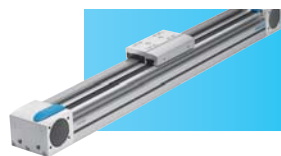
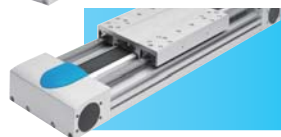


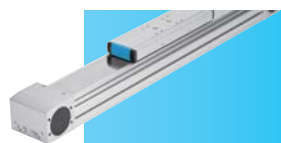
スライダ
ベルト



リニアガイド・シングル
EGC-TB



リニアガイド・ダブル
EGC-HD-TB

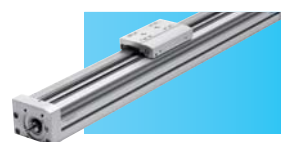


滑りガイド / ローラーガイド / リニアガイド
簡易防塵
ELGA-TB

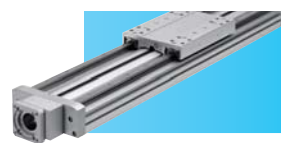


リニアシャフト
ELGR-TB/ELGG-TB

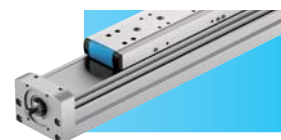
スライダ
ボールねじ



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

スライダ
ベルトスライダ
ボールねじ

シリンダ

ロータリ

技術資料

フェ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		繰り返し 位置決め精度
				水平	垂直	
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。

EGC-TB

EGC-HD-TB

ELGA-TB

ELGR-TB
ELGG-TB

EGC-BS

EGC-HD-BS

ELGA-BS

EGSK

ESBF-BS

EGSL-BS

ERMB

スライダ
ベルト

スライダ
ボールねじ

シリンダ

ロータリ

技術資料

EGC-TB

EGC-HD-TB

ELGA-TB

ELGR-TB
ELGG-TB

EGC-BS

EGC-HD-BS

ELGA-BS

EGSK

ESBF-BS

EGSL-BS

ERMB

前付3

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



スライダ
ベルト

ラインアップ

スライダ ベルト

スライダ
ボールねじ

リニアガイド・シングル

EGC-TB シリーズ

シリンダ

ロータリ

技術資料



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

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	ベルト送り量 [mm]	モータ種類	減速比	最高速度 [mm/s]	可搬質量 [kg]		掲載ページ
						水平	垂直	
50	±0.08	58	AR46, AZ46	-	3000	~2	お問い合わせください	A.6
70		78	AR66, AZ66			~8		A.8
			AR69, AZ69			~15		
80		90	AR911, AZ911			~30		A.10

●サーボモータ

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	ベルト送り量 [mm]	モータ出力 [W]	減速比	定格速度 [mm/s]	可搬質量 [kg]		掲載ページ
						水平	垂直	
80	±0.1	90	100	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	200	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		
			400	1/3	2083	10		
				1/4	1563	20		
				1/5	1250	40		
				1/7	893	60		
				1/10	625	70		
185	±0.13	232	750	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

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	ベルト送り量 [mm]	モータ種類	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	AR911, AZ911	—	3000	～30	お問い合わせください	B.6

●サーボモータ

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	ベルト送り量 [mm]	モータ出力 [W]	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	100	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	200	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		
			400	1/3	2083	10		
				1/4	1563	20		
				1/5	1250	40		
				1/7	893	60		
220	±0.12	208	750	1/10	625	80	お問い合わせください	B.10
				1/3	3467	—		
				1/4	2600	10		
				1/5	2080	30		
				1/7	1486	60		
				1/10	1040	120		

の減速比はモータ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。

スライダ
ベルトスライダ
ボールねじ

シリンダ

ロータリ

技術資料

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

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	ベルト送り量 [mm]	モータ種類	減速比	最高速度 [mm/s]	可搬質量 [kg]		掲載ページ
						水平	垂直	
70	±0.08	90	AR69, AZ69	—	3000	~15	お問い合わせください	C.6

●サーボモータ

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

の減速比はモータ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

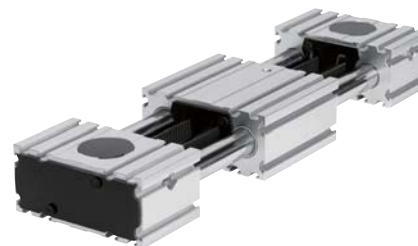
EGSK

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

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	ベルト送り量 [mm]	モータ種類	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	AR66, AZ66	-	1500	5	お問い合わせください	D.6
45		78	AR69, AZ69		1700	10		D.8
55		90	AR911, AZ911		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

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	ベルト送り量 [mm]	モータ種類	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	AR66, AZ66	-	1400	10	お問い合わせください	D.6
45		78	AR69, AZ69		1600	～16		D.8
55		90	AR911, AZ911		1800	～40		D.10

スライダ
ベルトスライダ
ボールねじ

シリンダ

ロータリ

技術資料

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

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モータ種類	減速比	最高速度 [mm/s]	可搬質量 [kg]		掲載ページ
						水平	垂直	
70	±0.02	10	AR66, AZ66	－	400	～40	～10	E.6
80		10	AR69, AZ69		350	～80	～20	E.8
		20			730	～60	～10	

●サーボモータ

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モータ出力 [W]	減速比	定格速度 [mm/s]	可搬質量 [kg]		掲載ページ
						水平	垂直	
70	±0.02	10	200	－	500	40	10	E.6
80		10	400	－	500	80	30	E.8
		20		－	1000	80	15	
120		10	1000	－	333	200	50	E.11
			1500	－		200	100	
		25	1000	－	833	200	40	
			1500	－		200	80	
185		40	2000	－	1333	120	15	E.13
			3500	－		400	100	
			5000	－		400	180	

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

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モータ種類	減速比	最高速度 [mm/s]	可搬質量 [kg]		掲載ページ
						水平	垂直	
125	±0.02	10	AR66, AZ66	－	400	～80	～10	F.6
160		10	AR69, AZ69		350	～160	～20	F.8
		20			730	～120	～10	

●サーボモータ

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モータ出力 [W]	減速比	定格速度 [mm/s]	可搬質量 [kg]		掲載ページ
						水平	垂直	
125	±0.02	10	200	－	500	80	10	F.6
160		10	400	－	500	160	30	F.8
		20		－	1000	80	15	
220		10	1000	－	333	200	50	F.11
			1500	－		400	100	
		25	1000	－	833	200	40	
			1500	－		400	80	

スライダ
ベルト

ラインアップ

スライダ ボールねじ

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

シリンダ

ロータリ

技術資料

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

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モータ種類	減速比	最高速度 [mm/s]	可搬質量 [kg]		掲載ページ
						水平	垂直	
70	±0.02	10	AR66, AZ66	－	400	～40	～10	G.6
80		10	AR69, AZ69		350	～80	～20	G.8
		20			730	～60	～10	

●サーボモータ

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モータ出力 [W]	減速比	定格速度 [mm/s]	可搬質量 [kg]		掲載ページ
						水平	垂直	
70	±0.02	10	200	－	500	40	10	G.6
80		10	400	－	500	80	30	G.8
		20		－	1000	80	15	
120		10	1000	－	333	200	50	G.11
			1500	－		200	100	
		25	1000	－	833	200	40	
			1500	－		200	80	
150		40	2000	－	1333	120	15	G.13
			3500	－		400	100	
			5000	－		400	180	

EGC-TB

EGC-HD-TB

ELGA-TB

ELGR-TB
ELGG-TB

EGC-BS

EGC-HD-BS

ELGA-BS

EGSK

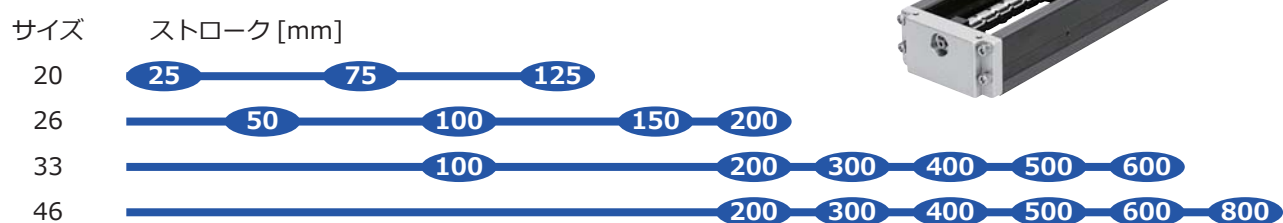
ESBF-BS

EGSL-BS

ERMB

スライダ ボールねじ

EGSK シリーズ



サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モータ種類	減速比	最高速度 [mm/s]	可搬質量 [kg]		掲載ページ
						水平	垂直	
20	±0.01	1	AR46, AZ46	－	50	10	5	H.6
		6			300			
26		2	AR46, AZ46		100	30	8	H.8
		6			300			
33		6	AR46, AZ46		300	～60	～8	H.10
		10			500	～50	～5	
46		10	AR66, AZ66		500	～120	～15	H.13
			AR69, AZ69				～20	
		20	AR66, AZ66		1000	～80	～10	
			AR69, AZ69			～120	～15	

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

ERMB

スライダ
ベルトスライダ
ボールねじ

シリンダ

ロータリ

技術資料

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

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モータ種類	減速比	最高速度 [mm/s]	可搬質量 [kg]		推 力 [N]		掲載ページ
						水平	垂直	定 格	最 大	
32	±0.01	5	AR46, AZ46	-	250	~100	~8	~100	-	I.6
		10	AR46, AZ46		500	~50	~4	~46		
40	±0.01	5	AR66, AZ66	-	200	~200	~30	~420	-	I.9
			AR69, AZ69		250	~300	~60	~720		
		10	AR66, AZ66		420	~200	~15	~200		
			AR69, AZ69		500	~300	~30	~350		
		16	AR66, AZ66		600	~100	~8	~100		
			AR69, AZ69		720	~200	~18	~210		
50	±0.01	5	AR98, AZ98	-	160	~500	~60	~700	-	I.12
			AR911, AZ911		160	~500	-	~1450		
		10	AR98, AZ98		340	~500	~30	~330		
			AR911, AZ911		380	~500	-	~700		
		20	AR98, AZ98		780	~200	~12	~146		
			AR911, AZ911		850	~500	-	~330		

●サーボモータ

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モータ出力 [W]	減速比	定格速度 [mm/s]	可搬質量 [kg]		推 力 [N]		掲載ページ
						水平	垂直	定 格	最 大	
32	±0.01	5	100	-	250	80	12	200	800	I.6
		10			500	40	6	100	400	
40	±0.01	5	200	-	250	120	20	400	1600	I.9
			400			300	60	1000	3000	
		10	200		500	80	10	200	800	
			400			200	30	500	1500	
		16	200		800	30	1	100	400	
			400			120	18	300	1000	
50	±0.01	5	750	-	250	500	100	2000	5000	I.12
		10			500	300	50	1000	3500	
		20			1000	200	25	500	1750	

●サーボモータ

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モータ出力 [W]	減速比	定格速度 [mm/s]	可搬質量 [kg]		推 力 [N]		掲載ページ			
						水平	垂直	定 格	最 大				
63	±0.02	5	400	1/3	83	700	120	2300	7000	I.15			
				1/4	63			3450					
				1/5	50			4550					
				1/7	36			6750					
		10	400	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	400	1/3	417	600	10	110	1400				
				1/4	313		30	400	2100				
				1/5	250		60	650	2800				
				1/7	179		90	1100	4150				
				1/10	125		120	1800	6000				
		80	±0.02	5	750	1/3	83	1200	200		3600	12000	I.18
1/4	63					5700							
1/5	50					7800							
15	750			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	750			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	±0.02			5	1000	1/3	56	1700	500	8750	17000	I.21	
						1/4	42			12900			
		1/3	56			14800							
		20	1000	1/3	222	1700	160	1950	8050				
				1/4	167		250	3050	11150				
				1/5	133		300	4100	14250				
				1/7	95		450	6200	17000				
			1500	1/3	222		250	3500	12600				
				1/4	167		350	5050	17000				
				1/5	133		450	6650					
				1/7	95		500	9700					
		40	1000	1/3	444	1170	60	750	3750				
				1/4	333	1450	100	1300	5350				
				1/5	267		140	1800	6850				
				1/7	190		200	2850	9950				
			1500	1/3	444		120	1500	6050				
				1/4	333		180	2300	8350				
				1/5	267		200	3050	10650				
				1/7	190		300	4600	14500				

の減速比はモータ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。

スライダ
ベルト

スライダ
ボールねじ

シリンダ

ロータリ

技術資料

EGC-TB

EGC-HD-TB

ELGA-TB

ELGR-TB
ELGG-TB

EGC-BS

EGC-HD-BS

ELGA-BS

EGSK

ESBF-BS

EGSL-BS

ERMB

スライダ
ベルトスライダ
ボールねじ

シリンダ

ロータリ

技術資料

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

サイズ	繰返し位置決め精度 [mm]	リード [mm]	モータ種類	減速比	最高速度 [mm/s]	可搬質量 [kg]		推 力 [N]		掲載ページ
						水平	垂直	定 格	最 大	
35	±0.015	8	AR46, AZ46	-	400	2	2	50	-	J.6
45		3	AR46, AZ46		150	6	～6	100		J.8
		10			500	6	～4	42		
55		5	AR66, AZ66		250	10	～10	～200		J.10
		12.7			635			～150		
75		10	AR69, AZ69		500	～14	～14	～300		J.12
		20			1000			～135		

●サーボモータ

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

EGC-TB

EGC-HD-TB

ELGA-TB

ELGR-TB
ELGG-TB

EGC-BS

EGC-HD-BS

ELGA-BS

EGSK

ESBF-BS

EGSL-BS

ERMB

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

サイズ	繰返し位置決め精度 [°]	モータ種類	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 [kgm ²]	掲載ページ
20	±0.08	AR66, AZ66	4.5	300	3.15	2.979x10 ⁻²	K.6
25		AR69, AZ69	4	300	4.35~5.8	4.775x10 ⁻²	K.8
32		AR911, AZ911	3	300	5.2~8.4	7.786x10 ⁻²	K.10

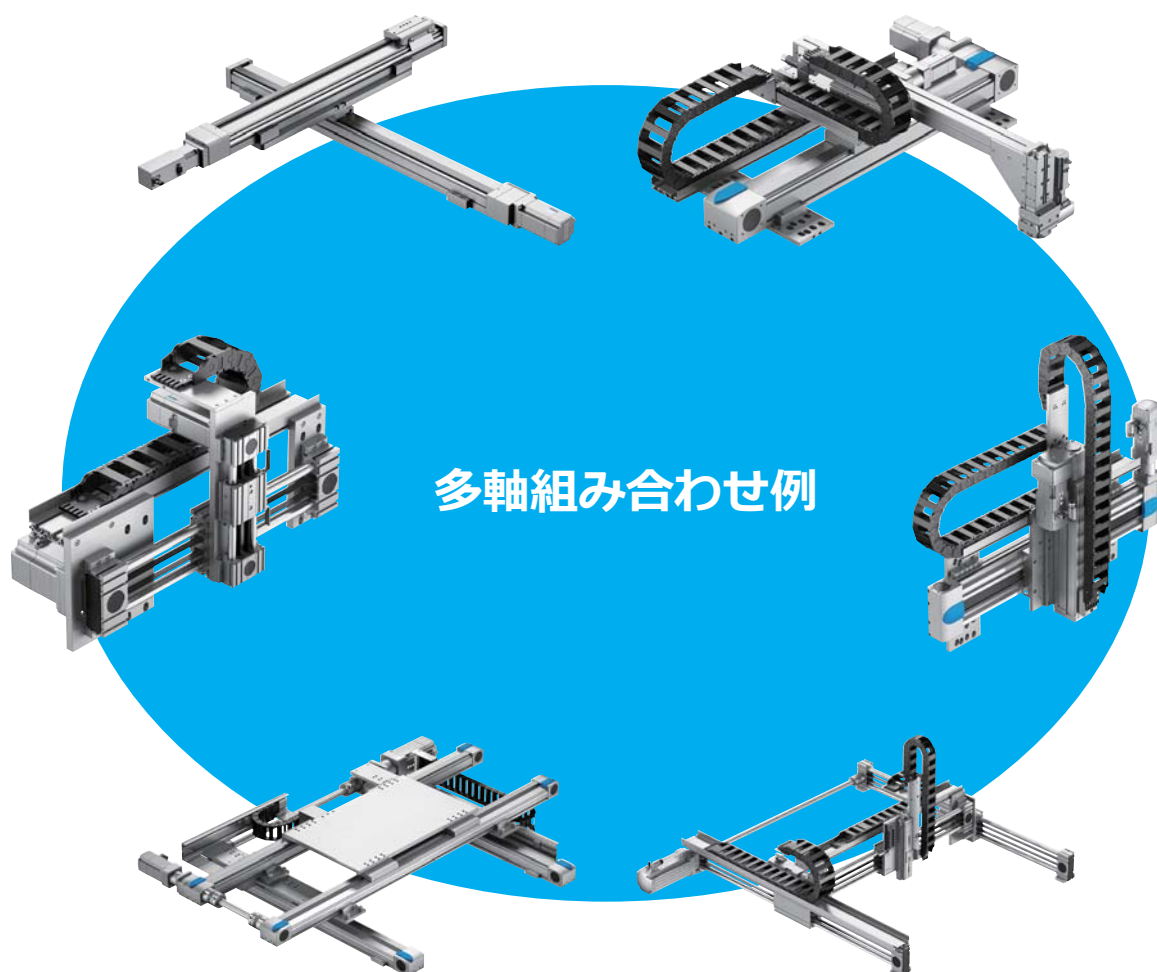
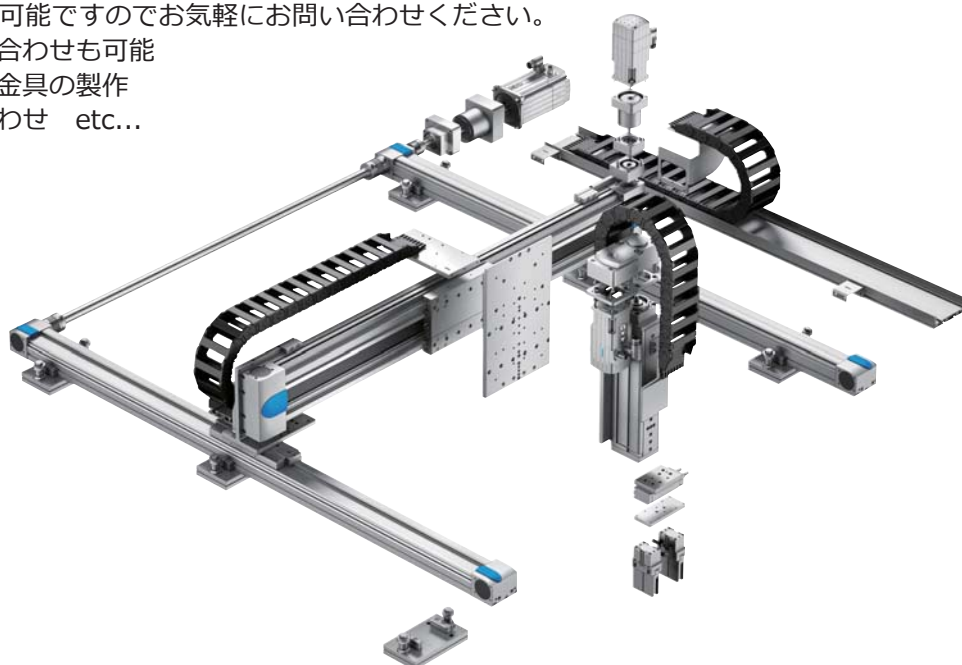
カスタマイズ

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...



EGC-TB

EGC-HD-TB

ELGA-TB

ELGR-TB
ELGG-TB

EGC-BS

EGC-HD-BS

ELGA-BS

EGSK

ESBF-BS

EGSL-BS

ERMB

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

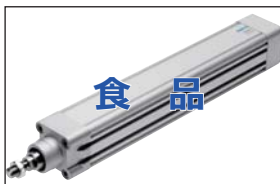
IP65



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

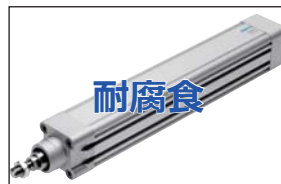
食品グリス



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

スライダ
ベルトスライダ
ボールねじ

シリンダ

ロータリ

技術資料

EGC-TB

EGC-HD-TB

ELGA-TB

ELGR-TB
ELGG-TB

EGC-BS

EGC-HD-BS

ELGA-BS

EGSK

ESBF-BS

EGSL-BS

ERMB

モータ種類組み合わせ対応表

【モータなし】

形式でモータなしを選択した場合、下記の○印のモータを取り付けることが可能です。
△印のモータについては特殊対応にて製作可能です。詳細はお問い合わせください。
下表は各メーカーのモータの代表例です。

サーボモータ

メーカー	シリーズ	タイプ	モータ出力 [W]					
			50	100	200	400	750	1000~
三菱電機	MELSERVO-J3	HF-KP, HF-MP	○	○	○	○	○	—
		HF-SP	—	—	—	—	—	○
	MELSERVO-J4	HG-KR, HG-MR	○	○	○	○	○	—
		HG-SR	—	—	—	—	—	○
安川電機	MELSERVO-JN	HF-KN	○	○	○	○	—	—
	Σ-V	SGMJV, SGMAV	○	○	○	○	○	—
キーエンス	Σ-7	SGM7J	○	○	○	○	○	—
	KV MOTION	SV	○	○	○	○	○	—
オムロン	OMNUC-G5	R88M-K	○	○	△	△	△	—
山洋電気	SANMOTION R	R2	○	○	○	○	△	—
多摩川精機	TBL-i II	TS46	○	○	○	○	△	—
三明	Cuty Axis III	SS46	○	○	○	○	△	—
富士電機	ALPHA5, FALDIC α / β	GYS	△	○	○	○	△	—
東芝機械	BS サーボ	VLBSV-ZA	○	○	○	○	△	—
パナソニック	MINAS-A5	MSME, MSMD	△	△	△	△	△	—
オリエンタルモーター	NX	NX	△	△	△	△	△	—

クローズドループステッピングモータ

メーカー	シリーズ	タイプ	モータ角寸法		
			□42	□60	□85
オリエンタルモーター	α STEP	AR, AZ, ARL	○	○	○
山洋電気	SANMOTION PB	PB	○	○	△



【モータ付】

モータ付を選択した場合、下記のモータが組み付けられた状態で納入されます。

サーボモータ

		メーカー	三菱電機				安川電機			
		シリーズ	MELSERVO-J3		MELSERVO-J4		Σ-V		Σ-7	
		ブレーキ	なし	付	なし	付	なし	付	なし	付
		モータ 種類	M3__	M3__B	M4__	M4__B	Y5__ Y5A__	Y5__B Y5A__B	Y7__ Y7A__	Y7__B Y7A__B
モータ出力 [W]	50	05	HF-KP053	HF-KP053B	HG-KR053	HG-KR053B	SGMJV-A5ADA21	SGMJV-A5ADA2C	SGM7J-A5AFA21	SGM7J-A5AFA2C
							SGMJV-A5A3A21	SGMJV-A5A3A2C	SGM7J-A5A7A21	SGM7J-A5A7A2C
			0.35	0.65	0.34	0.54	0.3	0.6	0.3	0.6
	100	10	HF-KP13	HF-KP13B	HG-KR13	HG-KR13B	SGMJV-01ADA21	SGMJV-01ADA2C	SGM7J-01AFA21	SGM7J-01AFA2C
							SGMJV-01A3A21	SGMJV-01A3A2C	SGM7J-01A7A21	SGM7J-01A7A2C
			0.56	0.86	0.54	0.74	0.4	0.7	0.4	0.7
	200	20	HF-KP23	HF-KP23B	HG-KR23	HG-KR23B	SGMJV-02ADA21	SGMJV-02ADA2C	SGM7J-02AFA21	SGM7J-02AFA2C
							SGMJV-02A3A21	SGMJV-02A3A2C	SGM7J-02A7A21	SGM7J-02A7A2C
			0.94	1.6	0.91	1.3	0.9	1.5	0.8	1.4
	400	40	HF-KP43	HF-KP43B	HG-KR43	HG-KR43B	SGMJV-04ADA21	SGMJV-04ADA2C	SGM7J-04AFA21	SGM7J-04AFA2C
							SGMJV-04A3A21	SGMJV-04A3A2C	SGM7J-04A7A21	SGM7J-04A7A2C
			1.5	2.1	1.4	1.8	1.3	1.9	1.1	1.7
	750	75	HF-KP73	HF-KP73B	HG-KR73	HG-KR73B	SGMJV-08ADA21	SGMJV-08ADA2C	SGM7J-08AFA21	SGM7J-08AFA2C
							SGMJV-08A3A21	SGMJV-08A3A2C	SGM7J-08A7A21	SGM7J-08A7A2C
			2.9	3.9	2.8	3.8	2.7	3.6	2.2	2.8
	1000	100	HF-SP102	HF-SP102B	HG-SR102	HG-SR102B	—	—	—	—
							—	—	—	—
	1500	150	HF-SP152	HF-SP152B	HG-SR152	HG-SR152B	—	—	—	—
							—	—	—	—
	2000	200	HF-SP202	HF-SP202B	HG-SR202	HG-SR202B	—	—	—	—
							—	—	—	—
	3500	350	HF-SP352	HF-SP352B	HG-SR352	HG-SR352B	—	—	—	—
							—	—	—	—
	5000	500	HF-SP502	HF-SP502B	HG-SR502	HG-SR502B	—	—	—	—
							—	—	—	—

※ 安川電機社製のコードと形式は上段がインクリメンタル方式、下段がアブソリュート方式になっています。

クローズドループステッピングモータ

		メーカー	オリエンタルモーター			
		シリーズ	AR		AZ	
		ブレーキ	なし	付	なし	付
		形式コード	AR__	AR__B	AZ__	AZ__B
モータ角寸法	□42	46	ARM46AC	ARM46MC	AZM46AC	AZM46MC
			0.47	0.62	0.44	0.61
	□60	66	ARM66AC	ARM66MC	AZM66AC	AZM66MC
			0.9	1.2	0.91	1.3
		69	ARM69AC	ARM69MC	AZM69AC	AZM69MC
			1.4	1.7	1.4	1.8
	□85	98	ARM98AC	ARM98MC	AZM98AC	AZM98MC
			1.9	2.5	1.9	2.5
		91	ARM911AC	—	AZM911AC	—
			3.0	—	3.0	—

スライダ
ベルトスライダ
ボールねじ

シリンダ

ロータリ

技術資料

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

EGC-TB

EGC-HD-TB

ELGA-TB

ELGR-TB
ELGG-TB

EGC-BS

EGC-HD-BS

ELGA-BS

EGSK

ESBF-BS

EGSL-BS

ERMB

スライダ
ベルト

スライダ
ボールねじ

シリンダ

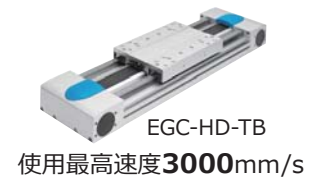
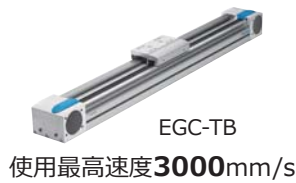
ロータリ

技術資料

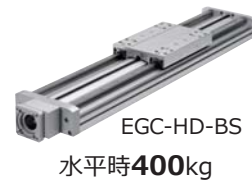
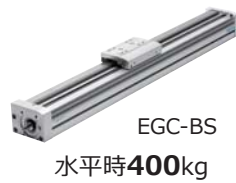
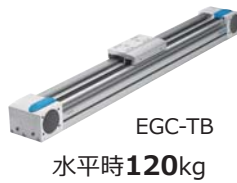
ロングストローク搬送



高速搬送



重量物搬送



モーメントが大きい



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

高推力



高精度位置決め



コンパクト



ワークの回転



低価格



EGC-TB

EGC-HD-TB

ELGA-TB

ELGR-TB
ELGG-TB

EGC-BS

EGC-HD-BS

ELGA-BS

EGSK

ESBF-BS

EGSL-BS

ERMB

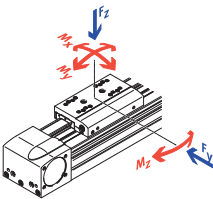
カタログの見方と用語の説明

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 $\pm 2\sigma$)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100mm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。 モータの質量は含んでおりません。モータの質量は前付18をご確認ください。 製品質量 = 基本 + { 加算 $\times$ (ストローク [mm] $\div$ 100) } + 減速機 + モータ 【計算例】: EGC-80-1200-TB-KF-0H-GK+MMALHOG2060-03M410の場合 $4.0 + (0.62 \times 12) + 1.2 + 0.54 = 13.18$ [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。モータは含んでおりません。モータ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。モータは含んでおりません。モータ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	モータ出力	アクチュエータに組み合わされるサーボモータ容量です。
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。 サーボモータ仕様の運転条件は次の通りです。 デューティ50%，加速度3m/s^2(※ ESBF は除く) サーボモータ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30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
		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}	[°C]	-10～+60
⑧	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、アクセサリなどは含んでいません。モータ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30倍を基準にしています。

⑨	モータ出力	[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

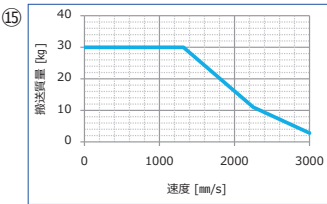
動作条件により再生抵抗が必要になる場合がありますので、各モータメーカーにお問い合わせください。

の減速比はモータ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仕様】

ステッピングモータ仕様の場合、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。



仕様

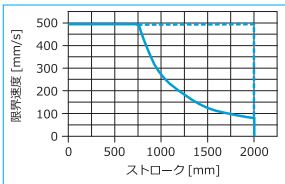
【基本仕様】

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
		Fy max.	[N] 3050
		Fz max.	[N] 3050
		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}	[°C]	-10～60
⑧	保護仕様 ^{※4}		IP40

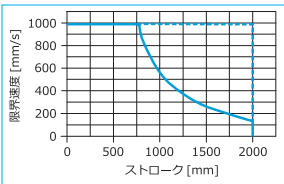
⑮ ストローク - 限界速度特性

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30倍を基準にしています。

⑨	モータ定格出力		[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

動作条件により再生抵抗が必要になる場合がありますので、各モータメーカーにお問い合わせください。

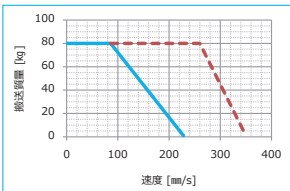
【ステッピングモータ仕様】

ステッピングモータ仕様の場合、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

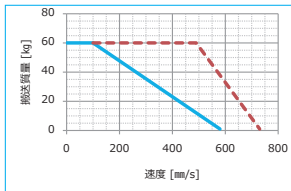
●リード10mm

水平



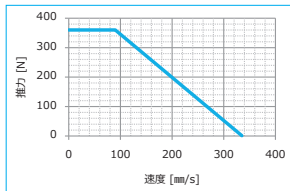
●リード20mm

水平



⑮ 速度 - 推力特性

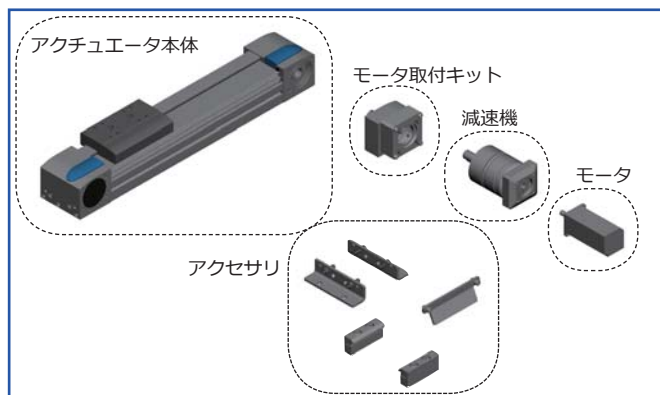
●リード10mm



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、モータ取付キット、減速機、モータ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
モータ取付キット, 減速機	Festo (日本) ホームページ
モータ	各メーカーホームページ

※ 掲載されているモータ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. 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

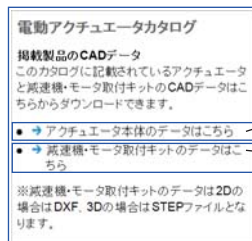
Festo ホームページの web カタログにアクセスしてください。
URL ①は各製品の外形寸法図のページの上側に記載しています。

2. Please select country and/or language
Please select
Japan (JP) ▼
Japanese (ja) ▼
Go Reset
【注意】
ご利用のシステムによってはこの画面は表示されず、
自動的に日本語のサイトへジャンプすることがあります。

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・モータ取付キットのデータは2DがDXF、3DがSTEPになります。

3.

製品
egc-70-1500-tb-kf-0h-gk

製品検索 エンジニアリング インタ

空気圧駆動機器
空気圧サーボシステム
メカ式電動アクチュエータ

アクチュエータ基本形式 ②	アセンブリ形式
EGC - 70 - 1500 - TB - KF - 0H - GK + MMA	LH O AR66

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)

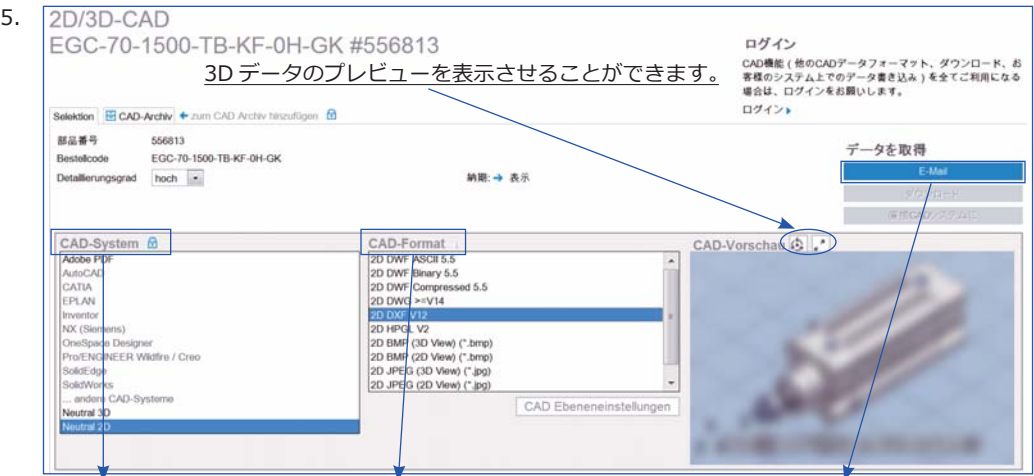
入力したら Enter または ボタンをクリック

【注意】
●アセンブリ形式は入力しないでください。
ア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。



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。



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。

- (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

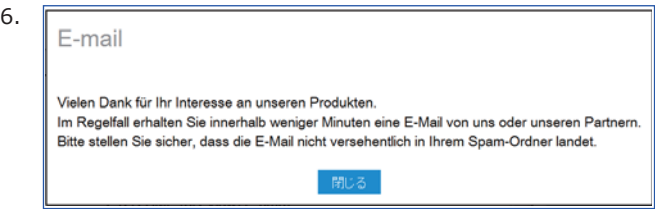
お客様の氏名とE-mailアドレスをご入力ください。

Festo
yokohama.e-drive@festo.com

Ok キャンセル

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のないようご注意ください。



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もかまいません。

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。

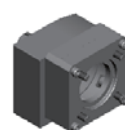
CADデータのダウンロード

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。



アクチュエータ本体

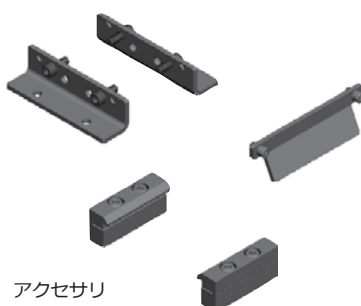
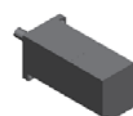
モータ取付キット



減速機



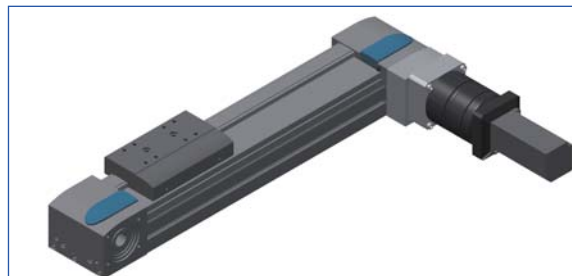
モータ



アクセサリ

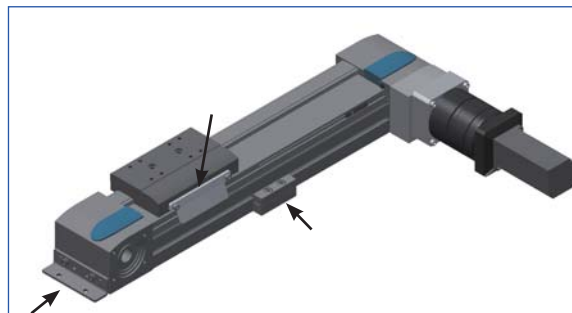


カタログの外形寸法図とインローを目安にアクチュエータ本体とモータ取付キットを組み付けてください。



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。

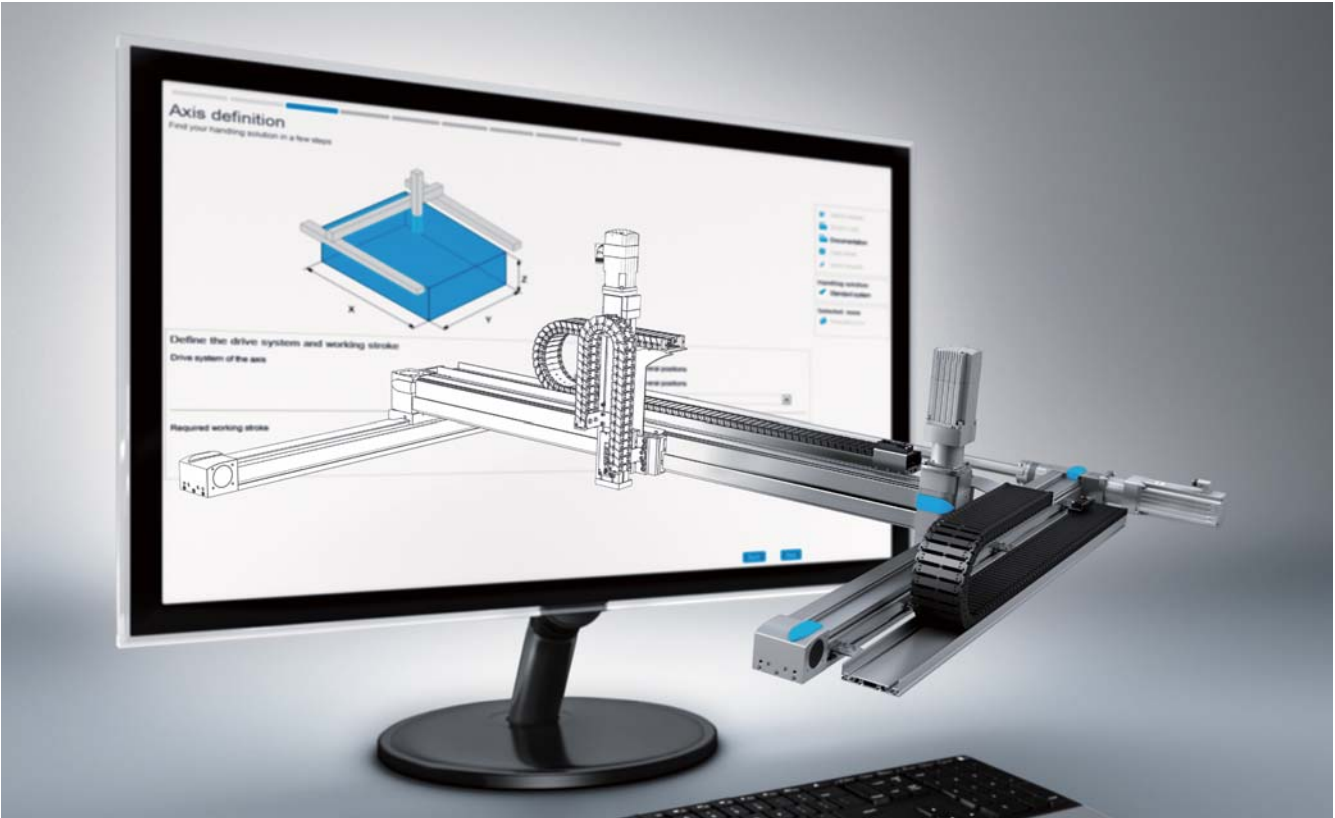
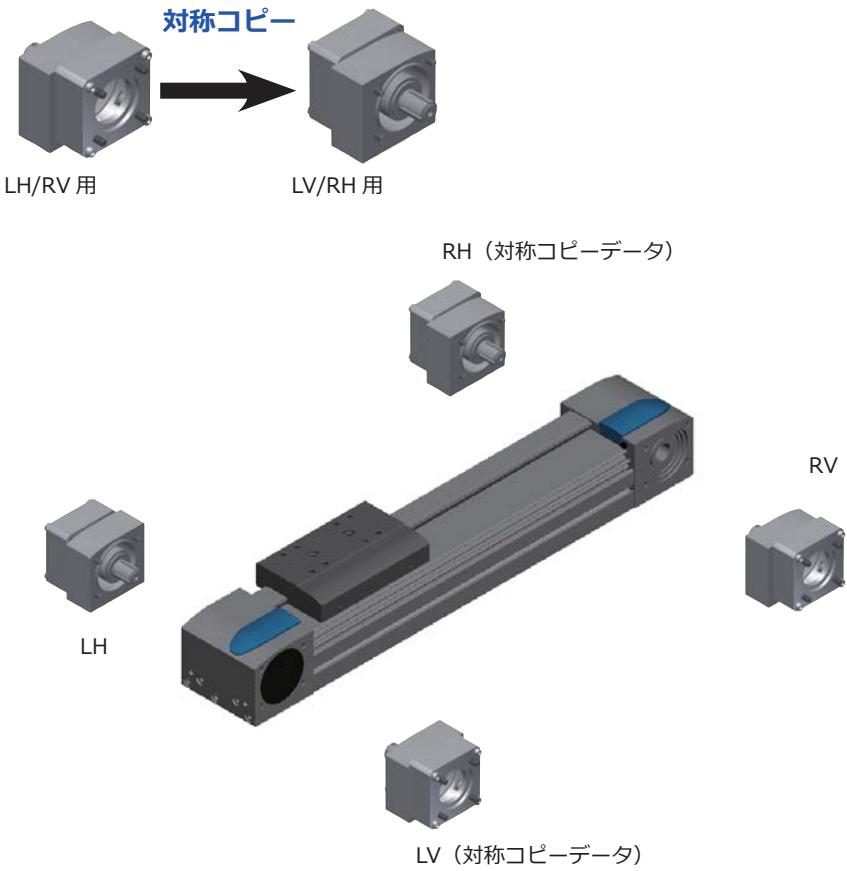
【注意】
モータのデータは各メーカーのホームページからダウンロードしてください。



必要に応じてフッ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 のモータ取付キットはモータ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。



スライダ
ベルト

スライダ
ボールねじ

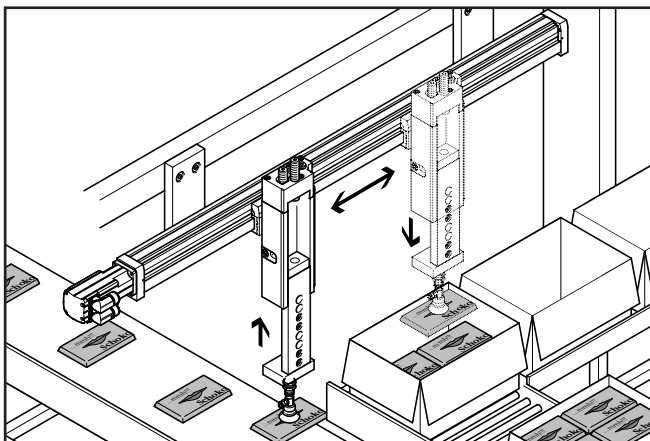
シリンダ

ロータリ

技術資料

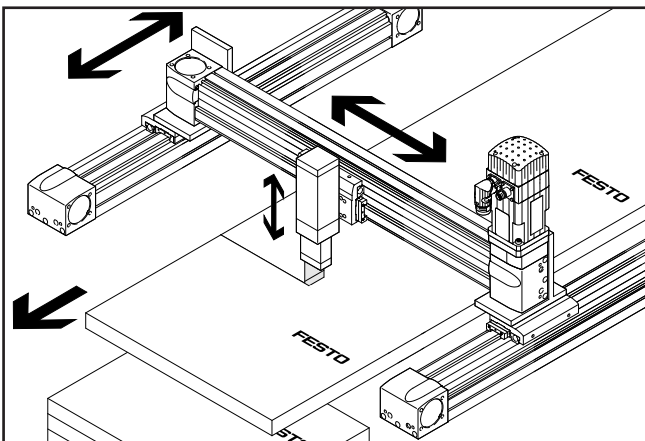
アプリケーション事例

搬 送



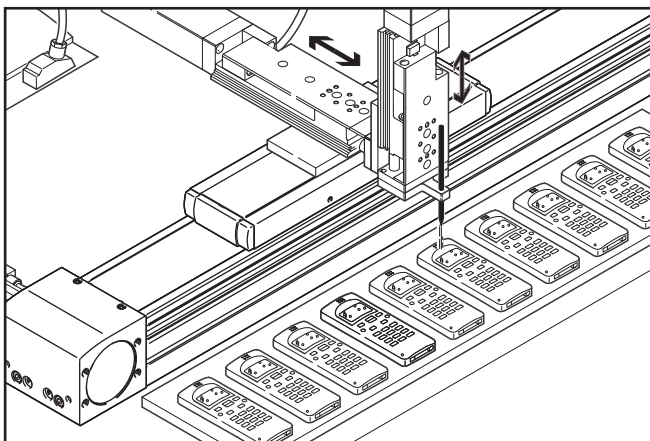
【チョコレートの搬送工程】
Y 軸移動に EGC-BS を使用

裁 断



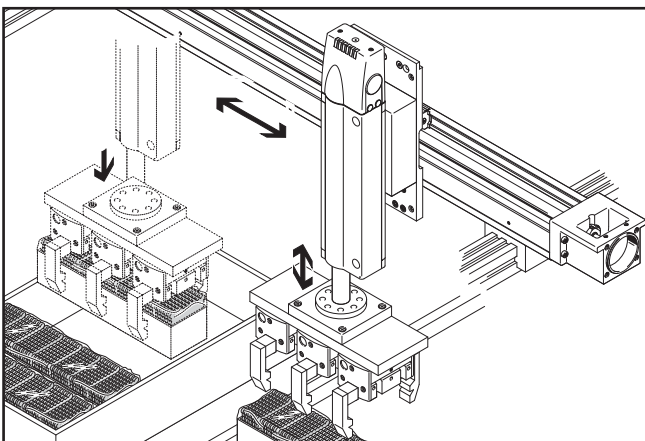
【材料の裁断】
EGC-TB でガントリを構成し材料を同じ長さにカット

テスト装置



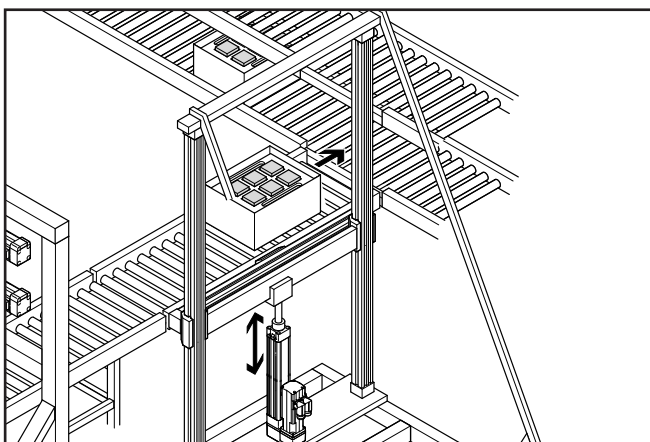
【携帯電話の機能テスト工程】
Y-Z 軸の X 軸方向移動に ELGA-TB を使用

梱包機



【ケーシングマシン】
ピックアンドブ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

EGC-TB

EGC-HD-TB

ELGA-TB

ELGR-TB
ELGG-TB

EGC-BS

EGC-HD-BS

ELGA-BS

EGSK

ESBF-BS

EGSL-BS

ERMB

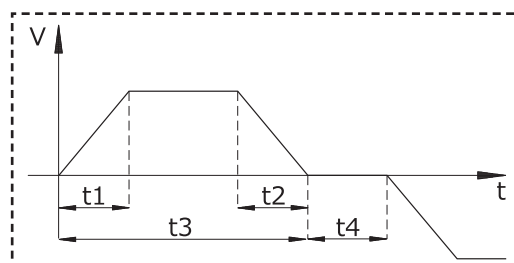
選定依頼書

フエスト株式会社 宛

Fax で送信する場合 : **045-593-5678**メールで送る場合 : **info_jp@festo.com**

使用条件

- アクチュエータの駆動方式…… ☐ ベルト駆動 ☐ ボールねじ駆動 ☐ 電動シリンダ
- 取り付けの姿勢…… ☐ 水平 ☐ 垂直 ☐ その他（ ）
- 搬送質量…………… [kg]
- サイクルタイム…………… [秒]
- 加速時間（t1: 右図参照）…… [秒]
- 減速時間（t2: 右図参照）…… [秒]
- 移動時間（t3: 右図参照）…… [秒]
- 停止時間（t4: 右図参照）…… [秒]
- 移動距離（ストローク）…… [mm]
- 使用速度…………… [mm/s]
- 繰返し位置決め精度…………… [mm]
- 用途・使用予定数量…………… 台



その他、特記事項や仕様などがあれば裏面をご利用ください

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 () -

【注意】

- 送信する際には Fax 番号、メールアドレスをお間違えのないようご確認ください。
- 裏面をご利用の場合にはこちらも忘れずに送信してください。
- 各項目ともできるだけご記入ください。また、ご記入いただいた内容に関して確認のため弊社担当より連絡させていただくことがあります。
- お客様の要求内容によってはカタログ記載の製品では対応できない場合があります。この場合、標準品や特殊品にて対応させていただくことがあります。
- 個人情報保護に関する指針についてはホームページでご確認ください。
www.festo.jp

EGC-TB

EGC-HD-TB

ELGA-TB

ELGR-TB
ELGG-TB

EGC-BS

EGC-HD-BS

ELGA-BS

EGSK

ESBF-BS

EGSL-BS

ERMB

前付録

Festo ELECTRIC DRIVES

スライダ
ベルト

選定依頼書

スライダ
ボールねじ

フエスト株式会社 宛

Fax で送信する場合 : **045-593-5678**

メールで送る場合 : **info_jp@festo.com**

シリンダ

フリーフォーム

ロータリ

技術資料

EGC-TB

お客様情報

EGC-HD-TB

フリガナ
貴社名

所属

ELGA-TB

フリガナ
お名前

E-mail

@

ELGR-TB
ELGG-TB

ご住所 〒 (-)

都 道
府 県

EGC-BS

EGC-HD-BS

Tel. () -

Fax () -

ELGA-BS

EGSK

ESBF-BS

EGSL-BS

ERMB

【注意】

- 送信するには Fax 番号、メールアドレスをお間違えのないようご確認ください。
- 裏面をご利用の場合にはこちらも忘れずに送信してください。
- 各項目ともできるだけご記入ください。また、ご記入いただいた内容に関して確認のため弊社担当より連絡させていただくことがあります。
- お客様の要求内容によってはカタログ記載の製品では対応できない場合があります。この場合、準標準品や特殊品にて対応させていただくことがあります。
- 個人情報保護に関する指針についてはホームページでご確認ください。
www.festo.jp

前付30

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ず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
 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中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を行い、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るように設計、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。

Festo ELECTRIC DRIVES

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、車輛などへの搭載
 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 $100\leq\Omega$ ）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、潤滑油としてフェ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カ月を目安に行い、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。

前付録

スライダ
ベルト

スライダ
ボールねじ

シリンダ

ロータリ

技術資料

EGC-TB

EGC-HD-TB

ELGA-TB

ELGR-TB
ELGG-TB

EGC-BS

EGC-HD-BS

ELGA-BS

EGSK

ESBF-BS

EGSL-BS

ERMB

前付34