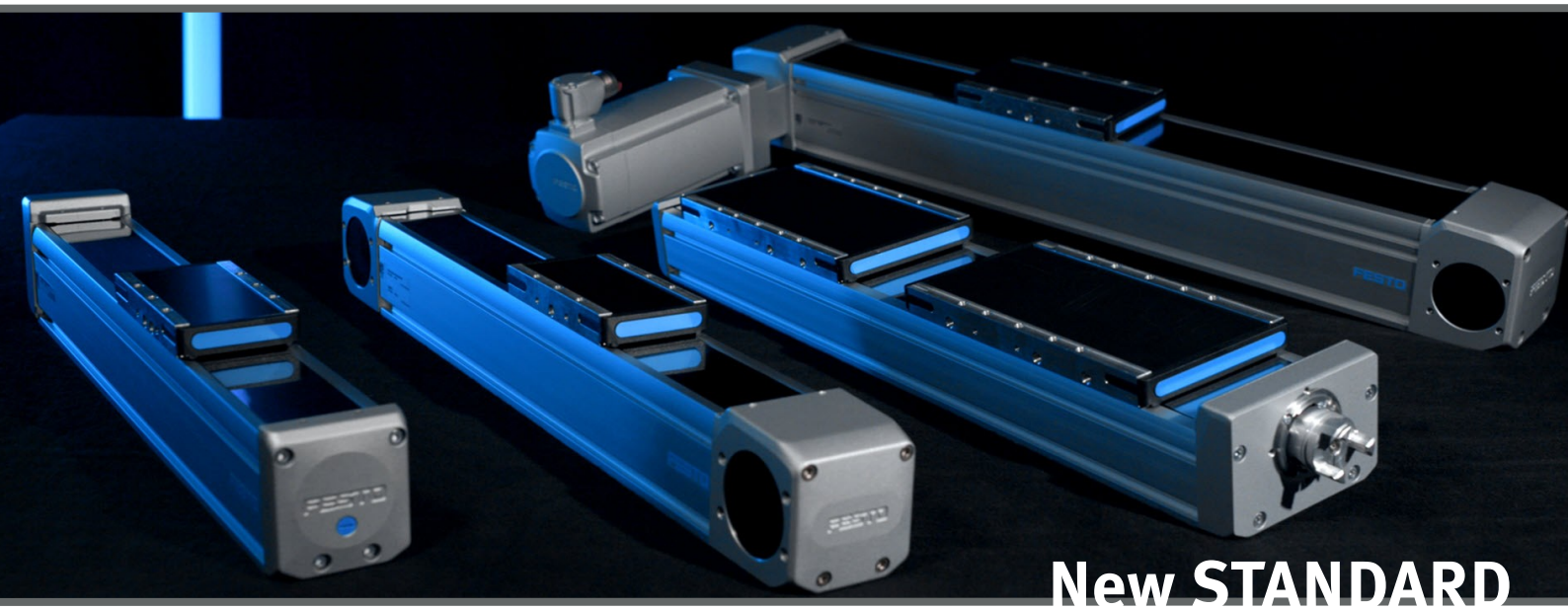
FESTO

Toothed belt & Ball screw axes

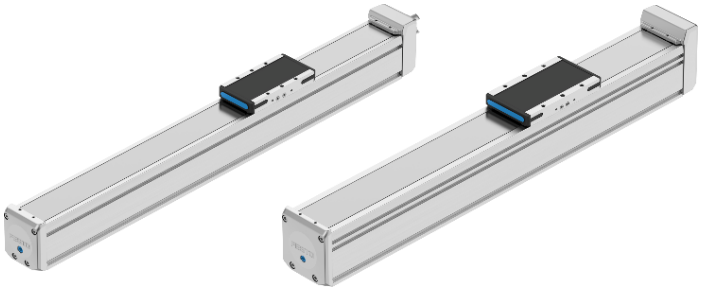
電動アクチュエータ ELGD

New

ラインアップ拡充：サイズ追加・最大ストローク延長・クリーンルーム対応

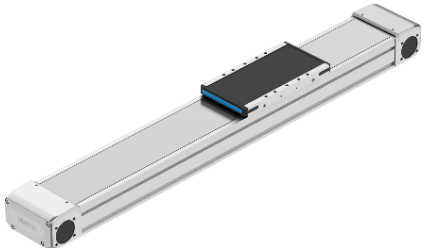


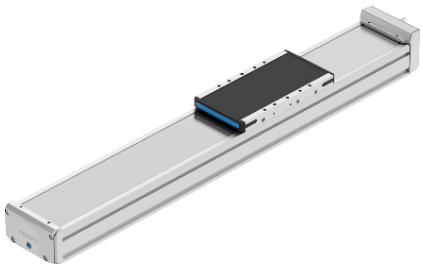




-TB Toothed belt & Ball screw -BS

Wide





-WD

CS Solution Customer Note

カスタマソリューションノート

reddot winner 2025

CS Note

ELGD

FESTO

TB：ベルト駆動

繰り返し位置決め精度

±0.04mm

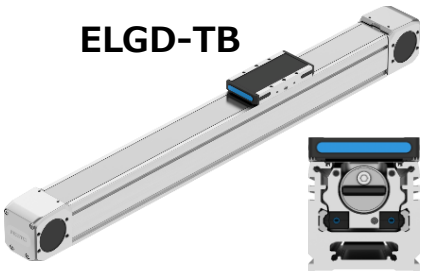


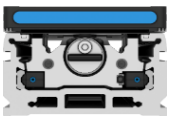
最高速度

3000mm/s

※組み合わせるモータの能力と減速比によって変わります

ELGD-TB





ELGD-TB-WD

ストローク

8500mm ⇐ New



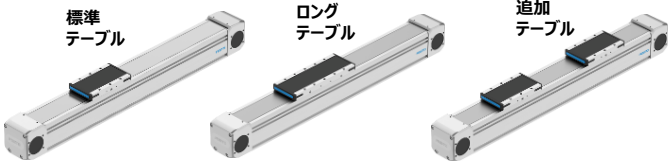
バリエーション

【サイズ】



ベルト駆動とボールねじ駆動の2タイプのアクチュエータはそれぞれスタンダード**60・80・120**、ワイド**100・120**が先行発売。
今後もサイズバリエーションの拡充を予定しています。

【テーブル】

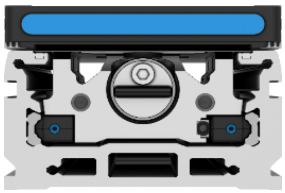


標準テーブルより許容モーメントの大きいロングテーブルと、自由に配置可能な追加テーブル（従動）も選択可能。

高剛性ガイドシステム



スタンダード



ワイド(-WD)

アウターレール構造の高剛性ガイドシステム。
スタンダードとワイドの2種類のフレームを用意し、ワイドは幅広低重心で、ローリング方向の許容モーメントが更にアップします。

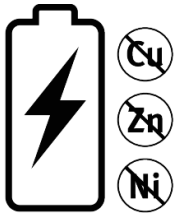
NSF H1グリース

ガイドやボールねじの標準グリースはNSF H1に登録されたグリース**ELKALUB VP922**（KLUBER）を採用。
水分が含まれていないため、**ドライルーム環境でも使用可能**です。

H1グリースはFDA(Food and Drug Administration)に承認された安全性の高い原材料のみを使用し、食品に偶発的に接触する可能性がある箇所に使用できる潤滑油です。

金属コンタミネーション対策（二次電池製造向け材料規制）

アクチュエータ本体を構成する部品には、**銅・亜鉛・ニッケル**の含有量を規制しています。



材料規制の対象外
・鉄に含まれるニッケル
・銅下地を含まない無電解ニッケルメッキ
・酸化物、硫化物などの不活性化合物
・PCB、電気コネクタ、ケーブル、ワイヤー、コイル

※Festo製品以外の減速機やモータは、各メーカーにお問い合わせください

ベルト種類選択可能：ELGD-TBオプション

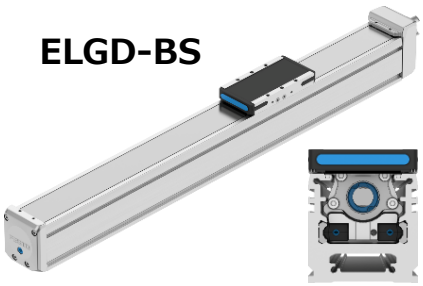
高強度で伸びにくい**ポリウレタン・スチール芯線ベルト**を採用。
用途によって次の2種類よりお選びください。

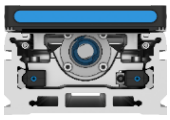
PU2：耐油対応(標準)
歯布付PU・スチール芯線
主要なクーラントへの耐性向上
ベルト歯面の繊維コーティング(歯布)により低摩耗

PU1：食品対応
FDA認証PU・スチール芯線
食品関連用途に安心なFDA認証ポリウレタンを使用
ベルト色は青色で食品との識別も容易

BS：ボールねじ駆動

ELGD-BS





ELGD-BS-WD

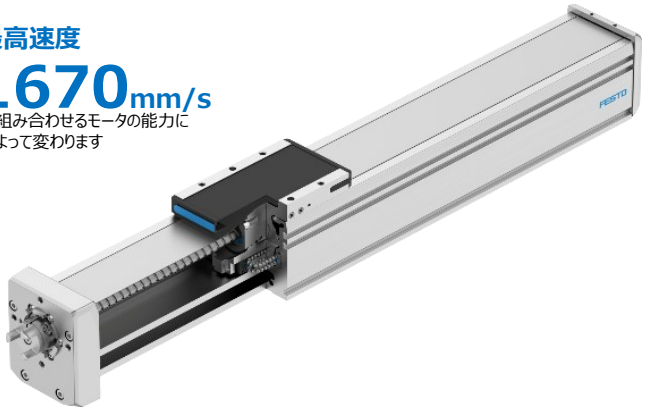
繰り返し位置決め精度

±0.01mm

最高速度

1670mm/s

※組み合わせるモータの能力によって変わります



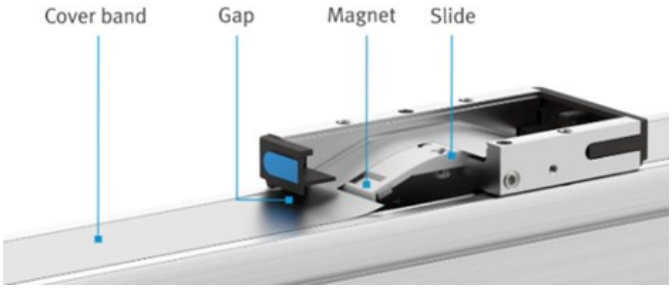


ストローク

2500mm ⇐ New

マグネット式カバーストラップ構造

カバーバンドをマグネットでフレーム側に吸着し、適切なギャップを保持。**カバーバンドの上面が非接触**のため、従来構造に比べ、パーティクルの発生が大幅に削減しました。



クリーンルーム仕様標準対応 New

アクチュエータ本体の吸引ポートに継手を接続して、空気量を調節することにより、クリーンルームクラス**ISO4**レベルまで対応可能。

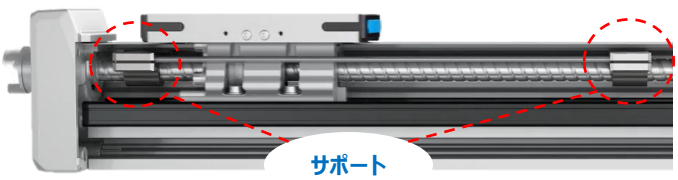
Clean Class

4

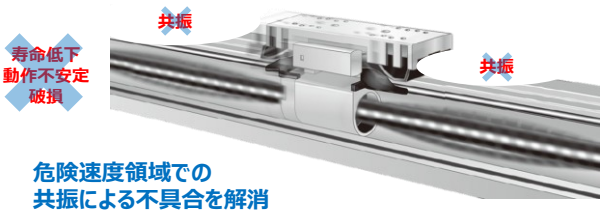
ISO 14644-1

※継手は付属しておりません

ボールねじサポート：ELGD-BSオプション

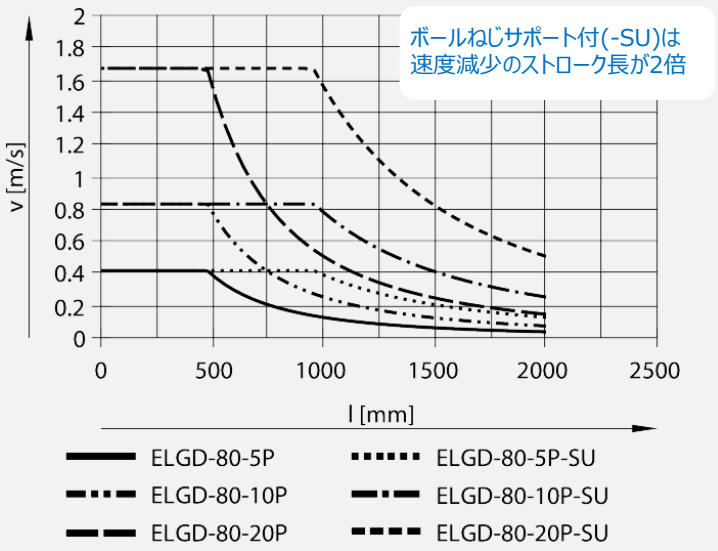


ELGD-BSシリーズは、オプションで**ボールねじサポート**を選択可能。テーブルの両側にあるサポートで危険速度の際に発生するボールねじの振動を抑制し、ロングストロークの速度減少を緩和します。



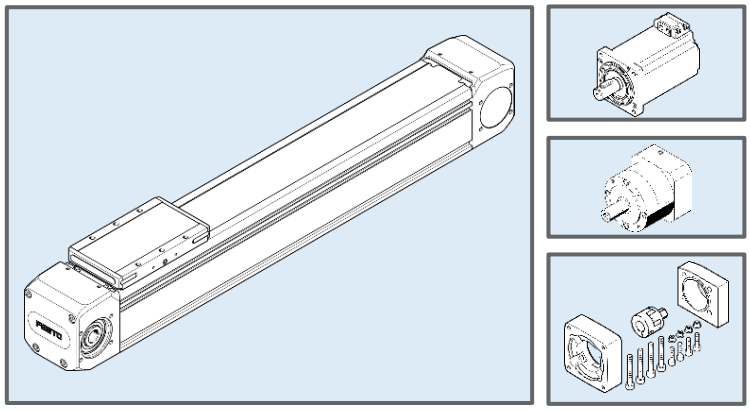
危険速度領域での
共振による不具合を解消

ストローク-許容速度特性の例：ELGD-BS-80



電動アクチュエータの購入方法

購入方法1　バラ購入　お得！



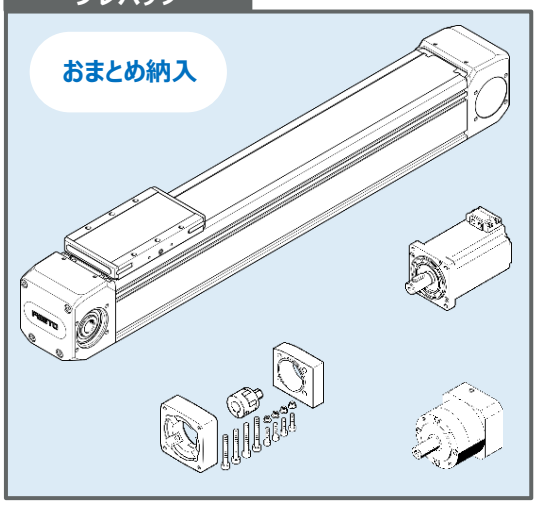
構成部品をそれぞれ個別に購入します。
Festoの部品は全て製品番号や形式がありますので、必要な部品を手配してください。
Festo各国どこでも同じものを購入可能。
お客様ご自身で組立を行うスタイルです。

ベルトやカップリングなどのスペアパーツも購入可能です。

購入方法2　プレパックまたはアッセンブリ（本書）　おすすめ

CS Note(カスタマソリューションノート)は日本国内でFestoの電動アクチュエータを簡単に購入するための**ローカルサービス**です。
対象製品に日本のモータを組み合わせた仕様と図面をご用意し、電動アクチュエータをひとつの形式でプレパックまたはアッセンブリで販売いたします。
CADデータは各構成部品毎取得していただき、**CS Note**の図面を参考に組み合わせてください。

プレパック

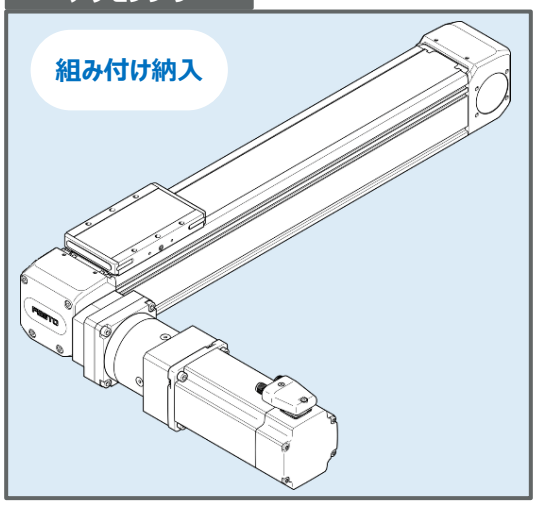


ご指定の形式の構成部品をまとめて出荷します。
プレパック形式でご指示ください。

プレパック形式の例

ELGD-TB-KF-60-500-0H-PU2+PP60H-CP04-M520
プレパック

アッセンブリ



ご指定のモータを組み付けて出荷します。
アッセンブリ形式でご指示ください。

アッセンブリ形式の例

ELGD-TB-KF-60-500-0H-PU2+AS60H-LVCP04-OM520
アッセンブリ　取付位置　ケーブル向き

※アッセンブリの場合はモータ取付位置やケーブル向きをご指定ください。

Note

ローカルサービスのため、プレパック形式やアッセンブリ形式でのご注文は**日本国内限定**です。

購入方法3　フルカスタム

・他のモータや減速機を取り付けられるようにして欲しい
・支給したモータを取り付けて欲しい
・アクセサリもまとめて一つの形式で手配したい
・組んだ状態のCADデータが欲しい
・部品に追加工して欲しい
・最高速度3000mm/sで動かしたい　　など

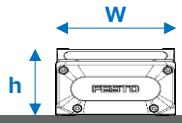
お客様のご要望に合わせて**Festoのセールスエンジニア**がご対応いたします。

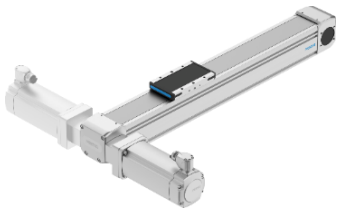
ラインナップ

ELGD+サーボモータの組み合わせ

CS Noteで紹介する三菱電機などの日本のサーボモータを組み合わせた場合の仕様目安です。詳細は各サイズのページをご参照ください。

TB：ベルト駆動





	W	h	ストローク(1mm単位で選択可能) 0 1000 2000 3000 4000 5000 6000 7000 8000
ELGD-TB-KF-60	62	82	50～8500
ELGD-TB-KF-80	82	99	50～8500
ELGD-TB-KF-120	123	126.5	50～8500
ELGD-TB-KF-WD-100	102	70	50～8500
ELGD-TB-KF-WD-120	123	82	50～8500

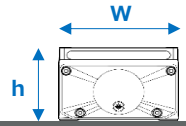
WITTENSTEIN社の遊星歯車減速機**CPシリーズ**を標準採用。

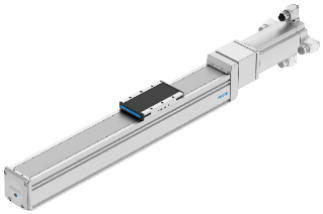


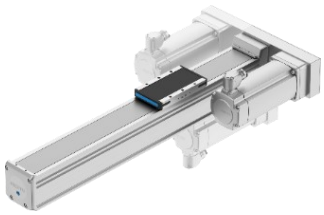
サイズ	モータ容量 [W]	ベルト送り量 [mm]	減速比	定格速度 [mm/s]	可搬質量 [kg] 水平
60	200	99	3	1650	15
			4	1238	30
			5	990	40
80	400	135	3	2250	10
			4	1688	20
			5	1350	40
			7	964	60
120	750	175	3	2917	10
			4	2188	30
			5	1750	50
			7	1250	70

サイズ	モータ容量 [W]	ベルト送り量 [mm]	減速比	定格速度 [mm/s]	可搬質量 [kg] 水平
WD-100	100	84	4	1050	6
			5	840	12
			7	600	24
WD-120	400	120	3	2000	10
			4	1500	30
			5	1200	50

BS：ボールねじ駆動







	W	h	ストローク(1mm単位で選択可能) 0 500 1000 1500 2000 2500
ELGD-BS-KF-60	62	82	50～1000
ELGD-BS-KF-80	82	99	50～2000
ELGD-BS-KF-120	123	126.5	50～2500
ELGD-BS-KF-WD-100	102	70	50～1000
ELGD-BS-KF-WD-120	123	82	50～1500

サイズ	モータ容量 [W]	リード [mm]	定格速度 [mm/s]	可搬質量 [kg] 水平	垂直
60	200	5	250	50	15
		10	500	50	8
80	400	5	250	90	45
		10	500	90	30
		20	1000	70	15
120	1000	10	500	150	50
		30	1500	100	15

サイズ	モータ容量 [W]	リード [mm]	定格速度 [mm/s]	可搬質量 [kg] 水平	垂直
WD-100	200	10	500	60	15
WD-120	400	10	500	100	30

Note

組み合わせの仕様は一定の条件下で計算した代表例です。仕様は各社モータ及び減速機の性能により変わります。
お客様の条件に合わせて最適な組み合わせをご提案することも可能ですので、「もう少し速度を上げたい」、「サイズを変えずにもっと重いものを運びたい」など、ご要望がありましたらFestoまたは弊社代理店まで、お気軽にお問い合わせください。

ELGD-TB

FESTO

ELGD-TB-KF-60	本体幅 62mm	ベルト駆動	繰り返し位置決め精度 ±0.04mm	ストローク Max.8500mm	サーボモータ

形式表示

アクチュエータ							アッセンブリ								
ELGD-TB-KF-60-	2000	-0H	-L		-	PU2	+	AS	60H-	LV	CP	03	-	O	M5	20
	1		2	3		4		5		6	7	8		9	10	11

1	ストローク
50～8500	50～8500mm (1mmピッチ)

2	オプション：テーブルタイプ
無記入	標準
-L	ロング

3	オプション：追加テーブル
無記入	無
-ZL	左側
-ZR	右側

4	ベルト種類
PU2	耐油対応：歯布付きPU･スチール芯線
PU1	食品対応：FDA認証PU･スチール芯線

5	出荷形態
AS	アッセンブリ
PP	プレパック

6	モータ取付位置※図1参照
無記入	プレパック
LH	LH側
LV	LV側

7	減速機：WITTENSTEIN
CP	CP015S-MF1

8	減速比
03	1/3
04	1/4
05	1/5

9	ケーブルの向き※図1参照
無記入	プレパック又はモータ無
O	O側
L	L側
R	R側
U	U側

10	モータ種類
SV	モータ無
M5	三菱電機J5
M4	三菱電機J4

11	モータ定格出力
無記入	モータ無
20	200W

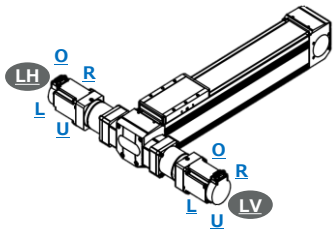


図1：モータ取付位置とケーブルの向き

仕様

ベルト送り量		[mm]	99	
プーリ有効径		[mm]	31.51	
繰り返し位置決め精度		[mm]	±0.04	
テーブルタイプ			標準	ロング
許容荷重 ※1	Fy	[N]	2200	4400
	Fz	[N]	2200	4400
許容モーメント ※1	Mx	[Nm]	38	75
	My	[Nm]	15	150
	Mz	[Nm]	15	140
強度限界 ※2	Fy	[N]	1945	3890
	Fz	[N]	2000	3600
	Mx	[Nm]	41	85
	My	[Nm]	36	128
	Mz	[Nm]	36	133
質量	基本	[kg]	2.49	2.91
	加算	[kg/0.1m]	0.49	
	アキシャルキット	[kg]	0.45	
	減速機	[kg]	1.40	
使用周囲温度範囲※3		[℃]	0～60	
保護等級※3			IP40	

モータ定格出力		[W]	200		
減速比※4			1/3	1/4	1/5
定格速度		[mm/s]	1650	1238	990
可搬質量※5	標準テーブル	[kg]	15	30	35
	ロングテーブル	[kg]	15	30	35

※1 寿命目安5000kmの値です。寿命計算にご使用ください。
※2 アクチュエータの強度限界です。この値を超えないようにご使用ください。
※3 モータ･減速機は含みません。各メーカーの仕様をご確認ください。
※4 の減速比はモータの瞬時最大トルクが発生する際にアクチュエータの入力トルク上限を超えます。
アクチュエータの入力上限は5.5Nmです。
※5 最大ストロークでの加速度3m/s²、デューティ50%の目安値です。
運転条件や各モータの能力(許容イナーシャなど)によって可搬質量は変わります。

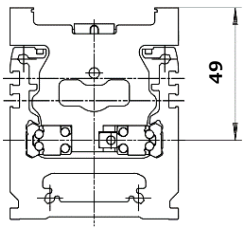


図2：ガイド中心からテーブル取付面までの高さ
許容モーメントや強度限界を検討する際は、
この高さを考慮して計算ください。

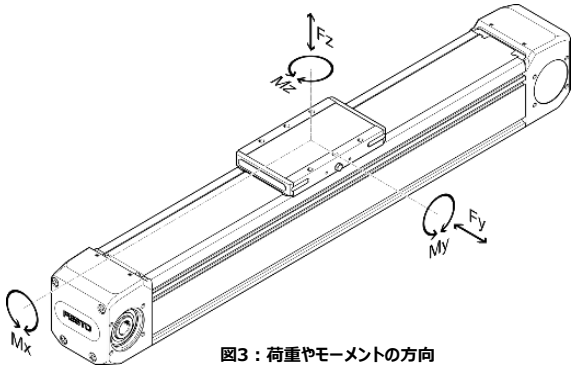
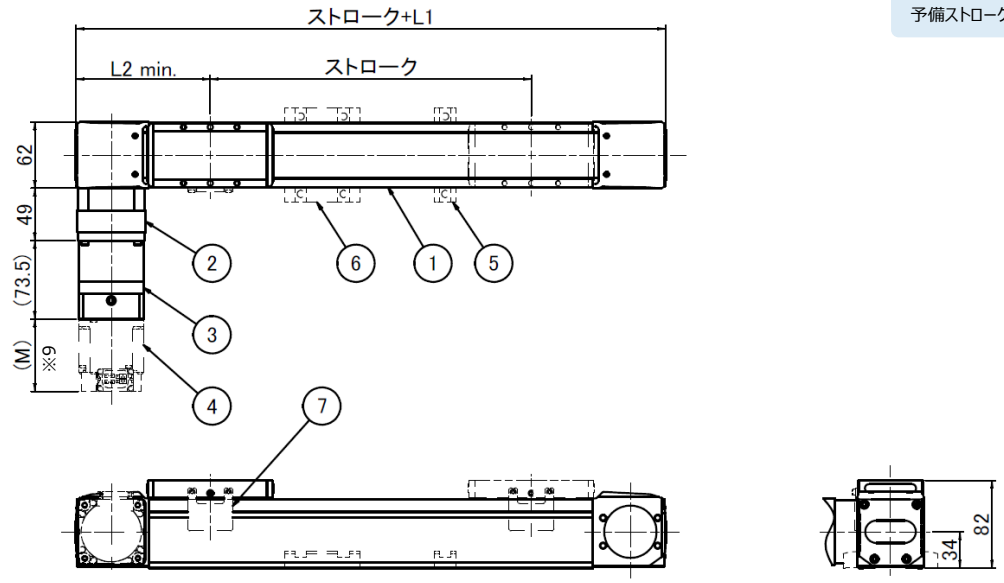


図3：荷重やモーメントの方向

外形寸法図(モータ取付位置：LV)

ELGD-TB-KF-60

Note
予備ストロークは6mm(片側3mm)です。



テーブルタイプ	L1	L2
標準	251	125.5
ロング	292	146

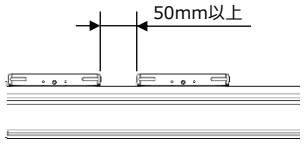
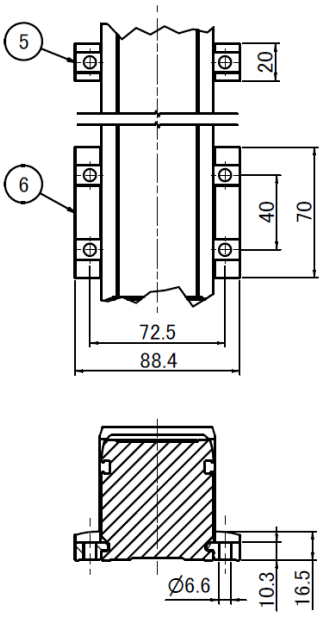


図4：追加テーブルの最小距離
テーブル間は50mm以上離してください。
有効ストロークは追加テーブル全長とテーブル間を離した距離が減少します。

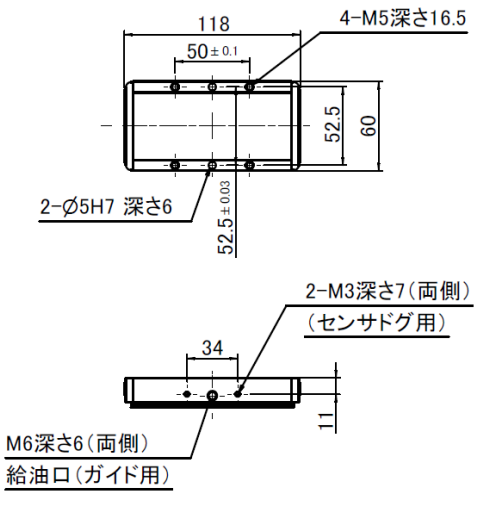
項目	名称	形式	備考	製品番号※8
1	アクチュエータ	ELGD-TB-KF-60-		8176884
2	アキシャルキット	EAMM-A-N48-60H-G2		8197465
3	減速機	CP015S-MF1-□-0C1-2S/____※6	WITTENSTEIN	HPリンク
4	サーボモータ	ご指定のモータ	モータ情報はP31参照	
5	本体取付金具	EAHF-E24-60-P-S	アクセサリ(別売)※7	8197128
6	本体取付金具	EAHF-E24-60-P	アクセサリ(別売)※7	8197132
7	センサドグ	EAPM-E24-60-SLS	アクセサリ(別売)※7	8197117

※6 減速機形式の□には減速比を表す数字、____にはモータ形式が入ります。
※7 アクセサリ詳細はP25～26をご参照ください。
※8 PDF・Web版は製品番号に各部品のWebページがリンクされています。
各部品の詳細情報の閲覧やCADデータのダウンロードが可能です。
※9 モータ全長（M）はP31をご参照ください。

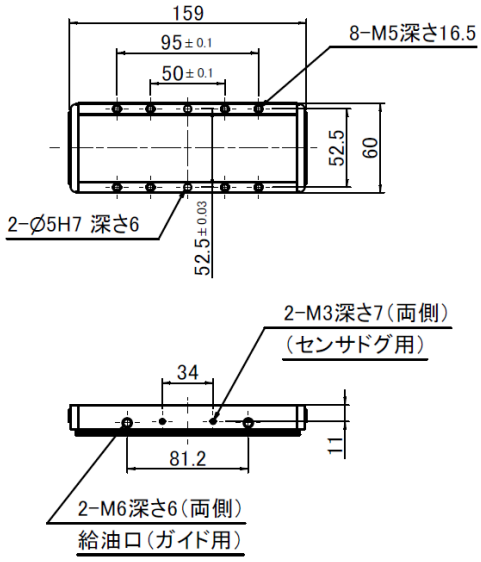
本体取付金具



標準テーブル・追加テーブル



ロングテーブル



ELGD-TB

FESTO

ELGD-TB-KF-80	本体幅 82mm	ベルト駆動	繰り返し位置決め精度 ±0.04mm	ストローク Max.8500mm	サーボモータ

形式表示

	アクチュエータ							アッセンブリ									
ELGD-TB-KF-80-	5000	-0H	-L		-	PU2	+	AS	60H-	LV	CP	03	-	O	M5	40
	1		2	3		4		5		6	7	8		9	10	11

1	ストローク
50～8500	50～8500mm (1mmピッチ)

2	オプション：テーブルタイプ
無記入	標準
-L	ロング

3	オプション：追加テーブル
無記入	無
-ZL	左側
-ZR	右側

4	ベルト種類
PU2	耐油対応：歯布付きPU･スチール芯線
PU1	食品対応：FDA認証PU･スチール芯線

5	出荷形態
AS	アッセンブリ
PP	プレパック

6	モータ取付位置※図1参照
無記入	プレパック
LH	LH側
LV	LV側

7	減速機：WITTENSTEIN
CP	CP015S-MF1

8	減速比
03	1/3
04	1/4
05	1/5
07	1/7

9	ケーブルの向き※図1参照
無記入	プレパック又はモータ無
O	O側
L	L側
R	R側
U	U側

10	モータ種類
SV	モータ無
M5	三菱電機J5
M4	三菱電機J4

11	モータ定格出力
無記入	モータ無
40	400W

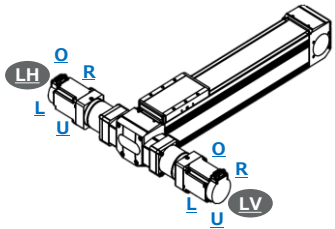


図1：モータ取付位置とケーブルの向き

仕様

ベルト送り量		[mm]	135	
プーリ有効径		[mm]	42.97	
繰り返し位置決め精度		[mm]	±0.04	
テーブルタイプ			標準	ロング
許容荷重 ※1	Fy	[N]	4200	8433
	Fz	[N]	4200	8400
許容モーメント ※1	Mx	[Nm]	106	200
	My	[Nm]	42	390
	Mz	[Nm]	42	390
強度限界 ※2	Fy	[N]	2800	5500
	Fz	[N]	3500	5600
	Mx	[Nm]	106	200
	My	[Nm]	80	356
	Mz	[Nm]	79	383
質量	基本	[kg]	4.72	6.03
	加算	[kg/0.1m]	0.79	
	アキシャルキット	[kg]	0.40	
	減速機	[kg]	1.40	
使用周囲温度範囲※3		[℃]	0～60	
保護等級※3			IP40	

モータ定格出力		[W]	400			
減速比※4			1/3	1/4	1/5	1/7
定格速度		[mm/s]	2250	1688	1350	964
可搬質量※5	標準テーブル	[kg]	10	20	40	60
	ロングテーブル	[kg]	10	20	40	60

※1 寿命目安5000kmの値です。寿命計算にご使用ください。
※2 アクチュエータの強度限界です。この値を超えないようにご使用ください。
※3 モータ･減速機は含みません。各メーカーの仕様をご確認ください。
※4 　　の減速比はモータの瞬時最大トルクが発生する際にアクチュエータの入力トルク上限を超えます。
アクチュエータの入力上限は17.2Nmです。
※5 最大ストロークでの加速度3m/s²、デューティ50%の目安値です。
運転条件や各モータの能力(許容イナーシャなど)によって可搬質量は変わります。

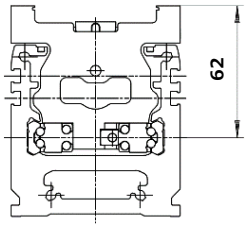


図2：ガイド中心からテーブル取付面までの高さ
許容モーメントや強度限界を検討する際は、
この高さを考慮して計算ください。

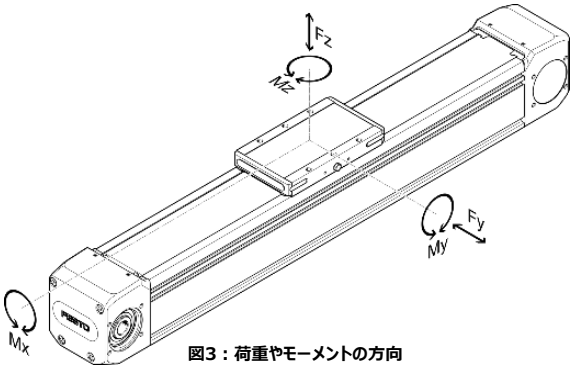


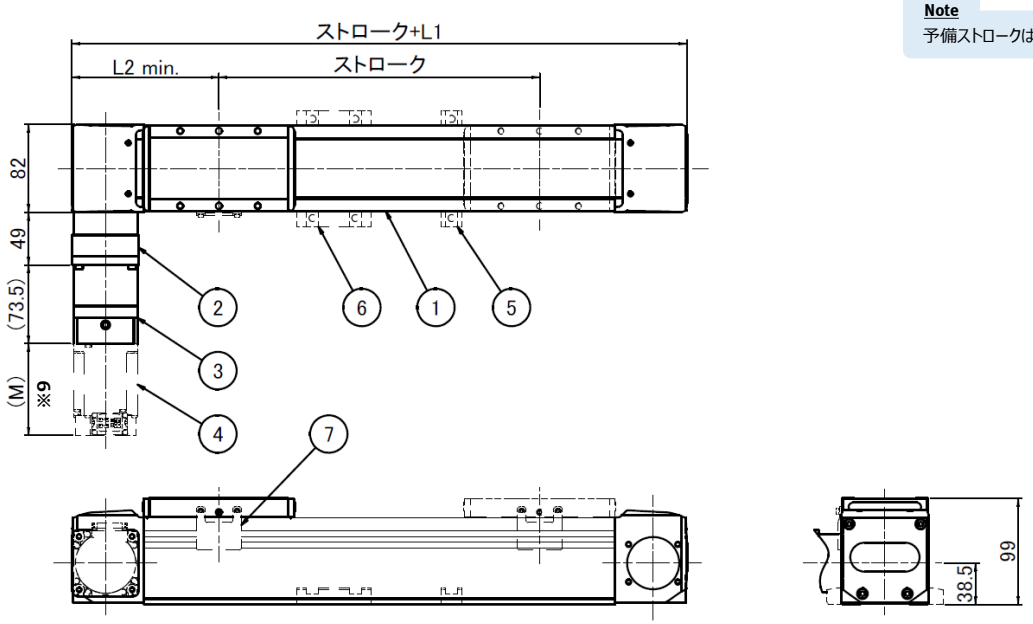
図3：荷重やモーメントの方向

CS Note

外形寸法図(モータ取付位置：LV)

ELGD-TB-KF-80

Note
予備ストロークは6mm(片側3mm)です。



テーブルタイプ	L1	L2
標準	275	137.5
ロング	353	176.5

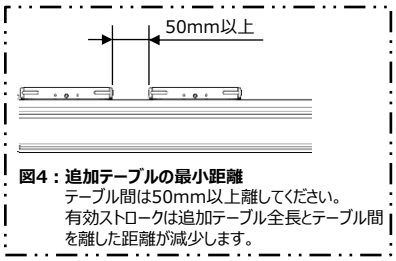
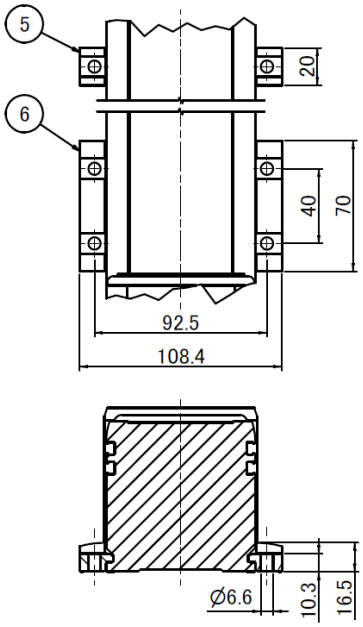


図4：追加テーブルの最小距離
テーブル間は50mm以上離してください。
有効ストロークは追加テーブル全長とテーブル間を離した距離が減少します。

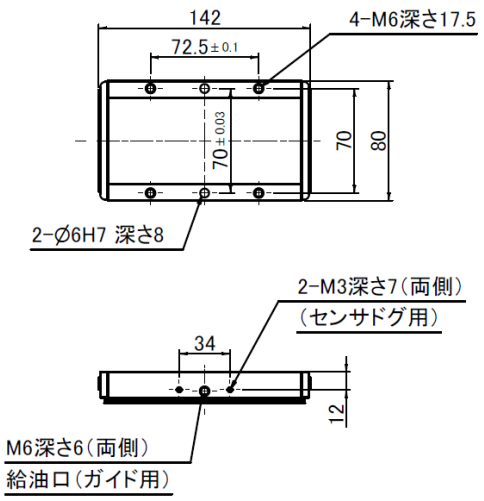
項目	名称	形式	備考	製品番号※8
1	アクチュエータ	ELGD-TB-KF-80-		8176885
2	アキシャルキット	EAMM-A-L48-60H-G2		8197458
3	減速機	CP015S-MF1-□-0C1-2S/____※6	WITTENSTEIN	HPリンク
4	サーボモータ	ご指定のモータ	モータ情報はP31参照	
5	本体取付金具	EAHF-E24-60-P-S	アクセサリ(別売)※7	8197128
6	本体取付金具	EAHF-E24-60-P	アクセサリ(別売)※7	8197132
7	センサドグ	EAPM-E24-60-SLS	アクセサリ(別売)※7	8197117

※6 減速機形式の□には減速比を表す数字、____にはモータ形式が入ります。
※7 アクセサリ詳細はP25～26をご参照ください。
※8 PDF・Web版は製品番号に各部品のWebページがリンクされています。
各部品の詳細情報の閲覧やCADデータのダウンロードが可能です。
※9 モータ全長（M）はP31をご参照ください。

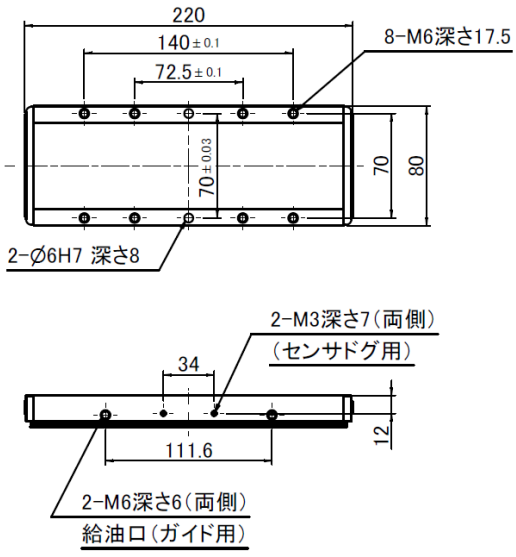
本体取付金具



標準テーブル・追加テーブル



ロングテーブル



ELGD-TB

FESTO

ELGD-TB-KF-120	本体幅 123mm	ベルト駆動	繰り返し位置決め精度 ±0.04mm	ストローク Max.8500mm	サーボモータ

形式表示

アクチュエータ								アッセンブリ										
ELGD-TB-KF-120-	8500	-0H	-L		-	PU2	+	AS	80G-	LV	CP	05	-	O	M5	75
	1		2	3		4		5		6	7	8		9	10	11

1	ストローク
50～8500	50～8500mm (1mmピッチ)

2	オプション：テーブルタイプ
無記入	標準
-L	ロング

3	オプション：追加テーブル
無記入	無
-ZL	左側
-ZR	右側

4	ベルト種類
PU2	耐油対応：歯布付きPU･スチール芯線
PU1	食品対応：FDA認証PU･スチール芯線

5	出荷形態
AS	アッセンブリ
PP	プレパック

6	モータ取付位置※図1参照
無記入	プレパック
LH	LH側
LV	LV側

7	減速機：WITTENSTEIN
CP	CP025S-MF1

8	減速比
03	1/3
04	1/4
05	1/5
07	1/7

9	ケーブルの向き※図1参照
無記入	プレパック又はモータ無
O	O側
L	L側
R	R側
U	U側

10	モータ種類
SV	モータ無
M5	三菱電機J5
M4	三菱電機J4

11	モータ定格出力
無記入	モータ無
75	750W

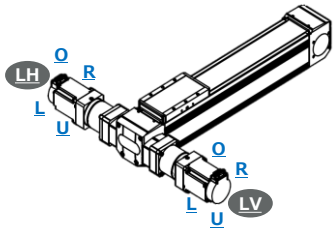


図1：モータ取付位置とケーブルの向き

仕様

ベルト送り量		[mm]	175	
プーリ有効径		[mm]	55.7	
繰り返し位置決め精度		[mm]	±0.04	
テーブルタイプ			標準	ロング
許容荷重 ※1	Fy	[N]	4300	8400
	Fz	[N]	4300	8400
許容モーメント ※1	Mx	[Nm]	170	350
	My	[Nm]	50	620
	Mz	[Nm]	60	580
強度限界 ※2	Fy	[N]	2957	5914
	Fz	[N]	6500	9000
	Mx	[Nm]	251	520
	My	[Nm]	80	674
	Mz	[Nm]	105	527
質量	基本	[kg]	10.43	13.08
	加算	[kg/0.1m]	1.16	
	アキシャルキット	[kg]	1.67	
	減速機	[kg]	2.90	
使用周囲温度範囲※3		[℃]	0～60	
保護等級※3			IP40	

モータ定格出力		[W]	750			
減速比※4			1/3	1/4	1/5	1/7
定格速度		[mm/s]	2917	2188	1750	1250
可搬質量※5	標準テーブル	[kg]	10	30	50	70
	ロングテーブル	[kg]	10	30	50	70

※1 寿命目安5000kmの値です。寿命計算にご使用ください。
※2 アクチュエータの強度限界です。この値を超えないようにご使用ください。
※3 モータ･減速機は含みません。各メーカーの仕様をご確認ください。
※4 の減速比はモータの瞬時最大トルクが発生する際にアクチュエータの入力トルク上限を超えます。
アクチュエータの入力上限は36.2Nmです。
※5 最大ストロークでの加速度3m/s²、デューティ50%の目安値です。
運転条件や各モータの能力(許容イナーシャなど)によって可搬質量は変わります。

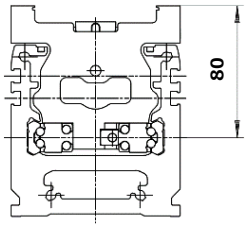


図2：ガイド中心からテーブル取付面までの高さ
許容モーメントや強度限界を検討する際は、
この高さを考慮して計算ください。

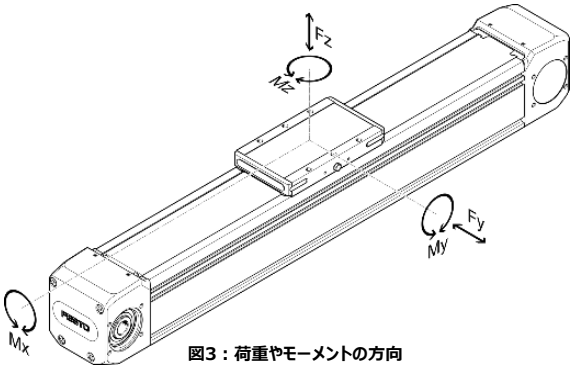
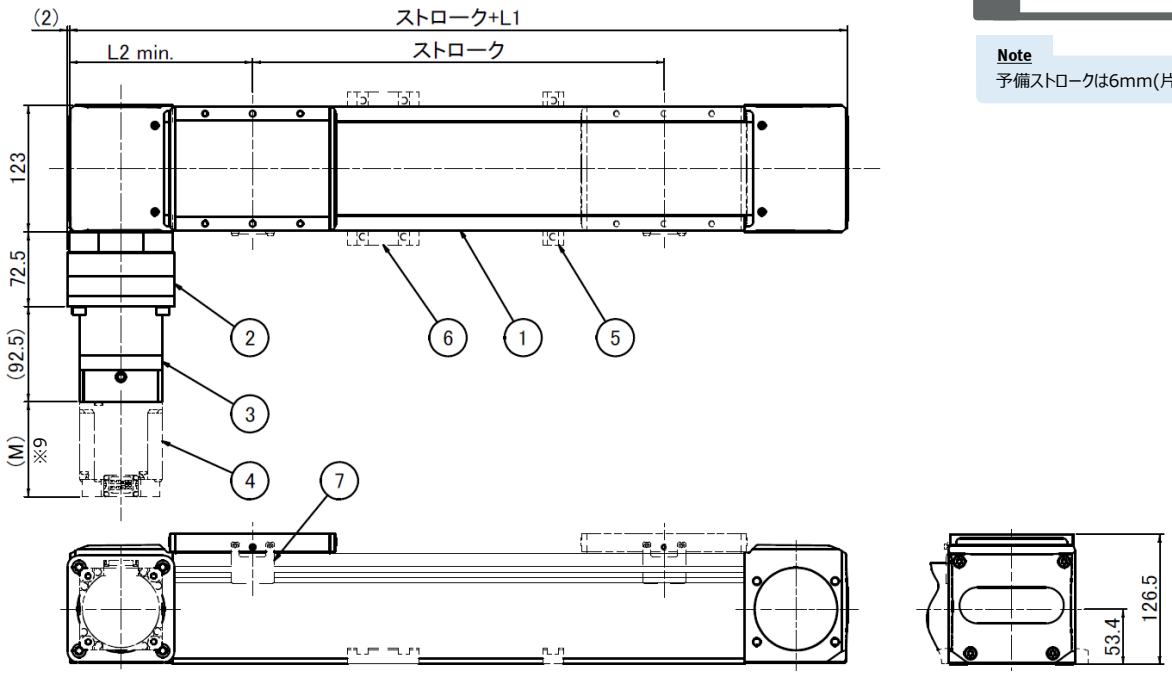


図3：荷重やモーメントの方向

CS Note

外形寸法図(モータ取付位置：LV)

ELGD-TB-KF-120



Note
予備ストロークは6mm(片側3mm)です。

テーブルタイプ	L1	L2
標準	356	178
ロング	457	228.5

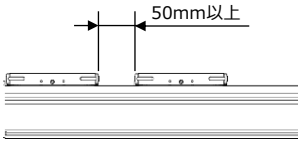
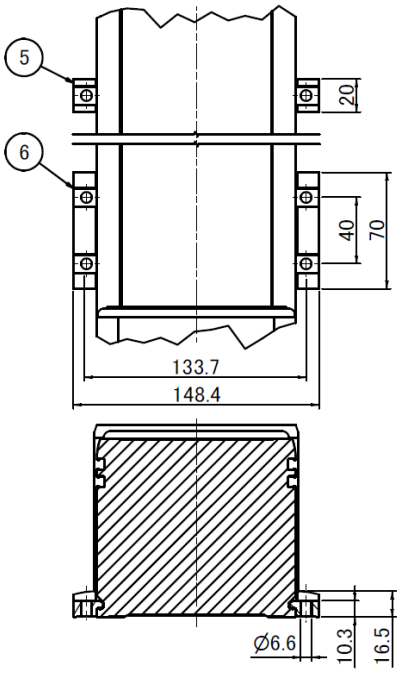


図4：追加テーブルの最小距離
テーブル間は50mm以上離してください。
有効ストロークは追加テーブル全長とテーブル間を離した距離が減少します。

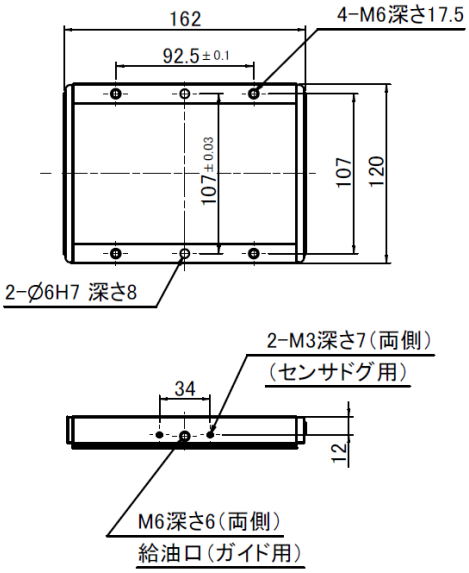
項目	名称	形式	備考	製品番号※8
1	アクチュエータ	ELGD-TB-KF-120-		8176886
2	アキシャルキット	EAMM-A-N80-80G-G2		8197471
3	減速機	CP025S-MF1-□-0E1-2S/____※6	WITTENSTEIN	HPリンク
4	サーボモータ	ご指定のモータ	モータ情報はP31参照	
5	本体取付金具	EAHF-E24-60-P-S	アクセサリ(別売)※7	8197128
6	本体取付金具	EAHF-E24-60-P	アクセサリ(別売)※7	8197132
7	センサドグ	EAPM-E24-60-SLS	アクセサリ(別売)※7	8197117

※6 減速機形式の□には減速比を表す数字、____にはモータ形式が入ります。
※7 アクセサリ詳細はP25～26をご参照ください。
※8 PDF・Web版は製品番号に各部品のWebページがリンクされています。
各部品の詳細情報の閲覧やCADデータのダウンロードが可能です。
※9 モータ全長（M）はP31をご参照ください。

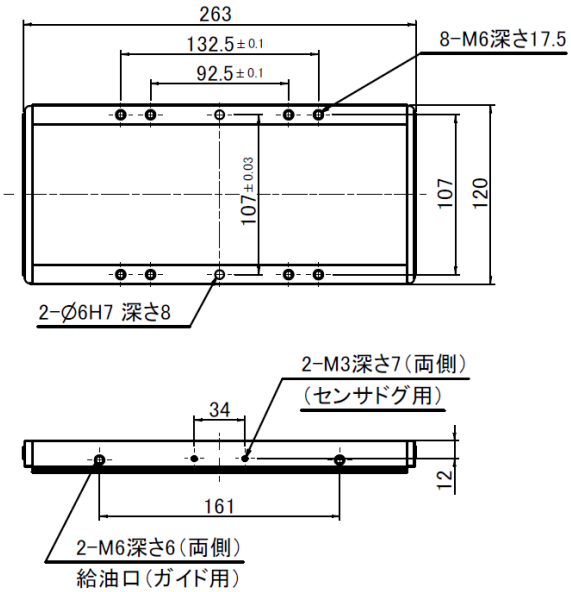
本体取付金具



標準テーブル・追加テーブル



ロングテーブル



ELGD-TB-WD

FESTO

ELGD-TB-KF-WD-100	本体幅 102mm	ベルト駆動	繰り返し位置決め精度 ±0.04mm	ストローク Max.8500mm	サーボモータ

形式表示

アクチュエータ							アッセンブリ								
ELGD-TB-KF-WD-100-	4000	-0H	-L		-	PU2	+	AS	40G-	LV	CP	04	-	O	M5	10
	1		2	3		4		5		6	7	8		9	10	11

1	ストローク
50～8500	50～8500mm (1mmピッチ)

2	テーブルタイプ
-L	ロング

3	オプション：追加テーブル
無記入	無
-ZL	左側
-ZR	右側

4	ベルト種類
PU2	耐油対応：歯布付きPU･スチール芯線
PU1	食品対応：FDA認証PU･スチール芯線

5	出荷形態
AS	アッセンブリ
PP	プレパック

6	モータ取付位置※図1参照
無記入	プレパック
LH	LH側
LV	LV側

7	減速機：WITTENSTEIN
CP	CP005S-MF1

8	減速比
04	1/4
05	1/5
07	1/7

9	ケーブルの向き※図1参照
無記入	プレパック又はモータ無
O	O側
L	L側
R	R側
U	U側

10	モータ種類
SV	モータ無
M5	三菱電機J5
M4	三菱電機J4

11	モータ定格出力
無記入	モータ無
10	100W

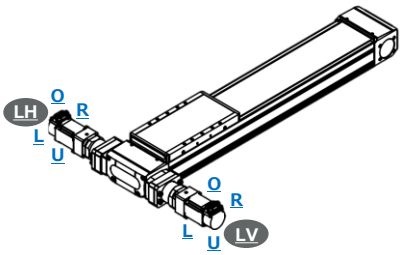


図1：モータ取付位置とケーブルの向き

仕様

ベルト送り量		[mm]	84
プーリ有効径		[mm]	26.74
繰り返し位置決め精度		[mm]	±0.04
テーブルタイプ			ロング
許容荷重 ※1	Fy	[N]	4376
	Fz	[N]	4286
許容モーメント ※1	Mx	[Nm]	130
	My	[Nm]	200
	Mz	[Nm]	200
強度限界 ※2	Fy	[N]	4092
	Fz	[N]	2250
	Mx	[Nm]	150
	My	[Nm]	191
	Mz	[Nm]	270
質量	基本	[kg]	3.86
	加算	[kg/0.1m]	0.55
	アキシャルキット	[kg]	0.23
	減速機	[kg]	0.50
使用周囲温度範囲※3		[℃]	0～60
保護等級※3			IP40

モータ定格出力	[W]	100	
減速比※4		1/4	1/5	1/7
定格速度	[mm/s]	1050	840	600
可搬質量※5 ロングテーブル	[kg]	6	12	24

※1 寿命目安5000kmの値です。寿命計算にご使用ください。
※2 アクチュエータの強度限界です。この値を超えないようにご使用ください。
※3 モータ･減速機は含みません。各メーカーの仕様をご確認ください。
※4 　　の減速比はモータの瞬時最大トルクが発生する際にアクチュエータの入力トルク上限を超えます。
アクチュエータの入力上限は3.2Nmです。
※5 最大ストロークでの加速度3m/s²、デューティ50%の目安値です。
運転条件や各モータの能力(許容イナーシャなど)によって可搬質量は変わります。

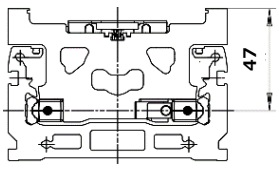


図2：ガイド中心からテーブル取付面までの高さ
許容モーメントや強度限界を検討する際は、
この高さを考慮して計算ください。

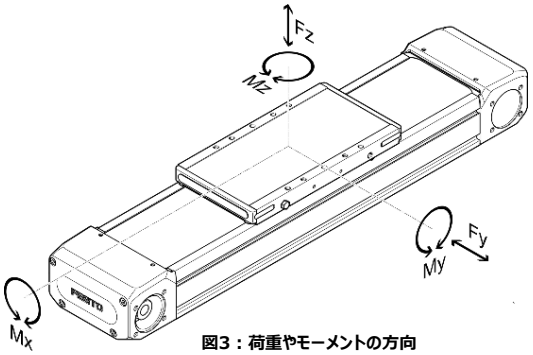


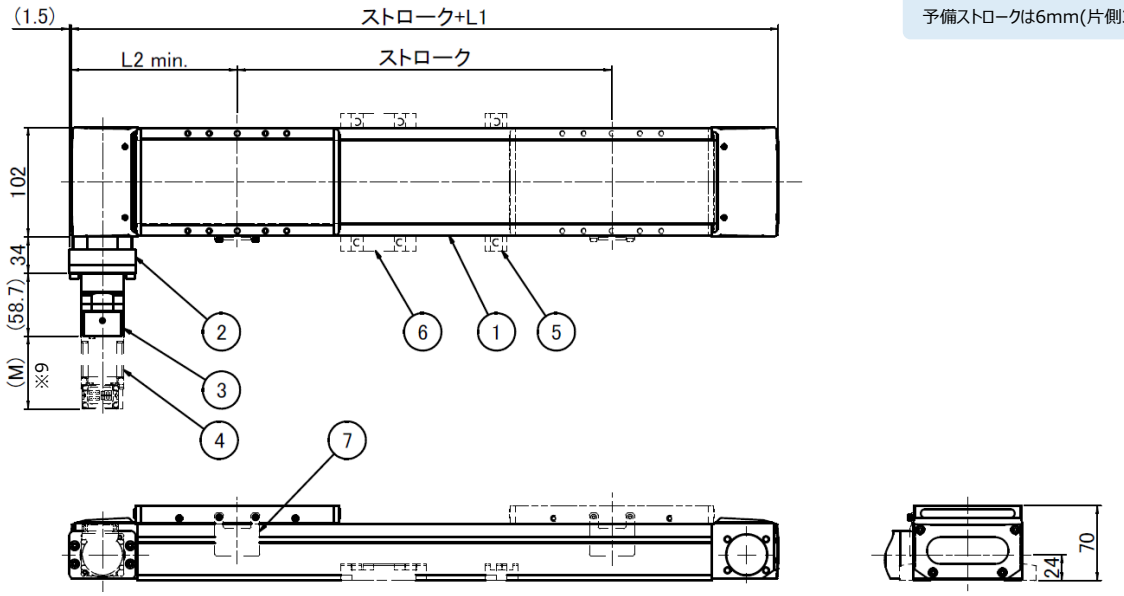
図3：荷重やモーメントの方向

CS Note

外形寸法図(モータ取付位置：LV)

ELGD-TB-KF-WD-100

Note
予備ストロークは6mm(片側3mm)です。



テーブルタイプ	L1	L2
ロング	311	155.5

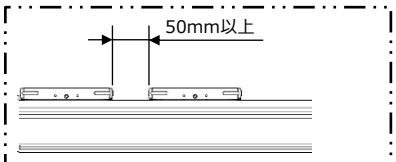
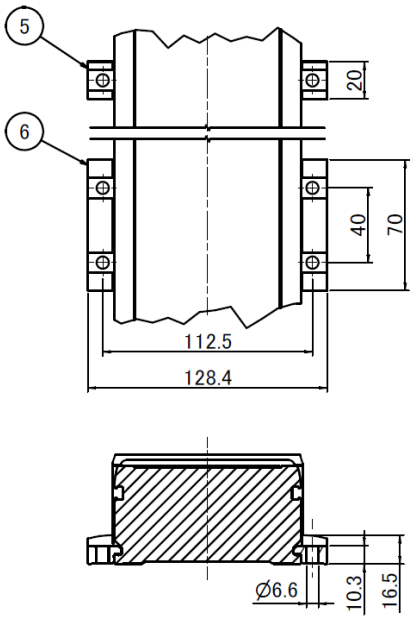


図4：追加テーブルの最小距離
テーブル間は50mm以上離してください。
有効ストロークは追加テーブル全長とテーブル間を離した距離が減少します。

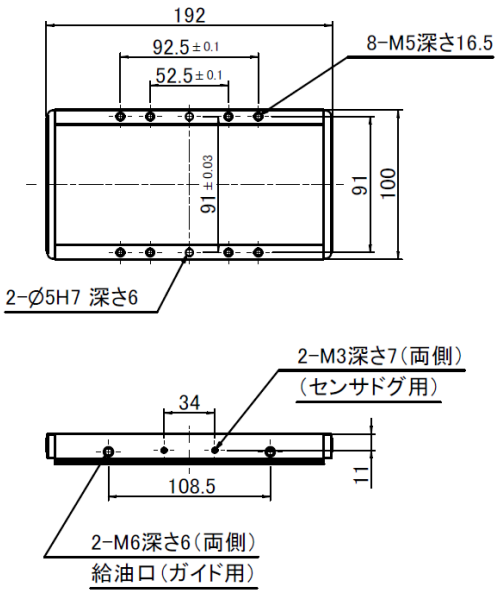
項目	名称	形式	備考	製品番号※8
1	アクチュエータ	ELGD-TB-KF-WD-100-		8176888
2	アキシャルキット	EAMM-A-L38-40G-G2		8197448
3	減速機	CP005S-MF1-□-0B1-2S/____※6	WITTENSTEIN	HPリンク
4	サーボモータ	ご指定のモータ	モータ情報はP31参照	
5	本体取付金具	EAHF-E24-60-P-S	アクセサリ(別売)※7	8197128
6	本体取付金具	EAHF-E24-60-P	アクセサリ(別売)※7	8197132
7	センサドグ	EAPM-E24-60-SLS	アクセサリ(別売)※7	8197117

※6 減速機形式の□には減速比を表す数字、____にはモータ形式が入ります。
※7 アクセサリ詳細はP25～26をご参照ください。
※8 PDF・Web版は製品番号に各部品のWebページがリンクされています。
各部品の詳細情報の閲覧やCADデータのダウンロードが可能です。
※9 モータ全長（M）はP31をご参照ください。

本体取付金具



ロングテーブル・追加テーブル



ELGD-TB-WD

FESTO

ELGD-TB-KF-WD-120	本体幅 123mm	ベルト駆動	繰り返し位置決め精度 ±0.04mm	ストローク Max.8500mm	サーボモータ

形式表示

アクチュエータ							アッセンブリ								
ELGD-TB-KF-WD-120-	8000	-0H	-L		-	PU2	+ AS	60H-	LV	CP	05	-	O	M5	40
	1		2	3		4	5		6	7	8		9	10	11

1	ストローク
50～8500	50～8500mm (1mmピッチ)

2	テーブルタイプ
-L	ロング

3	オプション：追加テーブル
無記入	無
-ZL	左側
-ZR	右側

4	ベルト種類
PU2	耐油対応：歯布付きPU･スチール芯線
PU1	食品対応：FDA認証PU･スチール芯線

5	出荷形態
AS	アッセンブリ
PP	プレパック

6	モータ取付位置※図1参照
無記入	プレパック
LH	LH側
LV	LV側

7	減速機：WITTENSTEIN
CP	CP015S-MF1

8	減速比
03	1/3
04	1/4
05	1/5

9	ケーブルの向き※図1参照
無記入	プレパック又はモータ無
O	O側
L	L側
R	R側
U	U側

10	モータ種類
SV	モータ無
M5	三菱電機J5
M4	三菱電機J4

11	モータ定格出力
無記入	モータ無
40	400W

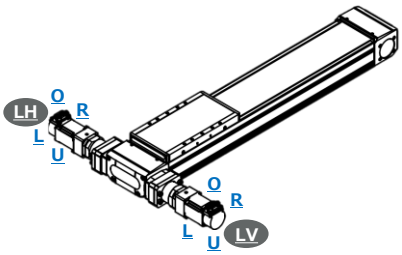


図1：モータ取付位置とケーブルの向き

仕様

ベルト送り量		[mm]	120
プーリ有効径		[mm]	38.2
繰り返し位置決め精度		[mm]	±0.04
テーブルタイプ			ロング
許容荷重 ※1	Fy	[N]	8000
	Fz	[N]	7200
許容モーメント ※1	Mx	[Nm]	330
	My	[Nm]	600
	Mz	[Nm]	540
強度限界 ※2	Fy	[N]	5914
	Fz	[N]	9071
	Mx	[Nm]	290
	My	[Nm]	563
	Mz	[Nm]	527
質量	基本	[kg]	6.50
	加算	[kg/0.1m]	0.78
	アキシャルキット	[kg]	0.45
	減速機	[kg]	1.40
使用周囲温度範囲※3		[℃]	0～60
保護等級※3			IP40

モータ定格出力	[W]	400		
減速比※4		1/3	1/4	1/5
定格速度	[mm/s]	2000	1500	1200
可搬質量※5	ロングテーブル [kg]	10	30	50

※1 寿命目安5000kmの値です。寿命計算にご使用ください。
※2 アクチュエータの強度限界です。この値を超えないようにご使用ください。
※3 モータ･減速機は含みません。各メーカーの仕様をご確認ください。
※4 [redacted]の減速比はモータの瞬時最大トルクが発生する際にアクチュエータの入力トルク上限を超えます。
アクチュエータの入力上限は9.55Nmです。
※5 最大ストロークでの加速度3m/s²、デューティ50%の目安値です。
運転条件や各モータの能力(許容イナーシャなど)によって可搬質量は変わります。

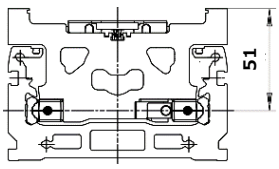


図2：ガイド中心からテーブル取付面までの高さ
許容モーメントや強度限界を検討する際は、
この高さを考慮して計算ください。

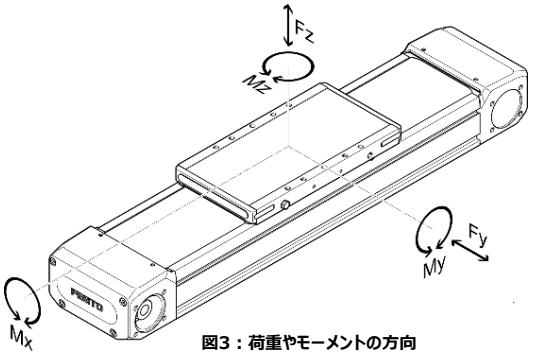
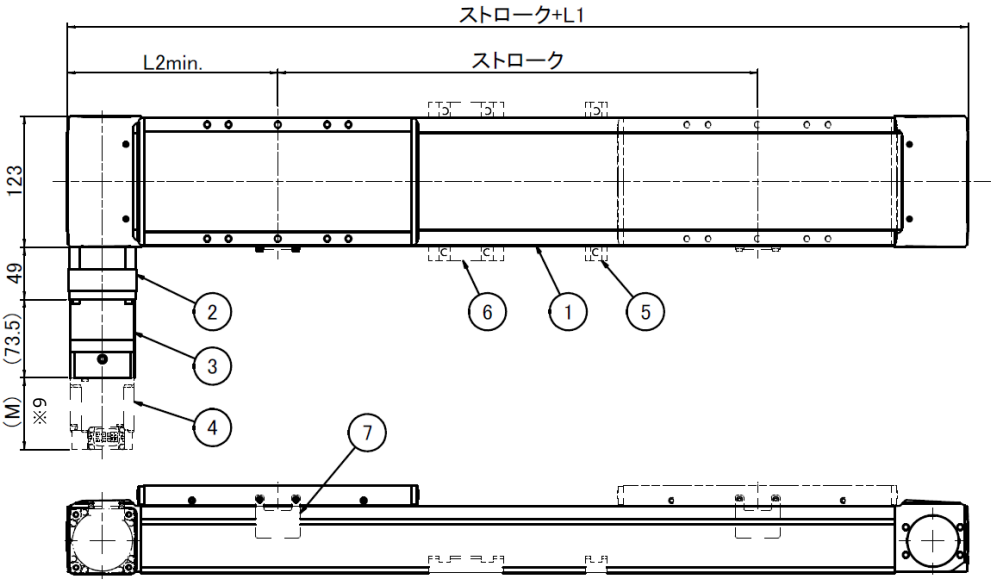
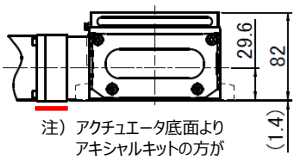


図3：荷重やモーメントの方向

外形寸法図(モータ取付位置：LV)

ELGD-TB-KF-WD-120





注）アクチュエータ底面より
アキシャルキットの方が
突出しています。

Note
予備ストロークは6mm(片側3mm)です。

テーブルタイプ	L1	L2
ロング	395	197.5

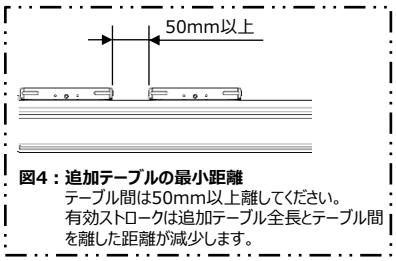
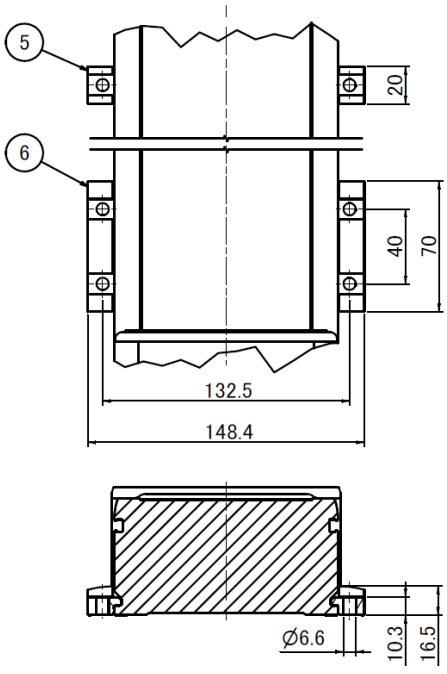


図4：追加テーブルの最小距離
テーブル間は50mm以上離してください。
有効ストロークは追加テーブル全長とテーブル間を離した距離が減少します。

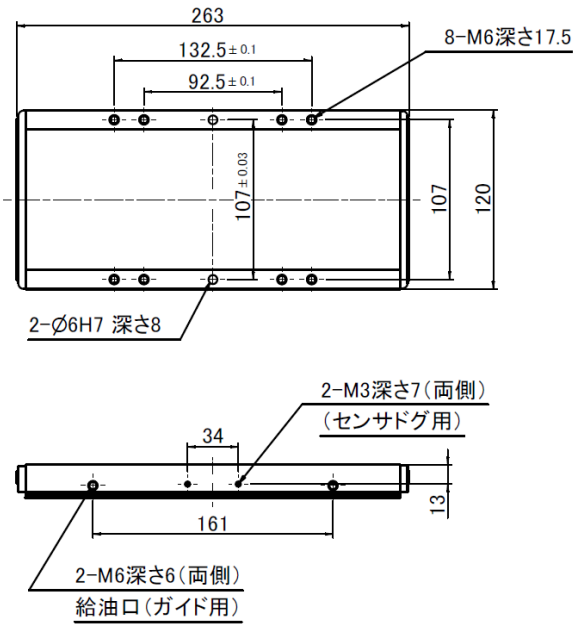
項目	名称	形式	備考	製品番号※8
1	アクチュエータ	ELGD-TB-KF-WD-120-		8176889
2	アキシャルキット	EAMM-A-N48-60H-G2		8197465
3	減速機	CP015S-MF1-□-0C1-2S/____※6	WITTENSTEIN	HPリンク
4	サーボモータ	ご指定のモータ	モータ情報はP31参照	
5	本体取付金具	EAHF-E24-60-P-S	アクセサリ(別売)※7	8197128
6	本体取付金具	EAHF-E24-60-P	アクセサリ(別売)※7	8197132
7	センサドグ	EAPM-E24-60-SLS	アクセサリ(別売)※7	8197117

※6 減速機形式の□には減速比を表す数字、____にはモータ形式が入ります。
※7 アクセサリ詳細はP25～26をご参照ください。
※8 PDF・Web版は製品番号に各部品のWebページがリンクされています。
各部品の詳細情報の閲覧やCADデータのダウンロードが可能です。
※9 モータ全長（M）はP31をご参照ください。

本体取付金具



ロングテーブル・追加テーブル



ELGD-BS

FESTO

ELGD-BS-KF-60	本体幅 62mm	ボールねじ駆動	繰り返し位置決め精度 ±0.01mm	ストローク Max.1000mm	サーボモータ

形式表示

アクチュエータ								アッセンブリ									
ELGD-BS-KF-60-	800	-0H-	10P		-L		+	AS	60PA-	P	B	-	H	M5	20	B	
	1		2	3	4	5		6		7	8		9	10	11	12	

1	ストローク
50～1000	50～1000mm (1mmピッチ)

2	リード
5P	5mm
10P	10mm

3	オプション：ボールねじサポート
無記入	無
-SU	ボールねじサポート付

※テーブルタイプにより、次のストロークから選択可能です。
標準：400mm以上　ロング：360mm以上

4	オプション：テーブルタイプ
無記入	標準
-L	ロング

5	オプション：追加テーブル
無記入	無
-ZR	右側

※追加テーブルとボールねじサポートは同時に選択できません。

6	出荷形態
AS	アッセンブリ
PP	プレパック

7	モータ取付キット※図1参照
A	アキシャルキット
P	パラレルキット

8	パラレルキットの折り返し方向※図2参照
無記入	プレパック又はアキシャルキット
B	B側
D	D側
F	F側

9	ケーブルの向き※図1図2参照
無記入	プレパック又はモータ無
O	O側
H	H側
V	V側
U	U側

10	モータ種類
SV	モータ無
M5	三菱電機J5
M4	三菱電機J4

11	モータ定格出力
無記入	モータ無
20	200W

12	電磁ブレーキ
無記入	モータ無又は電磁ブレーキ無
B	電磁ブレーキ付

Note
「パラレルキット」を選択し「モータ無」の場合は、「**プレパック**」をご指定ください。
パラレルキットはアクチュエータ側とモータ側とのベルトテンションの調整が必要なため、「モータ無」での「**アッセンブリ**」対応不可。

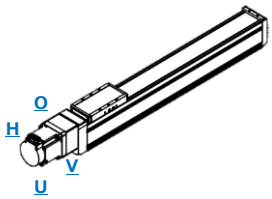


図1：アキシャルキットのケーブルの向き

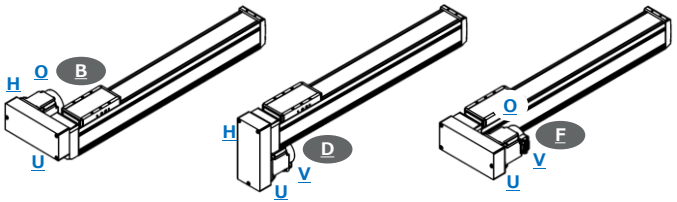


図2：パラレルキットの折り返し方向とケーブルの向き

仕様

ボールねじ径			[mm]	12
繰り返し位置決め精度			[mm]	±0.01
テーブルタイプ				標準 / ロング
許容荷重※1	Fy		[N]	2200 / 4075
	Fz		[N]	2200 / 4079
許容モーメント※1	Mx		[Nm]	37 / 65
	My		[Nm]	15 / 141
	Mz		[Nm]	15 / 139
強度限界※2	Fy		[N]	930 / 1650
	Fz		[N]	1300 / 2500
	Mx		[Nm]	31 / 70
	My		[Nm]	34 / 85
	Mz		[Nm]	26 / 45
質量	基本		[kg]	1.77 / 2.29
	加算	[kg/0.1m]		0.54
	アキシャルキット		[kg]	0.33
	パラレルキット		[kg]	0.60
使用周囲温度範囲※3			[℃]	0～60
保護等級※3				IP40

モータ定格出力			[W]	200	
ボールねじリード			[mm]	5	10
定格速度※4			[mm/s]	250	500
可搬質量※5	標準テーブル	水平	[kg]	25	25
		垂直	[kg]	6	6
	ロングテーブル	水平	[kg]	50	50
		垂直	[kg]	15	8

※1 寿命目安5000kmの値です。寿命計算にご使用ください。
※2 アクチュエータの強度限界です。この値を超えないようにご使用ください。
※3 モータは含みません。各メーカーの仕様をご確認ください。
※4 ストロークが長くなるとボールねじの危険速度の制限により定格速度を下回ることがあります。
ストロークの許容速度は図5をご参照ください。
※5 最大ストロークでの加速度3m/s²、デューティ50%の目安値です。
運転条件や各モータの能力(許容イナーシャなど)によって可搬質量は変わります。

Note
垂直取付で使用する際は、基本的にモータ位置が上側になるように設置してください。モータが下側になると、座屈の影響でストロークが長くなるほど搬送質量が制限されます。モータ位置を下側または押し付け動作を行いたい場合は、P29の座屈に関する技術資料をご参照ください。

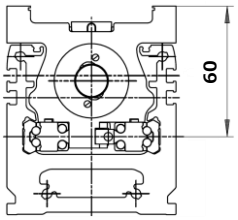


図3：ガイド中心からテーブル取付面までの高さ
許容モーメントや強度限界を検討する際は、この高さを考慮して計算ください。

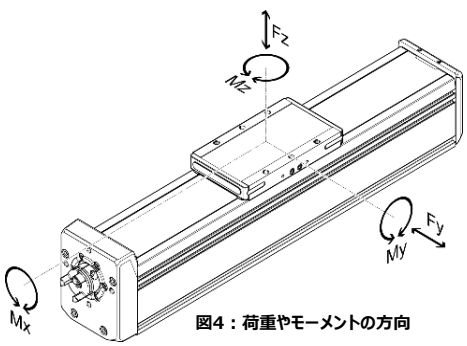
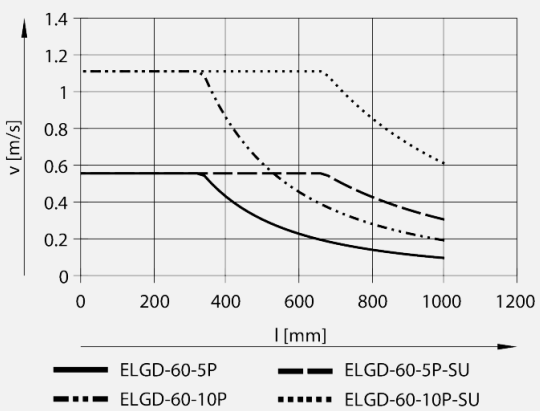


図4：荷重やモーメントの方向

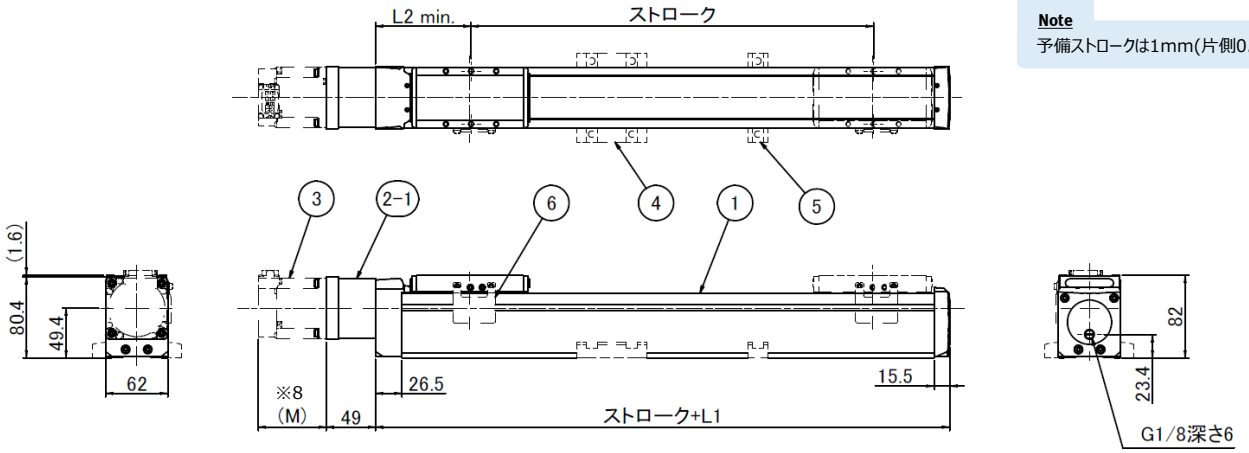
図5：ストローク-許容速度特性（標準テーブル）
※ロングテーブルの場合はストローク+40mmでグラフを参照してください



外形寸法図

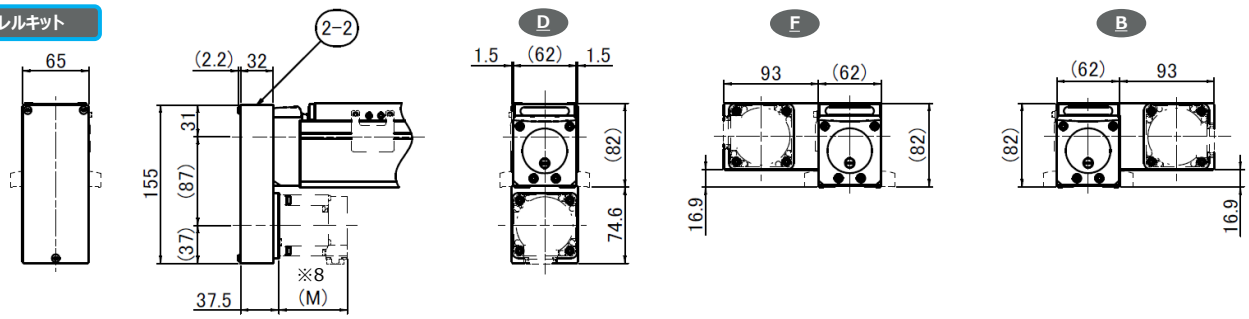
ELGD-BS-KF-60

アキシャルキット



Note
予備ストロークは1mm(片側0.5mm)です。

パラレルキット



ボールねじサポート	テーブルタイプ	L1	L2
無	標準	170.5	95
無	ロング	211.5	116.5
付	標準	178	95
付	ロング	226	116.5

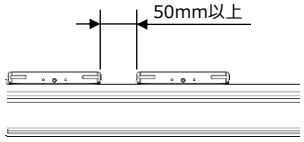
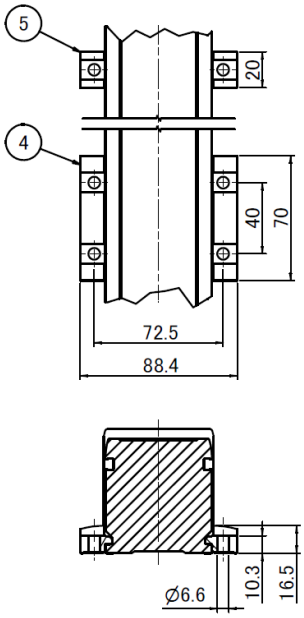


図6：追加テーブルの最小距離
テーブル間は50mm以上離してください。
有効ストロークは追加テーブル全長とテーブル間を離した距離が減少します。

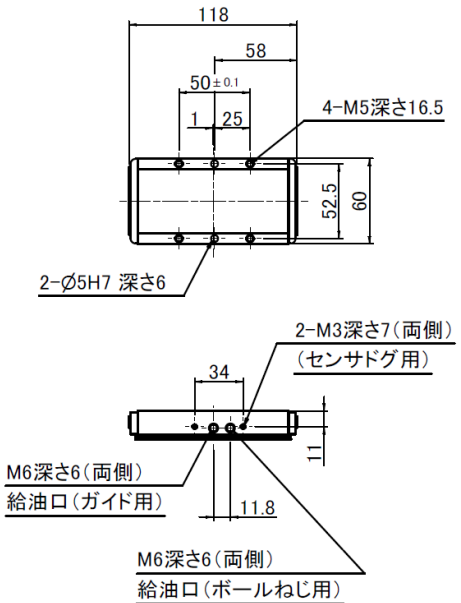
項目	名称	形式	備考	製品番号※7
1	アクチュエータ	ELGD-BS-KF-60-		8176874
2-1	アキシャルキット	EAMM-A-T42-60P		4133487
2-2	パラレルキット	EAMM-U-65-T42-60PA-87		8091225
3	サーボモータ	ご指定のモータ	モータ情報はP31参照	
4	本体取付金具	EAHF-E24-60-P	アクセサリ(別売)※6	8197132
5	本体取付金具	EAHF-E24-60-P-S	アクセサリ(別売)※6	8197128
6	センサドグ	EAPM-E24-60-SLS	アクセサリ(別売)※6	8197117

※6 アクセサリ詳細はP25～26をご参照ください。
※7 PDF・Web版は製品番号に各部品のWebページがリンクされています。
各部品の詳細情報の閲覧やCADデータのダウンロードが可能です。
※8 モータ全長（M）はP31をご参照ください。

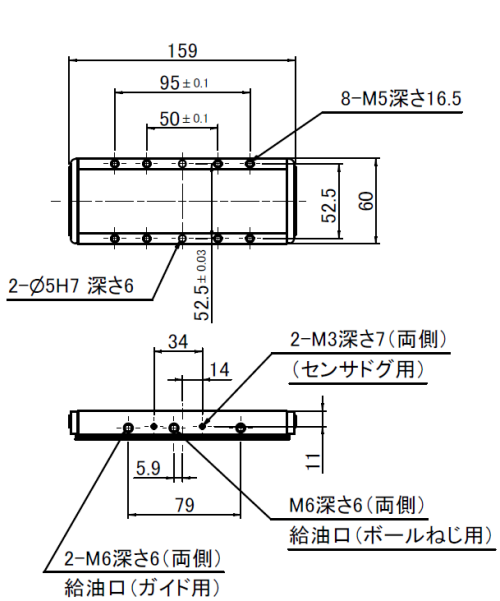
本体取付金具



標準テーブル・追加テーブル



ロングテーブル



ELGD-BS-KF-80 | 本体幅 82mm | ボールねじ駆動 | 繰り返し位置決め精度 ±0.01mm | ストローク Max.2000mm | サーボモータ

形式表示

	アクチュエータ							アッセンブリ										
ELGD-BS-KF-80-	1600	-0H-	20P	-SU	-L		+	AS	60PA-	P	D	-	U	M5	40	B		
	1		2	3	4	5		6		7	8		9	10	11	12		

1	ストローク
50～2000	50～2000mm (1mmピッチ)

2	リード
5P	5mm
10P	10mm
20P	20mm

3	オプション：ボールねじサポート
無記入	無
-SU	ボールねじサポート付

※テーブルタイプにより、次のストロークから選択可能です。
標準：520mm以上　ロング：440mm以上

4	オプション：テーブルタイプ
無記入	標準
-L	ロング

5	オプション：追加テーブル
無記入	無
-ZR	右側

※追加テーブルとボールねじサポートは同時に選択できません。

6	出荷形態
AS	アッセンブリ
PP	プレパック

7	モータ取付キット※図1参照
A	アキシャルキット
P	パラレルキット

8	パラレルキットの折り返し方向※図2参照
無記入	プレパック又はアキシャルキット
B	B側
D	D側
F	F側

9	ケーブルの向き※図1図2参照
無記入	プレパック又はモータ無
O	O側
H	H側
V	V側
U	U側

10	モータ種類
SV	モータ無
M5	三菱電機J5
M4	三菱電機J4

11	モータ定格出力
無記入	モータ無
40	400W

12	電磁ブレーキ
無記入	モータ無又は電磁ブレーキ無
B	電磁ブレーキ付

Note
「パラレルキット」を選択し「モータ無」の場合は、「**プレパック**」をご指定ください。
パラレルキットはアクチュエータ側とモータ側とのベルトテンションの調整が必要なため、「モータ無」での「**アッセンブリ**」対応不可。

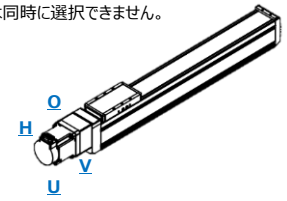


図1：アキシャルキットのケーブルの向き

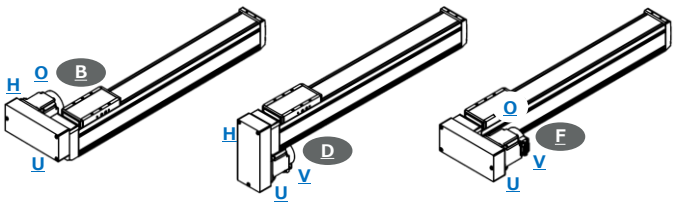


図2：パラレルキットの折り返し方向とケーブルの向き

仕様

ボールねじ径		[mm]	16	
繰り返し位置決め精度		[mm]	±0.01	
テーブルタイプ			標準	ロング
許容荷重※1	Fy	[N]	3906	8236
	Fz	[N]	3913	8256
許容モーメント※1	Mx	[Nm]	95	180
	My	[Nm]	42	390
	Mz	[Nm]	42	390
強度限界※2	Fy	[N]	2500	4800
	Fz	[N]	2500	4000
	Mx	[Nm]	100	160
	My	[Nm]	42	335
	Mz	[Nm]	42	275
質量	基本	[kg]	3.15	4.53
	加算	[kg/0.1m]	0.90	
	アキシャルキット	[kg]	0.41	
	パラレルキット	[kg]	0.91	
使用周囲温度範囲※3		[℃]	0～60	
保護等級※3			IP40	

モータ定格出力			[W]	400		
ボールねじリード			[mm]	5	10	20
定格速度※4			[mm/s]	250	500	1000
可搬質量※5	標準テーブル	水平	[kg]	35	35	35
		垂直	[kg]	18	18	15
	ロングテーブル	水平	[kg]	90	90	70
		垂直	[kg]	45	30	15

※1 寿命目安5000kmの値です。寿命計算にご使用ください。
※2 アクチュエータの強度限界です。この値を超えないようにご使用ください。
※3 モータは含みません。各メーカーの仕様をご確認ください。
※4 ストロークが長くなるとボールねじの危険速度の制限により定格速度を下回ることがあります。
ストロークの許容速度は図5をご参照ください。
※5 最大ストロークでの加速度3m/s²、デューティ50%の目安値です。
運転条件や各モータの能力(許容イナーシャなど)によって可搬質量は変わります。

Note
垂直取付で使用する際は、基本的にモータ位置が上側になるように設置してください。モータが下側になると、座屈の影響でストロークが長くなるほど搬送質量が制限されます。モータ位置を下側または押し付け動作を行いたい場合は、P29の座屈に関する技術資料をご参照ください。

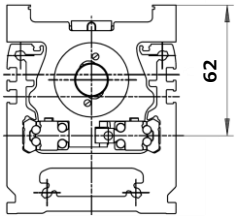


図3：ガイド中心からテーブル取付面までの高さ
許容モーメントや強度限界を検討する際は、この高さを考慮して計算ください。

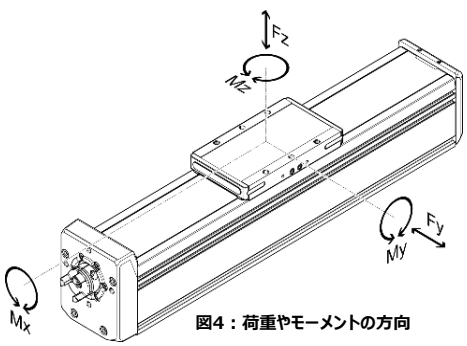
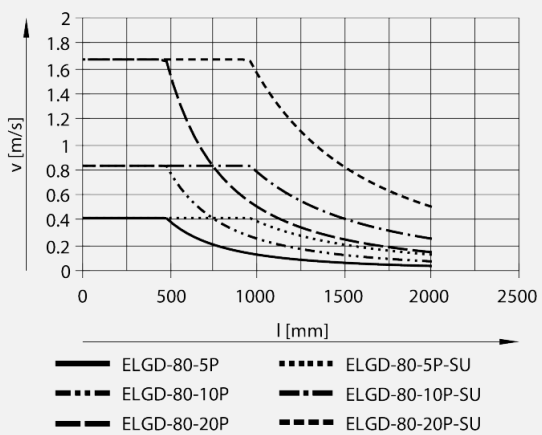


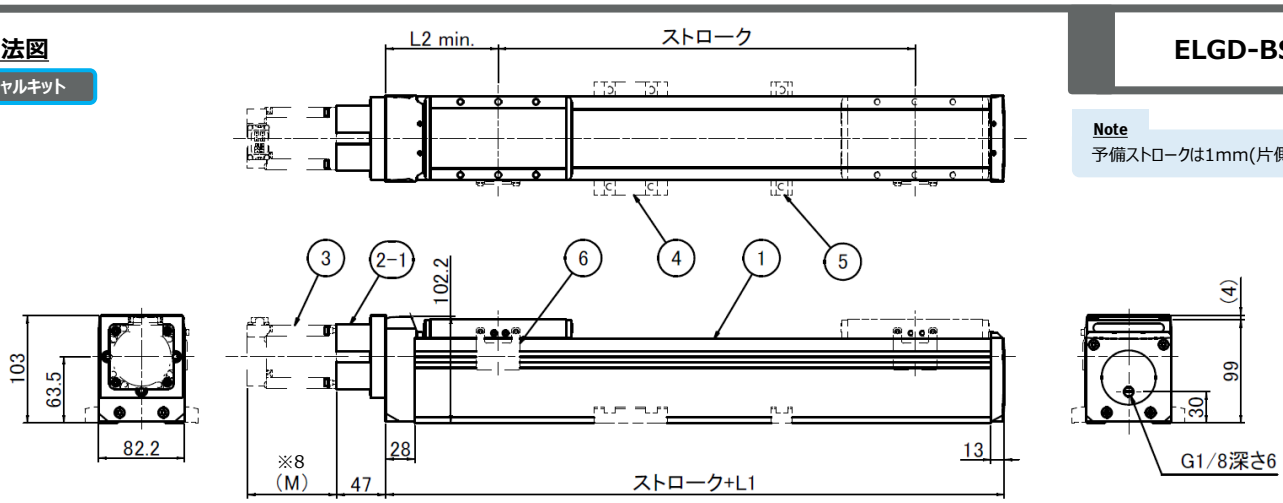
図4：荷重やモーメントの方向

図5：ストローク-許容速度特性（標準テーブル）
※ロングテーブルの場合はストローク+80mmでグラフを参照してください

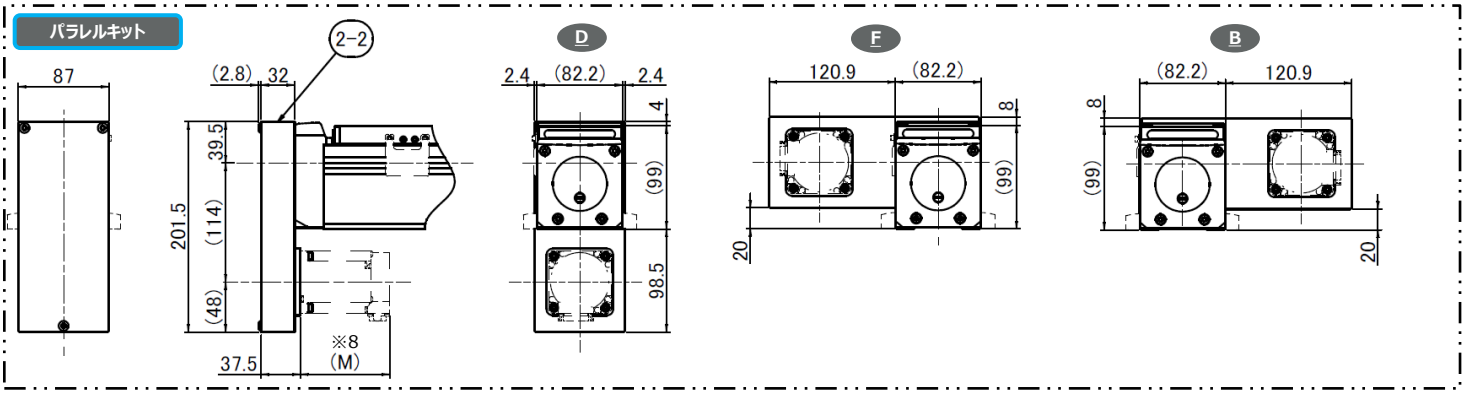


外形寸法図

アキシャルキット



パラレルキット



ボールねじサポート	テーブルタイプ	L1	L2
無	標準	193.5	108
無	ロング	271.5	147.5
付	標準	199	108
付	ロング	271.5	147.5

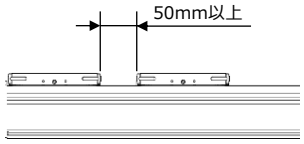
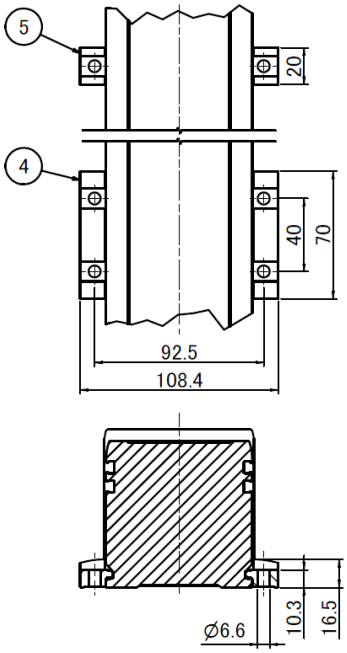


図6：追加テーブルの最小距離
テーブル間は50mm以上離してください。
有効ストロークは追加テーブル全長とテーブル間を離した距離が減少します。

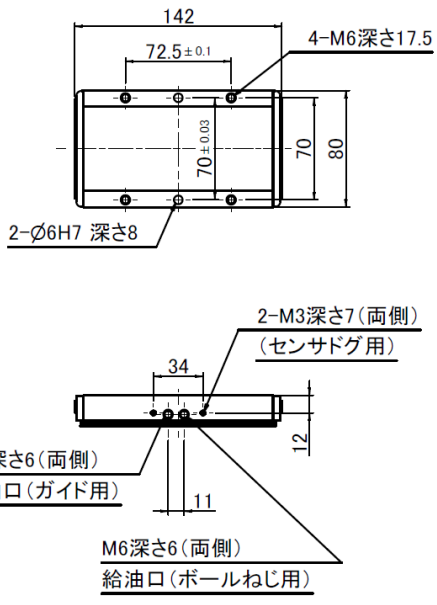
項目	名称	形式	備考	製品番号※7
1	アクチュエータ	ELGD-BS-KF-80-		8176875
2-1	アキシャルキット	EAMM-A-T46-60P		4824833
2-2	パラレルキット	EAMM-U-87-T46-60P-114		4824069
3	サーボモータ	ご指定のモータ	モータ情報はP31参照	
4	本体取付金具	EAHF-E24-60-P	アクセサリ(別売)※6	8197132
5	本体取付金具	EAHF-E24-60-P-S	アクセサリ(別売)※6	8197128
6	センサドグ	EAPM-E24-60-SLS	アクセサリ(別売)※6	8197117

※6　アクセサリ詳細はP25～26をご参照ください。
※7　PDF・Web版は製品番号に各部品のWebページがリンクされています。
　　各部品の詳細情報の閲覧やCADデータのダウンロードが可能です。
※8　モータ全長（M）はP31をご参照ください。

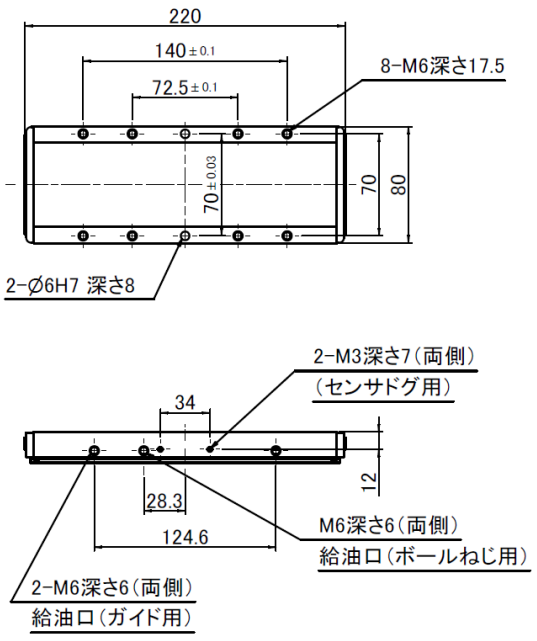
本体取付金具



標準テーブル・追加テーブル



ロングテーブル



ELGD-BS

FESTO

ELGD-BS-KF-120	本体幅 123mm	ボールねじ駆動	繰り返し位置決め精度 ±0.01mm	ストローク Max.2500mm	サーボモータ

形式表示

アクチュエータ								アッセンブリ											
ELGD-BS-KF-120-	2500	-0H-	30P	-SU	-L		+	AS	80PA-	P	F	-	V	M5	100	B			
	1		2	3	4	5		6		7	8		9	10	11	12			

1	ストローク
50～2500	50～2500mm (1mmピッチ)

2	リード
10P	10mm
30P	30mm

3	オプション：ボールねじサポート
無記入	無
-SU	ボールねじサポート付

※テーブルタイプにより、次のストロークから選択可能です。
標準：900mm以上　ロング：850mm以上

4	オプション：テーブルタイプ
無記入	標準
-L	ロング

5	オプション：追加テーブル
無記入	無
-ZR	右側

※追加テーブルとボールねじサポートは同時に選択できません。

6	出荷形態
AS	アッセンブリ
PP	プレパック

7	モータ取付キット※図1参照
A	アキシャルキット
P	パラレルキット

8	パラレルキットの折り返し方向※図2参照
無記入	プレパック又はアキシャルキット
B	B側
D	D側
F	F側

9	ケーブルの向き※図1図2参照
無記入	プレパック又はモータ無
O	O側
H	H側
V	V側
U	U側

10	モータ種類
SV	モータ無
M5	三菱電機J5

11	モータ定格出力
無記入	モータ無
100	1000W

12	電磁ブレーキ
無記入	モータ無又は電磁ブレーキ無
B	電磁ブレーキ付

Note

「パラレルキット」を選択し「モータ無」の場合は、「**プレパック**」をご指定ください。
パラレルキットはアクチュエータ側とモータ側とのベルトテンションの調整が必要なため、「モータ無」での「**アッセンブリ**」対応不可。

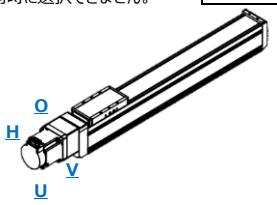


図1：アキシャルキットのケーブルの向き

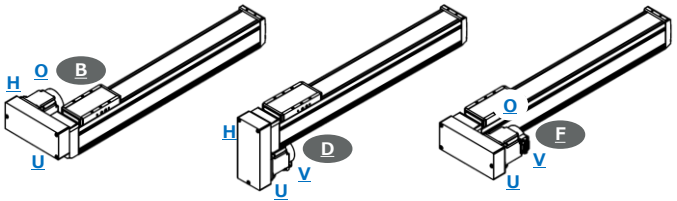


図2：パラレルキットの折り返し方向とケーブルの向き

仕様

ボールねじ径		[mm]	25	
繰り返し位置決め精度		[mm]	±0.01	
テーブルタイプ			標準	ロング
許容荷重 ※1	Fy	[N]	4300	8400
	Fz	[N]	4300	8400
許容モーメント ※1	Mx	[Nm]	170	350
	My	[Nm]	50	620
	Mz	[Nm]	60	580
強度限界 ※2	Fy	[N]	2957	5914
	Fz	[N]	5608	9000
	Mx	[Nm]	202	441
	My	[Nm]	80	678
	Mz	[Nm]	95	527
質量	基本	[kg]	6.09	9.08
	加算	[kg/0.1m]	1.47	
	アキシャルキット	[kg]	0.96	
	パラレルキット	[kg]	3.13	
使用周囲温度範囲※3		[℃]	0～60	
保護等級※3			IP40	

モータ定格出力		[W]	1000	
ボールねじリード		[mm]	10	30
定格速度※4		[mm/s]	500	1500
可搬質量※5	標準テーブル 水平	[kg]	50	50
	標準テーブル 垂直	[kg]	20	15
	ロングテーブル 水平	[kg]	150	100
	ロングテーブル 垂直	[kg]	50	15

※1 寿命目安5000kmの値です。寿命計算にご使用ください。
※2 アクチュエータの強度限界です。この値を超えないようにご使用ください。
※3 モータは含みません。各メーカーの仕様をご確認ください。
※4 ストロークが長くなるとボールねじの危険速度の制限により定格速度を下回ることがあります。
ストロークの許容速度は図5をご参照ください。
※5 最大ストロークでの加速度3m/s²、デューティ50%の目安値です。
運転条件や各モータの能力(許容イナーシャなど)によって可搬質量は変わります。

Note

垂直取付で使用する際は、基本的にモータ位置が上側になるように設置してください。モータが下側になると、座屈の影響でストロークが長くなるほど搬送質量が制限されます。モータ位置を下側または押し付け動作を行いたい場合は、P29の座屈に関する技術資料をご参照ください。

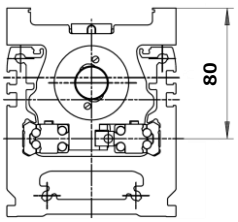


図3：ガイド中心からテーブル取付面までの高さ
許容モーメントや強度限界を検討する際は、この高さを考慮して計算ください。

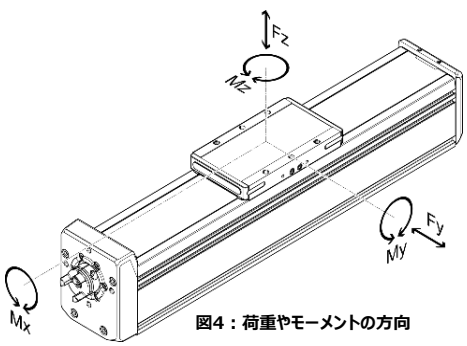
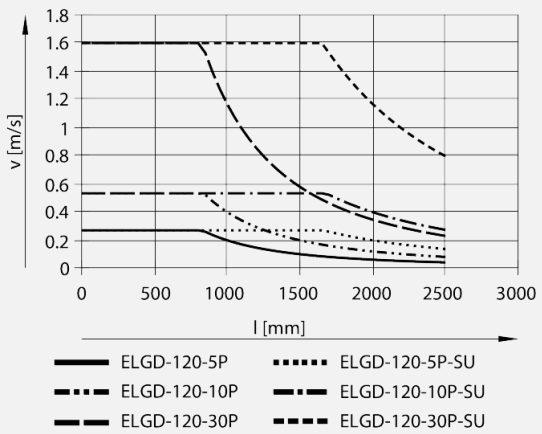


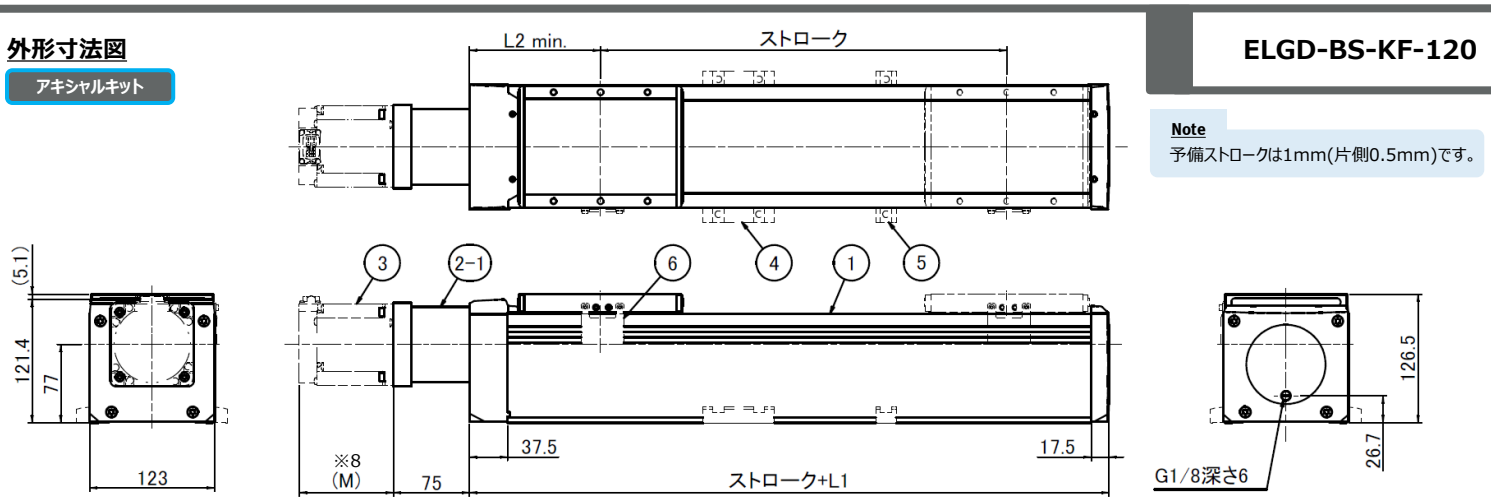
図4：荷重やモーメントの方向

図5：ストローク-許容速度特性（標準テーブル）
※ロングテーブルの場合はストローク+50mmでグラフを参照してください

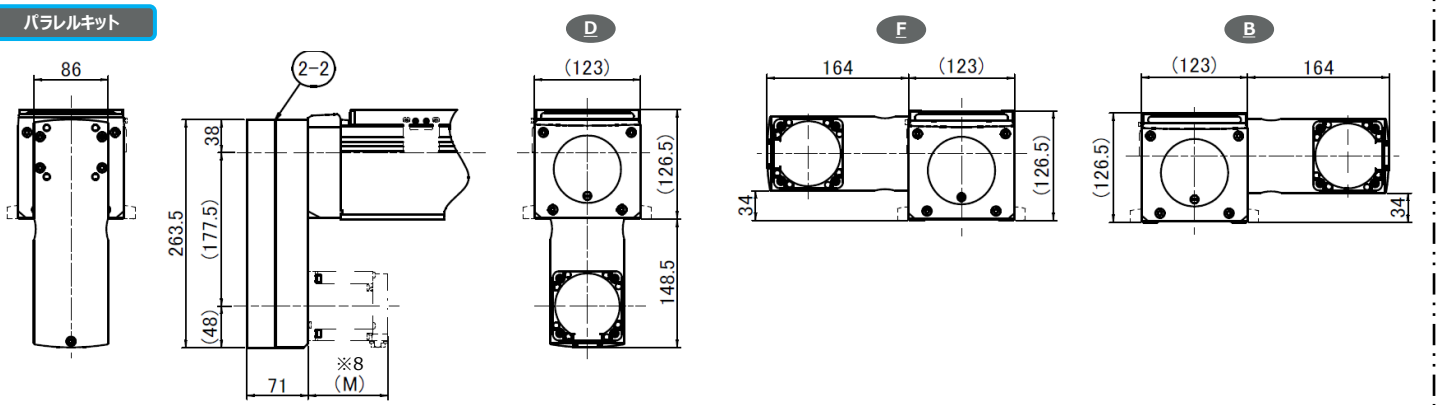


外形寸法図

アキシャルキット



パラレルキット



ボールねじサポート	テーブルタイプ	L1	L2
無	標準	229.5	129
無	ロング	330.5	179.5
付	標準	253.5	141
付	ロング	330.5	179.5

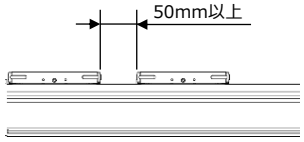


図6：追加テーブルの最小距離
テーブル間は50mm以上離してください。
有効ストロークは追加テーブル全長とテーブル間を離した距離が減少します。

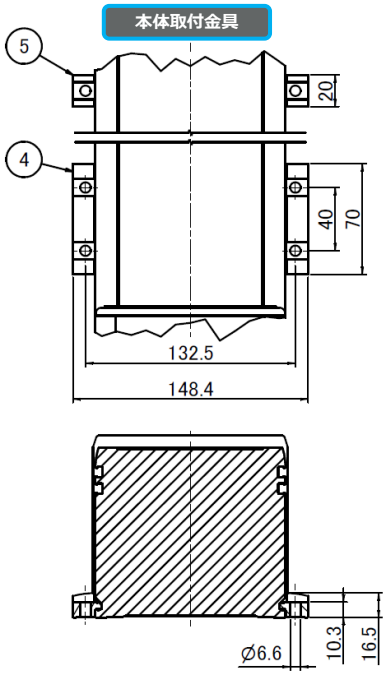
ELGD-BS-KF-120

Note
予備ストロークは1mm(片側0.5mm)です。

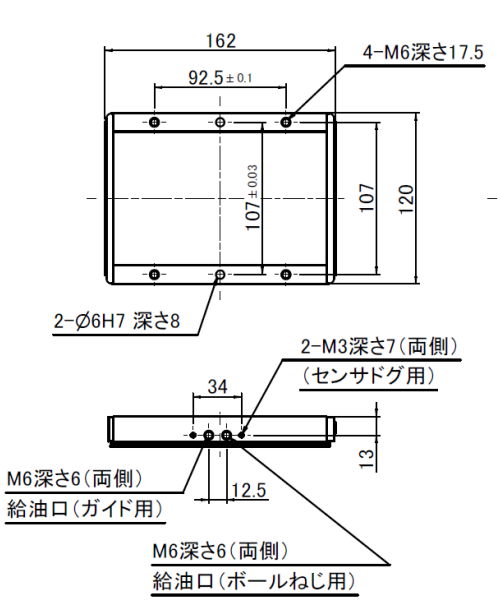
項目	名称	形式	備考	製品番号※7
1	アクチュエータ	ELGD-BS-KF-120-		8176876
2-1	アキシャルキット	EAMM-A-S60-80P		8234799
2-2	パラレルキット	EAMM-U-86-S60-80P-177		8234877
3	サーボモータ	ご指定のモータ	モータ情報はP31参照	
4	本体取付金具	EAHF-E24-60-P	アクセサリ(別売)※6	8197132
5	本体取付金具	EAHF-E24-60-P-S	アクセサリ(別売)※6	8197128
6	センサドグ	EAPM-E24-60-SLS	アクセサリ(別売)※6	8197117

※6 アクセサリ詳細はP25～26をご参照ください。
※7 PDF・Web版は製品番号に各部品のWebページがリンクされています。
各部品の詳細情報の閲覧やCADデータのダウンロードが可能です。
※8 モータ全長（M）はP31をご参照ください。

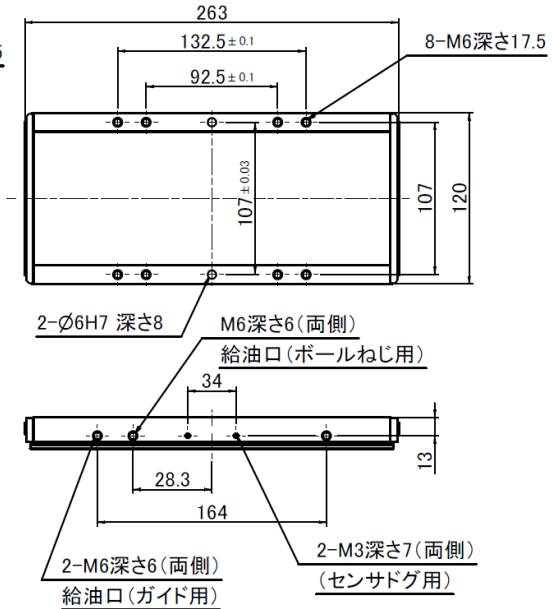
本体取付金具



標準テーブル・追加テーブル



ロングテーブル



ELGD-BS-WD

FESTO

ELGD-BS-KF-WD-100	本体幅 102mm	ボールねじ駆動	繰り返し位置決め精度 ±0.01mm	ストローク Max.1000mm	サーボモータ

形式表示

アクチュエータ								アッセンブリ											
ELGD-BS-KF-WD-100-	1000	-0H-	10P	-SU	-L		+	AS	60PA-	A		-	V	M5	20	B			
	1		2	3	4	5		6		7	8		9	10	11	12			

1	ストローク
50～1000	50～1000mm (1mmピッチ)

2	リード
10P	10mm

3	オプション：ボールねじサポート
無記入	無
-SU	ボールねじサポート付

※テーブルタイプにより、次のストロークから選択可能です。
ロング：240mm以上

4	オプション：テーブルタイプ
-L	ロング

5	オプション：追加テーブル
無記入	無
-ZR	右側

※追加テーブルとボールねじサポートは同時に選択できません。

6	出荷形態
AS	アッセンブリ
PP	プレパック（同梱出荷）

7	モータ取付キット※図1参照
A	アキシャルキット
P	パラレルキット

8	パラレルキットの折り返し方向※図2参照
無記入	プレパック又はアキシャルキット
B	B側
D	D側
F	F側

9	ケーブルの向き※図1図2参照
無記入	プレパック又はモータ無
O	O側
H	H側
V	V側
U	U側

10	モータ種類
SV	モータ無
M5	三菱電機J5
M4	三菱電機J4

11	モータ定格出力
無記入	モータ無
20	200W

12	電磁ブレーキ
無記入	モータ無又は電磁ブレーキ無
B	電磁ブレーキ付

Note

「パラレルキット」を選択し「モータ無」の場合は、「**プレパック**」をご指定ください。
パラレルキットはアクチュエータ側とモータ側とのベルトテンションの調整が必要なため、「モータ無」での「**アッセンブリ**」対応不可。

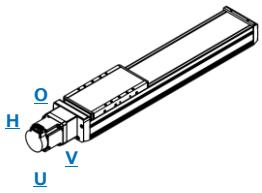


図1：アキシャルキットのケーブルの向き

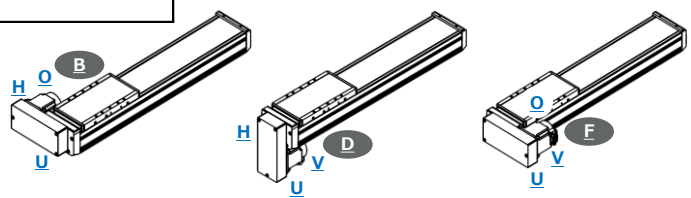


図2：パラレルキットの折り返し方向とケーブルの向き

仕様

ボールねじ径		[mm]	10
繰り返し位置決め精度		[mm]	±0.01
テーブルタイプ			ロング
許容荷重 ※1	Fy	[N]	4400
	Fz	[N]	4400
許容モーメント ※1	Mx	[Nm]	140
	My	[Nm]	230
	Mz	[Nm]	220
強度限界 ※2	Fy	[N]	4092
	Fz	[N]	2250
	Mx	[Nm]	160
	My	[Nm]	191
	Mz	[Nm]	191
質量	基本	[kg]	2.98
	加算	[kg/0.1m]	0.59
	アキシャルキット	[kg]	0.33
	パラレルキット	[kg]	0.60
使用周囲温度範囲※3		[℃]	0～60
保護等級※3			IP40

モータ定格出力		[W]	200
ボールねじリード		[mm]	10
定格速度※4		[mm/s]	500
可搬質量※5	ロングテーブル 水平	[kg]	60
	ロングテーブル 垂直	[kg]	15

※1 寿命目安5000kmの値です。寿命計算にご使用ください。
※2 アクチュエータの強度限界です。この値を超えないようにご使用ください。
※3 モータは含みません。各メーカーの仕様をご確認ください。
※4 ストロークが長くなるとボールねじの危険速度の制限により定格速度を下回ることがあります。
ストロークの許容速度は図5をご参照ください。
※5 最大ストロークでの加速度3m/s²、デューティ50%の目安値です。
運転条件や各モータの能力(許容イナーシャなど)によって可搬質量は変わります。

Note

垂直取付で使用する際は、基本的にモータ位置が上側になるように設置してください。
モータが下側になると、座屈の影響でストロークが長くなるほど搬送質量が制限されます。
モータ位置を下側または押し付け動作を行いたい場合は、P29の座屈に関する技術資料をご参照ください。

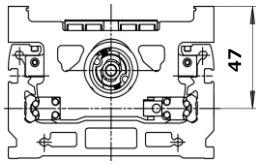


図3：ガイド中心からテーブル取付面までの高さ
許容モーメントや強度限界を検討する際は、この高さを考慮して計算ください。

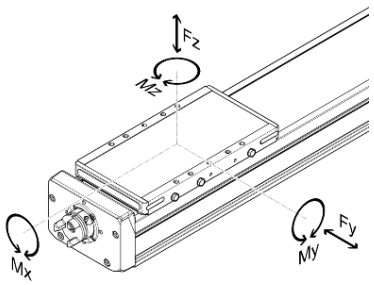
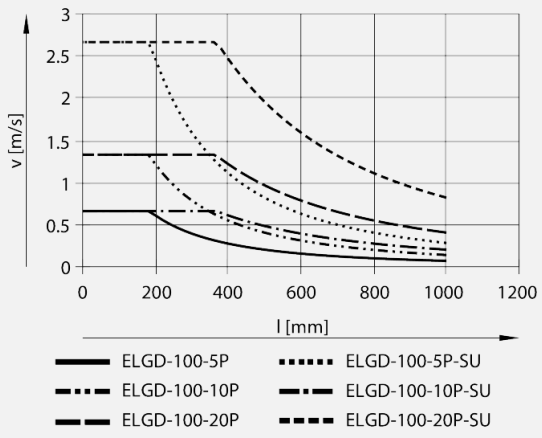


図4：荷重やモーメントの方向

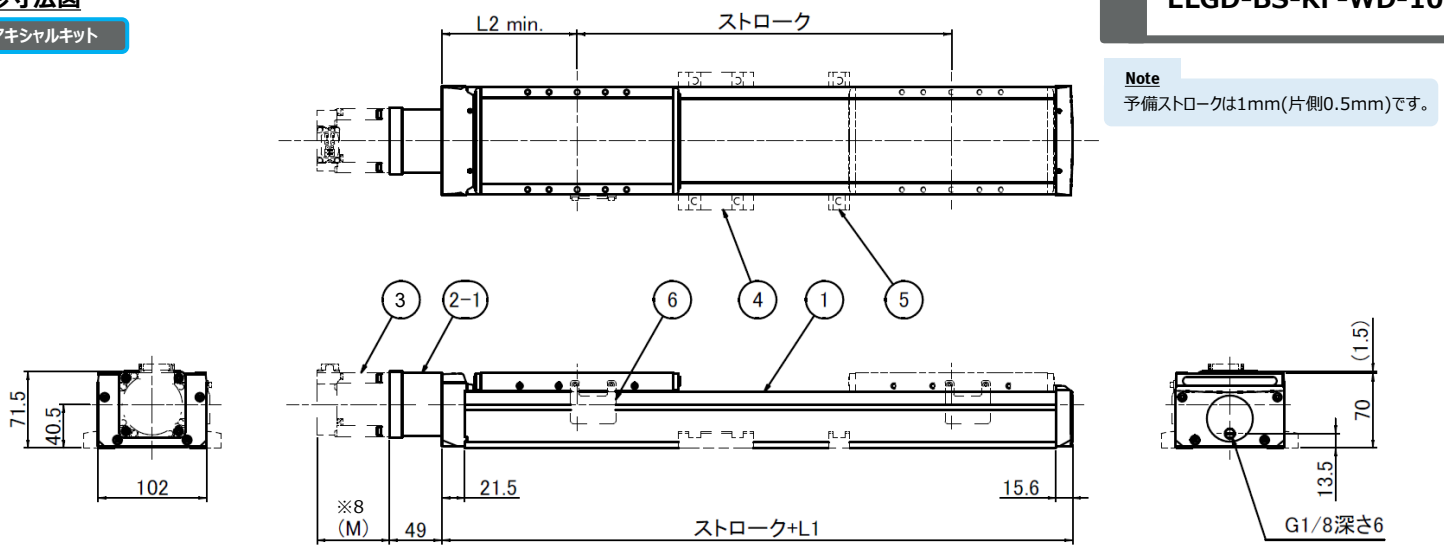
図5：ストローク-許容速度特性



外形寸法図

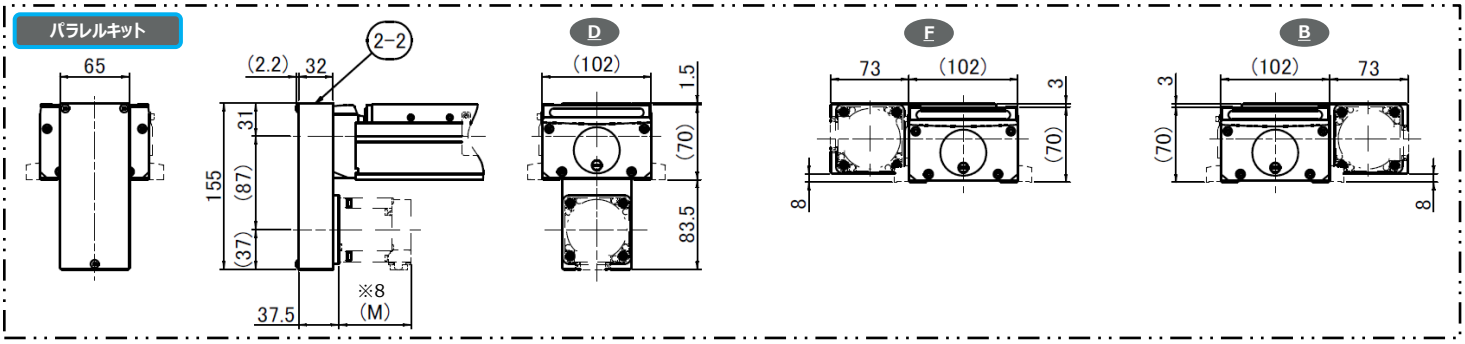
ELGD-BS-KF-WD-100

アキシャルキット



Note
予備ストロークは1mm(片側0.5mm)です。

パラレルキット



テーブルタイプ	L1	L2
ロング	239.6	126.5

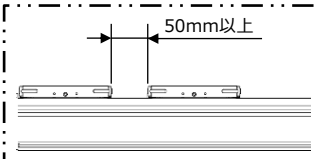
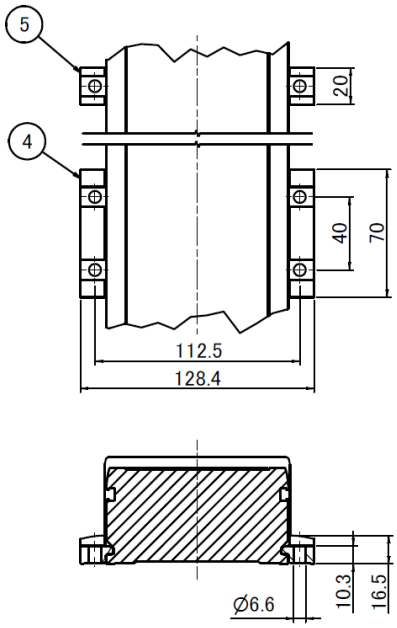


図6：追加テーブルの最小距離
テーブル間は50mm以上離してください。
有効ストロークは追加テーブル全長とテーブル間を離した距離が減少します。

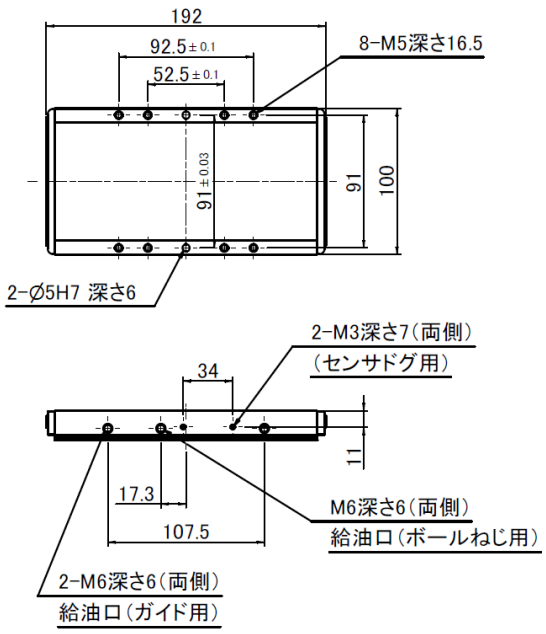
項目	名称	形式	備考	製品番号※7
1	アクチュエータ	ELGD-BS-KF-WD-100-		8176878
2-1	アキシャルキット	EAMM-A-T42-60P		4133487
2-2	パラレルキット	EAMM-U-65-T42-60PA-87		8091225
3	サーボモータ	ご指定のモータ	モータ情報はP31参照	
4	本体取付金具	EAHF-E24-60-P	アクセサリ(別売)※6	8197132
5	本体取付金具	EAHF-E24-60-P-S	アクセサリ(別売)※6	8197128
6	センサドグ	EAPM-E24-60-SLS	アクセサリ(別売)※6	8197117

※6 アクセサリ詳細はP25～26をご参照ください。
※7 PDF・Web版は製品番号に各部品のWebページがリンクされています。
各部品の詳細情報の閲覧やCADデータのダウンロードが可能です。
※8 モータ全長（M）はP31をご参照ください。

本体取付金具



ロングテーブル・追加テーブル



ELGD-BS-WD

FESTO

ELGD-BS-KF-WD-120 | 本体幅 123mm | ボールねじ駆動 | 繰り返し位置決め精度 ±0.01mm | ストローク Max.1500mm | サーボモータ

形式表示

アクチュエータ								アッセンブリ											
ELGD-BS-KF-WD-120-	1500	-0H-	10P	-SU	-L		+	AS	60PA-	P	B	-	H	M5	40	B			
	1		2	3	4	5		6		7	8		9	10	11	12			

1	ストローク
50～1500	50～1500mm (1mmピッチ)

2	リード
10P	10mm

3	オプション：ボールねじサポート
無記入	無
-SU	ボールねじサポート付

※テーブルタイプにより、次のストロークから選択可能です。
ロング：360mm以上

4	オプション：テーブルタイプ
-L	ロング

5	オプション：追加テーブル
無記入	無
-ZR	右側

※追加テーブルとボールねじサポートは同時に選択できません。

6	出荷形態
AS	アッセンブリ
PP	プレパック（同梱出荷）

7	モータ取付キット※図1参照
A	アキシャルキット
P	パラレルキット

8	パラレルキットの折り返し方向※図2参照
無記入	プレパック又はアキシャルキット
B	B側
D	D側
F	F側

9	ケーブルの向き※図1図2参照
無記入	プレパック又はモータ無
O	O側
H	H側
V	V側
U	U側

10	モータ種類
SV	モータ無
M5	三菱電機J5
M4	三菱電機J4

11	モータ定格出力
無記入	モータ無
40	400W

12	電磁ブレーキ
無記入	モータ無又は電磁ブレーキ無
B	電磁ブレーキ付

Note
「パラレルキット」を選択し「モータ無」の場合は、「**プレパック**」をご指定ください。
パラレルキットはアクチュエータ側とモータ側とのベルトテンションの調整が必要なため、「モータ無」での「**アッセンブリ**」対応不可。

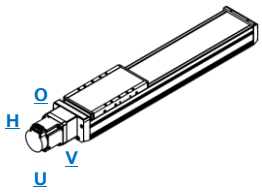


図1：アキシャルキットのケーブルの向き

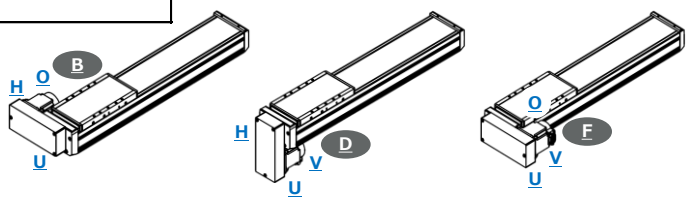


図2：パラレルキットの折り返し方向とケーブルの向き

仕様

ボールねじ径		[mm]	12
繰り返し位置決め精度		[mm]	±0.01
テーブルタイプ			ロング
許容荷重 ※1	Fy	[N]	8000
	Fz	[N]	7200
許容モーメント ※1	Mx	[Nm]	330
	My	[Nm]	600
	Mz	[Nm]	540
強度限界 ※2	Fy	[N]	5914
	Fz	[N]	5280
	Mx	[Nm]	290
	My	[Nm]	590
	Mz	[Nm]	527
質量	基本	[kg]	5.29
	加算	[kg/0.1m]	0.86
	アキシャルキット	[kg]	0.33
	パラレルキット	[kg]	0.60
使用周囲温度範囲※3		[℃]	0～60
保護等級※3			IP40

モータ定格出力		[W]	400
ボールねじリード		[mm]	10
定格速度※4		[mm/s]	500
可搬質量※5	ロングテーブル 水平	[kg]	100
	ロングテーブル 垂直	[kg]	30

※1 寿命目安5000kmの値です。寿命計算にご使用ください。
※2 アクチュエータの強度限界です。この値を超えないようにご使用ください。
※3 モータは含みません。各メーカーの仕様をご確認ください。
※4 ストロークが長くなるとボールねじの危険速度の制限により定格速度を下回ることがあります。
ストロークの許容速度は図5をご参照ください。
※5 最大ストロークでの加速度3m/s², デューティ50%の目安値です。
運転条件や各モータの能力(許容イナーシャなど)によって可搬質量は変わります。

Note
垂直取付で使用する際は、基本的にモータ位置が上側になるように設置してください。
モータが下側になると、座屈の影響でストロークが長くなるほど搬送質量が制限されます。
モータ位置を下側または押し付け動作を行いたい場合は、P29の座屈に関する技術資料をご参照ください。

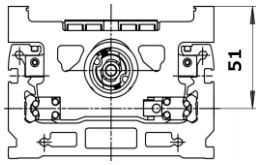


図3：ガイド中心からテーブル取付面までの高さ
許容モーメントや強度限界を検討する際は、この高さを考慮して計算ください。

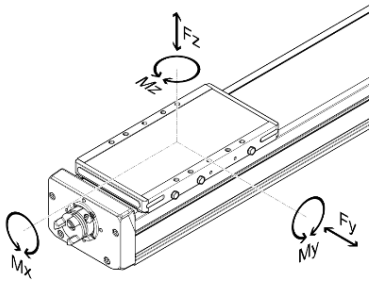
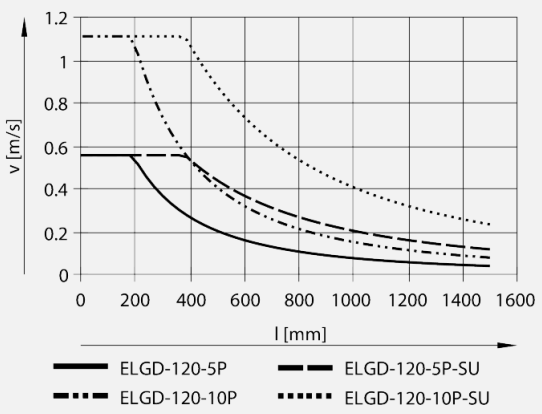


図4：荷重やモーメントの方向

図5：ストローク-許容速度特性

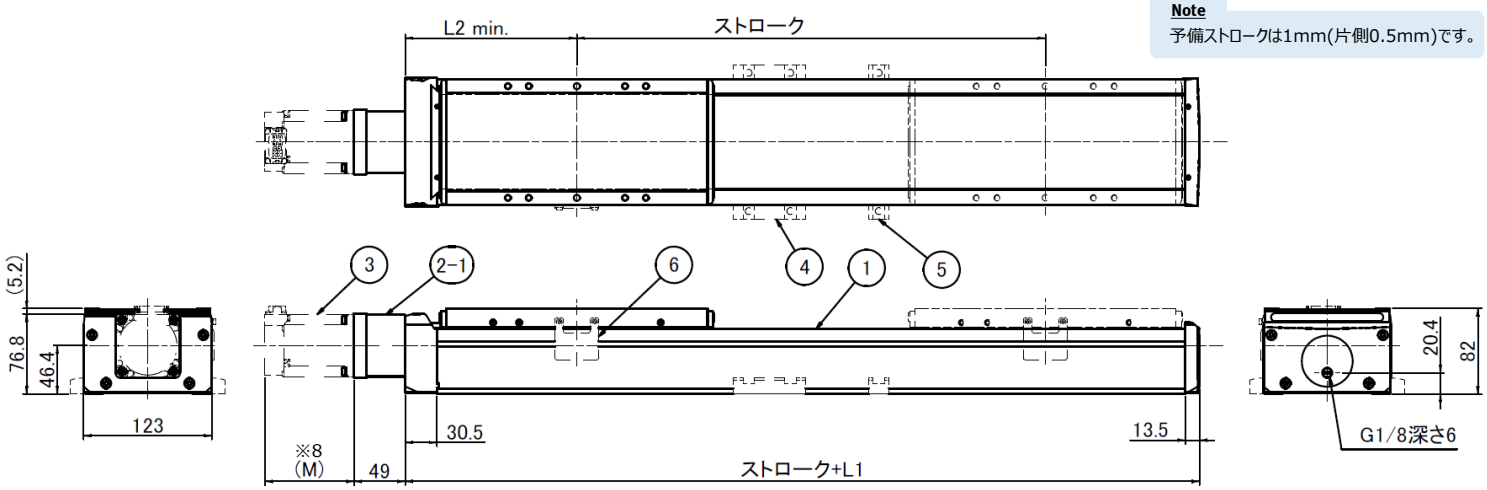


外形寸法図

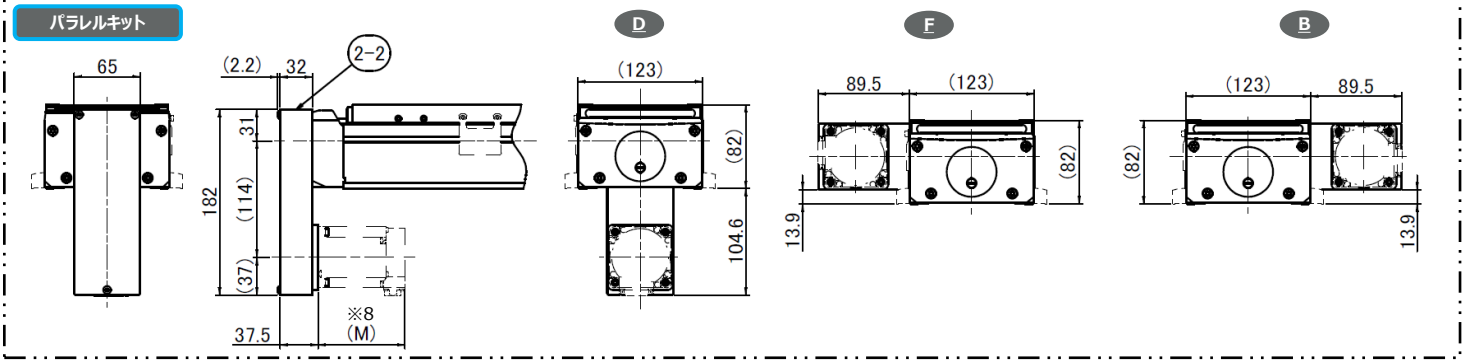
ELGD-BS-KF-WD-120

アキシャルキット

Note
予備ストロークは1mm(片側0.5mm)です。



パラレルキット



テーブルタイプ	L1	L2
ロング	313	165

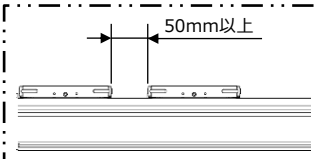
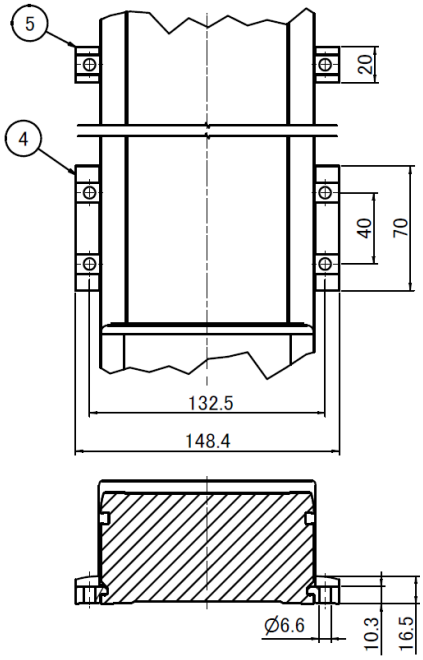


図6：追加テーブルの最小距離
テーブル間は50mm以上離してください。
有効ストロークは追加テーブル全長とテーブル間を離した距離が減少します。

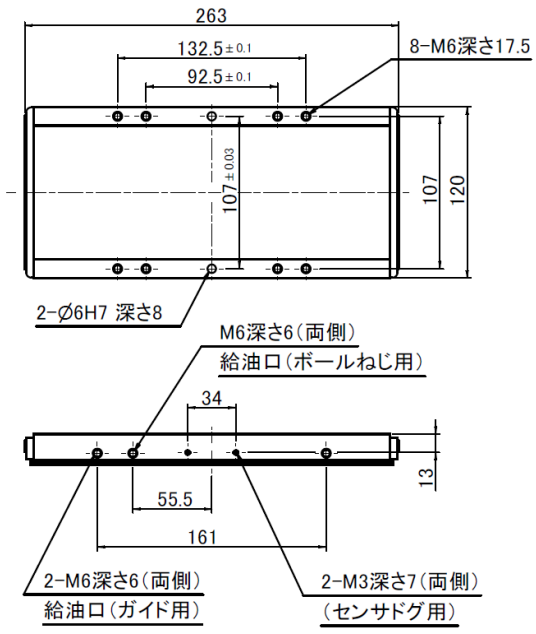
項目	名称	形式	備考	製品番号※7
1	アクチュエータ	ELGD-BS-KF-WD-120-		8176879
2-1	アキシャルキット	EAMM-A-T42-60P		4133487
2-2	パラレルキット	EAMM-U-65-T42-60P-114		8222167
3	サーボモータ	ご指定のモータ	モータ情報はP31参照	
4	本体取付金具	EAHF-E24-60-P	アクセサリ(別売)※6	8197132
5	本体取付金具	EAHF-E24-60-P-S	アクセサリ(別売)※6	8197128
6	センサドグ	EAPM-E24-60-SLS	アクセサリ(別売)※6	8197117

※6 アクセサリ詳細はP25～26をご参照ください。
※7 PDF・Web版は製品番号に各部品のWebページがリンクされています。
各部品の詳細情報の閲覧やCADデータのダウンロードが可能です。
※8 モータ全長（M）はP31をご参照ください。

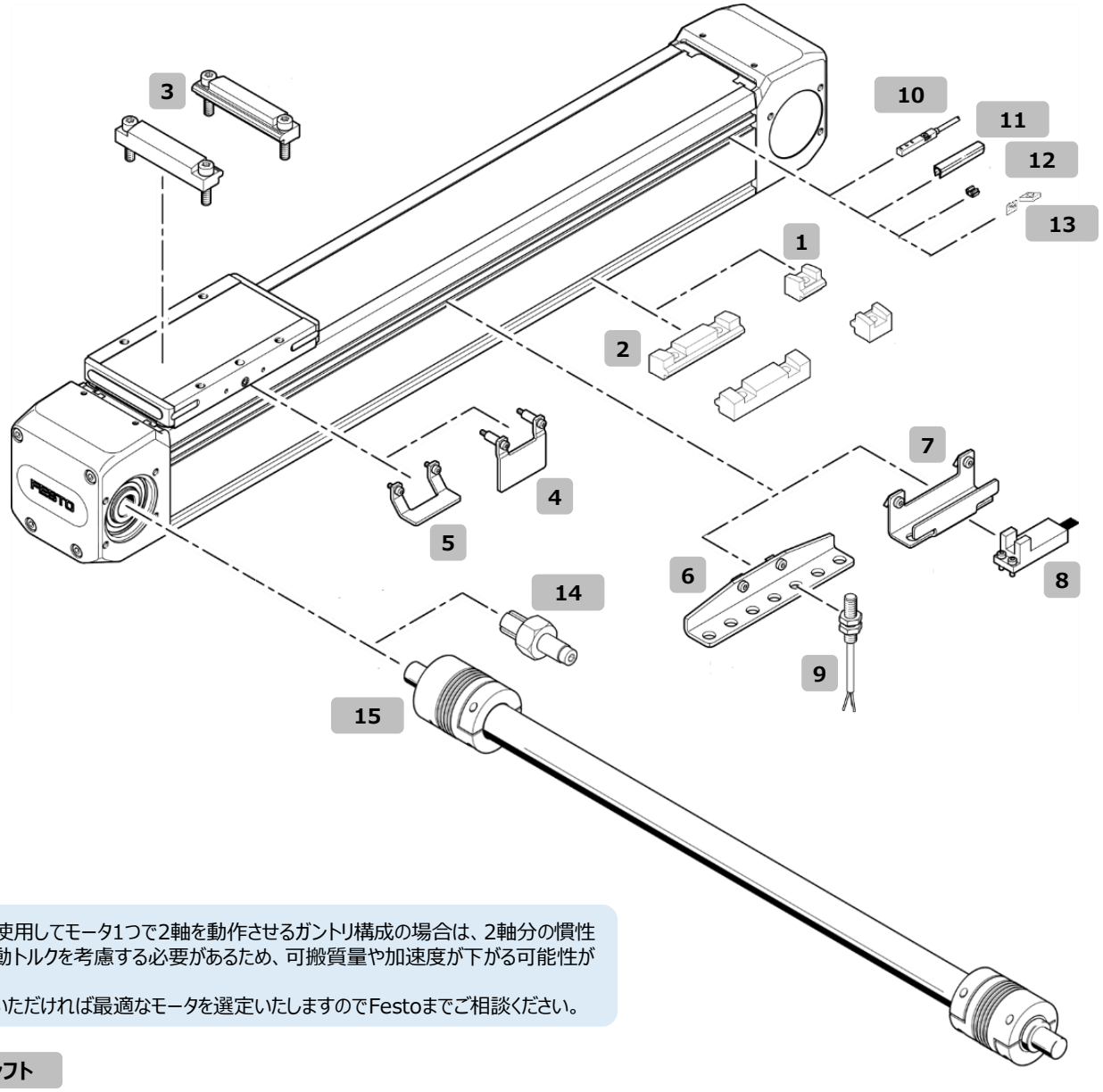
本体取付金具



ロングテーブル・追加テーブル



ELGD-TB
ELGD-TB-WD

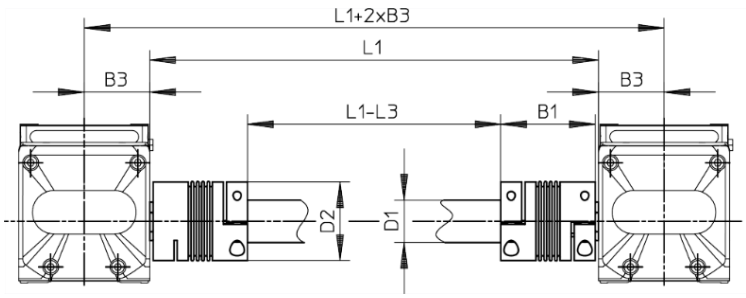


Note

連結シャフトを使用してモータ1つで2軸を動作させるガントリ構成の場合は、2軸分の慣性モーメントや起動トルクを考慮する必要があるため、可搬質量や加速度が下がる可能性があります。
条件をご提示いただければ最適なモータを選定いたしますのでFestoまでご相談ください。

15 連結シャフト

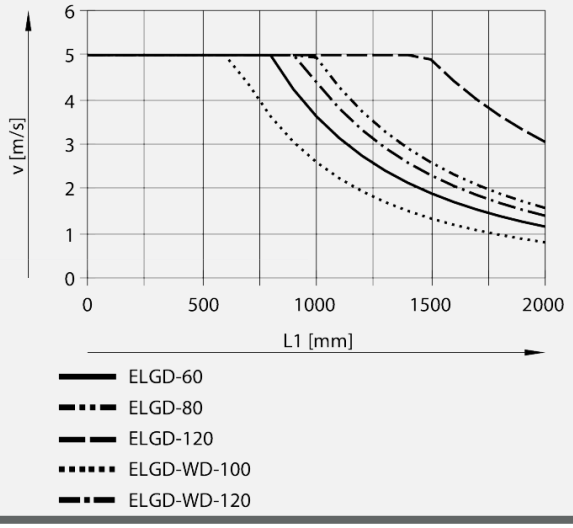
図1：連結シャフトの取付寸法

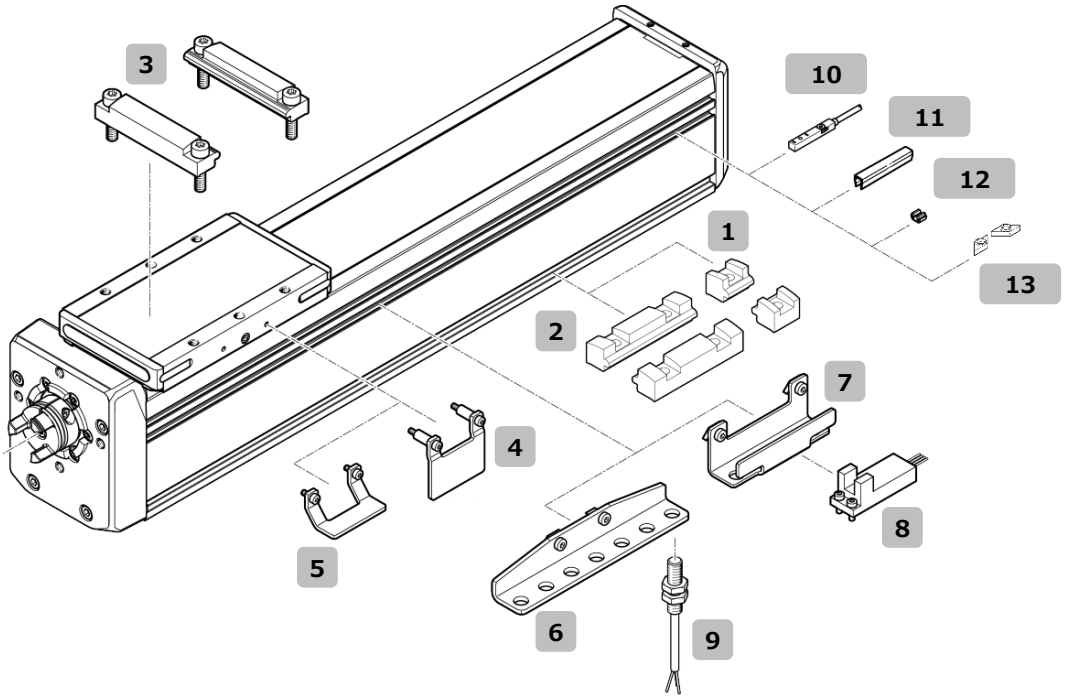


適用サイズ	B1	B3	D1	D2	L1	L3
ELGD-TB-60	59	31	26.5	49	200～2000	121.7
ELGD-TB-80	59	41	26.5	49	200～2000	122
ELGD-TB-120	94	61.5	41.6	81	200～2000	192
ELGD-TB-WD-100	50	51	21.3	40	200～2000	103.4
ELGD-TB-WD-120	59	61.5	26.5	49	200～2000	122

図2：連結シャフトの危険速度目安

アクチュエータ間の距離が長くなると、連結シャフトの危険回転数の制限により速度が下がります。





Note

アクセサリ取付時の寸法は**ELGDカタログ**をご参照ください。

アクセサリリスト

No.	名称	形式	適用サイズ	備考	製品番号 ※1
1	本体取付金具	EAHF-E24-60-P-S	共通	1穴タイプ、取付ピッチの目安200mm ※2	8197128
2	本体取付金具	EAHF-E24-60-P	共通	2穴タイプ、取付ピッチの目安200mm ※2	8197132
3	本体取付金具 (2軸連結用)	EAHF-E24-60-P-D5	60-L ※3	ELGD-60と連結可能	8197131
		EAHF-E24-60-P-D4	80	ELGD-60と連結可能	8197129
		EAHF-E24-60-P-D6	WD-100 ※3	ELGD-60又は80と連結可能	8197130
		EAHF-E24-60-P-D7	120-L/WD-120 ※3	ELGD-80又はWD-100と連結可能	8229954
4	センサドグ	EAPM-E24-60-SLS	共通	Festo近接センサSIES-8M検出用、又はフォトマイクロセンサEE-SX674検出用	8197117
5	センサドグ	EAPM-E24-60-SLE	共通	Festo近接センサSIEN-M8検出用	8197116
6	センサブラケット	EAPM-E24-60-SHE	共通	Festo近接センサSIEN-M8取付用	8197123
7	センサブラケット	EAPM-E24-60-SHO	共通	フォトマイクロセンサEE-SX674取付用	8197121
8	フォトマイクロセンサ	EE-SX674シリーズ（OMRON）	共通	お客さまにてご用意ください	HPリンク
9	近接センサ ※4	SIEN-M8B-NS-K-L	共通	NPN ノーマルオープン 3線ケーブル長2.5m	150384
		SIEN-M8B-NO-K-L	共通	NPN ノーマルクローズ 3線ケーブル長2.5m	150388
		SIEN-M8B-PS-K-L	共通	PNP ノーマルオープン 3線ケーブル長2.5m	150386
		SIEN-M8B-PO-K-L	共通	PNP ノーマルクローズ 3線ケーブル長2.5m	150390
10	近接センサ ※4	SIES-8M-NS-24V-K-7.5-OE	共通	NPN ノーマルオープン 3線ケーブル長7.5m センサブラケット不要	551396
		SIES-8M-NO-24V-K-7.5-OE	共通	NPN ノーマルクローズ 3線ケーブル長7.5m センサブラケット不要	551401
		SIES-8M-PS-24V-K-7.5-OE	共通	PNP ノーマルオープン 3線ケーブル長7.5m センサブラケット不要	551386
		SIES-8M-PO-24V-K-7.5-OE	共通	PNP ノーマルクローズ 3線ケーブル長7.5m センサブラケット不要	551391
11	溝カバー	ABP-5-S1	共通	500mm×2本 Festo近接センサのケーブル固定にも使用可能	563360
12	ケーブルクリップ	SMBK-8	共通	Festo近接センサのケーブル固定用	534254
13	溝ナット	ABAN-8-1M4-5-P2	共通	M4タップ	8028500
14	ドライブシャフト	EAMB-18-9-8X16-10X12	WD-100	出力シャフトφ8	558035
		EAMB-24-6-15X21-16X20	60/80/WD-120	出力シャフトφ15	558036
		EAMB-34-6-25X26-23X27	120	出力シャフトφ25	558037
15	連結シャフト	KSK-70-____ ※5	WD-100	2軸ガントリ用	562520
		KSK-80-____ ※5	60/80/WD-120	2軸ガントリ用	562521
		KSK-120-____ ※5	120	2軸ガントリ用	562522

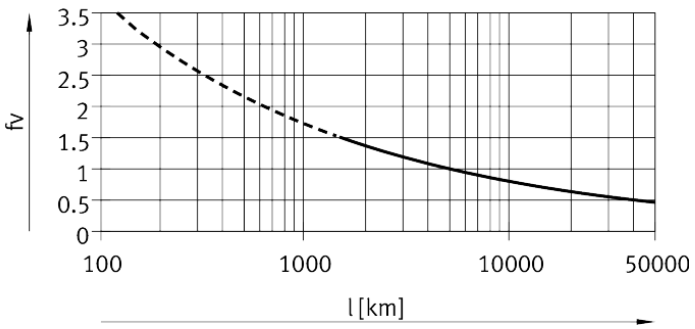
※1 PDF・Web版は製品番号に各部品のWebページがリンクされています。各部品の詳細情報の閲覧やCADデータのダウンロードが可能です。
※2 取付ピッチは200mm間隔を超えても使用可能ですが、間隔が広がるほどアクチュエータの許容荷重が下がります。詳細はELGDカタログをご参照ください。
※3 ロングテーブルのみ対応可能。
※4 近接センサのケーブルは中継用コネクタタイプもご用意しております。詳細はELGDカタログをご参照ください。
※5 連結シャフトの形式の____には、2軸間の距離L1寸法（図1参照）が入ります。

ガイドの寿命目安

アクチュエータの許容荷重や許容モーメントは、寿命5000kmを目安に算出した値です。
異なる荷重やモーメントが同時にかかる場合は、次の式で荷重係数fvを計算することにより、右図のグラフで寿命目安が求められます。

$$fv=\frac{|Fy_1|}{Fy}+\frac{|Fz_1|}{Fz}+\frac{|Mx_1|}{Mx}+\frac{|My_1|}{My}+\frac{|Mz_1|}{Mz}\leqq 1$$

Fy/Fz/Mx/My/Mz ：許容値(下表参照)
$Fy_1/Fz_1/Mx_1/My_1/Mz_1$ ：アプリケーションで発生する値



アクチュエータ		ELGD-TB-60		ELGD-TB-80		ELGD-TB-120		ELGD-TB-WD-100	ELGD-TB-WD-120
テーブルタイプ		標準	ロング	標準	ロング	標準	ロング	ロング	ロング
許容荷重 [N]	Fy	2200	4400	4200	8433	4300	8400	4376	8000
	Fz	2200	4400	4200	8400	4300	8400	4286	7200
許容モーメント [Nm]	Mx	38	75	106	200	170	350	130	330
	My	15	150	42	390	50	620	200	600
	Mz	15	140	42	390	60	580	200	540
※図1参照	X	49		62		80		47	51

アクチュエータ		ELGD-BS-60		ELGD-BS-80		ELGD-BS-120		ELGD-BS-WD-100	ELGD-BS-WD-120
テーブルタイプ		標準	ロング	標準	ロング	標準	ロング	ロング	ロング
許容荷重 [N]	Fy	2200	4075	3906	8236	4300	8400	4400	8000
	Fz	2200	4079	3913	8256	4300	8400	4400	7200
許容モーメント [Nm]	Mx	37	65	95	180	170	350	140	330
	My	15	141	42	390	50	620	230	600
	Mz	15	139	42	390	60	580	230	540
※図1参照	X	60		62		80		47	51

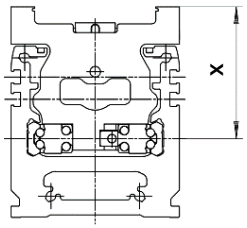


図1：ガイド中心からテーブル取付面までの高さ
許容モーメントや強度限界を検討する際は、この高さを考慮して計算ください。

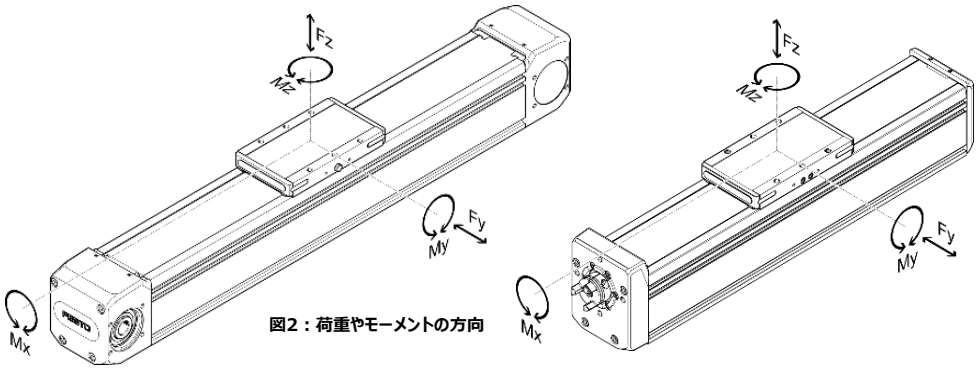


図2：荷重やモーメントの方向

ボールねじの寿命目安

ELGDのボールねじ寿命は、下記グラフの走行距離が目安です。
アクチュエータにかかる衝撃や振動などを考慮し、右の式を用いて想定寿命を求められます。
1サイクルの片道移動距離は最低でもリードの2.5倍以上必要です。

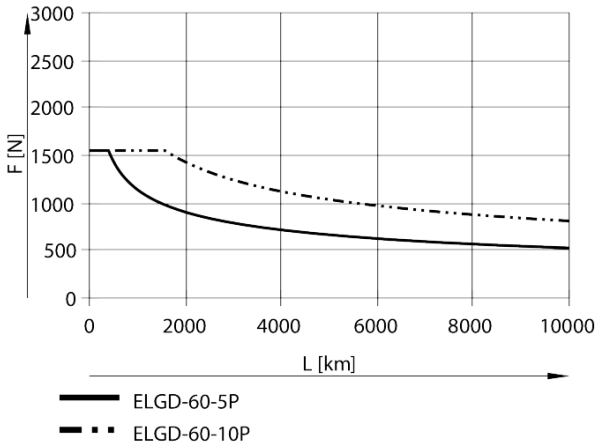
$$L_A = \frac{L}{f_B^{\,3}}$$

L_A ：想定寿命
L ：走行距離目安 ※下記グラフ参照
f_B ：運転係数 ※右表参照

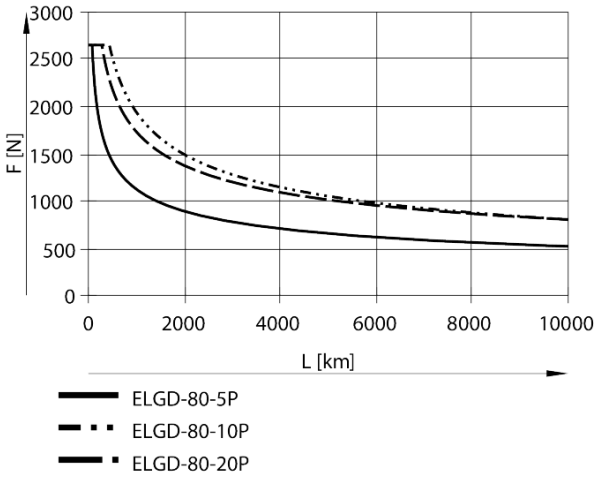
衝撃・振動など	運転係数 f_B
微	1.0～1.2
小	1.2～1.4
中	1.4～1.6
大	1.6～2.0

軸方向荷重-寿命特性(運転係数f_B＝1)

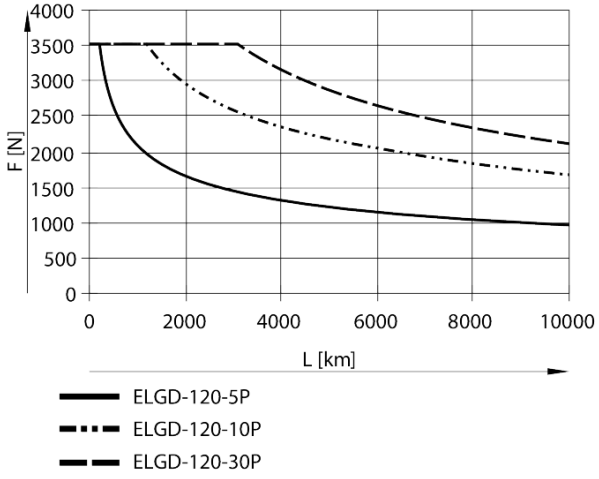
ELGD-BS-60



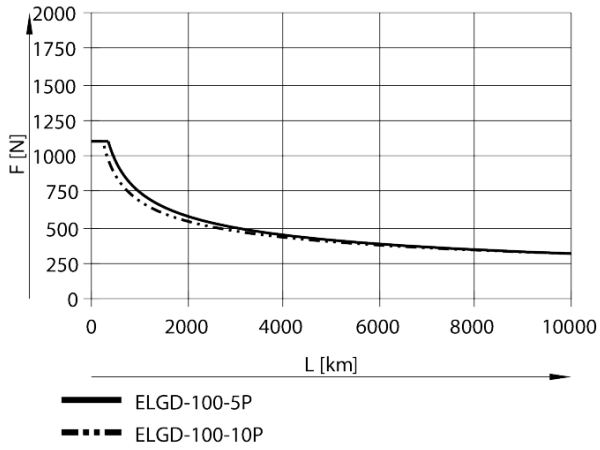
ELGD-BS-80



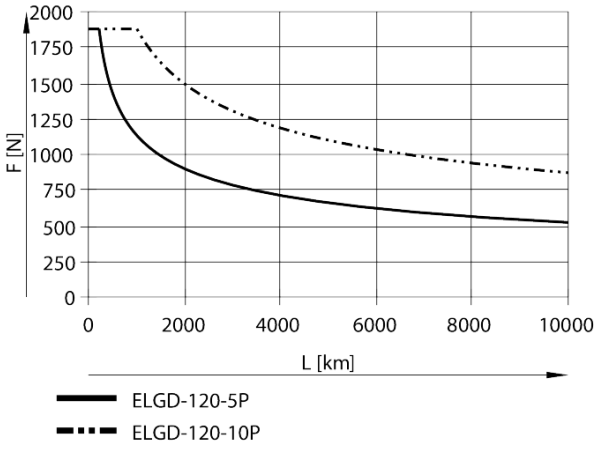
ELGD-BS-120



ELGD-BS-WD-100

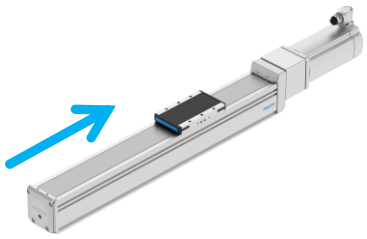


ELGD-BS-WD-120



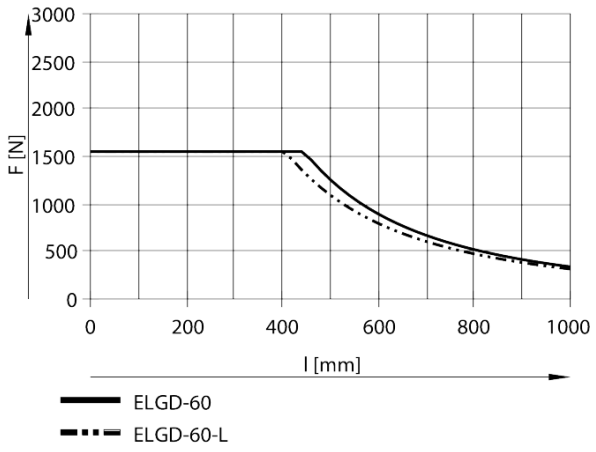
軸方向荷重に対する座屈の影響

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座屈を考慮して軸方向荷重を制限する必要があります。
垂直時の搬送質量を含め推力や反力が下記グラフの軸方向荷重を超えない範囲でご使用ください。
右図の矢印方向に力がかかる場合に座屈の影響を受けます。
垂直取付でモータ位置を下側にしたり、反モータ側方向に押し付け動作する場合にご確認ください。

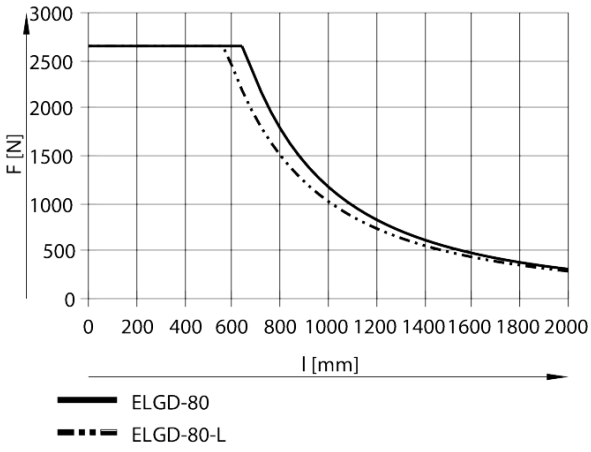


ストローク-軸方向荷重特性

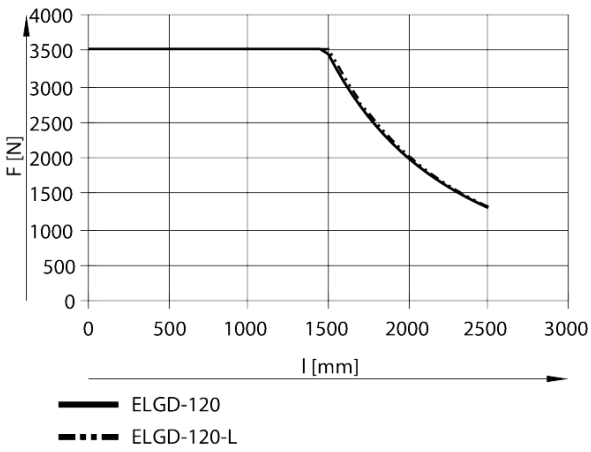
ELGD-BS-60



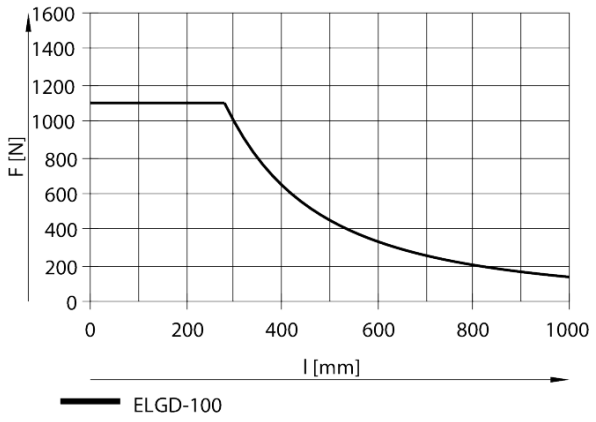
ELGD-BS-80



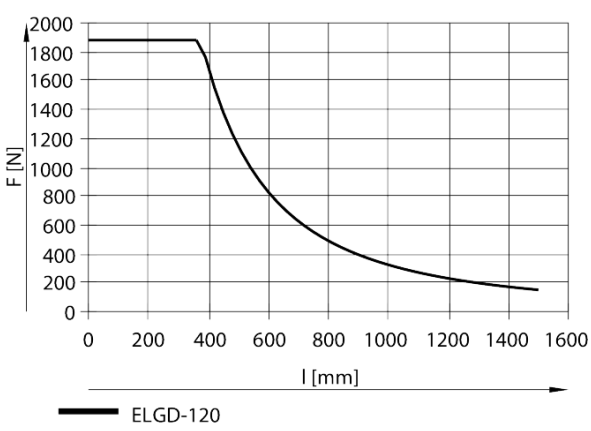
ELGD-BS-120



ELGD-BS-WD-100

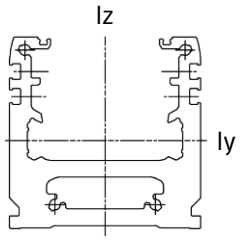


ELGD-BS-WD-120



断面2次モーメント

アクチュエータの機能的性能を損なわないために、たわみが次の許容値を超えないように使用してください。
-動作時：アクチュエータ全長の0.05%、Max.0.5mm
-停止時：アクチュエータ全長の0.1%
たわみ過ぎによる変形は駆動部の摩擦抵抗を増加させて、アクチュエータの寿命を縮める要因となります。



アクチュエータの断面2次モーメントは次の通りです。

アクチュエータ		ELGD-TB-60	ELGD-TB-80	ELGD-TB-120	ELGD-TB-WD-100	ELGD-TB-WD-120
断面2次モーメント	Iy	$0.485x10^6$	$1.213x10^6$	$3.550x10^6$	$0.347x10^6$	$0.771x10^6$
[mm^4]	Iz	$0.731x10^6$	$2.052x10^6$	$8.985x10^6$	$2.268x10^6$	$5.801x10^6$

アクチュエータ		ELGD-BS-60	ELGD-BS-80	ELGD-BS-120	ELGD-BS-WD-100	ELGD-BS-WD-120
断面2次モーメント	Iy	$0.509x10^6$	$1.213x10^6$	$3.550x10^6$	$0.347x10^6$	$0.771x10^6$
[mm^4]	Iz	$0.686x10^6$	$2.052x10^6$	$8.985x10^6$	$2.268x10^6$	$5.801x10^6$

モータの組み合わせ

モータ有りの場合

形式でモータを選択した場合は、次のモータが付属されます。

モータ定格出力		モータ種類					
容量[W]	記号	M5（三菱電機 J5シリーズ）			M4（三菱電機 J4シリーズ）		
		モータ形式	質量 [kg]	(M) [mm]	モータ形式	質量 [kg]	(M) [mm]
100	10	HK-KT13W	0.37	68.0	HG-KR13	0.54	82.4
	10B	HK-KT13WB	0.63	103.0	HG-KR13B	0.74	123.0
200	20	HK-KT23W	0.77	67.5	HG-KR23	0.91	76.6
	20B	HK-KT23WB	1.2	102.1	HG-KR23B	1.3	113.4
400	40	HK-KT43W	1.2	85.5	HG-KR43	1.4	98.3
	40B	HK-KT43WB	1.6	120.1	HG-KR43B	1.8	135.1
750	75	HK-KT7M3W	2.2	92.5	HG-KR73	2.8	112.0
	75B	HK-KT7M3WB	2.9	128.0	HG-KR73B	3.8	152.3
1000	100	HK-KT103W	2.4	101.5			
	100B	HK-KT103WB	3.1	137.0			

Note

モータの仕様や詳細は各メーカーのカタログやHPをご参照ください。

モータ表示

M5	20	B
10	11	12

10	モータ種類
SV	モータ無
M5	三菱電機J5
M4	三菱電機J4

11	モータ定格出力
無記入	モータ無
10	100W
20	200W
40	400W
75	750W
100	1000W

12	電磁ブレーキ
無記入	モータ無又は電磁ブレーキ無
B	電磁ブレーキ付

モータ無の場合

モータ無（SV）を選択した場合に取り付け可能なモータの代表例です。

ELGD-TB-60/ELGD-BS-60/ELGD-BS-WD-100

メーカー名	モータ形式 200W
三菱電機	HG-KR23_/HK-KT23W_
安川電機	SGM7J-02_/SGMXJ-02_
キーエンス	SV2-_020AS/SV3-_020AS
山洋電気	R2_A06020

ELGD-TB-80/ELGD-BS-80
ELGD-TB-WD-120/ELGD-BS-WD-120

メーカー名	モータ形式 400W
三菱電機	HG-KR43_/HK-KT43W_
安川電機	SGM7J-04_/SGMXJ-04_
キーエンス	SV2-_040AS/SV3_040AS
山洋電気	R2_A06040

ELGD-TB-120

メーカー名	モータ形式 750W
三菱電機	HG-KR73_/HK-KT7M3W_
安川電機	SGM7J-08_/SGMXJ-08_
キーエンス	SV2-_075AS/SV3-_075AS

ELGD-TB-WD-100

メーカー名	モータ形式 100W
三菱電機	HG-KR13_/HK-KT13W_
安川電機	SGM7J-01_/SGMXJ-01_
キーエンス	SV2-_010AS/SV3-_010AS
山洋電気	R2_A04010
オムロン	R88M-K10030_/R88M-1M10030_
パナソニック	MHMF01_

ELGD-BS-120

メーカー名	モータ形式 1000W
三菱電機	HK-KT103W_
安川電機	SGM7A-10_/SGMXA-10_

Note

他のメーカーのモータ取付キットもご用意していますので、ご要望がありましたらお問い合わせください。

モータ表示

SV		
10	11	12

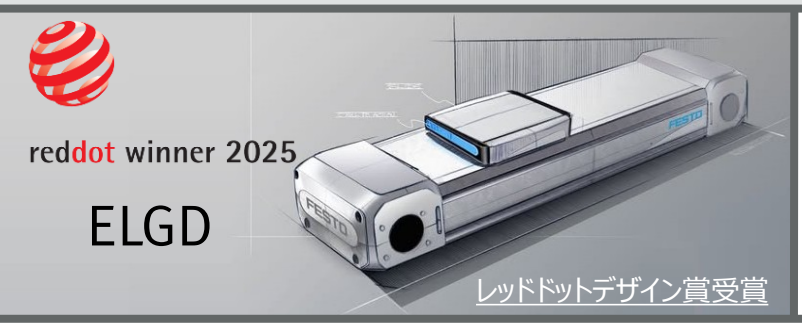
フエスト株式会社
224-0025横浜市都筑区早渕1-26-10
URL　：www.festo.com/jp
E-mail：info.jp@festo.com

Festo Japan 公式SNS

YouTube　Instagram

Festo Japan 公式HP

電動アクチュエータ　電動オートメーション



※CS Noteの掲載内容は予告なく変更する場合がありますので予めご了承ください。