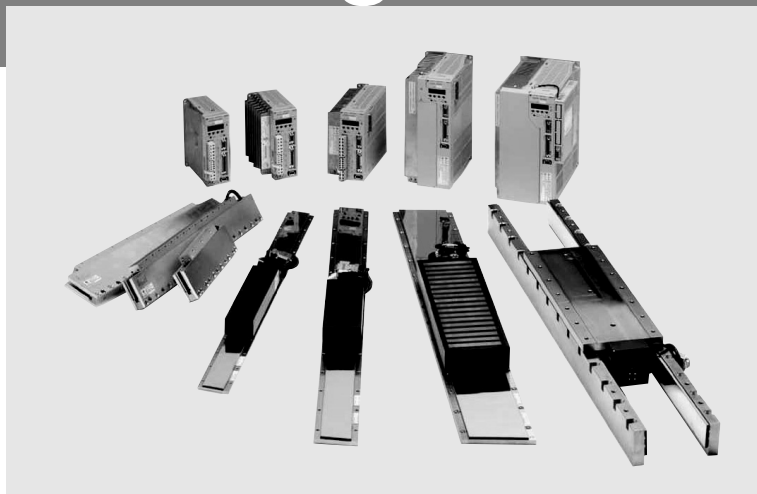


SGLG□, SGLF□, SGLT□

# Moteurs linéaires Sigma

## Servomoteurs linéaires en direct pour des cycles de machines plus rapides.

- Contrôle direct des moteurs en utilisant des drivers XtraDrive et Sigma-II
- Amélioration des performances des machines
- Simplicité d'utilisation et grande fiabilité
- Conçu pour une densité de force élevée dans des boîtiers compacts
- Linéarité exceptionnelle de force même près des pics de force
- Utilisation optimale de la puissance grâce à ses circuits magnétiques optimisés et enroulements haute densité
- Peut atteindre des vitesses allant jusqu'à 5 mètres par seconde.
- Modèles sans noyau et à noyau en acier disponibles

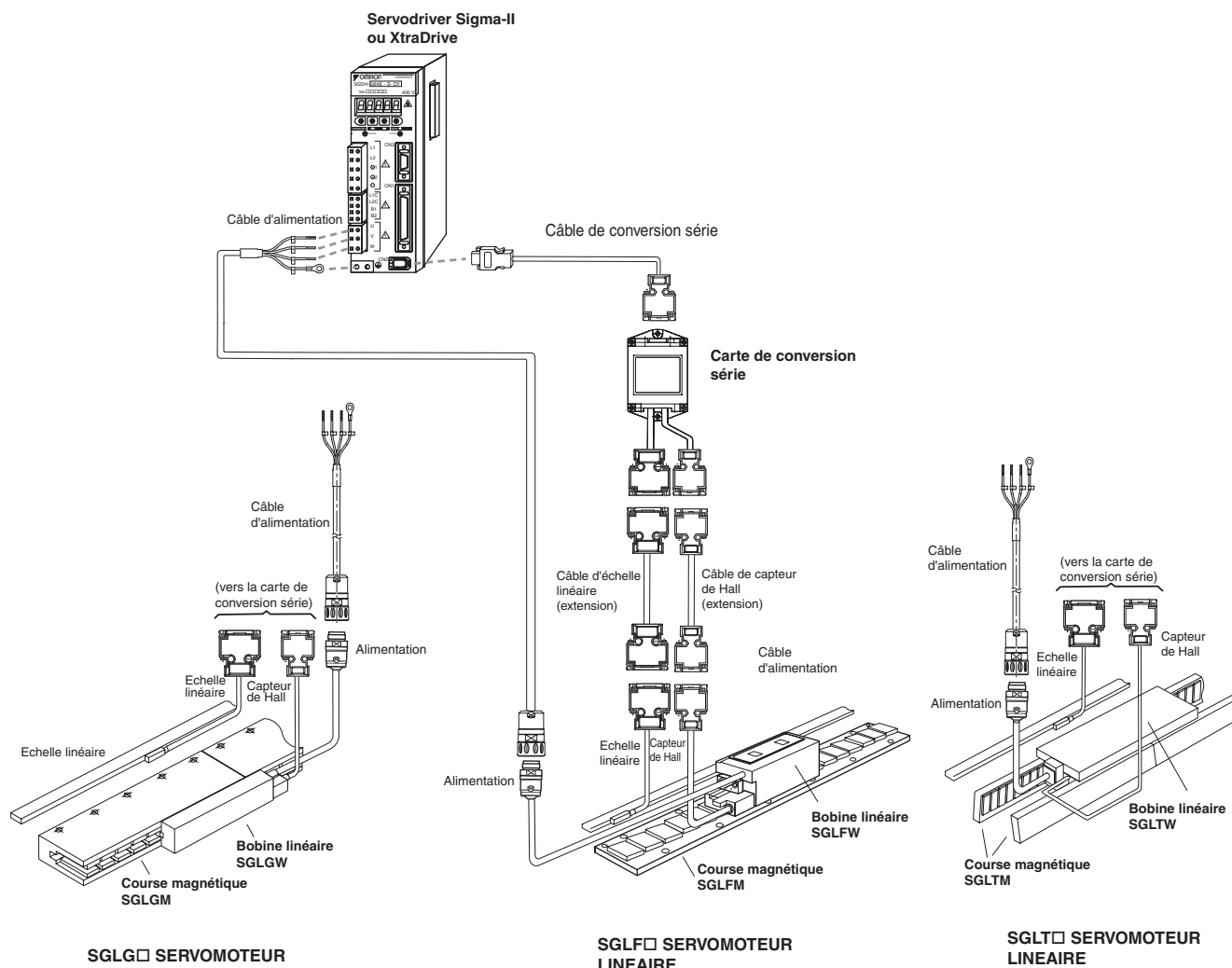


Servomoteurs





## Valeurs nominales

- 230 Vc.a. monophasé 13,5 à 560 N (1200 N pic)
- 400 Vc.a. triphasé 80 à 2 000 N (7 500 N pic)

## Configuration système



Combinaison servomoteur / driver

Servomoteur linéaire de la série Sigma					Convertisseur série JZDP-A008-□	Servodriver			
Type	Tension	Force nominale	Force pic	Modèle		Série Sigma-II		XtraDrive	
					230 V (monophasé)	400 V (triphasé)	230 V (monophasé)	400 V (triphasé)	
SGLGW sans noyau Force standard Courses magnétiques 	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	-
SGLGW sans noyau Force élevée Courses magnétiques 	230 V	325 N	1 300 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	-
SGLFW Moteurs linéaires 	230 V	267 N	1 080 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	1 200 N	50A380B	182	SGDH-15AE-S-OY	-	-	-
		560 N	1 200 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
SGLTW Moteurs linéaires 	400 V	280 N	600 N	50D200B	189	-	SGDH-10DE-OY	-	XD-10-TN
		560 N	1 200 N	50D380B	190	-	SGDH-15DE-OY	-	XD-15-TN
		560 N	1 200 N	1ZD200B	191	-	SGDH-15DE-OY	-	XD-15-TN
		1 120 N	2 400 N	1ZD380B	192	-	SGDH-30DE-OY	-	XD-30-TN
		300 N	600 N	35D170H	193	-	SGDH-10DE-OY	-	XD-10-TN
		600 N	1 200 N	35D320H	194	-	SGDH-20DE-OY	-	XD-20-TN
		450 N	900 N	50D170H	195	-	SGDH-10DE-OY	-	XD-10-TN
		900 N	1 800 N	50D320H	196	-	SGDH-20DE-OY	-	XD-20-TN
		670 N	2 600 N	40D400B	197	-	SGDH-30DE-OY	-	XD-30-TN
		1 000 N	4 000 N	40D600B	198	-	SGDH-50DE-OY	-	-
1 300 N	5 000 N	80D400B	199	-	SGDH-50DE-OY	-	-		
2 000 N	7 500 N	80D600B	200	-	SGDH-75DE-OY	-	-		

Bobine du moteur

SGL F W – 35 D 120 A P D

Série Σ linéaire  
Servomoteur linéaire

Modèle de servomoteur	
Code	Caractéristiques techniques
G	Sans noyau
F	Noyau de fer de type F
T	Noyau de fer de type T

W : Assemblage de la bobine

Hauteur des aimants

Tension  
A : 200 Vc.a.  
D : 400 Vc.a.

Ordre de révision de conception  
A,B,C ...

Longueur de l'assemblage de la bobine

Connecteur du câble pour le câble du circuit principal	
Code	Caractéristiques
-	Connecteur MS ou connecteur fabriqué par Tyco Electronics AMP K.K
D	Connecteur fabriqué par Interconnectron

Options	
Code	Caractéristiques techniques
P	Avec capteur de hall (standard)
C	Refroidissement forcé
H	Avec capteur de hall et refroidissement forcé

Course magnétique

SGL F M- 35 324 A C

Série Σ linéaire  
Servomoteur linéaire

Modèle	
Code	Caractéristiques techniques
G	Sans noyau
F	Noyau en acier de type F
T	Noyau en acier de type T

M : Course magnétique

Largeur magnétique

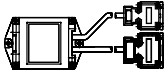
Longueur de course magnétique

Ordre de révision de conception  
A,B,C ...

Options		
Code	Caractéristiques techniques	Remarques
C	Avec couverture magnétique	Uniquement pour les types avec noyau en acier - SGLFM - SGLTM
- M	Force axiale élevée	Uniquement pour les types sans noyau
- Y	Avec base et couverture magnétique	Seulement pour les types à noyau en acier de type T

Convertisseur série

JZDP - A008 - 001

Modèle de carte de convertisseur série			
Symbole	Présentation	Echelle linéaire applicable	Capteur de Hall
A008		Produit par Renishaw (ou Heidenhain *)	Oui

Note : \* Un câble d'extension est nécessaire en cas d'utilisation d'une échelle linéaire fabriquée par Heidenhain

Servomoteur linéaire applicable					
Modèle du servomoteur		Symbole	Modèle du servomoteur		Symbole
SGLGW- (Sans noyau)	30A050B	158	SGLTW- (noyau en acier, type 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		
SGLGW- + SGLGM- - M (Sans noyau)	40A140B	063	40A600B	186	
	40A253B	059	80A400B	187	
	40A365B	060	80A600B	188	
	60A140B	061	35D170H	193	
SGLFW- (noyau en acier, type F)	60A253B	062	35D320H	194	
	60A365B	047	50D170H	195	
	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				

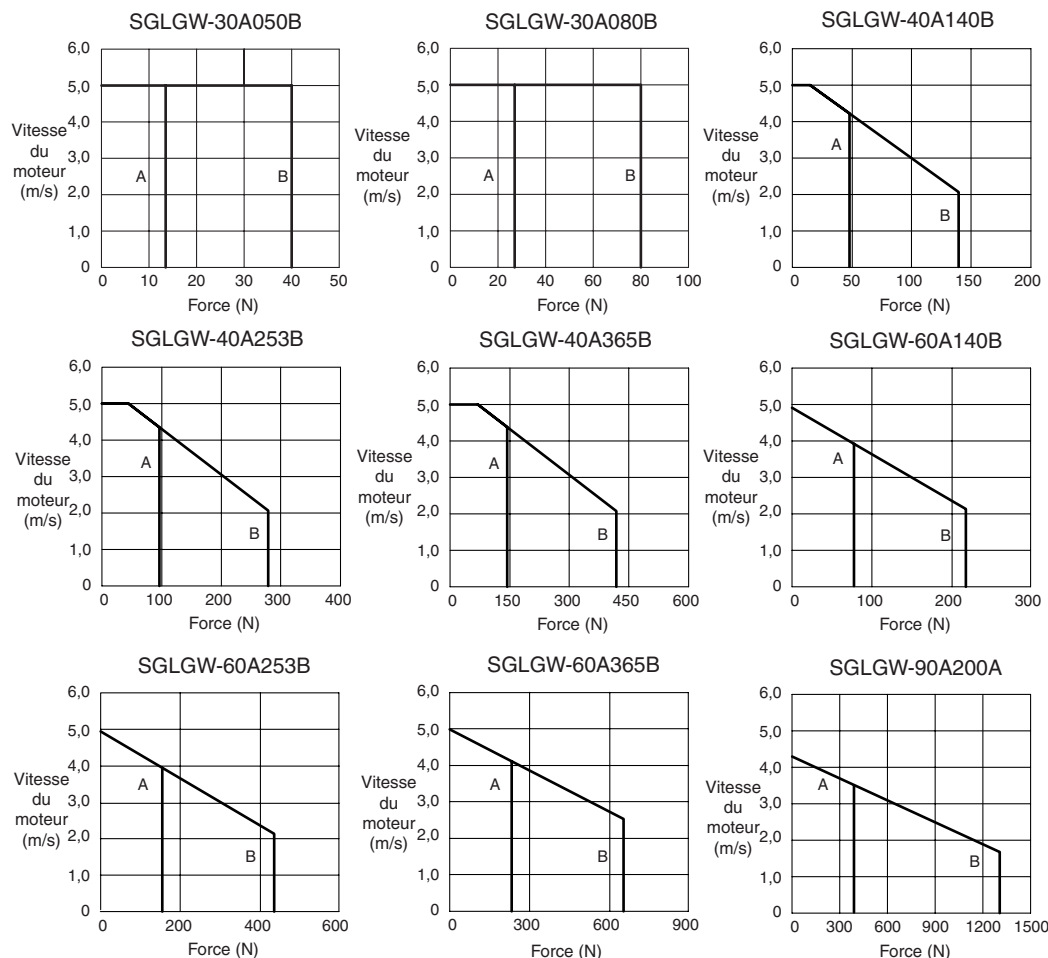
Spécifications du servomoteur

SGLGW/SGLGM sans noyau - (avec courses magnétiques de force standard)

Tension		230 V								
Servomoteur linéaire Modèle SGLGW-		30A		40A			60A			90A
		050B	080B	140B	253B	365B	140B	253B	365B	200A
Force nominale*	N	13,5	27	47	93	140	73	147	220	325
Courant nominal*	Arms	0,55	0,85	0,8	1,6	2,4	1,2	2,3	3,5	4,4
Force pic instantanée*	N	40	80	140	280	420	220	440	660	1300
Courant pic instantané*	Arms	1,62	2,53	2,4	4,9	7,3	3,5	7,0	10,5	17,6
Poids du jeu de bobinage	kg	0,10	0,15	0,34	0,60	0,87	0,42	0,76	1,10	2,15
Constante de force	N / Arms	26,4	33,9	61,5	61,5	61,5	66,6	66,6	66,6	78
Constante BEMF	V / (m / s)	8,8	11,3	20,5	20,5	20,5	22,2	22,2	22,2	26,0
Constante moteur	N / $\sqrt{W}$	3,7	5,6	7,8	11,0	13,5	11,1	15,7	19,2	26,0
Constante de temps électrique	ms	0,2	0,4	0,4	0,4	0,4	0,5	0,5	0,5	1,4
Constante de temps mécanique	ms	7,30	4,78	5,59	4,96	4,77	3,41	3,08	2,98	3,18
Résistance thermique (avec radiateur)	K / W	4,89	2,93	1,87	0,98	0,65	1,62	0,80	0,53	0,44
Résistance thermique (sans radiateur)	K / W	-	-	3,39	2,02	1,38	2,69	1,54	1,20	-
Attraction magnétique	N	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Taille de radiateur	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
Caractéristiques de base	Temps nominal	Continu								
	Classe d'isolation	Classe B								
	Température ambiante	0 à +40 °C								
	Humidité ambiante	20 à 80% (sans condensation)								
	Résistance d'isolation	500 Vc.c., 10 MΩ min.								
	Excitation	Aimant permanent								
	Rigidité diélectrique	1500 Vc.a. pendant 1 minute								
	Méthodes de protection	Auto-refroidi, refroidissement à l'air								
Température d'enroulement autorisée	130 °C									

Caractéristiques Force-Vitesse - (avec courses magnétiques de force standard)

A : Zone de fonctionnement continu  
B : Zone de fonctionnement intermittent



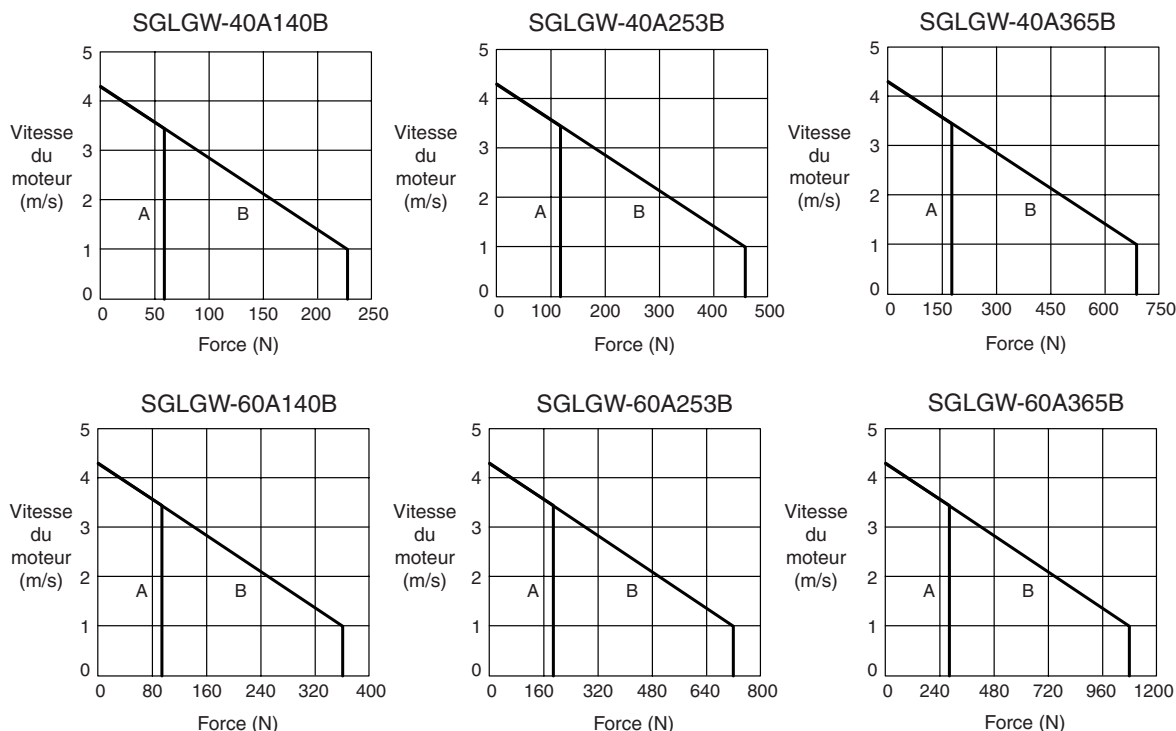
SGLGW/SGLGM sans noyau - (avec courses magnétiques de force élevée)

Tension		230 V					
Servomoteur linéaire Modèle SGLGW-		40A			60A		
		140B	253B	365B	140B	253B	365B
Force nominale*	N	57	114	171	89	178	267
Courant nominal*	Arms	0,8	1,6	2,4	1,2	2,3	3,5
Force pic instantanée*	N	230	460	690	360	720	1080
Courant pic instantané*	Arms	3,2	6,5	9,7	5,0	10,0	14,9
Poids du jeu de bobinage	kg	0,34	0,60	0,87	0,42	0,76	1,10
Constante de force	N / Arms	76,0	76,0	76,0	77,4	77,4	77,4
Constante BEMF	V / (m / s)	25,3	25,3	25,3	25,8	25,8	25,8
Constante moteur	N / √ω	9,6	13,6	16,7	12,9	18,2	22,3
Constante de temps électrique	ms	0,4	0,4	0,4	0,5	0,5	0,5
Constante de temps mécanique	ms	3,69	3,24	3,12	2,52	2,29	2,21
Résistance thermique (avec radiateur)	K / W	1,87	0,98	0,65	1,62	0,80	0,53
Résistance thermique (sans radiateur)	K / W	3,39	2,02	1,38	2,69	1,54	1,20
Attraction magnétique	N	0	0	0	0	0	0
Taille de radiateur	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
Caractéristiques de base	Temps nominal	Continu					
	Classe d'isolation	Classe B					
	Température ambiante	0 à +40 °C					
	Humidité ambiante	20 à 80% (sans condensation)					
	Résistance d'isolation	500 Vc.c., 10 MΩ min.					
	Excitation	Aimant permanent					
	Rigidité diélectrique	1 500 Vc.a. pendant 1 minute					
	Méthodes de protection	Auto-refroidi, refroidissement à l'air					
Température d'enroulement autorisée	130 °C						

- Note :** 1. Les éléments repérés par \* et les "Caractéristiques de force et de vitesse" sont les valeurs applicables à une température d'enroulement moteur de 100 °C pendant son fonctionnement en combinaison avec un servodriver. Les autres s'appliquent à 20 °C (68 °F).  
 2. Les spécifications ci-dessus représentent les valeurs sous condition de refroidissement lorsqu'un radiateur (carte aluminium) répertorié dans le tableau suivant est monté sur le jeu de bobinage.

Caractéristiques Vitesse-Force - (avec courses magnétiques de force élevée)

A : Zone de fonctionnement continu  
 B : Zone de fonctionnement intermittent



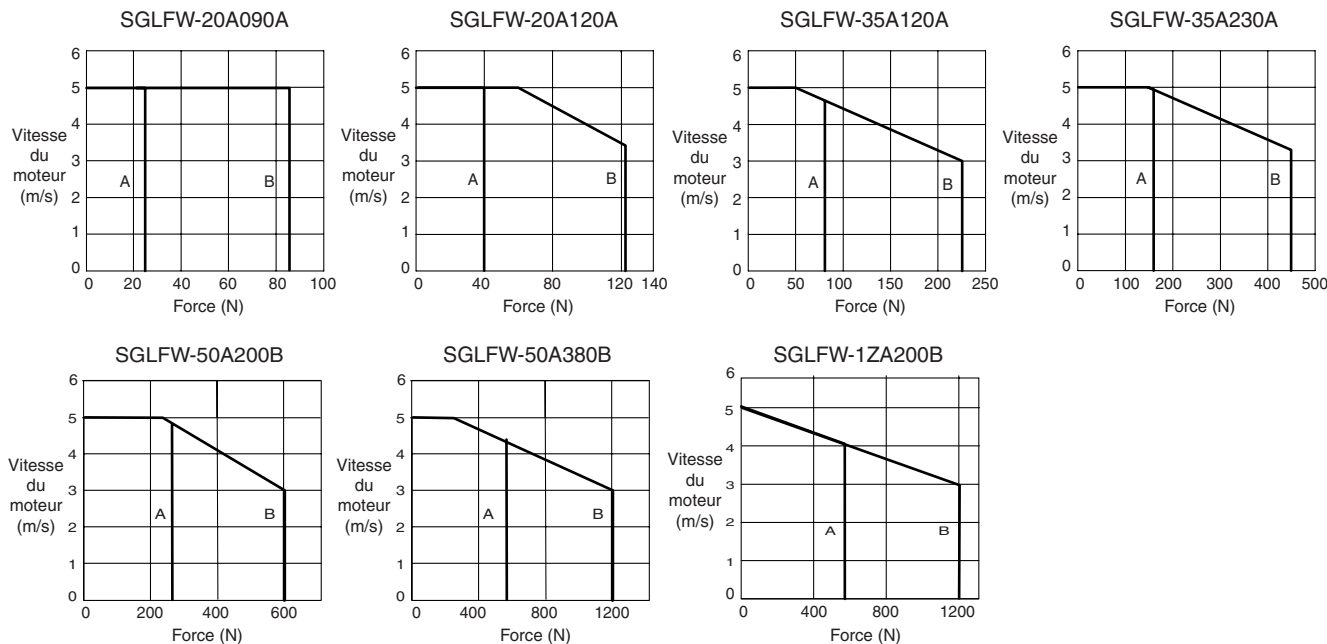
## SGLFW/SGLFM à noyau en acier (200 V)

Tension		230 V						
Servomoteur linéaire Modèle SGLFW-		20A		35A		50A		1ZA
		090A	120A	120A	230A	200B	380B	200B
Force nominale*	N	25	40	80	160	280	560	560
Courant nominal*	Arms	0,7	0,8	1,4	2,8	5,0	10,0	8,7
Force pic instantanée*	N	86	125	220	440	600	1200	1200
Courant pic instantané*	Arms	3,0	2,9	4,4	8,8	12,4	25,0	21,6
Poids du jeu de bobinage	kg	0,7	0,9	1,3	2,3	3,5	6,9	6,4
Constante de force	N / Arms	36,0	54,0	62,4	62,4	60,2	60,2	69,0
Constante BEMF	V / (m / s)	12,0	18,0	20,8	20,8	20,1	20,1	23,0
Constante moteur	N / $\sqrt{W}$	7,9	9,8	14,4	20,4	34,3	48,5	52,4
Constante de temps électrique	ms	3,2	3,3	3,6	3,6	15,9	15,8	18,3
Constante de temps mécanique	ms	11,0	9,3	6,2	5,5	3,0	2,9	2,3
Résistance thermique (avec radiateur)	K / W	4,35	3,19	1,57	0,96	0,82	0,32	0,6
Résistance thermique (sans radiateur)	K / W	7,69	5,02	4,10	1,94	1,48	0,74	0,92
Attraction magnétique	N	314	462	809	1586	1650	3260	3300
Taille de radiateur	mm	125 x 125 x 13		254 x 254 x 25		400 x 500 x 40		254 x 254 x 25
Caractéristiques de base	Temps nominal	Continu						
	Classe d'isolation	Classe B						
	Température ambiante	0 à +40 °C						
	Humidité ambiante	20 à 80% (sans condensation)						
	Résistance d'isolation	500 Vc.c., 10 MΩ min.						
	Excitation	Aimant permanent						
	Rigidité diélectrique	1 500 Vc.a. pendant 1 minute						
	Méthodes de protection	Auto-refroidi						
Température d'enroulement autorisée	130 °C							

- Note :**
- Les éléments repérés par \* et les "Caractéristiques de force et de vitesse" sont les valeurs applicables à une température d'enroulement moteur de 100 °C pendant son fonctionnement en combinaison avec un servodriver. Les autres s'appliquent à 20 °C (68 °F).
  - Les spécifications ci-dessus représentent les valeurs sous condition de refroidissement lorsqu'un radiateur (carte aluminium) répertorié dans le tableau suivant est monté sur le jeu de bobinage.

### Caractéristiques Force-Vitesse (200 V)

A : Zone de fonctionnement continu  
B : Zone de fonctionnement intermittent



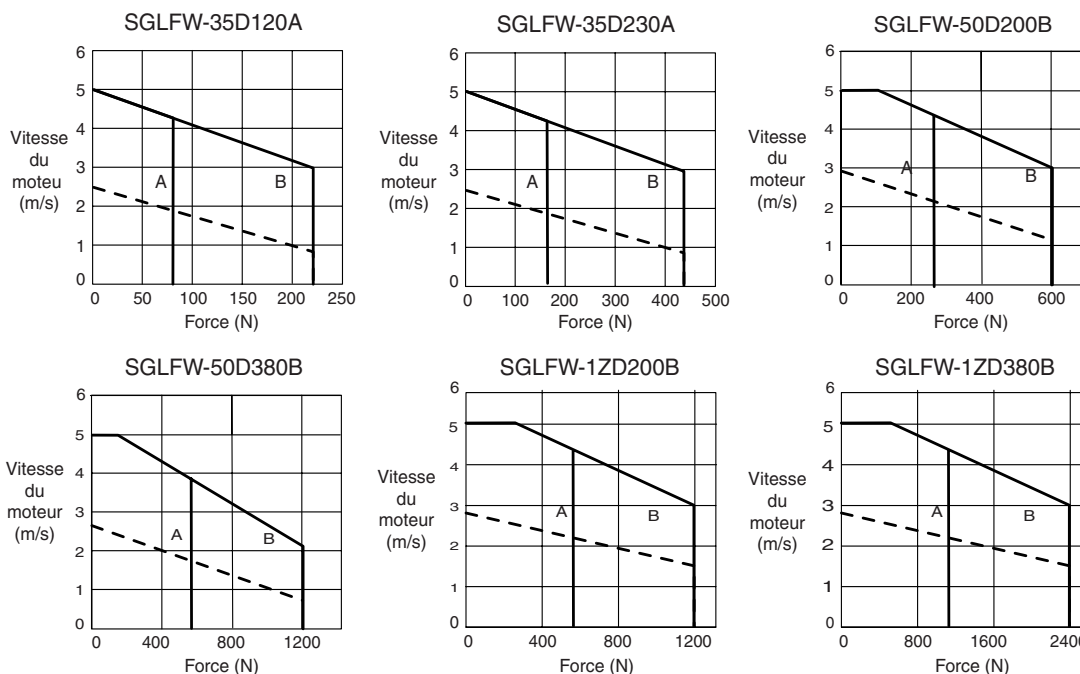
SGLFW/SGLFM à noyau d'acier (400 V)

Tension		400 V					
Servomoteur linéaire Modèle SGLFW-		35D		50D		1ZD	
		120A	230A	200B	380B	200B	380B
Force nominale*	N	80	160	280	560	560	1120
Courant nominal*	Arms	0,7	1,4	2,3	4,5	4,9	9,8
Force pic instantanée*	N	220	440	600	1200	1200	2400
Courant pic instantané*	Arms	2,3	4,6	5,6	11,0	12,3	24,6
Poids du jeu de bobinage	kg	1,3	2,3	3,5	6,9	6,4	11,5
Constante de force	N / Arms	120,2	120,2	134,7	134,7	122,6	122,6
Constante BEMF	V / (m / s)	40,1	40,1	44,9	44,9	40,9	40,9
Constante moteur	N / √w	13,8	19,5	33,4	47,2	51,0	72,1
Constante de temps électrique	ms	3,5	3,5	15,0	15,0	17,4	17,2
Constante de temps mécanique	ms	5,5	5,5	3,2	3,2	2,5	2,2
Résistance thermique (avec radiateur)	K / W	1,57	0,96	0,82	0,32	0,6	0,28
Résistance thermique (sans radiateur)	K / W	4,1	1,94	1,48	0,74	0,92	0,55
Attraction magnétique	N	810	1590	1650	3260	3300	6520
Taille de radiateur	mm	254 x 254 x 25		400 x 500 x 40	254 x 254 x 25	400 x 500 x 40	
Caractéristiques de base	Temps nominal	Continu					
	Classe d'isolation	Classe B					
	Température ambiante	0 à +40 °C					
	Humidité ambiante	20 à 80% (sans condensation)					
	Résistance d'isolation	500 Vc.c., 10 MΩ min.					
	Excitation	Aimant permanent					
	Rigidité diélectrique	1 500 Vc.a. pendant 1 minute					
	Méthodes de protection	Auto-refroidi					
Température d'enroulement autorisée	130 °C						

- Note :**
- Les éléments repérés par \* et les "Caractéristiques de force et de vitesse" sont les valeurs applicables à une température d'enroulement moteur de 100 °C pendant son fonctionnement en combinaison avec un servodriver. Les autres s'appliquent à 20 °C (68 °F).
  - Les spécifications ci-dessus représentent les valeurs sous condition de refroidissement lorsqu'un radiateur (carte aluminium) répertorié dans le tableau suivant est monté sur le jeu de bobinage.

Caractéristiques Force-Vitesse (400 V)

A : Zone de fonctionnement continu  
B : Zone de fonctionnement intermittent



**Note :** La ligne en pointillés représente les caractéristiques lorsque le servomoteur linéaire pour 400 Vc.a. est utilisé avec une alimentation d'entrée pour 200 Vc.a. Dans ce cas, il est recommandé de changer de convertisseur série. Contactez vos interlocuteurs Omron-Yaskawa.

## SGLTW/SGLTM à noyau d'acier (400 V)

Tension		400 V							
Servomoteur linéaire Modèle SGLFW-		35D		50D		40D		80D	
		170H	320H	170H	320H	400B	600B	400B	600B
Force nominale*	N	300	600	450	900	670	1000	1300	2000
Courant nominal*	Arms	3,2	6,5	3,2	6,3	3,7	5,5	7,2	11,1
Force pic instantanée*	N	600	1200	900	1800	2600	4000	5000	7500
Courant pic instantané*	Arms	7,5	15,1	7,3	14,6	20,7	30,6	37,6	56,4
Poids du jeu de bobinage	kg	4,7	8,8	6	11	15	23	25	36
Constante de force	N / Arms	99,6	99,6	153,3	153,3	196,1	196,1	194,4	194,4
Constante BEMF	V / (m / s)	33,2	33,2	51,1	51,1	65,4	65,4	64,8	64,8
Constante moteur	N / √W	36,3	51,4	48,9	69,1	59,6	73	85,9	105,2
Constante de temps électrique	ms	14,3	14,3	15,6	15,6	14,4	14,4	15,4	15,4
Constante de temps mécanique	ms	3,5	3,5	2,5	2,5	4,2	4,2	3,2	3,2
Résistance thermique (avec radiateur)	K / W	0,76	0,4	0,61	0,3	0,24	0,2	0,22	0,18
Résistance thermique (sans radiateur)	K / W	1,26	0,83	0,97	0,8	0,57	0,4	0,47	0,33
Attraction magnétique*1	N	0	0	0	0	0	0	0	0
Attraction magnétique*2	N	1400	2780	2000	3980	3950	5890	7650	11400
Taille de radiateur	mm	400 x 500 x 40				609 x 762 x 50			
Caractéristiques de base	Temps nominal	Continu							
	Classe d'isolation	Classe B							
	Température ambiante	0 à +40 °C							
	Humidité ambiante	20 à 80% (sans condensation)							
	Résistance d'isolation	500 Vc.c., 10 MW min.							
	Excitation	Aimant permanent							
	Rigidité diélectrique	1 500 Vc.a. pendant 1 minute							
	Méthodes de protection	Auto-refroidi							
Température d'enroulement autorisée	130 °C								

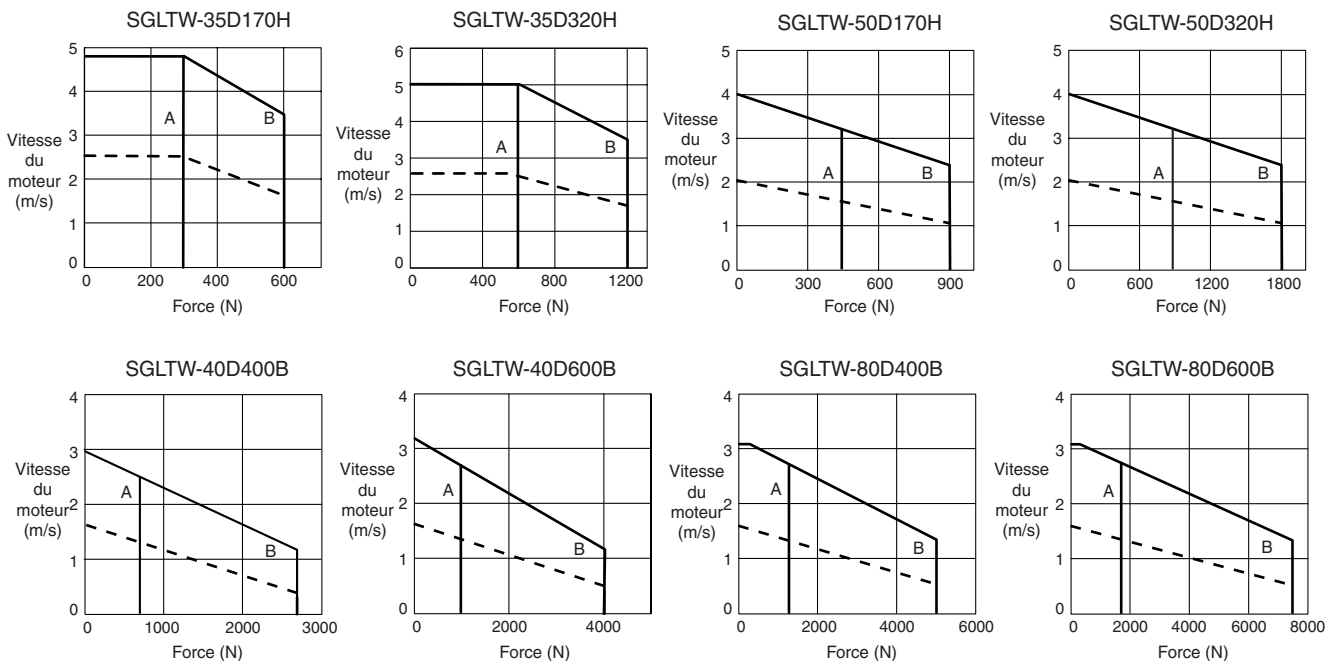
\*1, L'espace magnétique non équilibré résultant des conditions d'installation du jeu de bobinage provoque une attraction magnétique sur le jeu de bobinage.

\*2, La valeur indique l'attraction magnétique générée d'un côté de la course magnétique.

- Note :**
- Les éléments repérés par \* et les "Caractéristiques de force et de vitesse" sont les valeurs applicables à une température d'enroulement moteur de 100 °C pendant son fonctionnement en combinaison avec un servodriver. Les autres s'appliquent à 20 °C (68 °F).
  - Les spécifications ci-dessus représentent les valeurs sous condition de refroidissement lorsqu'un radiateur (carte aluminium) répertorié dans le tableau suivant est monté sur le jeu de bobinage.

### Caractéristiques Force-Vitesse (400 V)

A : Zone de fonctionnement continu  
B : Zone de fonctionnement intermittent



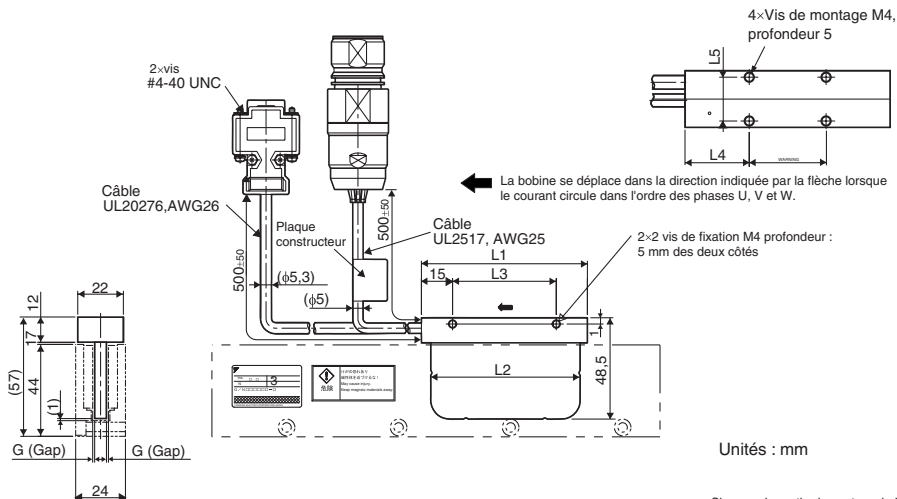


Dimensions

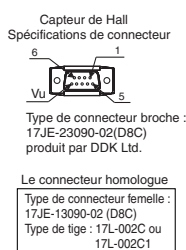
SGLG□-30 sans noyau

Jeu de bobinage SGLGW-30A□□□B□□

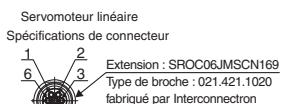
Jeu de bobinage, modèle SGLGW-	L1	L2	L3	L4	L5	G (Gap)	Poids approx. (kg)	
30A050B□□	50	48	30	20	20	0,85	0,14	*Cette valeur indique le poids du jeu de bobinage avec un capteur de Hall.
30A050B□□	80	72	50	30	25	0,95	0,19	



Unités : mm



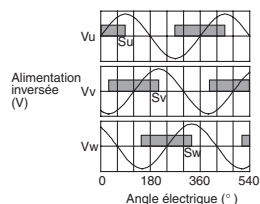
N° broche	Nom
1	+5 V (Alimentation)
2	Phase U
3	Phase V
4	Phase W
5	0 V (Alimentation)
6	Inutilisé
7	Inutilisé
8	Inutilisé
9	Inutilisé



Le connecteur homologue  
Type mâle : SPOC06KFSN169

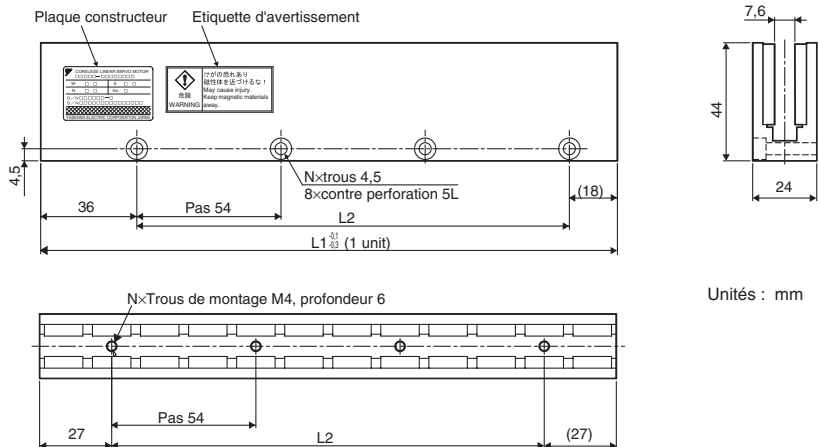
N° broche	Nom	Couleur de fil
1	Phase U	Rouge
2	Phase V	Blanc
3	Phase W	Bleu
4	Inutilisé	-
5	Inutilisé	-
6	FG	Vert/Jaune
7	Inutilisé	-

Signaux de sortie du capteur de Hall  
Lorsque la bobine se déplace dans la direction indiquée par la flèche sur la figure, la relation entre les signaux de sortie du capteur de Hall Su, Sv, Sw et l'alimentation inversée de chaque phase du moteur Vu, Vv, Vw devient celle indiquée dans la figure ci-dessous.



Course magnétique SGLGM-30□□□A

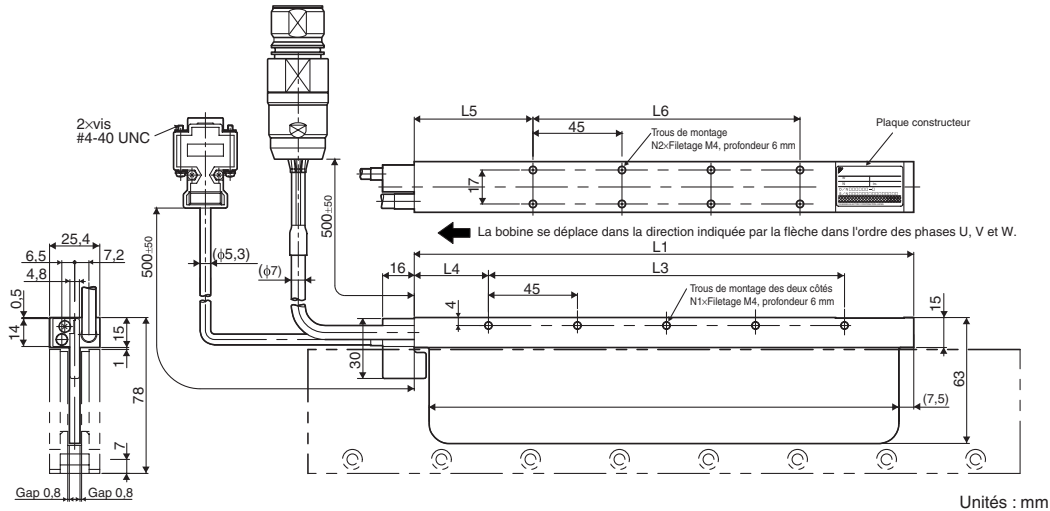
Course magnétique, modèle SGLGM-	L1 mm	L2 mm	N	Poids approx. (kg)
30108A	108	54	2	0,6
30216A	216	162	4	1,1
30432A	432	378	8	2,3



## SGLG□-40 sans noyau

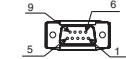
### Jeu de bobinage : SGLGW-40□□□B□D

Jeu de bobinage, modèle SGLGW-	L1	L2	L3	L4	L5	L6	N1	N2	Poids approx.* kg	
40A140B□D	140	125	90	30	52,5	45	3	4	0,40	*Cette valeur indique le poids du jeu de bobinage avec un capteur de 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	



#### Capteur de Hall

##### Spécifications de connecteur



Type de connecteur broche : 17JE-23090-02 (D8C) produit par DDK Ltd.

Le connecteur homologue  
Type de connecteur femelle : 17JE-13090-02 (D8C)  
Type de tige : 17L-002C ou 17L-002C1

N° broche	Nom
1	+5 V (Alimentation)
2	Phase U
3	Phase V
4	Phase W
5	0 V (Alimentation)
6	Inutilisé
7	Inutilisé
8	Inutilisé
9	Inutilisé

#### Servomoteur linéaire

##### Spécifications de connecteur



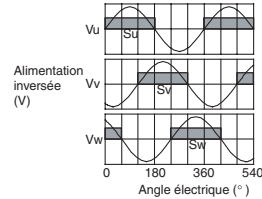
Extension : SROC06JM5CN169  
Type de broche : 021.421.1020 fabriqué par Interconnectron

Le connecteur homologue  
Type mâle : SPOC06KFSDN169

N° broche	Nom	Couleur de fil
1	Phase U	Rouge
2	Phase V	Blanc
3	Phase W	Bleu
4	Inutilisé	-
5	Inutilisé	-
6	FG	Vert/Jaune
7	Inutilisé	-

#### Signaux de sortie du capteur de Hall

Lorsque la bobine se déplace dans la direction indiquée par la flèche sur la figure, la relation entre les signaux de sortie du capteur de Hall Su, Sv, Sw et l'alimentation inversée de chaque phase du moteur Vu, Vv, Vw devient celle indiquée dans la figure ci-dessous.

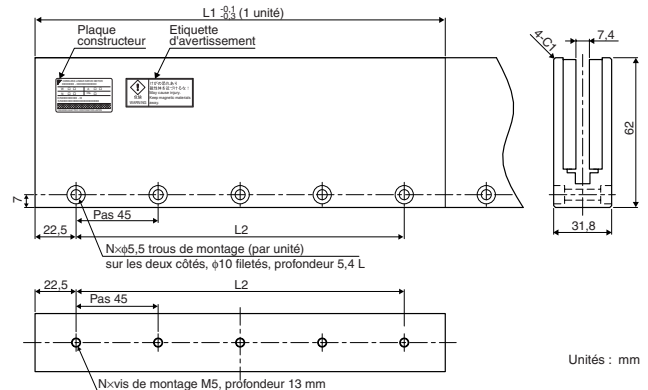
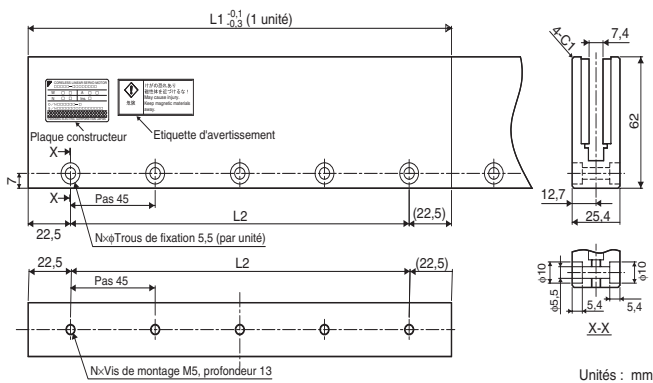


### Course magnétique de force standard : SGLGM-40□□□B

Course magnétique de force standard, modèle SGLGM-	L1 mm	L2 mm	N	Poids approx. (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

### Course magnétique de force élevée : SGLGM-40□□□B-M

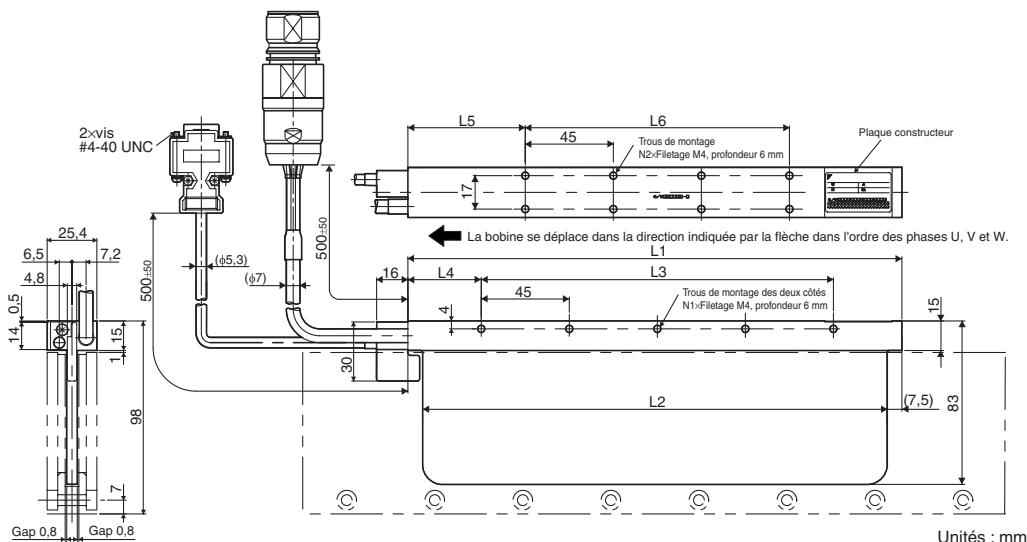
Course magnétique de force standard, modèle SGLGM-	L1 mm	L2 mm	N	Poids approx. (kg)
40090B-M	90	45	2	1,0
40225B-M	225	180	5	2,6
40360B-M	360	315	8	4,1
40405B-M	405	360	9	4,6
40450B-M	450	405	10	5,1



SGLG□-60 sans noyau

Jeu de bobinage : SGLGW-60A□□□B□D

Jeu de bobinage, modèle SGLGW-	L1	L2	L3	L4	L5	L6	N1	N2	Poids approx.* kg	
60A140B□D	140	125	90	30	52,5	45	3	4	0,48	*Cette valeur indique le poids du jeu de bobinage avec un capteur de 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	



Capteur de Hall  
Spécifications de connecteur

N° broche	Nom
1	+5 V (Alimentation)
2	Phase U
3	Phase V
4	Phase W
5	0 V (Alimentation)
6	Inutilisé
7	Inutilisé
8	Inutilisé
9	Inutilisé

Type de connecteur broche : 17JE-23090-02 (D8C) produit par DDK Ltd.  
Le connecteur homologue : Type de connecteur femelle : 17JE-13090-02 (D8C) Type de tige : 17L-002C ou 17L-002C1

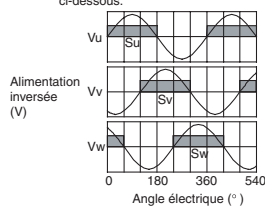
Servomoteur linéaire  
Spécifications de connecteur

N° broche	Nom	Couleur de fil
1	Phase U	Rouge
2	Phase V	Blanc
3	Phase W	Bleu
4	Inutilisé	-
5	Inutilisé	-
6	FG	Vert/Jaune
7	Inutilisé	-

Extension : SROC06JM5CN169  
Type de broche : 021.421.1020 fabriqué par Interconnectron  
Le connecteur homologue : Type mâle : SPOC06KFSDN169

Signaux de sortie du capteur de Hall

Lorsque la bobine se déplace dans la direction indiquée par la flèche sur la figure, la relation entre les signaux de sortie du capteur de Hall Su, Sv, Sw et l'alimentation inversée de chaque phase du moteur Vu, Vv, Vw devient celle indiquée dans la figure ci-dessous.

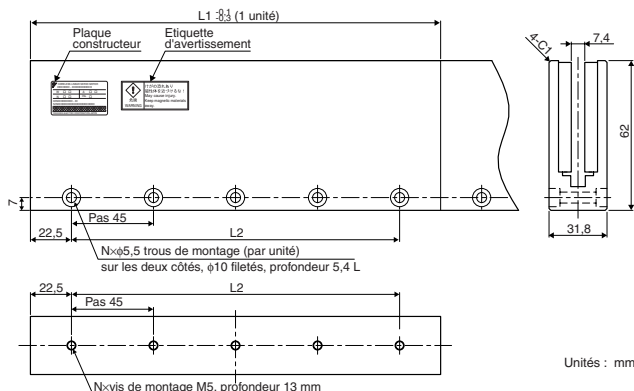
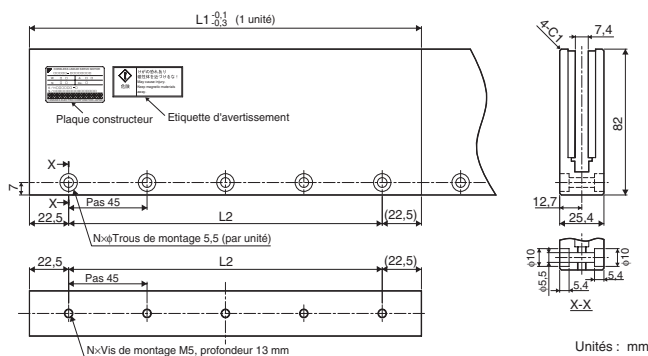


Course magnétique de force standard : SGLGM-60□□□B

Course magnétique de force standard, modèle SGLGM-	L1 mm	L2 mm	N	Poids approx. (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

Course magnétique de force élevée : SGLGM-60□□□B-M

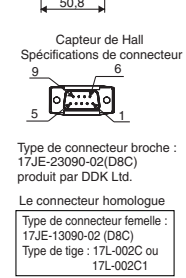
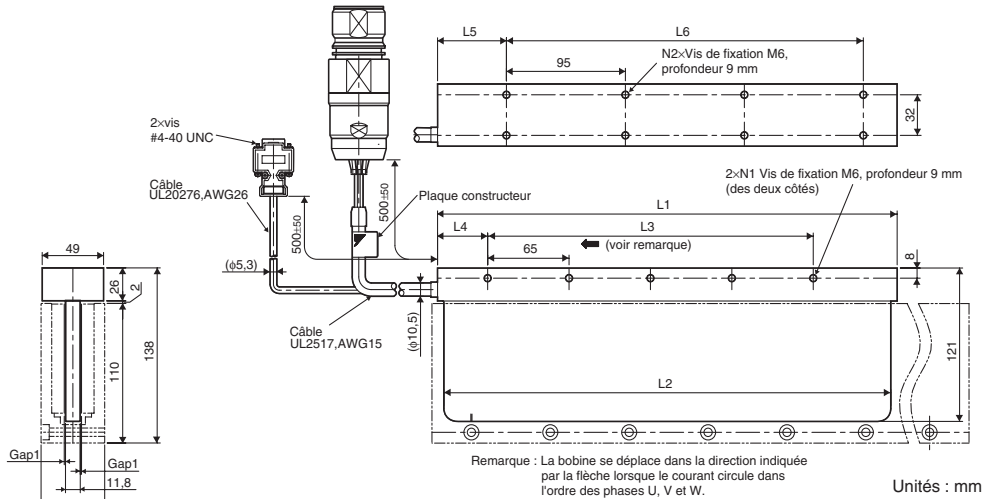
Course magnétique de force standard, modèle SGLGM-	L1 mm	L2 mm	N	Poids approx. (kg)
60090B-M	90	45	2	1,3
60225B-M	225	180	5	3,3
60360B-M	360	315	8	5,2
60405B-M	405	360	9	5,9
60450B-M	450	405	10	6,6



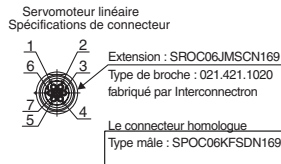
## SGLG□-90 sans noyau

### Jeu de bobinage : SGLGW-90A200A□D

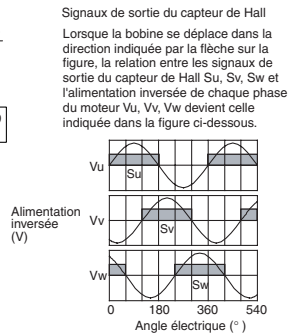
Jeu de bobinage, modèle SGLGW-	L1	L2	L3	L4	L5	L6	N1	N2	Poids approx.* (kg)	
90A200A□	199	189	130	40	60	95	3	4	2,2	*Cette valeur indique le poids du jeu de bobinage avec un capteur de Hall.



N° broche	Nom
1	+5 V (Alimentation)
2	Phase U
3	Phase V
4	Phase W
5	0 V (Alimentation)
6	Inutilisé
7	Inutilisé
8	Inutilisé
9	Inutilisé

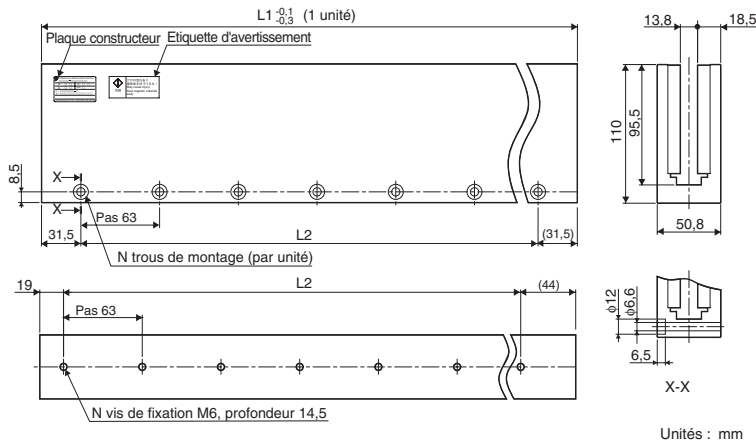


N° broche	Nom	Couleur de fil
1	Phase U	Rouge
2	Phase V	Blanc
3	Phase W	Bleu
4	Inutilisé	-
5	Inutilisé	-
6	FG	Vert/Jaune
7	Inutilisé	-



## Course magnétique SGLGM-90□□□A

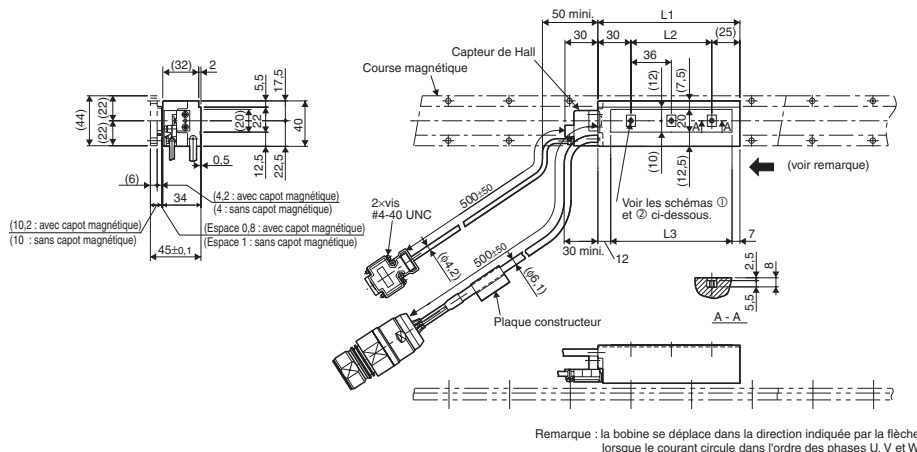
Course magnétique, modèle SGLGM-	L1 mm	L2 mm	N	Poids approx. (kg)
90252A	252	189	4	7,3
90504A	504	441	8	14,7



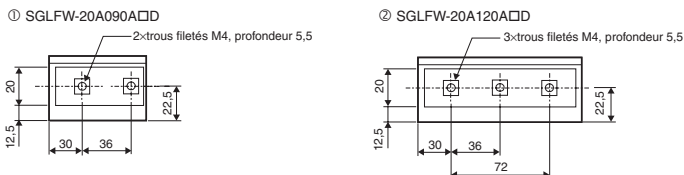
SGLF□-20 à noyau d'acier

Jeu de bobinage : SGLFW-20A□□□A□D

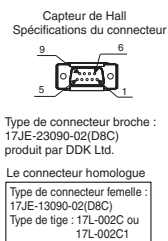
Jeu de bobinage, modèle SGLFW-	L1	L2	L3	N	Poids approx. (kg)
20A090A□	91	36	72	2	0,7
20A120A□	127	72	108	3	0,9



Remarque : la bobine se déplace dans la direction indiquée par la flèche lorsque le courant circule dans l'ordre des phases U, V et W.



Unités : mm



N° broche	Nom
1	+5 V (Alimentation)
2	Phase U
3	Phase V
4	Phase W
5	0 V (Alimentation)
6	Inutilisé
7	Inutilisé
8	Inutilisé
9	Inutilisé

Servomoteur linéaire  
Spécifications du connecteur

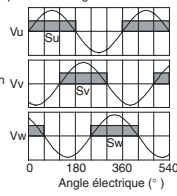


Extension : SROC06JM5CN169  
Type de broche : 021.421.1020 fabriqué par Interconnexion

Le connecteur homologue  
Type mâle : SPOC06KFSDN169

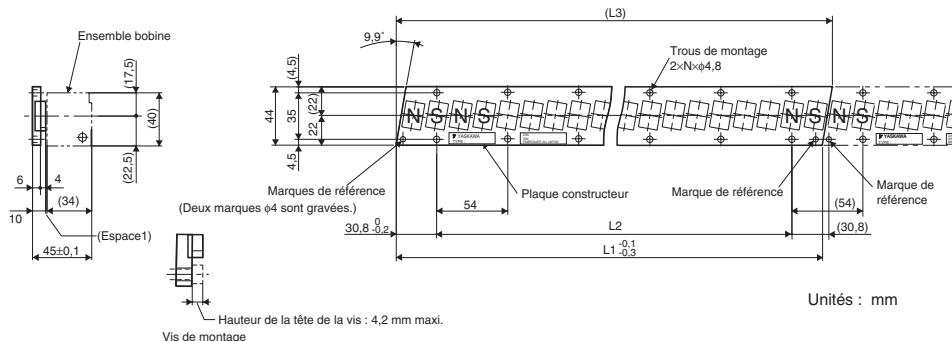
N° broche	Nom	Couleur du fil
1	Phase U	Rouge
2	Phase V	Blanc
3	Phase W	Bleu
4	Inutilisé	-
5	Inutilisé	-
6	FG	Vert/Jaune
7	Inutilisé	-

Signaux de sortie du capteur de Hall  
Lorsque la bobine se déplace dans la direction indiquée par la flèche sur la figure, la relation entre les signaux de sortie du capteur de Hall Su, Sv, Sw et l'alimentation inversée de chaque phase du moteur Vu, Vv, Vw devient celle indiquée dans la figure ci-dessous.



Course magnétique : SGLFM-20□□□A

Course magnétique, modèle SGLFM-	L1 <sup>-0,1</sup> <sub>-0,3</sub>	L2	(L3)	N	Poids approx. (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



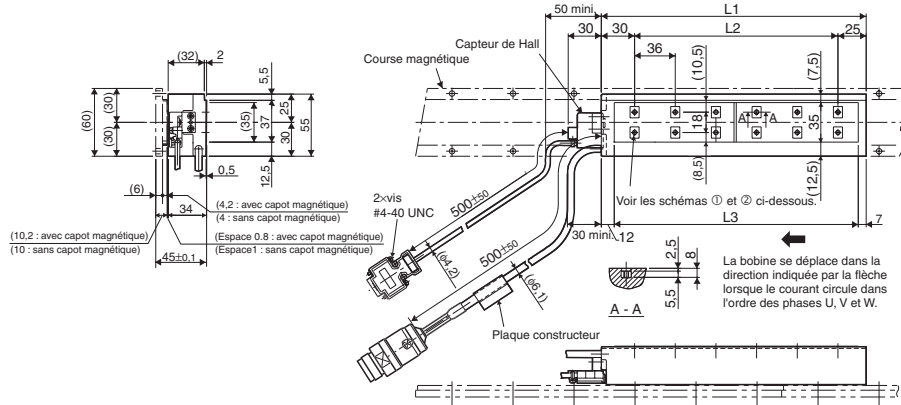
Unités : mm

- Note :**
- Il est possible de connecter plusieurs courses magnétiques SGLFM-20□□□A. Connectez les courses magnétiques de sorte que les repères de référence se correspondent dans la même direction que celle indiquée sur la figure.
  - La course magnétique peut avoir des influences sur les pacemakers. Restez à une distance d'au moins 200 mm de la course magnétique

## SGLF□-35 à noyau d'acier

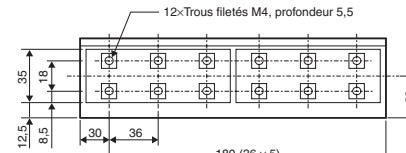
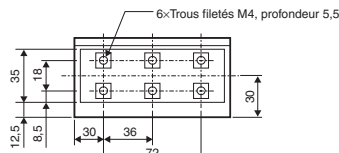
### Jeu de bobinage : SGLFW-35□□□□A□D

Jeu de bobinage, modèle SGLFW-	L1	L2	L3	N	Poids approx. (kg)
35□120A□D	127	72	108	6	1,3
35□230A□D	235	180	216	12	2,3



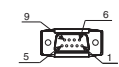
① SGLFW-35□120A□D

② SGLFW-35□230A□D



Unités : mm

Capteur de Hall  
Spécifications de connecteur

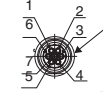


Type de connecteur broche :  
7JE-23090-02(D8C)  
produit par DDK Ltd.

Le connecteur homologue  
Type de connecteur femelle :  
17JE-13090-02 (D8C)  
Type de tige : 17L-002C ou  
17L-002C1

N° broche	Nom
1	+5 V (Alimentation)
2	Phase U
3	Phase V
4	Phase W
5	0 V (Alimentation)
6	Inutilisé
7	Inutilisé
8	Inutilisé
9	Inutilisé

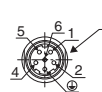
SGLFW-35A□□□□A□D  
Servomoteur linéaire 200 V  
Spécifications de connecteur



Extension : SROC06JM5CN169  
Type de broche : 021.421.1020  
fabriqué par Interconnectron  
Le connecteur homologue  
Type mâle : SPOC06KFSDN169

N° broche	Nom
1	Phase U
2	Phase V
3	Phase W
4	Inutilisé
5	Inutilisé
6	FG
7	Inutilisé

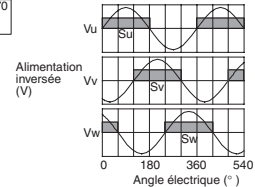
SGLFW-35D□□□□A□D  
Servomoteur linéaire 400 V  
Spécifications de connecteur



Extension : LRR06SAMRPN182  
Type de broche : 021.147.2000  
fabriqué par Interconnectron  
Le connecteur homologue  
Type mâle : LPRA06BFRBN170

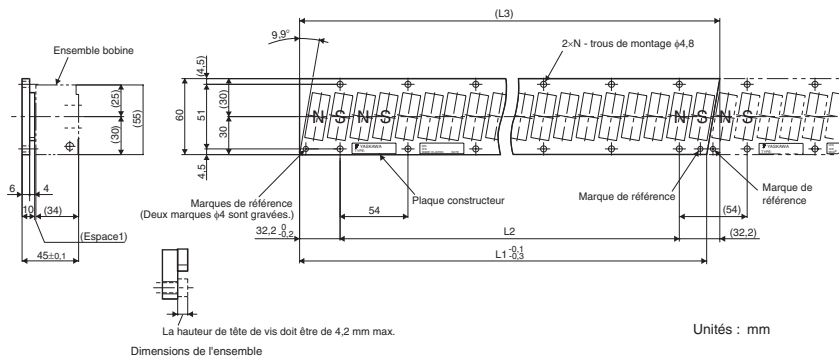
N° broche	Nom
1	Phase U
2	Phase V
4	Phase W
5	Inutilisé
6	Inutilisé
⊕	Masse

Signaux de sortie du capteur de Hall  
Lorsque la bobine se déplace dans la direction indiquée par la flèche sur la figure, la relation entre les signaux de sortie du capteur de Hall Su, Sv, Sw et l'alimentation inversée de chaque phase du moteur Vu, Vv, Vw devient celle indiquée dans la figure ci-dessous.



### Course magnétique : SGLFM-35□□□□A

Course magnétique, modèle SGLFM-	L1 <sup>-0,1</sup> -0,3	L2	(L3)	N	Poids approx. (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

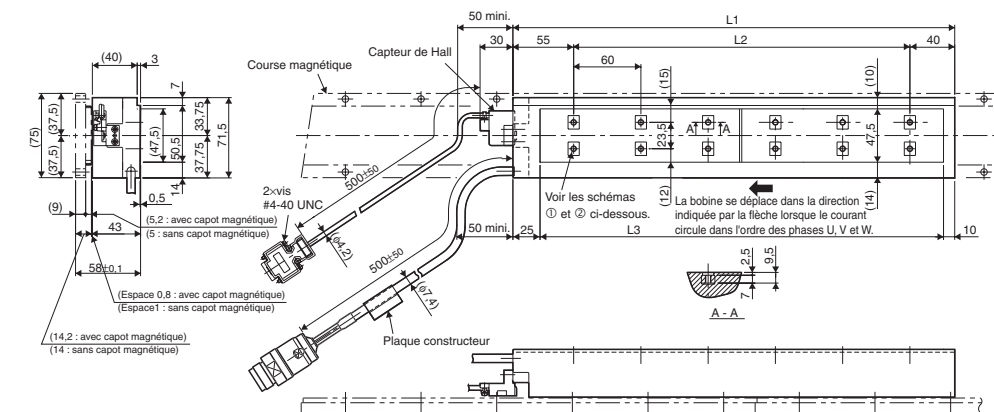


- Note : 1.** Il est possible de connecter plusieurs courses magnétiques SGLFM-35□□□□A. Connectez les courses magnétiques de sorte que les repères de référence se correspondent dans la même direction que celle indiquée sur la figure.
- 2.** La course magnétique peut avoir des influences sur les pacemakers. Restez à une distance d'au moins 200 mm de la course magnétique.

SGLF□-50 à noyau d'acier

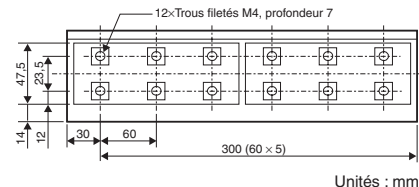
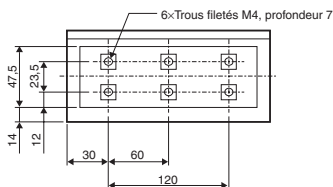
Jeu de bobinage : SGLFW-50□□□□B□□

Jeu de bobinage, modèle SGLFW-	L1	L2	L3	N	Poids approx. (kg)
50□200B□□	215	120	180	6	3,5
50□380B□□	395	300	360	12	6,9

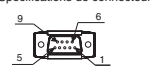


① SGLFW-50□200B□□

② SGLFW-50□380B□□



Capteur de Hall  
Spécifications de connecteur

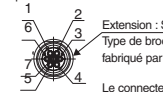


Type de connecteur broche  
7JE-23090-02(D8C)  
produit par DDK Ltd.

Le connecteur homologue  
Type de connecteur femelle :  
17JE-13090-02 (D8C)  
Type de tige : 17L-002C ou  
17L-002C1

N° broche	Nom
1	+5 V (Alimentation)
2	Phase U
3	Phase V
4	Phase W
5	0 V (Alimentation)
6	Inutilisé
7	Inutilisé
8	Inutilisé
9	Inutilisé

SGLFW-50□□□□□□□□  
Servomoteur linéaire 200 V  
Spécifications de connecteur



Extension : SROC06JM5CN169  
Type de broche : 021.421.1020  
fabriqué par Interconnexion  
Le connecteur homologue  
Type mâle : SPOC06KFSDN169

N° broche	Nom
1	Phase U
2	Phase V
3	Phase W
4	Inutilisé
5	Inutilisé
6	FG
7	Inutilisé

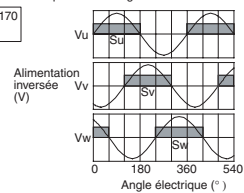
SGLFW-50D□□□□□□□□  
Servomoteur linéaire 400 V  
Spécifications de connecteur



Extension : LRRA06AMRPN182  
Type de broche : 021.147.2000  
fabriqué par Interconnexion  
Le connecteur homologue  
Type mâle : LPRA06BFRBN170

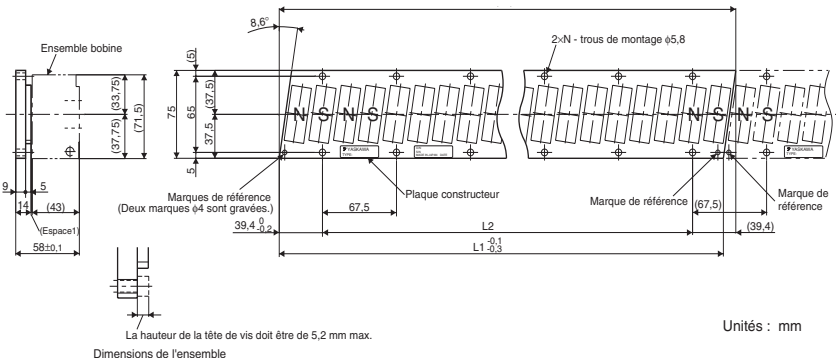
N° broche	Nom
1	Phase U
2	Phase V
4	Phase W
5	Inutilisé
6	Inutilisé
7	Inutilisé

Signaux de sortie du capteur de Hall  
Lorsque la bobine se déplace dans la direction indiquée par la flèche sur la figure, la relation entre les signaux de sortie du capteur de Hall Su, Sv, Sw et l'alimentation inversée de chaque phase du moteur Vu, Vv, Vw devient celle indiquée dans la figure ci-dessous.



Course magnétique : SGLFM-50□□□□A

Course magnétique, modèle SGLFM-	L1 <sup>-0,1</sup> -0,3	L2	(L3)	N	Poids approx. (kg)
50405A	405	337,5 (67,5 × 5)	(416,3)	6	2,8
50675A	675	607,5 (67,5 × 9)	(686,3)	10	4,6
50945A	945	877,5 (67,5 × 13)	(956,3)	14	6,5

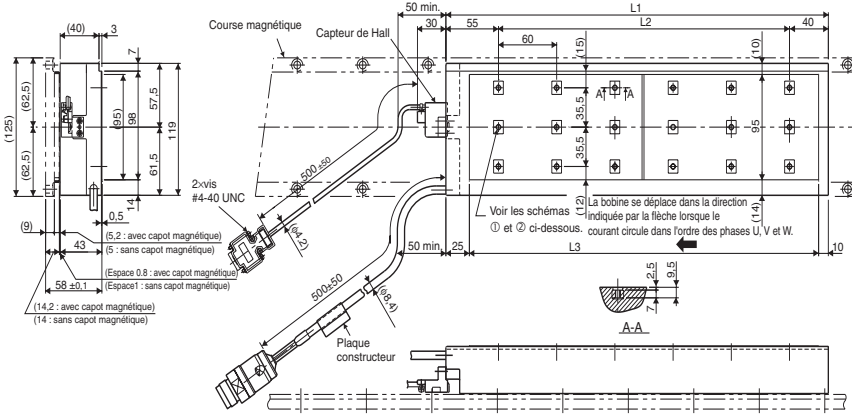


- Note :**
- Il est possible de connecter plusieurs courses magnétiques SGLFM-50□□□□A. Connectez les courses magnétiques de sorte que les repères de référence se correspondent dans la même direction que celle indiquée sur la figure.
  - La course magnétique peut avoir des influences sur les pacemakers. Restez à une distance d'au moins 200 mm de la course magnétique.

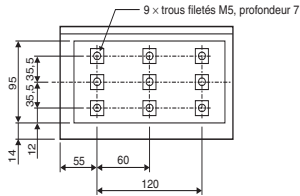
## SGLF□-1Z à noyau d'acier

### Jeu de bobinage : SGLFW-1Z□□□□B□D

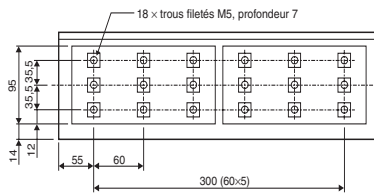
Jeu de bobinage, modèle SGLFW-	L1	L2	L3	N	Poids approx. (kg)
1Z□200B□D	215	120	180	8	6,4
1ZD380B□D	395	300	360	18	11,5



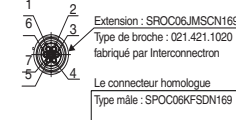
① SGLFW-1Z□200B□D



② SGLFW-1ZD380B□D

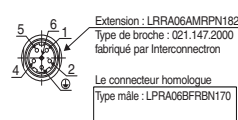


SGLFW-1ZA200A□D  
Servomoteur linéaire 200 V  
Spécifications du connecteur



N° broche	Nom
1	Phase U
2	Phase V
3	Phase W
4	Inutilisé
5	Inutilisé
6	FG
7	Inutilisé

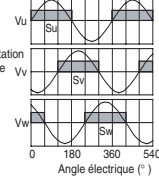
SGLFW-1ZD□□□□□D  
Servomoteur linéaire 400 V  
Spécifications du connecteur



N° broche	Nom
1	Phase U
2	Phase V
4	Phase W
5	Inutilisé
6	Inutilisé
18	Masse

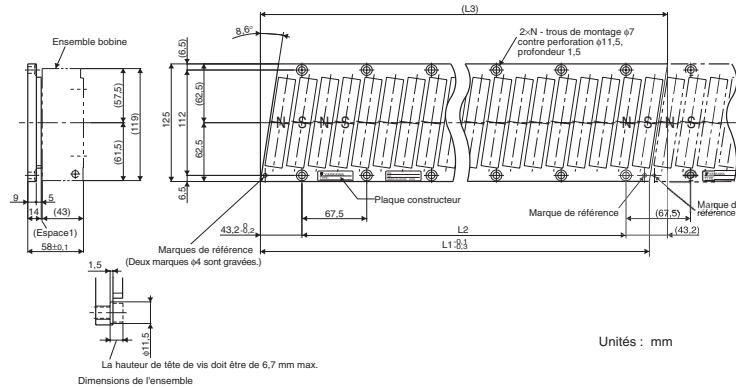
Unités : mm

Signaux de sortie du capteur de Hall  
Lorsque la bobine se déplace dans la direction indiquée par la flèche sur la figure, la relation entre les signaux de sortie du capteur de Hall Su, Sv, Sw et l'alimentation inversée de chaque phase du moteur Vu, Vv, Vw devient celle indiquée dans la figure ci-dessous.



### Course magnétique : SGLFM-1Z□□□□A

Course magnétique, modèle SGLFM-	L1 <sup>-0,1</sup> / <sub>-0,3</sub>	L2	(L3)	N	Poids approx. (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



Unités : mm

**Note :** 1. Il est possible de connecter plusieurs courses magnétiques SGLFM-1Z□□□□A. Connectez les courses magnétiques de sorte que les repères de référence se correspondent dans la même direction que celle indiquée sur la figure.

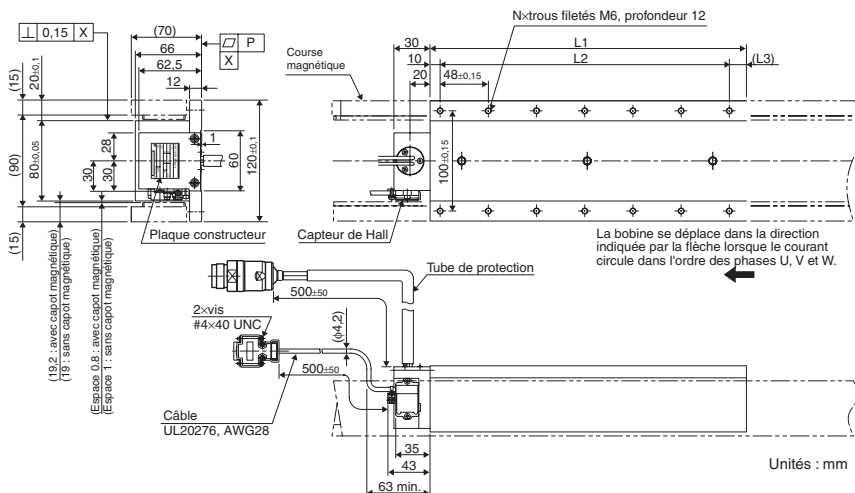
2. La course magnétique peut avoir des influences sur les pacemakers. Restez à une distance d'au moins 200 mm de la course magnétique.



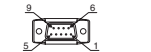
SGLT□-35 à noyau d'acier

Jeu de bobinage : SGLTW-35D□□□H□D

Jeu de bobinage, modèle SGLTW-	L1	L2	(L3)	N	Poids approx. (kg)
35D320H□D	315	288 (48 × 6)	(17)	14	8,8



Spécification du câblage du capteur de Hall



Type de connecteur broche : 17JE-23090-02(D8C) produit par DDK Ltd.

Le connecteur correspondant

Type de connecteur femelle : 17JE-13090-02 (D8C) Type de tige : 17L-002C ou 17L-002C1

N° broche	Nom
1	+5 Vc.c.
2	Phase U
3	Phase V
4	Phase W
5	0 V
6	Inutilisé
7	Inutilisé
8	Inutilisé
9	Inutilisé

Servomoteur linéaire



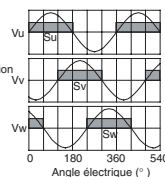
Extension : LRRA06AMRPN182 Type de broche : 021.147.2000 fabriqué par Interconnecton

Le connecteur homologue

Type mâle : LPRA06FRBN170

N° broche	Nom
1	Phase U
2	Phase V
4	Phase W
5	Inutilisé
6	Inutilisé
⊕	Masse

Signaux de sortie du capteur de Hall  
Lorsque la bobine se déplace dans la direction indiquée par la flèche sur la figure, la relation entre les signaux de sortie du capteur de Hall Su, Sv, Sw et l'alimentation inversée de chaque phase du moteur Vu, Vv, Vw devient celle indiquée dans la figure ci-dessous

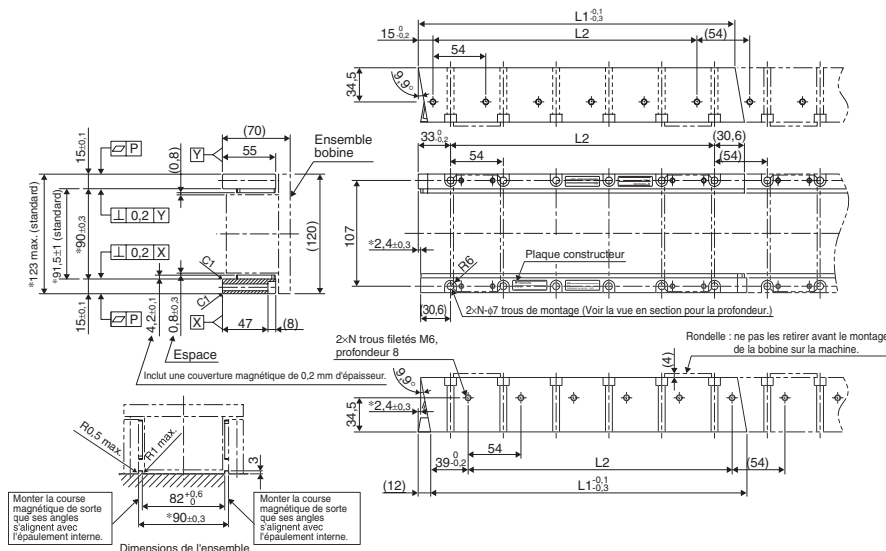


Course magnétique : SGLTM-35□□□H

Course magnétique, modèle SGLGM-	L1 <sup>-0,1</sup> <sub>-0,3</sub>	L2	N	Poids approx. (kg)
35324H	324	270 (54 × 5)	6	4,8
35540H	540	486 (54 × 9)	10	8
35756H	756	702 (54 × 13)	14	11

**Note :** 1. Deux courses magnétiques pour les deux extrémités d'un jeu de bobinage constituent un ensemble. Des rondelles h sont montées sur les courses magnétiques pour plus de sécurité lors du transport. Ne pas les retirer avant le montage du jeu de bobinage sur la machine

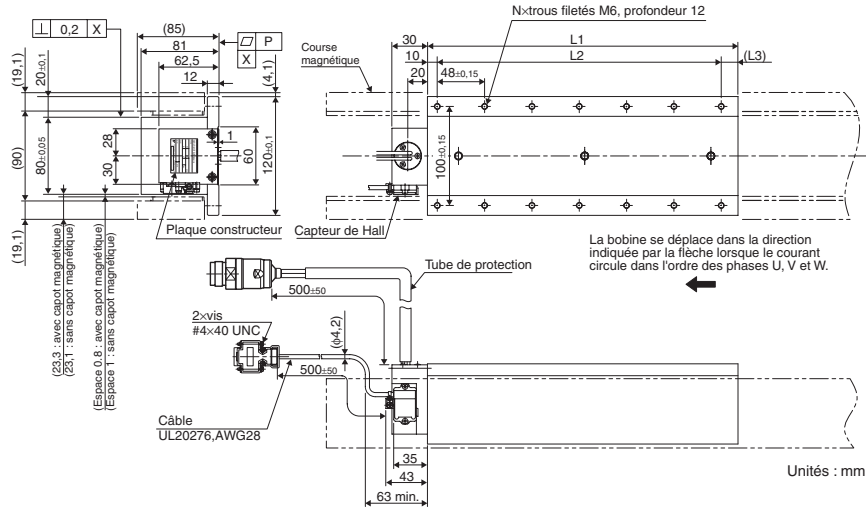
- La course magnétique peut avoir des influences sur les pace-makers. Restez à une distance d'au moins 200 mm de la course magnétique.
- Deux courses magnétiques d'un ensemble peuvent être connectées l'une à l'autre.
- Les dimensions repérées par \* sont les dimensions entre les courses magnétiques. Assurez-vous de suivre exactement les dimensions spécifiées dans la figure ci-dessus. Montez les courses magnétiques comme indiqué dans les Dimensions d'ensembles. Les valeurs portant un \* sont les dimensions valables avant livraison.
- Utilisez des vis six pans creux de classe de dureté 10,9 minimum pour les vis de montage de course magnétique. N'utilisez pas de vis en inox.



SGLT-50 à noyau d'acier

Jeu de bobinage : SGLTW-50□□□H□□

Jeu de bobinage, modèle SGLTW-	L1	L2	(L3)	N	Poids approx. (kg)
50D170H□□	170	144 (48 × 3)	(16)	8	6
50D320H□□	315	288 (48 × 6)	(17)	14	11



Spécification du câblage du capteur de Hall

Type de connecteur broche : 17JE-23090-02(D8C) produit par DDK Ltd.  
Le connecteur homologue femelle : 17JE-13090-02 (D8C)  
Type de tige : 17L-002C ou 17L-002C1

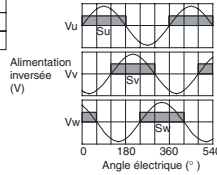
N° broche	Nom
1	+5 Vc.c.
2	Phase U
3	Phase V
4	Phase W
5	0 V
6	Inutilisé
7	Inutilisé
8	Inutilisé
9	Inutilisé

Servomoteur linéaire

Spécifications des connecteurs  
Extension : LPR406AMRP1182  
Type de broche : 021.147.2000 fabriqué par Interconnectron  
Le connecteur homologue Type mâle : LPR406BFRBN170

Signaux de sortie du capteur de Hall  
Lorsque la bobine se déplace dans la direction indiquée par la flèche sur la figure, la relation entre les signaux de sortie du capteur de Hall Su, Sv, Sw et l'alimentation inversée de chaque phase du moteur Vu, Vv, Vw devient celle indiquée dans la figure ci-dessous

N° broche	Nom
1	Phase U
2	Phase V
4	Phase W
5	Inutilisé
6	Inutilisé
⊕	Masse

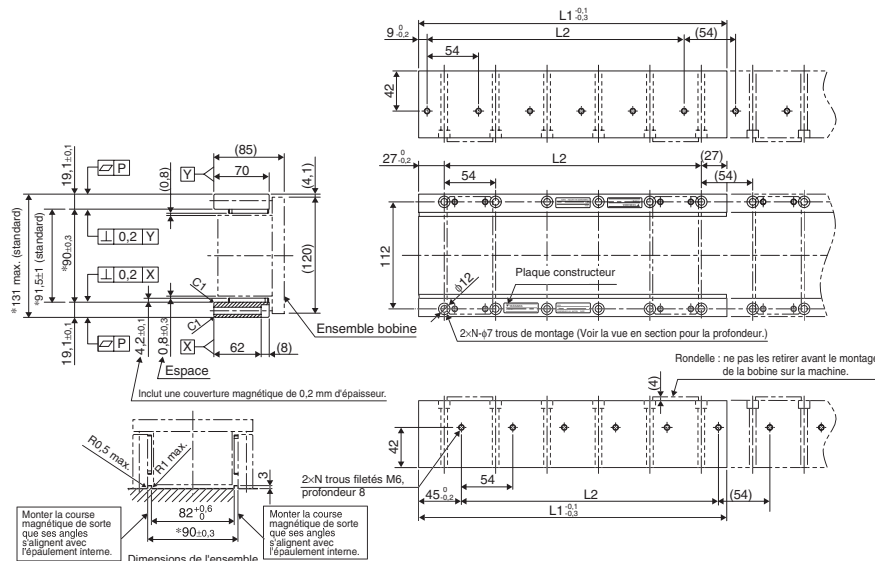


Course magnétique : SGLTM-50□□□H

Course magnétique, modèle SGLGM-	L1 -0,1 -0,3	L2	N	Poids approx. (kg)
50324H	324	270 (54 × 5)	6	8
50540H	540	486 (54 × 9)	10	13
50756H	756	702 (54 × 13)	14	18

**Note : 1.** Deux courses magnétiques pour les deux extrémités d'un jeu de bobines constituent un ensemble. Des rondelles h sont montées sur les courses magnétiques pour plus de sécurité lors du transport. Ne pas les retirer avant le montage du jeu de bobinage sur la machine

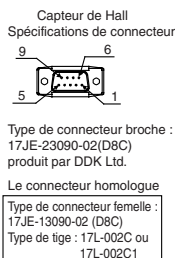
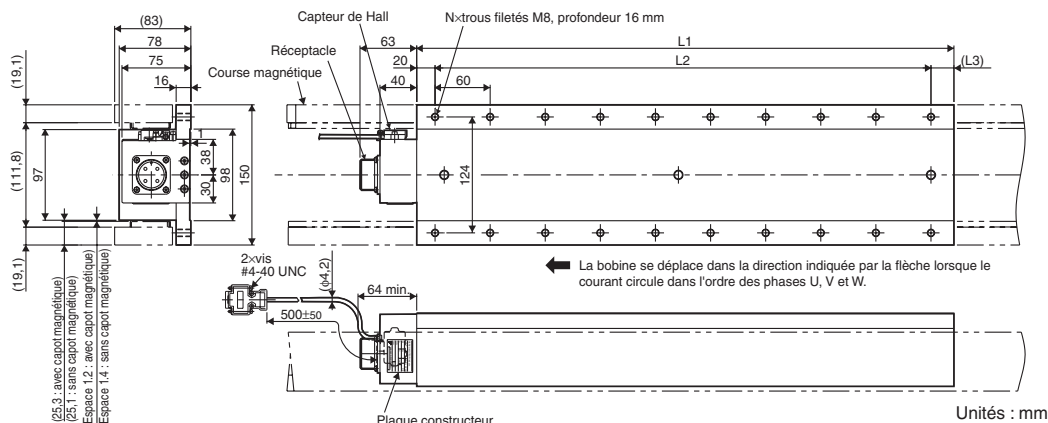
- La course magnétique peut avoir des influences sur les pacemakers. Restez à une distance d'au moins 200 mm de la course magnétique.
- Deux courses magnétiques d'un ensemble peuvent être connectées l'une à l'autre.
- Les dimensions repérées par \* sont les dimensions entre les courses magnétiques. Assurez-vous de suivre exactement les dimensions spécifiées dans la figure ci-dessus. Montez les courses magnétiques comme indiqué dans les Dimensions d'ensembles. Les valeurs portant un \* sont les dimensions variables avant livraison.
- Utilisez des vis six pans creux de classe de dureté 10,9 minimum pour les vis de montage de course magnétique. N'utilisez pas de vis en inox.



SGLT□-40 à noyau d'acier

Jeu de bobinage : SGLTW-35D□□□H□D

Jeu de bobinage, modèle SGLTW-	L1	L2	(L3)	N	Poids approx. (kg)
40D400B□	395	360 (60 × 6)	(15)	14	20
40D600B□	585	540 (60 × 9)	(25)	20	30

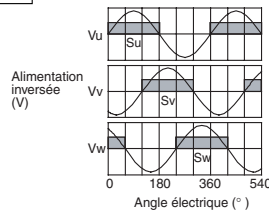


N° broche	Nom
1	+5 V (Alimentation)
2	Phase U
3	Phase V
4	Phase W
5	0 V (Alimentation)
6	Inutilisé
7	Inutilisé
8	Inutilisé
9	Inutilisé



N° broche	Nom
A	Phase U
B	Phase V
C	Phase W
P	Masse

Signaux de sortie du capteur de Hall  
Lorsque la bobine se déplace dans la direction indiquée par la flèche sur la figure, la relation entre les signaux de sortie du capteur de Hall Su, Sv, Sw et l'alimentation inversée de chaque phase du moteur Vu, Vv, Vw devient celle indiquée dans la figure ci-dessous.

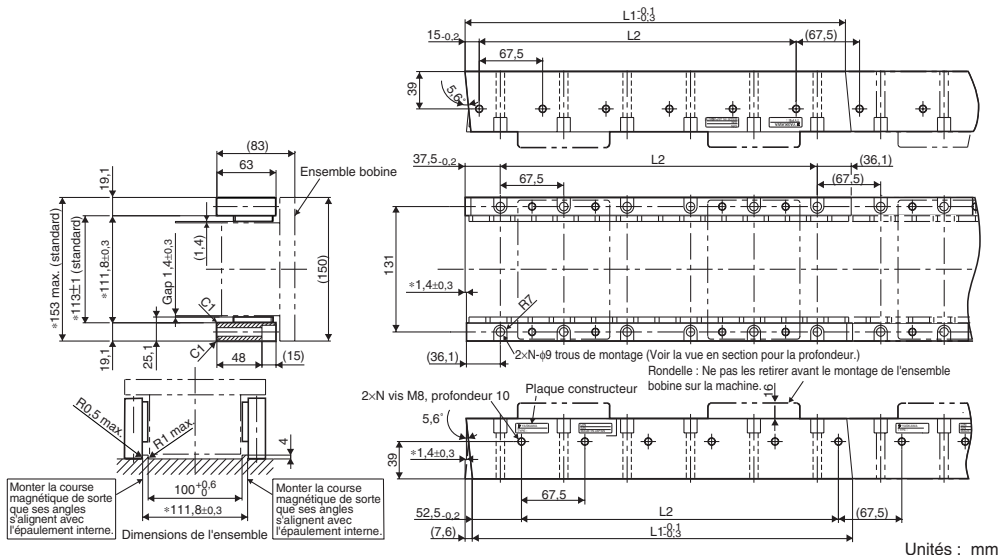


Course magnétique : SGLTM-40□□□A

Course magnétique, modèle SGLGM-	L1 <sup>-0,1</sup> -0,3	L2	N	Poids approx. (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

**Note : 1.** Deux courses magnétiques pour les deux extrémités d'un jeu de bobines constituent un ensemble. Des rondelles h sont montées sur les courses magnétiques pour plus de sécurité lors du transport. Ne pas les retirer avant le montage du jeu de bobinage sur la machine

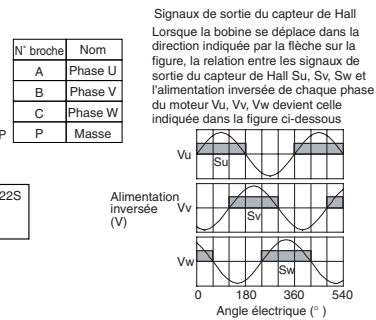
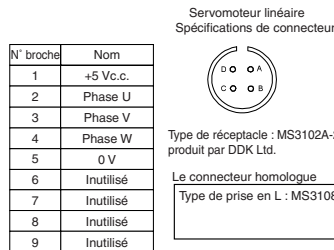
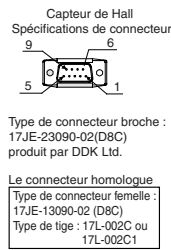
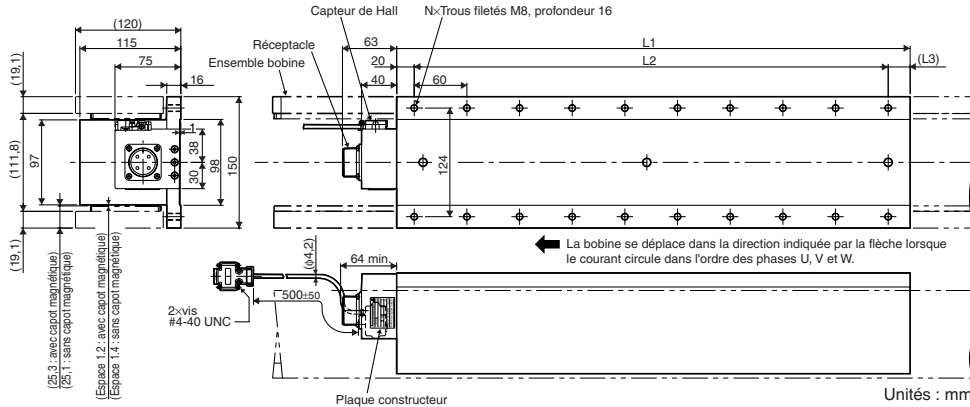
- La course magnétique peut avoir des influences sur les pacemakers. Restez à une distance d'au moins 200 mm de la course magnétique.
- Deux courses magnétiques d'un ensemble peuvent être connectées l'une à l'autre.
- Les dimensions repérées par \* sont les dimensions entre les courses magnétiques. Assurez-vous de suivre exactement les dimensions spécifiées dans la figure ci-dessus. Montez les courses magnétiques comme indiqué dans les Dimensions d'ensembles. Les valeurs portant un \* sont les dimensions valables avant livraison.
- Utilisez des vis six pans creux de classe de dureté 10,9 minimum pour les vis de montage de course magnétique. N'utilisez pas de vis en inox.



## SGLT-80 à noyau d'acier

### Jeu de bobinage : SGLTW-80D□□□B□

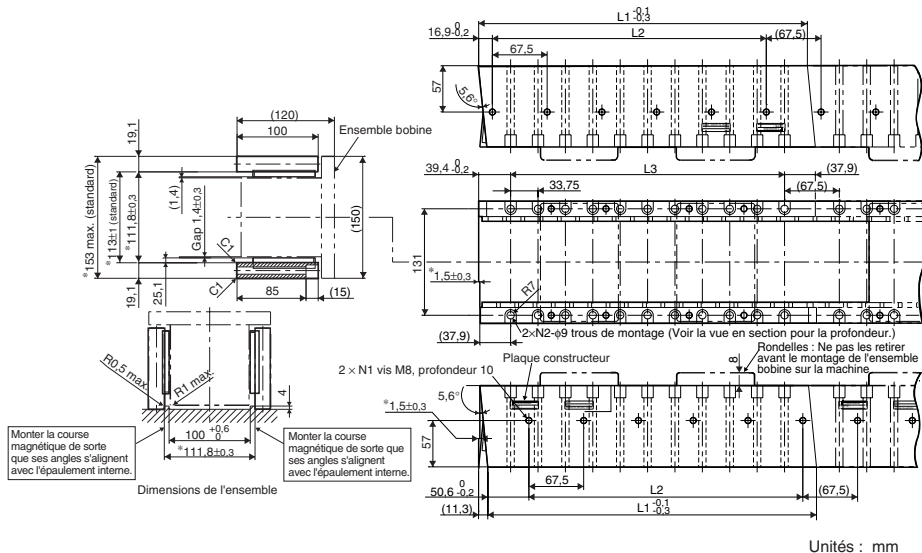
Jeu de bobinage, modèle SGLTW-	L1	L2	(L3)	N	Poids approx. (kg)
80D400B□	395	360 (60 × 6)	(15)	14	30
80D600B□	585	540 (60 × 9)	(25)	20	43



### Course magnétique : SGLTM-80□□□A

Course magnétique, modèle SGLTM-	L1 <sup>-0,1</sup> <sub>-0,3</sub>	L2	L3	N1	N2	Poids approx. (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

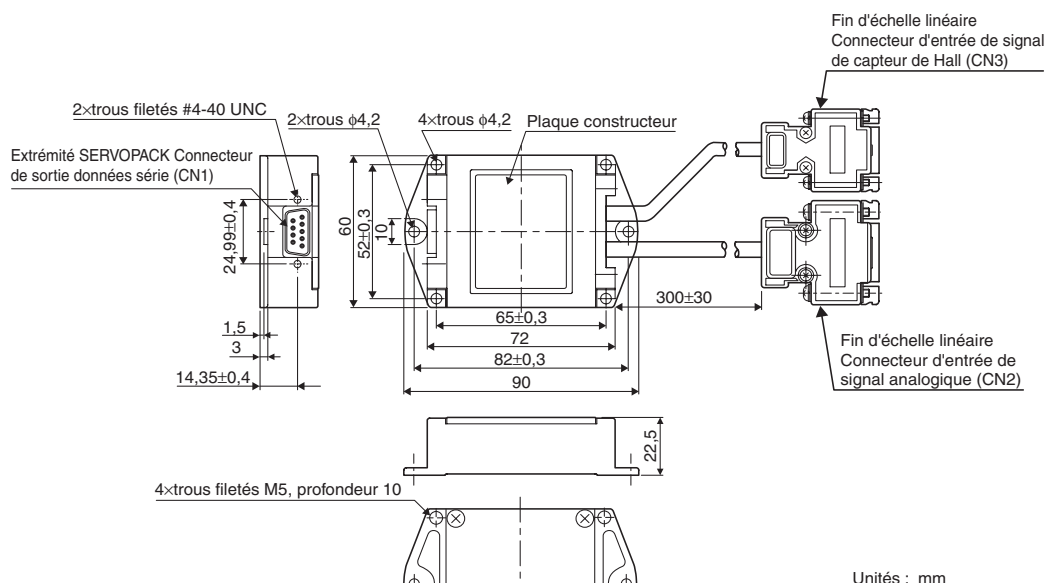
- Note :**
- Deux courses magnétiques pour les deux extrémités d'un jeu de bobines constituent un ensemble. Des rondelles h sont montées sur les courses magnétiques pour plus de sécurité lors du transport. Ne pas les retirer avant le montage du jeu de bobinage sur la machine.
  - La course magnétique peut avoir des influences sur les pacemakers. Restez à une distance d'au moins 200 mm de la course magnétique.
  - Deux courses magnétiques d'un ensemble peuvent être connectées l'une à l'autre.
  - Les dimensions repérées par \* sont les dimensions entre les courses magnétiques. Assurez-vous de suivre exactement les dimensions spécifiées dans la figure ci-dessus. Montez les courses magnétiques comme indiqué dans les Dimensions d'ensembles. Les valeurs portant un \* sont les dimensions valables avant livraison.
  - Utilisez des vis six pans creux de classe de dureté 10,9 minimum pour les vis de montage de course magnétique. N'utilisez pas de vis en inox.



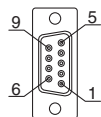
Convertisseur série

JZDP-A008-□□□□

		Caractéristiques techniques
Caractéristiques électriques	Tension d'alimentation	+5,0 V±5%, ondulation 5% max.
	Consommation <sup>*1</sup>	120 mA typique 350 mA maximum
	Résolution de signal	Onde sinusoïdale biphasée d'entrée : 1/256 pas
	Fréquence de réponse maximale	250 kHz
	Signaux d'entrée analogique (cos, sin, Réf)	Amplitude d'entrée différentielle : 0,4 V à 1,2 V, niveau de signal d'entrée : 1,5 V à 3,5 V
	Signal d'entrée de capteur de pôle	Niveau CMOS
	Signaux de sortie <sup>*3</sup>	Données de position, informations sur le capteur de Hall et alarmes
	Méthode de sortie	Format de protocole de transmission de données série (HDLC (High-level Data Link Control) avec codes Manchester)
	Cycle de transmission	62,5 µs
	Circuit de sortie	Emetteur-récepteur compensé (SN75LBC176 ou équivalent), résistance terminale interne : 120 Ω
Caractéristiques mécaniques	Poids approx.	150 g
	Résistance aux vibrations	98 m/s <sup>2</sup> max. (1 à 2500 Hz) dans les trois directions
	Résistance aux chocs	980 m/s <sup>2</sup> , (11 ms) deux fois dans trois directions
Conditions ambiantes	Température de fonctionnement	0 °C à 55 °C (32 à 131 °F)
	Température de stockage	-20 °C à +80 °C (-4 à +176 °F)
	Humidité	20 à 90% (sans condensation)

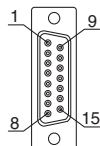


CN1  
Fin de SERVOPACK sortie de données série



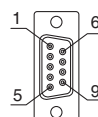
N° broche	Signal
1	+5V
2	Sortie S-phase
3	Vide
4	Vide
5	0 V
6	Sortie /S-phase
7	Vide
8	Vide
9	Vide
Boîtier	Blindage

CN2  
Fin d'échelle linéaire  
Entrée du signal analogique



N° broche	Signal
1	Entrée /cos (V1-)
2	Entrée /sin (V2-)
3	Entrée Réf. (V0+)
4	+5V
5	5 Vs
6	Vide
7	Vide
8	Vide
9	Entrée cos (V1+)
10	Entrée sin (V2+)
11	Entrée /Réf. (V0-)
12	0 V
13	0 Vs
14	Vide
15	Interne
Boîtier	Blindage

CN3  
Fin d'échelle linéaire  
Entrée du signal du capteur de Hall



N° broche	Signal
1	+5V
2	Entrée phase U
3	Entrée phase V
4	Entrée phase W
5	0 V
6	Vide
7	Vide
8	Vide
9	Vide
Boîtier	Blindage

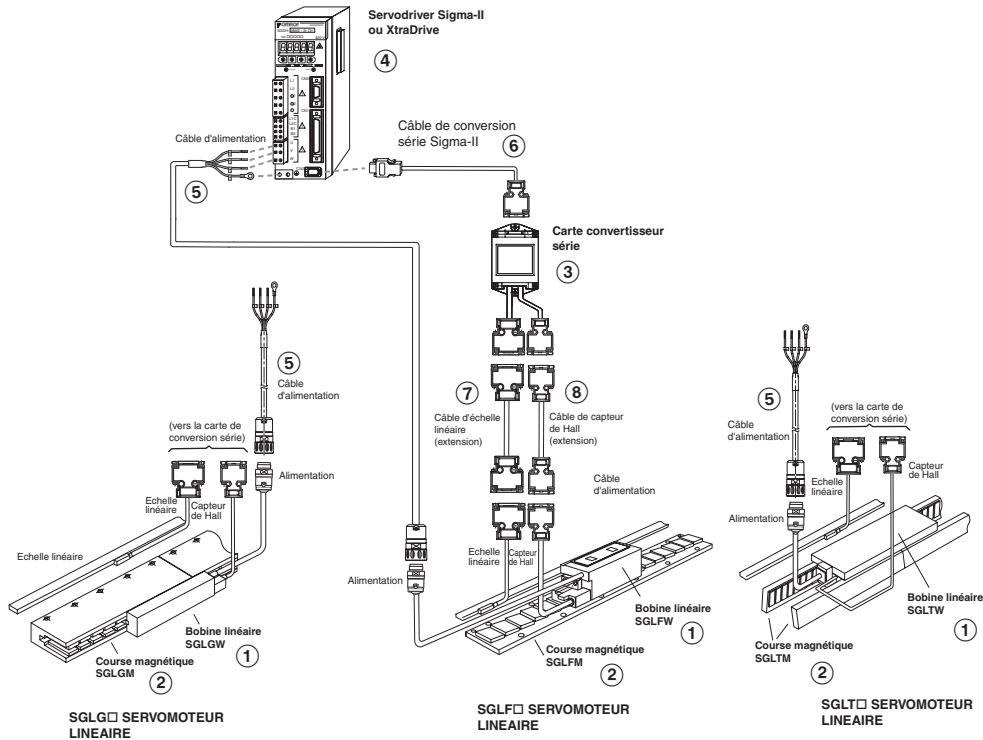
Note : 1. Ne pas utiliser de broches vides.

2. L'échelle linéaire (sortie analogique 1Vp-p, D-sub 15 broches, mâle) par Renishaw Inc. peut être connectée directement. Cependant, les signaux BID et DIR ne peuvent pas être connectés.

3. Utilisez le connecteur d'extrémité d'échelle linéaire pour modifier les spécifications de point zéro de l'échelle linéaire.

Informations pour la commande

Configuration du système



SGLGW / SGLGM modèle sans noyau (200 V)



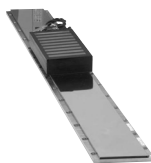
Avec courses magnétiques de force standard - 230 Vc.a. monophasée

Symbole	Caractéristiques techniques		Modèle				
	Force nominale	Force pic	① Bobine linéaire	② Course magnétique	③ Convertisseur série	④ Servodriver	
						Série 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	1 300 N	SGLGW-90A200APD	SGLGM-90252A SGLGM-90504A	JZDP-A008-101	SGDH-15AE-S-OY	-

Avec courses magnétiques de force élevée – 230 Vc.a. monophasées

Symbole	Caractéristiques techniques		Modèle				
	Force nominale	Force pic	① Bobine linéaire	② Course magnétique	③ Convertisseur série	④ Servodriver	
						Série 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	1 080 N	SGLGW-60A365BPD	SGLGM-60360B-M SGLGM-60405B-M SGLGM-60450B-M	JZDP-A008-047	SGDH-15AE-S-OY	-

SGLFW / SGLFM modèle à noyau d'acier



230 Vc.a. monophasé

Symbole	Caractéristiques techniques		Modèle				
	Force nominale	Force pic	① Bobine linéaire	② Course magnétique	③ Convertisseur série	④ Servodriver	
						Série 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	1 200 N	SGLFW-50A380BPD	SGLFM-50675AC SGLFM-50945AC	JZDP-A008-182	SGDH-15AE-S-OY	-
	560 N	1 200 N	SGLFW-1ZA200BPD	SGLFM-1Z405AC SGLFM-1Z675AC SGLFM-1Z945AC	JZDP-A008-183	SGDH-15AE-S-OY	-

400 Vc.a. triphasé

Symbole	Caractéristiques techniques		Modèle				
	Force nominale	Force pic	① Bobine linéaire	② Course magnétique	③ Convertisseur série	④ Servodriver	
						Série 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	1 200 N	SGLFW-50D380BPD	SGLFM-50675AC SGLFM-50945AC	JZDP-A008-190	SGDH-15DE-OY	XD-15-TN
	560 N	1 200 N	SGLFW-1ZD200BPD	SGLFM-1Z405AC	JZDP-A008-191	SGDH-15DE-OY	XD-15-TN
	1 120 N	2 400 N	SGLFW-1ZD380BPD	SGLFM-1Z675AC SGLFM-1Z945AC	JZDP-A008-192	SGDH-30DE-OY	XD-30-TN

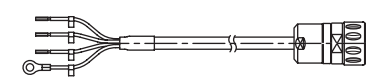
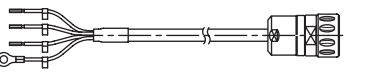
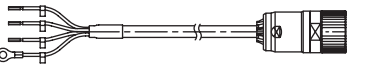
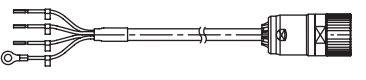
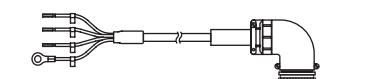
SGLTW / SGLTM modèle à noyau d'acier



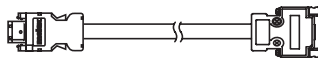
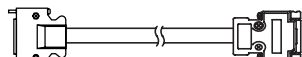
400 Vc.a. triphasé

Symbole	Caractéristiques techniques		Modèle				
	Force nominale	Force pic	① Bobine linéaire	② Course magnétique	③ Convertisseur série	④ Servodriver	
						Série Sigma-II	XtraDrive
①②③④	300 N	600 N	SGLTW-35D170HPD	SGLTM-35324HC	JZDP-A008-193	SGDH-10DE-OY	XD-10-TN
	600 N	1 200 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	1 800 N	SGLTW-50D320HPD	SGLTM-50540HC SGLTM-50756HC	JZDP-A008-196	SGDH-20DE-OY	XD-20-TN
	670 N	2 600 N	SGLTW-40D400BP	SGLTM-40405AC	JZDP-A008-197	SGDH-30DE-OY	XD-30-TN
	1 000 N	4 000 N	SGLTW-40D600BP	SGLTM-40675AC SGLTM-40945AC	JZDP-A008-198	SGDH-50DE-OY	-
	1 300 N	5 000 N	SGLTW-80D400BP	SGLTM-80405AC	JZDP-A008-199	SGDH-50DE-OY	-
	2 000 N	7 500 N	SGLTW-80D600BP	SGLTM-80675AC SGLTM-80945AC	JZDP-A008-200	SGDH-75DE-OY	-

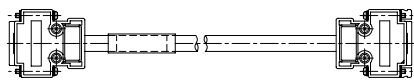
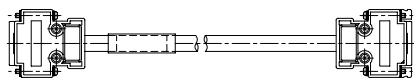
## Câbles d'alimentation

Symbole	Caractéristiques techniques	Modèle	Présentation	
⑤	Pour servomoteurs 200 V SGLGW-30A□□□B□D SGLGW-40A□□□B□D SGLGW-60A□□□B□D SGLFW-20A□□□A□D SGLFW-35A□□□A□D	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	
	Pour servomoteurs 200 V SGLGW-90A200B□D SGLFW-50A□□□B□D SGLFW-1ZA200B□D	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	
	Pour servomoteurs 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	
	Pour servomoteurs 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	
Pour servomoteurs 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		

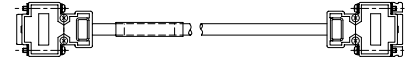
## Câble du convertisseur série vers le servodriver

Symbole	Caractéristiques techniques	Modèle	Présentation	
⑥	Driver Sigma-II vers convertisseur série Câble	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	
	Driver XtraDrive vers convertisseur série Câble	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	

## Câble d'échelle linéaire vers convertisseur série

Symbole	Caractéristiques techniques	Modèle	Présentation	
⑦	Câble de rallonge pour échelle linéaire <b>Renishaw</b> vers convertisseur série. (Connecteur DB-15) (Le câble de rallonge est optionnel)	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	
	Câble de rallonge pour échelle linéaire <b>Heidenhain</b> vers convertisseur série. (Connecteur DB-15) (Le câble de rallonge est obligatoire en cas d'utilisation d'une échelle Heidenhain)	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	

## Câble du capteur de Hall vers convertisseur série

Symbole	Caractéristiques techniques	Modèle	Présentation	
⑧	Câble de rallonge d'échelle linéaire vers convertisseur série (Le câble de rallonge est optionnel)	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	

## Connecteurs

Caractéristiques techniques	Modèle
Connecteur de contrôle E/S (pour CN1)	R88A-CNU11C ou JZSP-CKI9
Connecteur de codeur de driver Sigma-II (pour CN2)	JZSP-CMP9-1
Connecteur de codeur XtraDrive (pour CN2)	DE9406973
Connecteur d'alimentation Hypertac IP67 (pour bobines de moteurs 200 V SGL□W- □□A□□□□□D)	SPOC-06K-FSDN169
Connecteur d'alimentation Hypertac IP67 (pour bobines de moteurs 400 V SGL□W- □□D□□□□□D)	LPRA-06B-FRBN170

Caractéristiques techniques	Modèle
Connecteur d'alimentation Militaire IP67 (pour bobines de moteur SGLTW-40□/80□)	MS3108E22-22S

## Logiciel de dimensionnement

Caractéristiques techniques	Modèle
SigmaSize	CD MOTION TOOLS

## Accessoires Servodriver

**Note :** Reportez-vous au chapitre Servomoteurs Sigma-II ou XtraDrive pour plus d'informations.





TOUTES LES DIMENSIONS INDIQUEES SONT EN MILLIMETRES.

Pour convertir les millimètres en pouces, multipliez par 0,03937. Pour convertir les grammes en onces, multipliez par 0,03527.