

ダイレクトドライブ サーボモータ

SGMCS 56

SGMCV 73

SGMCS

形式の見方

SGMCS- 02 B 3 C 1 1

ダイレクトドライブ
サーボモータ
SGMCS

1+2桁

3桁

4桁

5桁

6桁

7桁

1+2桁目 定格トルク

● 小容量シリーズ

記号	仕様
02	2 N・m
04	4 N・m
05	5 N・m
07	7 N・m
08	8 N・m
10	10 N・m
14	14 N・m
16	16 N・m
17	17 N・m
25	25 N・m
35	35 N・m

● 中容量シリーズ

記号	仕様
45	45 N・m
80	80 N・m
1A	110 N・m
1E	150 N・m
2Z	200 N・m

3桁目 サーボモータ外径寸法

記号	仕様
B	φ 135 mm
C	φ 175 mm
D	φ 230 mm
E	φ 290 mm
M	φ 280 mm
N	φ 360 mm

4桁目 シリアルエンコーダ

記号	仕様
3	20ビット絶対値 (1回転絶対値タイプ)
D	20ビットインクリメンタル

5桁目 設計順位

記号	仕様
A	サーボモータ外径寸法記号 M, Nの機種
B	サーボモータ外径寸法記号 Eの機種
C	サーボモータ外径寸法記号 B, C, Dの機種

6桁目 フランジ

記号	取付け	モータ外径寸法記号 (3桁目)					
		B	C	D	E	M	N
1	反負荷側	○	○	○	○	-	-
	負荷側	-	-	-	-	○	○
3	反負荷側	-	-	-	-	○	○
4	反負荷側 (リード横出し)	○	○	○	○	-	-

○：対応機種

7桁目 オプション

記号	仕様
1	オプションなし

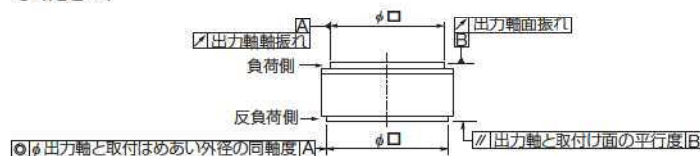
(注) ダイレクトドライブサーボモータは、保持ブレーキ付きは準備していません。

定格及び仕様

小容量シリーズ：仕様表

電圧			200 V										
形式 SGMCS-			02B	05B	07B	04C	10C	14C	08D	17D	25D	16E	35E
時間定格			連続										
耐熱クラス			A										
絶縁抵抗			DC 500 V, 10 MΩ 以上										
絶縁耐圧			AC 1500 V 1 分間										
励磁方式			永久磁石形										
取付け方式			フランジ形										
連結方式			直結										
回転方向			正転指令で負荷側から見て反時計回り (CCW)										
振動階級 *1			V15										
絶対精度			±15 秒										
繰り返し精度			±1.3 秒										
保護構造 *2			全閉自冷 IP42										
環境 条件	使用周囲温度		0°C ～ 40°C（凍結しないこと）										
	使用周囲湿度		20%RH ～ 80%RH（結露しないこと）										
	取付け場所		・ 屋内で、腐食性または爆発性のガスのない所 ・ 風通しがよく、ほこり、ごみや湿気の少ない所 ・ 点検や清掃のしやすい所 ・ 標高 1000 m 以下 ・ 強磁場が発生しない所										
	保存環境		モータに通電しないで保管する場合は、次の環境を守ってください。 保存周囲温度：-20°C ～ +60°C（凍結しないこと） 保存周囲湿度：20%RH ～ 80%RH（結露しないこと）										
工作 精度 *3	出力軸面振れ	mm	0.02										
	出力軸軸振れ	mm	0.04										
	出力軸と取付面の平行度	mm	0.07						0.08				
	出力軸と取付けはめあい外径の同軸度	mm	0.07						0.08				
耐衝撃 *4	衝撃加速度 （フランジ面基準にて）		490 m/s ²										
	衝撃回数		2 回										
耐振動 *5	振動加速度 （フランジ面基準にて）		49 m/s ²										
組合せサーボパック			「組合せ一覧（M-18 ページ）」を参照してください。										

- *1. 振動階級 V15 とは、サーボモータ単体で定格回転時の振動振幅が 15 μm 以下であることを表します。
 *2. 中空穴部、モータ取付面、出力軸面、出力軸回転部すき間を除きます。また、専用ケーブルを使用した場合のみ、保護構造仕様を満たします。
 *3. サーボモータの該当箇所については、下図を参照してください。各機種の精度については、各サーボモータの寸法図を参照してください。



- *4. サーボモータの軸を水平方向に取り付けた場合、上下方向の衝撃に対する耐衝撃性は上表のとおりです。



- *5. サーボモータの軸を水平方向に取り付けた場合、上下、左右、前後の3方向に対する耐振動は上表のとおりです。また、サーボモータに加わる振動は、アプリケーションにより振動の強さが異なりますので振動加速度を確認してください。



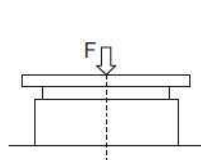
小容量シリーズ：定格

電圧			200 V										
形式 SGMCS-			02B	05B	07B	04C	10C	14C	08D	17D	25D	16E	35E
定格出力 ^{*1}	W		42	105	147	84	209	293	168	356	393	335	550
定格トルク ^{*1,*2}	N・m		2.00	5.00	7.00	4.00	10.0	14.0	8.00	17.0	25.0	16.0	35.0
瞬間最大トルク ^{*1}	N・m		6.00	15.0	21.0	12.0	30.0	42.0	24.0	51.0	75.0	48.0	105
ストールトルク ^{*1}	N・m		2.05	5.15	7.32	4.09	10.1	14.2	8.23	17.4	25.4	16.5	35.6
定格電流 ^{*1}	Arms		1.8	1.7	1.4	2.2	2.8	1.9	2.5	2.6	3.3	3.5	
瞬間最大電流 ^{*1}	Arms		5.4	5.1	4.1	7.0	8.3	5.6	7.5	8.0	9.4	10.0	
定格回転速度 ^{*1}	min ⁻¹		200			200			200		150	200	150
最高回転速度 ^{*1}	min ⁻¹		500			500	400	300	500	350	250	500	250
トルク定数	N・m/ Arms		1.18	3.17	5.44	2.04	5.05	5.39	5.10	7.79	10.8	5.58	11.1
回転子慣性モーメント	×10 ⁻⁴ kg・m ²		28.0	51.0	77.0	77.0	140	220	285	510	750	930	1430
定格パワーレート ^{*1}	kW/s		1.43	4.90	6.36	2.08	7.14	8.91	2.25	5.67	8.33	2.75	8.57
定格角加速度 ^{*1}	rad/s ²		710	980	910	520	710	640	280	330		170	240
ヒートシンク	mm		350 × 350 × 12			450 × 450 × 12			550 × 550 × 12			650 × 650 × 12	
許容負荷慣性モーメント (回転子慣性モーメントの倍率)			10 倍				5 倍	3 倍					
許容 荷重 ^{*3}	許容スラスト 荷重	N	1500			3300			4000			11000	
	許容モーメント 荷重	N・m	40	50	64	70	75	90	93	103	135	250	320

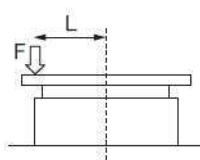
*1. サーボバックと組み合わせて運転し、電機子巻線温度が 100°C のときの値です。その他の項目は 20°C のときの値です。また、各値は代表値です。

*2. 定格トルクは表記寸法の鉄製ヒートシンクに取り付けた場合の周囲温度 40°C での連続許容トルク値を示します。

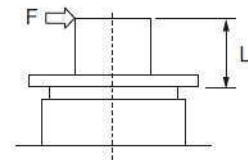
*3. サーボモータの運転中に加わるスラスト荷重、モーメント荷重は、下図のパターンに代表されます。表中の値を超えないように機械の設計を行ってください。



Fを外力とすると
スラスト荷重 = F + 負荷の質量
モーメント荷重 = 0



Fを外力とすると
スラスト荷重 = F + 負荷の質量
モーメント荷重 = F × L

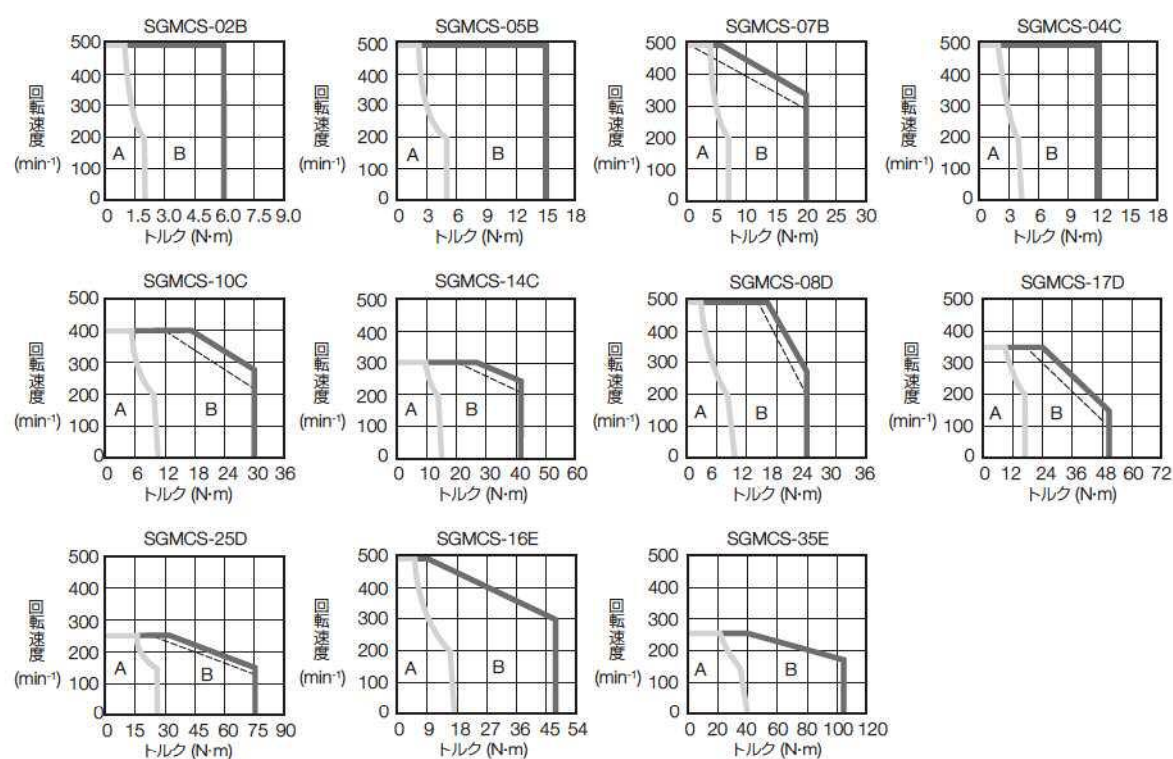


Fを外力とすると
スラスト荷重 = 負荷の質量
モーメント荷重 = F × L

(注) 本サーボモータに使用している軸受は、軸受の温度によって損失に変動があります（軸受の損失は、低温時に高くなります）。

小容量シリーズ：トルク－回転速度特性

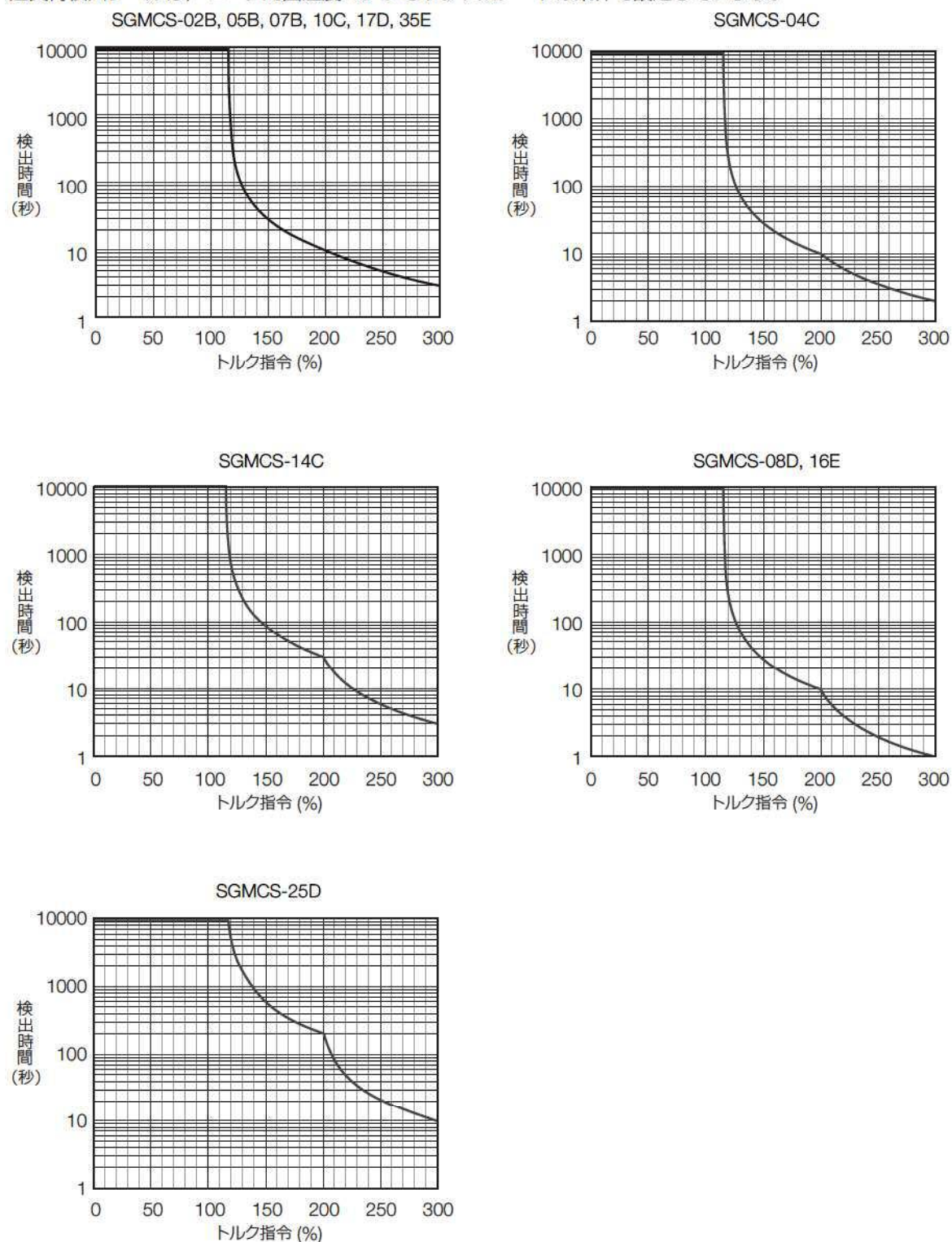
A : 連続使用領域 — (実線) : 三相200 V入力時
 B : 反復使用領域 - - - (破線) : 単相100 V入力時



- (注) 1. サーボパックと組み合わせて運転し、電機子巻線温度が 100°C のときの値です。また、各値は代表値です。
 2. 電源電圧により反復使用領域の特性は変動します。
 3. 実効トルクが定格トルク以内であれば、反復使用領域内で使用可能です。
 4. 20 m を超えるサーボモータ主回路ケーブルについては、電圧降下が大きくなり、反復使用領域が狭くなるのでご注意ください。

小容量シリーズ：サーボモータの過負荷保護特性

過負荷検出レベルは、モータ周囲温度 40°C でホットスタートの条件で設定しています。



(注) 上記過負荷保護特性は 100% 以上の出力の連続使用を保証するものではありません。

実効トルクが「小容量シリーズ：トルク・回転速度特性 (59 ページ)」の連続使用領域内となるようにご使用ください。

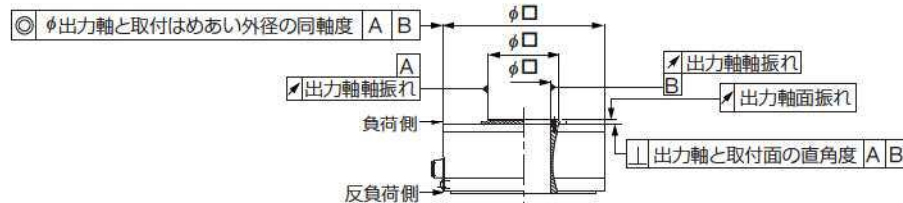
中容量シリーズ：仕様表

電圧			200 V					
形式 SGMCS-			45M	80M	1AM	80N	1EN	2ZN
時間定格			連続					
耐熱クラス			F					
絶縁抵抗			DC 500 V, 10 MΩ 以上					
絶縁耐圧			AC 1500 V 1 分間					
励磁方式			永久磁石形					
取付け方式			フランジ形					
連結方式			直結					
回転方向			正転指令で負荷側から見て反時計回り (CCW)					
振動階級 *1			V15					
絶対精度			±15 秒					
繰り返し精度			±1.3 秒					
保護構造 *2			全閉自冷 IP44					
環境条件	使用周囲温度		0°C ~ 40°C (凍結しないこと)					
	使用周囲湿度		20%RH ~ 80%RH (結露しないこと)					
	取付け場所		・ 屋内で、腐食性または爆発性のガスのない所 ・ 風通しがよく、ほこり、ごみや湿気の少ない所 ・ 点検や清掃のしやすい所 ・ 標高 1000 m 以下 ・ 強磁場が発生しない所					
	保存環境		モータに通電しないで保管する場合は、次の環境を守ってください。 保存周囲温度：-20°C ~ +60°C (凍結しないこと) 保存周囲湿度：20%RH ~ 80%RH (結露しないこと)					
工作精度 *3	出力軸面振れ	mm	0.02					
	出力軸軸振れ	mm	0.04					
	出力軸と取付面の平行度	mm	-					
	出力軸と取付はめあい外径の同軸度	mm	0.08					
	出力軸と取付面の直角度	mm	0.08					
耐衝撃 *4	衝撃加速度 (フランジ面基準にて)		490 m/s ²					
	衝撃回数		2 回					
耐振動 *5	振動加速度 (フランジ面基準にて)		24.5 m/s ²					
組合せサーボバック			「組合せ一覧 (M-18 ページ)」を参照してください。					

*1. 振動階級 V15 とは、サーボモータ単体で定格回転時の振動振幅が 15 μm 以下であることを表します。

*2. 軸貫通部を除きます。また、専用ケーブルを使用した場合のみ、保護構造仕様を満たします。

*3. サーボモータの該当箇所については、下図を参照してください。各機種の精度については、各サーボモータの寸法図を参照してください。



*4. サーボモータの軸を水平方向に取り付けた場合、上下方向の衝撃に対する耐衝撃性は上表のとおりです。



*5. サーボモータの軸を水平方向に取り付けた場合、上下、左右、前後の3方向に対する耐振動は上表のとおりです。

また、サーボモータに加わる振動は、アプリケーションにより振動の強さが異なりますので振動加速度を確認してください。



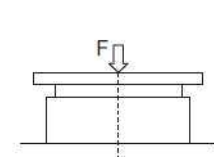
中容量シリーズ：定格

電圧		200 V					
形式 SGMCS-		45M	80M	1AM	80N	1EN	2ZN
定格出力 ^{*1}	W	707	1260	1730	1260	2360	3140
定格トルク ^{*1,*2}	N·m	45.0	80.0	110	80.0	150	200
瞬間最大トルク ^{*1}	N·m	135	240	330	240	450	600
ストールトルク ^{*1}	N·m	45.0	80.0	110	80.0	150	200
定格電流 ^{*1}	Arms	5.8	9.7	13.4	9.4	17.4	18.9
瞬間最大電流 ^{*1}	Arms	17.0	28.0	42.0	28.0	56.0	56.0
定格回転速度 ^{*1}	min ⁻¹	150			150		
最高回転速度 ^{*1}	min ⁻¹	300			300	250	
トルク定数	N·m/Arms	8.39	8.91	8.45	9.08	9.05	11.5
回転子慣性モーメント	$\times 10^{-4}$ kg·m ²	388	627	865	1360	2470	3060
定格パワーレート ^{*1}	kW/s	52.2	102	140	47.1	91.1	131
定格角加速度 ^{*1}	rad/s ²	1160	1280	1270	588	607	654
ヒートシンク	mm	750 × 750 × 45					
許容負荷慣性モーメント（回転子慣性モーメントの倍率）		3 倍					
許容荷重 ^{*3}	A	mm	33			37.5	
	許容スラスト荷重	N	9000			16000	
	許容モーメント荷重	N·m	180			350	

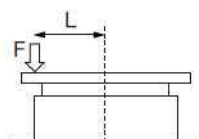
*1. サーボバックと組み合わせて運転し、電機子巻線温度が 20°C のときの値です。また、各値は代表値です。

*2. 定格トルクは表記寸法の鉄製ヒートシンクに取り付けた場合の周囲温度 40°C での連続許容トルク値を示します。

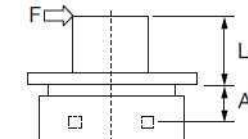
*3. サーボモータの運転中に加わるスラスト荷重、モーメント荷重は、下図のパターンに代表されます。表中の値を超えないように機械の設計を行ってください。



F を外力とすると
スラスト荷重 = $F + \text{負荷の質量}$
モーメント荷重 = 0



F を外力とすると
スラスト荷重 = $F + \text{負荷の質量}$
モーメント荷重 = $F \times L$



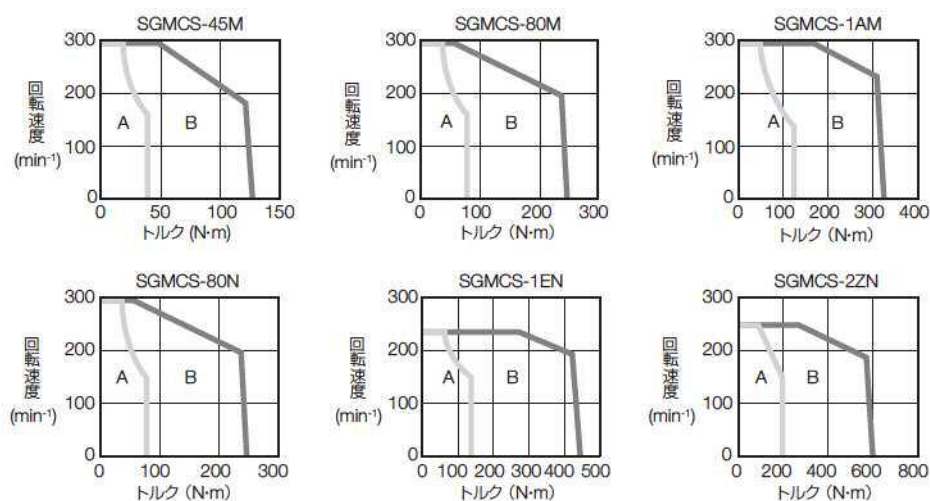
F を外力とすると
スラスト荷重 = 負荷の質量
モーメント荷重 = $F \times (L + A)$

(注) 本サーボモータに使用している軸受は、軸受の温度によって損失に変動があります（軸受の損失は、低温時に高くなります）。

中容量シリーズ：トルク－回転速度特性

A：連続使用領域

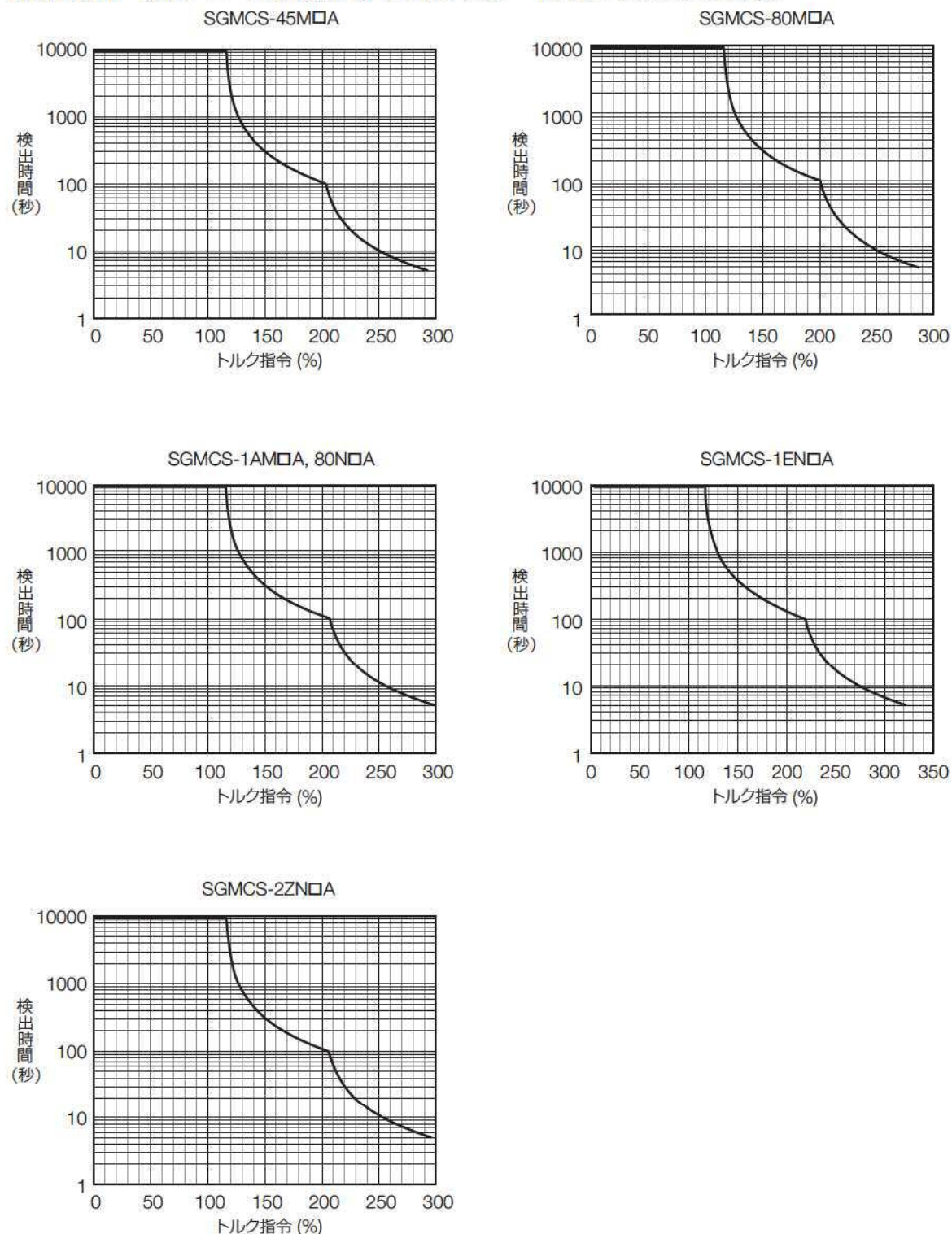
B：反復使用領域



- (注) 1. サーボパックと組み合わせて運転し、電機子巻線温度が 20°C のときの値です。また、各値は代表値です。
 2. 実効トルクが定格トルク以内であれば、反復使用領域内で使用可能です。
 3. 20 m を超えるサーボモータ主回路ケーブルについては、電圧降下が大きくなり、反復使用領域が狭くなるのでご注意ください。

中容量シリーズ：サーボモータの過負荷保護特性

過負荷検出レベルは、モータ周囲温度 40°C でホットスタートの条件で設定しています。



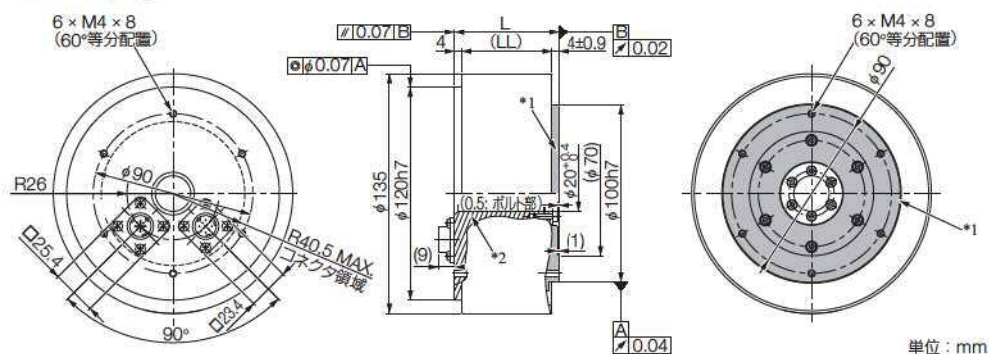
(注) 上記過負荷保護特性は 100% 以上の出力の連続使用を保証するものではありません。
実効トルクが「中容量シリーズ：トルク-回転速度特性 (63 ページ)」の連続使用領域内となるようにご使用ください。

外形寸法

小容量シリーズ

◆ SGMCS-□□B

・ フランジ仕様：1

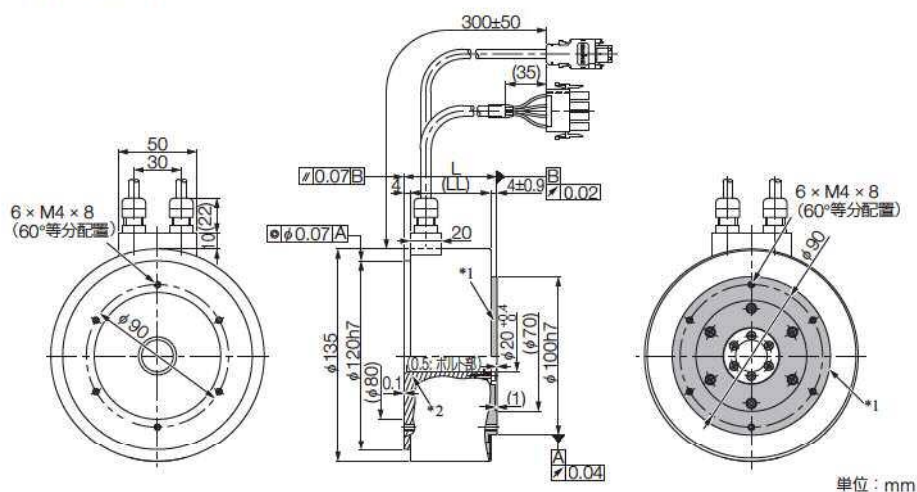


*1. 網掛け部は回転部を表します。

*2. 斜線部は非回転部を表します。

形式 SGMCS-	L	(LL)	概算質量 [kg]
02B□C11	59	51	4.8
05B□C11	88	80	5.8
07B□C11	128	120	8.2

・ フランジ仕様：4



*1. 網掛け部は回転部を表します。

*2. 斜線部は非回転部を表します。

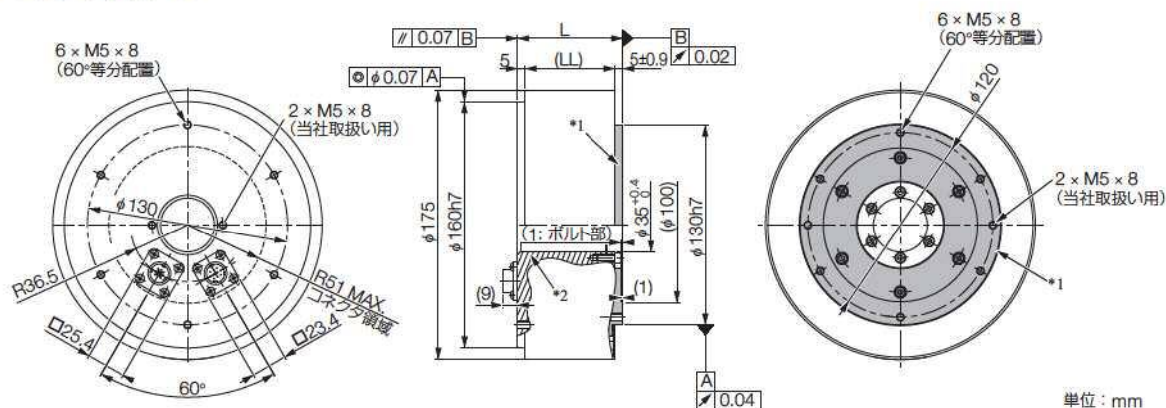
形式 SGMCS-	L	(LL)	概算質量 [kg]
02B□C41	59	51	4.8
05B□C41	88	80	5.8
07B□C41	128	120	8.2

コネクタについては、以下の項を参照してください。

コネクタ仕様 (71 ページ)

◆ SGMCS-□□C

・フランジ仕様：1

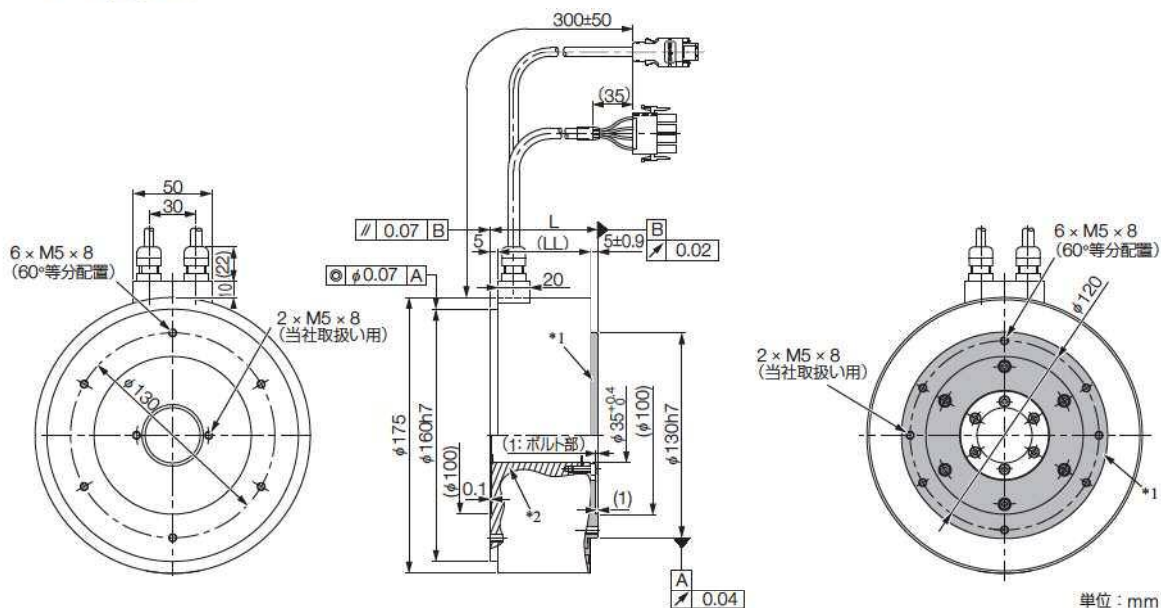


*1. 網掛け部は回転部を表します。

*2. 斜線部は非回転部を表します。

形式 SGMCS-	L	(LL)	概算質量 [kg]
04C□C11	69	59	7.2
10C□C11	90	80	10.2
14C□C11	130	120	14.2

・フランジ仕様：4



*1. 網掛け部は回転部を表します。

*2. 斜線部は非回転部を表します。

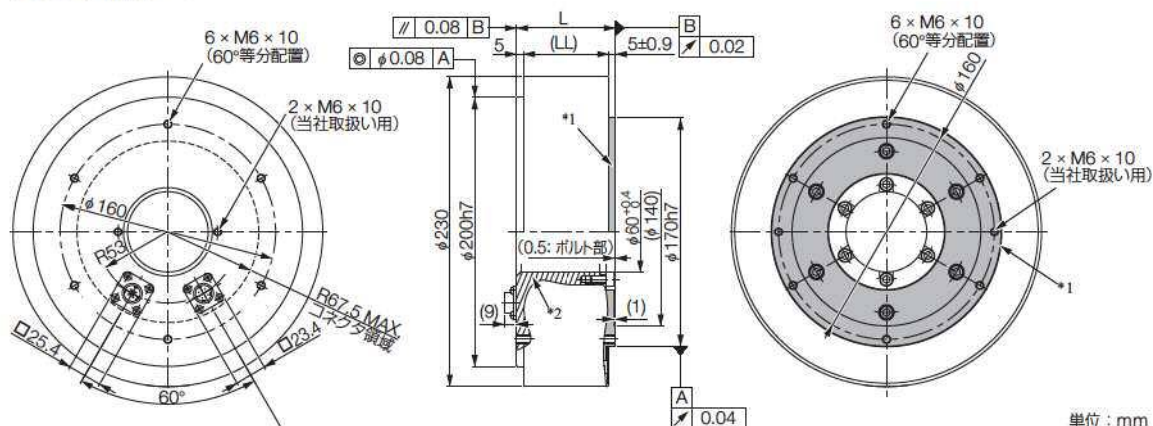
形式 SGMCS-	L	(LL)	概算質量 [kg]
04C□C41	69	59	7.2
10C□C41	90	80	10.2
14C□C41	130	120	14.2

コネクタについては、以下の項を参照してください。

コネクタ仕様 (71 ページ)

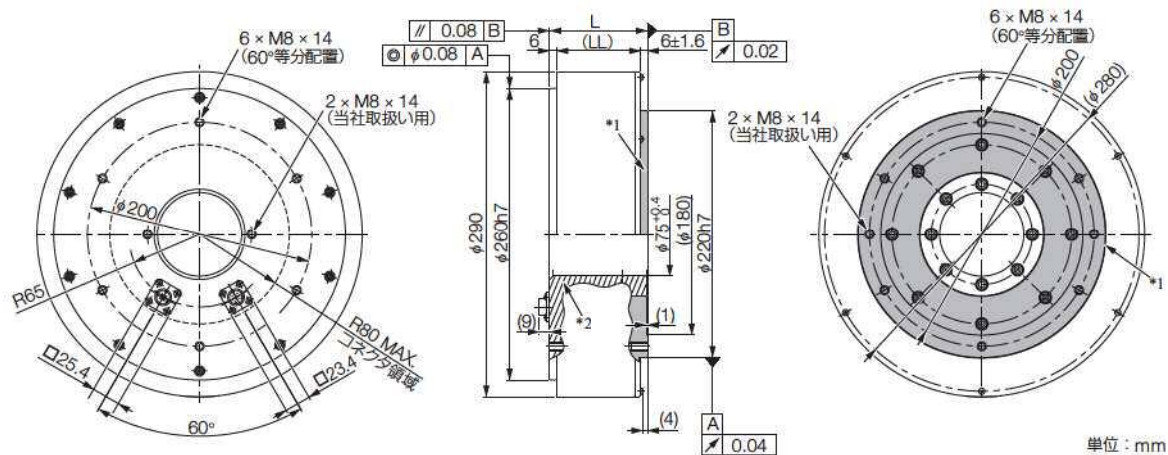
◆ SGMCS-□□D

・フランジ仕様：1



◆ SGMCS-□□E

・ フランジ仕様：1

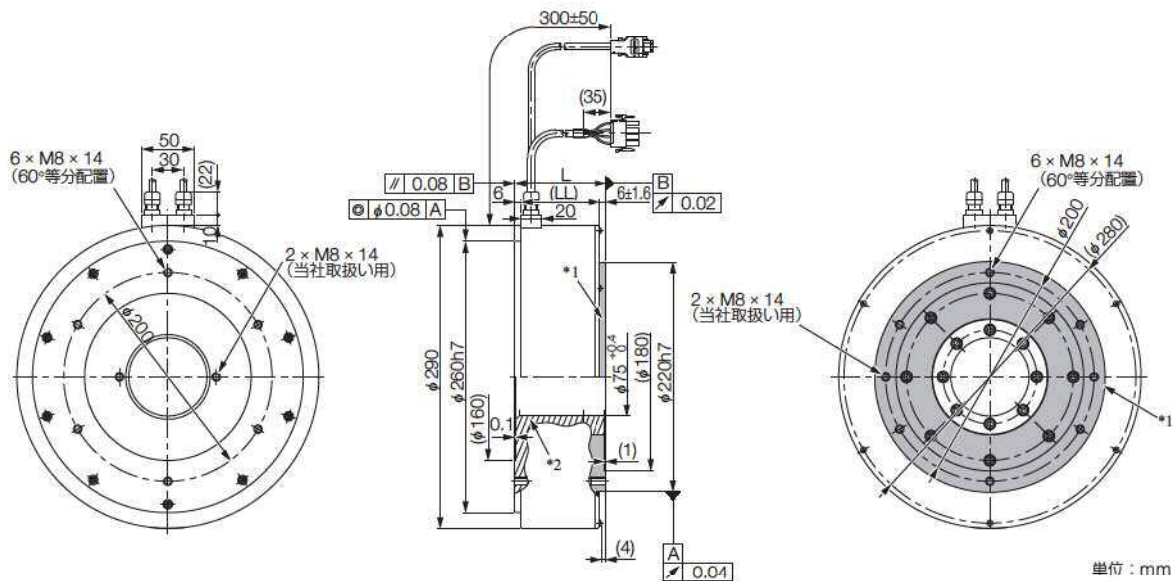


*1. 網掛け部は回転部を表します。

*2. 斜線部は非回転部を表します。

形式 SGMCS-	L	(LL)	概算質量 [kg]
16E□B11	88	76	26.0
35E□B11	112	100	34.0

・ フランジ仕様：4



*1. 網掛け部は回転部を表します。

*2. 斜線部は非回転部を表します。

形式 SGMCS-	L	(LL)	概算質量 [kg]
16E□B41	88	76	26.0
35E□B41	112	100	34.0

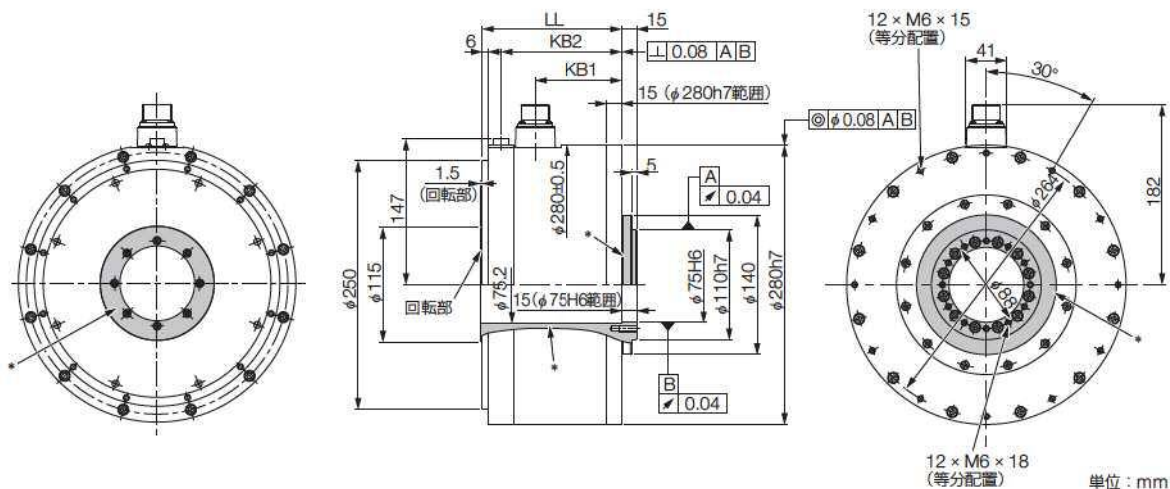
コネクタについては、以下の項を参照してください。

コネクタ仕様 (71 ページ)

中容量シリーズ

◆ SGMCS-□□M

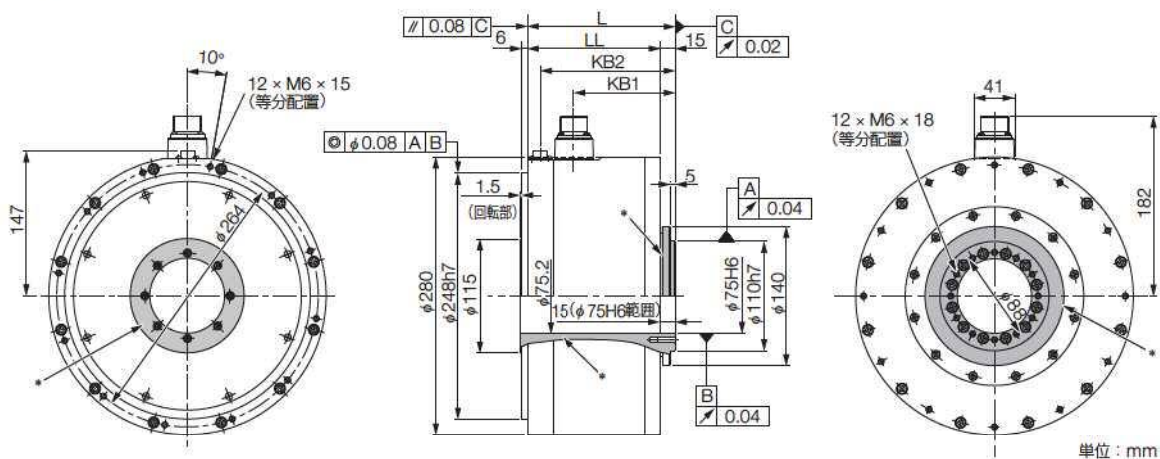
- ・ フランジ仕様：1



* 網掛け部は回転部を表します。

形式 SGMCS-	LL	KB1	KB2	概算質量 [kg]
45M□A11	141	87.5	122	38
80M□A11	191	137.5	172	45
1AM□A11	241	187.5	222	51

- ・ フランジ仕様：3



* 網掛け部は回転部を表します。

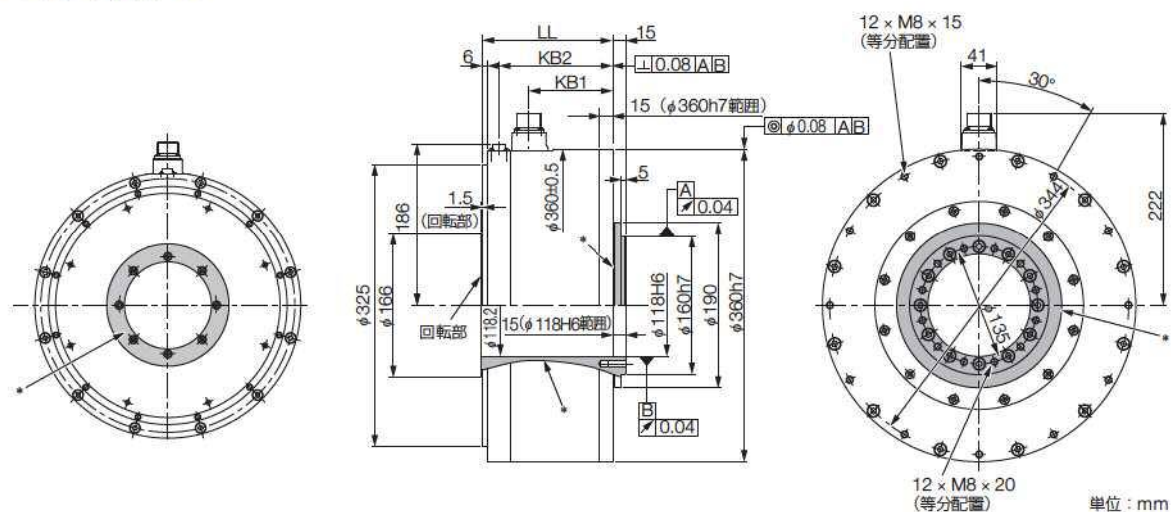
形式 SGMCS-	L	LL	KB1	KB2	概算質量 [kg]
45M□A31	150	135	102.5	137	38
80M□A31	200	185	152.5	187	45
1AM□A31	250	235	202.5	237	51

コネクタについては、以下の項を参照してください。

■ コネクタ仕様 (71 ページ)

◆ SGMCS-□□N

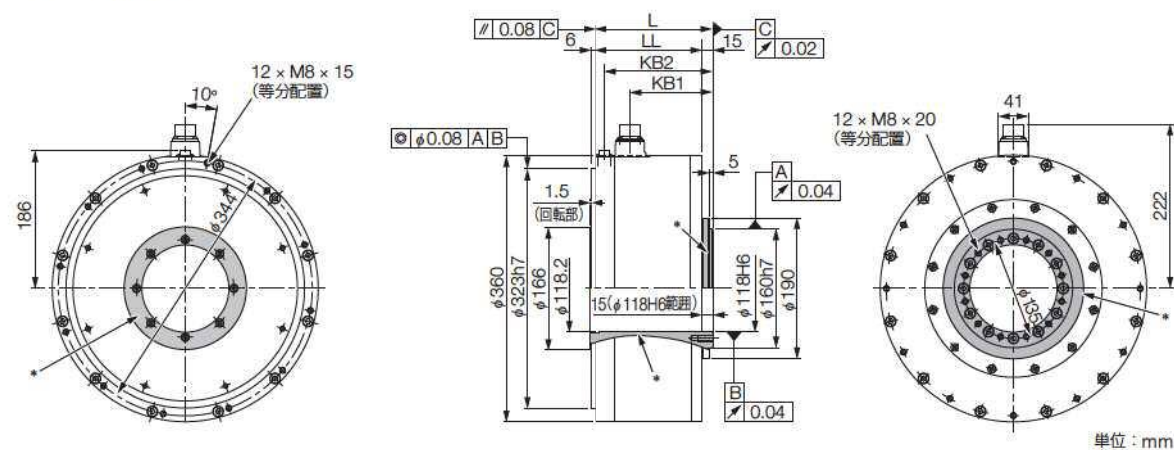
・ フランジ仕様：1



* 網掛け部は回転部を表します。

形式 SGMCS-	LL	KB1	KB2	概算質量 [kg]
80N□A11	151	98	132	50
1EN□A11	201	148	182	68
2ZN□A11	251	198	232	86

・ フランジ仕様：3



* 網掛け部は回転部を表します。

形式 SGMCS-	L	LL	KB1	KB2	概算質量 [kg]
80N□A31	160	145	113	147	50
1EN□A31	210	195	163	197	68
2ZN□A31	260	245	213	247	86

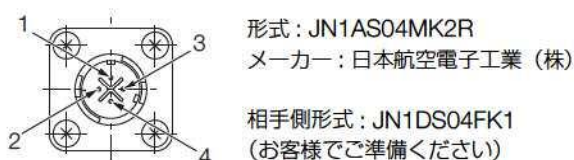
コネクタについては、以下の項を参照してください。

コネクタ仕様 (71 ページ)

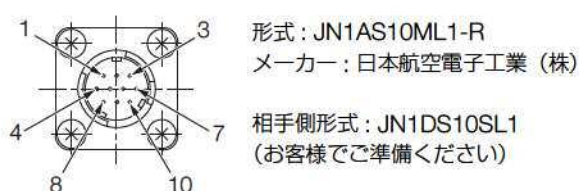
コネクタ仕様

◆ SGMCS-□□B, □□C, □□D, □□E : フランジ仕様 1 の場合

・ モータ側コネクタ仕様



・ エンコーダ側コネクタ仕様

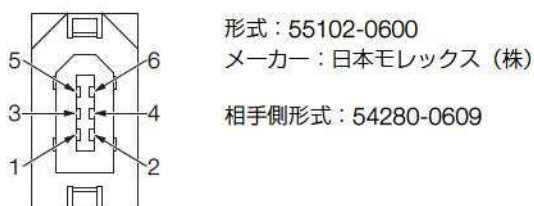


◆ SGMCS-□□B, □□C, □□D, □□E : フランジ仕様 4 の場合

・ モータ側コネクタ仕様

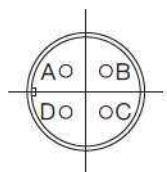


・ エンコーダ側コネクタ仕様



◆ SGMCS-□□M, □□N：フランジ仕様 1, 3 の場合

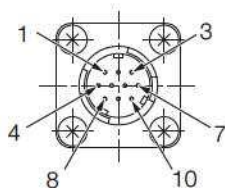
・ モータ側コネクタ仕様



形式：CE05-2A18-10PD
メーカー：第一電子工業（株）

相手側形式
プラグ：CE05-6A18-10SD-B-BSS
ケーブルクランプ：CE3057-10A-□ (D265)
〔安川コントロール（株）で取り扱っています。〕

・ エンコーダ側コネクタ仕様



形式：JN1AS10ML1
メーカー：日本航空電子工業（株）

相手側形式：JN1DS10SL1

SGMCV

形式の見方

SGMCV- 04 B E A 1 1

ダイレクトドライブ
サーボモータ
SGMCV

1+2桁

3桁

4桁

5桁

6桁

7桁

1+2桁目 定格トルク

記号	仕様
04	4 N・m
08	8 N・m
10	10 N・m
14	14 N・m
17	17 N・m
25	25 N・m

3桁目 サーボモータ 外径寸法

記号	仕様
B	φ135 mm
C	φ175 mm

4桁目 シリアルエンコーダ

記号	仕様
E	22ビット (1回転絶対値タイプ)
I	22ビット (多回転絶対値タイプ)

5桁目 設計順位

A

6桁目 フランジ

記号	取付け
1	反負荷側
4	反負荷側 (リード横出し)

7桁目 オプション

記号	仕様
1	オプションなし
5	高機械精度 (軸振れ・面振れ0.01 mm)

(注) ダイレクトドライブサーボモータは、保持ブレーキ付きは準備していません。

定格及び仕様

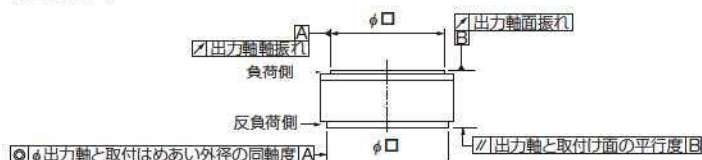
仕様表

電圧			200 V					
形式 SGMCV-			04B	10B	14B	08C	17C	25C
時間定格			連続					
耐熱クラス			A					
絶縁抵抗			DC 500 V, 10 MΩ 以上					
絶縁耐圧			AC 1500 V 1 分間					
励磁方式			永久磁石形					
取付け方式			フランジ形					
連結方式			直結					
回転方向			正転指令で負荷側から見て反時計回り (CCW)					
振動階級 *1			V15					
絶対精度			±15 秒					
繰り返し精度			±1.3 秒					
保護構造 *2			全閉自冷 IP42					
環境条件	使用周囲温度		0°C ～ 40°C (凍結しないこと)					
	使用周囲湿度		20%RH ～ 80%RH (結露しないこと)					
	取付け場所		・ 屋内で、腐食性または爆発性のガスのない所 ・ 風通しがよく、ほこり、ごみや湿気の少ない所 ・ 点検や清掃のしやすい所 ・ 標高 1000 m 以下 ・ 強磁場が発生しない所					
	保存環境		モータに通電しないで保管する場合は、次の環境を守ってください。 保存周囲温度：-20°C ～ +60°C (凍結しないこと) 保存周囲湿度：20%RH ～ 80%RH (結露しないこと)					
工作精度 *3	出力軸面振れ	mm	0.02 (0.01：高機械精度オプション)					
	出力軸軸振れ	mm	0.04 (0.01：高機械精度オプション)					
	出力軸と取付面の平行度	mm	0.07					
	出力軸と取付はめあい外径の同軸度	mm	0.07					
耐衝撃 *4	衝撃加速度 (フランジ面基準にて)		490 m/s ²					
	衝撃回数		2 回					
耐振動 *5	振動加速度 (フランジ面基準にて)		49 m/s ²					
組合せサーボバック			「組合せ一覧 (M-18 ページ)」を参照してください。					

*1. 振動階級 V15 とは、サーボモータ単体で定格回転時の振動振幅が 15 μ m 以下であることを表します。

*2. 中空穴部、モータ取付面、出力軸面、出力軸回転部すき間を除きます。また、専用ケーブルを使用した場合のみ、保護構造仕様を満たします。

*3. サーボモータの該当箇所については、下図を参照してください。各機械の精度については、各サーボモータの寸法図を参照してください。



*4. サーボモータの軸を水平方向に取り付けた場合、上下方向の衝撃に対する耐衝撃性は上表のとおりです。



*5. サーボモータの軸を水平方向に取り付けた場合、上下、左右、前後の3方向に対する耐振動は上表のとおりです。また、サーボモータに加わる振動は、アプリケーションにより振動の強さが異なりますので振動加速度を確認してください。



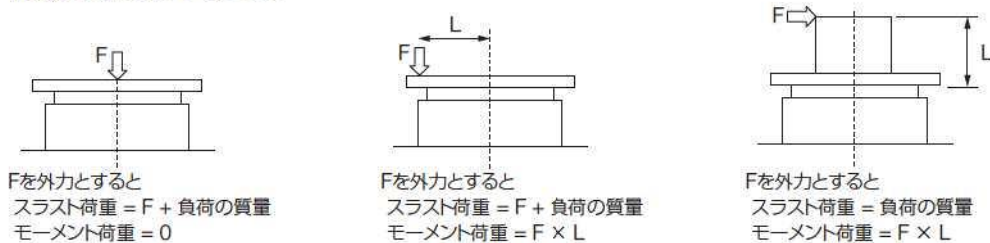
定格

電圧			200 V					
形式 SGMCV-			04B	10B	14B	08C	17C	25C
定格出力 *1	W		126	314	440	251	534	785
定格トルク *1,*2	N・m		4.00	10.0	14.0	8.00	17.0	25.0
瞬時最大トルク *1	N・m		12.0	30.0	42.0	24.0	51.0	75.0
ストールトルク *1	N・m		4.00	10.0	14.0	8.00	17.0	25.0
定格電流 *1	Arms		1.8	2.8	4.6	2.3	4.5	
瞬時最大電流 *1	Arms		5.6	8.9	14.1	7.3	14.7	13.9
定格回転速度 *1	min ⁻¹		300			300		
最高回転速度 *1	min ⁻¹		600			600		500
トルク定数	N・m/Arms		2.39	3.81	3.27	3.81	4.04	6.04
回転子慣性モーメント	×10 ⁻⁴ kg・m ²		16.2	25.2	36.9	56.5	78.5	111
定格パワーレート *1	kW/s		9.88	39.7	53.1	11.3	36.8	56.3
定格角加速度 *1	rad/s ²		2470	3970	3790	1420	2170	2250
ヒートシンク	mm		350 × 350 × 12			450 × 450 × 12		
許容負荷慣性モーメント (回転子慣性モーメントの倍率)			25 倍	40 倍	45 倍	15 倍	25 倍	25 倍
許容荷重 *3	許容スラスト荷重	N	1500			3300		
	許容モーメント荷重	N・m	45	55	65	92	98	110

*1. サーボバックと組み合わせて運転し、電機子巻線温度が 100℃ のときの値です。その他は 20℃ のときの値です。また、各値は代表値です。

*2. 定格トルクは表記寸法の鉄製ヒートシンクに取り付けた場合の周囲温度 40℃ での連続許容トルク値を示します。

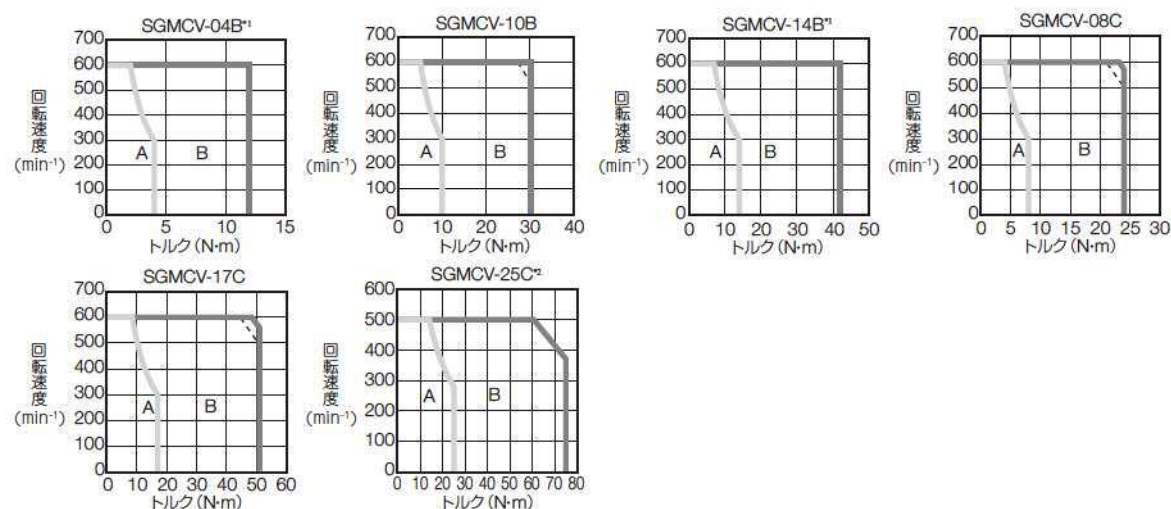
*3. サーボモータの運転中に加わるスラスト荷重、モーメント荷重は、下図のパターンに代表されます。表中の値を超えないように機械の設計を行ってください。



(注) 本サーボモータに使用している軸受は、軸受の温度によって損失に変動があります（軸受の損失は、低温時に高くなります）。

トルク-回転速度特性

A : 連続使用領域 (実線) : 三相200 V入力時及び単相230 V入力時
 B : 反復使用領域 (破線) : 単相200 V入力時



*1. 三相 200 V 及び単相 200 V で同一の特性となります。

*2. SGMCV-25C については、当社営業部門へお問い合わせください。

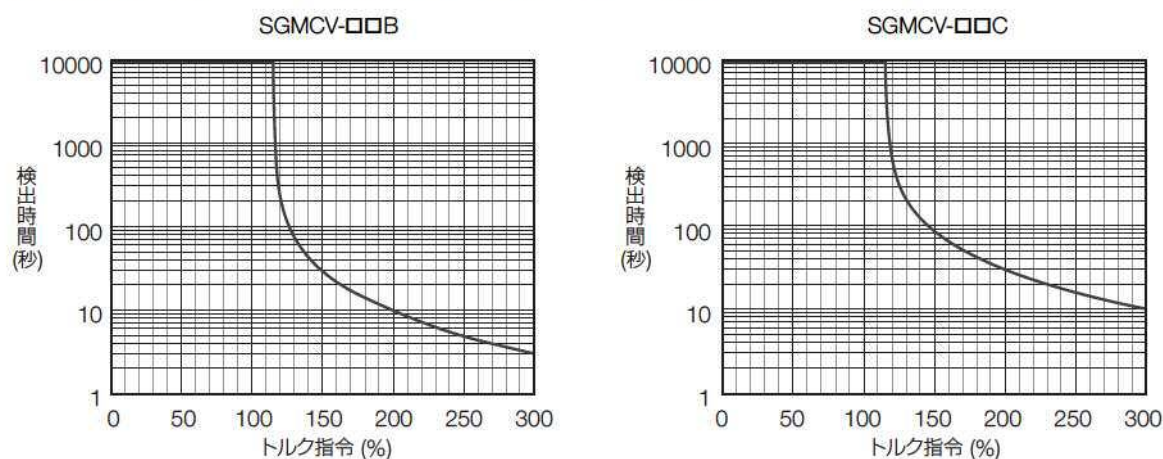
(注) 1. サーボバックと組み合わせて運転し、電機子巻線温度が 100°C のときの値です。また、各値は代表値です。

2. 電源電圧により反復使用領域の特性は変動します。

3. 20 m を超えるサーボモータ主回路ケーブルについては、電圧降下が大きくなり、反復使用領域が狭くなるのでご注意ください。

サーボモータの過負荷保護特性

過負荷検出レベルは、モータ周囲温度 40°C でホットスタートの条件で設定しています。



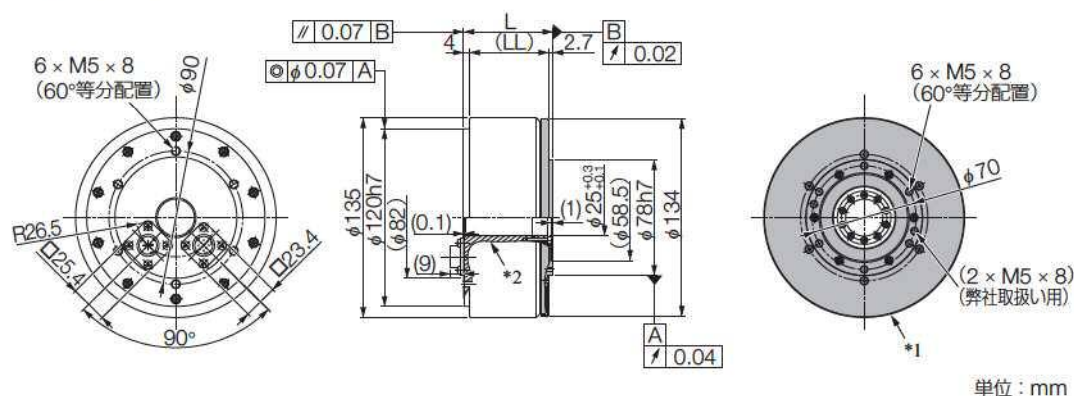
(注) 上記過負荷保護特性は 100% 以上の出力の連続使用を保証するものではありません。

実効トルクが「トルク-回転速度特性 (76 ページ)」の連続使用領域内となるようにご使用ください。

外形寸法

◆ SGMCV-□□B

・ フランジ仕様：1

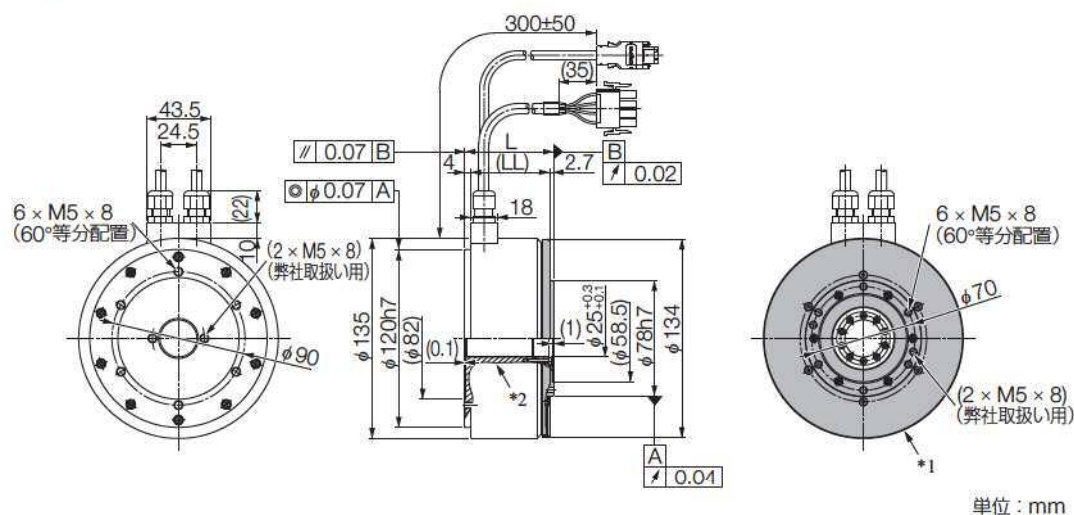


*1. 網掛け部は回転部を表します。

*2. 斜線部は非回転部を表します。

形式 SGMCV-	L	(LL)	概算質量 [kg]
04B□A11	60	53.3	5.0
10B□A11	85	78.3	6.5
14B□A11	115	108.3	9.0

・ フランジ仕様：4



*1. 網掛け部は回転部を表します。

*2. 斜線部は非回転部を表します。

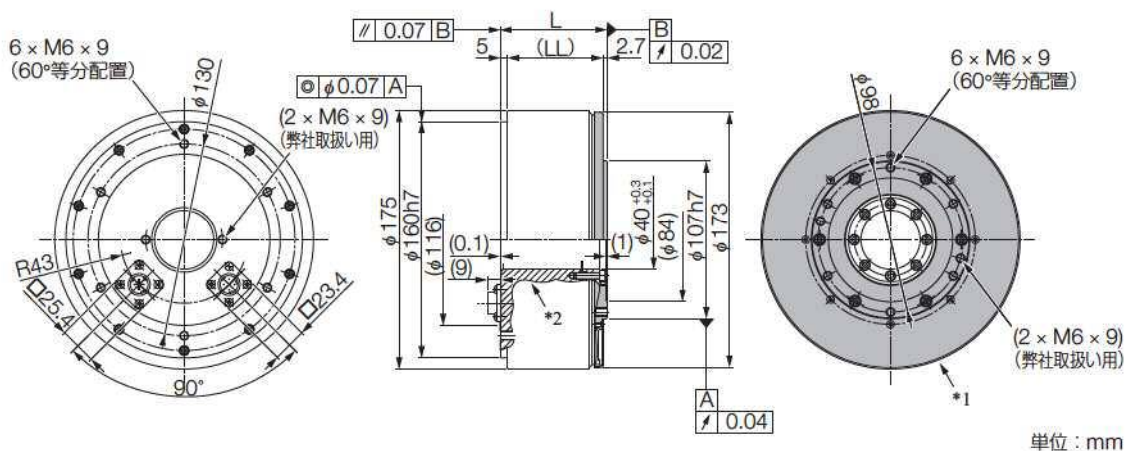
形式 SGMCV-	L	(LL)	概算質量 [kg]
04B□A41	60	53.3	5.0
10B□A41	85	78.3	6.5
14B□A41	115	108.3	9.0

コネクタについては、以下の項を参照してください。

コネクタ仕様 (79 ページ)

◆ SGMCV-□□C

・フランジ仕様：1

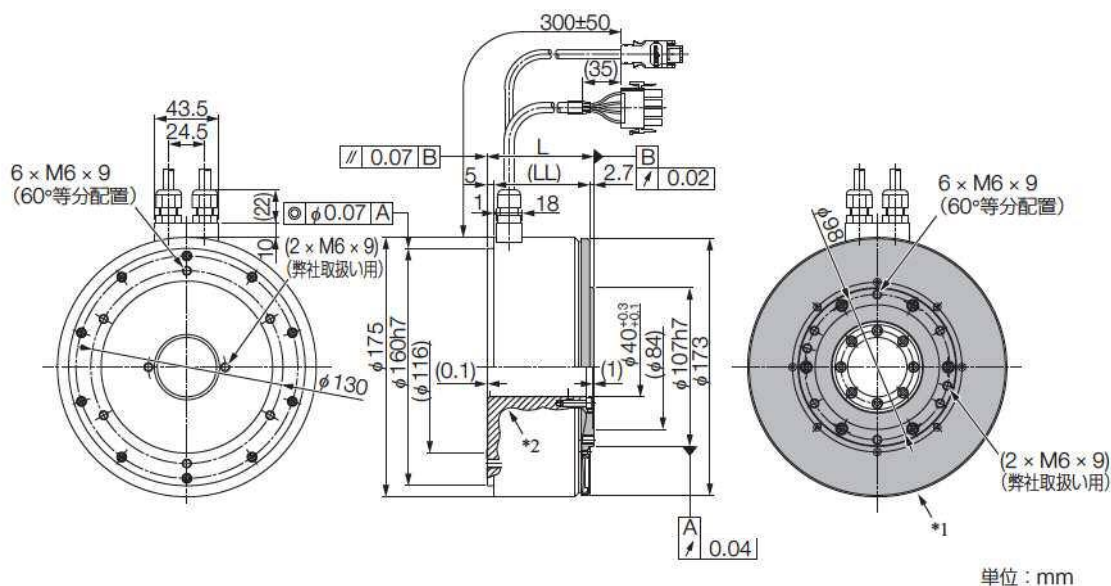


*1. 網掛け部は回転部を表します。

*2. 斜線部は非回転部を表します。

形式 SGMCV-	L	(LL)	概算質量 [kg]
08C□A11	73	65.3	9.0
17C□A11	87	79.3	11.0
25C□A11	117	109.3	15.0

・フランジ仕様：4



*1. 網掛け部は回転部を表します。

*2. 斜線部は非回転部を表します。

形式 SGMCV-	L	(LL)	概算質量 [kg]
08C□A41	73	65.3	9.0
17C□A41	87	79.3	11.0
25C□A41	117	109.3	15.0

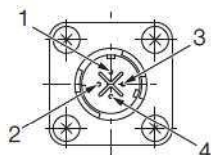
コネクタについては、以下の項を参照してください。

コネクタ仕様 (79 ページ)

コネクタ仕様

◆ フランジ仕様 1 の場合

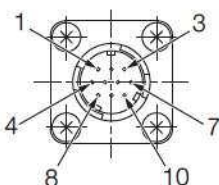
・ モータ側コネクタ仕様



形式：JN1AS04MK2R
メーカー：日本航空電子工業（株）

相手側形式：JN1DS04FK1
（お客様でご準備ください）

・ エンコーダ側コネクタ仕様

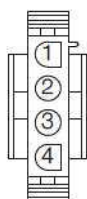


形式：JN1AS10ML1-R
メーカー：日本航空電子工業（株）

相手側形式：JN1DS10SL1
（お客様でご準備ください）

◆ フランジ仕様 4 の場合

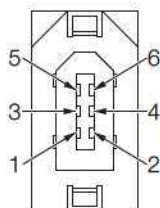
・ モータ側コネクタ仕様



形式
・ フラグ：350779-1
・ ピン：350561-3 または 350690-3 (No.1～3)
・ 接地ピン：350654-1 または 350669-1 (No.4)
メーカー：タイコエレクトロニクスジャパン（合）

相手側形式
・ キャップ：350780-1
・ ソケット：350570-3 または 350689-3

・ エンコーダ側コネクタ仕様



形式：55102-0600
メーカー：日本モレックス（株）

相手側形式：54280-0609

MEMO