

SGLG□, SGLF□, SGLT□

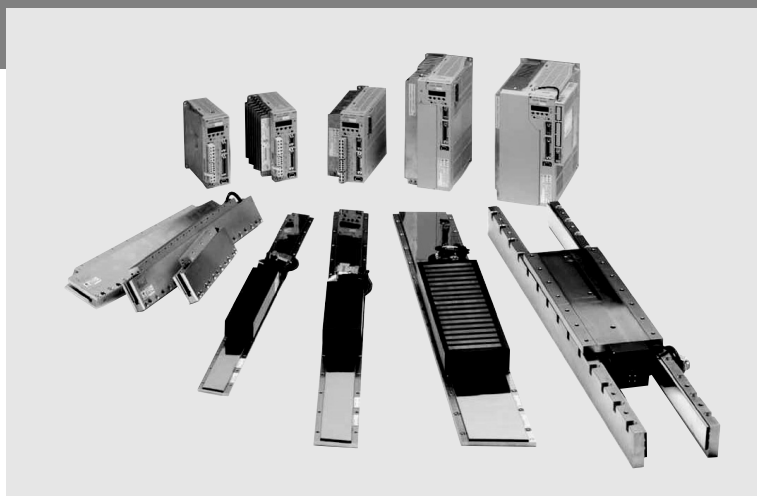
Sigma-Linearmotoren

Linear-Servomotoren mit Direktantrieb ermöglichen schnellere Maschinenzyklen

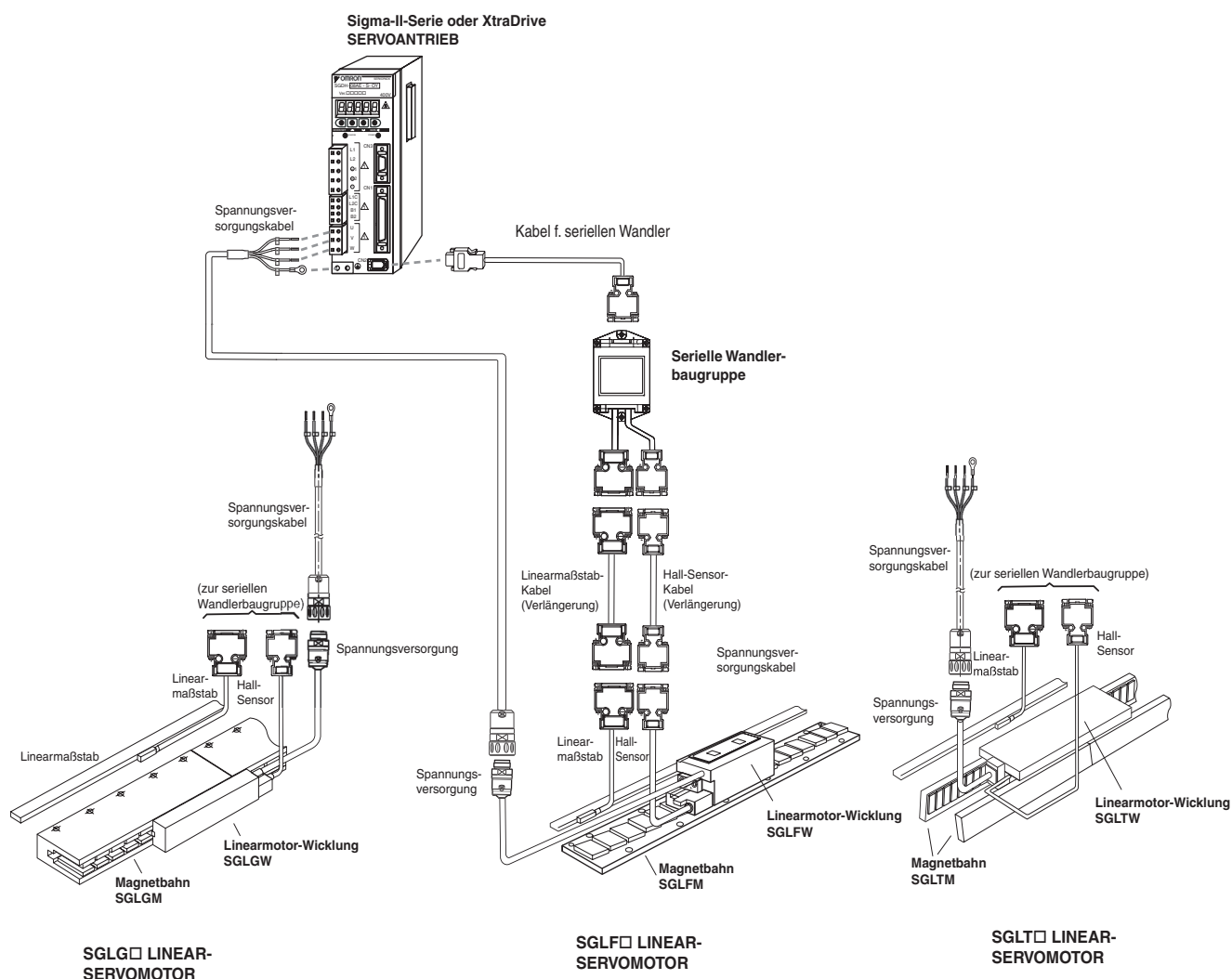
- Direkte Motoransteuerung durch XtraDrive und Sigma II-Antriebe
- Verbesserte Maschinenleistung
- Einfacher Betrieb und hohe Zuverlässigkeit
- Entwickelt für hohe Kraftdichte bei kompakten Abmessungen
- Außerordentlich hohe Kraftlinearität auch im Spitzenkraftbereich
- Extrem energieeffizient durch optimiertes Magnetschaltungs-Design und kompakte Wicklungen
- Die Linearmotoren erreichen Geschwindigkeiten von bis zu 5 m/s
- Eisenlose Ausführungen und Ausführungen mit Eisenkern erhältlich

Nennwerte

- 230 V AC, einphasig, 13,5 bis 560 N (1200 N Spitzenkraft)
- 400 V AC, dreiphasig, 80 bis 2000 N (7500 N Spitzenkraft)



Systemkonfiguration



Kombinationen von Servomotor / Servoantrieb

Linear-Servomotor der Sigma-Serie					Serieller Wandler	Servoantrieb			
Ausführung	Spannung	Nennkraft	Spitzenkraft	Produktbezeichnung		Sigma II-Serie		XtraDrive	
					JZDP-A008-□	230 V (einphasig)	400 V (dreiphasig)	230 V (einphasig)	400 V (dreiphasig)
	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	-
		220 N	660 N	60A365B	006	SGDH-08AE-S-OY	-	XD-08-MN	-
	230 V	325 N	1300 N	90A200A	101	SGDH-15AE-S-OY	-	-	-
		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	-
	230 V	267 N	1080 N	60A365B	047	SGDH-15AE-S-OY	-	-	-
		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	
	400 V	560 N	1200 N	50A380B	182	SGDH-15AE-S-OY	-	-	
		560 N	1200 N	1ZA200B	183	SGDH-15AE-S-OY			
		80 N	220 N	35D120A	211	-	SGDH-05DE-OY	-	XD-05-TN
		160 N	440 N	35D230A	212	-	SGDH-05DE-OY	-	XD-05-TN
	400 V	280 N	600 N	50D200B	189	-	SGDH-10DE-OY	-	XD-10-TN
		560 N	1200 N	50D380B	190	-	SGDH-15DE-OY	-	XD-15-TN
		560 N	1200 N	1ZD200B	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	-	-

Motorwicklung

SGL F W – 35 D 120 A P D

Linear Σ-Serie
Linear-Servomotor

Servomotormodell
Code Spezifikationen
G Eisenlos
F F-Typ-Eisenkern
T T-Typ-Eisenkern

W: Wicklung

Magnethöhe

Spannung
A : 200 V AC
D : 400 V AC

Steckverbinder des Hauptstromkreiskabels
Code Spezifikationen
- MS-Steckverbinder oder Steckverbinder von Tyco Electronics AMP K.K.
D Steckverbinder von Interconnection

Optionen
Code Spezifikationen
P Mit Hall-Sensor (Standard)
C Zwangskühlung
H Mit Hall-Sensor und Zwangskühlung

Konstruktionsänderungsfolge
A,B,C ...

Länge des Spulenkörpers

144

AC-Servosysteme

Magnetbahn

SGL F M – 35 324 A C

Linear Σ-Serie
Linear-Servomotor

Produktbezeichnung	
Code	Spezifikationen
G	Eisenlos
F	F-Typ-Eisenkern
T	T-Typ-Eisenkern

M: Magnetbahn

Magnetbreite

Länge der Magnetbahn

Optionen		
Code	Spezifikationen	Anmerkungen
C	Mit Magnet-abdeckung	Nur bei Ausführungen mit Eisenkern - SGLFM - SGLTM
- M	Hohe Spitzenkraft	Nur bei eisenlosen Ausführungen
- Y	Mit Träger und Magnetabdeckung	Nur bei Typen mit T-Eisenkern

Konstruktionsänderungskennung
A, B, C ...

AC-Servosysteme

Serieller Wandler

JZDP – A008 – 001

Modell der seriellen Wandlerbaugruppe			
Code	Produktansicht	Geeigneter Linearmaßstab	Hall-Sensor
A008		Hergestellt von Renishaw oder (Heidenhain *)	Ja

Hinweis: * Bei Verwendung eines Linearmaßstabs von Heidenhain wird ein Verlängerungskabel benötigt.

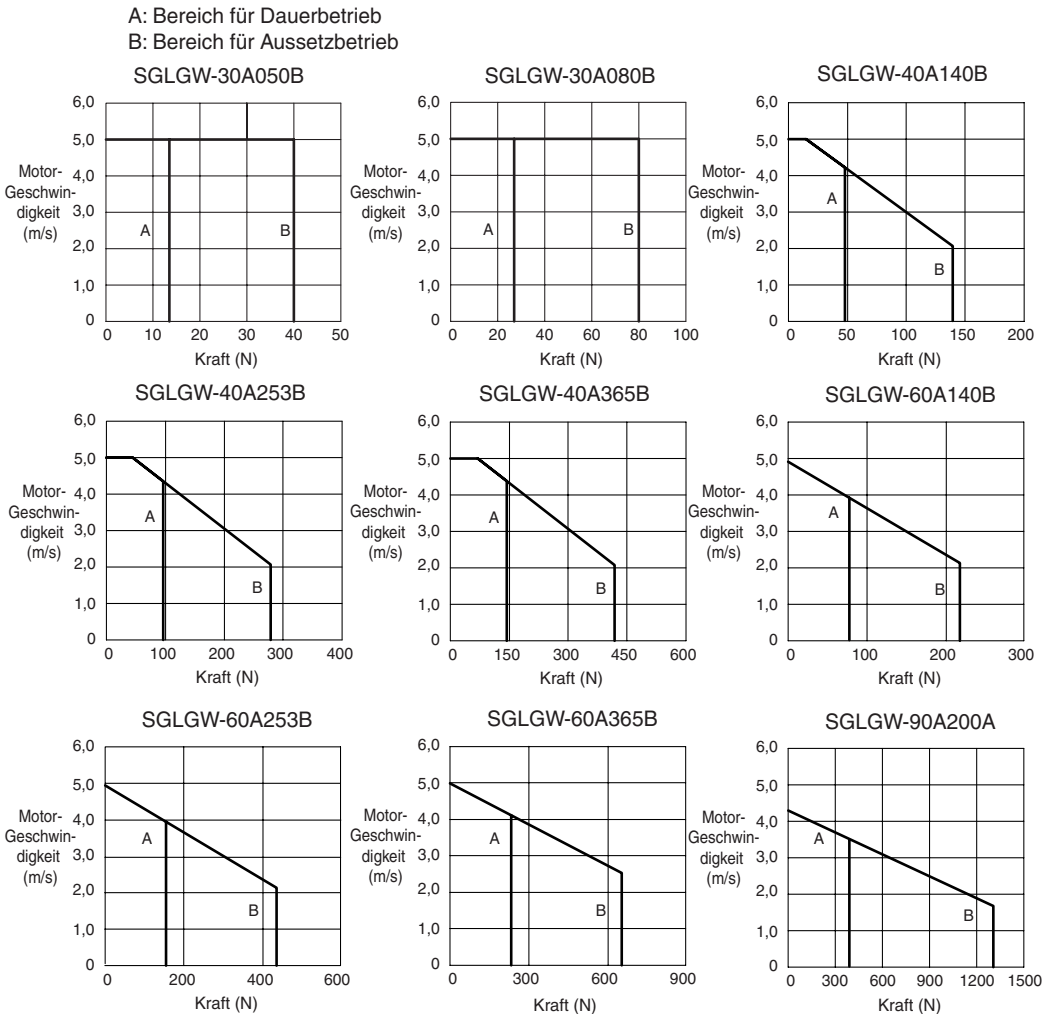
Geeigneter Linear-Servomotor					
Servomotormodell		Code	Servomotormodell		Code
SGLGW- (Eisenlos) Bei Ver-wendung einer Standard-Magnetbahn.	30A050B	158	SGLTW- (mit Eisenkern, T-Typ)	20A170A	011
	30A080B	156		20A320A	012
	40A140B	001		20A460A	013
	40A253B	002		35A170A	014
	40A365B	003		35A320A	015
	60A140B	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	
60A140B	061	35D170H		193	
60A253B	062	35D320H		194	
60A365B	047	50D170H		195	
SGLGW- + SGLGM- []-M (Eisenlos) Bei Ver-wendung einer Hoch-leistungs-Magnetbahn.	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				

Technische Daten der Servomotoren

Eisenlose SGLGW/SGLGM - (mit Standard-Magnetbahnen)

Spannung		230 V								
Linear-Servomotor Modell SGLGW-		30A		40A			60A			90A
		050B	080B	140B	253B	365B	140B	253B	365B	200A
Nennkraft*	N	13,5	27	47	93	140	73	147	220	325
Nennstrom*	A _{eff}	0,55	0,85	0,8	1,6	2,4	1,2	2,3	3,5	4,4
Kurzzeitige Spitzenkraft*	N	40	80	140	280	420	220	440	660	1300
Kurzzeitiger Spitzenstrom*	A _{eff}	1,62	2,53	2,4	4,9	7,3	3,5	7,0	10,5	17,6
Gewicht des Spulenkörpers	kg	0,10	0,15	0,34	0,60	0,87	0,42	0,76	1,10	2,15
Kraftkonstante	N/A _{eff}	26,4	33,9	61,5	61,5	61,5	66,6	66,6	66,6	78
BEMF-Konstante	V/(m/s)	8,8	11,3	20,5	20,5	20,5	22,2	22,2	22,2	26,0
Motorkonstante	N / √w	3,7	5,6	7,8	11,0	13,5	11,1	15,7	19,2	26,0
Elektrische Zeitkonstante	ms	0,2	0,4	0,4	0,4	0,4	0,5	0,5	0,5	1,4
Mechanische Zeitkonstante	ms	7,30	4,78	5,59	4,96	4,77	3,41	3,08	2,98	3,18
Wärmewiderstand (mit Kühlkörper)	K/W	4,89	2,93	1,87	0,98	0,65	1,62	0,80	0,53	0,44
Wärmewiderstand (ohne Kühlkörper)	K/W	-	-	3,39	2,02	1,38	2,69	1,54	1,20	-
Magnetische Anziehungskraft	N	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Kühlkörpergröße	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	800 x 900 x 12
Basis-Spezifikationen	Betriebsdauer		Dauerbetrieb							
	Isolationsklasse		Klasse B							
	Umgebungstemperatur		0 bis +40 °C							
	Luftfeuchtigkeit		20% bis 80% (ohne Kondensatbildung)							
	Isolationswiderstand		500 V DC, min. 10 MΩ							
	Erregung		Dauermagnet							
	Isolationsprüfspannung		1500 V AC für 1 Minute							
	Schutzmethoden		Selbstkühlend, Luftkühlung							
Zulässige Wicklungstemperatur		130 °C								

Kraft/Geschwindigkeit-Kennlinien - (mit Standard-Magnetbahnen)



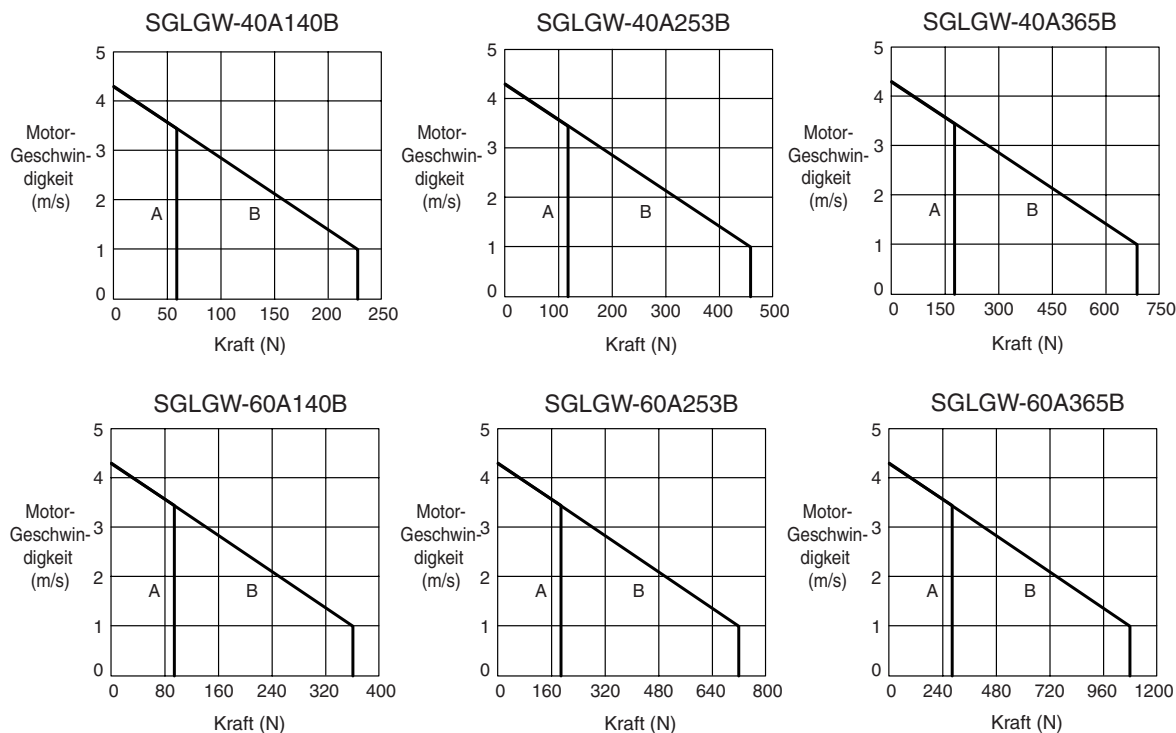
Eisenlose SGLGW/SGLGM - (mit Hochleistungs-Magnetbahnen)

Spannung		230 V					
Linear-Servomotor Modell SGLGW-		40A			60A		
		140B	253B	365B	140B	253B	365B
Nennkraft*	N	57	114	171	89	178	267
Nennstrom*	Aeff	0,8	1,6	2,4	1,2	2,3	3,5
Kurzzeitige Spitzenkraft*	N	230	460	690	360	720	1080
Kurzzeitiger Spitzenstrom*	Aeff	3,2	6,5	9,7	5,0	10,0	14,9
Gewicht des Spulenkörpers	kg	0,34	0,60	0,87	0,42	0,76	1,10
Kraftkonstante	N/Aeff	76,0	76,0	76,0	77,4	77,4	77,4
BEMF-Konstante	V/(m/s)	25,3	25,3	25,3	25,8	25,8	25,8
Motorkonstante	N / $\sqrt{w}$	9,6	13,6	16,7	12,9	18,2	22,3
Elektrische Zeitkonstante	ms	0,4	0,4	0,4	0,5	0,5	0,5
Mechanische Zeitkonstante	ms	3,69	3,24	3,12	2,52	2,29	2,21
Wärmewiderstand (mit Kühlkörper)	K/W	1,87	0,98	0,65	1,62	0,80	0,53
Wärmewiderstand (ohne Kühlkörper)	K/W	3,39	2,02	1,38	2,69	1,54	1,20
Magnetische Anziehungskraft	N	0	0	0	0	0	0
Kühlkörpergröße	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
Basis-Spezifikationen	Betriebsdauer	Dauerbetrieb					
	Isolationsklasse	Klasse B					
	Umgebungstemperatur	0 bis +40 °C					
	Luftfeuchtigkeit	20% bis 80% (ohne Kondensatbildung)					
	Isolationswiderstand	500 V DC, min. 10 MΩ					
	Erregung	Dauermagnet					
	Isolationsprüfspannung	1500 V AC für 1 Minute					
	Schutzmethoden	Selbstkühlend, Luftkühlung					
	Zulässige Wicklungstemperatur	130 °C					

- Hinweis:** 1. Die mit einem * gekennzeichneten Eigenschaften sowie die „Kraft/Geschwindigkeit-Kennlinien“ gelten bei einer Motorwicklungstemperatur von 100 °C bei Betrieb in Verbindung mit einem Servoantrieb. Alle anderen Werte gelten bei 20 °C.
2. Die vorstehenden technischen Daten zeigen die Werte unter Bedingungen mit Kühlung, d.h. wenn einer der in der folgenden Tabelle angegebenen Kühlkörper (Aluminiumplatte) an der Wicklung montiert ist.

Kraft/Geschwindigkeit-Kennlinien - (mit Hochleistungs-Magnetbahnen)

A: Bereich für Dauerbetrieb
B: Bereich für Aussetzbetrieb



SGLFW/SGLFM mit Eisenkern (200 V)

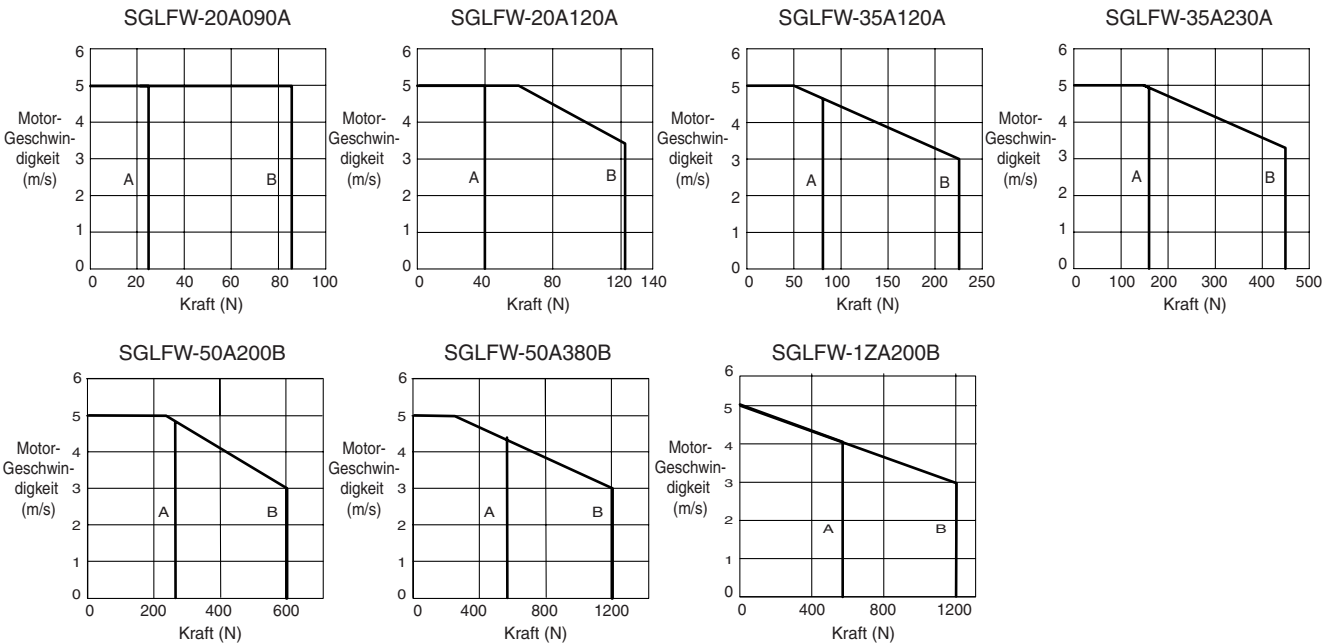
Spannung		230 V						
Linear-Servomotor Modell SGLFW-		20A		35A		50A		1ZA
		090A	120A	120A	230A	200B	380B	200B
Nennkraft*	N	25	40	80	160	280	560	560
Nennstrom*	A _{eff}	0,7	0,8	1,4	2,8	5,0	10,0	8,7
Kurzzeitige Spitzenkraft*	N	86	125	220	440	600	1200	1200
Kurzzeitiger Spitzenstrom*	A _{eff}	3,0	2,9	4,4	8,8	12,4	25,0	21,6
Gewicht des Spulenkörpers	kg	0,7	0,9	1,3	2,3	3,5	6,9	6,4
Kraftkonstante	N/A _{eff}	36,0	54,0	62,4	62,4	60,2	60,2	69,0
BEMF-Konstante	V/(m/s)	12,0	18,0	20,8	20,8	20,1	20,1	23,0
Motorkonstante	N / √ <i>w</i>	7,9	9,8	14,4	20,4	34,3	48,5	52,4
Elektrische Zeitkonstante	ms	3,2	3,3	3,6	3,6	15,9	15,8	18,3
Mechanische Zeitkonstante	ms	11,0	9,3	6,2	5,5	3,0	2,9	2,3
Wärmewiderstand (mit Kühlkörper)	K/W	4,35	3,19	1,57	0,96	0,82	0,32	0,6
Wärmewiderstand (ohne Kühlkörper)	K/W	7,69	5,02	4,10	1,94	1,48	0,74	0,92
Magnetische Anziehungskraft	N	314	462	809	1586	1650	3260	3300
Kühlkörpergröße	mm	125 x 125 x 13			254 x 254 x 25		400 x 500 x 40	254 x 254 x 25
Basis-Spezifikationen	Betriebsdauer	Dauerbetrieb						
	Isolationsklasse	Klasse B						
	Umgebungstemperatur	0 bis +40 °C						
	Luftfeuchtigkeit	20% bis 80% (ohne Kondensatbildung)						
	Isolationswiderstand	500 V DC, min. 10 MΩ						
	Erregung	Dauermagnet						
	Isolationsprüfspannung	1500 V AC für 1 Minute						
	Schutzmethoden	Selbstkühlend						
Zulässige Wicklungstemperatur	130 °C							

Hinweis: 1. Die mit einem * gekennzeichneten Eigenschaften sowie die „Kraft/Geschwindigkeit-Kennlinien“ gelten bei einer Motorwicklungstemperatur von 100 °C bei Betrieb in Verbindung mit einem Servoantrieb. Alle anderen Werte gelten bei 20 °C.

2. Die vorstehenden technischen Daten zeigen die Werte unter Bedingungen mit Kühlung, d.h. wenn einer der in der folgenden Tabelle angegebenen Kühlkörper (Aluminiumplatte) an der Wicklung montiert ist.

Kraft/Geschwindigkeit-Kennlinien (200 V)

A: Bereich für Dauerbetrieb
B: Bereich für Aussetzbetrieb



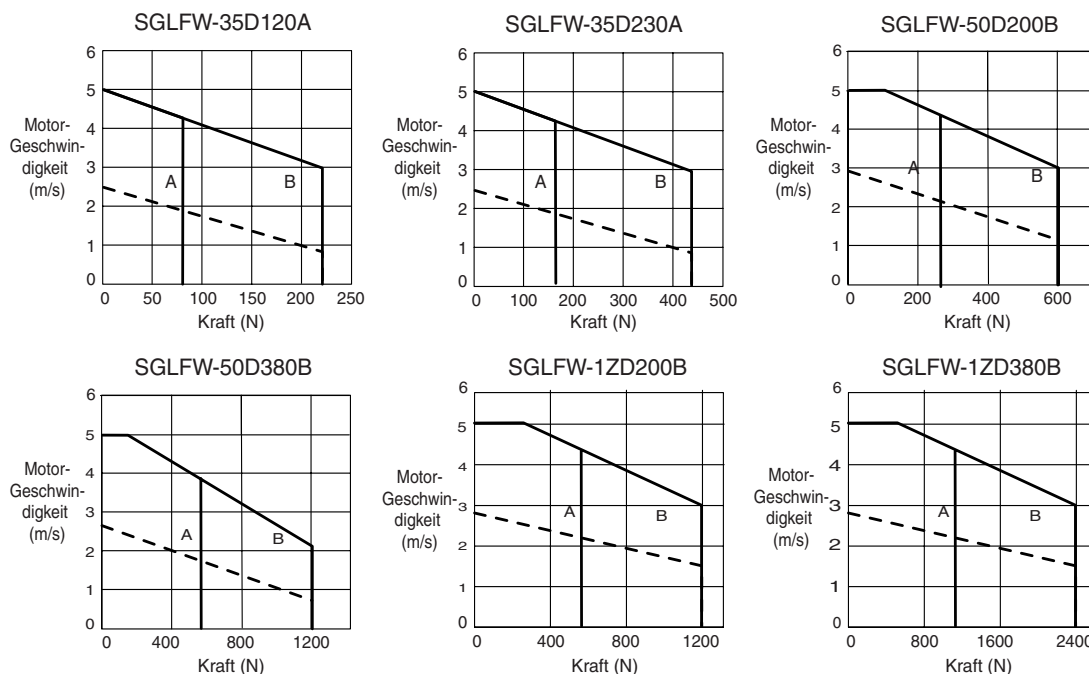
SGLFW/SGLFM mit Eisenkern (400 V)

Spannung		400 V					
Linear-Servomotor Modell SGLFW-		35D		50D		1ZD	
		120A	230A	200B	380B	200B	380B
Nennkraft*	N	80	160	280	560	560	1120
Nennstrom*	Aeff	0,7	1,4	2,3	4,5	4,9	9,8
Kurzzeitige Spitzenkraft*	N	220	440	600	1200	1200	2400
Kurzzeitiger Spitzenstrom*	Aeff	2,3	4,6	5,6	11,0	12,3	24,6
Gewicht des Spulenkörpers	kg	1,3	2,3	3,5	6,9	6,4	11,5
Kraftkonstante	N/Aeff	120,2	120,2	134,7	134,7	122,6	122,6
BEMF-Konstante	V/(m/s)	40,1	40,1	44,9	44,9	40,9	40,9
Motorkonstante	N / $\sqrt{W}$	13,8	19,5	33,4	47,2	51,0	72,1
Elektrische Zeitkonstante	ms	3,5	3,5	15,0	15,0	17,4	17,2
Mechanische Zeitkonstante	ms	5,5	5,5	3,2	3,2	2,5	2,2
Wärmewiderstand (mit Kühlkörper)	K/W	1,57	0,96	0,82	0,32	0,6	0,28
Wärmewiderstand (ohne Kühlkörper)	K/W	4,1	1,94	1,48	0,74	0,92	0,55
Magnetische Anziehungskraft	N	810	1590	1650	3260	3300	6520
Kühlkörpergröße	mm	254 x 254 x 25			400 x 500 x 40	254 x 254 x 25	400 x 500 x 40
Basis-Spezifikationen	Betriebsdauer	Dauerbetrieb					
	Isolationsklasse	Klasse B					
	Umgebungstemperatur	0 bis +40 °C					
	Luftfeuchtigkeit	20% bis 80% (ohne Kondensatbildung)					
	Isolationswiderstand	500 V DC, min. 10 MΩ					
	Erregung	Dauermagnet					
	Isolationsprüfspannung	1500 V AC für 1 Minute					
	Schutzmethoden	Selbstkühlend					
Zulässige Wicklungstemperatur		130 °C					

- Hinweis:** 1. Die mit einem * gekennzeichneten Eigenschaften sowie die „Kraft/Geschwindigkeit-Kennlinien“ gelten bei einer Motorwicklungstemperatur von 100 °C bei Betrieb in Verbindung mit einem Servoantrieb. Alle anderen Werte gelten bei 20 °C.
2. Die vorstehenden technischen Daten zeigen die Werte unter Bedingungen mit Kühlung, d.h. wenn einer der in der folgenden Tabelle angegebenen Kühlkörper (Aluminiumplatte) an der Wicklung montiert ist.

Kraft/Geschwindigkeit-Kennlinien (400 V)

A: Bereich für Dauerbetrieb
B: Bereich für Aussetzbetrieb



Hinweis: Die gestrichelte Linie ist die Kennlinie bei Einsatz des Linear-Servomotors für 400 V AC mit einer Versorgungsspannung von 200 V AC. In diesem Fall sollte der serielle Wandler ausgetauscht werden. Wenden Sie sich an Ihre Omron-Yaskawa-Vertretung.

SGLTW/SGLTM mit Eisenkern (400 V)

Spannung		400 V							
Linear-Servomotor Modell SGLFW-		35D		50D		40D		80D	
		170H	320H	170H	320H	400B	600B	400B	600B
Nennkraft*	N	300	600	450	900	670	1000	1300	2000
Nennstrom*	A _{eff}	3,2	6,5	3,2	6,3	3,7	5,5	7,2	11,1
Kurzzeitige Spitzenkraft*	N	600	1200	900	1800	2600	4000	5000	7500
Kurzzeitiger Spitzenstrom*	A _{eff}	7,5	15,1	7,3	14,6	20,7	30,6	37,6	56,4
Gewicht des Spulenkörpers	kg	4,7	8,8	6	11	15	23	25	36
Kraftkonstante	N/A _{eff}	99,6	99,6	153,3	153,3	196,1	196,1	194,4	194,4
BEMF-Konstante	V/(m/s)	33,2	33,2	51,1	51,1	65,4	65,4	64,8	64,8
Motorkonstante	N / √w	36,3	51,4	48,9	69,1	59,6	73	85,9	105,2
Elektrische Zeitkonstante	ms	14,3	14,3	15,6	15,6	14,4	14,4	15,4	15,4
Mechanische Zeitkonstante	ms	3,5	3,5	2,5	2,5	4,2	4,2	3,2	3,2
Wärmewiderstand (mit Kühlkörper)	K/W	0,76	0,4	0,61	0,3	0,24	0,2	0,22	0,18
Wärmewiderstand (ohne Kühlkörper)	K/W	1,26	0,83	0,97	0,8	0,57	0,4	0,47	0,33
Magnetische Anziehungskraft* ¹	N	0	0	0	0	0	0	0	0
Magnetische Anziehungskraft* ²	N	1400	2780	2000	3980	3950	5890	7650	11400
Kühlkörpergröße	mm	400 x 500 x 40				609 x 762 x 50			
Basis-Spezifikationen	Betriebsdauer	Dauerbetrieb							
	Isolationsklasse	Klasse B							
	Umgebungstemperatur	0 bis +40 °C							
	Luftfeuchtigkeit	20% bis 80% (ohne Kondensatbildung)							
	Isolationswiderstand	500 V DC, min. 10 MW							
	Erregung	Dauermagnet							
	Isolationsprüfspannung	1500 V AC für 1 Minute							
	Schutzmethoden	Selbstkühlend							
Zulässige Wicklungstemperatur	130 °C								

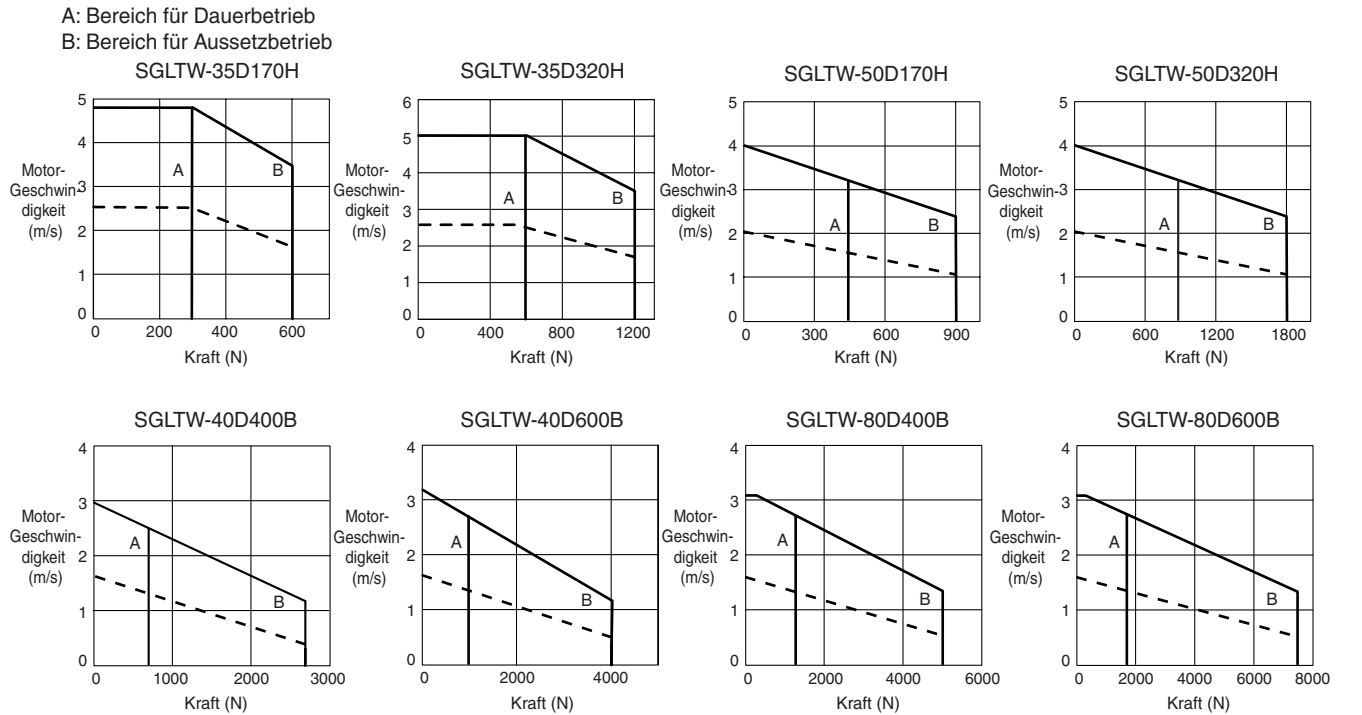
*1. Der einseitige Magnetspalt ist die Folge einer magnetischen Anziehungskraft auf die Wicklung durch die Installationsbedingungen der Wicklung.

*2. Der Wert gibt die auf einer Seite der Magnetbahn erzeugte magnetische Anziehungskraft an.

Hinweis: 1. Die mit einem * gekennzeichneten Eigenschaften sowie die „Kraft/Geschwindigkeit-Kennlinien“ gelten bei einer Motorwicklungstemperatur von 100 °C bei Betrieb in Verbindung mit einem Servoantrieb. Die anderen Werte gelten bei 20 °C.

2. Die vorstehenden technischen Daten zeigen die Werte unter Bedingungen mit Kühlung, d.h. wenn einer der in der folgenden Tabelle angegebenen Kühlkörper (Aluminiumplatte) an der Wicklung montiert ist.

Kraft/Geschwindigkeit-Kennlinien (400 V)

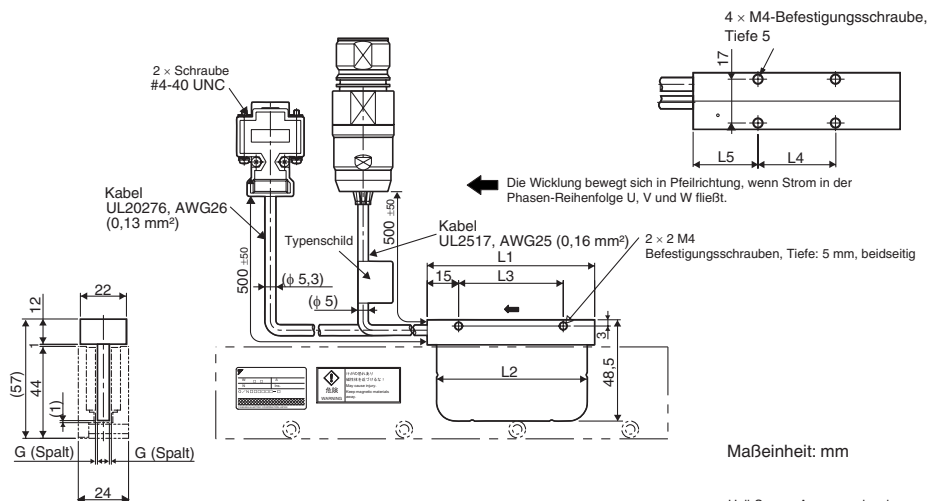


Abmessungen

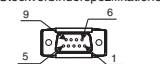
SGLG□-30 eisenlos

Wicklung: SGLGW-30A□□□B□D

Wicklungsmodell SGLGW-	L1	L2	L3	L4	L5	G (Spalt)	Gewicht ca.* kg	
30A050B□D	50	48	30	20	20	0,85	0,14	*Gewicht der Wicklung mit Hall-Sensoreinheit.
30A080B□D	80	72	50	30	25	0,95	0,19	



Hall-Sensor-Steckverbinderspezifikationen



Stecker: 17JE-23090-02 (D8C) von DDK Ltd.

Passender Steckverbinder
Steckverbinderkupplung: 17JE-13090-02 (D8C)
Stecker: 17L-002C oder 17L-002C1

Stift-Nr.	Bezeichnung
1	+5 V (Spannungsversorgung)
2	Phase U
3	Phase V
4	Phase W
5	0 V (Spannungsversorgung)
6	Nicht verwendet
7	Nicht verwendet
8	Nicht verwendet
9	Nicht verwendet

Linear-Servomotor-Steckverbinderspezifikationen

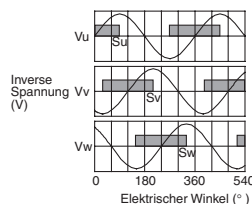


Bezeichnung: SROC06JMSCN169
Stecker: 021.421.1020 hergestellt von Interconnectron

Passender Steckverbinder
Kupplung: SPOC06KFSDN169

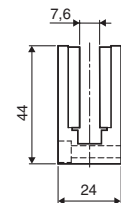
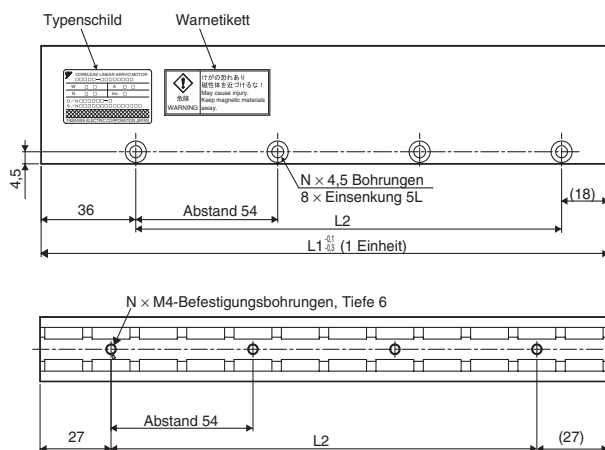
Stift-Nr.	Bezeichnung	Adernfarbe
1	Phase U	rot
2	Phase V	weiß
3	Phase W	blau
4	Nicht verwendet	—
5	Nicht verwendet	—
6	FG	grün/gelb
7	Nicht verwendet	—

Hall-Sensor-Ausgangssignale
Wenn sich die Wicklung in Pfeilrichtung bewegt, ergibt sich die in der folgenden Abbildung dargestellte Beziehung zwischen den Ausgangssignalen Su, Sv, Sw des Hall-Sensors und der inversen Spannung der einzelnen Motorphasen Vu, Vv, Vw.



Magnetbahn: SGLGM-30□□□A

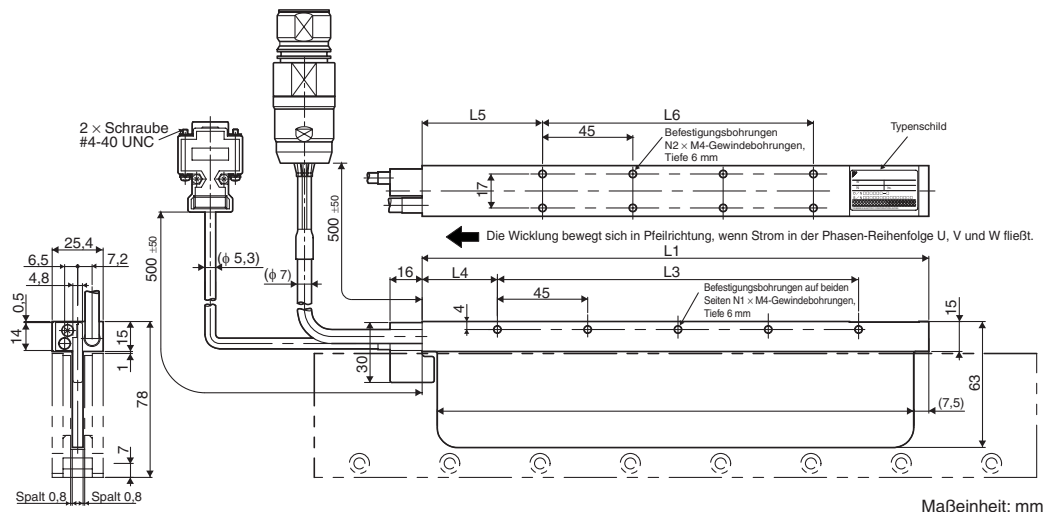
Magnetbahnmodell SGLGM-	L1 mm	L2 mm	N	Gewicht ca. kg
30108A	108	54	2	0,6
30216A	216	162	4	1,1
30432A	432	378	8	2,3



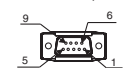
SGLG□-40 eisenlos

Wicklung: SGLGW-40A□□□B□D

Wicklungsmodell SGLGW-	L1	L2	L3	L4	L5	L6	N1	N2	Gewicht ca.* kg	
40A140B□D	140	125	90	30	52,5	45	3	4	0,40	*Gewicht der Wicklung mit Hall-Sensoreinheit.
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	



Hall-Sensor-Steckverbinderspezifikationen



Passender Steckverbinder
Steckverbinderkupplung:
17JE-13090-02 (D8C)
Stecker: 17L-002C oder
17L-002C1

Stift-Nr.	Bezeichnung
1	+5 V (Spannungsversorgung)
2	Phase U
3	Phase V
4	Phase W
5	0 V (Spannungsversorgung)
6	Nicht verwendet
7	Nicht verwendet
8	Nicht verwendet
9	Nicht verwendet

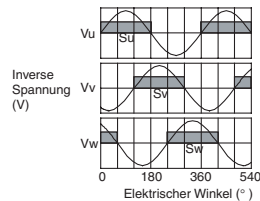
Linear-Servomotor-Steckverbinderspezifikationen



Stift-Nr.	Bezeichnung	Adernfarbe
1	Phase U	rot
2	Phase V	weiß
3	Phase W	blau
4	Nicht verwendet	–
5	Nicht verwendet	–
6	FG	grün/gelb
7	Nicht verwendet	–

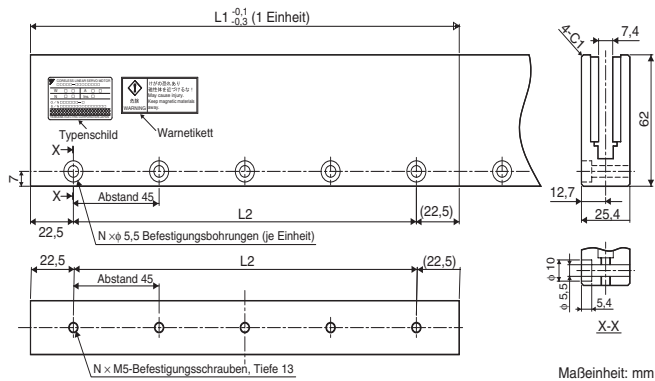
Hall-Sensor-Ausgangssignale

Wenn sich die Wicklung in Pfeilrichtung bewegt, ergibt sich die in der folgenden Abbildung dargestellte Beziehung zwischen den Ausgangssignalen Su, Sv, Sw des Hall-Sensors und der inversen Spannung der einzelnen Motorphasen Vu, Vv, Vw.



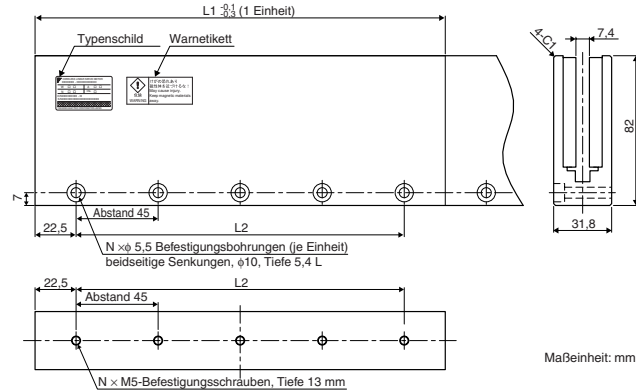
Standard-Magnetbahn: SGLGM-40□□□C

Standard-Magnetbahnmodell SGLGM-	L1 mm	L2 mm	N	Gewicht ca. 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



Hochleistungs-Magnetbahn: SGLGM-40□□□C-M

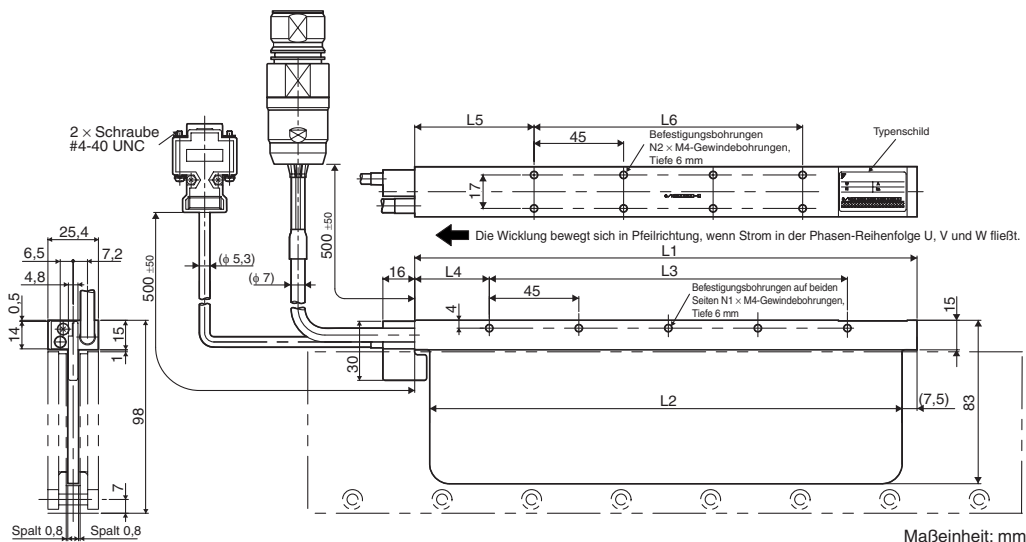
Standard-Magnetbahnmodell SGLGM-	L1 mm	L2 mm	N	Gewicht ca. kg
40090B-M	90	45	2	1,0
40225B-M	225	180	5	2,6
40360B-M	360	315	8	4,1
40405B-M	405	360	9	4,6
40450B-M	450	405	10	5,1



SGLG-60 eisenlos

Wicklung: SGLGW-60A□□□B□D

Wicklungsmodell SGLGW-	L1	L2	L3	L4	L5	L6	N1	N2	Gewicht ca. kg	
60A140B□D	140	125	90	30	52,5	45	3	4	0,48	*Gewicht der Wicklung mit Hall-Sensoreinheit.
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	



Hall-Sensor-Steckverbinderspezifikationen



Stecker:
17JE-23090-02 (D8C)
von DDK Ltd.

Passender Steckverbinder
Steckverbinderkupplung:
17JE-13090-02 (D8C)
Stecker: 17L-002C oder
17L-002C1

Stift-Nr.	Bezeichnung
1	+5 V (Spannungsversorgung)
2	Phase U
3	Phase V
4	Phase W
5	0 V (Spannungsversorgung)
6	Nicht verwendet
7	Nicht verwendet
8	Nicht verwendet
9	Nicht verwendet

Linear-Servomotor-Steckverbinderspezifikationen



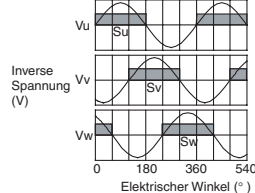
Bezeichnung: SROC06JMSCN169
Stecker: 021.421.1020
hergestellt von Interconnectron

Passender Steckverbinder
Kupplung: SPOC06KFSDN169

Stift-Nr.	Bezeichnung	Adernfarbe
1	Phase U	rot
2	Phase V	weiß
3	Phase W	blau
4	Nicht verwendet	—
5	Nicht verwendet	—
6	FG	grün/gelb
7	Nicht verwendet	—

Hall-Sensor-Ausgangssignale

Wenn sich die Wicklung in Pfeilrichtung bewegt, ergibt sich die in der folgenden Abbildung dargestellte Beziehung zwischen den Ausgangssignalen Su, Sv, Sw des Hall-Sensors und der inversen Spannung der einzelnen Motorphasen Vu, Vv, Vw.

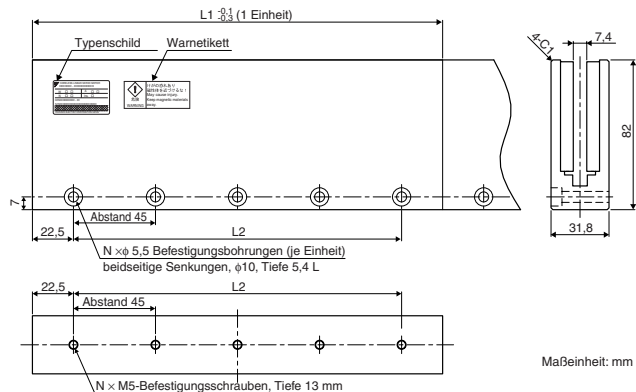
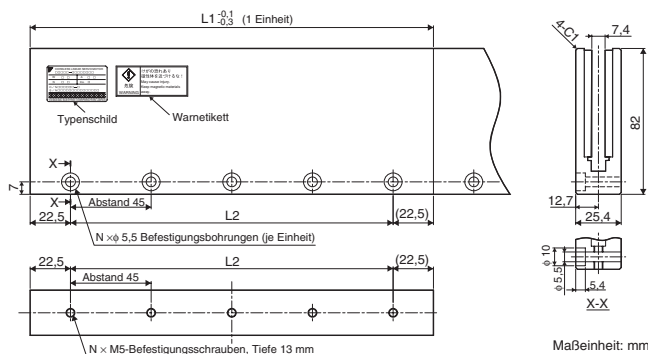


Standard-Magnetbahn: SGLGM-60□□□C

Standard-Magnetbahnmodell SGLGM-	L1 mm	L2 mm	N	Gewicht ca. 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

Hochleistungs-Magnetbahn: SGLGM-60□□□C-M

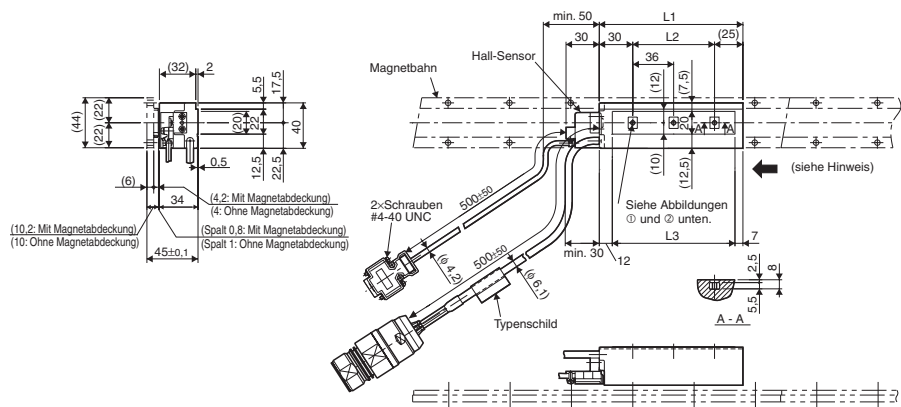
Standard-Magnetbahnmodell SGLGM-	L1 mm	L2 mm	N	Gewicht ca. kg
60090B-M	90	45	2	1,3
60225B-M	225	180	5	3,3
60360B-M	360	315	8	5,2
60405B-M	405	360	9	5,9
60450B-M	450	405	10	6,6



SGLF-20 mit Eisenkern

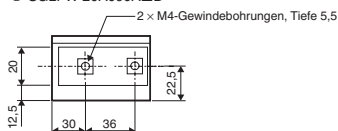
Wicklung: SGLFW-20A□□□A□D

Wicklungsmodell SGLFW-	L1	L2	L3	N	Gewicht ca. kg
20A090A□	91	36	72	2	0,7
20A120A□	127	72	108	3	0,9

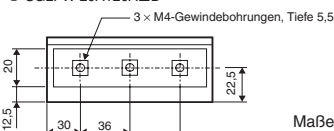


Hinweis: Die Wicklung bewegt sich in Pfeilrichtung, wenn Strom in der Phasen-Reihenfolge U, V und W fließt.

① SGLFW-20A090A□D



② SGLFW-20A120A□D



Stecker:
17JE-23090-02(D8C)
von DDK Ltd.

Passender Steckverbinder
Steckverbinderkupplung:
17JE-13090-02(D8C)
Stecker: 17L-002C oder
17L-002C1

Stift-Nr.	Bezeichnung
1	+5 V (Spannungsversorgung)
2	Phase U
3	Phase V
4	Phase W
5	0 V (Spannungsversorgung)
6	Nicht verwendet
7	Nicht verwendet
8	Nicht verwendet
9	Nicht verwendet

Linear-Servomotor-
Steckverbinderpezifikationen

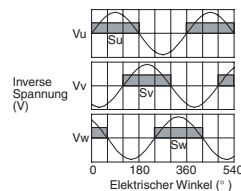


Bezeichnung: SROC06JMSCN169
Stecker: 021.421.1020
hergestellt von Interconnectron

Passender Steckverbinder
Kupplung: SPOC06KFSN169

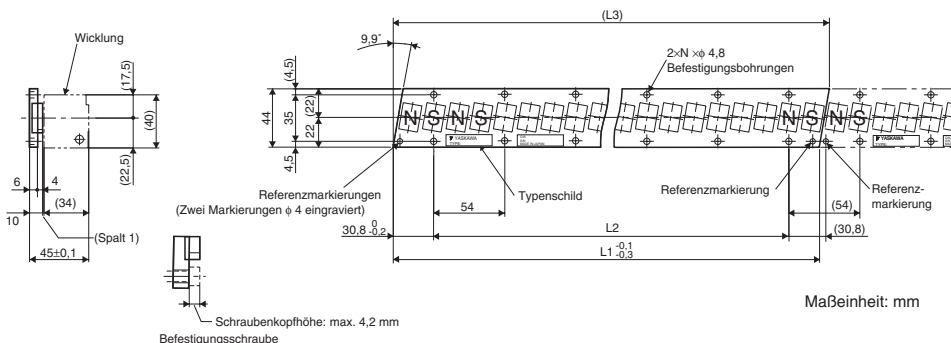
Stift-Nr.	Bezeichnung	Adernfarbe
1	Phase U	rot
2	Phase V	weiß
3	Phase W	blau
4	Nicht verwendet	—
5	Nicht verwendet	—
6	FG	grün/gelb
7	Nicht verwendet	—

Hall-Sensor-Ausgangssignale
Wenn sich die Wicklung in Pfeilrichtung bewegt, ergibt sich die in der folgenden Abbildung dargestellte Beziehung zwischen den Ausgangssignalen Su, Sv, Sw des Hall-Sensors und der inversen Spannung der einzelnen Motorphasen Vu, Vv, Vw.



Magnetbahn: SGLFM-20□□□A

Magnetbahnmodell SGLFM-	L1 ^{-0,1 -0,3}	L2	(L3)	N	Gewicht ca. 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



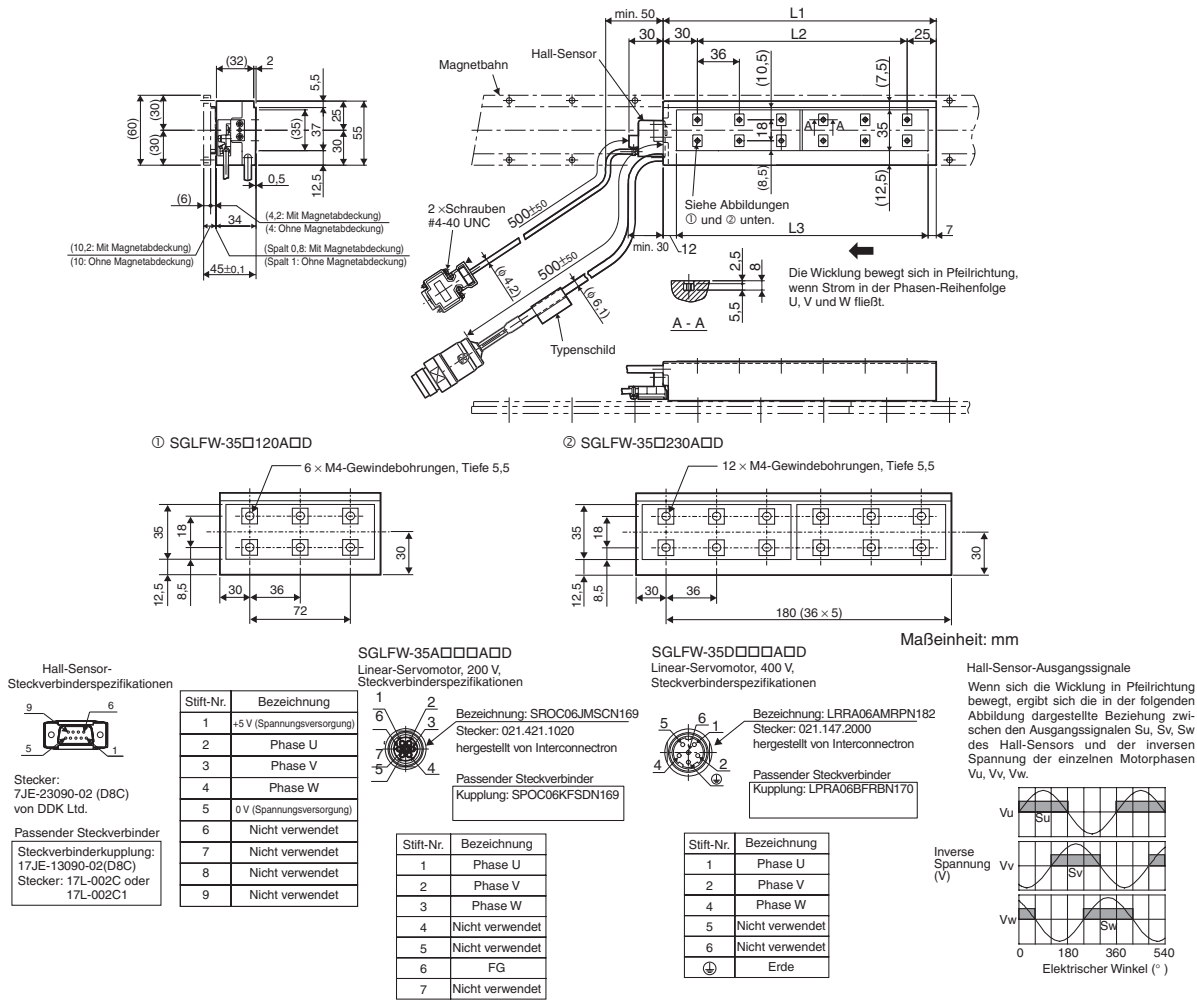
Hinweis: 1. Es besteht die Möglichkeit, mehrere SGLFM-20□□□A-Magnetbahnen miteinander zu verbinden. Verbinden Sie die Magnetbahnen so, dass die Referenzmarkierungen wie in der Abbildung dargestellt gegenüberliegen.

2. Herzschrittmacher können durch Magnetbahnen beeinflusst werden. Halten Sie einen Mindestabstand von 200 mm zur Magnetbahn ein.

SGLF-35 mit Eisenkern

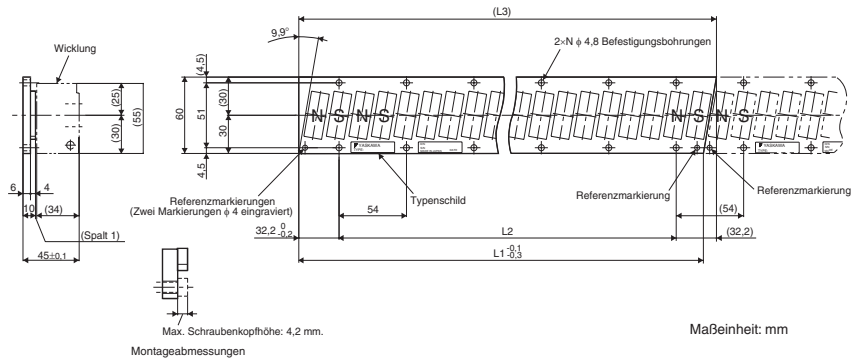
Wicklung: SGLFW-35

Wicklungsmodell SGLFW-	L1	L2	L3	N	Gewicht ca. kg
35120A	127	72	108	6	1,3
35230A	235	180	216	12	2,3



Magnetbahn: SGLFM-35

Magnetbahnmodell SGLFM-	L1 ^{-0,1 -0,3}	L2	(L3)	N	Gewicht ca. kg
35324A	324	270 (54 × 5)	(334,4)	6	1,2
35540A	540	486 (54 × 9)	(550,4)	10	2
35756A	756	702 (54 × 13)	(766,4)	14	2,9

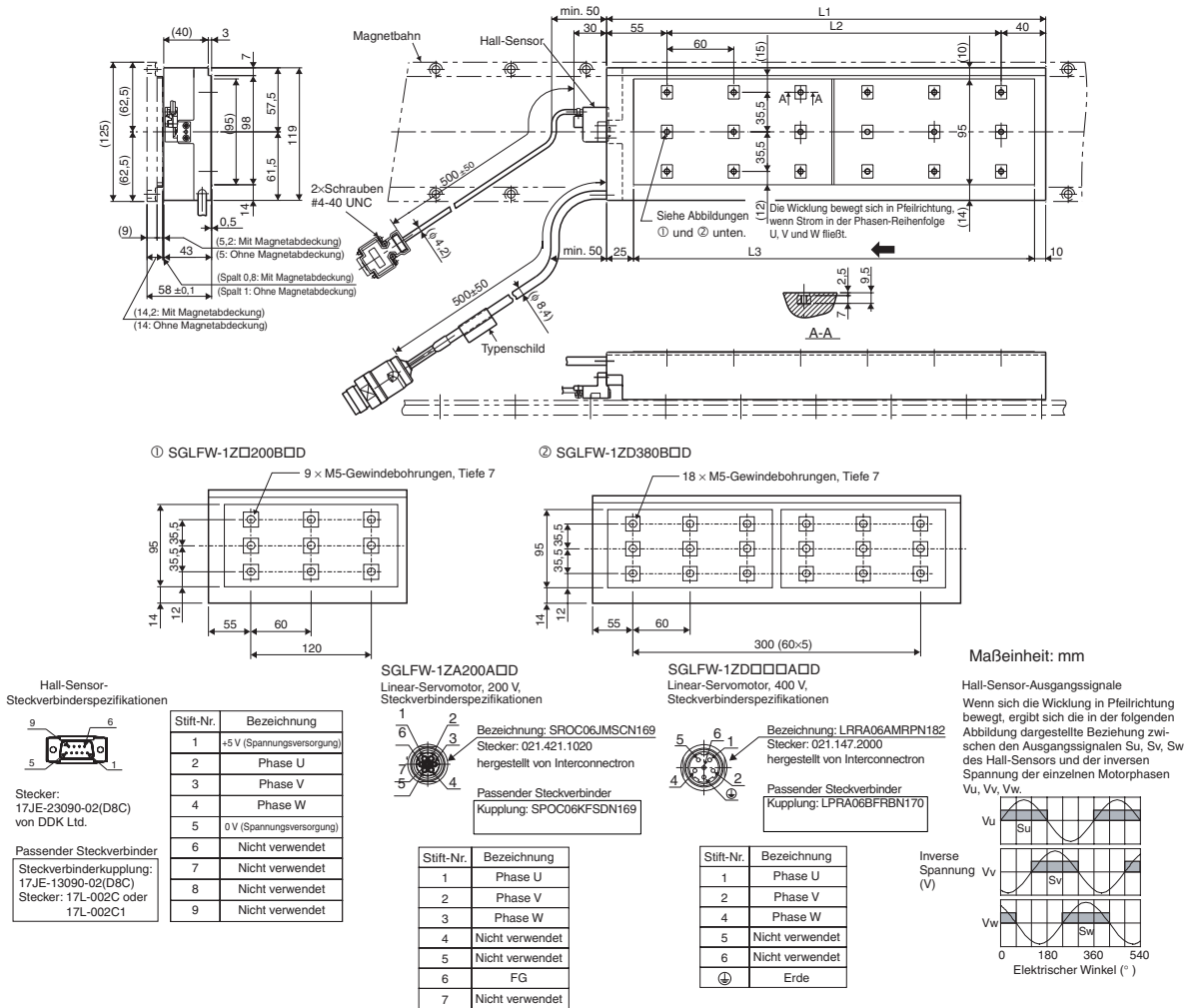


- Hinweis:**
- Es besteht die Möglichkeit, mehrere SGLFM-35A-Magnetbahnen miteinander zu verbinden. Verbinden Sie die Magnetbahnen so, dass die Referenzmarkierungen wie in der Abbildung dargestellt gegenüberliegen.
 - Herzschrittmacher können durch Magnetbahnen beeinflusst werden. Halten Sie einen Mindestabstand von 200 mm zur Magnetbahn ein.

SGLF□-1Z mit Eisenkern

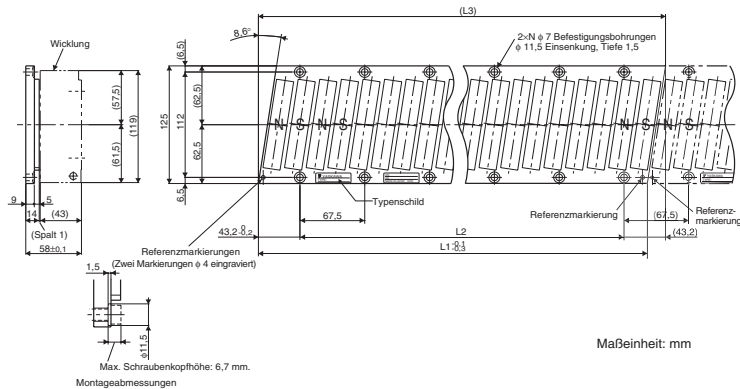
Wicklung: SGLFW-1Z□□□□B□D

Wicklungsmodell SGLFW-	L1	L2	L3	N	Gewicht ca. kg
1Z□200B□D	215	120	180	8	6,4
1ZD380B□D	395	300	360	18	11,5



Magnetbahn: SGLFM-1Z□□□A

Magnetbahnmodell SGLFM-	L1 ^{-0,1 -0,3}	L2	(L3)	N	Gewicht ca. kg
1Z405A	405	337,5 (67,5 × 5)	(423,9)	6	7,3
1Z675A	675	607,5 (67,5 × 9)	(693,9)	10	12
1Z945A	945	877,5 (67,5 × 13)	(963,9)	14	17

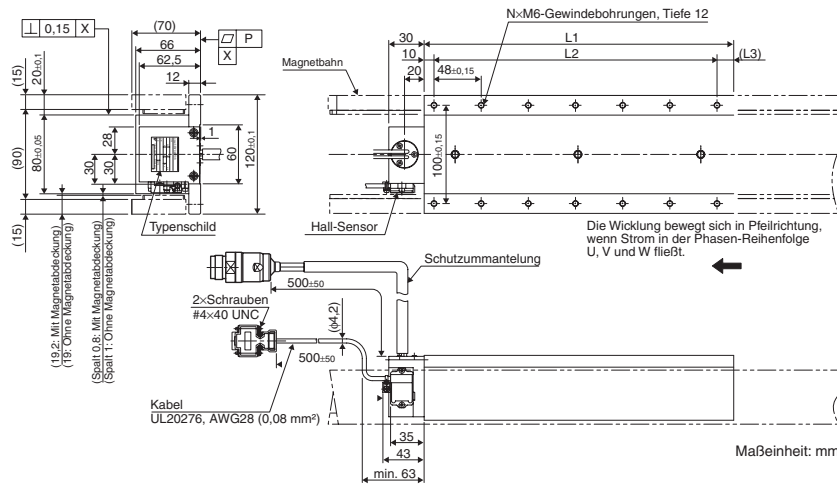


- Hinweis:** 1. Es besteht die Möglichkeit, mehrere SGLFM-1Z□□□A-Magnetbahnen miteinander zu verbinden. Verbinden Sie die Magnetbahnen so, dass die Referenzmarkierungen wie in der Abbildung dargestellt gegenüberliegen.
2. Herzschrittmacher können durch Magnetbahnen beeinflusst werden. Halten Sie einen Mindestabstand von 200 mm zur Magnetbahn ein.

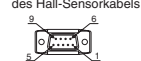
SGLT□-35 mit Eisenkern

Wicklung: SGLTW-35D□□□H□D

Wicklungsmodell SGLTW-	L1	L2	(L3)	N	Gewicht ca. kg
35D320H□D	315	288 (48 × 6)	(17)	14	8,8



Anschlusspezifikationen des Hall-Sensorkabels



Stecker: 17JE-23090-02(D8C) von DDK Ltd.

Passender Steckverbinder

Steckverbinderkupplung: 17JE-13090-02(D8C) Stecker: 17L-002C oder 17L-002C1

Stift-Nr.	Bezeichnung
1	+5 V DC
2	Phase U
3	Phase V
4	Phase W
5	0 V
6	Nicht verwendet
7	Nicht verwendet
8	Nicht verwendet
9	Nicht verwendet

Linear-Servomotor-Steckerspezifikationen



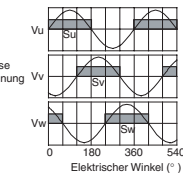
Bezeichnung: LPR06AMRPN182 Stecker: 021.147.2000 hergestellt von Interconnect

Passender Steckverbinder

Kupplung: LPR06BFRBN170

Stift-Nr.	Bezeichnung
1	Phase U
2	Phase V
4	Phase W
5	Nicht verwendet
6	Nicht verwendet
④	Erde

Hall-Sensor-Ausgangssignale
Wenn sich die Wicklung in Pfeilrichtung bewegt, ergibt sich die in der folgenden Abbildung dargestellte Beziehung zwischen den Ausgangssignalen Su, Sv, Sw des Hall-Sensors und der inversen Spannung der einzelnen Motorphasen Vu, Vv, Vw.

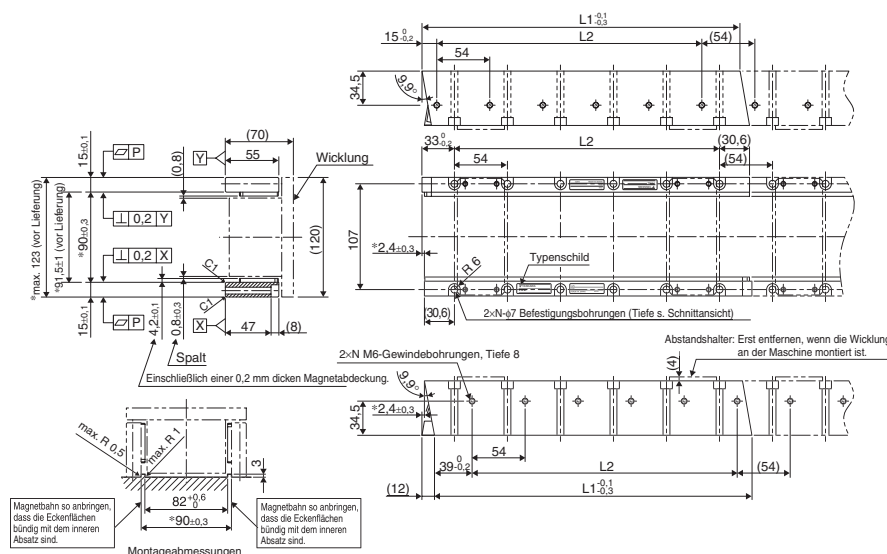


Magnetbahn: SGLTM-35□□□H

Magnetbahnmodell SGLTM-	L1 ^{-0,1 -0,3}	L2	N	Gewicht ca. kg
35324H	324	270 (54 × 5)	6	4,8
35540H	540	486 (54 × 9)	10	8
35756H	756	702 (54 × 13)	14	11

Hinweis: 1. Ein Satz besteht aus zwei Magnetbahnen für beide Enden der Wicklung. Während des Transports sind aus Sicherheitsgründen die Abstandshalter h an den Magnetbahnen angebracht. Entfernen Sie die Abstandshalter erst, wenn die Wicklung an einer Maschine montiert wird.

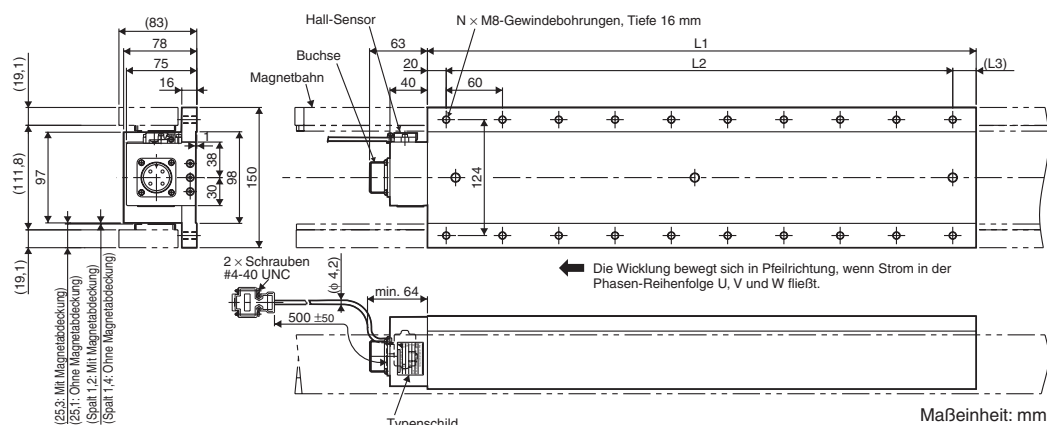
- Herzschrümmacher können durch Magnetbahnen beeinflusst werden. Halten Sie einen Mindestabstand von 200 mm zur Magnetbahn ein.
- Die zwei Magnetbahnen eines Satzes können miteinander verbunden werden.
- Die mit * gekennzeichneten Abmessungen sind die Abstände zwischen den Magnetbahnen. Die in der vorstehenden Abbildung angegebenen Abmessungen müssen genau eingehalten werden. Montieren Sie die Magnetbahnen wie in den Einbaumaßnahmen dargestellt. Die mit * gekennzeichneten Werte sind die Abmessungen bei Lieferung.
- Verwenden Sie zur Montage der Magnetbahnen Gewindeschrauben mit einer Stärkeklasse von mindestens 10.9. Verwenden Sie keine Edelstahlschrauben.



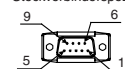
SGLT□-40 mit Eisenkern

Wicklung: SGLTW-40D□□□B□

Wicklungsmodell SGLTW-	L1	L2	(L3)	N	Gewicht ca. kg
40D400B□	395	360 (60 × 6)	(15)	14	20
40D600B□	585	540 (60 × 9)	(25)	20	30



Hall-Sensor-Steckverbinderspezifikationen



Stecker:
17JE-23090-02 (D8C)
von DDK Ltd.

Passender Steckverbinder

Steckverbinderkupplung:
17JE-13090-02 (D8C)
Stecker: 17L-002C oder
17L-002C1

Stift-Nr.	Bezeichnung
1	+5 V (Spannungsversorgung)
2	Phase U
3	Phase V
4	Phase W
5	0 V (Spannungsversorgung)
6	Nicht verwendet
7	Nicht verwendet
8	Nicht verwendet
9	Nicht verwendet

Linear-Servomotor-Steckverbinderspezifikationen



Buchse: MS3102A-22-22P
von DDK Ltd.

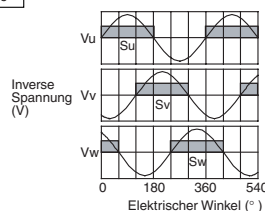
Passender Steckverbinder

Abgewinkelter Stecker:
MS3108E22-22S

Stift-Nr.	Bezeichnung
A	Phase U
B	Phase V
C	Phase W
D	Erde

Hall-Sensor-Ausgangssignale

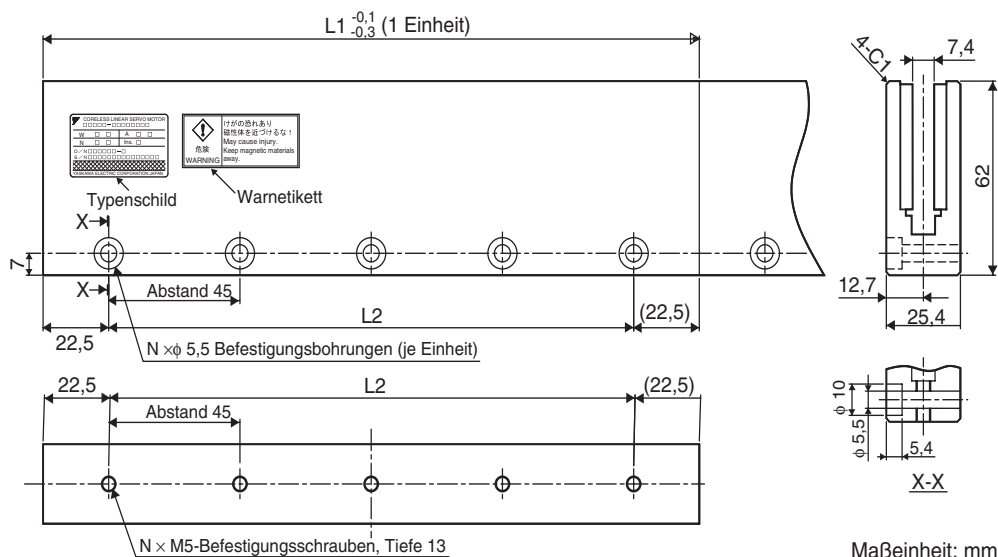
Wenn sich die Wicklung in Pfeilrichtung bewegt, ergibt sich die in der folgenden Abbildung dargestellte Beziehung zwischen den Ausgangssignalen Su, Sv, Sw des Hall-Sensors und der inversen Spannung der einzelnen Motorphasen Vu, Vv, Vw.



Magnetbahn: SGLTM-40□□□A

Magnetbahnmodell SGLTM-	L1 ^{-0,1 -0,3}	L2	N	Gewicht ca. 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

- Hinweis: 1.** Ein Satz besteht aus zwei Magnetbahnen für beide Enden der Wicklung. Während des Transports sind aus Sicherheitsgründen die Abstandshalter h an den Magnetbahnen angebracht. Entfernen Sie die Abstandshalter erst, wenn die Wicklung an einer Maschine montiert wird.
- 2.** Herzschrittmacher können durch Magnetbahnen beeinflusst werden. Halten Sie einen Mindestabstand von 200 mm zur Magnetbahn ein.
- 3.** Die zwei Magnetbahnen eines Satzes können miteinander verbunden werden.
- 4.** Die mit * gekennzeichneten Abmessungen sind die Abstände zwischen den Magnetbahnen. Die in der vorstehenden Abbildung angegebenen Abmessungen müssen genau eingehalten werden. Montieren Sie die Magnetbahnen wie in den Einbaumaßnahmen dargestellt. Die mit * gekennzeichneten Werte sind die Abmessungen bei Lieferung.
- 5.** Verwenden Sie zur Montage der Magnetbahnen Gewindeschrauben mit einer Stärkeklasse von mindestens 10.9. Verwenden Sie keine Edelstahlschrauben.

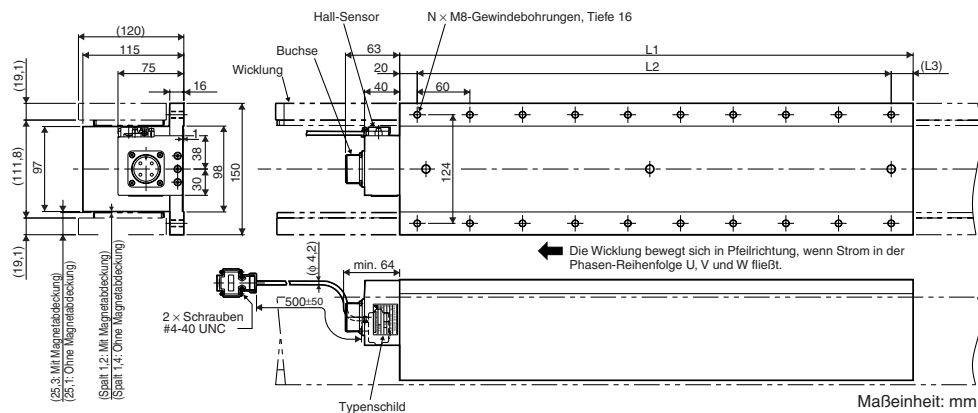


Maßeinheit: mm

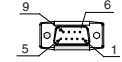
SGLT□-80 mit Eisenkern

Wicklung: SGLTW-80D□□□B□

Wicklungsmodell SGLTW-	L1	L2	(L3)	N	Gewicht ca. kg
80D400B□	395	360 (60 × 6)	(15)	14	30
80D600B□	585	540 (60 × 9)	(25)	20	43



Hall-Sensor- Steckverbinderspezifikationen



Stecker:
17JE-23090-02 (D8C)
von DDK Ltd.

Passender Steckverbinder:
Steckverbinderkupplung:
17JE-13090-02 (D8C)
Stecker: 17L-002C oder
17L-002C1

Stift-Nr.	Bezeichnung
1	+5 V DC
2	Phase U
3	Phase V
4	Phase W
5	0 V
6	Nicht verwendet
7	Nicht verwendet
8	Nicht verwendet
9	Nicht verwendet

Linear-Servomotor- Steckverbinderspezifikationen



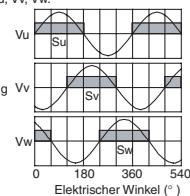
Buchse: MS3102A-22-22P
von DDK Ltd.

Abgewinkelter Stecker:
MS3108E22-22S

Stift-Nr.	Bezeichnung
A	Phase U
B	Phase V
C	Phase W
D	Erde

Hall-Sensor-Ausgangssignale

Wenn sich die Wicklung in Pfeilrichtung bewegt, ergibt sich die in der folgenden Abbildung dargestellte Beziehung zwischen den Ausgangssignalen Su, Sv, Sw des Hall-Sensors und der inversen Spannung der einzelnen Motorphasen Vu, Vv, Vw.

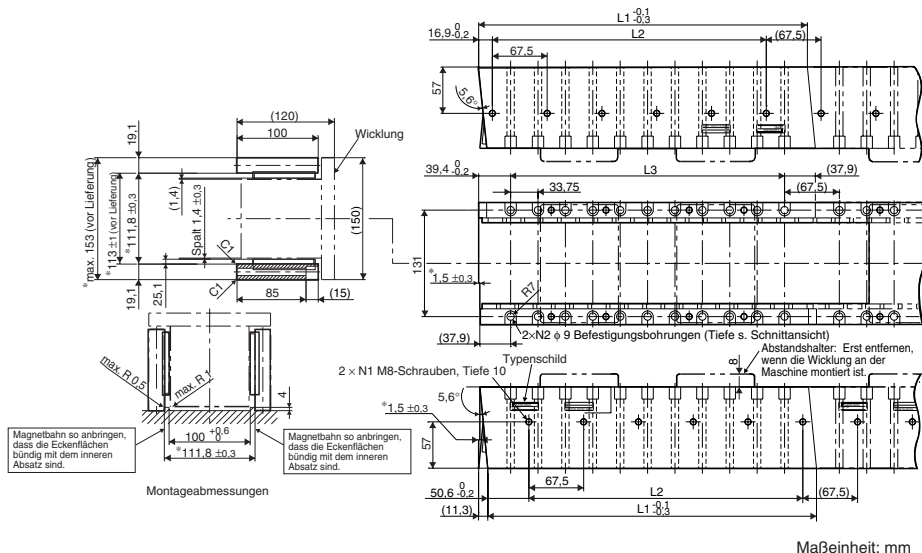


Magnetbahn: SGLTM-80□□□A

Magnetbahn- Modell SGLTM-	L1 ^{+0,1} -0,3	L2	L3	N1	N2	Gewicht ca. kg
80405A	405	337,5 (67,5 × 5)	337,5 (33,75 × 10)	6	11	14
80675A	675	607,5 (67,5 × 9)	607,5 (33,75 × 18)	10	19	24
80945A	945	877,5 (67,5 × 13)	887,5 (33,75 × 26)	14	27	34

Hinweis: 1. Ein Satz besteht aus zwei Magnetbahnen für beide Enden der Wicklung. Während des Transports sind aus Sicherheitsgründen die Abstandshalter h an den Magnetbahnen angebracht. Entfernen Sie die Abstandshalter erst, wenn die Wicklung an einer Maschine montiert wird.

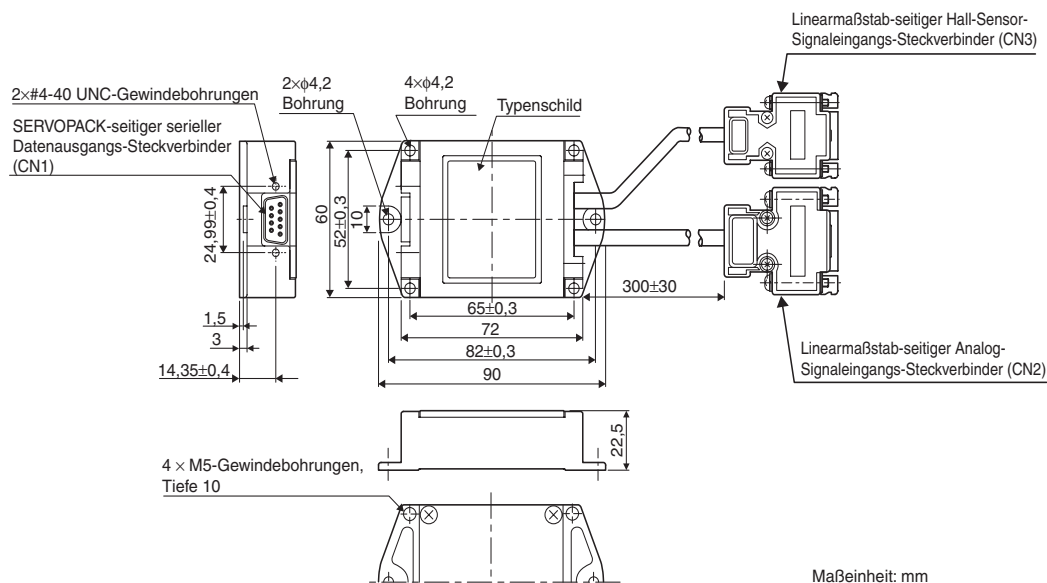
2. Herzschrittmacher können durch Magnetbahnen beeinflusst werden. Halten Sie einen Mindestabstand von 200 mm zur Magnetbahn ein.
3. Die zwei Magnetbahnen eines Satzes können miteinander verbunden werden.
4. Die mit * gekennzeichneten Abmessungen sind die Abstände zwischen den Magnetbahnen. Die in der vorstehenden Abbildung angegebenen Abmessungen müssen genau eingehalten werden. Montieren Sie die Magnetbahnen wie in den Einbaumaßnahmen dargestellt. Die mit * gekennzeichneten Werte sind die Abmessungen bei Lieferung.
5. Verwenden Sie zur Montage der Magnetbahnen Gewindeschrauben mit einer Stärkeklasse von mindestens 10.9. Verwenden Sie keine Edelstahlschrauben.



Serieller Wandler

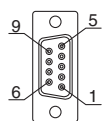
JZDP-A008-□□□

Eigenschaft	Technische Daten
Elektrische Eigenschaften	Versorgungsspannung
	+5,0 V $\pm 5\%$, Restwelligkeit max. 5%
	Stromaufnahme*1
	120 mA (typisch), max. 350 mA
	Signalaufösung
	Eingang zweiphasige Sinuswelle: 1/256
	Max. Ansprechfrequenz
	250 kHz
	Analoge Eingangssignale (cos, sin, Ref)
Mechanische Eigenschaften	Differentialeingangsamplitude: 0,4 V bis 1,2 V Eingangssignalpegel: 1,5 V bis 3,5 V
	Polsensor-Eingangssignal
	CMOS-Pegel
	Ausgangssignale*3
	Positionsdaten, Hall-Sensorinformationen und Alarmer
	Ausgabemethode
	Serielle Datenübertragung (HDLC-Protokoll (High-level Data Link Control) mit Manchester-Codes)
	Übertragungszyklus
	62,5 μ s
Umgebungsbedingungen	Ausgangsschaltung
	Symmetrischer Transceiver (SN75LBC176 oder gleichwertig), interner Abschlusswiderstand: 120 Ω
	Gewicht ca.
	150 g
	Vibrationsfestigkeit
	max. 98 m/s ² (1 bis 2500 Hz) in drei Richtungen
	Stoßfestigkeit
	980 m/s ² , (11 ms) 2 Mal in drei Richtungen
	Betriebstemperatur
	0 °C bis 55 °C
	Lagertemperatur
	-20 °C bis +80 °C
	Luftfeuchtigkeit
	20% bis 90% rel. Luftf. (ohne Kondensatbildung)



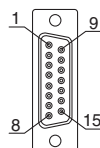
Maßeinheit: mm

CN1
SERVOPACK-Ende
serieller Daten-
ausgang



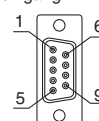
Stift-Nr.	Signal
1	+5 V
2	Ausgang Phase S
3	Nicht belegt
4	Nicht belegt
5	0 V
6	Ausgang Phase /S
7	Nicht belegt
8	Nicht belegt
9	Nicht belegt
Gehäuse	Abschirmung

CN2
Linearmaßstab-Ende
Analogsignaleingang



Stift-Nr.	Signal
1	/cos-Eingang (V1-)
2	/sin-Eingang (V2-)
3	Ref-Eingang (V0+)
4	+5 V
5	5 Vs
6	Nicht belegt
7	Nicht belegt
8	Nicht belegt
9	cos-Eingang (V1+)
10	sin-Eingang (V2+)
11	/Ref-Eingang (V0-)
12	0 V
13	0 Vs
14	Nicht belegt
15	Innen
Gehäuse	Abschirmung

CN3
Linearmaßstab-Ende
Hall-Sensor-Signal-
eingang



Stift-Nr.	Signal
1	+5 V
2	Eingang Phase U
3	Eingang Phase V
4	Eingang Phase W
5	0 V
6	Nicht belegt
7	Nicht belegt
8	Nicht belegt
9	Nicht belegt
Gehäuse	Abschirmung

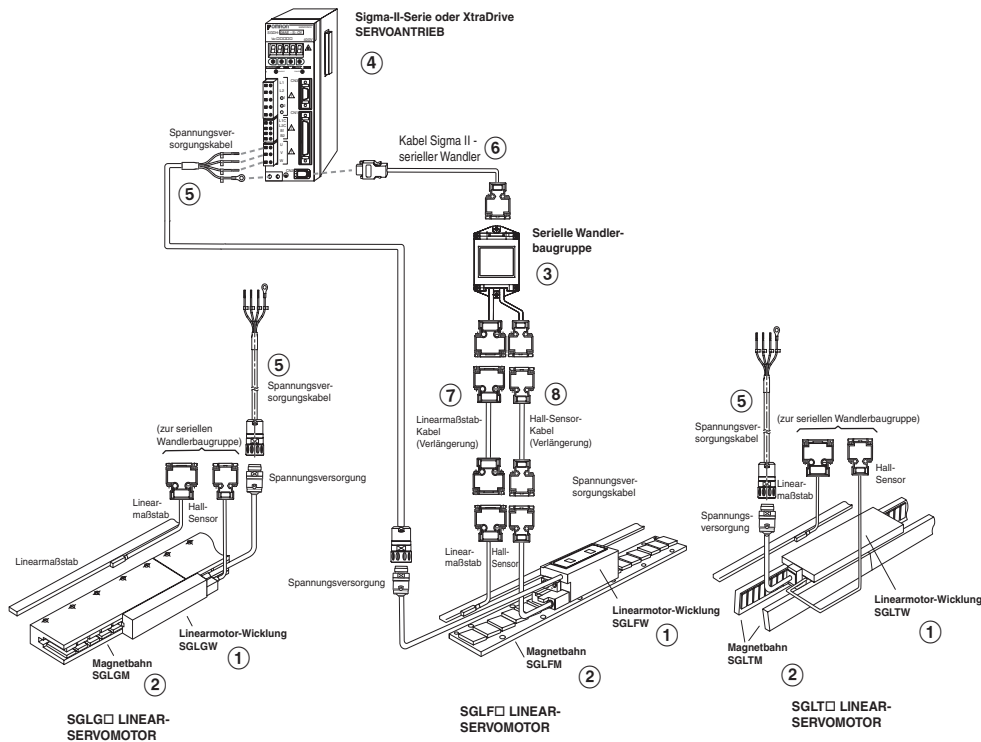
Hinweis: 1. Nehmen Sie keine Anschlüsse an nicht belegten Stiften vor.

2. Der Linearmaßstab (Analogausgang 1 Vs-s, 15-poliger Sub-D-Stecker) von Renishaw Inc. kann direkt angeschlossen werden. BID- und DIR-Signal sind jedoch nicht belegt.

3. Verwenden Sie den Steckverbinder am Linearmaßstab zur Änderung der Nullpunkt-Spezifikationen des Linearmaßstabs.

Bestellinformationen

Systemkonfiguration



Typ SGLGW / SGLGM eisenlos (200 V)



Mit Standard-Magnetbahnen - 230 V AC, einphasig

Symbol	Spezifikationen		Produktbezeichnung				
	Nennkraft	Spitzenkraft	① Wicklung	② Magnetbahn	③ Serieller Wandler	④ Servoantrieb	
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	JZDP-A008-156	SGDH-01AE-OY	XD-01-MN01
	47 N	140 N	SGLGW-40A140BPD	SGLGM-40090C	JZDP-A008-001	SGDH-01AE-OY	XD-01-MN01
	93 N	280 N	SGLGW-40A253BPD	SGLGM-40225C	JZDP-A008-002	SGDH-02AE-OY	XD-02-MN01
	140 N	420 N	SGLGW-40A365BPD	SGLGM-40360C	JZDP-A008-003	SGDH-04AE-OY	XD-04-MN01
				SGLGM-40405C			
				SGLGM-40450C			
	73 N	220 N	SGLGW-60A140BPD	SGLGM-60090C	JZDP-A008-004	SGDH-02AE-OY	XD-02-MN01
	147 N	440 N	SGLGW-60A253BPD	SGLGM-60225C	JZDP-A008-005	SGDH-04AE-OY	XD-04-MN01
	220 N	660 N	SGLGW-60A365BPD	SGLGM-60360C	JZDP-A008-006	SGDH-08AE-S-OY	XD-08-MN
				SGLGM-60405C			
				SGLGM-60450C			
	325 N	1300 N	SGLGW-90A200APD	SGLGM-90252A	JZDP-A008-101	SGDH-15AE-S-OY	-
				SGLGM-90504A			

Mit Hochleistungs-Magnetbahnen - 230 V AC, einphasig

Symbol	Spezifikationen		Produktbezeichnung				
	Nennkraft	Spitzenkraft	① Wicklung	② Magnetbahn	③ Serieller Wandler	④ Servoantrieb	
①②③④	57 N	230 N	SGLGW-40A140BPD	SGLGM-40090C-M	JZDP-A008-063	SGDH-02AE-OY	XD-02-MN01
	114 N	460 N	SGLGW-40A253BPD	SGLGM-40225C-M	JZDP-A008-059	SGDH-04AE-OY	XD-04-MN01
	171 N	690 N	SGLGW-40A365BPD	SGLGM-40360C-M	JZDP-A008-060	SGDH-08AE-S-OY	XD-08-MN
				SGLGM-40405C-M			
				SGLGM-40450C-M			
	89 N	360 N	SGLGW-60A140BPD	SGLGM-60090C-M	JZDP-A008-061	SGDH-02AE-OY	XD-02-MN01
	178 N	720 N	SGLGW-60A253BPD	SGLGM-60225C-M	JZDP-A008-062	SGDH-08AE-S-OY	XD-08-MN
	267 N	1080 N	SGLGW-60A365BPD	SGLGM-60360C-M	JZDP-A008-047	SGDH-15AE-S-OY	-
				SGLGM-60405C-M			
				SGLGM-60450C-M			

Typ SGLFW / SGLFM mit Eisenkern



230 V AC, einphasig

Symbol	Spezifikationen		Produktbezeichnung				
	Nennkraft	Spitzenkraft	① Wicklung	② Magnetbahn	③ Serieller Wandler	④ Servoantrieb	
①②③④	25 N	86 N	SGLFW-20A090APD	SGLFM-20324AC	JZDP-A008-017	Sigma II-Serie	XtraDrive
	40 N	125 N	SGLFW-20A120APD	SGLFM-20540AC	JZDP-A008-018	SGDH-02AE-OY	XD-02-MN01
	80 N	220 N	SGLFW-35A120APD	SGLFM-20756AC	JZDP-A008-019	SGDH-02AE-OY	XD-02-MN01
	160 N	440 N	SGLFW-35A230APD	SGLFM-35540AC	JZDP-A008-020	SGDH-08AE-S-OY	XD-08-MN01
	280 N	600 N	SGLFW-50A200BPD	SGLFM-35756AC	JZDP-A008-181	SGDH-08AE-S-OY	XD-08-MN
	560 N	1200 N	SGLFW-50A380BPD	SGLFM-50405AC	JZDP-A008-182	SGDH-15AE-S-OY	-
	560 N	1200 N	SGLFW-1ZA200BPD	SGLFM-50675AC	JZDP-A008-183	SGDH-15AE-S-OY	-
				SGLFM-50945AC			
				SGLFM-1Z405AC			
				SGLFM-1Z675AC			
				SGLFM-1Z945AC			

400 V AC, dreiphasig

Symbol	Spezifikationen		Produktbezeichnung				
	Nennkraft	Spitzenkraft	① Wicklung	② Magnetbahn	③ Serieller Wandler	④ Servoantrieb	
①②③④	80 N	220 N	SGLFW-35D120APD	SGLFM-35324AC	JZDP-A008-211	Sigma II-Serie	XtraDrive
	160 N	440 N	SGLFW-35D230APD	SGLFM-35540AC	JZDP-A008-212	SGDH-05DE-OY	XD-05-TN
	280 N	600 N	SGLFW-50D200BPD	SGLFM-35756AC	JZDP-A008-189	SGDH-10DE-OY	XD-10-TN
	560 N	1200 N	SGLFW-50D380BPD	SGLFM-50405AC	JZDP-A008-190	SGDH-15DE-OY	XD-15-TN
	560 N	1200 N	SGLFW-1ZD200BPD	SGLFM-50675AC	JZDP-A008-191	SGDH-15DE-OY	XD-15-TN
	1120 N	2400 N	SGLFW-1ZD380BPD	SGLFM-50945AC	JZDP-A008-192	SGDH-30DE-OY	XD-30-TN
				SGLFM-1Z405AC			
				SGLFM-1Z675AC			
				SGLFM-1Z945AC			

Typ SGLTW / SGLTM mit Eisenkern



400 V AC, dreiphasig

Symbol	Spezifikationen		Produktbezeichnung				
	Nennkraft	Spitzenkraft	① Wicklung	② Magnetbahn	③ Serieller Wandler	④ Servoantrieb	
①②③④	300 N	600 N	SGLTW-35D170HPD	SGLTM-35324HC	JZDP-A008-193	Sigma II-Serie	XtraDrive
	600 N	1200 N	SGLTW-35D320HPD	SGLTM-35540HC	JZDP-A008-194	SGDH-10DE-OY	XD-10-TN
	450 N	900 N	SGLTW-50D170HPD	SGLTM-35756HC	JZDP-A008-195	SGDH-20DE-OY	XD-20-TN
	900 N	1800 N	SGLTW-50D320HPD	SGLTM-50324HC	JZDP-A008-196	SGDH-10DE-OY	XD-10-TN
	670 N	2600 N	SGLTW-40D400BP	SGLTM-50540HC	JZDP-A008-197	SGDH-20DE-OY	XD-20-TN
	1000 N	4000 N	SGLTW-40D600BP	SGLTM-50756HC	JZDP-A008-198	SGDH-30DE-OY	XD-30-TN
	1300 N	5000 N	SGLTW-80D400BP	SGLTM-40405AC	JZDP-A008-199	SGDH-50DE-OY	-
	2000 N	7500 N	SGLTW-80D600BP	SGLTM-40675AC	JZDP-A008-200	SGDH-50DE-OY	-
				SGLTM-40945AC		SGDH-75DE-OY	-
				SGLTM-80405AC			
				SGLTM-80675AC			
				SGLTM-80945AC			

Versorgungskabel

Symbol	Spezifikationen	Produktbezeichnung	Produktansicht
⑤	Für 200-V-Servomotoren	3 m	
	SGLGW-30A□□□B□□	5 m	
	SGLGW-40A□□□B□□	10 m	
	SGLGW-60A□□□B□□	15 m	
	SGLFW-20A□□□A□□	20 m	
	SGLFW-35A□□□A□□		
	Für 200-V-Servomotoren	3 m	
	SGLGW-90A200B□□	5 m	
	SGLFW-50A□□□B□□	10 m	
	SGLFW-1ZA200B□□	15 m	
		20 m	

Symbol	Spezifikationen	Produktbezeichnung	Produktansicht
⑤	Für 400-V-Servomotoren 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	
	Für 400-V-Servomotoren 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	
	Für 400-V-Servomotoren 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	

Verbindungskabel serieller Wandler/Servoantrieb

Symbol	Spezifikationen	Produktbezeichnung	Produktansicht
⑥	Verbindungskabel Sigma-II-Antrieb/ serieller Wandler	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	
	Verbindungskabel XtraDrive-Antrieb/ serieller Wandler	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	

Verbindungskabel Linearmaßstab/serieller Wandler

Symbol	Spezifikationen	Produktbezeichnung	Produktansicht
⑦	Verlängerungskabel Renishaw Linear- maßstab/serieller Wandler (DB-15-Steckverbinder) (Das Verlängerungskabel ist optional)	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	
	Verlängerungskabel Heidenhain Linear- maßstab/serieller Wandler (DB-15-Steckverbinder) (Bei Verwendung eines Heidenhain- Maßstabs wird das Verlängerungskabel benötigt.)	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	

Verbindungskabel Hall-Sensor/serieller Wandler

Symbol	Spezifikationen	Produktbezeichnung	Produktansicht
⑧	Verlängerungskabel Linearmaßstab/ serieller Wandler (Das Verlängerungskabel ist optional)	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	

Steckverbinder

Spezifikationen	Produktbezeichnung
E/A-Steuersteckverbinder (für CN1)	R88A-CNU11C oder JZSP-CKI9
Sigma-II-Antrieb-Gebersteckverbinder (für CN2)	JZSP-CMP9-1
XtraDrive-Gebersteckverbinder (für CN2)	DE9406973
Hypertac-Spannungsversorgungs-Steckverbinder IP67 (Für 200-V-Motorwicklungen des Typs SGL□W-□□A□□□□□D)	SPOC-06K-FSDN169
Hypertac-Spannungsversorgungs-Steckverbinder IP67 (Für 400-V-Motorwicklungen des Typs□W-□□D□□□□□D)	LPRA-06B-FRBN170
MIL-Spannungsversorgungs-Steckverbinder IP67 (Für Motorwicklungen des Typs SGLTW-40□/80□)	MS3108E22-22S

Auslegungssoftware

Beschreibung	Produktbezeichnung
SigmaSize	MOTION TOOLS-CD

ServoDrive-Zubehör

Hinweis: Näheres ist den Kapiteln zu den Servosystemen Sigma-II bzw. XtraDrive zu entnehmen.

SÄMTLICHE ABMESSUNGEN IN MILLIMETER.

Umrechnungsfaktor von Millimeter in Zoll: 0,03937. Umrechnungsfaktor von Gramm in Unzen: 0,03527.