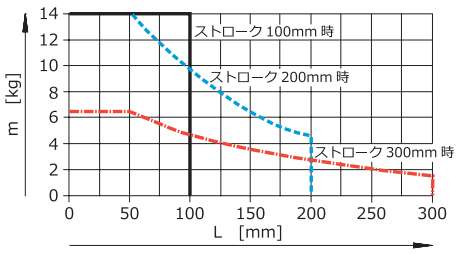
EGSL-BS-45



EGSL-BS-55

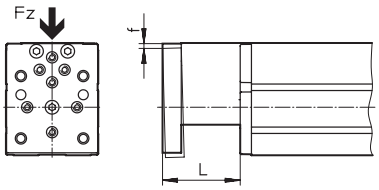


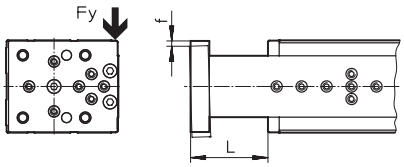
EGSL-BS-75



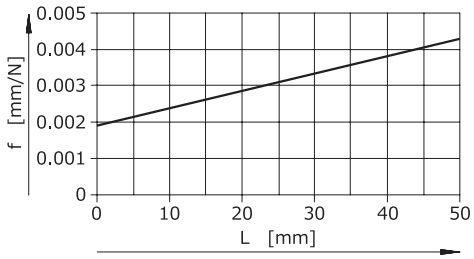


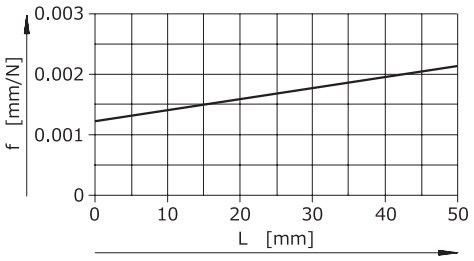
移動ストローク L[mm] – たわみ量 f[mm/N]



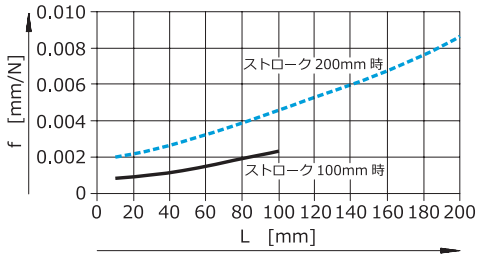


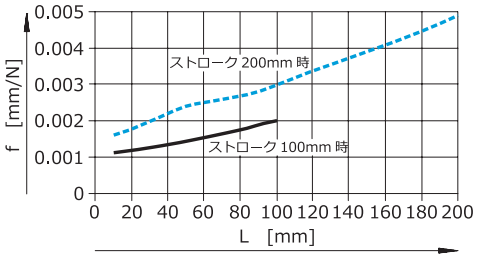
EGSL-BS-35



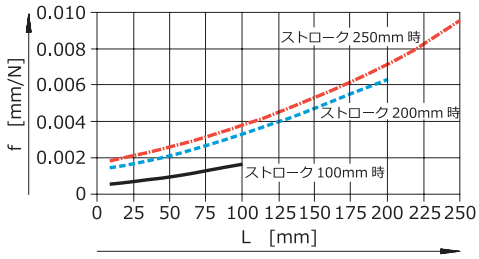


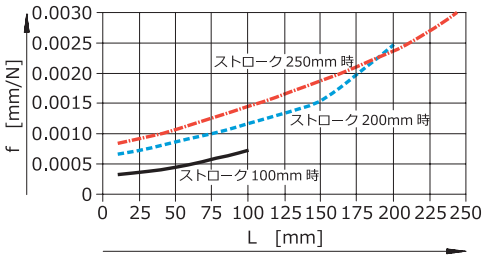
EGSL-BS-45



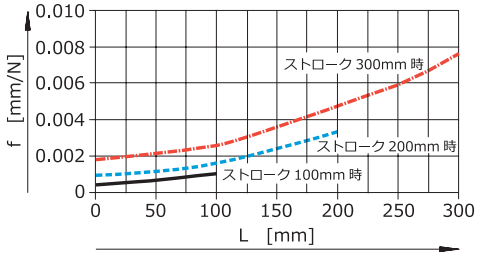


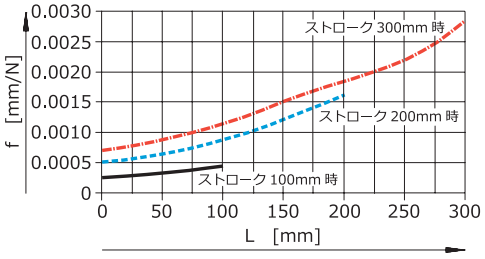
EGSL-BS-55





EGSL-BS-75



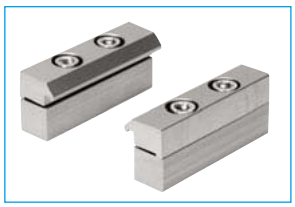


EGSL

アクセサリ（別売）

本体取付金具

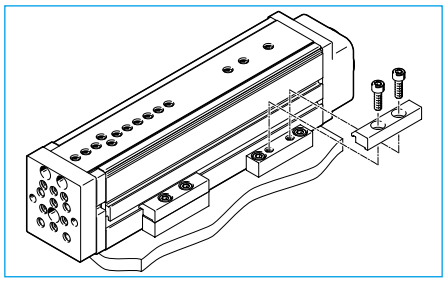
RoHS



製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
1170211	EAHF-G1-35-P	35	0.020
1168859	EAHF-G1-45-P	45	0.023
558043	MUE-70/80	55, 75	0.080

材質：アルミアルマイト処理
販売単位：1セット（本体取付金具2個、ボルト4本）

【本体取付金具の組み付け】



① 本体取付金具を上下、2部品に分割
② 下側のパーツをアクチュエータ本体の側面に沿わせ架台に固定（架台に固定するためのねじは付属しません）
③ 上側のパーツをアクチュエータ側面の取付溝にはめ込み、付属の六角穴付きボルトで上下のパーツを締め付けて固定

サイズ	35	45	55	75
ねじサイズ	M4	M5	M5	M5
締付トルク [Nm]	4	5	5	5

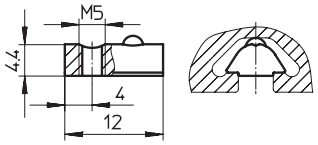
【注意】
本体取付金具を使用する場合、少なくとも4カ所以上固定してください。
組み付け時の寸法についてはアクチュエータの外形寸法図をご参照ください。

溝ナット



製品番号　：　150914
形　式　：　NST-5-M5
質　量　：　0.030　[kg]
材　質　：　鋼

販売単位：1個

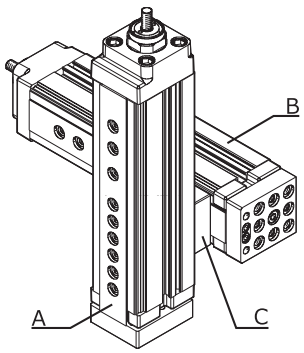




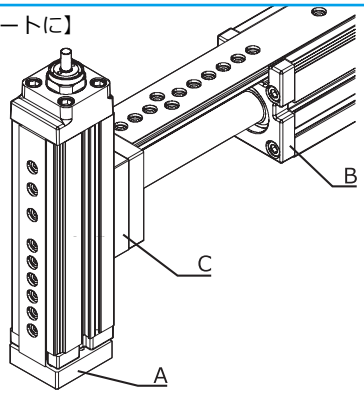
アダプタキット RoHS

EGSL と EGSL を組み付ける

【テーブルに】



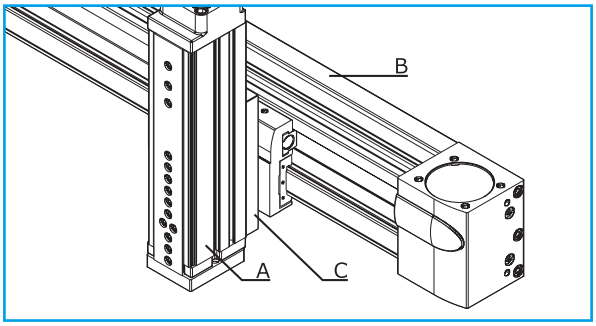
【ヨークプレートに】



		B			
		EGSL-BS-35	EGSL-BS-45	EGSL-BS-55	EGSL-BS-75
A	EGSL-BS-35	**1088327** **HMSV-73**	**1088338** **HMSV-74**	**1088338** **HMSV-74**	–
	EGSL-BS-45	–	**1088338** **HMSV-74**	**1088338** **HMSV-74**	**1089092** **HMSV-75**
	EGSL-BS-55	–	–	**1088338** **HMSV-74**	**1089092** **HMSV-75**
	EGSL-BS-75	–	–	–	**1089092** **HMSV-75**

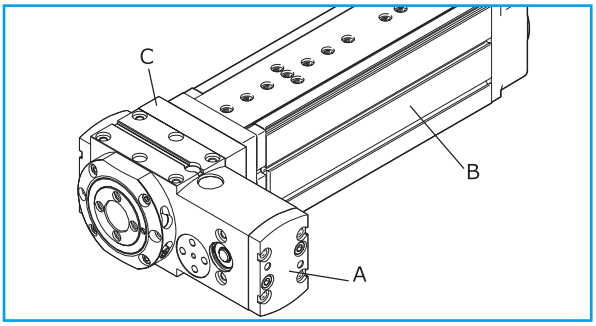
		B			
		EGSL-BS-35	EGSL-BS-45	EGSL-BS-55	EGSL-BS-75
A	EGSL-BS-35	*M4x12④* *ZBH-7②*	**1088295** **HMSV-71**	**1088295** **HMSV-71**	–
	EGSL-BS-45	–	*M5x12④* *ZBH-7②*	*M5x14④* *ZBH-7②*	**1088311** **HMSV-72**
	EGSL-BS-55	–	–	*M5x14④* *ZBH-7②*	**1088311** **HMSV-72**
	EGSL-BS-75	–	–	–	*M6x18④* ZBH-9②

EGSL と EGC-TB/BS を組み付ける



		B			
		EGC-50-TB	EGC-70-TB/BS	EGC-80-TB/BS	EGC-120-TB/BS
A	EGSL-BS-35	**1089104** **HMSV-76**	**1089346** **HMSV-77**	–	–
	EGSL-BS-45	–	**1089346** **HMSV-77**	**1089520** **HMSV-78**	–
	EGSL-BS-55	–	**1089346** **HMSV-77**	**1089520** **HMSV-78**	**1089527** **HMSV-79**
	EGSL-BS-75	–	–	**1089520** **HMSV-78**	**1089527** **HMSV-79**

EGSL と ERMB を組み付ける



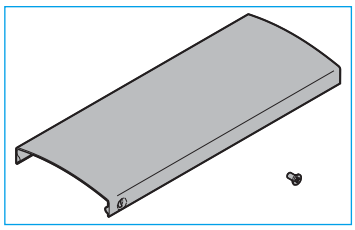
		B			
		EGSL-BS-35	EGSL-BS-45	EGSL-BS-55	EGSL-BS-75
A	ERMB-20	–	**558306** **HAPB-38**	**558306** **HAPB-38**	**558306** **HAPB-38**
	ERMB-25	–	–	–	**558307** **HAPB-39**
	ERMB-32	–	–	–	**558308** **HAPB-40**

●表の見方
太字は**アダプタキット（C）**です。上が製品番号、下が形式です。
例えば EGSL-BS-55のテーブルに EGSL-BS-45を組み付ける場合、**1088338　HMSV-74**を使用するということになります。
アダプタキットには組み付けに必要なボルト、センタリングスリーブが含まれています。
斜字の場合は上のボルトと下のセンタリングスリーブを使い、直接組み付けるということになります。
それぞれの横の○囲み数字は組み付け時に必要です。
販売単位：1セット

EGSL

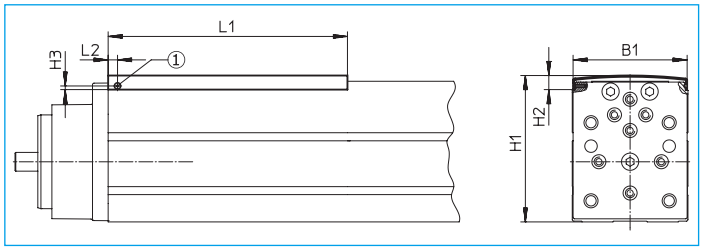
アクセサリ（別売）

保護カバー（磁気形近接センサ用） RoHS



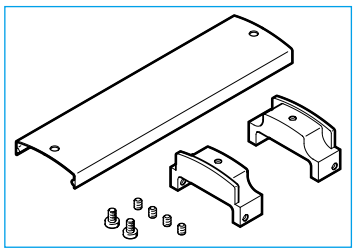
材質：アルミ　アルマイト処理
販売単位：1セット（カバー1枚、ボルト1本）

サイズ	ストローク	製品番号	形式
35	50	570819	EASC-G1-35-50
45	100	570822	EASC-G1-45-100
	200	570823	EASC-G1-45-200
55	100	570824	EASC-G1-55-100
	200	570825	EASC-G1-55-200
	250	570826	EASC-G1-55-250
75	100	570827	EASC-G1-75-100
	200	570828	EASC-G1-75-200
	300	570829	EASC-G1-75-300



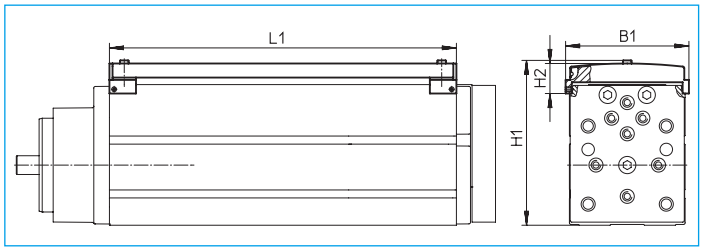
形式	B1	H1	H2	H3	L1 -0.5	L2 -0.3
EASC-G1-35-50	32.5	43.2	8.5	2.3	58	6
EASC-G1-45-100	43.5	59.7	9	2.3	108	6
EASC-G1-45-200					208	
EASC-G1-55-100	52	69.7	9	2.3	108	6
EASC-G1-55-200					208	
EASC-G1-55-250					258	
EASC-G1-75-100	73	93.7	9	2.3	108	6
EASC-G1-75-200					208	
EASC-G1-75-300					308	

保護カバー（誘導形近接センサ用） RoHS



材質：アルミ　アルマイト処理
販売単位：1セット（カバー1枚、高さ調整ブロック2個、ボルト6本）

サイズ	ストローク	製品番号	形式
35	50	570830	EASC-G1-35-50-F
45	100	570833	EASC-G1-45-100-F
	200	570834	EASC-G1-45-200-F
55	100	570835	EASC-G1-55-100-F
	200	570836	EASC-G1-55-200-F
	250	570837	EASC-G1-55-250-F
75	100	570838	EASC-G1-75-100-F
	200	570839	EASC-G1-75-200-F
	300	570840	EASC-G1-75-300-F



形式	B1	H1	H2	L1 -0.5
EASC-G1-35-50-F	38.3	55	19.1	119.5
EASC-G1-45-100-F	49.7	71.5	19.6	179
EASC-G1-45-200-F				279
EASC-G1-55-100-F	58.2	81.5	19.6	204
EASC-G1-55-200-F				304
EASC-G1-55-250-F				383
EASC-G1-75-100-F	78.9	105.5	19.4	218
EASC-G1-75-200-F				318
EASC-G1-75-300-F				423



近接センサ※1 RoHS

【磁気形】



販売単位：1本

製品番号	形式	出力	接点※2	ケーブル長さ[m]	配線方式
543862	SME-8M-DS-24V-K-2,5-OE	有接点	N.O.	2.5	3線バラ
546799	SME-8M-DO-24V-K-7,5-OE		N.C.	7.5	
574338	SMT-8M-A-NS-24V-E-2,5-OE	NPN	N.O.	2.5	
574335	SMT-8M-A-PS-24V-E-2,5-OE	PNP	N.O.		
574340	SMT-8M-A-PO-24V-E-7,5-OE		N.C.	7.5	

【誘導形】

センサドグを併せてご使用ください。



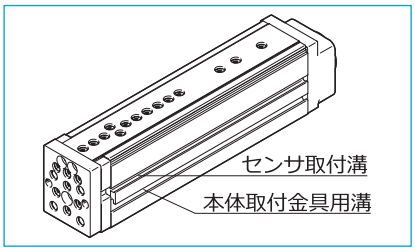
販売単位：1本

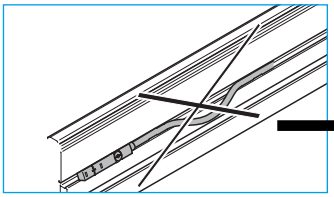
製品番号	形式	出力	接点※2	ケーブル長さ[m]	配線方式
551396	SIES-8M-NS-24V-K-7,5-OE	NPN	N.O.	7.5	3線バラ
551401	SIES-8M-NO-24V-K-7,5-OE		N.C.		
551386	SIES-8M-PS-24V-K-7,5-OE	PNP	N.O.		
551391	SIES-8M-PO-24V-K-7,5-OE		N.C.		

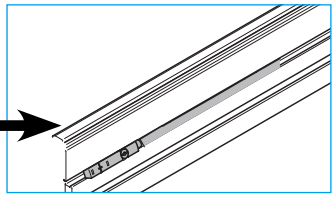
※1　センサの仕様については、技術資料（技2）をご参照ください。
※2　N.O.：ノーマルオープン
　　N.C.：ノーマルクローズ

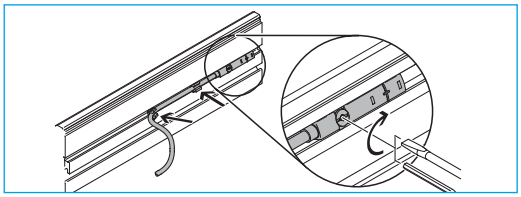
【センサの組み付け】

1. センサ溝にセンサを挿入
2. マイナスドライバーまたは六角レンチで固定（締付トルクは0.6Nm 以下）
   【注意】強く締めすぎるとセンサの破損の原因になることがあります。
3. ケーブルがセンサ溝からはみ出さないようセンサ溝カバーでケーブルを固定









センサ溝カバー※1 RoHS



製品番号	形式
563360	ABP-5-S1

販売単位：1セット（500㎜×2本）

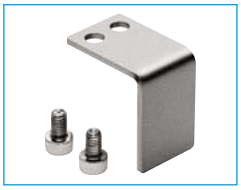
※1　センサ溝カバーは1本の長さが500mm です。ご使用の際は、必要な長さにカットしてください。

EGSL

アクセサリ（別売）

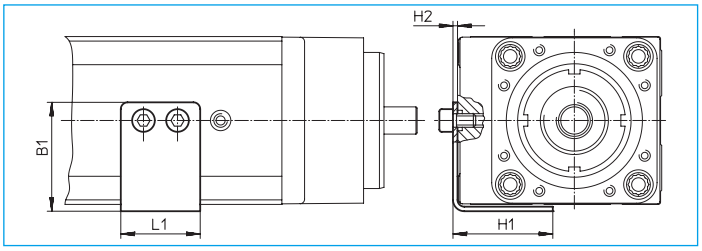
センサドグ

RoHS



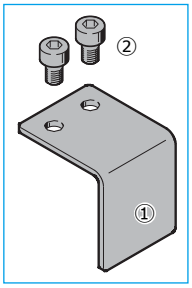
製品番号	形式	サイズ	質量 [kg]
1235029	EAPM-G1-35-SLS	35	0.015
1235033	EAPM-G1-45-SLS	45	0.030
1235035	EAPM-G1-55-SLS	55	0.035
1235036	EAPM-G1-75-SLS	75	0.050

材質：鋼
販売単位：1セット（センサドグ1個、ボルト2本）

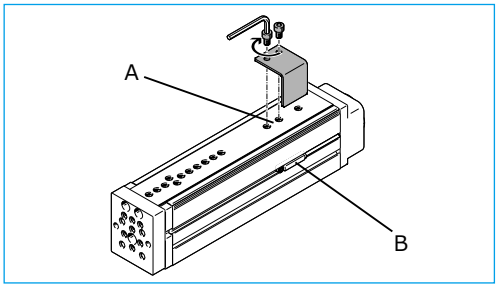


形式	B1	H1	H2	L1
EAPM-G1-35-SLS	25.5	25	1.5	17
EAPM-G1-45-SLS	32	32.5	2	30
EAPM-G1-55-SLS	36	35	2	30
EAPM-G1-75-SLS	48	44	2	35

【センサドグの組み付け】



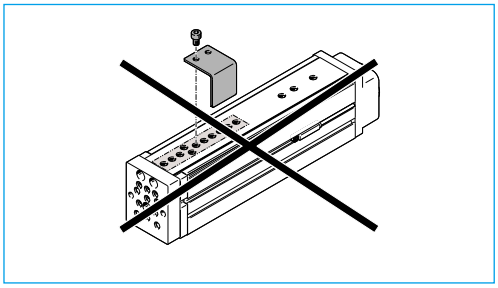
【構成部品】
① センサドグ　1個
② ボルト　2本



1. センサドグ①を組み付け穴 A に合わせて置く
2. ボルト②を使って下表のトルクで締め付けて固定する

サイズ	35	45	55	75
ねじサイズ	M4x6	M5x8	M5x8	M6x10
締付トルク [Nm]	2.9	5.9	5.9	9.9

3. センサ B とセンサドグとのギャップが0.5～2mm になるよう調整する



【注意】
センサドグはアクチュエータ前方の穴に取り付けることはできません。



EGSL シリーズ　見積依頼書

◆お客様情報

貴社名		所属部署	
お名前	様	Tel.	( ) –
E-mail		Fax	( ) –

◆アクチュエータ形式

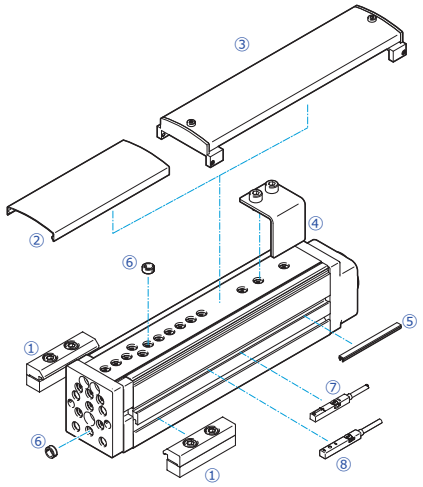
アクチュエータ基本形式		アッセンブリ形式
	+ MMA	

◆数　量

台

◆アクセサリ

No.	名称	数量
①	本体取付金具	セット
②	保護カバー（磁気形近接センサ用）	セット
③	保護カバー（誘導形近接センサ用）	セット
④	センサドグ	セット
⑤	センサ溝カバー	セット
⑥	センタリングスリーブ※1	個
※2	アダプタキット	セット



No.	名称	出力	接点	ケーブル長さ（m）	配線方式	数量
⑦	磁気形近接センサ※3	有接点	N.O.	2.5	3線バラ	本
			N.C.	7.5		本
		NPN	N.O.	2.5		本
		PNP	N.O.			本
			N.C.	7.5		本
⑧	誘導形近接センサ※3	NPN	N.O.	7.5		本
			N.C.			本
		PNP	N.O.			本
			N.C.			本

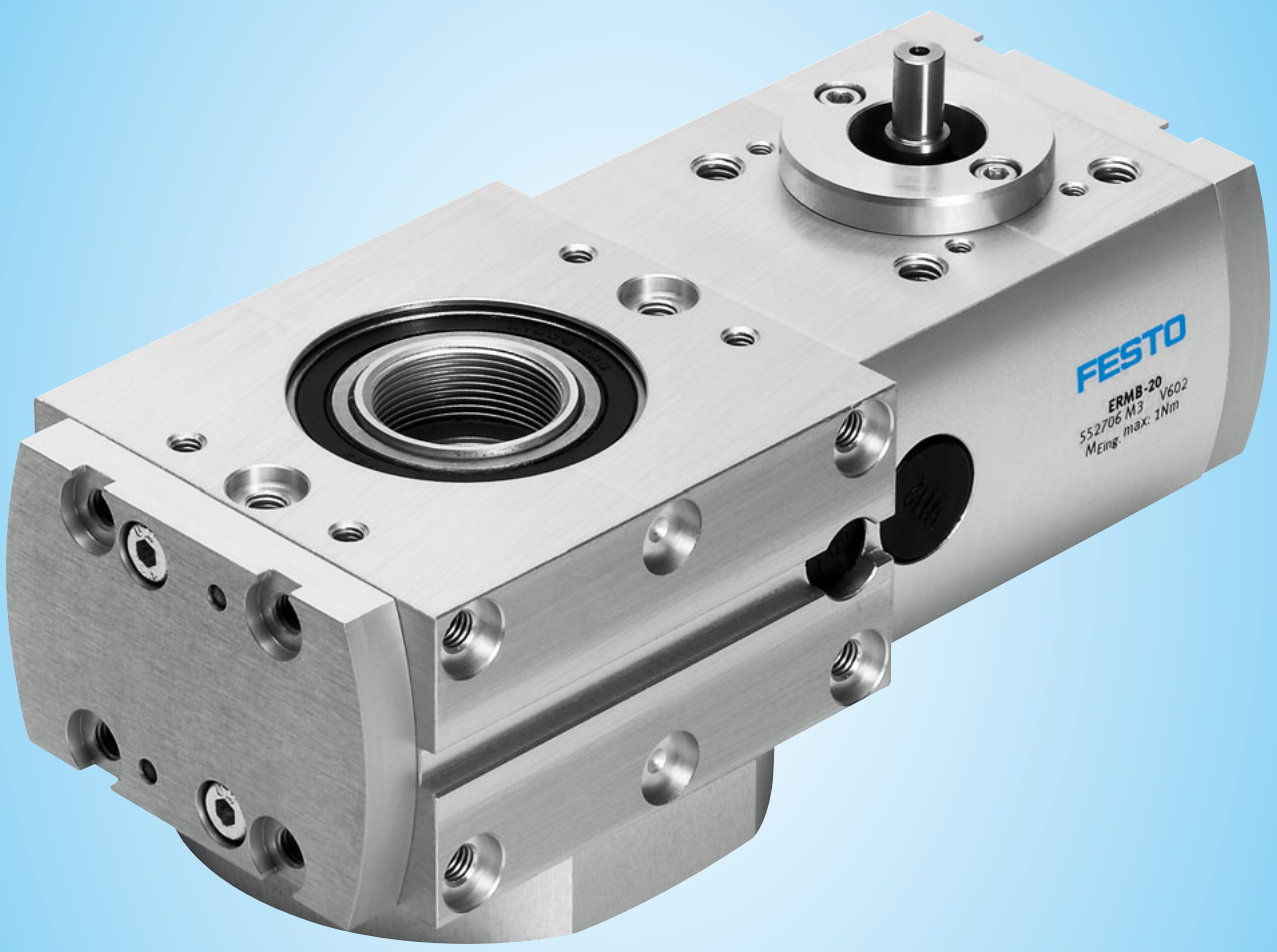
※1　アクチュエータに6個付属します。販売単位：10個
※2　製品番号と数量をご記載ください。J.17をご参照ください。
※3　組み合わせ
　　磁気形近接センサ＋保護カバー（磁気形近接センサ用）
　　誘導形近接センサ＋保護カバー（誘導形近接センサ用）＋センサドグ

◆その他の要望事項

オリムベクスタ株式会社　E-mail：orimvexta@orientalmotor.co.jp

営業課	FAX (03)5820-5687	茨城営業所	FAX (029)863-1710	諏訪営業所	FAX (0266)28-7198	滋賀営業所	FAX (077)564-2020
札幌営業所	FAX (011)272-1172	千葉営業所	FAX (043)272-0512	長野営業所	FAX (0265)78-3651	京都営業所	FAX (075)353-7892
鶴岡営業所	FAX (0235)24-8230	大宮営業所	FAX (048)664-3623	静岡営業所	FAX (054)255-2737	関西営業所	FAX (06)6330-6628
東北営業所	FAX (022)227-2830	西東京営業所	FAX (042)552-5205	北陸営業所	FAX (076)431-0232	大阪営業所	FAX (06)6864-7000
郡山営業所	FAX (024)922-5611	南関東営業所	FAX (045)982-1600	豊田営業所	FAX (0566)73-5306	中国営業所	FAX (086)803-5366
長岡営業所	FAX (0258)94-6037	甲府営業所	FAX (055)278-1628	中部営業所	FAX (052)223-2617	四国営業所	FAX (087)821-5234
北関東営業所	FAX (027)326-7541	上田営業所	FAX (0268)27-6207	三重営業所	FAX (059)221-5040	九州営業所	FAX (092)473-1580

ERMB シリーズ



特　長 ------ K.2
ERMB-20 ------ K.6
ERMB-25 ------ K.8
ERMB-32 ------ K.10
アクセサリ ------ K.12

ERMB



使用最高回転速度 **300 r/min**

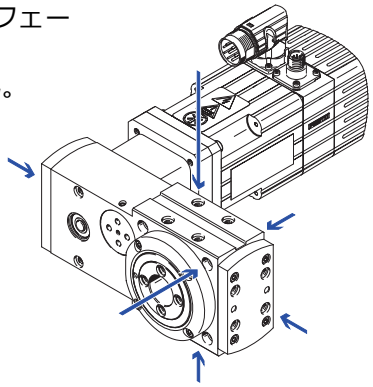
最大出力トルク **8.4 Nm**

許容静的負荷荷重 **4000 N**

繰返し位置決め精度 **±0.08°**

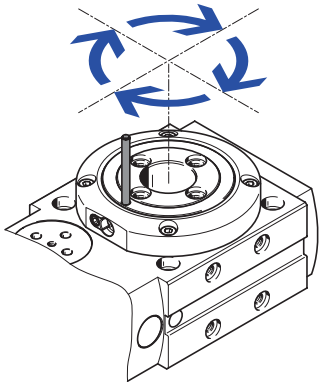
取り付け

全6方向に取付インタフェースを設けました。
取付姿勢を選びません。



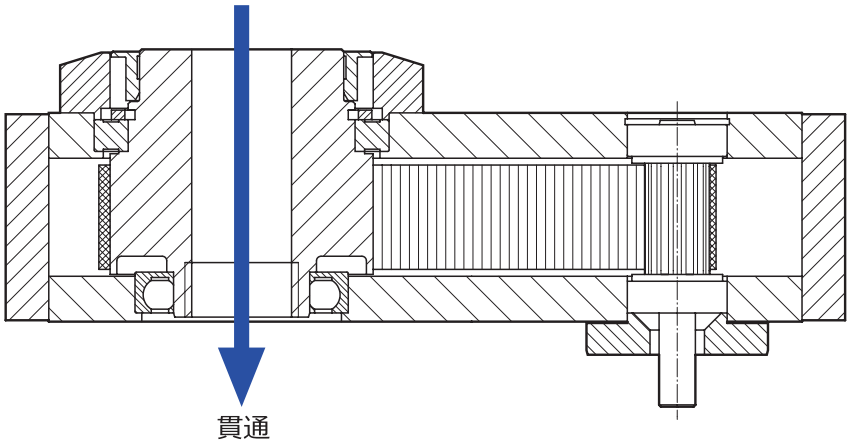
回転角度

回転角度は360°です。
制限はありません。



簡単な配管

ターンテーブル（出力軸）中央は貫通穴になっています。
この貫通穴には各種エア配管や電気配線などを通すことが可能です。

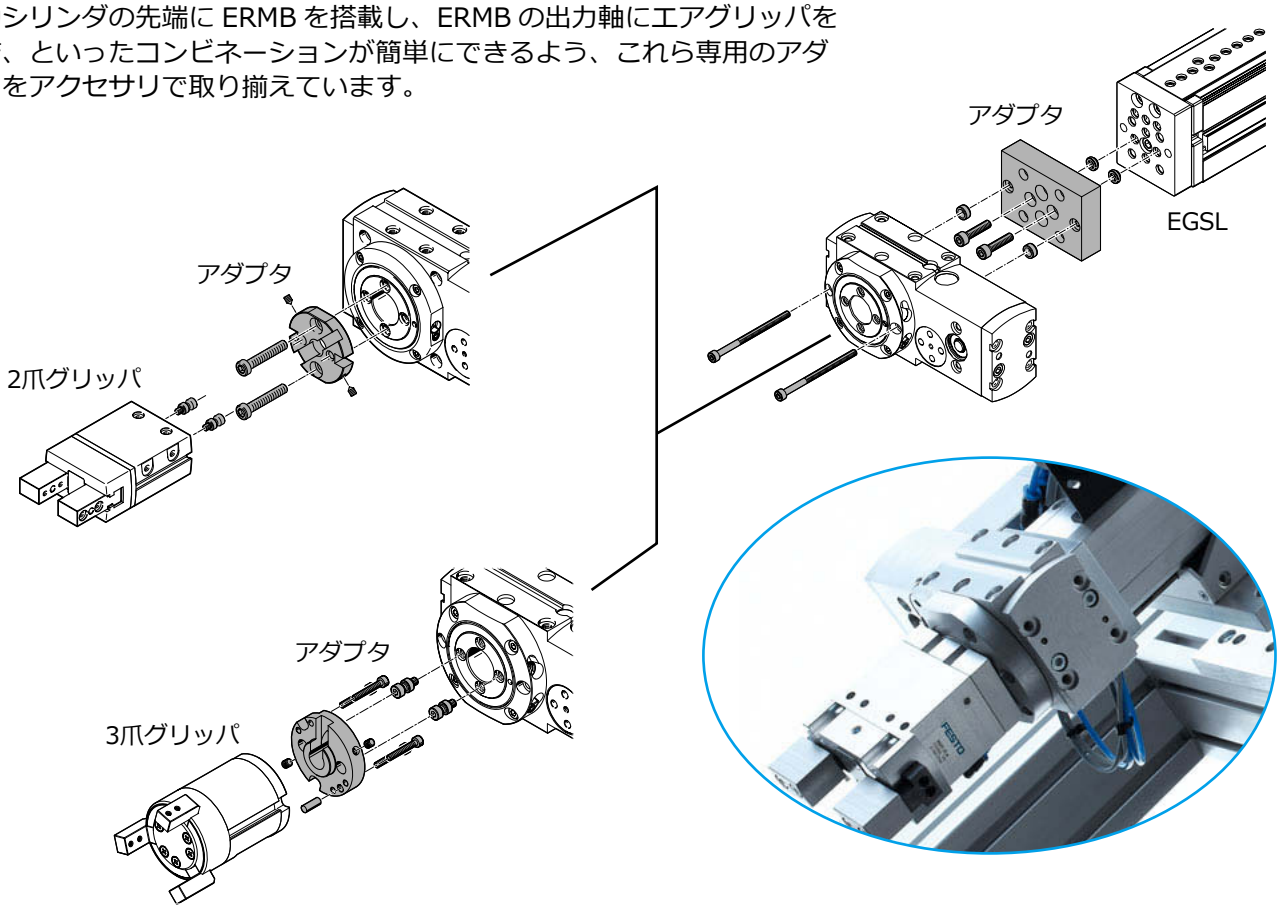


サイズ	中空穴径 [mm]
20	Φ20
25	Φ24
32	Φ28



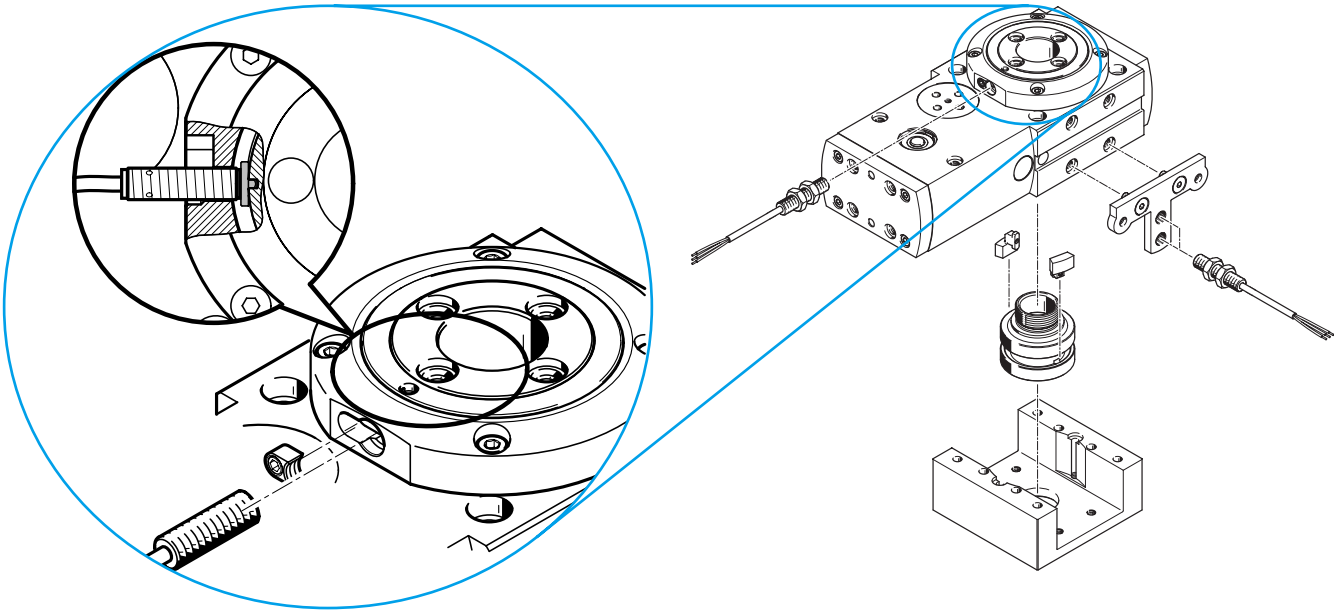
コンビネーション

ERMB シリーズは各種エアグリッパや電動シリンダ、エアシリンダと組み合わせるためのインタフェースを持ち合わせています。
電動シリンダの先端に ERMB を搭載し、ERMB の出力軸にエアグリッパを連結、といったコンビネーションが簡単にできるよう、これら専用のアダプタをアクセサリで取り揃えています。



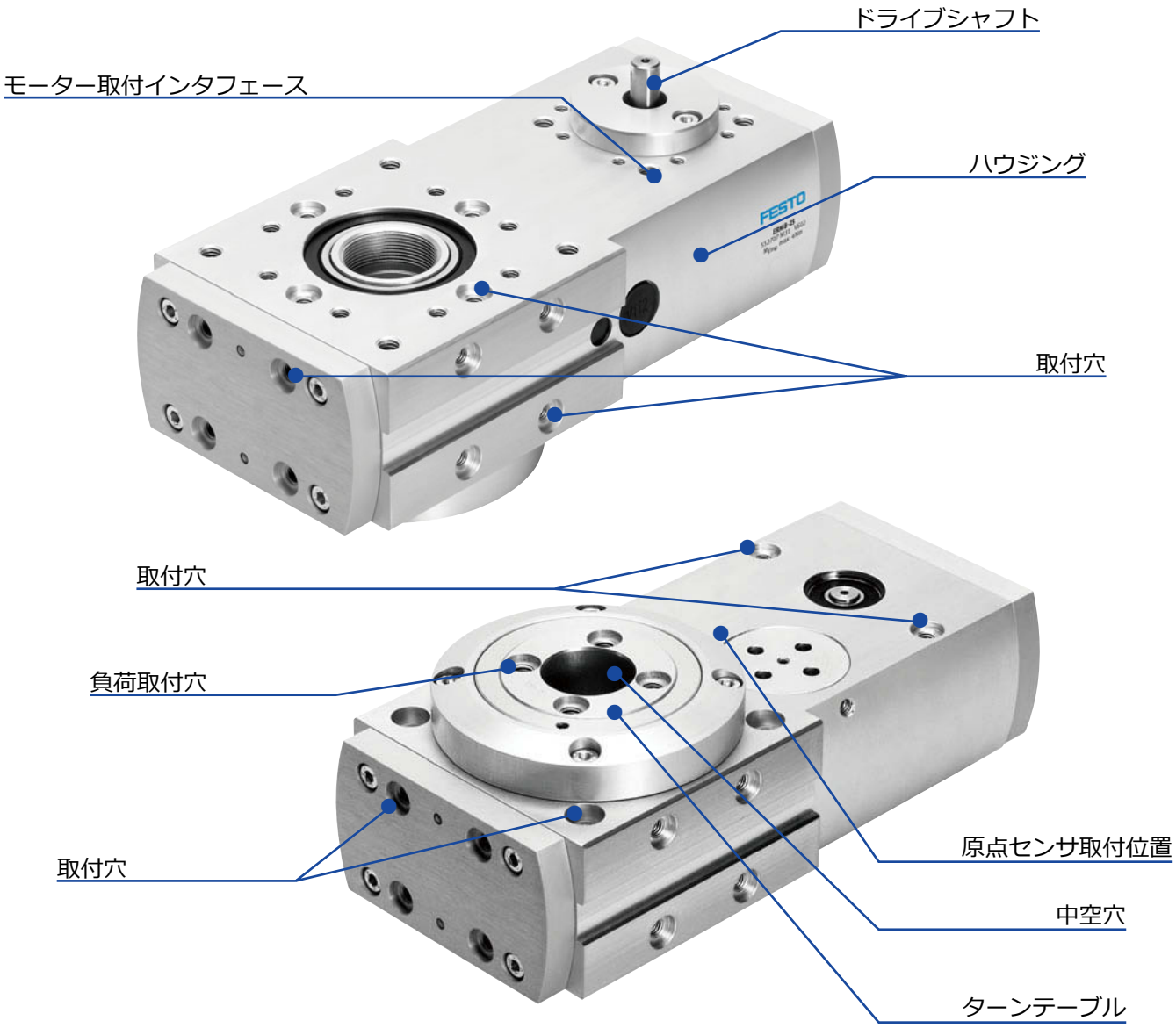
センサ

本体にはセンサを1個取り付けることができます。このセンサは原点検出用として使用可能です。
また、アクセサリのセンシングキットを使用すればさらに2個、増やすこともできますので両側リミット用として使用することも可能です。



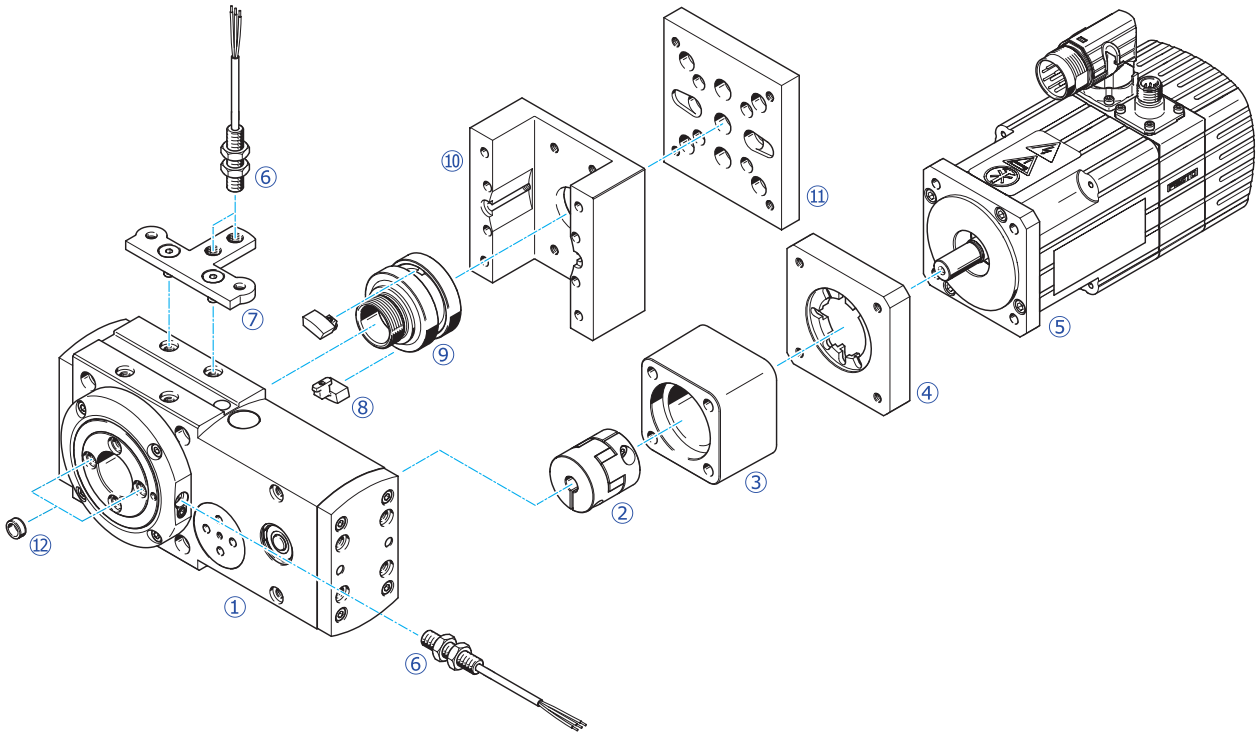
ERMB

構　造


ドライブシャフト
モーター取付インタフェース
ハウジング
取付穴
取付穴
負荷取付穴
取付穴
原点センサ取付位置
中空穴
ターンテーブル



構成部品



No.	名　称		備　考
①	アッセンブリ	アクチュエータ	
②		カップリング	モーター取付キット
③		カップリングケース	
④		中間フランジ	
⑤		モーター	
⑥	アクセサリ（別売）	誘導形近接センサ	
⑦		センサブラケット	センシングキット
⑧		カム	
⑨		カムサポート	
⑩		ハウジング	
⑪		アダプタキット	
⑫		センタリングスリーブ	①アクチュエータ本体に4個付属します。

【注意】
●センサは原点用にはノーマルオープンを、オーバーラン検出用にはノーマルクローズをそれぞれ推奨します。

ERMB

ERMB-20

形　式

アクチュエータ基本形式　アッセンブリ形式

ERMB － 20　+ MMA O AZM66AC

● ケーブルの向き
無記入 ：モーターなし
O　：O 側
U　：U 側
R　：R 側
L　：L 側
下【図1】参照

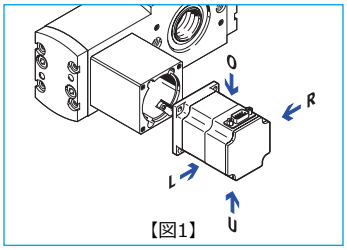
● モーター種類※1 オリエンタルモーター
【ステッピングモーター】
ARM66AC（ブレーキなし）
AZM66AC（ブレーキなし）

※1　モーターについては前付18をご参照ください。

【アクセサリ（別売）】

センシングキット	K.12
センサ	K.12
アダプタキット	K.12

【ケーブルの向き】



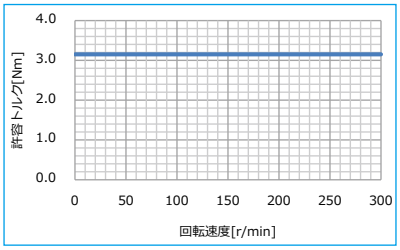
【図1】

仕　様

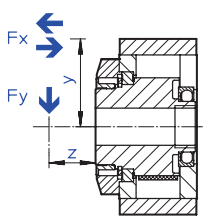
繰返し位置決め精度	[°]	±0.08
減速比		4.5
許容トルク※1	[Nm]	3.15
許容回転速度	[r/min]	300
許容慣性モーメント	[kgm²]	2.979x10^{-2}
質　量※2	[kg]	1.1
使用周囲温度範囲※3	[℃]	-10～60
保護仕様※3		IP20

※1　グラフ参照。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　アクチュエータ本体のみ。

許容トルク特性



【出力軸上でのラジアル / アキシャル方向の力（Fx/Fy）[N] と距離 y/z[mm]】

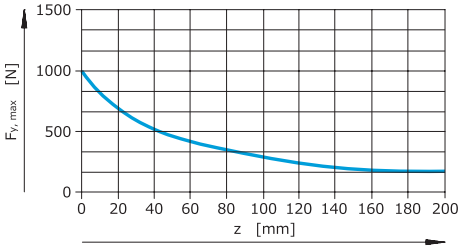


ERMB に対して一度に複数の力がかかる場合、下表に示す値に加えて右式が成り立つようにしてください。

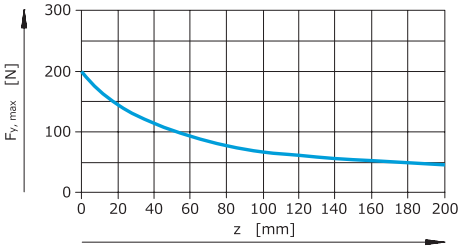
$$\frac{Fy}{Fy,max.} + \frac{Fx}{Fx,max.} \leqq 1$$

●ラジアル方向

Fy（静的）

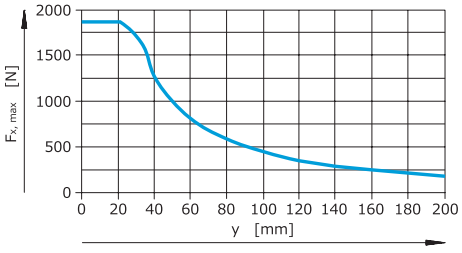


Fy（動的）

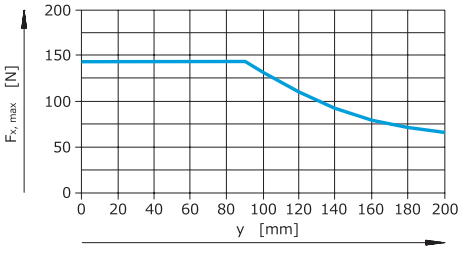


●アキシャル方向

Fy（静的）



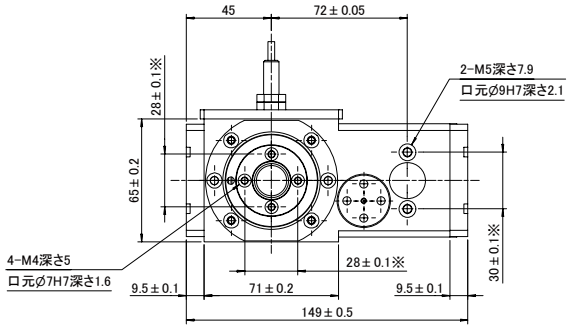
Fy（動的）

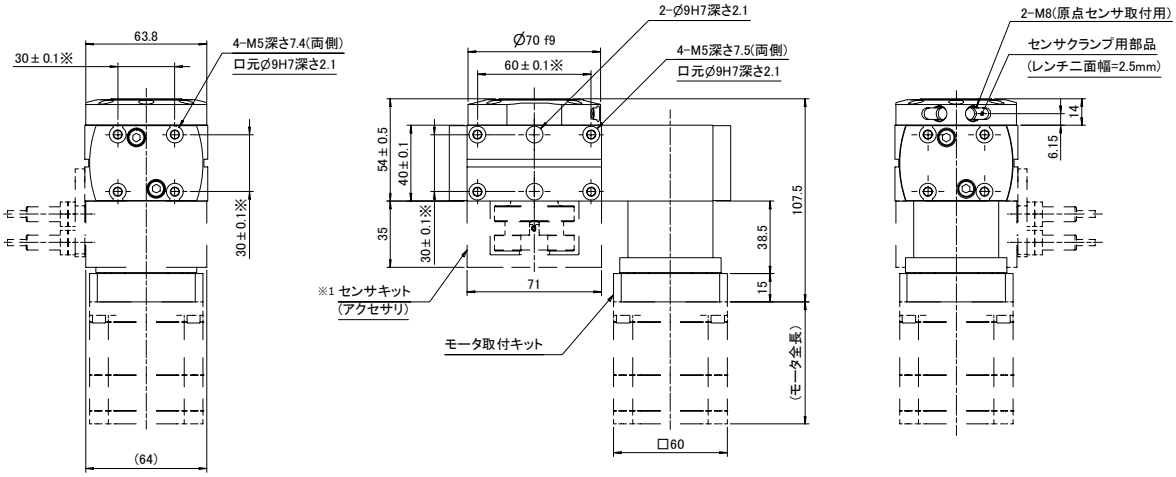




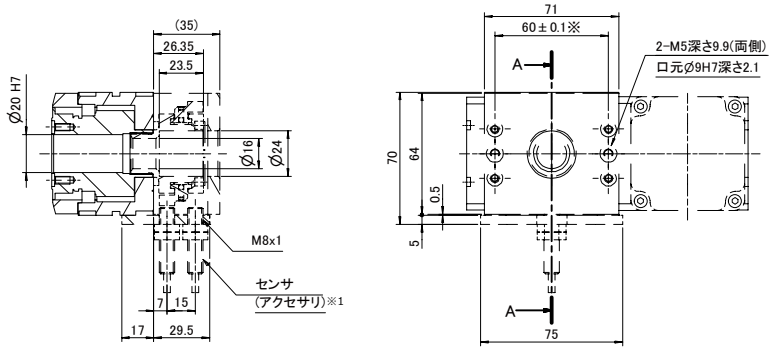
外形寸法図

CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

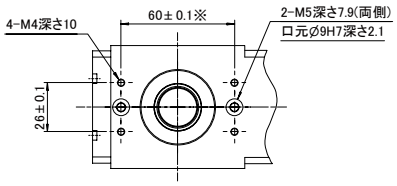




【A-A 断面】



【センサパッケージなし】



※1 アクセサリは全て別売です。

※ Φ7H7間公差 ±0.02
Φ9H7間公差 ±0.02

ERMB

ERMB-25

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

ERMB － 25　＋ MMA **O**　**AZM69AC**

● ケーブルの向き
無記入 ：モーターなし
O　：O 側
U　：U 側
R　：R 側
L　：L 側
下【図1】参照

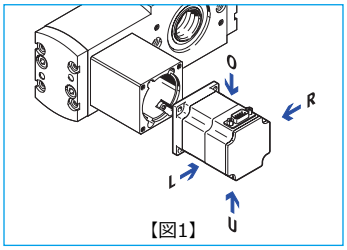
● モーター種類※1 オリエンタルモーター
【ステッピングモーター】
ARM69AC（ブレーキなし）
AZM69AC（ブレーキなし）

※1　モーターについては前付18をご参照ください。

【アクセサリ（別売）】

センシングキット	K.12
センサ	K.12
アダプタキット	K.12

【ケーブルの向き】



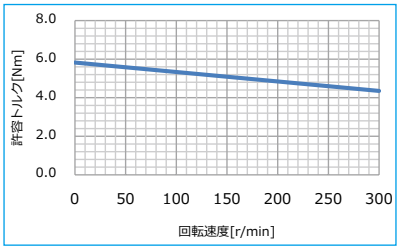
【図1】

仕　様

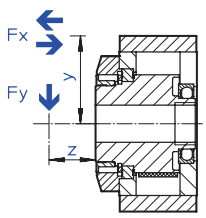
繰返し位置決め精度	[°]	±0.08
減速比		4
許容トルク※1	[Nm]	4.35～5.8
許容回転速度	[r/min]	300
許容慣性モーメント	[kgm²]	4.775x10^{-2}
質　量※2	[kg]	1.9
使用周囲温度範囲※3	[℃]	-10～60
保護仕様※3		IP20

※1　グラフ参照。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　アクチュエータ本体のみ。

許容トルク特性



【出力軸上でのラジアル / アキシャル方向の力（Fx/Fy）[N] と距離 y/z[mm]】

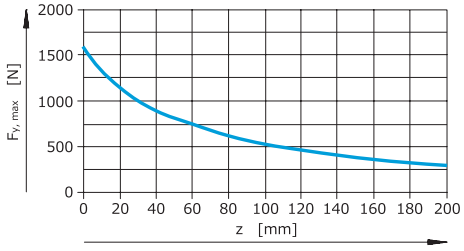


ERMB に対して一度に複数の力がかかる場合、下表に示す値に加えて右式が成り立つようにしてください。

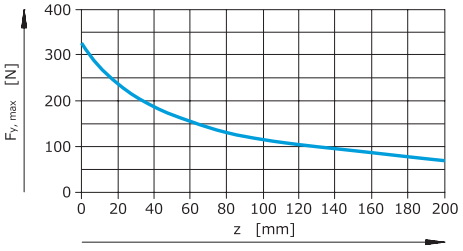
$$\frac{Fy}{Fy,max.} + \frac{Fx}{Fx,\ max.} \leqq 1$$

●ラジアル方向

Fy（静的）

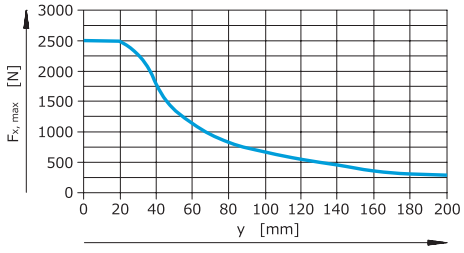


Fy（動的）

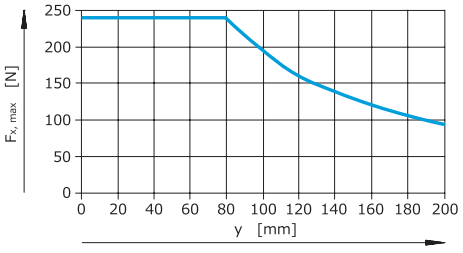


●アキシャル方向

Fy（静的）



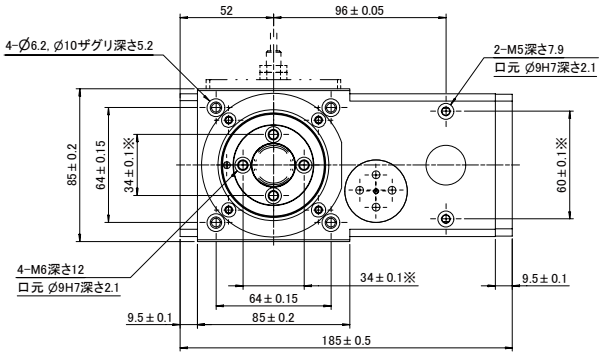
Fy（動的）

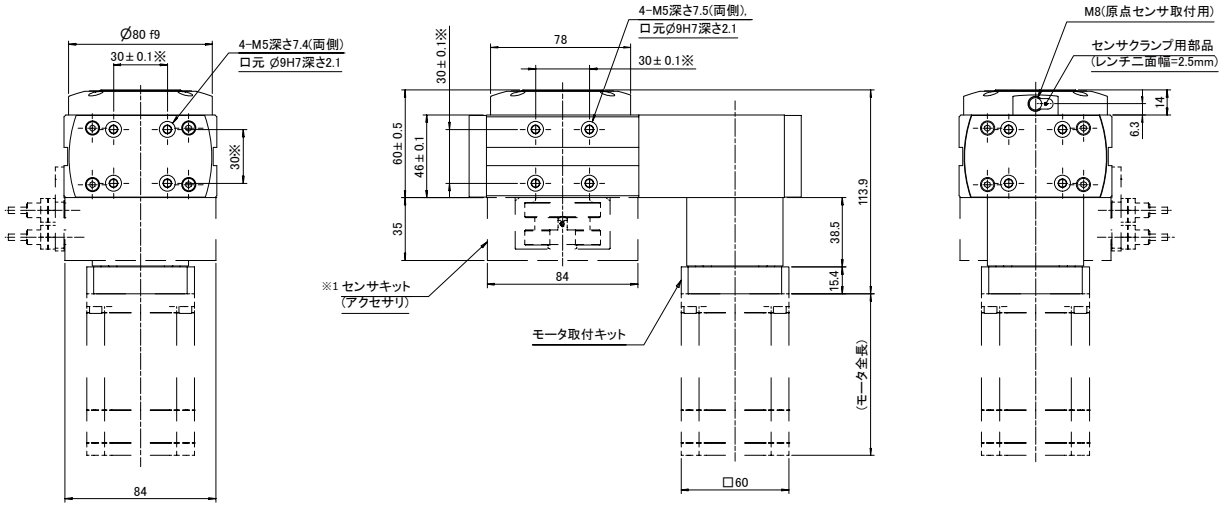




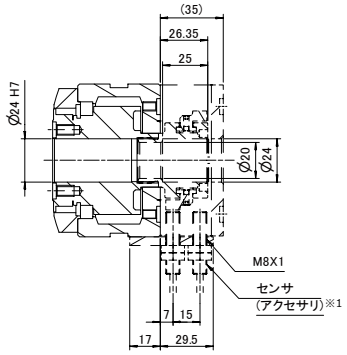
外形寸法図

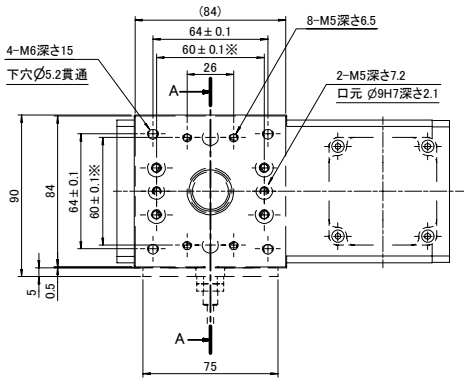
CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad



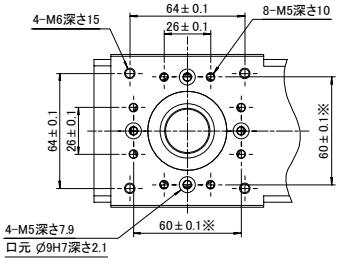


【A-A 断面】





【センサパッケージなし】



※1 アクセサリは全て別売です。

※ Φ9H7間公差 ±0.02

ERMB

ERMB-32

形　式

アクチュエータ基本形式　　アッセンブリ形式

ERMB － 32　　+ MMA O AZM911AC

● ケーブルの向き
無記入 ：モーターなし
O　：O 側
U　：U 側
R　：R 側
L　：L 側
下【図1】参照

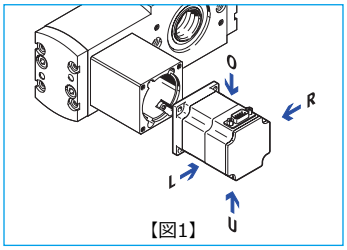
● モーター種類※1 オリエンタルモーター
【ステッピングモーター】
ARM911AC（ブレーキなし）
AZM911AC（ブレーキなし）

※1　モーターについては前付18をご参照ください。

【アクセサリ（別売）】

センシングキット	K.12
センサ	K.12
アダプタキット	K.12

【ケーブルの向き】



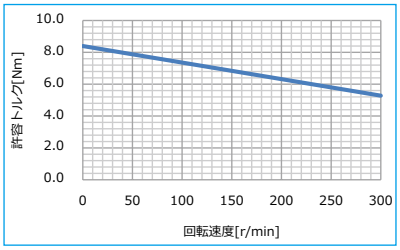
【図1】

仕　様

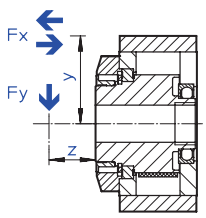
繰返し位置決め精度	[°]	±0.08
減速比		3
許容トルク※1	[Nm]	5.2～8.4
許容回転速度	[r/min]	300
許容慣性モーメント	[kgm²]	7.786x10^{-2}
質　量※2	[kg]	4.4
使用周囲温度範囲※3	[℃]	-10～60
保護仕様※3		IP20

※1　グラフ参照。
※2　モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
※3　アクチュエータ本体のみ。

許容トルク特性



【出力軸上でのラジアル / アキシャル方向の力（Fx/Fy）[N] と距離 y/z[mm]】

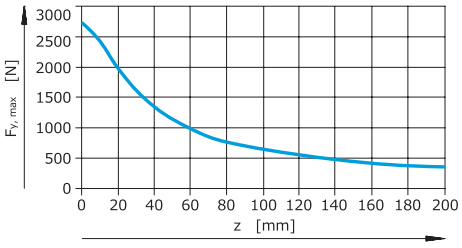


ERMB に対して一度に複数の力がかかる場合、下表に示す値に加えて右式が成り立つようにしてください。

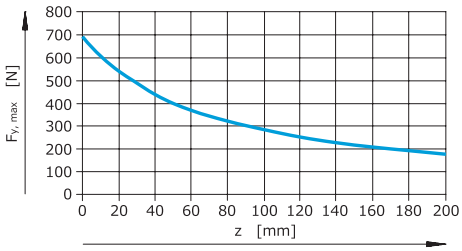
$$\frac{Fy}{Fy,max.} + \frac{Fx}{Fx,\ max.} \leqq 1$$

●ラジアル方向

Fy（静的）

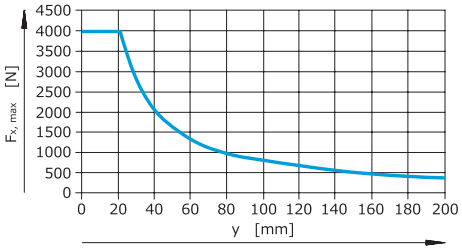


Fy（動的）

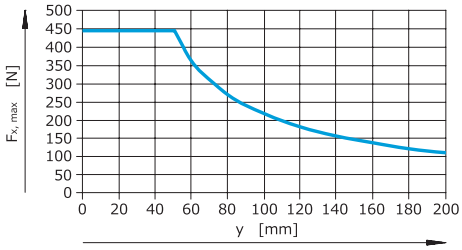


●アキシャル方向

Fy（静的）



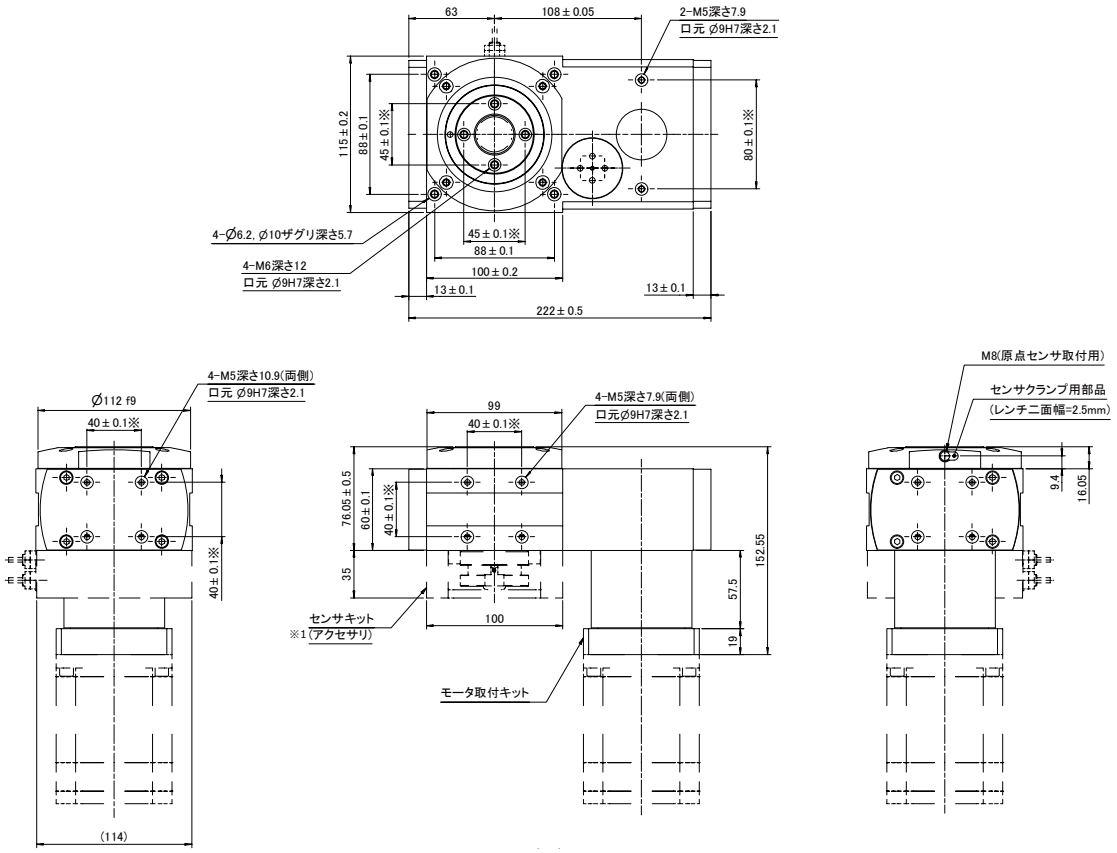
Fy（動的）



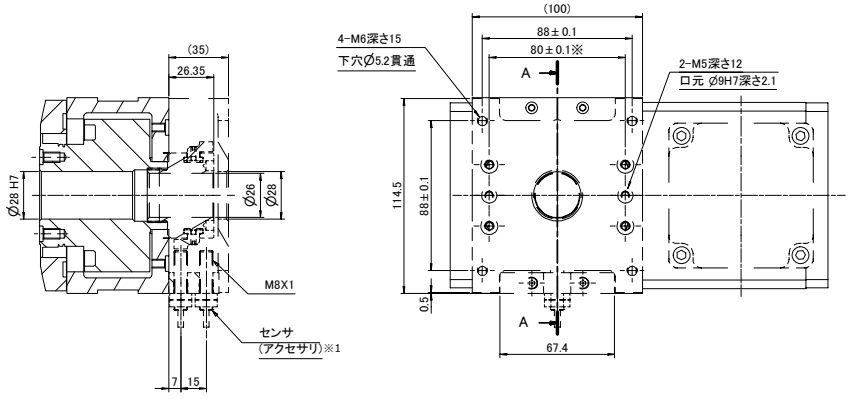


外形寸法図

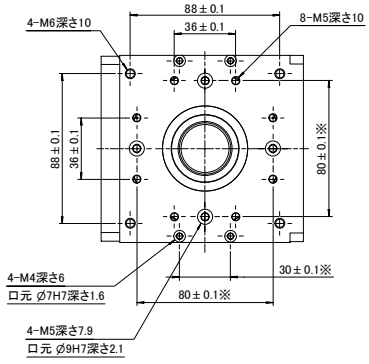
CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad



【A-A 断面】



【センサパッケージなし】



※1 アクセサリは全て別売です。

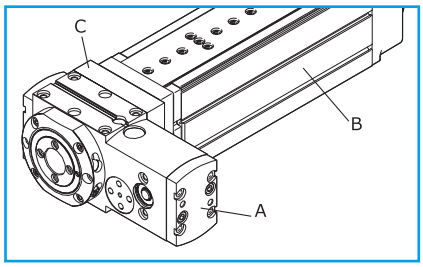
※ Φ7H7間公差 ±0.02
Φ9H7間公差 ±0.02

ERMB

アクセサリ（別売）

アダプタキット RoHS

EGSL-BS と ERMB を組み付ける

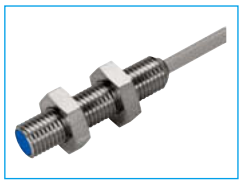


		B			
		EGSL-BS-35	EGSL-BS-45	EGSL-BS-55	EGSL-BS-75
A	ERMB-20	–	**558306/HAPB-38**	**558306/HAPB-38**	**558306/HAPB-38**
	ERMB-25	–	–	–	**558307/HAPB-39**
	ERMB-32	–	–	–	**558308/HAPB-40**

●表の見方
太字は**アダプタキット（C）**です。左が製品番号、右が形式です。
例えば EGSL-BS-55のヨークプレートに ERMB-20を組み付ける場合、**558306　HAPB-38**を使用するということになります。
アダプタキットには組み付けに必要なボルト、センタリングスリーブが含まれています。

販売単位：1セット

誘導形近接センサ※1 RoHS

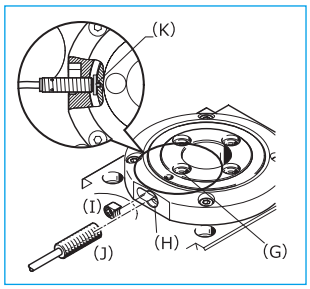


製品番号	形式	出力	接点※2	ケーブル長さ［m］	配線方式
150384	SIEN-M8B-NS-K-L	NPN	N.O.	2.5	3線バラ
150388	SIEN-M8B-NO-K-L		N.C.		
150836	SIEN-M8B-PS-K-L	PNP	N.O.		
150390	SIEN-M8B-PO-K-L		N.C.		

販売単位：1本

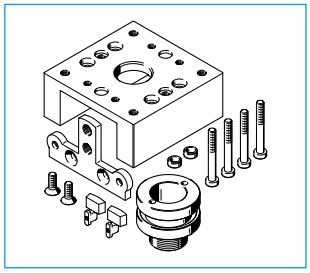
※1　センサの仕様については、技術資料（技2）をご参照ください。
※2　N.O.：ノーマルオープン
　　N.C.：ノーマルクローズ

【原点センサの組み付け】



① ターンテーブルを回転させ、原点穴（G）を原点センサ取付位置（H）に合わせる
② クランプエレメント（I）を原点センサ取付穴の横に押し込む
③ センサ（J）を原点センサ取付穴にねじ込む
　－　スイッチングエレメント（K）にあたるまでねじ込む
　－　センサの検出面とスイッチングエレメントの距離がおよそ0.6mm になるくらいまでセンサを逆方向に回す
④ 六角レンチでクランプエレメントを締め付けセンサを固定する
（締付トルク :0.8Nm）

センシングキット



サイズ	ハウジング付			ハウジングなし		
	製品番号	形式	質量 [kg]	製品番号	形式	質量 [kg]
ERMB-20	558392	EAPS-R1-20-S	0.258	558395	EAPS-R1-20-S-WH	0.086
ERMB-25	558393	EAPS-R1-25-S	0.406	558396	EAPS-R1-25-S-WH	0.090
ERMB-32	558394	EAPS-R1-32-S	0.560	558397	EAPS-R1-32-S-WH	0.136

販売単位：1セット（ハウジング1個※1　センサブラケット1個　カム2個
　　カムサポート1個　ブラケット組み付けボルト2本
　　ハウジング組み付けボルト　センタリングスリーブ2個）

※1　ハウジングなしの場合は含まれません。

センシングキットに含まれる部品はカムサポートを除いてそれぞれ個別にご注文いただくことも可能です。

サイズ	ハウジング		センサブラケット		カム		センタリングスリーブ	
	製品番号	形式	製品番号	形式	製品番号	形式	製品番号	形式
ERMB-20	560673	EAPS-R1-20-H	558399	EAPS-R1-20-SH	558398	EAPS-R1-CK	150927	ZBH-9
ERMB-25	560674	EAPS-R1-25-H						
ERMB-32	560675	EAPS-R1-32-H	558400	EAPS-R1-32-SH				

【注意】
センシングキットの組み付け方法についてはお問い合わせください。



ERMB シリーズ　見積依頼書

◆お客様情報

貴社名		所属部署	
お名前	様	Tel.	( ) –
E-mail		Fax	( ) –

◆形　式

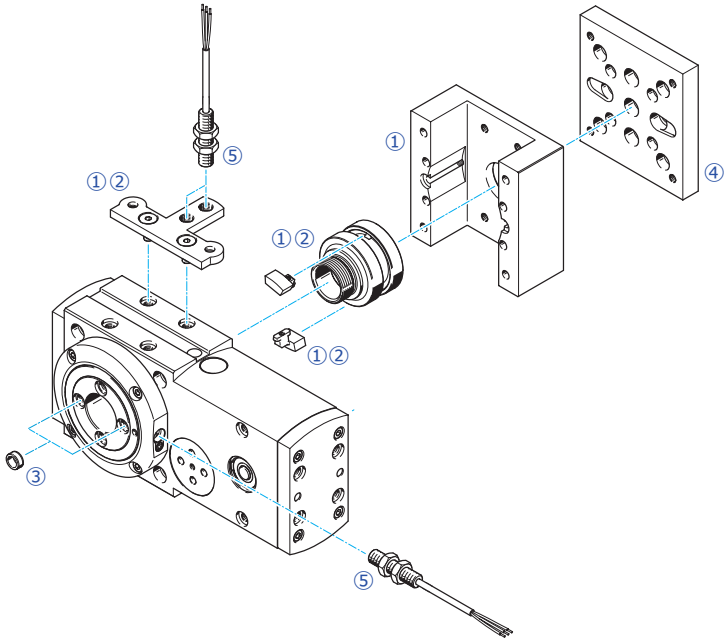
アクチュエータ基本形式		アッセンブリ形式
	+ MMA	

◆数　量

台

◆アクセサリ

No.	名称	数量
①	センシングキット(ハウジング付)	セット
②	センシングキット(ハウジング無)	セット
③	センタリングスリーブ※1	個
④	アダプタキット	セット



No.	名称	出力	接点	ケーブル長さ（m）	配線方式	数量
⑤	誘導形近接センサ※2	NPN	N.O.	7.5	3線バラ	本
			N.C.			本
		PNP	N.O.			本
			N.C.			本

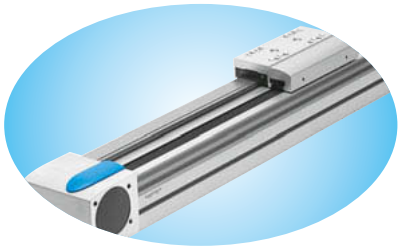
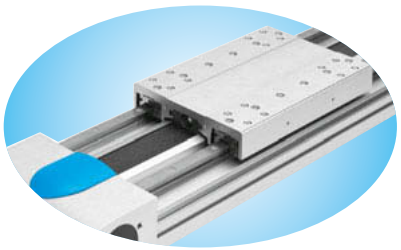
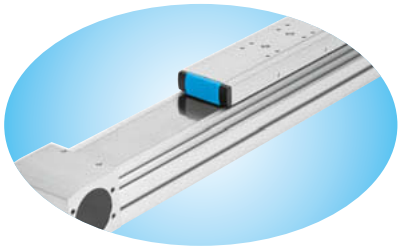
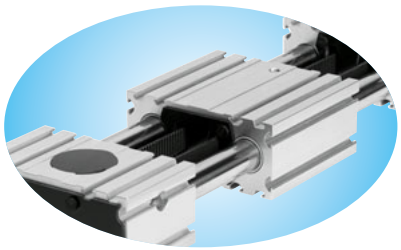
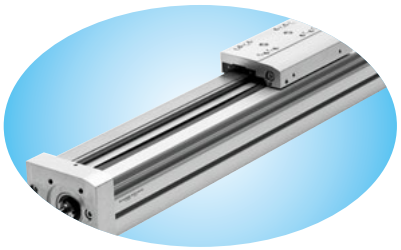
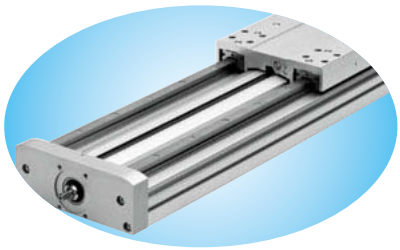
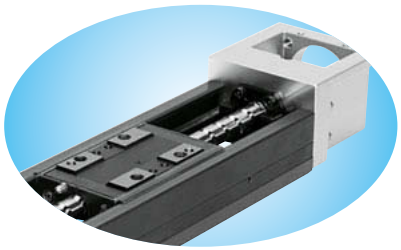
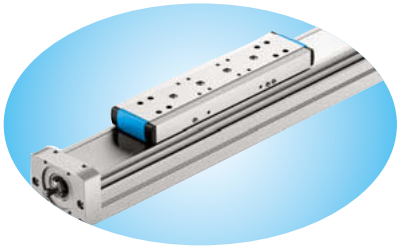
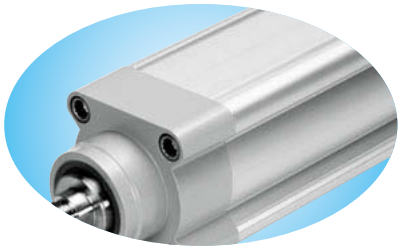
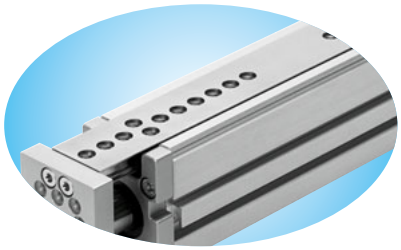
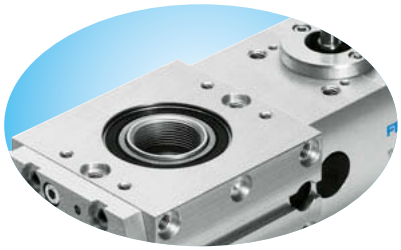
※1　アクチュエータに2個付属します。販売単位：10個
※2　K.12をご参照ください。

◆その他の要望事項

オリムベクスタ株式会社　E-mail：orimvexta@orientalmotor.co.jp

営業課	FAX (03)5820-5687	茨城営業所	FAX (029)863-1710	諏訪営業所	FAX (0266)28-7198	滋賀営業所	FAX (077)564-2020
札幌営業所	FAX (011)272-1172	千葉営業所	FAX (043)272-0512	長野営業所	FAX (0265)78-3651	京都営業所	FAX (075)353-7892
鶴岡営業所	FAX (0235)24-8230	大宮営業所	FAX (048)664-3623	静岡営業所	FAX (054)255-2737	関西営業所	FAX (06)6330-6628
東北営業所	FAX (022)227-2830	西東京営業所	FAX (042)552-5205	北陸営業所	FAX (076)431-0232	大阪営業所	FAX (06)6864-7000
郡山営業所	FAX (024)922-5611	南関東営業所	FAX (045)982-1600	豊田営業所	FAX (0566)73-5306	中国営業所	FAX (086)803-5366
長岡営業所	FAX (0258)94-6037	甲府営業所	FAX (055)278-1628	中部営業所	FAX (052)223-2617	四国営業所	FAX (087)821-5234
北関東営業所	FAX (027)326-7541	上田営業所	FAX (0268)27-6207	三重営業所	FAX (059)221-5040	九州営業所	FAX (092)473-1580

技術資料

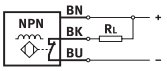
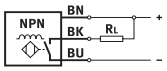
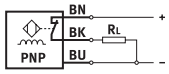
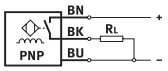












技術資料

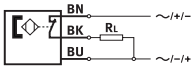
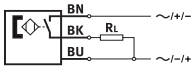
センサ

センサの仕様

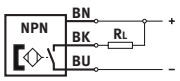
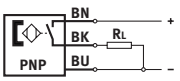
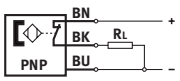
【EGC-TB,EGC-HD-TB,ELGA-TB,ELGR-TB,ELGG-TB,EGC-BS,EGC-HD-BS,ELGA-BS,EGSK,EGSL 用】

種　類		誘導形近接センサ			
出　力		NPN		PNP	
接　点		ノーマルクローズ	ノーマルオープン	ノーマルクローズ	ノーマルオープン
形　式		SIES-8M-NO-24V-K-7.5-OE	SIES-8M-NS-24V-K-7.5-OE	SIES-8M-PO-24V-K-7.5-OE	SIES-8M-PS-24V-K-7.5-OE
最大出力電流		150mA			
作動電圧範囲		10～30V　DC			
短絡保護		パルス			
繰返し精度		±0.05mm			
切換状態表示		黄			
保護仕様		IP65/IP67			
使用温度範囲	ケーブル固定	-25～ +70°			
	ケーブル可動	-5～ +70°			
回路記号 (BN ＝茶 , BK ＝黒 , BU ＝青)					

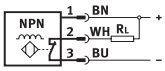
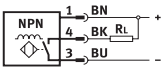
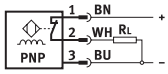
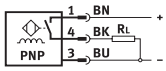
【ESBF,EGSL 用】

種　類		磁気形近接センサ	
出　力		有接点	
接　点		ノーマルクローズ	ノーマルオープン
形　式		SME-8M-DO-24V-K-7.5-OE	SME-8M-DS-24V-K-2.5-OE
最大出力電流※1		80mA (80mA)	500mA (80mA)
接点容量※1	DC	2.4W　(2.4W)	10W　(2.4W)
	AC	2.4VA (2.4VA)	10VA (2.4VA)
電圧降下※2		3.5V	1.5V
作動電圧範囲		5～30V　DC/AC	
短絡保護		なし	
繰返し精度		±0.1mm	
切換状態表示		黄	
保護仕様		IP65/IP68	
使用温度範囲	ケーブル固定	-40～ +70°	
	ケーブル可動	-5～ +70°	
回路記号 (BN ＝茶 , BK ＝黒 , BU ＝青)			

※1　( ) 内の数値は ESBF シリーズのセンサレールを使用した場合です。
※2　ケーブル長2.5m の値です。ケーブル長1m 増加で最大0.15V 加算されます。

種　類		磁気形近接センサ	
出　力		NPN	PNP	
接　点		ノーマルオープン	ノーマルオープン	ノーマルクローズ
形　式		SMT-8M-A-NS-24V-E-2.5-OE	SMT-8M-A-PS-24V-E-2.5-OE	SMT-8M-A-PO-24V-E-7.5-OE
最大出力電流		100mA		
接点容量		2.8W		
電圧降下		1.5V		
作動電圧範囲		5～30V DC		
短絡保護		パルス		
繰返し精度		±0.1mm		
切換状態表示		黄（切換ポイント表示：橙）		
保護仕様		IP65/IP68/IP69K		
使用温度範囲	ケーブル固定	-20～ +85℃		
	ケーブル可動	-40～ +85℃		
回路記号 (BN ＝茶 , BK ＝黒 , BU ＝青)				

【ERMB 用】

種　類	誘導形近接センサ			
出　力	NPN		PNP	
接　点	ノーマルクローズ	ノーマルオープン	ノーマルクローズ	ノーマルオープン
形　式	SIEN-M8B-NO-K-L	SIEN-M8B-NS-K-L	SIEN-M8B-PO-K-L	SIEN-M8B-PS-K-L
ハウジングねじ径	M8x1			
配　線	3線バラ			
作動電圧範囲	15～34V DC（呼び電圧24V DC）			
検出距離	1.5mm			
繰返し精度	±0.075mm			
LED	黄（切換状態表示）			
保護仕様	IP67			
使用温度範囲	-25～ +85℃			
回路記号 （BN ＝茶 , BK ＝黒 , BU ＝青）				

技術資料

センタリングスリーブ

【センタリングスリーブ一覧】

製品番号	形　式
525273	ZBS-2
562959	ZBS-4
150928	ZBS-5
186717	ZBH-7
150927	ZBH-9

本誌に掲載しているアクチュエータに使用されるセンタリングスリーブは左表の5種類です。
これらは製品によって付属するものもあります。
以下に各シリーズ（サイズ）ごとの使用可能なセンタリングスリーブと使用箇所、数量、付属 / 別売について記載します。

販売単位：10個

- EGC-TB, EGC-BS シリーズ -

サイズ	センタリングスリーブ 形　式	使用可能箇所	付属 / 別売
50	ZBS-5	テーブル上面2か所	2個付属
70	ZBS-5	テーブル上面2か所	2個付属
	ZBS-5	テーブル側面2か所	別　売
80	ZBH-9	テーブル上面2か所	2個付属
	ZBH-7	テーブル側面2か所	別　売
120	ZBH-9	テーブル上面8か所	2個付属
	ZBH-7	テーブル側面2か所	別　売
185	ZBH-9	テーブル上面8か所	2個付属
		テーブル側面2か所	別売（転用可能）

【注意】サイズ50は EGC-TB シリーズのみ。

- EGC-HD-TB, EGC-HD-BS シリーズ -

サイズ	センタリングスリーブ 形　式	使用可能箇所	付属 / 別売
125	ZBS-5	テーブル上面4か所	2個付属
	ZBH-9	テーブル上面4か所	
160	ZBH-9	テーブル上面12か所	
220	ZBH-9	テーブル上面24か所	

- ELGA-TB-G/RF シリーズ -

サイズ	センタリングスリーブ 形　式	使用可能箇所	付属 / 別売
70	ZBS-5	テーブル上面2か所	2個付属
80	ZBH-9		
120	ZBH-9	テーブル上面8か所	

- ELGA-TB-KF, ELGA-BS シリーズ -

サイズ	センタリングスリーブ 形　式	使用可能箇所	付属 / 別売
70	ZBS-5	テーブル上面2か所	2個付属
	ZBH-9	テーブル上面2か所	
80	ZBH-9	テーブル上面4か所	
120	ZBH-9	テーブル上面8か所	
150	ZBH-9	テーブル上面8か所	

- ELGR-TB シリーズ -

サイズ	センタリングスリーブ 形　式	使用可能箇所	付属 / 別売
35	ZBH-7	テーブル上面2か所 テーブル側面2か所	2個付属
45			
55			

- ELGG-TB シリーズ -

サイズ	センタリングスリーブ 形　式	使用可能箇所	付属 / 別売
35	ZBH-7	テーブル上面2か所 テーブル側面2か所	4個付属
45			
55			

- EGSK シリーズ -

サイズ	センタリングスリーブ 形　式	使用可能箇所	付属 / 別売
20	ZBS-2	スライドブロック取付面	別　売
		テーブル取付面	別　売
26	ZBS-5	スライドブロック取付面	別　売
		テーブル取付面	別　売
33	ZBS-4	スライドブロック取付面	別　売
		テーブル取付面	別　売
46	ZBS-5	スライドブロック取付面	別　売
		テーブル取付面	別　売

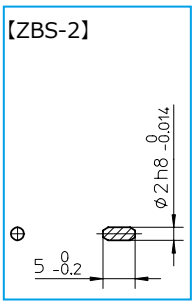
- EGSL シリーズ -

サイズ	センタリングスリーブ 形　式	使用可能箇所	付属 / 別売
35	ZBH-7	テーブル上面9か所 ヨークプレート8か所 チューブ底面8か所	6個付属
45	ZBH-7	ヨークプレート11か所 チューブ底面10カ所 ストローク100mm 時：テーブル上面14か所 ストローク200mm 時：テーブル上面19か所	
55	ZBH-7	ヨークプレート11か所 チューブ底面10カ所 ストローク100mm 時：テーブル上面14か所 ストローク200mm 時：テーブル上面19か所 ストローク250mm 時：テーブル上面24か所	
75	ZBH-9	ヨークプレート11か所 チューブ底面10カ所 ストローク100mm 時：テーブル上面12か所 ストローク200mm 時：テーブル上面15か所 ストトーク300mm 時：テーブル上面18か所	

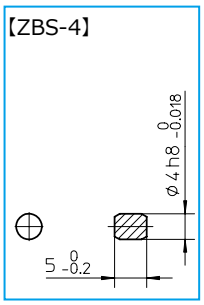
- ERMB シリーズ -

サイズ	センタリングスリーブ 形　式	使用可能箇所	付属 / 別売
20	ZBH-7	ターンテーブル4か所	2個付属
	ZBH-9	その他の全取付面	2個付属
25	ZBH-9	全ての取付面	4個付属
32	ZBH-9	全ての取付面	4個付属

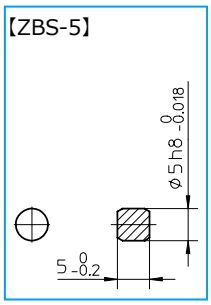
【ZBS-2】



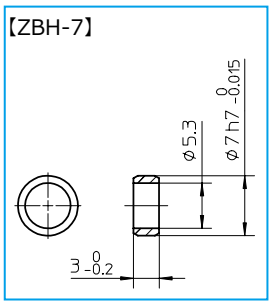
【ZBS-4】



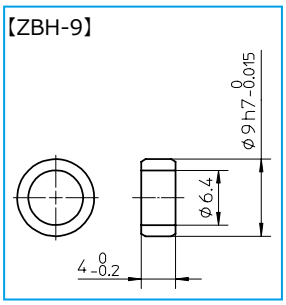
【ZBS-5】



【ZBH-7】



【ZBH-9】

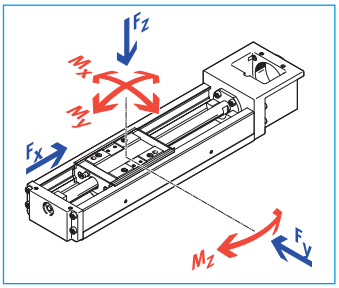


技術資料

許容モーメントと寿命

アクチュエータを動作させる時、負荷を搬送する際にボールねじやガイドに負荷荷重や負荷モーメントが発生します。

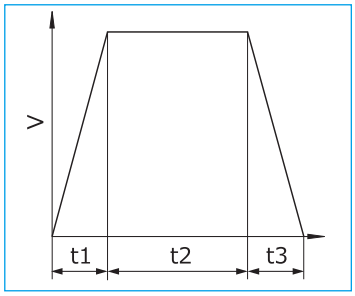
この負荷荷重や負荷モーメントはアクチュエータの寿命に影響を及ぼしますので各アクチュエータの許容荷重・許容モーメントより寿命目安を確認してください。



Fx ：許容スラスト荷重 [N]
Fy ：横荷重 [N]
Fz ：ラジアル荷重 [N]
Mx ：ローリング方向モーメント [Nm]
My ：ピッチング方向モーメント [Nm]
Mz ：ヨーイング方向モーメント [Nm]

【寿命目安の確認方法】

① 運転条件より負荷荷重および負荷モーメントを算出してください。
加減速運転では走行中に負荷変動が起こりますので下式によりこれを平均化します。



t1 ：加速時間 [s]
t2 ：一定速時間 [s]
t3 ：減速時間 [s]
t ：運転時間（t1+t2+t3）[s]
F__dyn ：平均負荷荷重 [N]
F__max ：許容荷重 [N] 各項参照
F__1 ：加速時の負荷荷重 [N]
F__2 ：一定速時の負荷荷重 [N]
F__3 ：減速時の負荷荷重 [N]
M__dyn ：平均負荷モーメント [Nm]
M__max ：許容モーメント [Nm] 各項参照
M__1 ：加速時の負荷モーメント [Nm]
M__2 ：一定速時の負荷モーメント [Nm]
M__3 ：減速時の負荷モーメント [Nm]

● 平均負荷荷重計算式

$$F__dyn = \sqrt[3]{\frac{|F__1|^3 \times t1 + |F__2|^3 \times t2 + |F__3|^3 \times t3}{t}}$$

● 平均負荷モーメント計算式

$$M__dyn = \sqrt[3]{\frac{|M__1|^3 \times t1 + |M__2|^3 \times t2 + |M__3|^3 \times t3}{t}}$$

② 次の式より fv を算出してください。

● ガイド部計算式

$$fv = \frac{|Fy\ dyn|}{Fy\ max} + \frac{|Fz\ dyn|}{Fz\ max} + \frac{|Mx\ dyn|}{Mx\ max} + \frac{|My\ dyn|}{My\ max} + \frac{|Mz\ dyn|}{Mz\ max}$$

※ ELGA-TB シリーズは fv ≦1で使用可能

● ボールねじ部計算式（ESBF 除く）

$$fv = \frac{|Fx\ dyn|}{Fx\ max}$$

ELGG-TB（センターサポートなし）については次式を適用

$$fv = \frac{|Fy_{1,\ dyn}+Fy_{2,\ dyn}|}{Fy\ max} + \frac{|Fz_{1,\ dyn}+Fz_{2,\ dyn}|}{Fz\ max} + \frac{|Mx_{1,\ dyn}+Mx_{2,\ dyn}|}{Mx\ max} + \frac{|My_{1,\ dyn}+My_{2,\ dyn}|}{My\ max} + \frac{|My_{1,\ dyn}+My_{2,\ dyn}|}{Mz\ max} \leqq 1$$

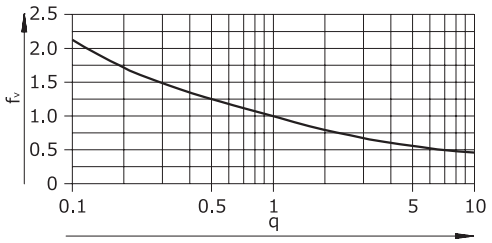
ただし、各負荷荷重や負荷モーメントの許容値は次式の通りとなり、これを超えて使用することはできません。

$$\frac{F__dyn}{F__max} \leqq 1 \qquad \frac{M__dyn}{M__max} \leqq 1$$

負荷荷重および負荷モーメントは運転条件から算出してください。
許容荷重や許容モーメントは各アクチュエータに記載しています。
許容値を超える場合はアクチュエータのサイズを大きくしてください。

③ 寿命係数 “q” を下グラフまたは右式のいずれかで確認します。
ただし、ELGA-TB-G（滑りガイド）については「q=1」となります。

【寿命係数 “q” グラフ】



【寿命係数 “q” 計算式】

$$q = \frac{1}{fv^3}$$

④ 寿命係数 “q” に基本寿命を乗じた値が寿命目安になります。基本寿命は**技 8**に記載しています。

● 寿命計算式

L = q x Lref　　Lref = 基本寿命（各項参照）

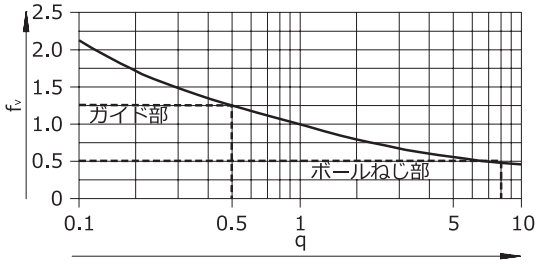
L = 寿命目安

【寿命目安確認例】

アクチュエータ：EGSK-33-__-10P（Lref =5000）、ガイド fv =1.25、ボールねじ fv =0.5 の場合

● 寿命係数 “q” の確認

※ グラフで確認



※ 計算式で確認

ガイドの寿命係数

$$q = \frac{1}{fv^3} = \frac{1}{(1.25)^3} = 0.5$$

ボールねじの寿命係数

$$q = \frac{1}{fv^3} = \frac{1}{(0.5)^3} = 8$$

● 寿命目安の確認

ガイドの寿命

L = q x Lref
= 0.5 x 5000
= 2500 [km]

ボールねじの寿命

L = q x Lref
= 8 x 5000
= 40000 [km]

計算式により算出された値に差異がある場合は小さいほうの値を適用します。
この場合ガイドの寿命目安のほうが小さいためこちらを適用し、アクチュエータの寿命目安は2500km となります。

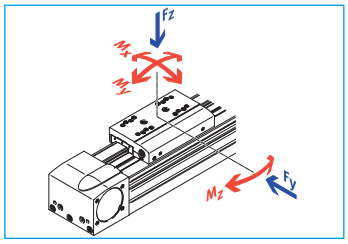
● ERMB シリーズに関してはこちらをご参照ください。

形　式		ERMB-20	ERMB-25	ERMB-32
寿命目安（往復）	[百万回]	15	20	20
負荷慣性モーメント	[kgcm²]	24	80	400
角加速度	[° /sec²]	28000	20000	12000
回転速度	[° /sec]	1800		
回転角度	[°]	180		
サイクルタイム	[往復 /sec]	2		
周囲温度	[℃]	23±5(室温)		
取付姿勢		水　平		

技術資料

許容モーメントと寿命

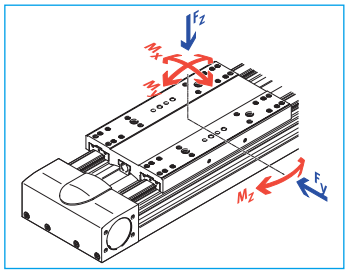
【EGC-TB シリーズの場合】



テーブル上面、中心部での値

サイズ		50	70	80	120	185
Fy max.	[N]	650	1850	3050	6890	15200
Fz max.	[N]	650	1850	3050	6890	15200
Mx max.	[Nm]	3.5	16	36	144	529
My max.	[Nm]	10	51	97	380	1157
Mz max.	[Nm]	10	51	97	380	1157
Lref	[km]	5000				

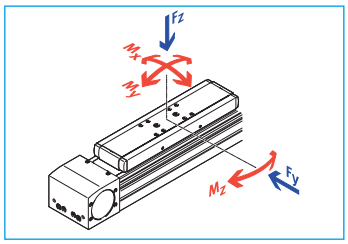
【EGC-HD-TB シリーズの場合】



テーブル上面、中心部での値

サイズ		125	160	220
Fy max.	[N]	3650	5600	13000
Fz max.	[N]	3650	5600	13000
Mx max.	[Nm]	140	300	900
My max.	[Nm]	275	500	1450
Mz max.	[Nm]	275	500	1450
Lref	[km]	5000		

【ELGA-TB シリーズの場合】



テーブル上面、中心部での値

滑りガイド

サイズ		70	80	120
Fy max.	[N]	80	200	380
Fz max.	[N]	400	800	1600
Mx max.	[Nm]	5	10	20
My max.	[Nm]	30	60	120
Mz max.	[Nm]	10	20	40
Lref	[km]	5000		

ローラーガイド

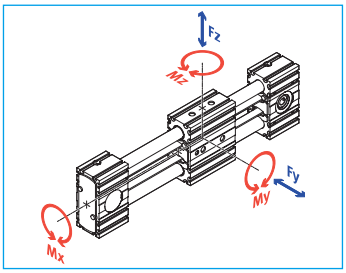
サイズ		70	80	120
Fy max.	[N]	500	800	2000
Fz max.	[N]	500	800	2000
Mx max.	[Nm]	11	30	100
My max.	[Nm]	20	90	320
Mz max.	[Nm]	20	90	320
Lref	[km]	10000		

リニアガイド

サイズ		70	80	120	150
Fy max.	[N]	1500	2500	5500	11000
Fz max.	[N]	1850	3050	6890	11000
Mx max.	[Nm]	16	36	104	167
My max.	[Nm]	132	228	680	1150
Mz max.	[Nm]	132	228	680	1150
Lref	[km]	5000			

【ELGR-TB シリーズの場合】

テーブル上面、中心部での値

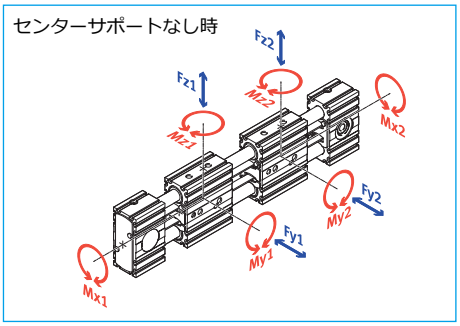


サイズ		35	45	55
Fy max.	[N]	50	100	300
Fz max.	[N]	50	100	300
Mx max.	[Nm]	2.5	5	15
My max.	[Nm]	8	16	48
Mz max.	[Nm]	8	16	48
Lref	[km]	5000		

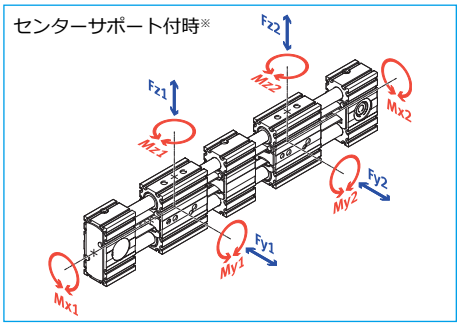
【ELGG-TB シリーズの場合】

テーブル上面、中心部での値

センターサポートなし時



センターサポート付時※

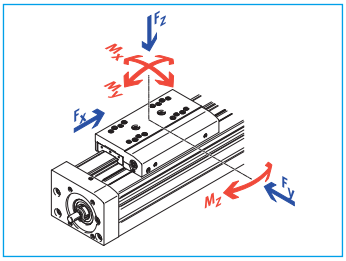


※ サイズ35、351ストローク以上
サイズ45、451ストローク以上
サイズ55、701ストローク以上
については自動的にセンターサポート付になります。

サイズ		35	45	55
Fy max.	[N]	50	100	300
Fz max.	[N]	50	100	300
Mx max.	[Nm]	2.5	5	15
My max.	[Nm]	8	16	48
Mz max.	[Nm]	8	16	48
Lref	[km]	2500		

【EGC-BS シリーズの場合】

テーブル上面、中心部での値

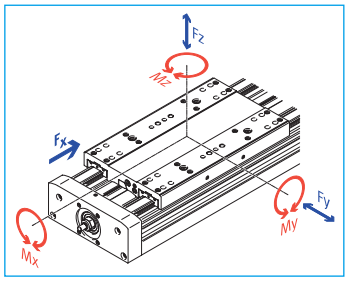


サイズ		70	80		120		185
ボールねじリード	[mm]	10	10	20	10	25	40
Fx max.	[N]	300	600		1300		3000
Fy max.	[N]	1850	3050		6890		15200
Fz max.	[N]	1850	3050		6890		15200
Mx max.	[Nm]	16	36		144		529
My max.	[Nm]	51	97		380		1157
Mz max.	[Nm]	51	97		380		1157
Lref	[km]	5000					

技術資料

許容モーメントと寿命

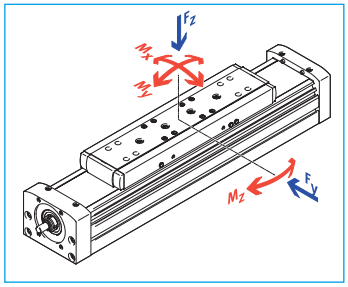
【EGC-HD-BS シリーズの場合】



テーブル上面、中心部での値

サイズ		125	160	220
Fx max.	[N]	300	600	1300
Fy max.	[N]	3650	5600	13000
Fz max.	[N]	3650	5600	13000
Mx max.	[Nm]	140	300	900
My max.	[Nm]	275	500	1450
Mz max.	[Nm]	275	500	1450
Lref	[km]	5000		

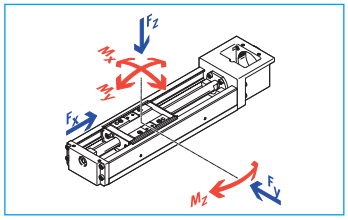
【ELGA-BS シリーズの場合】



テーブル上面、中心部での値

サイズ		70	80	120	150
Fx max.	[N]	300	600	1300	3000
Fy max.	[N]	1500	2500	5500	11000
Fz max.	[N]	1850	3050	6890	11000
Mx max.	[Nm]	16	36	104	167
My max.	[Nm]	132	228	680	1150
Mz max.	[Nm]	132	228	680	1150
Lref	[km]	5000			

【EGSK シリーズの場合】



スライドブロック中心部での値

サイズ		20		26		33		46	
ボールねじリード	[mm]	1	6	2	6	6	10	10	20
Fx max.	[N]	69	72	116	116	150	148	264	192
Fy max.	[N]	1389	764	2223	1541	2469	2083	4919	3904
Fz max.	[N]	1389	764	2223	1541	2469	2083	4919	3904
Mx max.	[Nm]	18.1	9.9	37.8	26.2	50.1	42.2	145	115
My max.	[Nm]	5.8	3.2	12.9	8.9	16.4	13.8	48.7	38.7
Mz max.	[Nm]	5.8	3.2	12.9	8.9	16.4	13.8	48.7	38.7
Lref	[km]	500	3000	1000	3000	3000	5000	5000	10000

【ESBF シリーズの場合】

$$L = \frac{L_{ref}}{f_B^3}$$

L = 寿命目安

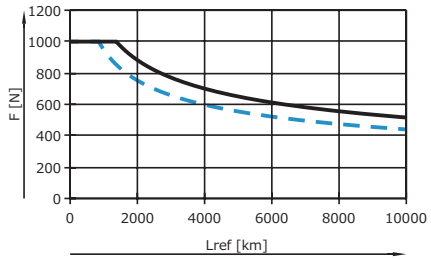
Lref = 基本寿命
（グラフ参照）

fB = 運転係数

衝撃負荷	運転系数 fB	
	標準グリス	食品グリス
な し	1.0～1.2	1.4～1.7
軽 い	1.2～1.4	1.7～2.0
中程度	1.4～1.6	2.0～2.3
大きい	1.6～2.0	2.3～3.0

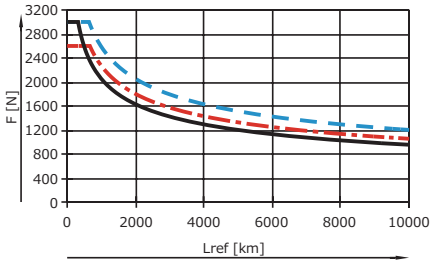
【推力 – 寿命特性】

サイズ :32



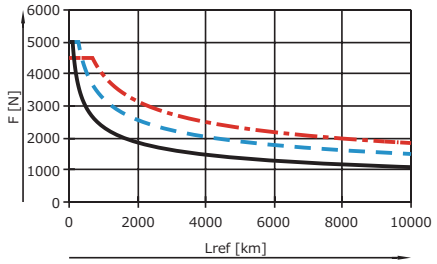
リード5mm
リード10mm

サイズ :40



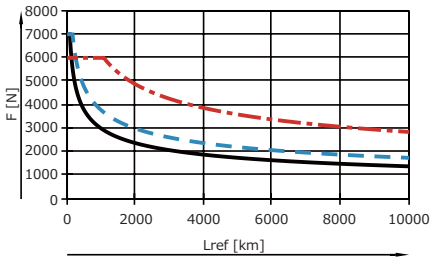
リード5mm
リード10mm
リード16mm

サイズ :50



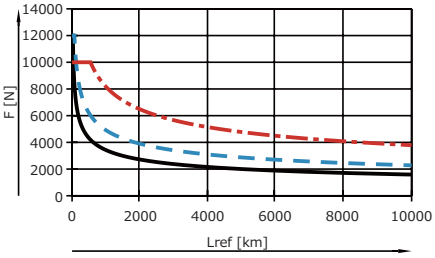
リード5mm
リード10mm
リード20mm

サイズ :63



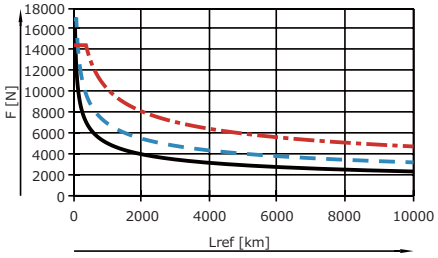
リード5mm
リード10mm
リード25mm

サイズ :80



リード5mm
リード15mm
リード32mm

サイズ :100

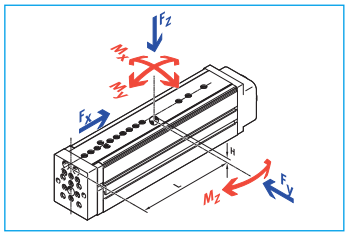


リード5mm
リード20mm
リード40mm

技術資料

許容モーメントと寿命

【EGSL シリーズの場合】



ガイドレール部重心での値

サイズ				35	45	55	75
Fx max.			[N]	50	100	200	300
Fy max.		ストローク 50mm	[N]	512	–	–	–
		100mm	[N]	–	631	1047	1539
		200mm	[N]	–	291	490	714
		250mm	[N]	–	–	563	–
		300mm	[N]	–	–	–	555
Fz max.		ストローク 50mm	[N]	512	–	–	–
		100mm	[N]	–	631	1047	1539
		200mm	[N]	–	291	490	714
		250mm	[N]	–	–	563	–
		300mm	[N]	–	–	–	555
Mx max.		ストローク 50mm	[N]	6.2	–	–	–
		100mm	[N]	–	18.6	33.1	67.4
		200mm	[N]	–	14.3	24.2	48.5
		250mm	[N]	–	–	27.0	–
		300mm	[N]	–	–	–	46.4
My max. Mz max.		ストローク 50mm	[Nm]	6.0	–	–	–
		100mm	[Nm]	–	16.3	31.0	47.1
		200mm	[Nm]	–	12.3	22.6	33.8
		250mm	[Nm]	–	–	33.3	–
		300mm	[Nm]	–	–	–	36.5
※ガイドの重心位置	H	ストローク 50mm	[mm]	4.2	–	–	–
		100mm	[mm]	–	6.4	6.4	7.6
		200mm	[mm]	–	6.4	6.4	7.6
		250mm	[mm]	–	–	6.4	–
		300mm	[mm]	–	–	–	7.6
	L	ストローク 50mm	[mm]	106	–	–	–
		100mm	[mm]	–	162	180	187
		200mm	[mm]	–	262	280	287
		250mm	[mm]	–	–	344	–
		300mm	[mm]	–	–	–	389
Lref			[サイクル]	10^7			

※ 本文参照

アクチュエータ単体の仕様

【EGC-TB シリーズ】

サイズ			50	70	80	120	185
ストローク範囲		[mm]	50~1900	50~5000	50~8500		
許容スラスト荷重		[N]	50	100	350	800	2500
無負荷時の入力トルク※1		[Nm]	0.072	0.18	0.4	1.4	4.05
入力トルク上限		[Nm]	0.46	1.24	5	16	93
速度上限		[mm/s]	3000	5000			
加速度上限		[m/s²]	50				
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.08				±0.1
ベルト	ピッチ	[mm]	2	3	3	5	8
	伸　び※2	[%]	0.094	0.08	0.24	0.13	0.29
	幅	[mm]	10	15	19.3	30.3	50.5
プーリ有効径		[mm]	18.46	24.83	28.65	39.79	73.85
ベルト送り量		[mm/rev.]	58	78	90	125	232
入力軸負荷慣性モーメント※3	基本慣性モーメント　JO	[kg mm²]	16.94	83.34	205.9	1241	17976
	ストローク1m あたり　JH	[kg mm²]	2.6	10.6	18.8	93	760
	負荷質量1kg あたり　JL	[kg mm²]	85	154	205	396	1363.5

【EGC-HD-TB シリーズ】

サイズ			125	160	220
ストローク範囲		[mm]	50~3000	50~5000	50~4750
許容スラスト荷重		[N]	450	1000	1800
無負荷時の入力トルク※1		[Nm]	0.5	2.1	4.1
入力トルク上限		[Nm]	7.2	20	59.58
速度上限		[mm/s]	3000	5000	
加速度上限		[m/s²]	40	50	
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.08		±0.1
ベルト	ピッチ	[mm]	3	5	8
	伸　び※2	[%]	0.31	0.23	0.29
	幅	[mm]	30.3	40	50.5
プーリ有効径		[mm]	32.47	39.79	66.21
ベルト送り量		[mm/rev.]	102	125	208
入力軸負荷慣性モーメント※3	基本慣性モーメント　JO	[kg mm²]	463.9	1449	10899
	ストローク1m あたり　JH	[kg mm²]	38	126.7	626.9
	負荷質量1kg あたり　JL	[kg mm²]	263.5	396	1096

※1　使用速度200mm/s 時の値。
※2　許容スラスト荷重時。
※3　負荷慣性モーメント JA の計算式：JA = JO + JH x ストローク [m] + JL x 搭載負荷質量 [kg]

技術資料

アクチュエータ単体の仕様

【ELGA-TB-G シリーズ（滑りガイド）】

サイズ			70	80	120
ストローク範囲		[mm]	50~8500		
許容スラスト荷重		[N]	350	800	1300
無負荷時の入力トルク※1		[Nm]	0.5	1	3
入力トルク上限		[Nm]	5	15.9	34.1
速度上限		[mm/s]	5000		
加速度上限		[m/s²]	50		
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.08		
ベルト	ピッチ	[mm]	3	5	
	伸　び※2	[%]	0.31	0.19	0.27
	幅	[mm]	19.3	30.3	40
プーリ有効径		[mm]	28.65	39.79	52.52
ベルト送り量		[mm/rev.]	90	125	165
入力軸負荷慣性モーメント※3	基本慣性モーメント　JO	[kg mm²]	175	666	3201
	ストローク1m あたり　JH	[kg mm²]	19	93	215
	負荷質量1kg あたり　JL	[kg mm²]	205	396	690

【ELGA-TB-RF シリーズ（ローラーガイド）】

サイズ			70	80	120
ストローク範囲		[mm]	50~7000	50~7000	50~7400
許容スラスト荷重		[N]	350	800	1300
無負荷時の入力トルク※1		[Nm]	0.66	1.35	3
入力トルク上限		[Nm]	5	15.9	34.1
速度上限		[mm/s]	10000		
加速度上限		[m/s²]	50		
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.08		
ベルト	ピッチ	[mm]	3	5	5
	伸　び※2	[%]	0.31	0.19	0.23
	幅	[mm]	19.3	30.3	40
プーリ有効径		[mm]	28.65	39.79	52.52
ベルト送り量		[mm]	90	125	165
入力軸負荷慣性モーメント※3	基本慣性モーメント　JO	[kg mm²]	232	1044	4935
	ストローク1m あたり　JH	[kg mm²]	19	97	221
	負荷質量1kg あたり　JL	[kg mm²]	205	396	690

※1　使用速度200mm/s 時の値。
※2　許容スラスト荷重時。
※3　負荷慣性モーメント JA の計算式：JA = JO + JH x ストローク [m] + JL x 搭載負荷質量 [kg]

【ELGA-TB-KF シリーズ（リニアガイド）】

サイズ			70	80	120	150
ストローク範囲		[mm]	50~5000	50~8500	50~8500	50~7000
許容スラスト荷重		[N]	350	800	1300	2000
無負荷時の入力トルク※1		[Nm]	0.6	1	2.8	4
入力トルク上限		[Nm]	5.02	15.92	34.1	73.85
速度上限		[mm/s]	5000			
加速度上限		[m/s²]	50			
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.08			
ベルト	ピッチ	[mm]	3	5	5	8
	伸　び※2	[%]	0.213	0.168	0.21	0.269
	幅	[mm]	19.3	30.3	40	40
プーリ有効径		[mm]	28.65	39.79	52.52	73.85
ベルト送り量		[mm/rev.]	90	125	165	232
入力軸負荷慣性モーメント※3	基本慣性モーメント　JO	[kg mm²]	243	982	4099	15426
	ストローク1m あたり　JH	[kg mm²]	19	93	215	586
	負荷質量1kg あたり　JL	[kg mm²]	186	396	690	1363

【ELGR-TB シリーズ】

サイズ			35	45	55
ストローク範囲		[mm]	50~800	50~1000	50~1500
許容スラスト荷重		[N]	50	100	350
無負荷時の入力トルク※1		[Nm]	0.1	0.2	0.4
入力トルク上限		[Nm]	0.46	1.24	5
速度上限		[mm/s]	3000		
加速度上限		[m/s²]	50		
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.1		
ベルト	ピッチ	[mm]	2	3	
	伸　び※2	[%]	0.094	0.08	0.21
	幅	[mm]	10	15	19.3
プーリ有効径		[mm]	18.46	24.83	28.65
ベルト送り量		[mm/rev.]	58	78	90
入力軸負荷慣性モーメント※3	基本慣性モーメント　JO	[kg mm²]	40.26	155.13	360.48
	ストローク1m あたり　JH	[kg mm²]	0.26	1.06	1.88
	負荷質量1kg あたり　JL	[kg mm²]	85.19	154.13	205.21

※1　使用速度200mm/s 時の値。
※2　許容スラスト荷重時。
※3　負荷慣性モーメント JA の計算式：JA = JO + JH x ストローク [m] + JL x 搭載負荷質量 [kg]

技術資料

【ELGG-TB シリーズ】

サイズ			35	45	55
ストローク範囲		[mm]	50~700	50~900	50~1200
許容スラスト荷重		[N]	50	100	350
無負荷時の入力トルク※1		[Nm]	0.18	0.3	0.5
入力トルク上限		[Nm]	0.46	1.24	5
速度上限		[mm/s]	3000		
加速度上限		[m/s2]	50		
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.1		
ベルト	ピッチ	[mm]	2	3	
	伸　び※2	[%]	0.094	0.08	0.21
	幅	[mm]	10	15	19.3
プーリ有効径		[mm]	18.46	24.83	28.65
ベルト送り量		[mm/rev.]	58	78	90
入力軸負荷慣性モーメント※3	基本慣性モーメント　JO	[kg mm2]	76.12	289.55	656.98
	ストローク1m あたり　JH	[kg mm2]	0.26	1.1	1.9
	負荷質量1kg あたり　JL	[kg mm2]	85	154	205

※1　使用速度200mm/s 時の値。
※2　許容スラスト荷重時。
※3　負荷慣性モーメント JA の計算式：JA = JO + JH x ストローク [m] + JL x 搭載負荷質量 [kg]

アクチュエータ単体の仕様

【EGC-BS シリーズ】

サイズ			70	80		120		185
ボールねじ径		[mm]	12	15		25		40
ボールねじリード		[mm]	10	10	20	10	25	40
ストローク範囲		[mm]	50~1000	50~2000		50~2500		50~3000
許容スラスト荷重		[N]	300	600		1300		3000
無負荷時の入力トルク	最低速度時※1	[Nm]	0.3	0.5		1.5		3
	最高速度時	[Nm]	0.45	0.75		2.25		6.5
速度上限		[mm/s]	500		1000	600	1500	2000
加速度上限		[m/s²]	15					
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.02					
入力軸負荷慣性モーメント※2	基本慣性モーメント JO	[kg mm²]	3.03	7.06	12.66	70.55	102.52	942.87
	ストローク1m あたり JH	[kg mm²]	14.2	34.6		275.6		1803.1
	負荷質量1kg あたり JL	[kg mm²]	2.53		10.13	2.53	15.83	40.53

【EGC-HD-BS シリーズ】

サイズ			125	160		220	
ボールねじ径		[mm]	12	15		25	
ボールねじリード		[mm]	10	10	20	10	25
ストローク範囲		[mm]	50~900	50~1900		50~2400	
許容スラスト荷重		[N]	300	600		1300	
無負荷時の入力トルク	最低速度時※1	[Nm]	0.3	0.5		1.5	
	最高速度時	[Nm]	0.45	0.75		2.25	
速度上限		[mm/s]	500		1000	600	1500
加速度上限		[m/s²]	15				
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.02				
入力軸負荷慣性モーメント※2	基本慣性モーメント JO	[kg mm²]	6.06	13.94	29.74	106.78	184.26
	ストローク1m あたり JH	[kg mm²]	14.2	34.59		275.64	
	負荷質量1kg あたり JL	[kg mm²]	2.53		10.13	2.53	15.83

【ELGA-BS シリーズ】

サイズ			70	80		120		150
ボールねじ径		[mm]	12	15		25		40
ボールねじリード		[mm]	10	10	20	10	25	40
ストローク範囲		[mm]	50~900	50~1940		50~2460		50~3000
許容スラスト荷重		[N]	300	600		1300		3000
無負荷時の入力トルク	最低速度時※1	[Nm]	0.3	0.5		1.5		3
	最高速度時	[Nm]	0.45	0.75		2.25		6.5
速度上限		[mm/s]	500		1000	600	1500	2000
加速度上限		[m/s²]	15					
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.02					
入力軸負荷慣性モーメント※2	基本慣性モーメント JO	[kg mm²]	3.8	9.7		103.8		863
	ストローク1m あたり JH	[kg mm²]	14.2	34.6		275.6		1803.1
	負荷質量1kg あたり JL	[kg mm²]	2.53	2.53	10.13	2.53	15.83	40.53

※1 使用回転速度200r/min 時の値。
※2 負荷慣性モーメント JA の計算式：JA = JO + JH x ストローク [m] + JL x 搭載負荷質量 [kg]

技術資料

【EGSK シリーズ】

サイズ			20		26		33		46	
ボールねじ径		[mm]	6		8		10		15	
ボールねじリード		[mm]	1	6	2	6	6	10	10	20
ストローク		[mm]	25, 75, 125		50, 100 150, 200		100, 200, 300 400, 500, 600		200, 300, 400 500, 600, 800	
許容スラスト荷重		[N]	69	72	116		150	148	264	192
入力トルク上限		[Nm]	0.011	0.069	0.037	0.11	0.14	0.24	0.42	0.61
無負荷時の入力トルク※1		[Nm]	0.005		0.015		0.07		0.1	
速度上限		[mm/s]	190	790	280	590	470	790	520	1050
加速度上限		[m/s²]	10				20			
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.01							
入力軸負荷慣性モーメント※2	基本慣性モーメント JO	[kg mm²]	0.087	0.143	0.355	0.479	1.15	1.65	8.43	15.3
	ストローク1m あたり JH	[kg mm²]	0.099		0.314		0.766		3.877	
	負荷質量1kg あたり JL	[kg mm²]	0.03	0.91	0.1	0.91	2.53		10.13	

【ESBF シリーズ】

サイズ			32		40			50		
ボールねじリード		[mm]	5	10	5	10	16	5	10	20
ストローク範囲		[mm]	30～800		30～800			30～1000		
ロッドの許容回転角度		[°]	±0.25		±0.2			±0.15		
許容スラスト荷重		[N]	1000	1000	3000	3000	2600	5000	5000	4500
無負荷時の入力トルク※1		[Nm]	0.1		0.2			0.3		
許容入力トルク		[Nm]	1.1	2	3	5.6	7.7	4.8	9.2	16.3
速度上限		[mm/s]	550	1100	400	800	1200	300	600	1200
加速度上限		[m/sec²]	5	15	5	15	25	5	15	25
繰り返し位置決め精度		[mm]	±0.01							
入力軸負荷慣性モーメント※2	ストローク0mm 時 JO	[kg mm²]	0.023	0.036	0.05	0.078	0.125	0.145	0.187	0.329
	ストローク1m あたり JH	[kg mm²]	0.122	0.139	0.46	0.48	0.523	1.019	1.043	1.139
	負荷質量1kg あたり JL	[kg mm²]	0.006	0.025	0.006	0.025	0.065	0.006	0.025	0.101

サイズ			63			80			100		
ボールねじリード		[mm]	5	10	25	5	15	32	5	20	40
ストローク範囲		[mm]	30～1200			30～1500			30～1500		
ロッドの許容回転角度		[°]	±0.4			±0.5			±0.5		
許容スラスト荷重		[N]	7000	7000	6000	12000	12000	10000	17000	17000	14500
無負荷時の入力トルク※1		[Nm]	0.4	0.45	0.5	0.5	0.6	0.065	0.7	0.9	1.0
許容入力トルク		[Nm]	7	13.1	26.5	11.9	33.7	56.6	16.9	63.7	102.6
速度上限		[mm/s]	270	530	1350	210	620	1340	160	670	1340
加速度上限		[m/sec²]	5	15	25	5	15	25	5	15	25
繰返し位置決め精度		[mm]	±0.015	±0.01		±0.01			±0.01		
入力軸負荷慣性モーメント※2	ストローク0mm 時 JO	[kg mm²]	0.491	0.486	0.65	1.529	1.648	2.119	4.696	5.05	6.17
	ストローク1m あたり JH	[kg mm²]	2.832	2.859	3.053	7.699	7.815	8.277	18.978	19.31	20.372
	負荷質量1kg あたり JL	[kg mm²]	0.006	0.025	0.158	0.006	0.057	0.259	0.006	0.101	0.405

※1　使用速度200r/min 時の値。
※2　負荷慣性モーメント JA の計算式：JA = JO + JH x ストローク [m] + JL x 搭載負荷質量 [kg]

アクチュエータ単体の仕様

【EGSL シリーズ】

サイズ				35	45		55		75	
ボールねじ径			[mm]	8	10		12	12.7	20	
ボールねじリード			[mm]	8	3	10	5	12.7	10	20
ストローク			[mm]	50	100、200		100、200、250		100、200、300	
許容スラスト荷重	定　格		[N]	50	100		200		300	
	最　大		[N]	75	150		300		450	
可搬質量上限			[kg]	2	6		10		14	
入力トルク上限			[Nm]	0.2	0.45	0.51	0.9	1.25	3.25	
無負荷時の入力トルク			[Nm]	0.015	0.055	0.05	0.1	0.135	0.265	0.165
速度上限			[mm/s]	500	300	1000	400	1000	650	1300
加速度上限	定　格		[m/s²]	15						
	最　大		[m/s²]	25						
繰返し位置決め精度			[mm]	±0.015						
バックラッシュ			[μm]	≦50						
入力軸負荷慣性モーメント※	基本慣性モーメント　JO	ストローク 50mm	[kg mm²]	4.26	–					
		100mm	[kg mm²]	–	4.59	6.14	13.52	18.27	86.95	105.12
		200mm	[kg mm²]	–	5.14	7.31	14.77	21.13	96.49	119.45
		250mm	[kg mm²]	–			15.74	23.27	–	
		300mm	[kg mm²]	–					106.67	134.59
	負荷質量1kg あたり　JL		[kg mm²]	1.62	0.23	2.53	0.63	4.09	2.53	10.13

※ 負荷慣性モーメント JA の計算式：JA = JO + JL x 搭載負荷質量 [kg]

【ERMB シリーズ】

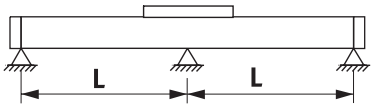
サイズ			20	25	32
ドライブシャフト径		[mm]	6	8	12
繰返し位置決め精度	サーボモーター時	[°]	±0.03		
	ステッピングモーター時	[°]	±0.08		
入力トルク上限		[Nm]	0.7	2.2	8.5
出力トルク上限※1		[Nm]	3.15	8.8	25.5
無負荷時の入力トルク※2		[Nm]	<0.07	<0.18	≦0.5
入力回転速度上限		[rpm]	1350	1200	900
出力回転速度上限		[rpm]	300		
ベルト	ピッチ	[mm]	2	3	5
	減速比		4.5:1	4:1	3:1
入力軸負荷慣性モーメント	サーボモーター時	[kg mm²]	50	200	1000
	ステッピングモーター時	[kg mm²]	30	100	500

※1　回転速度により変動　　※2　最高回転速度時の値

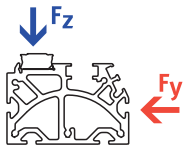
技術資料

取付支持間の目安

アクチュエータを設置する際の本体のたわみ量は0.5mm を上限とします。
以下のグラフは負荷 Fy, Fz がかかる時にたわみ量が0.5mm となる取付支持間 L の目安です。
支持間がグラフの値より小さくなるよう設置してください。

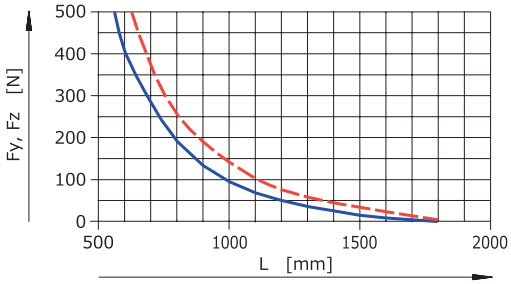


● EGC-TB シリーズ

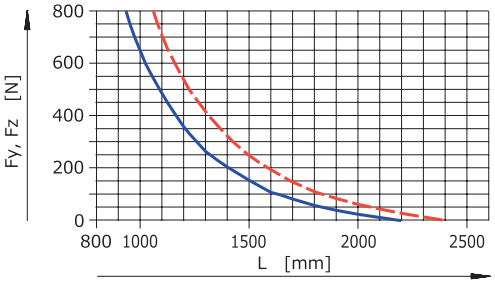


Fz
Fy

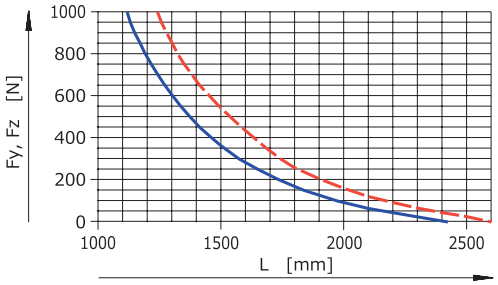
サイズ：50



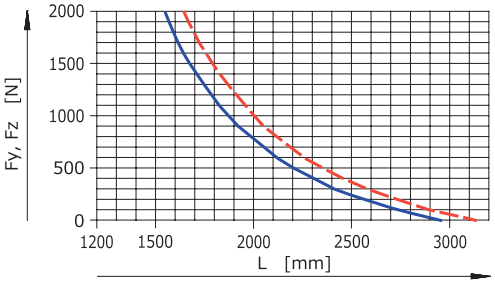
サイズ：70



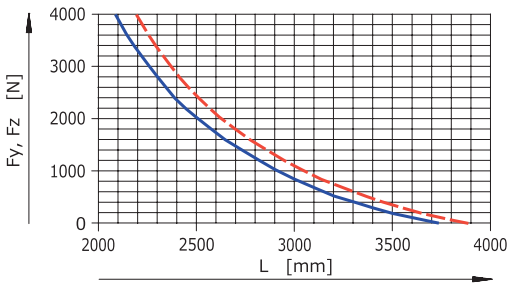
サイズ：80



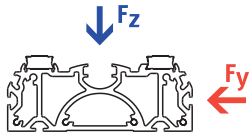
サイズ：120



サイズ：185

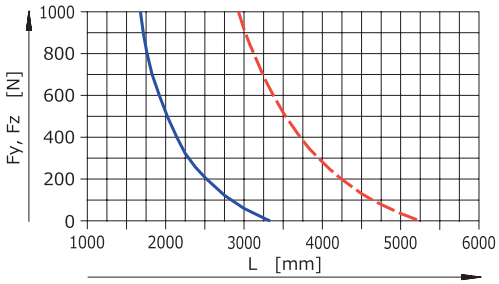


● EGC-HD-TB シリーズ

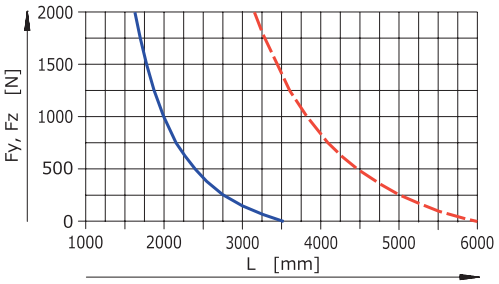


Fz
Fy

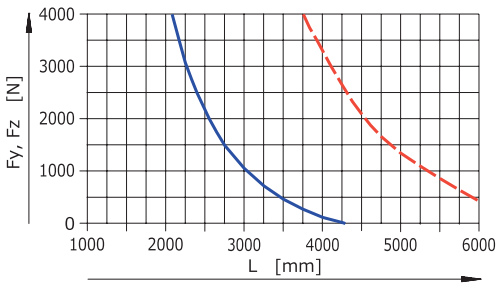
サイズ：125



サイズ：160

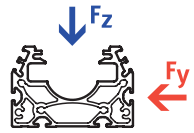


サイズ：220



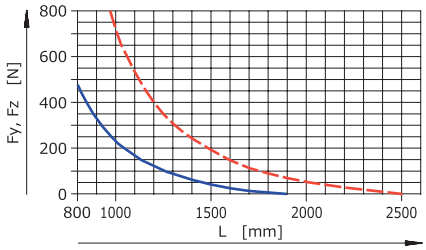
取付支持間の目安

● ELGA-TB-G シリーズ（滑りガイド）

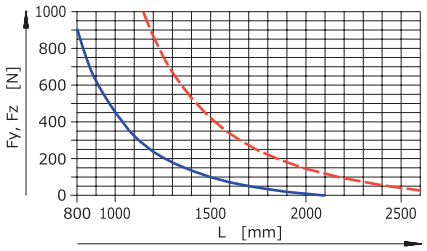


Fz
Fy

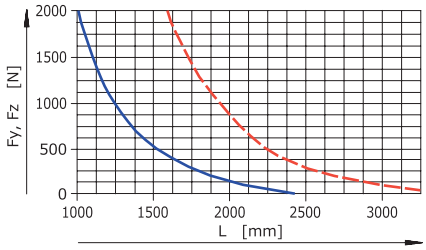
サイズ：70



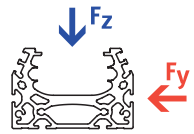
サイズ：80



サイズ：120

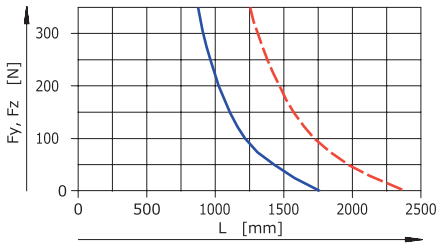


● ELGA-TB-RF シリーズ（ローラーガイド）

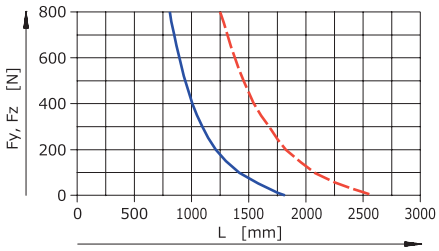


Fz
Fy

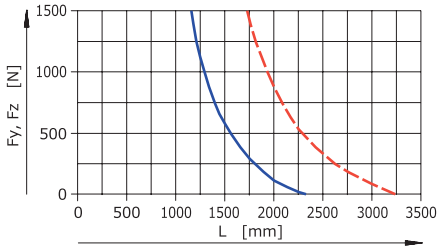
サイズ：70



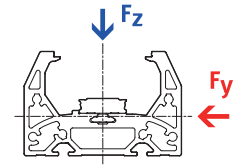
サイズ：80



サイズ：120

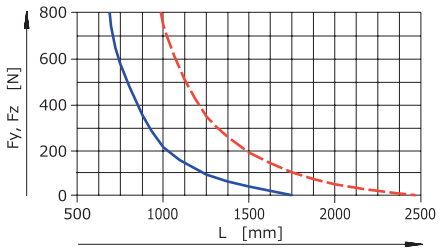


● ELGA-TB-KF シリーズ（リニアガイド）

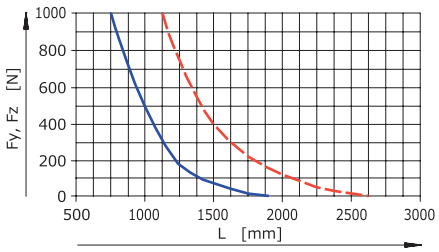


Fz
Fy

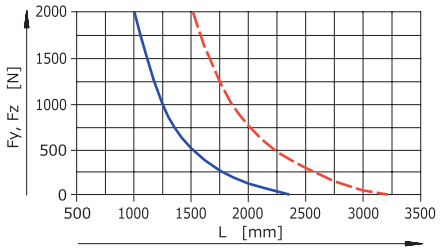
サイズ：70



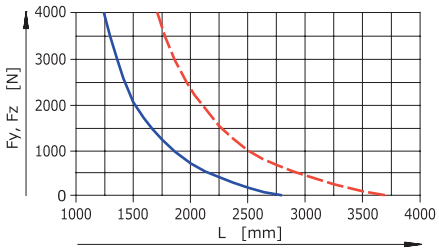
サイズ：80



サイズ：120

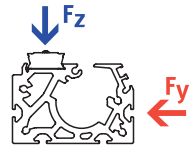


サイズ：150



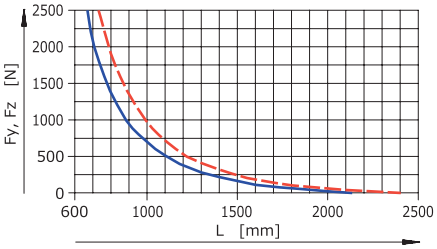
技術資料

● EGC-BS シリーズ

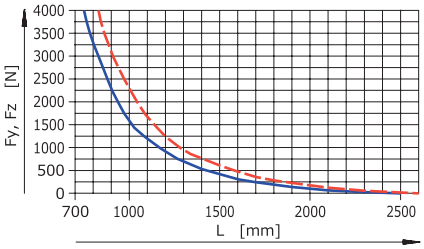


Fz
Fy

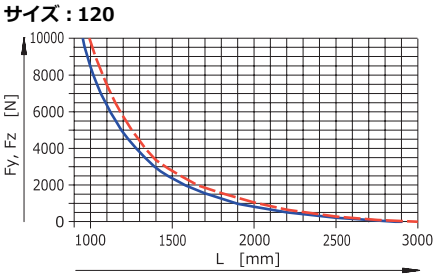
サイズ：70



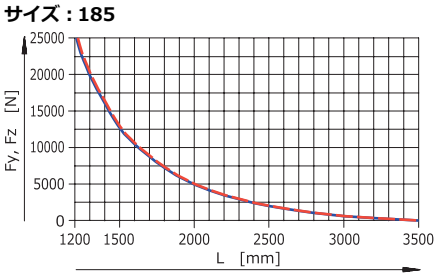
サイズ：80



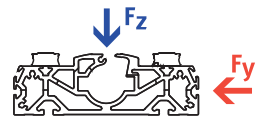
サイズ：120



サイズ：185

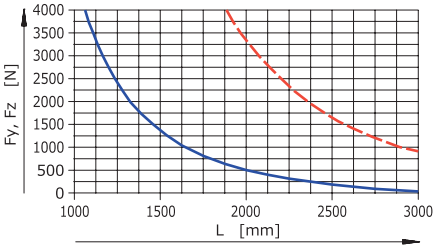


● EGC-HD-BS シリーズ

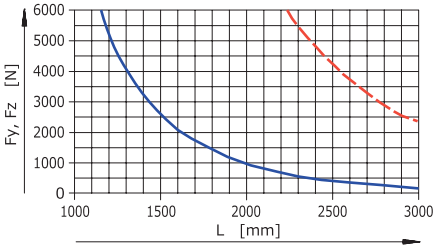


Fz
Fy

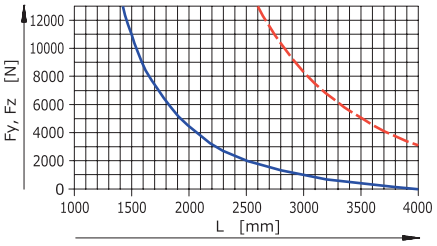
サイズ：125



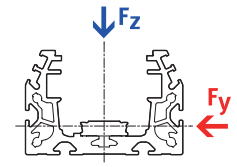
サイズ：160



サイズ：220

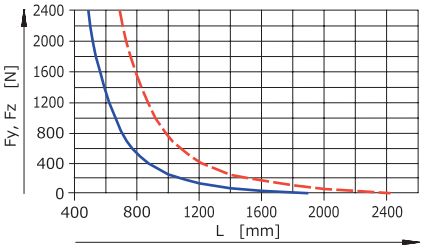


● ELGA-BS シリーズ

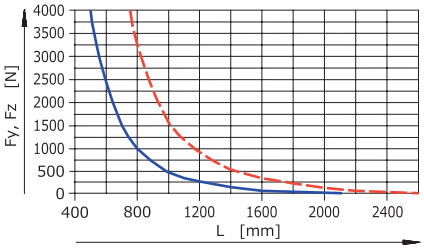


Fz
Fy

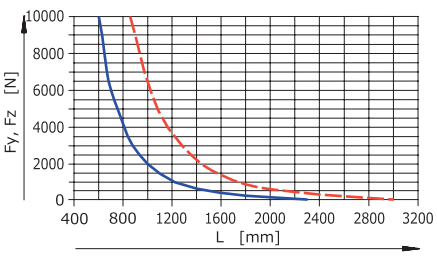
サイズ：70



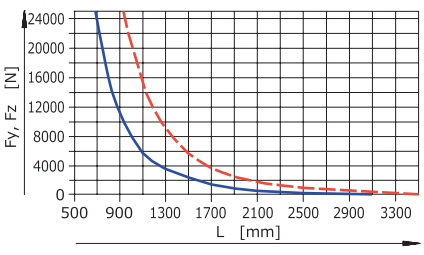
サイズ：80



サイズ：120



サイズ：150



技術資料

【製品の保証について】

1. 保証内容と保証期間

(1) フエスト株式会社（以下フエスト）製品を構成する部品がその材料や素材、または製造上・構造上の理由による不具合・故障を認めた場合、フエストはこれを無償で修理または交換を行うものとします。
(2) 保証期間は納入後12カ月とし、これを過ぎたものに関しては有償にて修理または交換をいたします。
(3) アクチュエータに付属するモーターや減速機については各メーカーの保証規約に準ずるものとします。

2. 不具合の通知

発注者または使用者はフエストの製品に不具合などを認めた場合、確認後遅くとも5日以内にその旨をフエストまで書面等によって報告するものとし、フエストは受理後、これを正当なものであると判断した場合には1.-（1）に従い対処するものとします。

3. 修理・補修の保証

(1) 1項の規定に基づき修理・補修または交換した製品またはサービスの保証期間は3カ月間とします。
(2) 修理については全てフエスト本社工場（横浜市）持ち込みによるものとします。
(3) 修理が終わった製品の発送について、送り先は日本国内に限るものとします。

4. 保証適用外

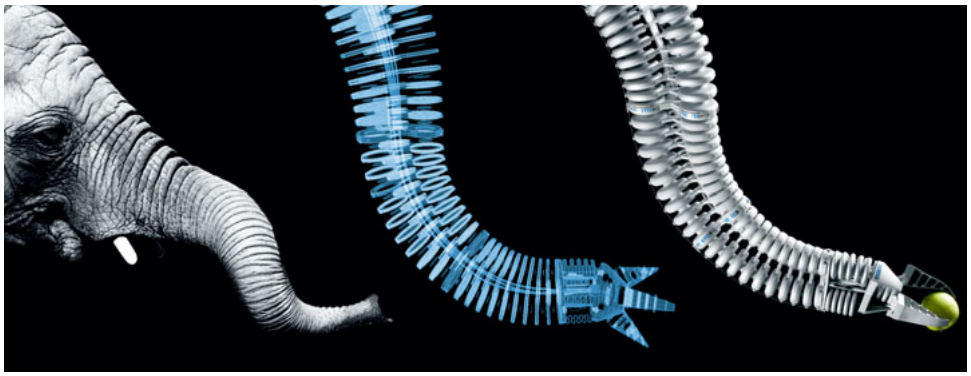
フエストはフエストが納入した製品単体に対してのみ責任を負うものとし、納入品の故障・不具合が原因となる二次的な損害や使用者の機会損失に対しては責任を負わないものとします。
また、以下の場合に発生した不具合等については保証適用範囲外とし、フエストは一切の責任を負わないものとします。
(1) 不適切な、または通常ではない使用、運搬、保管が行われた場合
(2) 発注者または使用者が誤った設置を行った場合
(3) フエストに無断で修理・改造、変更などが行われた場合
(4) 自然摩耗が認められた場合
(5) 製品を誤って取り扱った場合、または乱暴に取り扱った場合
(6) 化学物質、電気、電磁波、磁界などフエストに直接起因しない影響を製品がうけた場合
(7) 製品の開発段階での科学技術的水準から、予測または回避することが困難な瑕疵があった場合
(8) 取扱説明書やカタログの記載事項を遵守しなかった場合
特にフエスト製品の使用条件に関する諸注意を怠った場合
(9) アクチュエータの品質や機能に関係ない軽度の発生音（モーターの回転音など）や他の感覚的現象
(10) 地震、落雷、水害など自然事象に起因する損害・故障

5. 引き渡し条件

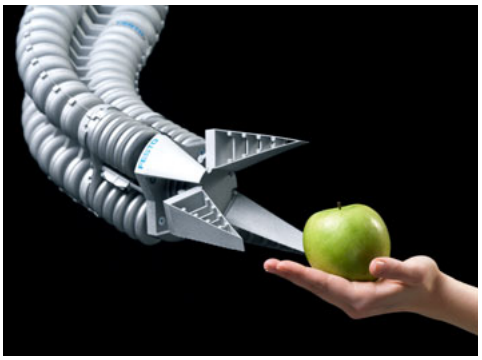
(1) 引き渡しは特定の長さを超える場合を除き基本的に混載便による車上渡しとします。
(2) 引き渡し後の開梱、設置、現地調整、試運転などについてはフエストの責務外とします。

Bionic Learning Network

フエストは自然界から学び、次世代のオートメーションテクノロジーを開発しています。







Bionic Handling Assistant (2010)

掴む、移動させる、定位置に置くなどは、自動化技術の基本的な動きですが、自然界の生物はこれらの動きを本能的に、効率的かつ容易に行っています。フエストは大学や研究機関と協力し、自然界の現象や生物の動きを次世代のオートメーションテクノロジーに結び付ける研究を行っています。



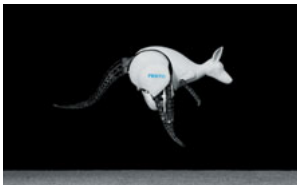
AquaJelly (2008)



SmartBird (2011)

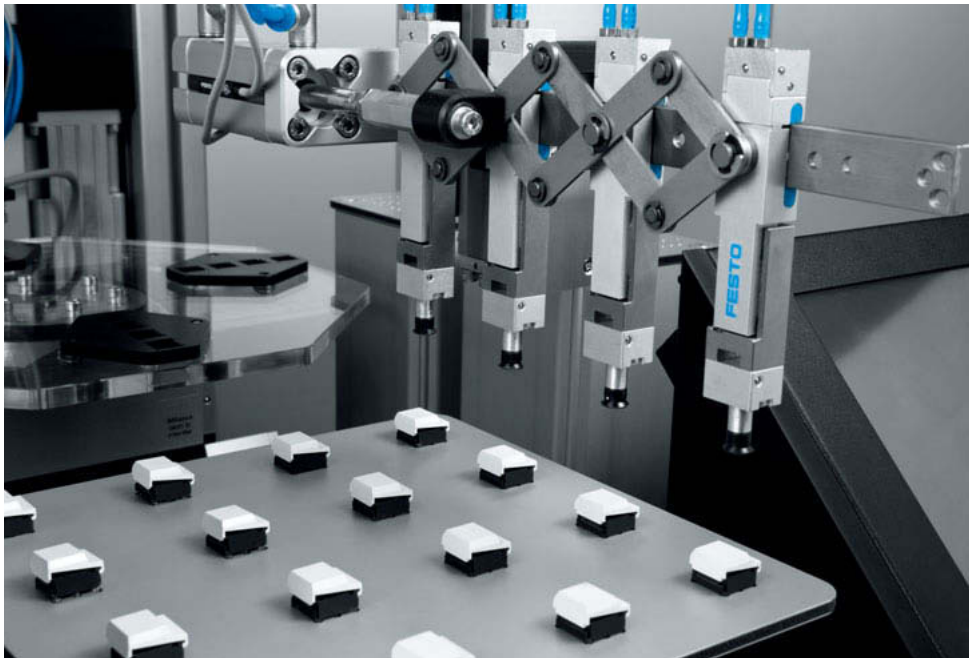


BionicOpter (2013)



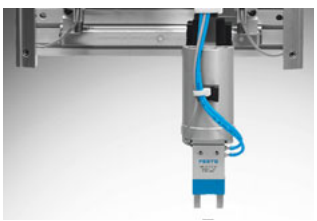
BionicKangaroo (2014)

フエストはお客様の生産性向上に貢献します。









取扱製品点数30,000点以上を数えるフエストは、空気圧やモータを駆動源とするあらゆる動きに対応したアクチュエータや制御機器を取り揃え、お客様の生産性向上のサポートをいたします。

製造元

フエスト株式会社

販売元

オリムベクスタ株式会社

営　業　課	TEL（03）5825-1179	諏訪営業所	TEL（0266）52-2046
札幌営業所	TEL（011）272-1156	伊那営業所	TEL（0265）78-3116
鶴岡営業所	TEL（0235）24-8232	静岡営業所	TEL（054）255-2677
仙台営業所	TEL（022）227-2821	富山営業所	TEL（076）431-0231
郡山営業所	TEL（024）927-5022	豊田営業所	TEL（0566）73-5305
長岡営業所	TEL（0258）94-6036	名古屋営業所	TEL（052）223-2614
高崎営業所	TEL（027）327-8191	三重営業所	TEL（059）221-5060
つくば営業所	TEL（029）856-5120	京都営業所	TEL（075）601-3369
千葉営業所	TEL（043）272-0513	関西営業所	TEL（06）6330-6627
大宮営業所	TEL（048）662-7081	大阪営業所	TEL（06）6864-1000
立川営業所	TEL（042）540-8262	高松営業所	TEL（087）821-5232
横浜営業所	TEL（045）982-0041	福岡営業所	TEL（092）473-1577
甲府営業所	TEL（055）278-1627	熊本営業所	TEL（096）383-7160
上田営業所	TEL（0268）27-6230		

2019年 3月 制作
このカタログの記載内容は、2019年 3月現在のものです。

WEBサイト　https://www.orimvexta.co.jp/

19Q 2K 178250T OV-70