

SGLG□, SGLF□, SGLT□

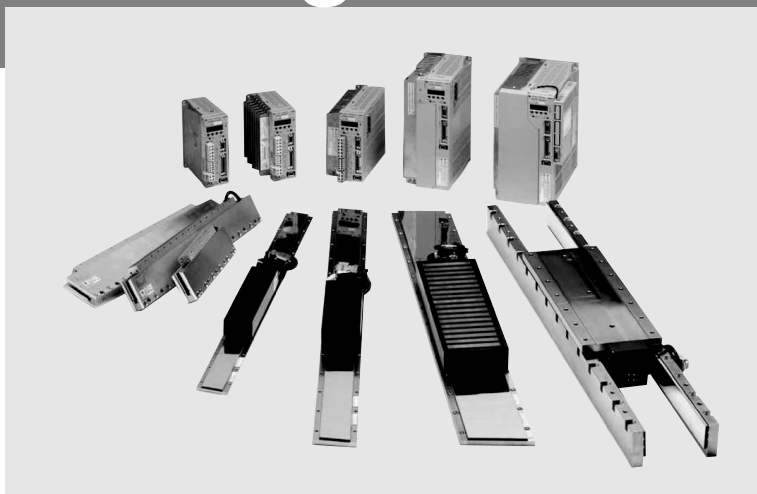
Motores lineales Sigma

Servomotores lineales para obtener ciclos de máquina más rápidos.

- Control de los motores mediante los controladores XtraDrive y Sigma-II
- Rendimiento de máquina mejorado
- Facilidad de operación y alta fiabilidad
- Diseñado para alta densidad de fuerza en paquetes reducidos
- Muestra una linealidad de fuerza excepcional incluso cerca de las regiones de fuerza máxima
- Uso muy eficaz de la energía. Gracias a su diseño optimizado de circuitos magnéticos y bobinados de alta densidad
- Puede alcanzar velocidades de hasta 5 metros por segundo.
- Disponibilidad de tipos sin núcleo y con núcleo de hierro

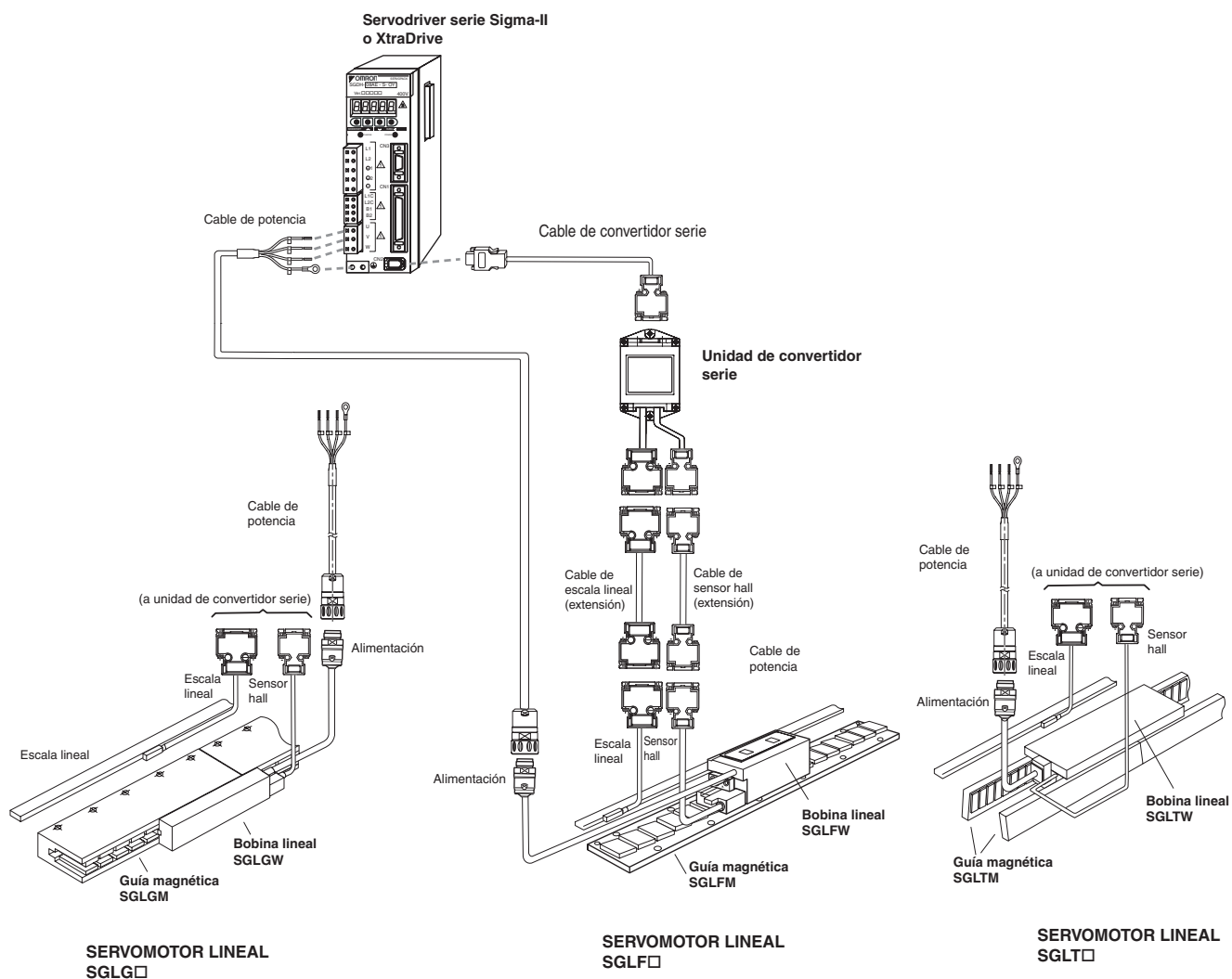
Valores nominales

- Monofásico 230 Vc.a. de 13,5 a 560 N (1200 N máximo)
- Trifásico 400 Vc.a. de 80 a 2000 N (7500 N máximo)







Servoaccionamientos de c.a.

Configuración del sistema

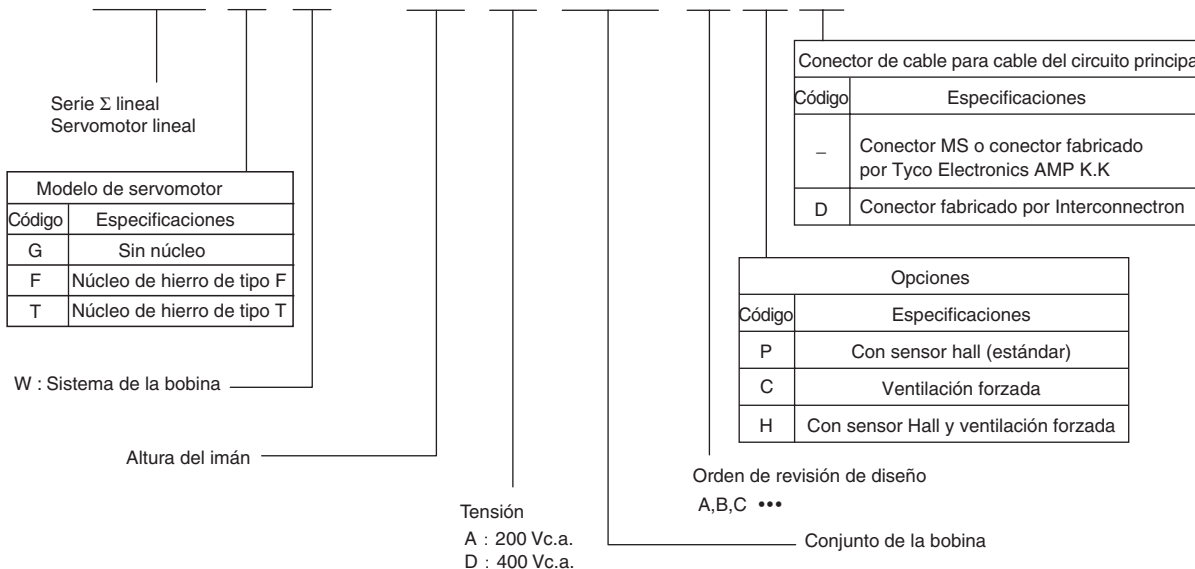


Combinación de servomotor/servodriver

Servomotor lineal de la serie Sigma					Convertidor serie JZDP-A008-□	Servodriver			
Tipo	Tensión	Fuerza nominal	Fuerza máxima	Modelo		Serie Sigma-II		XtraDrive	
					230 V (monofásico)	400 V (trifásico)	230 V (monofásico)	400 V (trifásico)	
SGLGW sin núcleo Fuerza estándar Guías magnéticas 	230 V	13,5 N	40 N	30A050B	158	SGDH-A5AE-OY	-	XD-P5-MN01	-
		27 N	80 N	30A080B	156	SGDH-01AE-OY	-	XD-01-MN01	-
		47 N	140 N	40A140B	001	SGDH-01AE-OY	-	XD-01-MN01	-
		73 N	220 N	60A140B	004	SGDH-02AE-OY	-	XD-02-MN01	-
		93 N	280 N	40A253B	002	SGDH-02AE-OY	-	XD-02-MN01	-
		140 N	420 N	40A365B	003	SGDH-04AE-OY	-	XD-04-MN01	-
		147 N	440 N	60A253B	005	SGDH-04AE-OY	-	XD-04-MN01	-
SGLGW sin núcleo Alta fuerza Guías magnéticas 	230 V	57 N	230 N	40A140B	063	SGDH-02AE-OY	-	XD-02-MN01	-
		114 N	460 N	40A253B	059	SGDH-04AE-OY	-	XD-04-MN01	-
		171 N	690 N	40A365B	060	SGDH-08AE-S-OY	-	XD-08-MN	-
		89 N	360 N	60A140B	061	SGDH-02AE-OY	-	XD-02-MN01	-
		178 N	720 N	60A253B	062	SGDH-08AE-S-OY	-	XD-08-MN	-
SGLFW Motores lineales 	230 V	25 N	86 N	20A090A	017	SGDH-02AE-OY	-	XD-02-MN01	-
		40 N	125 N	20A120A	018	SGDH-02AE-OY	-	XD-02-MN01	-
		80 N	220 N	35A120A	019	SGDH-02AE-OY	-	XD-02-MN01	-
		160 N	440 N	35A230A	020	SGDH-08AE-S-OY	-	XD-08-MN01	-
		280 N	600 N	50A200B	181	SGDH-08AE-S-OY	-	XD-08-MN	-
		560 N	1200 N	50A380B	182	SGDH-15AE-S-OY	-	-	-
	400 V	80 N	220 N	35D120A	211	-	SGDH-05DE-OY	-	XD-05-TN
		160 N	440 N	35D230A	212	-	SGDH-05DE-OY	-	XD-05-TN
		280 N	600 N	50D200B	189	-	SGDH-10DE-OY	-	XD-10-TN
		560 N	1200 N	50D380B	190	-	SGDH-15DE-OY	-	XD-15-TN
SGLTW Motores lineales 	400 V	560 N	1200 N	1ZA200B	191	-	SGDH-15DE-OY	-	XD-15-TN
		1120 N	2400 N	1ZD380B	192	-	SGDH-30DE-OY	-	XD-30-TN
		300 N	600 N	35D170H	193	-	SGDH-10DE-OY	-	XD-10-TN
		600 N	1200 N	35D320H	194	-	SGDH-20DE-OY	-	XD-20-TN
		450 N	900 N	50D170H	195	-	SGDH-10DE-OY	-	XD-10-TN
		900 N	1800 N	50D320H	196	-	SGDH-20DE-OY	-	XD-20-TN
		670 N	2600 N	40D400B	197	-	SGDH-30DE-OY	-	XD-30-TN
		1000 N	4000 N	40D600B	198	-	SGDH-50DE-OY	-	-
1300 N	5000 N	80D400B	199	-	SGDH-50DE-OY	-	-		
2000 N	7500 N	80D600B	200	-	SGDH-75DE-OY	-	-		

Bobina del motor (Coil)

SGL F W – 35 D 120 A P D



Guía magnética (Magnet)

SGL F M – 35 324 A C

Serie Σ lineal
Servomotor lineal

Modelo	
Código	Especificaciones
G	Sin núcleo
F	Núcleo de hierro de tipo F
T	Núcleo de hierro de tipo T

M : Guía magnética

Opciones		
Código	Especificaciones	Observaciones
C	Con cubierta del imán	Sólo para tipos de núcleo de hierro - SGLFM - SGLTM
- M	Alta fuerza axial	Sólo para tipos sin núcleo
- Y	Con base y cubierta del imán	Sólo para tipos de núcleo de hierro de tipo T

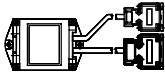
Ancho de imán

Longitud de guía magnética

Orden de revisión de diseño
A,B,C ...

Unidad de convertidor serie

JZDP– A008 – 001

Modelo de unidad de convertidor serie			
Símbolo	Aspecto	Escala lineal aplicable	Sensor hall
A008		Fabricado por Renishaw o (Heidenhain *)	Sí

Nota: * Cuando se utiliza una escala lineal fabricada por Heidenhain, se necesita un cable de extensión

Servomotor lineal aplicable					
Modelo de servomotor		Símbolo	Modelo de servomotor		Símbolo
SGLGW- (Sin núcleo)	30A050B	158	SGLTW- (núcleo de hierro, tipo T)	20A170A	011
	30A080B	156		20A320A	012
	40A140B	001		20A460A	013
	40A253B	002		35A170A	014
	40A365B	003		35A320A	015
	60A140B	004		35A460A	016
	60A253B	005		35A170H	105
	60A365B	006		35A320H	106
	90A200A	101		50A170H	108
	90A370A	102		50A320H	109
	90A535A	103		40A400B	185
	40A140B	063		40A600B	186
	40A253B	059		80A400B	187
	40A365B	060		80A600B	188
SGLGW- + SGLGM- -M (Sin núcleo)	60A140B	061	35D170H	193	
	60A253B	062	35D320H	194	
	60A365B	047	50D170H	195	
	SGLFW- (núcleo de hierro, tipo F)	20A090A	017	50D320H	196
		20A120A	018	40D400B	197
		35A120A	019	40D600B	198
		35A230A	020	80D400B	199
		50A200B	181	80D600B	200
		50A380B	182		
		1ZA200B	183		
		1ZA380B	184		
		35D120A	211		
		35D230A	212		
		50D200B	189		
50D380B		190			
1ZD200B		191			
1ZD380B		192			

Servoaccionamientos de c.a.

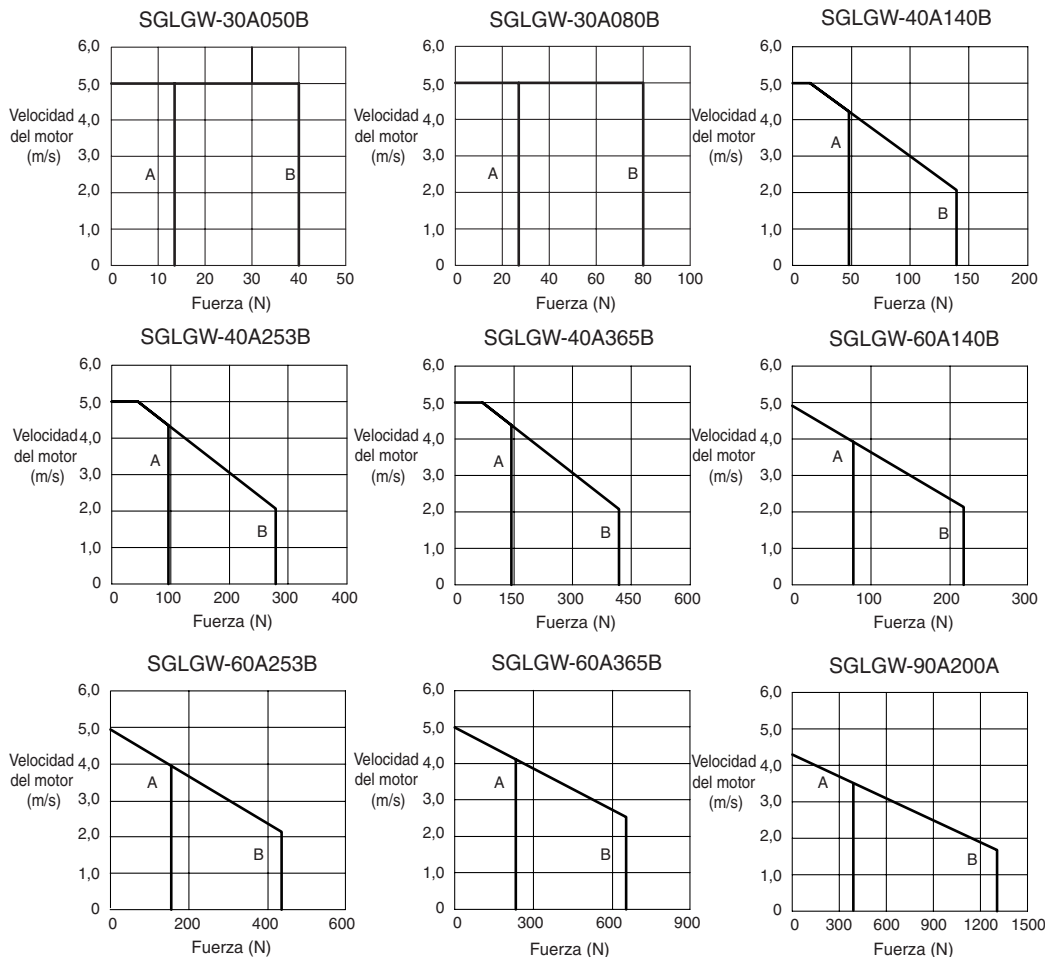
Especificaciones del servomotor

SGLGW/SGLGM sin núcleo (con guías magnéticas de fuerza estándar)

Tensión		230 V									
Servomotor lineal Modelo SGLGW-		30A			40A			60A			90A
		050B	080B	140B	253B	365B	140B	253B	365B	200A	
Fuerza nominal*	N	13.5	27	47	93	140	73	147	220	325	
Corriente nominal*	Arms	0.55	0.85	0.8	1.6	2.4	1.2	2.3	3.5	4.4	
Fuerza máxima instantánea*	N	40	80	140	280	420	220	440	660	1300	
Corriente máxima instantánea*	Arms	1.62	2.53	2.4	4.9	7.3	3.5	7.0	10.5	17.6	
Masa del conjunto de la bobina	kg	0.10	0.15	0.34	0.60	0.87	0.42	0.76	1.10	2.15	
Constante de fuerza	N / Arms	26.4	33.9	61.5	61.5	61.5	66.6	66.6	66.6	78	
Constante de BEMF	V / (m / s)	8.8	11.3	20.5	20.5	20.5	22.2	22.2	22.2	26.0	
Constante de motor	N / \sqrt{w}	3.7	5.6	7.8	11.0	13.5	11.1	15.7	19.2	26.0	
Constante de tiempo eléctrica	ms	0.2	0.4	0.4	0.4	0.4	0.5	0.5	0.5	1.4	
Constante de tiempo mecánica	ms	7.30	4.78	5.59	4.96	4.77	3.41	3.08	2.98	3.18	
Resistencia térmica (con disipador de calor)	K / W	4.89	2.93	1.87	0.98	0.65	1.62	0.80	0.53	0.44	
Resistencia térmica (sin disipador de calor)	K / W	-	-	3.39	2.02	1.38	2.69	1.54	1.20	-	
Atracción magnética	N	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
Tamaño del disipador de calor	mm	200 x 300 x 12			300 x 400 x 12		400 x 500 x 12		200 x 300 x 400 x 500 x 12		800 x 900 x 12
Especificaciones básicas	Tiempo de funcionamiento	Continuo									
	Categoría de aislamiento	Categoría B									
	Temperatura ambiente	0 a +40 °C									
	Humedad ambiente	20 a 80% (sin condensación)									
	Resistencia de aislamiento	500 Vc.c., 10 MΩ mín.									
	Excitación	Imán permanente									
	Rigidez dieléctrica	1500 Vc.a. durante 1 minuto									
	Métodos de protección	Autorrefrigerado y autoventilado									
Temperatura de bobinado permisible	130 °C										

Características de fuerza y velocidad (con guías magnéticas de fuerza estándar)

A: Zona de trabajo continuo
B: Zona de trabajo intermitente



SGLGW/SGLGM sin núcleo (con guías magnéticas de fuerza alta)

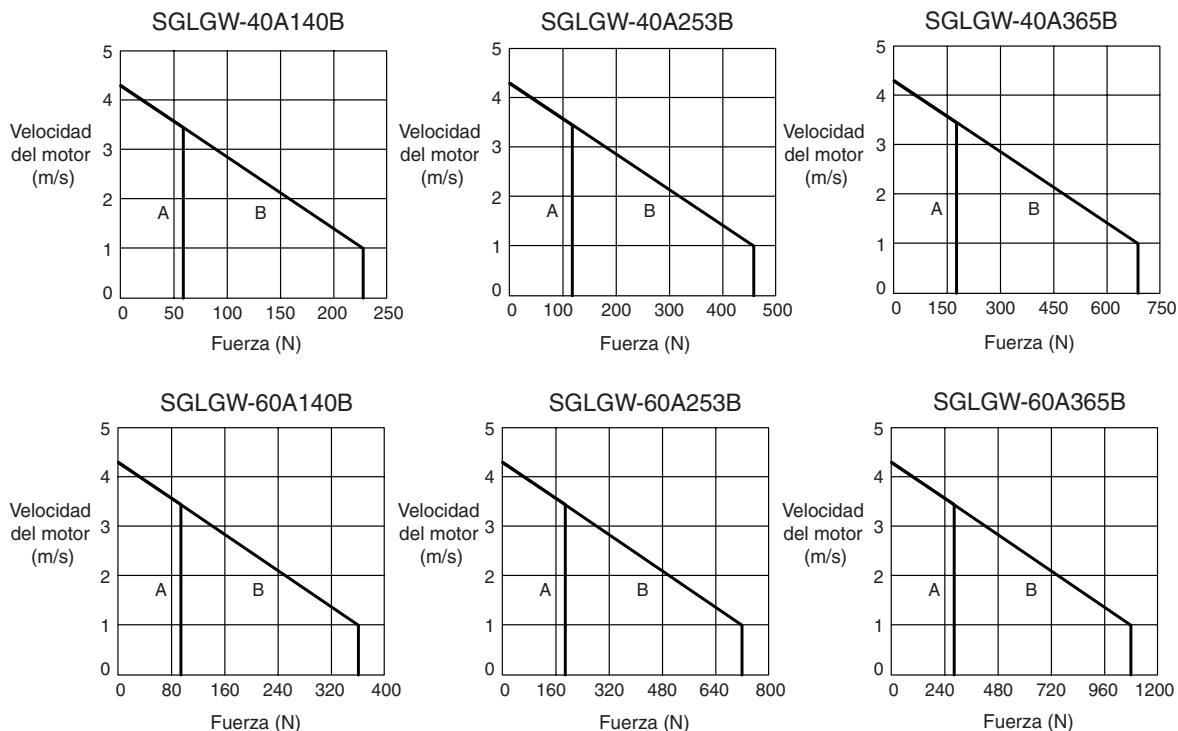
Tensión		230 V					
Servomotor lineal Modelo SGLGW-		40A			60A		
		140B	253B	365B	140B	253B	365B
Fuerza nominal*	N	57	114	171	89	178	267
Corriente nominal*	Arms	0.8	1.6	2.4	1.2	2.3	3.5
Fuerza máxima instantánea*	N	230	460	690	360	720	1080
Corriente máxima instantánea*	Arms	3.2	6.5	9.7	5.0	10.0	14.9
Masa del conjunto de la bobina	kg	0.34	0.60	0.87	0.42	0.76	1.10
Constante de fuerza	N / Arms	76.0	76.0	76.0	77.4	77.4	77.4
Constante de BEMF	V / (m / s)	25.3	25.3	25.3	25.8	25.8	25.8
Constante de motor	N / √ω	9.6	13.6	16.7	12.9	18.2	22.3
Constante de tiempo eléctrica	ms	0.4	0.4	0.4	0.5	0.5	0.5
Constante de tiempo mecánica	ms	3.69	3.24	3.12	2.52	2.29	2.21
Resistencia térmica (con disipador de calor)	K / W	1.87	0.98	0.65	1.62	0.80	0.53
Resistencia térmica (sin disipador de calor)	K / W	3.39	2.02	1.38	2.69	1.54	1.20
Atracción magnética	N	0	0	0	0	0	0
Tamaño del disipador de calor	mm	200 x 300 x 12	300 x 400 x 12	400 x 500 x 12	200 x 300 x 12	300 x 400 x 12	400 x 500 x 12
Especificaciones básicas	Tiempo de funcionamiento	Continuo					
	Categoría de aislamiento	Categoría B					
	Temperatura ambiente	0 a +40 °C					
	Humedad ambiente	20 a 80% (sin condensación)					
	Resistencia de aislamiento	500 Vc.c., 10 MΩ mín.					
	Excitación	Imán permanente					
	Rigidez dieléctrica	1500 Vc.a. durante 1 minuto					
	Métodos de protección	Autorrefrigerado y autoventilado					
Temperatura de bobinado permisible	130 °C						

Nota: 1. Los elementos marcados con * y "Características de fuerza y velocidad" son los valores a una temperatura de bobinado del motor a 100 °C durante la operación en combinación con un servodriver. Los demás son a 20 °C (68 °F).

2. Las especificaciones anteriores muestran los valores en condiciones de refrigeración cuando un disipador de calor (placa de aluminio) indicado en la tabla siguiente está montado en el conjunto de la bobina.

Características de fuerza y velocidad (con guías magnéticas de fuerza alta)

A: Zona de trabajo continuo
B: Zona de trabajo intermitente



SGLFW/SGLFM de núcleo de hierro (200V)

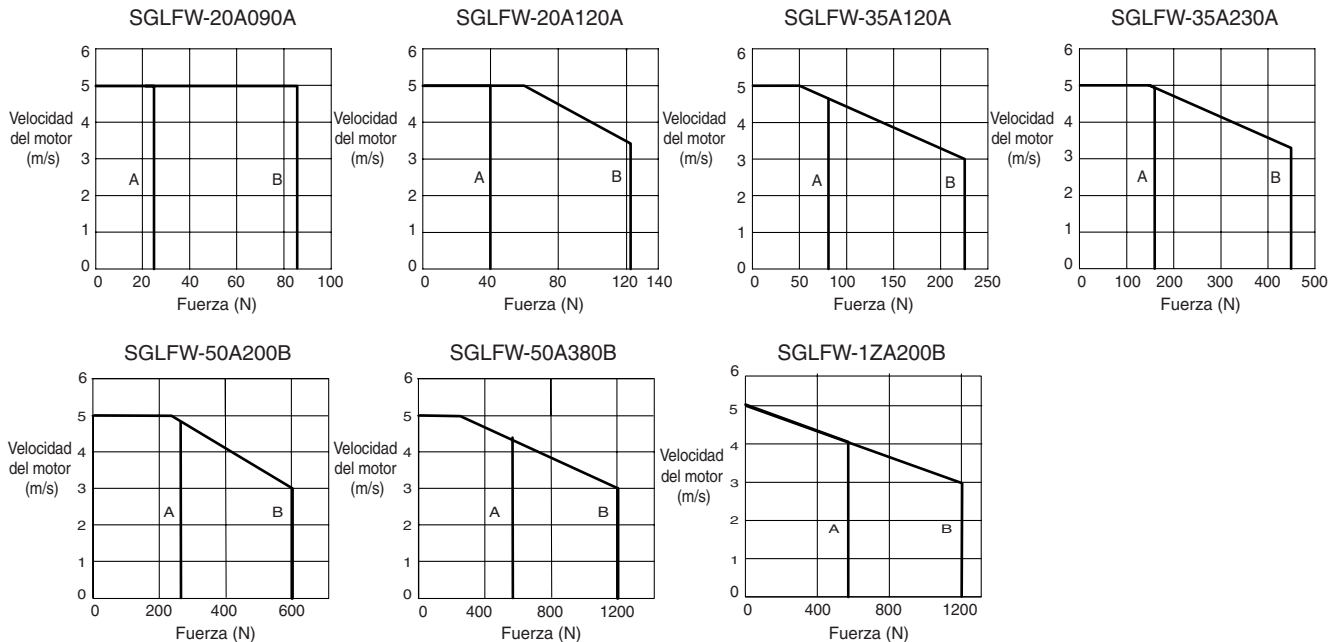
Tensión		230 V						
Servomotor lineal Modelo SGLFW-		20A		35A		50A		1ZA
		090A	120A	120A	230A	200B	380B	200B
Fuerza nominal*	N	25	40	80	160	280	560	560
Corriente nominal*	Arms	0.7	0.8	1.4	2.8	5.0	10.0	8.7
Fuerza máxima instantánea*	N	86	125	220	440	600	1200	1200
Corriente máxima instantánea*	Arms	3.0	2.9	4.4	8.8	12.4	25.0	21.6
Masa del conjunto de la bobina	kg	0.7	0.9	1.3	2.3	3.5	6.9	6.4
Constante de fuerza	N / Arms	36.0	54.0	62.4	62.4	60.2	60.2	69.0
Constante de BEMF	V / (m / s)	12.0	18.0	20.8	20.8	20.1	20.1	23.0
Constante de motor	N / \sqrt{w}	7.9	9.8	14.4	20.4	34.3	48.5	52.4
Constante de tiempo eléctrica	ms	3.2	3.3	3.6	3.6	15.9	15.8	18.3
Constante de tiempo mecánica	ms	11.0	9.3	6.2	5.5	3.0	2.9	2.3
Resistencia térmica (con disipador de calor)	K / W	4.35	3.19	1.57	0.96	0.82	0.32	0.6
Resistencia térmica (sin disipador de calor)	K / W	7.69	5.02	4.10	1.94	1.48	0.74	0.92
Atracción magnética	N	314	462	809	1586	1650	3260	3300
Tamaño del disipador de calor	mm	125 x 125 x 13		254 x 254 x 25			400 x 500 x 40	254 x 254 x 25
Especificaciones básicas	Tiempo de funcionamiento	Continuo						
	Categoría de aislamiento	Categoría B						
	Temperatura ambiente	0 a +40 °C						
	Humedad ambiente	20 a 80% (sin condensación)						
	Resistencia de aislamiento	500 Vc.c., 10 MΩ mín.						
	Excitación	Imán permanente						
	Rigidez dieléctrica	1500 Vc.a. durante 1 minuto						
	Métodos de protección	Autorrefrigerado						
Temperatura de bobinado permisible	130 °C							

Nota: 1. Los elementos marcados con * y "Características de fuerza y velocidad" son los valores a una temperatura de bobinado del motor a 100 °C durante la operación en combinación con un servodriver. Los demás son a 20 °C (68 °F).

2. Las especificaciones anteriores muestran los valores en condiciones de refrigeración cuando un disipador de calor (placa de aluminio) indicado en la tabla siguiente está montado en el conjunto de la bobina.

Características de fuerza y velocidad (200 V)

A: Zona de trabajo continuo
B: Zona de trabajo intermitente



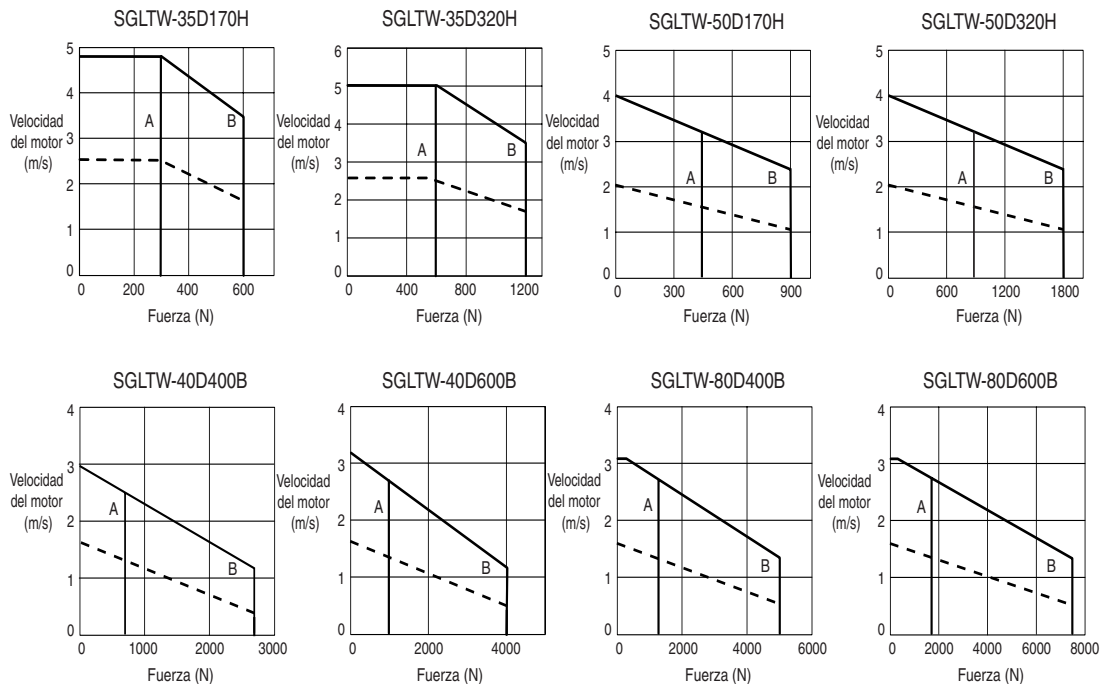
SGLFW/SGLFM de núcleo de hierro (400V)

Tensión		400 V					
Servomotor lineal Modelo SGLFW-		35D		50D		1ZD	
		120A	230A	200B	380B	200B	380B
Fuerza nominal*	N	80	160	280	560	560	1120
Corriente nominal*	Arms	0.7	1.4	2.3	4.5	4.9	9.8
Fuerza máxima instantánea*	N	220	440	600	1200	1200	2400
Corriente máxima instantánea*	Arms	2.3	4.6	5.6	11.0	12.3	24.6
Masa del conjunto de la bobina	kg	1.3	2.3	3.5	6.9	6.4	11.5
Constante de fuerza	N / Arms	120.2	120.2	134.7	134.7	122.6	122.6
Constante de BEMF	V / (m / s)	40.1	40.1	44.9	44.9	40.9	40.9
Constante de motor	N / \sqrt{w}	13.8	19.5	33.4	47.2	51.0	72.1
Constante de tiempo eléctrica	ms	3.5	3.5	15.0	15.0	17.4	17.2
Constante de tiempo mecánica	ms	5.5	5.5	3.2	3.2	2.5	2.2
Resistencia térmica (con disipador de calor)	K / W	1.57	0.96	0.82	0.32	0.6	0.28
Resistencia térmica (sin disipador de calor)	K / W	4.1	1.94	1.48	0.74	0.92	0.55
Atracción magnética	N	810	1590	1650	3260	3300	6520
Tamaño del disipador de calor	mm	254 x 254 x 25		400 x 500 x 40	254 x 254 x 25	400 x 500 x 40	
Especificaciones básicas	Tiempo de funcionamiento	Continuo					
	Categoría de aislamiento	Categoría B					
	Temperatura ambiente	0 a +40 °C					
	Humedad ambiente	20 a 80% (sin condensación)					
	Resistencia de aislamiento	500 Vc.c., 10 MΩ mín.					
	Excitación	Imán permanente					
	Rigidez dieléctrica	1500 Vc.a. durante 1 minuto					
	Métodos de protección	Autorrefrigerado					
Temperatura de bobinado permisible	130 °C						

- Nota: 1.** Los elementos marcados con * y "Características de fuerza y velocidad" son los valores a una temperatura de bobinado del motor a 100 °C durante la operación en combinación con un servodriver. Los demás son a 20 °C (68 °F).
- 2.** Las especificaciones anteriores muestran los valores en condiciones de refrigeración cuando un disipador de calor (placa de aluminio) indicado en la tabla siguiente está montado en el conjunto de la bobina.

Características de fuerza y velocidad (400 V)

A: Zona de trabajo continuo
B: Zona de trabajo intermitente



Nota: La línea de puntos indica las características cuando el servomotor lineal para 400 Vc.a. se utiliza con una fuente de alimentación de entrada para 200 Vc.a. En este caso, se debe cambiar el convertidor serie. Póngase en contacto con su representante de Omron-Yaskawa.

SGLTW/SGLTM de núcleo de hierro (400 V)

Tensión		400 V							
Servomotor lineal Modelo SGLFW-		35D		50D		40D		80D	
		170H	320H	170H	320H	400B	600B	400B	600B
Fuerza nominal*	N	300	600	450	900	670	1000	1300	2000
Corriente nominal*	Arms	3.2	6.5	3.2	6.3	3.7	5.5	7.2	11.1
Fuerza máxima instantánea*	N	600	1200	900	1800	2600	4000	5000	7500
Corriente máxima instantánea*	Arms	7.5	15.1	7.3	14.6	20.7	30.6	37.6	56.4
Masa del conjunto de la bobina	kg	4.7	8.8	6	11	15	23	25	36
Constante de fuerza	N / Arms	99.6	99.6	153.3	153.3	196.1	196.1	194.4	194.4
Constante de BEMF	V / (m / s)	33.2	33.2	51.1	51.1	65.4	65.4	64.8	64.8
Constante de motor	N / \sqrt{w}	36.3	51.4	48.9	69.1	59.6	73	85.9	105.2
Constante de tiempo eléctrica	ms	14.3	14.3	15.6	15.6	14.4	14.4	15.4	15.4
Constante de tiempo mecánica	ms	3.5	3.5	2.5	2.5	4.2	4.2	3.2	3.2
Resistencia térmica (con disipador de calor)	K / W	0.76	0.4	0.61	0.3	0.24	0.2	0.22	0.18
Resistencia térmica (sin disipador de calor)	K / W	1.26	0.83	0.97	0.8	0.57	0.4	0.47	0.33
Atracción magnética* ¹	N	0	0	0	0	0	0	0	0
Atracción magnética* ²	N	1400	2780	2000	3980	3950	5890	7650	11400
Tamaño del disipador de calor	mm	400 x 500 x 40				609 x 762 x 50			
Especificaciones básicas	Tiempo de funcionamiento	Continuo							
	Categoría de aislamiento	Categoría B							
	Temperatura ambiente	0 a +40 °C							
	Humedad ambiente	20 a 80% (sin condensación)							
	Resistencia de aislamiento	500 Vc.c., 10 MW mín.							
	Excitación	Imán permanente							
	Rigidez dieléctrica	1500 Vc.a. durante 1 minuto							
	Métodos de protección	Autorrefrigerado							
	Temperatura de bobinado permisible	130 °C							

*1. El hueco magnético no equilibrado derivado de las condiciones de instalación del conjunto de la bobina provoca una atracción magnética en el conjunto.

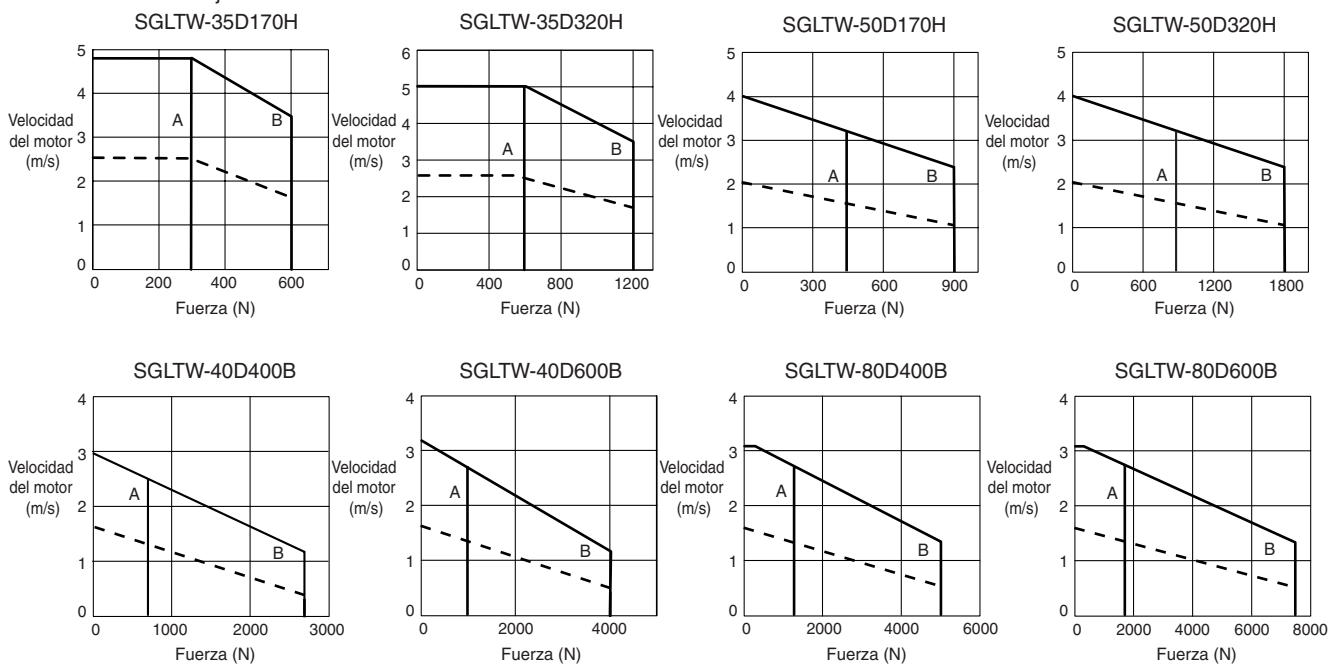
*2. El valor indica la atracción magnética generada en un lado de la guía magnética.

Nota: 1. Los elementos marcados con * y "Características de fuerza y velocidad" son los valores a una temperatura de bobinado del motor a 100 °C durante la operación en combinación con un servodriver. Los demás son a 20 °C (68 °F).

2. Las especificaciones anteriores muestran los valores en condiciones de refrigeración cuando un disipador de calor (placa de aluminio) indicado en la tabla siguiente está montado en el conjunto de la bobina.

Características de fuerza y velocidad (400 V)

A: Zona de trabajo continuo
B: Zona de trabajo intermitente

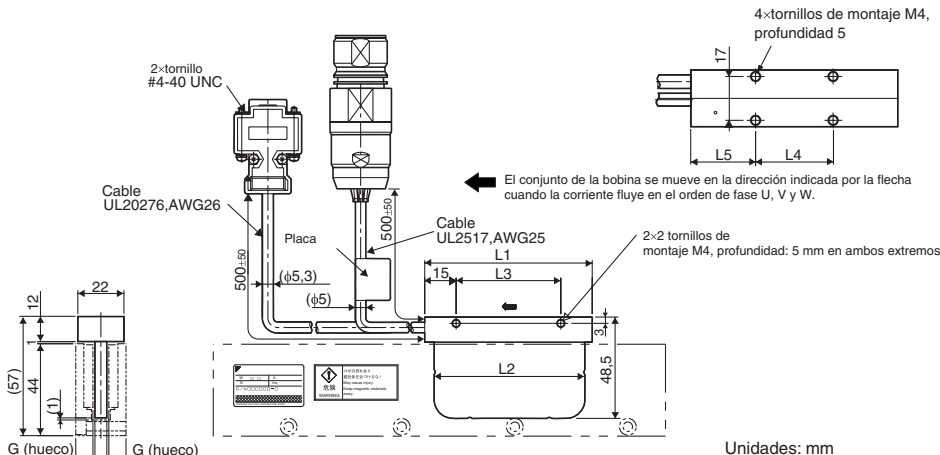


Dimensiones

SGLG□-30 sin núcleo

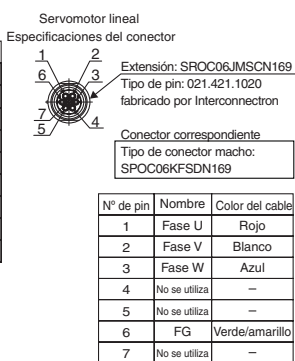
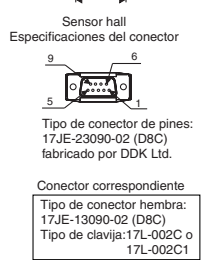
Conjunto de la bobina: SGLGW-30A□□□B□D

Conjunto de bobina Modelo SGLGW-	L1	L2	L3	L4	L5	G (hueco)	Masa aprox.* kg	
30A050B□D	50	48	30	20	20	0.85	0.14	*El valor indica la masa del conjunto de la bobina con una unidad de sensor hall.
30A080B□D	80	72	50	30	25	0.95	0.19	

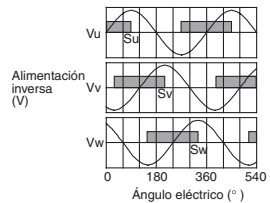


El conjunto de la bobina se mueve en la dirección indicada por la flecha cuando la corriente fluye en el orden de fase U, V y W.

Unidades: mm

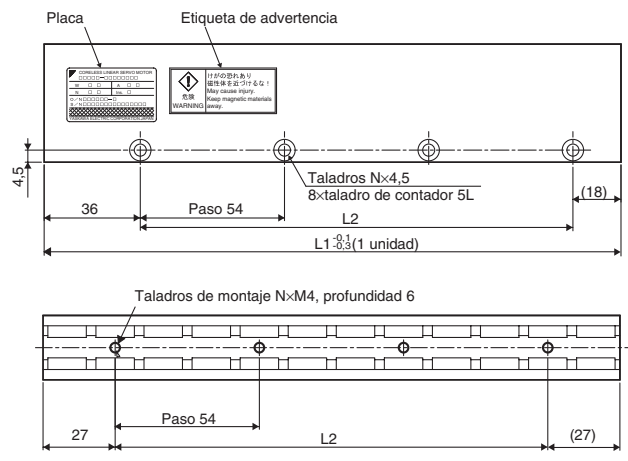


Señales de salida de sensor hall
Cuando el conjunto de la bobina se mueve en la dirección que indica la flecha de la figura, la relación entre las señales de salida de sensor hall Su, Sv, Sw y la alimentación inversa de cada fase de motor Vu, Vv, Vw es la que se muestra en la figura siguiente.



Guía magnética: SGLGM-30□□□A

Guía magnética Modelo SGLGM-	L1 mm	L2 mm	N	Masa aprox. kg
30108A	108	54	2	0.6
30216A	216	162	4	1.1
30432A	432	378	8	2.3

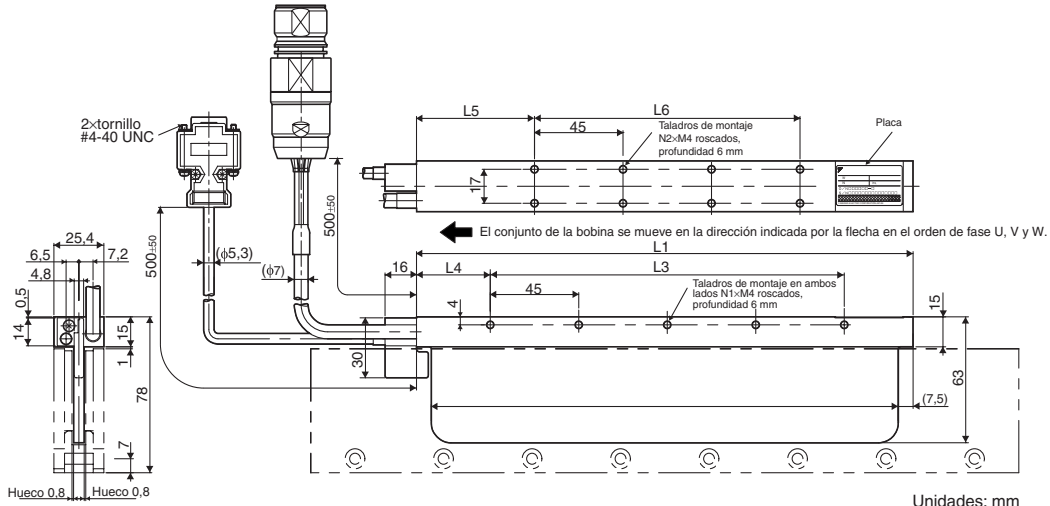


Unidades: mm

SGLG□-40 sin núcleo

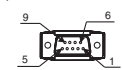
Conjunto de la bobina: SGLGW-40A□□□B□D

Conjunto de bobina Modelo SGLGW-	L1	L2	L3	L4	L5	L6	N1	N2	Masa aprox.* kg	
40A140B□D	140	125	90	30	52.5	45	3	4	0.40	*El valor indica la masa del conjunto de la bobina con una unidad de sensor hall.
40A253B□D	252.5	237.5	180	37.5	60	135	5	8	0.66	
40A365B□D	365	350	315	30	52.5	270	8	14	0.93	



Unidades: mm

Sensor hall
Especificaciones del conector



Tipo de conector de pines:
17JE-23090-02 (D8C)
fabricado por DDK Ltd.

Conector correspondiente
Tipo de conector hembra:
17L-13090-02 (D8C)
Tipo de clavija: 17L-002C o
17L-002C1

Nº de pin	Nombre
1	+5 V (alimentación)
2	Fase U
3	Fase V
4	Fase W
5	0 V (alimentación)
6	No se utiliza
7	No se utiliza
8	No se utiliza
9	No se utiliza

Servomotor lineal
Especificaciones del conector



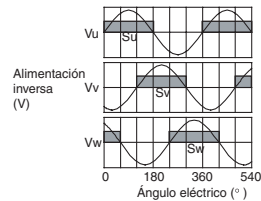
Extensión: SPOC06JM5CN169
Tipo de pin: 021.421.1020
fabricado por Interconnectron

Conector correspondiente
Tipo de conector macho:
SPOC06KFSDN169

Nº de pin	Nombre	Color del cable
1	Fase U	Rojo
2	Fase V	Bianco
3	Fase W	Azul
4	No se utiliza	-
5	No se utiliza	-
6	FG	Verde/amarillo
7	No se utiliza	-

Señales de salida de sensor hall

Cuando el conjunto de la bobina se mueve en la dirección que indica la flecha de la figura, la relación entre las señales de salida de sensor hall Su, Sv, Sw y la alimentación inversa de cada fase de motor Vu, Vv, Vw es la que se muestra en la figura siguiente.

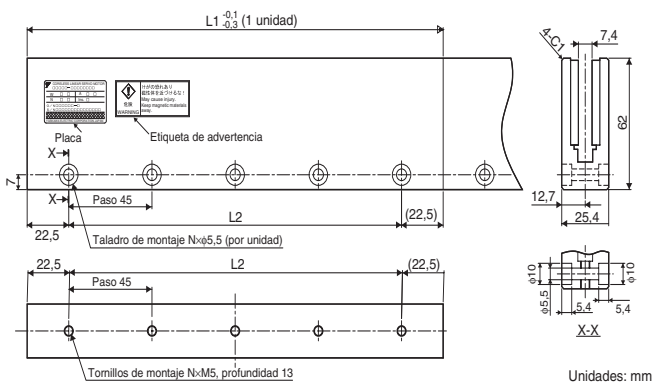


Guía magnética de fuerza estándar: SGLGM-40□□□B

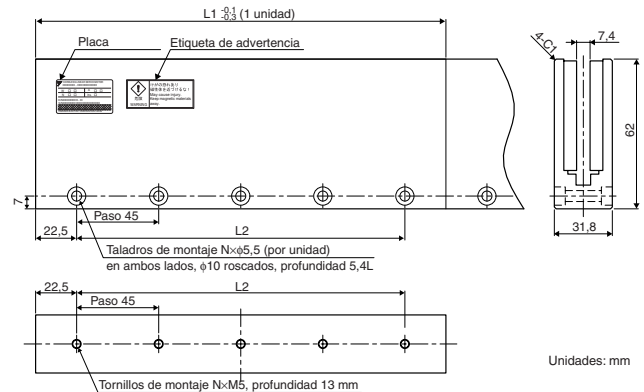
Guía magnética de fuerza estándar Modelo SGLGM-	L1 mm	L2 mm	N	Masa aprox. kg
40090B	90	45	2	0.8
40225B	225	180	5	2.0
40360B	360	315	8	3.1
40405B	405	360	9	3.5
40450B	450	405	10	3.9

Guía magnética de fuerza alta: SGLGM-40□□□B-M

Guía magnética de fuerza estándar Modelo SGLGM-	L1 mm	L2 mm	N	Masa aprox. kg
40090B-M	90	45	2	1.0
40225B-M	225	180	5	2.6
40360B-M	360	315	8	4.1
40405B-M	405	360	9	4.6
40450B-M	450	405	10	5.1



Unidades: mm

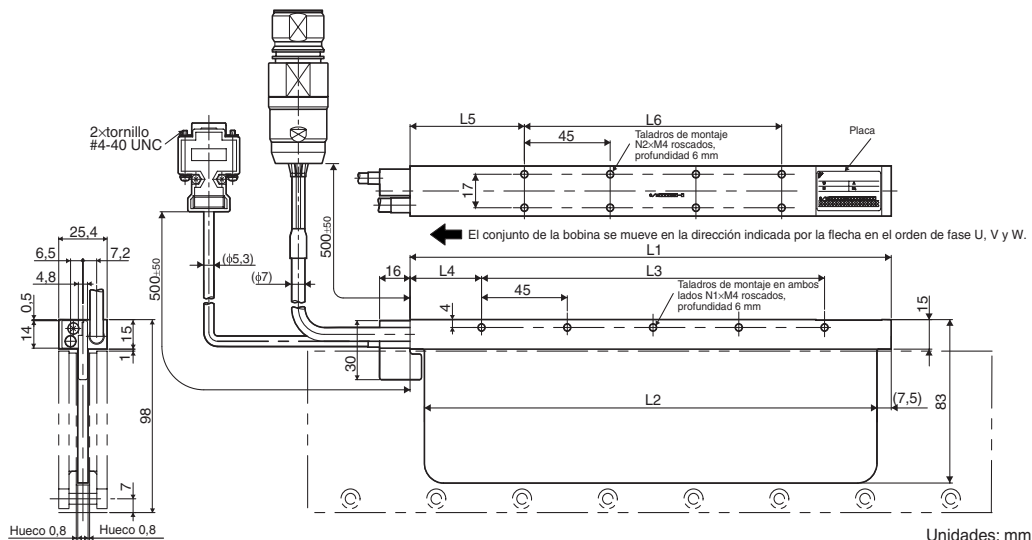


Unidades: mm

SGLG□-60 sin núcleo

Conjunto de la bobina: SGLGW-60A□□□B□D

Conjunto de bobina Modelo SGLGW-	L1	L2	L3	L4	L5	L6	N1	N2	Masa aprox.* kg	
60A140B□D	140	125	90	30	52.5	45	3	4	0.48	*El valor indica la masa del conjunto de la bobina con una unidad de sensor hall.
60A253B□D	252.5	237.5	180	37.5	60	135	5	8	0.82	
60A365B□D	365	350	315	30	52.5	270	8	14	1.16	



Sensor hall
Especificaciones del conector



Tipo de conector de pines:
17JE-23090-02 (D8C)
fabricado por DDK Ltd.

Conector correspondiente
Tipo de conector hembra:
17JE-13090-02 (D8C)
Tipo de clavija: 17L-002C o
17L-002C1

Nº de pin	Nombre
1	+5 V (alimentación)
2	Fase U
3	Fase V
4	Fase W
5	0 V (alimentación)
6	No se utiliza
7	No se utiliza
8	No se utiliza
9	No se utiliza

Servomotor lineal
Especificaciones del conector



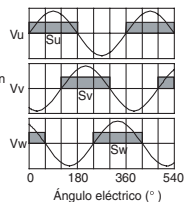
Extensión: SROC06JMSCN169
Tipo de pin: 021.421.1020
fabricado por Interconnectron

Conector correspondiente
Tipo de conector macho:
SPOC06KFSDN169

Nº de pin	Nombre	Color del cable
1	Fase U	Rojo
2	Fase V	Blanco
3	Fase W	Azul
4	No se utiliza	-
5	No se utiliza	-
6	FG	Verde/amarillo
7	No se utiliza	-

Señales de salida de sensor hall

Cuando el conjunto de la bobina se mueve en la dirección que indica la flecha de la figura, la relación entre las señales de salida de sensor hall Su, Sv, Sw y la alimentación inversa de cada fase de motor Vu, Vv, Vw es la que se muestra en la figura siguiente.

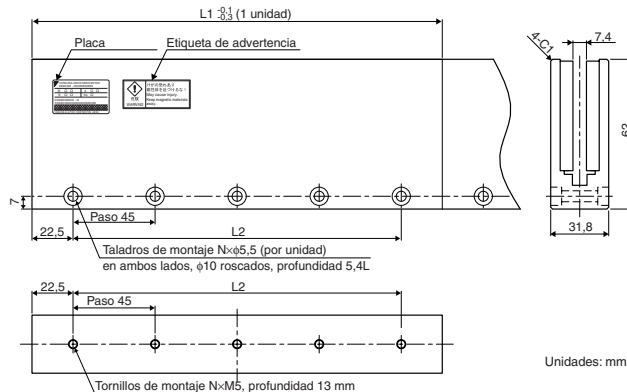
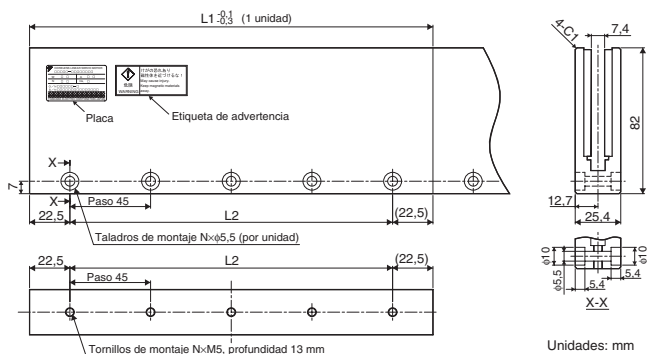


Guía magnética de fuerza estándar: SGLGM-60□□□B

Guía magnética de fuerza estándar Modelo SGLGM-	L1 mm	L2 mm	N	Masa aprox. kg
60090B	90	45	2	1.1
60225B	225	180	5	2.6
60360B	360	315	8	4.1
60405B	405	360	9	4.6
60450B	450	405	10	5.1

Guía magnética de fuerza alta: SGLGM-60□□□B-M

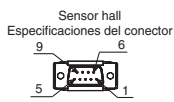
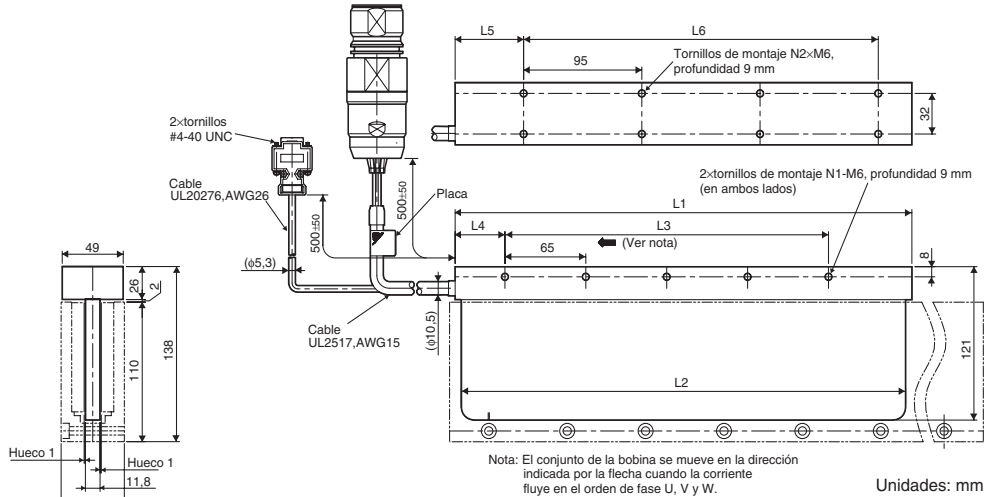
Guía magnética de fuerza estándar Modelo SGLGM-	L1 mm	L2 mm	N	Masa aprox. kg
60090B-M	90	45	2	1.3
60225B-M	225	180	5	3.3
60360B-M	360	315	8	5.2
60405B-M	405	360	9	5.9
60450B-M	450	405	10	6.6



SGLG□-90 sin núcleo

Conjunto de la bobina: SGLGW-90A200A□D

Conjunto de bobina Modelo SGLGW-	L1	L2	L3	L4	L5	L6	N1	N2	Masa aprox.* kg	
90A200A□	199	189	130	40	60	95	3	4	2.2	*El valor indica la masa del conjunto de la bobina con una unidad de sensor hall.



Tipo de conector de pines:
17JE-23090-02 (D8C)
fabricado por DDK Ltd.

Conector correspondiente
Tipo de conector hembra:
17JE-13090-02 (D8C)
Tipo de clavija: 17L-002C o
17L-002C1

Nº de pin	Nombre
1	+5 V (alimentación)
2	Fase U
3	Fase V
4	Fase W
5	0 V (alimentación)
6	No se utiliza
7	No se utiliza
8	No se utiliza
9	No se utiliza

Servomotor lineal
Especificaciones del conector



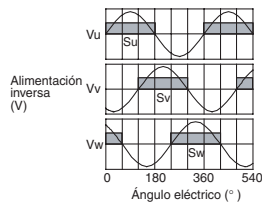
Extensión: SPOC06JM5CN169
Tipo de pin: 021.421.1020
fabricado por Interconnectron

Conector correspondiente
Tipo de conector macho:
SPOC06KFSDN169

Nº de pin	Nombre	Color del cable
1	Fase U	Rojo
2	Fase V	Blanco
3	Fase W	Azul
4	No se utiliza	—
5	No se utiliza	—
6	FG	Verde/amarillo
7	No se utiliza	—

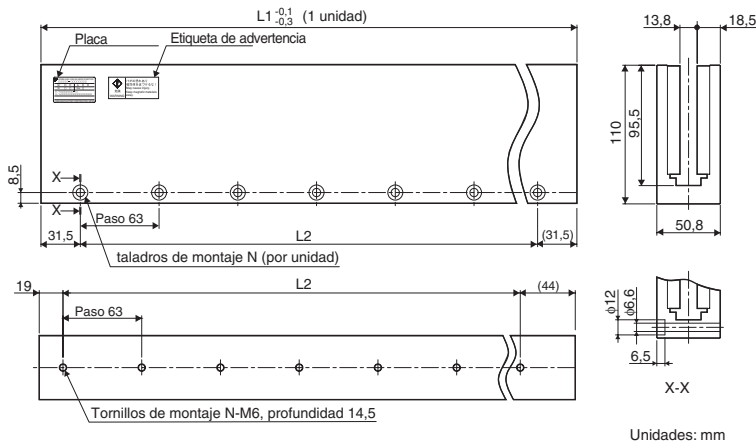
Señales de salida de sensor hall

Cuando el conjunto de la bobina se mueve en la dirección que indica la flecha de la figura, la relación entre las señales de salida de sensor hall Su, Sv, Sw y la alimentación inversa de cada fase de motor Vu, Vv, Vw es la que se muestra en la figura siguiente.



Guía magnética: SGLGM-90□□□A

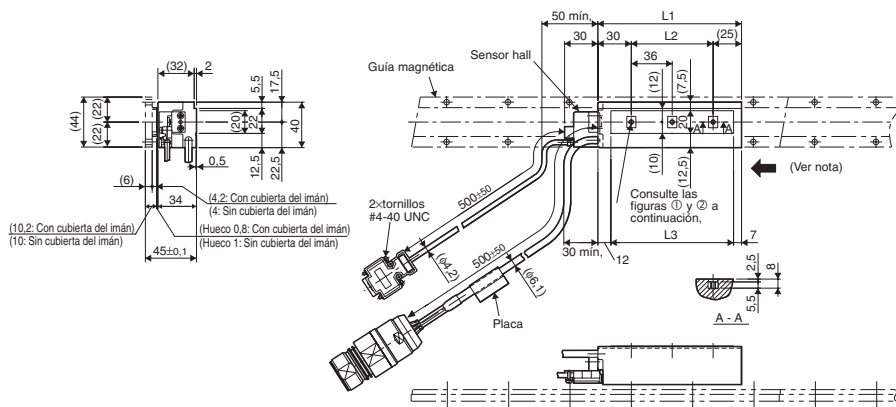
Guía magnética Modelo SGLGM-	L1 mm	L2 mm	N	Masa aprox. kg
90252A	252	189	4	7.3
90504A	504	441	8	14.7



SGLF□-20 de núcleo de hierro

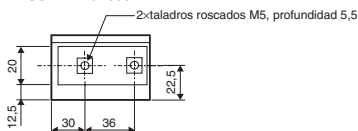
Conjunto de la bobina: SGLFW-20A□□□A□D

Conjunto de bobina Modelo SGLFW-	L1	L2	L3	N	Masa aprox. kg
20A090A□	91	36	72	2	0.7
20A120A□	127	72	108	3	0.9



Nota: El conjunto de la bobina se mueve en la dirección indicada por la flecha, cuando la corriente fluye en el orden de fase U, V y W.

① SGLFW-20A090A□D

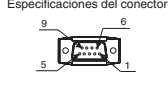


② SGLFW-20A120A□D



Unidades: mm

Sensor hall
Especificaciones del conector

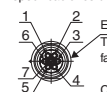


Tipo de conector de pines:
17JE-23090-02(D8C)
fabricado por DDK Ltd.

Conector correspondiente
Tipo de conector hembra:
17JE-13090-02(D8C)
Tipo de clavija: 17L-002C o
17L-002C1

Nº de pin	Nombre
1	+5 V (alimentación)
2	Fase U
3	Fase V
4	Fase W
5	0 V (alimentación)
6	No se utiliza
7	No se utiliza
8	No se utiliza
9	No se utiliza

Servomotor lineal
Especificaciones del conector

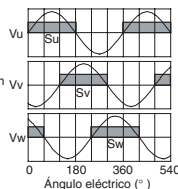


Extensión: SROC06JMSCN169
Tipo de pin: 021.421.1020
fabricado por Interconnectron

Conector correspondiente
Tipo de conector macho:
SPOC06KFSDN169

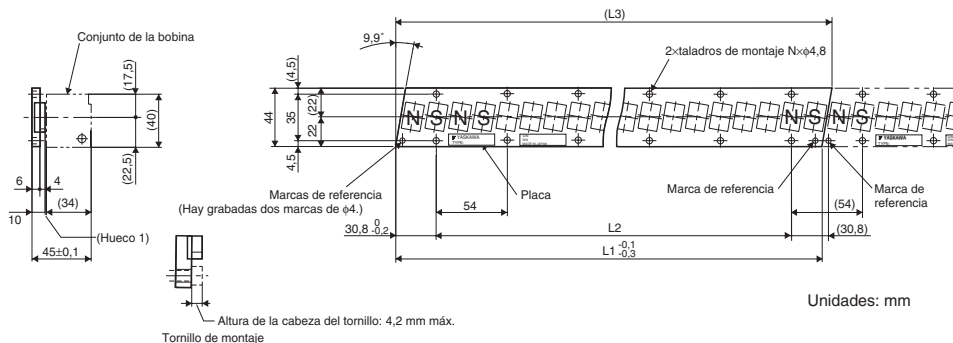
Nº de pin	Nombre	Color del cable
1	Fase U	Rojo
2	Fase V	Blanco
3	Fase W	Azul
4	No se utiliza	—
5	No se utiliza	—
6	FG	Verde/amarillo
7	No se utiliza	—

Señales de salida de sensor hall
Cuando el conjunto de la bobina se mueve en la dirección que indica la flecha de la figura, la relación entre las señales de salida de sensor hall Su, Sv, Sw y la alimentación inversa de cada fase de motor Vu, Vv, Vw es la que se muestra en la figura siguiente.



Guía magnética: SGLFM-20□□□A

Guía magnética Modelo SGLFM-	L1 ^{-0.1} / _{-0.3}	L2	(L3)	N	Masa aprox. kg
20324A	324	270 (54 × 5)	(331.6)	6	0.9
20540A	540	486 (54 × 9)	(547.6)	10	1.4
20756A	756	702 (54 × 13)	(763.6)	14	2



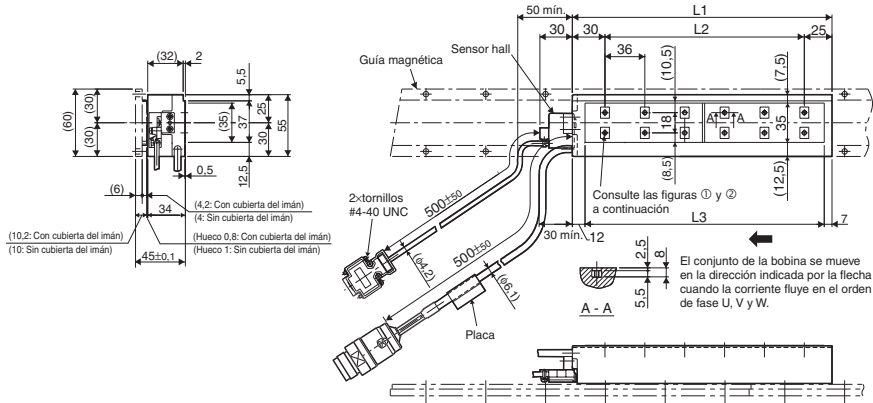
Unidades: mm

- Nota:**
- Se pueden conectar varias guías magnéticas SGLFM-20□□□A. Conecte las guías magnéticas de modo que las marcas de referencia coincidan entre sí en la misma dirección que se muestra en la figura.
 - La guía magnética puede afectar a los marcapasos. Manténgase a una distancia mínima de 200 mm de la guía magnética.

SGLF□-35 de núcleo de hierro

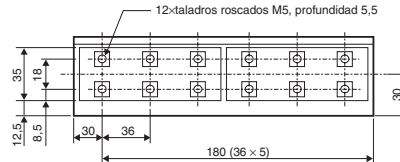
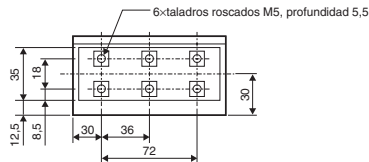
Conjunto de la bobina: SGLFW-35□□□□A□D

Conjunto de bobina Modelo SGLFW-	L1	L2	L3	N	Masa aprox. kg
35□120A□D	127	72	108	6	1.3
35□230A□D	235	180	216	12	2.3



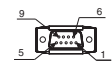
① SGLFW-35□120A□D

② SGLFW-35□230A□D



Unidades: mm

Sensor hall
Especificaciones del conector



Tipo de conector de pines:
7JE-23090-02 (D8C)
fabricado por DDK Ltd.

Conector correspondiente
Tipo de conector hembra:
17JE-13090-02 (D8C)
Tipo de clavija: 17L-002C o
17L-002C1

Nº de pin	Nombre
1	+5 V (alimentación)
2	Fase U
3	Fase V
4	Fase W
5	0 V (alimentación)
6	No se utiliza
7	No se utiliza
8	No se utiliza
9	No se utiliza

SGLFW-35A□□□□A□D
Servomotor lineal de 200 V
Especificaciones del conector



Extensión: SPOC06JM5CN169
Tipo de pin: 021.421.1020
fabricado por Interconnect

Conector correspondiente
Tipo de conector macho:
SPOC06KFSND169

Nº de pin	Nombre
1	Fase U
2	Fase V
3	Fase W
4	No se utiliza
5	No se utiliza
6	FG
7	No se utiliza

SGLFW-35D□□□□A□D
Servomotor lineal de 400 V
Especificaciones del conector



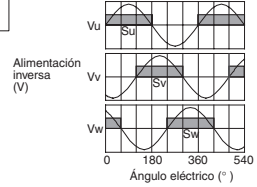
Extensión: LRRA06AMRPN182
Tipo de pin: 021.147.2000
fabricado por Interconnect

Conector correspondiente
Tipo de conector macho:
LRRA06BFRBN170

Nº de pin	Nombre
1	Fase U
2	Fase V
4	Fase W
5	No se utiliza
6	No se utiliza
⊕	Conexión a masa

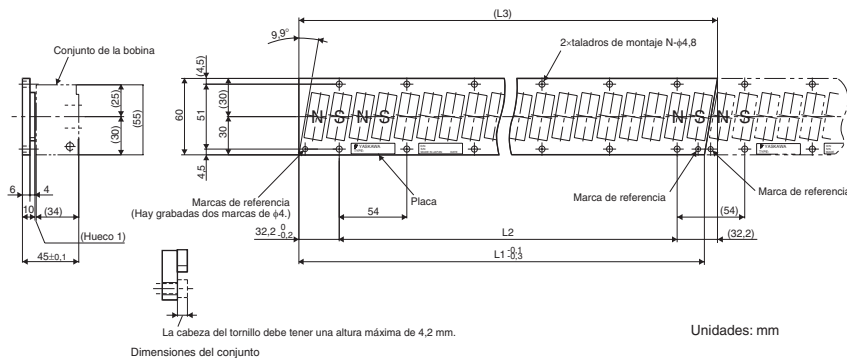
Señales de salida de sensor hall

Cuando el conjunto de la bobina se mueve en la dirección que indica la flecha de la figura, la relación entre las señales de salida de sensor hall Su, Sv, Sw y la alimentación inversa de cada fase de motor Vu, Vv, Vw es la que se muestra en la figura siguiente.



Guía magnética: SGLFM-35□□□□A

Guía magnética Modelo SGLFM-	L1 ^{-0.1} -0.3	L2	(L3)	N	Masa aprox. kg
35324A	324	270 (54 x 5)	(334.4)	6	1.2
35540A	540	486 (54 x 9)	(550.4)	10	2
35756A	756	702 (54 x 13)	(766.4)	14	2.9



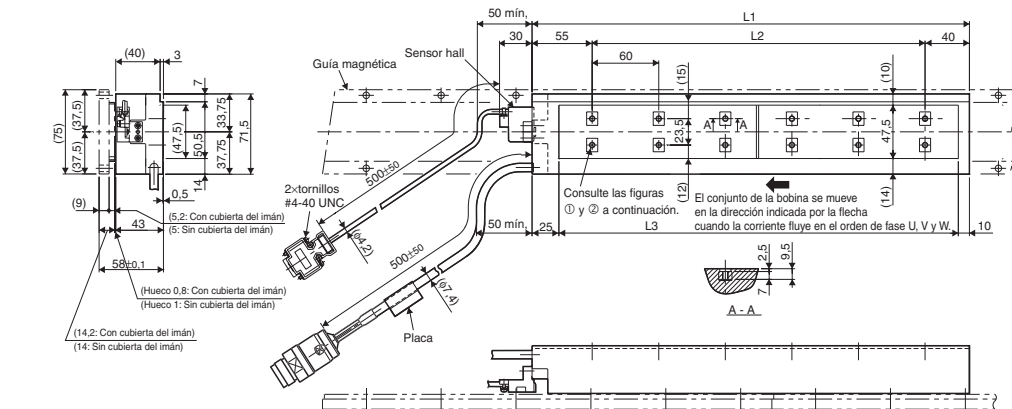
Nota: 1. Se pueden conectar varias guías magnéticas SGLFM-35□□□□A. Conecte las guías magnéticas de modo que las marcas de referencia coincidan entre sí en la misma dirección que se muestra en la figura.

2. La guía magnética puede afectar a los marcapasos. Manténgase a una distancia mínima de 200 mm de la guía magnética.

SGLF□-50 de núcleo de hierro

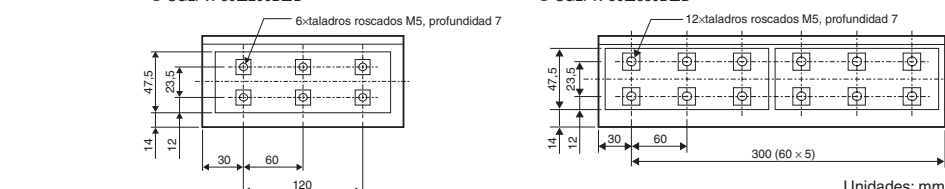
Conjunto de la bobina: SGLFW-50□□□□B□D

Conjunto de bobina Modelo SGLFW-	L1	L2	L3	N	Masa aprox. kg
50□200B□D	215	120	180	6	3.5
50□380B□D	395	300	360	12	6.9



① SGLFW-50□200B□D

② SGLFW-50□380B□D



Sensor hall
Especificaciones del conector

Tipo de conector de pines: 7JE-23090-02 (D8C) fabricado por DDK Ltd.
 Conector correspondiente
 Tipo de conector hembra: 17JE-13090-02 (D8C)
 Tipo de clavija: 17L-002C o 17L-002C1

Nº de pin	Nombre
1	+5 V (alimentación)
2	Fase U
3	Fase V
4	Fase W
5	0 V (alimentación)
6	No se utiliza
7	No se utiliza
8	No se utiliza
9	No se utiliza

SGLFW-50A□□□□A□D
 Servomotor lineal de 200 V
 Especificaciones del conector

Extensión: SPOC06JMSCN169
 Tipo de pin: 021.421.1020 fabricado por Interconnectron
 Conector correspondiente
 Tipo de conector macho: SPOC06KFSDN169

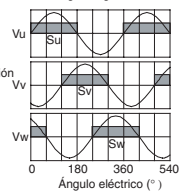
Nº de pin	Nombre
1	Fase U
2	Fase V
3	Fase W
4	No se utiliza
5	No se utiliza
6	FG
7	No se utiliza

SGLFW-50D□□□□A□D
 Servomotor lineal de 400 V
 Especificaciones del conector

Extensión: LRRA06AMRPN182
 Tipo de pin: 021.147.2000 fabricado por Interconnectron
 Conector correspondiente
 Tipo de conector macho: LPRA06BFRBN170

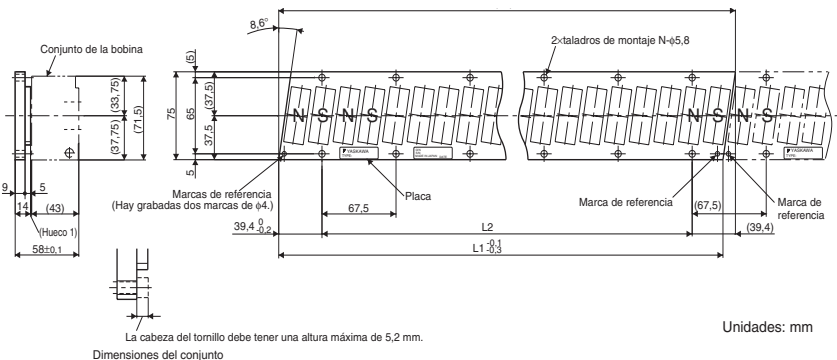
Nº de pin	Nombre
1	Fase U
2	Fase V
4	Fase W
5	No se utiliza
6	No se utiliza
Ⓧ	Conector a masa

Señales de salida de sensor hall
 Cuando el conjunto de la bobina se mueve en la dirección que indica la flecha de la figura, la relación entre las señales de salida de sensor hall Su, Sv, Sw y la alimentación inversa de cada fase de motor Vu, Vv, Vw es la que se muestra en la figura siguiente.



Guía magnética: SGLFM-50□□□□A

Guía magnética Modelo SGLFM-	L1 -0.1 -0.3	L2	(L3)	N	Masa aprox. kg
50405A	405	337.5 (67.5 x 5)	(416.3)	6	2.8
50675A	675	607.5 (67.5 x 9)	(686.3)	10	4.6
50945A	945	877.5 (67.5 x 13)	(956.3)	14	6.5



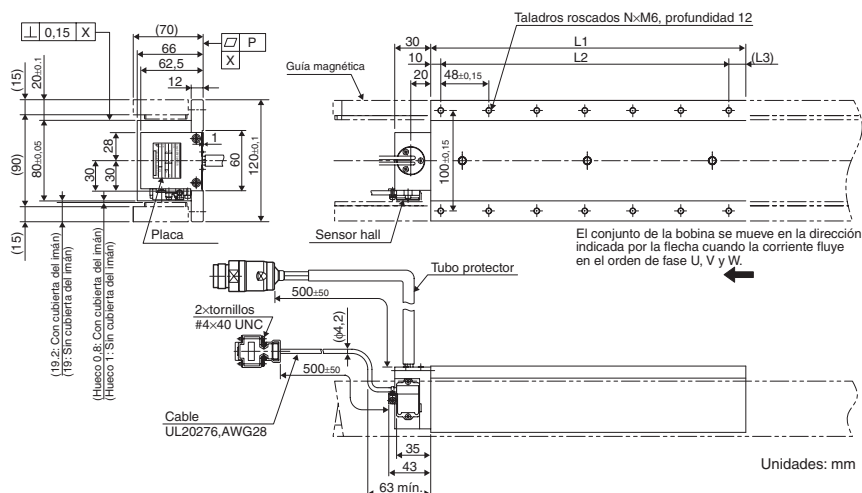
Nota: 1. Se pueden conectar varias guías magnéticas SGLFM-50□□□□A. Conecte las guías magnéticas de modo que las marcas de referencia coincidan entre sí en la misma dirección que se muestra en la figura.

2. La guía magnética puede afectar a los marcapasos. Manténgase a una distancia mínima de 200 mm de la guía magnética.

SGLT□-35 de núcleo de hierro

Conjunto de la bobina: SGLTW-35D□□□H□D

Conjunto de bobina Modelo SGLTW-	L1	L2	(L3)	N	Masa aprox. kg
35D320H□D	315	288 (48 × 6)	(17)	14	8.8



Especificación de cableado del cable del sensor hall



Tipo de conector de pines: 17JE-23090-02(D8C) fabricado por DDK Ltd.

Conector correspondiente
Tipo de conector hembra: 17JE-13090-02(D8C)
Tipo de clavija: 17L-002C o 17L-002C1

Nº de pin	Nombre
1	+5 Vc.c.
2	Fase U
3	Fase V
4	Fase W
5	0V
6	No se utiliza
7	No se utiliza
8	No se utiliza
9	No se utiliza

Especificaciones del conector del servomotor lineal

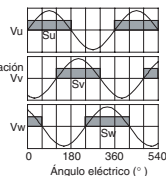


Extensión: LRR06AMRPN182
Tipo de pin: 021.147.2000 fabricado por Interconectron

Conector correspondiente
Tipo de conector macho: LPRA06FRBN170

Nº de pin	Nombre
1	Fase U
2	Fase V
4	Fase W
5	No se utiliza
6	No se utiliza

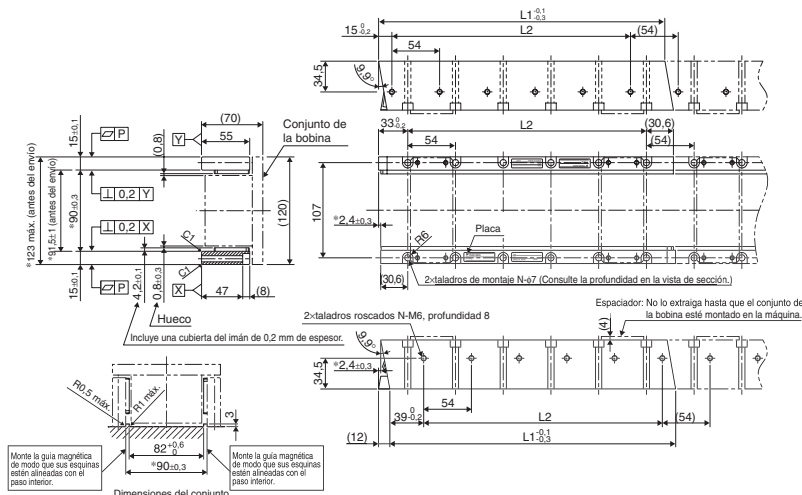
Señales de salida de sensor hall
Cuando el conjunto de la bobina se mueve en la dirección que indica la flecha de la figura, la relación entre las señales de salida de sensor hall Su, Sv, Sw y la alimentación inversa de cada fase de motor Vu, Vv, Vw es la que se muestra en la figura siguiente.



Guía magnética: SGLTM-35□□□H

Guía magnética Modelo SGLTM-	L1 ^{-0.1} -0.3	L2	N	Masa aprox. kg
35324H	324	270 (54 × 5)	6	4.8
35540H	540	486 (54 × 9)	10	8
35756H	756	702 (54 × 13)	14	11

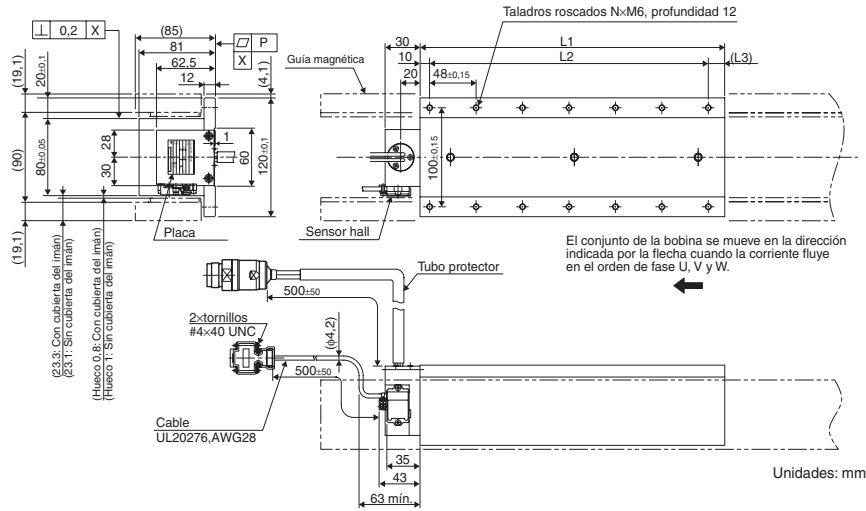
- Nota: 1.** Dos guías magnéticas para ambos extremos del conjunto de la bobina componen un conjunto. Se montan espaciadores en las guías magnéticas por motivos de seguridad durante el transporte. No extraiga los espaciadores hasta que el conjunto de la bobina esté montado en una máquina.
- 2.** La guía magnética puede afectar a los marcapasos. Manténgase a una distancia mínima de 200 mm de la guía magnética.
- 3.** Dos guías magnéticas de un conjunto se pueden conectar entre sí.
- 4.** Las dimensiones marcadas con * corresponden a las dimensiones entre las guías magnéticas. Asegúrese de seguir exactamente las dimensiones especificadas en la figura anterior. Monte las guías magnéticas tal como se muestra en Dimensiones del conjunto. Los valores con un * son las dimensiones antes del envío.
- 5.** Utilice tornillos cilíndricos hembra con una resistencia de 10,9 como mínimo para el montaje de las guías magnéticas. No utilice tornillos de acero inoxidable.



SGLT□-50 de núcleo de hierro

Conjunto de la bobina: SGLTW-50D□□□H□D

Conjunto de bobina Modelo SGLTW-	L1	L2	(L3)	N	Masa aprox. kg
50D170H□D	170	144 (48 × 3)	(16)	8	6
50D320H□D	315	288 (48 × 6)	(17)	11	



Especificación de cableado del cable del sensor hall



Tipo de conector de pines: 17JE-23090-02(D8C) fabricado por DDK Ltd.

Conector correspondiente

Tipo de conector hembra: 17JE-13090-02(D8C) Tipo de clavija: 17L-002C o 17L-002C1

Nº de pin	Nombre
1	+5 Vc.c.
2	Fase U
3	Fase V
4	Fase W
5	0V
6	No se utiliza
7	No se utiliza
8	No se utiliza
9	No se utiliza

Servomotor lineal especificaciones del conector



Extensión: LPR406AMFPN162

Tipo de pin: 021.147.2000

fabricado por Interconexion

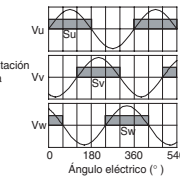
Conector correspondiente

Tipo de conector macho: LPR406FRBN170

Nº de pin	Nombre
1	Fase U
2	Fase V
4	Fase W
5	No se utiliza
6	No se utiliza
⊕	Conexión a masa

Señales de salida de sensor hall

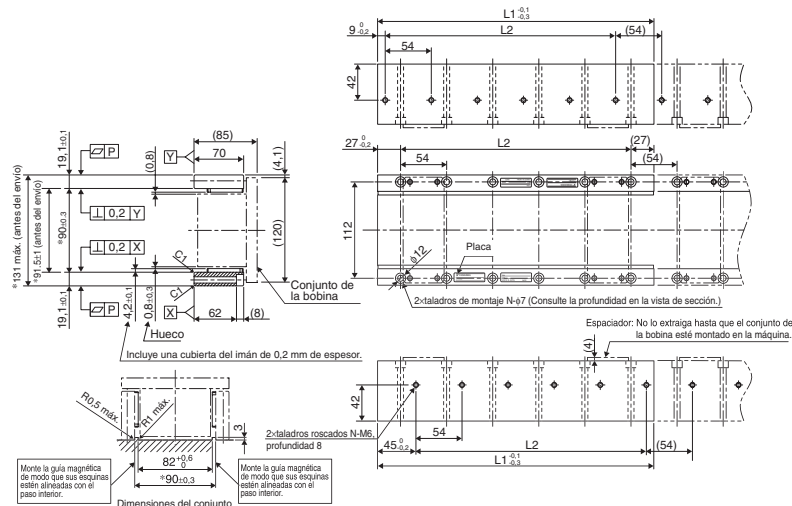
Cuando el conjunto de la bobina se mueve en la dirección que indica la flecha de la figura, la relación entre las señales de salida de sensor hall Su, Sv, Sw y la alimentación inversa de cada fase de motor Vu, Vv, Vw es la que se muestra en la figura siguiente.



Guía magnética: SGLTM-50□□□H

Guía magnética Modelo SGLTM-	L1 -0.1 -0.3	L2	N	Masa aprox. kg
50324H	324	270 (54 × 5)	6	8
50540H	540	486 (54 × 9)	10	13
50756H	756	702 (54 × 13)	14	18

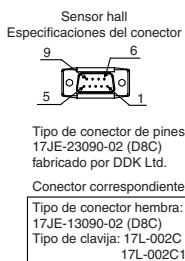
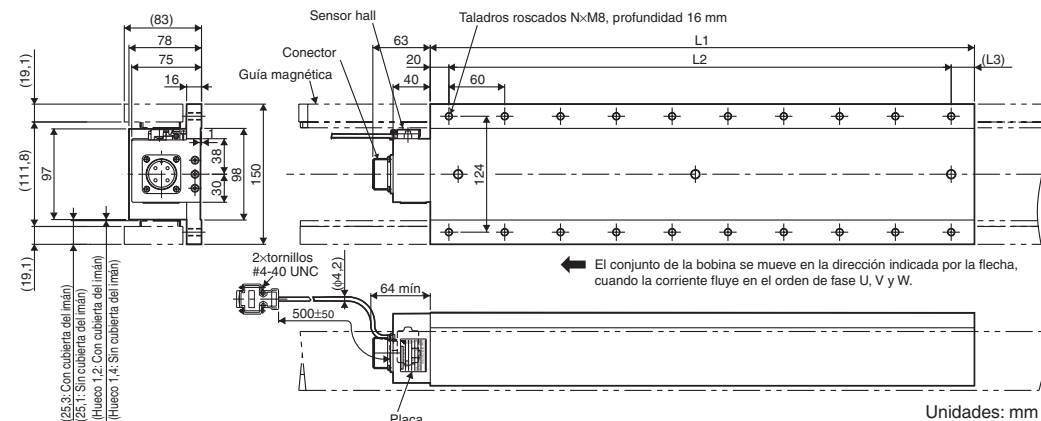
- Nota: 1.** Dos guías magnéticas para ambos extremos del conjunto de la bobina componen un conjunto. Se montan espaciadores en las guías magnéticas por motivos de seguridad durante el transporte. No extraiga los espaciadores hasta que el conjunto de la bobina esté montado en una máquina.
- 2.** La guía magnética puede afectar a los marcapasos. Manténgase a una distancia mínima de 200 mm de la guía magnética.
- 3.** Dos guías magnéticas de un conjunto se pueden conectar entre sí.
- 4.** Las dimensiones marcadas con * corresponden a las dimensiones entre las guías magnéticas. Asegúrese de seguir exactamente las dimensiones especificadas en la figura anterior. Monte las guías magnéticas tal como se muestra en Dimensiones del conjunto. Los valores con * son las dimensiones antes del envío.
- 5.** Utilice tornillos cilíndricos hembra con una resistencia de 10,9 como mínimo para el montaje de las guías magnéticas. No utilice tornillos de acero inoxidable.



SGLT□-40 de núcleo de hierro

Conjunto de la bobina: SGLTW-40D□□□B□

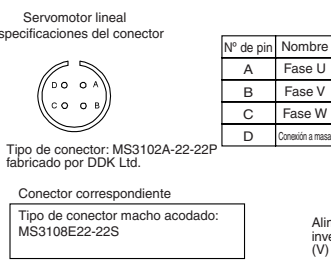
Conjunto de bobina Modelo SGLTW-	L1	L2	(L3)	N	Masa aprox. kg
40D400B□	395	360 (60 × 6)	(15)	14	20
40D600B□	585	540 (60 × 9)	(25)	20	30



Servomotor lineal
Especificaciones del conector

Nº de pin	Nombre
1	+5 V (alimentación)
2	Fase U
3	Fase V
4	Fase W
5	0 V (alimentación)
6	No se utiliza
7	No se utiliza
8	No se utiliza
9	No se utiliza

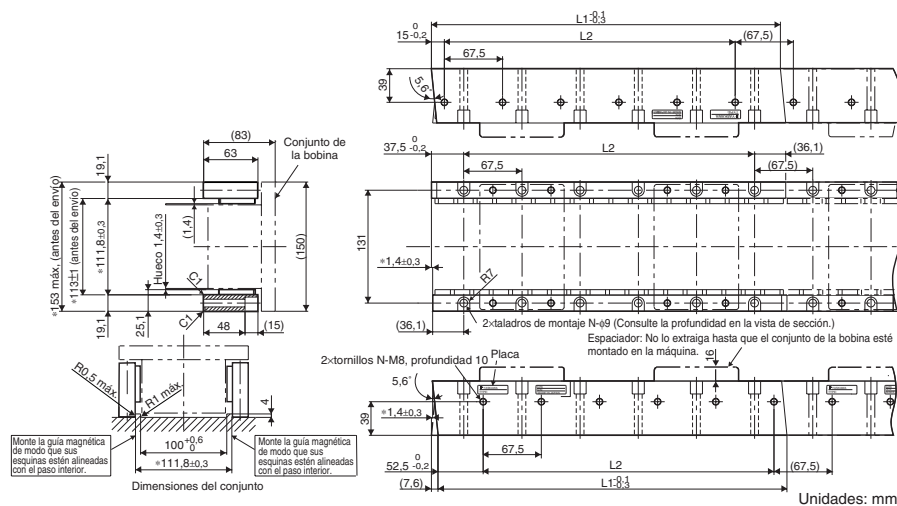
Tipo de conector: MS3102A-22-22P fabricado por DDK Ltd.
Conector correspondiente
Tipo de conector macho acodado: MS3108E22-22S



Guía magnética: SGLTM-40□□□A

Guía magnética Modelo SGLTM-	L1 -0.1 -0.3	L2	N	Masa aprox. kg
40405A	405	337.5 (67.5 × 5)	6	9
40675A	675	607.5 (67.5 × 9)	10	15
40945A	945	877.5 (67.5 × 13)	14	21

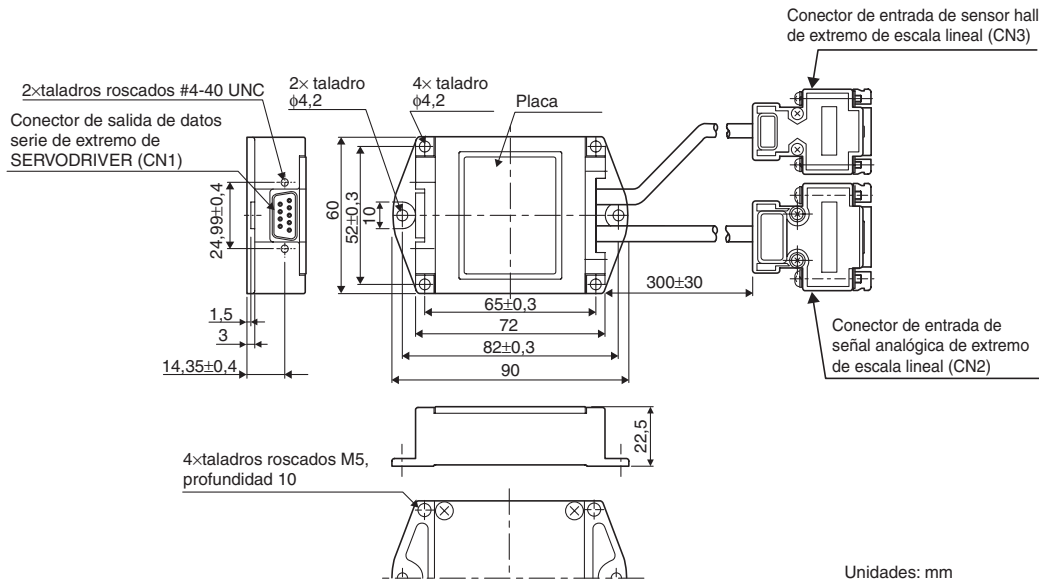
- Nota: 1.** Dos guías magnéticas para ambos extremos del conjunto de la bobina componen un conjunto. Se montan espaciadores en las guías magnéticas por motivos de seguridad durante el transporte. No extraiga los espaciadores hasta que el conjunto de la bobina esté montado en una máquina.
- 2.** La guía magnética puede afectar a los marcapasos. Manténgase a una distancia mínima de 200 mm de la guía magnética.
- 3.** Dos guías magnéticas de un conjunto se pueden conectar entre sí.
- 4.** Las dimensiones marcadas con * corresponden a las dimensiones entre las guías magnéticas. Asegúrese de seguir exactamente las dimensiones especificadas en la figura anterior. Monte las guías magnéticas tal como se muestra en Dimensiones del conjunto. Los valores con un * son las dimensiones antes del envío.
- 5.** Utilice tornillos cilíndricos hembra con una resistencia de 10,9 como mínimo para el montaje de las guías magnéticas. No utilice tornillos de acero inoxidable.



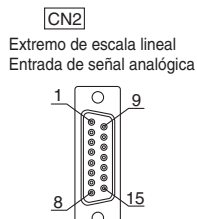
Unidad de convertidor serie

JZDP-A008-□□□□

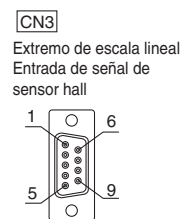
Elementos	Especificaciones	
Características eléctricas	Tensión de alimentación	+5,0 V±5%, fluctuación 5% máx.
	Consumo ^{*1}	120 mA típ. 350 mA máx.
	Resolución de la señal	Onda senoide de 2 fases de entrada: paso de 1/256
	Frecuencia de respuesta máx.	250 kHz
	Señales de entrada analógica (cos, sin, Ref)	Amplitud de entrada diferencial: 0,4 V a 1,2 V Nivel de señal de entrada: 1,5 V a 3,5 V
	Entrada de señal de sensor de polo	Nivel CMOS
	Señales de salida ^{*3}	Datos de posición, información de sensor hall y alarmas
	Método de salida	Transmisión de datos serie (formato de protocolo HDLC [Control de data link de alto nivel] con códigos Manchester)
	Ciclo de transmisión	62.5 µs
	Circuito de salida	Transceptor equilibrado (SN75LBC176 o equivalente); resistencia de terminal interno: 120 Ω
Características mecánicas	Masa aprox.	150 g
	Resistencia a vibraciones	98 m/s ² máx. (1 a 2500 Hz) en las tres direcciones
	Resistencia a golpes	980 m/s ² , (11 ms) dos veces en las tres direcciones
Condiciones ambientales	Temperatura de operación	0 °C a 55 °C (32 a 131 °F)
	Temperatura de almacenamiento	-20 °C a +80 °C (-4 a +176 °F)
	Humedad	20% a 85% de HR (sin condensación)



Nº de pin	Señal
1	+5 V
2	Salida de fase S
3	Vacío
4	Vacío
5	0 V
6	Salida de fase /S
7	Vacío
8	Vacío
9	Vacío
Carcasa	Aproteccióna



Nº de pin	Señal
1	Entrada /cos (V1-)
2	Entrada /sin (V2-)
3	Entrada de referencia (V0+)
4	+5 V
5	5Vs
6	Vacío
7	Vacío
8	Vacío
9	Entrada de coseno (V1+)
10	Entrada de seno (V2+)
11	Entrada /Ref (V0-)
12	0 V
13	0Vs
14	Vacío
15	Interior
Carcasa	Aproteccióna



Nº de pin	Señal
1	+5 V
2	Entrada de fase U
3	Entrada de fase V
4	Entrada de fase W
5	0V
6	Vacío
7	Vacío
8	Vacío
9	Vacío
Carcasa	Aproteccióna

Nota: 1. No utilice pines vacíos.

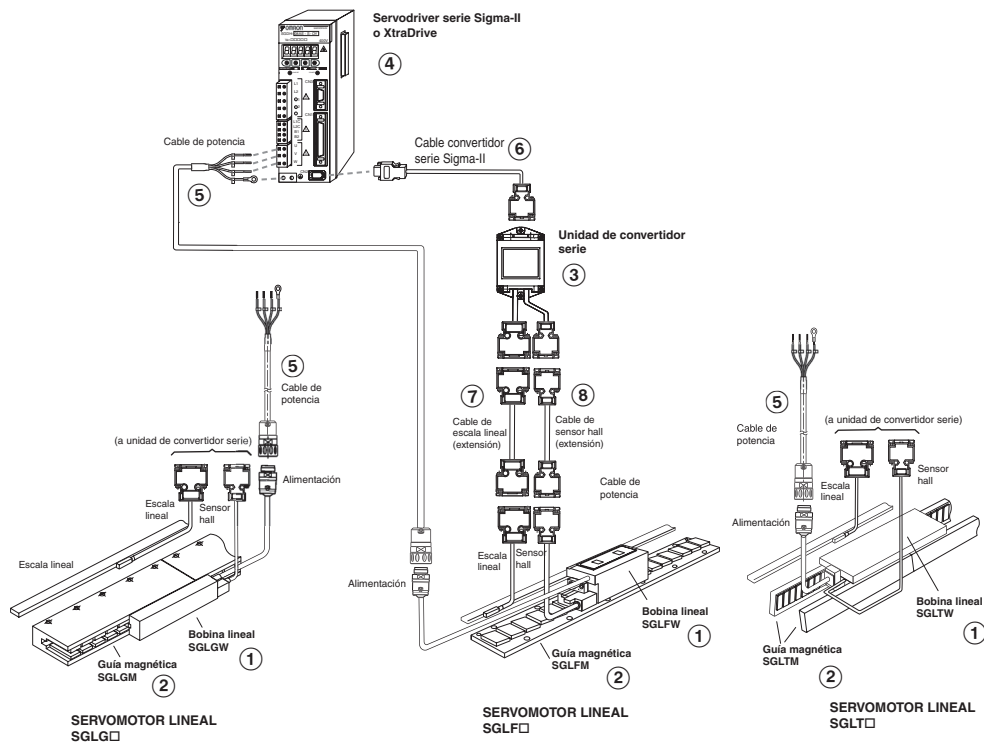
2. Se puede conectar directamente la escala lineal (salida analógica 1Vp-p, D sub de 15 pines, macho) de Renishaw Inc. Sin embargo, las señales BID y DIR no están conectadas.

3. Utilice el conector de extremo de escala lineal para cambiar las especificaciones de punto cero de la escala lineal.

Servomeccanismos de c.a.

Tabla de selección

Configuración del sistema



SGLGW / SGLGM tipo sin núcleo (200 V)



Con guías magnéticas de fuerza estándar - 230 Vc.a. monofásico

Símbolo	Especificaciones		Modelo				
	Fuerza nominal	Fuerza máxima	① Bobina lineal	② Guía magnética	③ Convertidor serie	④ Servodriver	
						Serie Sigma-II	XtraDrive
①②③④	13,5 N	40 N	SGLGW-30A050BPD	SGLGM-30108A	JZDP-A008-158	SGDH-A5AE-OY	XD-P5-MN01
	27 N	80 N	SGLGW-30A080BPD	SGLGM-30216A SGLGM-30432A	JZDP-A008-156	SGDH-01AE-OY	XD-01-MN01
	47 N	140 N	SGLGW-40A140BPD	SGLGM-40090B	JZDP-A008-001	SGDH-01AE-OY	XD-01-MN01
	93 N	280 N	SGLGW-40A253BPD	SGLGM-40225B	JZDP-A008-002	SGDH-02AE-OY	XD-02-MN01
	140 N	420 N	SGLGW-40A365BPD	SGLGM-40360B SGLGM-40405B SGLGM-40450B	JZDP-A008-003	SGDH-04AE-OY	XD-04-MN01
	73 N	220 N	SGLGW-60A140BPD	SGLGM-60090B	JZDP-A008-004	SGDH-02AE-OY	XD-02-MN01
	147 N	440 N	SGLGW-60A253BPD	SGLGM-60225B	JZDP-A008-005	SGDH-04AE-OY	XD-04-MN01
	220 N	660 N	SGLGW-60A365BPD	SGLGM-60360B SGLGM-60405B SGLGM-60450B	JZDP-A008-006	SGDH-08AE-S-OY	XD-08-MN
	325 N	1300 N	SGLGW-90A200APD	SGLGM-90252A SGLGM-90504A	JZDP-A008-101	SGDH-15AE-S-OY	-

Con guías magnéticas de fuerza alta - 230 Vc.a. monofásico

Símbolo	Especificaciones		Modelo				
	Fuerza nominal	Fuerza máxima	① Bobina lineal	② Guía magnética	③ Convertidor serie	④ Servodriver	
						Serie Sigma-II	XtraDrive
①②③④	57 N	230 N	SGLGW-40A140BPD	SGLGM-40090B-M	JZDP-A008-063	SGDH-02AE-OY	XD-02-MN01
	114 N	460 N	SGLGW-40A253BPD	SGLGM-40225B-M	JZDP-A008-059	SGDH-04AE-OY	XD-04-MN01
	171 N	690 N	SGLGW-40A365BPD	SGLGM-40360B-M SGLGM-40405B-M SGLGM-40450B-M	JZDP-A008-060	SGDH-08AE-S-OY	XD-08-MN
	89 N	360 N	SGLGW-60A140BPD	SGLGM-60090B-M	JZDP-A008-061	SGDH-02AE-OY	XD-02-MN01
	178 N	720 N	SGLGW-60A253BPD	SGLGM-60225B-M	JZDP-A008-062	SGDH-08AE-S-OY	XD-08-MN
	267 N	1080 N	SGLGW-60A365BPD	SGLGM-60360B-M SGLGM-60405B-M SGLGM-60450B-M	JZDP-A008-047	SGDH-15AE-S-OY	-

SGLFW / SGLFM Tipo de núcleo de hierro



230 Vc.a. monofásico

Símbolo	Especificaciones		Modelo				
	Fuerza nominal	Fuerza máxima	① Bobina lineal	② Guía magnética	③ Convertidor serie	④ Servodriver	
						Serie Sigma-II	XtraDrive
①②③④	25 N	86 N	SGLFW-20A090APD	SGLFM-20324AC	JZDP-A008-017	SGDH-02AE-OY	XD-02-MN01
	40 N	125 N	SGLFW-20A120APD	SGLFM-20540AC SGLFM-20756AC	JZDP-A008-018	SGDH-02AE-OY	XD-02-MN01
	80 N	220 N	SGLFW-35A120APD	SGLFM-35324AC	JZDP-A008-019	SGDH-02AE-OY	XD-02-MN01
	160 N	440 N	SGLFW-35A230APD	SGLFM-35540AC SGLFM-35756AC	JZDP-A008-020	SGDH-08AE-S-OY	XD-08-MN01
	280 N	600 N	SGLFW-50A200BPD	SGLFM-50405AC	JZDP-A008-181	SGDH-08AE-S-OY	XD-08-MN
	560 N	1200 N	SGLFW-50A380BPD	SGLFM-50675AC SGLFM-50945AC	JZDP-A008-182	SGDH-15AE-S-OY	-
	560 N	1200 N	SGLFW-1ZA200BPD	SGLFM-1Z405AC SGLFM-1Z675AC SGLFM-1Z945AC	JZDP-A008-183	SGDH-15AE-S-OY	-

400 Vc.a. trifásico

Símbolo	Especificaciones		Modelo				
	Fuerza nominal	Fuerza máxima	① Bobina lineal	② Guía magnética	③ Convertidor serie	④ Servodriver	
						Serie Sigma-II	XtraDrive
①②③④	80 N	220 N	SGLFW-35D120APD	SGLFM-35324AC	JZDP-A008-211	SGDH-05DE-OY	XD-05-TN
	160 N	440 N	SGLFW-35D230APD	SGLFM-35540AC SGLFM-35756AC	JZDP-A008-212	SGDH-05DE-OY	XD-05-TN
	280 N	600 N	SGLFW-50D200BPD	SGLFM-50405AC	JZDP-A008-189	SGDH-10DE-OY	XD-10-TN
	560 N	1200 N	SGLFW-50D380BPD	SGLFM-50675AC SGLFM-50945AC	JZDP-A008-190	SGDH-15DE-OY	XD-15-TN
	560 N	1200 N	SGLFW-1ZD200BPD	SGLFM-1Z405AC	JZDP-A008-191	SGDH-15DE-OY	XD-15-TN
	1120 N	2400 N	SGLFW-1ZD380BPD	SGLFM-1Z675AC SGLFM-1Z945AC	JZDP-A008-192	SGDH-30DE-OY	XD-30-TN

SGLTW / SGLTM Tipo de núcleo de hierro

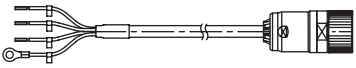
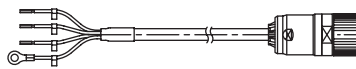
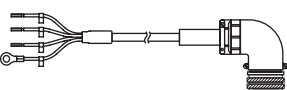


400 Vc.a. trifásico

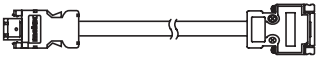
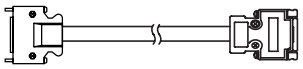
Símbolo	Especificaciones		Modelo				
	Fuerza nominal	Fuerza máxima	① Bobina lineal	② Guía magnética	③ Convertidor serie	④ Servodriver	
						Serie Sigma-II	XtraDrive
①②③④	300 N	600 N	SGLTW-35D170HPD	SGLTM-35324HC	JZDP-A008-193	SGDH-10DE-OY	XD-10-TN
	600 N	1200 N	SGLTW-35D320HPD	SGLTM-35540HC SGLTM-35756HC	JZDP-A008-194	SGDH-20DE-OY	XD-20-TN
	450 N	900 N	SGLTW-50D170HPD	SGLTM-50324HC	JZDP-A008-195	SGDH-10DE-OY	XD-10-TN
	900 N	1800 N	SGLTW-50D320HPD	SGLTM-50540HC SGLTM-50756HC	JZDP-A008-196	SGDH-20DE-OY	XD-20-TN
	670 N	2600 N	SGLTW-40D400BP	SGLTM-40405AC	JZDP-A008-197	SGDH-30DE-OY	XD-30-TN
	1000 N	4000 N	SGLTW-40D600BP	SGLTM-40675AC SGLTM-40945AC	JZDP-A008-198	SGDH-50DE-OY	-
	1300 N	5000 N	SGLTW-80D400BP	SGLTM-80405AC	JZDP-A008-199	SGDH-50DE-OY	-
	2000 N	7500 N	SGLTW-80D600BP	SGLTM-80675AC SGLTM-80945AC	JZDP-A008-200	SGDH-75DE-OY	-

Cables de potencia

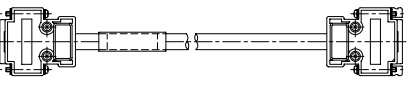
Símbolo	Especificaciones	Modelo		Aspecto	
⑤	Para servomotores de 200 V SGLGW-30A□□□B□□ SGLGW-40A□□□B□□ SGLGW-60A□□□B□□ SGLFW-20A□□□A□□ SGLFW-35A□□□A□□	3 m	R88A-CAWA003S-DE		
		5 m	R88A-CAWA005S-DE		
		10 m	R88A-CAWA010S-DE		
		15 m	R88A-CAWA015S-DE		
		20 m	R88A-CAWA020S-DE		
	Para servomotores de 200 V SGLGW-90A200B□□ SGLFW-50A□□□B□□ SGLFW-1ZA200B□□	3 m	R88A-CAWB003S-DE		
		5 m	R88A-CAWB005S-DE		
		10 m	R88A-CAWB010S-DE		
		15 m	R88A-CAWB015S-DE		
		20 m	R88A-CAWB020S-DE		

Símbolo	Especificaciones	Modelo	Aspecto	
⑤	Para servomotores de 400 V SGLFW-35D□□□A□D SGLFW-50D200□D SGLTW-35D170H□D SGLTW-50D170H□D	3 m	R88A-CAWK003S-DE	
		5 m	R88A-CAWK005S-DE	
		10 m	R88A-CAWK010S-DE	
		15 m	R88A-CAWK015S-DE	
		20 m	R88A-CAWK020S-DE	
	Para servomotores de 400 V SGLFW-50D380□D SGLFW-1ZD□□□B□D SGLTW-35D320H□D SGLTW-50D320H□D	3 m	R88A-CAWL003S-DE	
		5 m	R88A-CAWL005S-DE	
		10 m	R88A-CAWL010S-DE	
		15 m	R88A-CAWL015S-DE	
		20 m	R88A-CAWL020S-DE	
	Para servomotores de 400 V SGLTW-40D□□□B□ SGLTW-80D□□□B□	3 m	R88A-CAWD003S-E	
		5 m	R88A-CAWD005S-E	
		10 m	R88A-CAWD010S-E	
		15 m	R88A-CAWD015S-E	
		20 m	R88A-CAWD020S-E	

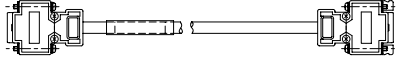
Cable convertidor serie para servodriver

Símbolo	Especificaciones	Modelo	Aspecto	
⑥	Cable de controlador Sigma-II a convertidor serie	3 m	JZSP-CLP70-03-E	
		5 m	JZSP-CLP70-05-E	
		10 m	JZSP-CLP70-10-E	
		15 m	JZSP-CLP70-15-E	
		20 m	JZSP-CLP70-20-E	
	Cable de controlador XtraDrive a convertidor serie	3 m	XD-CLP70-03-E	
		5 m	XD-CLP70-05-E	
		10 m	XD-CLP70-10-E	
		15 m	XD-CLP70-15-E	
		20 m	XD-CLP70-20-E	

Cable de escala lineal a convertidor serie

Símbolo	Especificaciones	Modelo	Aspecto	
⑦	Cable de extensión para escala lineal Renishaw a convertidor serie. (Conector DB-15) (El cable de extensión es opcional)	1 m	JZSP-CLL00-01-E	
		3 m	JZSP-CLL00-03-E	
		5 m	JZSP-CLL00-05-E	
		10 m	JZSP-CLL00-10-E	
		15 m	JZSP-CLL00-15-E	
	Cable de extensión para escala lineal Heidenhain a convertidor serie. (Conector DB-15) (Cuando se utiliza una escala Heidenhain se necesita el cable de extensión)	1 m	JZSP-CLL20-01-E	
		3 m	JZSP-CLL20-03-E	
		5 m	JZSP-CLL20-05-E	
		10 m	JZSP-CLL20-10-E	
		15 m	JZSP-CLL20-15-E	

Cable de sensor hall a convertidor serie

Símbolo	Especificaciones	Modelo	Aspecto	
⑧	Cable de extensión para escala lineal a convertidor serie (El cable de extensión es opcional)	1 m	JZSP-CLL10-01-E	
		3 m	JZSP-CLL10-03-E	
		5 m	JZSP-CLL10-05-E	
		10 m	JZSP-CLL10-10-E	
		15 m	JZSP-CLL10-15-E	

Conectores

Especificación	Modelo
Conector de E/S de control (para CN1)	R88A-CNU11C o JZSP-CKI9
Conector de encoder de controlador Sigma-II (para CN2)	JZSP-CMP9-1
Conector de encoder XtraDrive (para CN2)	DE9406973
Conector de alimentación Hypertac IP67 (Para bobinas de motor de 200 V SGL□W-□□A□□□□□□D)	SPOC-06K-FSDN169
Conector de alimentación Hypertac IP67 (Para bobinas de motor de 400 V SGL□W-□□D□□□□□□D)	LPRA-06B-FRBN170
Conector militar de potencia IP67 (Para bobinas de motor SGLTW-40□/80□)	MS3108E22-22S

Software de dimensionamiento

Especificaciones	Modelo
SigmaSize	MOTION TOOLS CD

Accesorios de servodriver

Nota: Consulte el capítulo de servoaccionamientos Sigma-II o de XtraDrive para obtener información detallada.

TODAS LAS DIMENSIONES SE ESPECIFICAN EN MILÍMETROS.

Para convertir de milímetros a pulgadas, multiplique por 0,03937. Para convertir de gramos a onzas, multiplique por 0,03527.