リニアサーボモータ

SGLG モデル（コアレスモデル）.....82

SGLF モデル（コア付き F モデル）.....106

SGLT モデル（コア付き T モデル）.....146

SGLC モデル（シリンダモデル）.....167

SGLF モデル（コア付き F モデル）

形式の見方

SGLFW2 モデル

◆ 可動子

S G L F W 2 - 30 A 070 A T □

Linear Σシリーズ リニアサーボモータ

1桁 2桁 3+4桁 5桁 6+7+8桁 9桁 10桁 11桁

1桁目 モータタイプ

記号	仕様
F	コア付きFモデル

2桁目 種別記号

記号	仕様
W	可動子

3+4桁目 マグネット高さ

記号	仕様
30	30 mm
45	45 mm
90	90 mm
1D	135 mm

5桁目 電源電圧

記号	仕様
A	AC200 V

6+7+8桁目 可動子長さ

記号	仕様
070	70 mm
120	125 mm
200	205 mm
230	230 mm
380	384 mm

9桁目 設計順位

A

10桁目 センサ 仕様

記号	仕様
T	磁極センサなし，サーマルプロテクタ付き
S	磁極センサ付き，サーマルプロテクタ付き

11桁目 冷却方式

記号	仕様
なし	自冷
L	水冷*

(注) 形式の見方を説明するための情報です。すべての記号の組合せが存在するわけではありません。

* 水冷タイプの機種の詳細については，当社の営業窓口にお問い合わせください。

◆ 固定子

S G L F M 2 - 30 270 A

Linear Σシリーズ リニアサーボモータ

1桁 2桁 3+4桁 5+6+7桁 8桁

1桁目 モータタイプ

(可動子と同様)

2桁目 種別記号

記号	仕様
M	固定子

3+4桁目 マグネット高さ

(可動子と同様)

5+6+7桁目 固定子長さ

記号	仕様
270	270 mm
306	306 mm
450	450 mm
510	510 mm
630	630 mm
714	714 mm

8桁目 設計順位

A

SGLFW モデル

◆ 可動子

S G L F W - 20 A 090 A P □

Linear Σシリーズ リニアサーボモータ

1桁 2桁 3+4桁 5桁 6+7+8桁 9桁 10桁 11桁

1桁目 モータタイプ

記号	仕様
F	コア付きFモデル

2桁目 種別記号

記号	仕様
W	可動子

3+4桁目 マグネット高さ

記号	仕様
20	20 mm
35	36 mm
50	47.5 mm
1Z	95 mm

5桁目 電圧

記号	仕様
A	AC200 V

6+7+8桁目 可動子長さ

記号	仕様
090	91 mm
120	127 mm
200	215 mm
230	235 mm
380	395 mm

9桁目 設計順位

A, B …

10桁目 センサ 仕様

記号	仕様
P	磁極センサ付き
なし	磁極センサなし

11桁目 サーボモータ主回路ケーブルコネクタ

記号	仕様	該当機種
なし	タイコエレクトロニクス ジャパン（合）製コネクタ	全機種
D	インタコネクトロン製コネクタ	SGLFW-35, -50, -1Z□200B

（注）形式の見方を説明するための情報です。すべての記号の組合せが存在するわけではありません。

◆ 固定子

S G L F M - 20 324 A □

Linear Σシリーズ リニアサーボモータ

1桁 2桁 3+4桁 5+6+7桁 8桁 9桁

1桁目 モータタイプ

（可動子と同様）

2桁目 種別記号

記号	仕様
M	固定子

3+4桁目 マグネット高さ

（可動子と同様）

5+6+7桁目 固定子長さ

記号	仕様
324	324 mm
405	405 mm
540	540 mm
675	675 mm
756	756 mm
945	945 mm

8桁目 設計順位

A, B …

9桁目 オプション

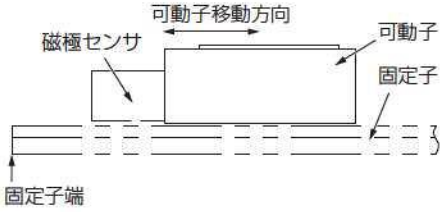
記号	仕様
なし	オプションなし
C	マグネットカバー付き

磁極センサ付き可動子に関する注意事項

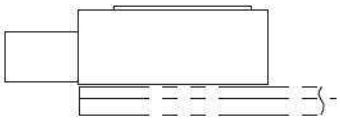
注記

磁極センサ付き可動子をご使用になる場合，磁極センサが固定子の外にはみ出さない位置で可動子を運転させる必要があります（下記の良い例を参照）。
このため，可動部分のストロークや固定子全長寸法を決める際には，必ず下表の可動子長さと磁極センサ長さを加えた全長（L 寸法）で決定してください。

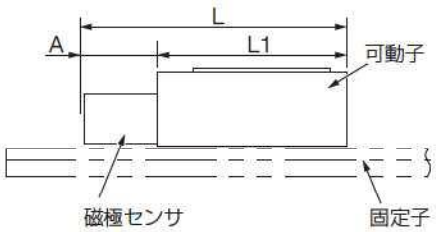
＜良い例＞



＜悪い例＞



◆ 磁極センサ付き可動子の全長寸法



可動子形式 SGLFW2-	可動子長さ L1 (mm)	磁極センサ長さ A (mm)	全長 L (mm)
30A070AS	70	29	99
30A120AS	125		154
30A230AS	230		259
45A200AS	205	34	239
45A380AS	384		418
90A200AS	205	34	239
90A380AS	384		418
1DA380AS	384	34	418

可動子形式 SGLFW-	可動子長さ L1 (mm)	磁極センサ長さ A (mm)	全長 L (mm)
20A090AP	91	22	113
20A120AP	127		149
35A120AP□	127	22	149
35A230AP□	235		257
50A200BP□	215	22	237
50A380BP□	395		417
1ZA200BP□	215	22	237
1ZA380BP	395		417

定格及び仕様：SGLFW2 モデル

仕様表

リニアサーボモータ可動子形式 SGLFW2-		30A			45A		90A		1DA
		070A□	120A□	230A□	200A□	380A□	200A□	380A□	380A□
時間定格		連続							
耐熱クラス		B							
絶縁抵抗		DC500 V，10 MΩ 以上							
絶縁耐圧		AC1500 V　1 分間							
励磁方式		永久磁石形							
冷却方式		自冷及び水冷 *							
保護構造		IP00							
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							
耐衝撃	衝撃加速度	196 m/s^2							
	衝撃回数	2 回							
耐振動	振動加速度	49 m/s^2（上下，左右，前後の 3 方向に対する耐振動です。）							

* 水冷タイプの機種の詳細については，当社の営業窓口にお問い合わせください。

定格

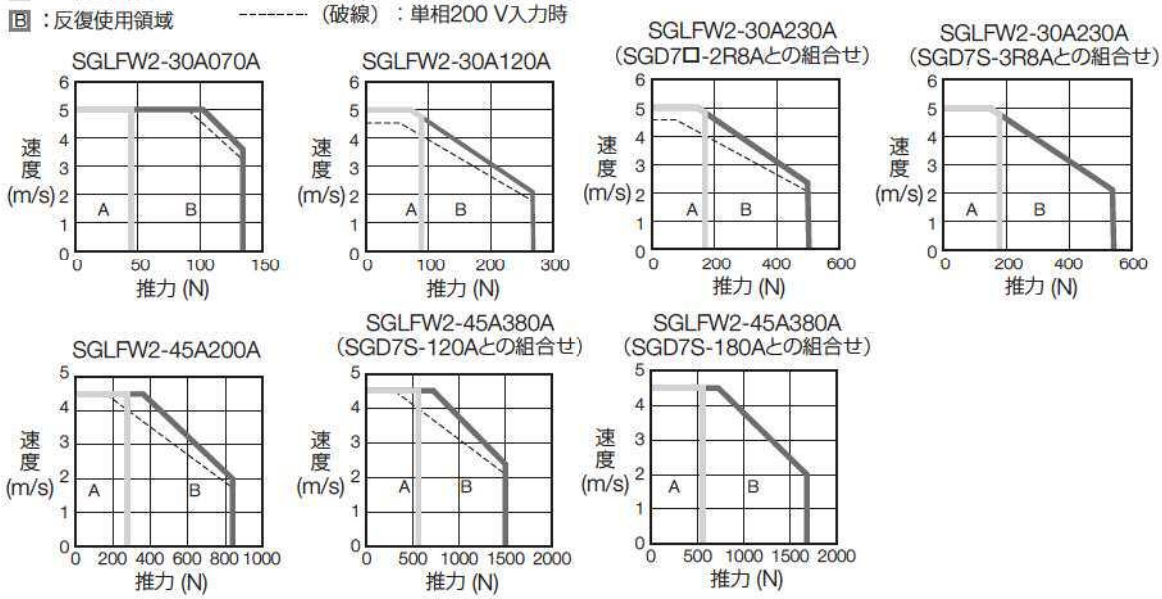
リニアサーボモータ可動子形式 SGLFW2-			30A				45A		
			070A□	120A□	230A□		200A□	380A□	
定格速度（速度制御時の基準速度） *1		m/s	4.0	4.0	4.0		4.0	4.0	
最高速度 *1		m/s	5.0	5.0	5.0		4.5	4.5	
定格推力 *1, *2		N	45	90	180	170	280	560	
最大推力 *1		N	135	270	540	500	840	1680	1500
定格電流 *1		Arms	1.4	1.5	2.9	2.8	4.4	8.7	
最大電流 *1		Arms	5.3	5.2	10.5	9.3	16.4	32.7	27.5
可動子質量		kg	0.50	0.90	1.7		2.9	5.5	
推力定数		N/Arms	33.3	64.5	64.5		67.5	67.5	
誘起電圧定数		Vrms/(m/s)/ 相	11.1	21.5	21.5		22.5	22.5	
モータ定数		N/√W	11.3	17.3	24.4		36.9	52.2	
電気的時定数		ms	7.6	7.3	7.3		19	19	
機械的時定数		ms	3.9	3.0	2.9		2.1	2.0	
熱抵抗（ヒートシンク付き）		K/W	2.62	1.17	0.79		0.60	0.44	
熱抵抗（ヒートシンクなし）		K/W	11.3	4.43	2.55		2.64	1.49	
磁気吸引力		N	200	630	1260		2120	4240	
組合せ固定子 SGLFM2-			30□□□A				45□□□A		
組合せシリアル変換ユニット JZDP-□□□□-			628	629	630		631	632	
組合せサーボパック	SGD7S-		1R6A	1R6A	3R8A	2R8A	5R5A	180A	120A
	SGD7W-		1R6A	1R6A	–	2R8A	5R5A	–	–

*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。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. 定格推力は下記寸法のアルミ製ヒートシンクに取り付けた場合の周囲温度 40°C での連続許容推力値を示します。
- ヒートシンク寸法
  - 150 × 100 × 10 mm：SGLFW2-30A070A
  - 254 × 254 × 10 mm：SGLFW2-30A120A，30A230A
  - 400 × 500 × 10 mm：SGLFW2-45A200A，45A380A

◆ 推力－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200 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. 実効推力が定格推力以内であれば，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。

定格

リニアサーボモータ可動子形式 SGLFW2-			90A		1DA
			200A□	380A□	380A□
定格速度（速度制御時の基準速度）*1		m/s	4.0	4.0	2.0
最高速度*1		m/s	4.0	4.0	2.5
定格推力*1, *2		N	560	1120	1680
最大推力*1		N	1680	3360	5040
定格電流*1		Arms	7.2	14.4	14.4
最大電流*1		Arms	26.9	53.9	53.9
可動子質量		kg	5.3	10.1	14.6
推力定数		N/Arms	82.0	82.0	123
誘起電圧定数		Vrms/(m/s)/ 相	27.3	27.3	41.0
モータ定数		N/√W	58.1	82.2	105
電気的時定数		ms	24	23	25
機械的時定数		ms	1.6	1.5	1.3
熱抵抗（ヒートシンク付き）		K/W	0.45	0.21	0.18
熱抵抗（ヒートシンクなし）		K/W	1.81	1.03	0.79
磁気吸引力		N	4240	8480	12700
組合せ固定子 SGLFM2-			90□□□A		1D□□□A
組合せシリアル変換ユニット JZDP-□□□□-			633	634	649
組合せサーボパック	SGD7S-		120A	200A	200A
	SGD7W-		–	–	–

*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。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。

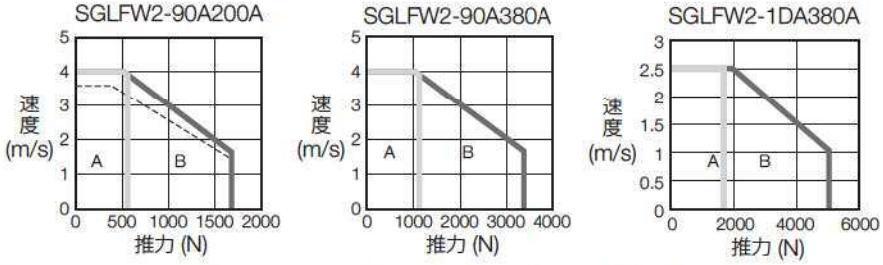
*2. 定格推力は下記寸法のアルミ製ヒートシンクに取り付けた場合の周囲温度 40°C での連続許容推力値を示します。

- ヒートシンク寸法
  - 400 × 500 × 10 mm：SGLFW2-90A200A
  - 609 × 762 × 10 mm：SGLFW2-90A380A
  - 900 × 762 × 10 mm：SGLFW2-1DA380A

◆ 推力－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200 V入力時

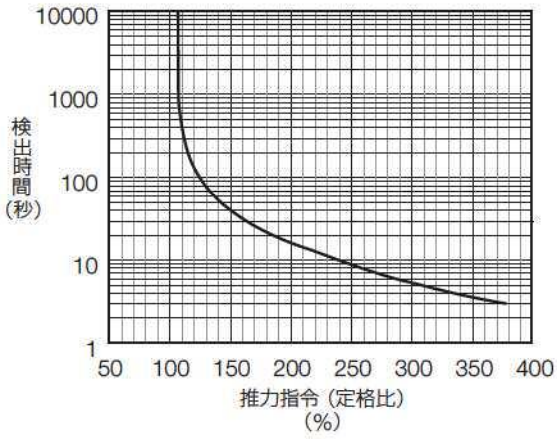


（注）1. サーボパックと組み合わせて運転し，電機子巻線温度が 100°C のときの値です。また，各値は代表値です。
2. 電源電圧により反復使用領域の特性は変動します。
3. 実効推力が定格推力以内であれば，反復使用領域内で使用可能です。
4. 20 m を超えるサーボモータ主回路ケーブルについては，電圧降下が大きくなり，反復使用領域が狭くなるのでご注意ください。

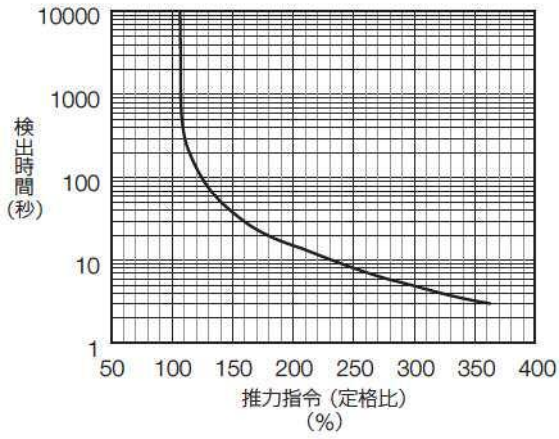
◆ サーボモータの過負荷保護特性

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。

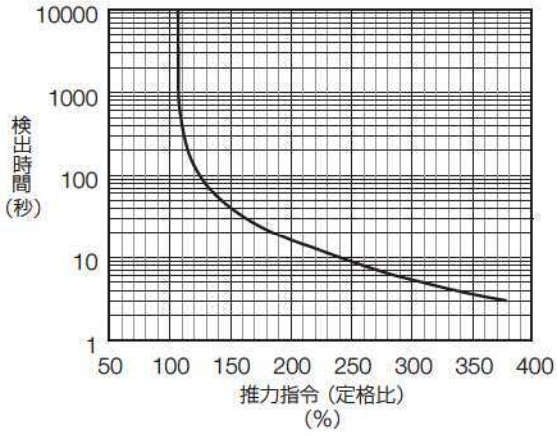
SGLFW2-30A070A



SGLFW2-30A120A, 230A



SGLFW2-45A, 90A, 1DA



（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「◆ 推力－速度特性（110，111 ページ）」の連続使用領域内となるようにご使用ください。

定格及び仕様：SGLFW モデル

仕様表

リニアサーボモータ可動子形式 SGLFW-		20A		35A		50A		1ZA	
		090A	120A	120A	230A	200B	380B	200B	380B
時間定格		連続							
耐熱クラス		B							
絶縁抵抗		DC500 V，10 MΩ 以上							
絶縁耐圧		AC1500 V 1 分間							
励磁方式		永久磁石形							
冷却方式		自冷							
保護構造		IP00							
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							
耐衝撃	衝撃加速度	196 m/s^2							
	衝撃回数	2 回							
耐振動	振動加速度	49 m/s^2（上下，左右，前後の 3 方向に対する耐振動です。）							

定格

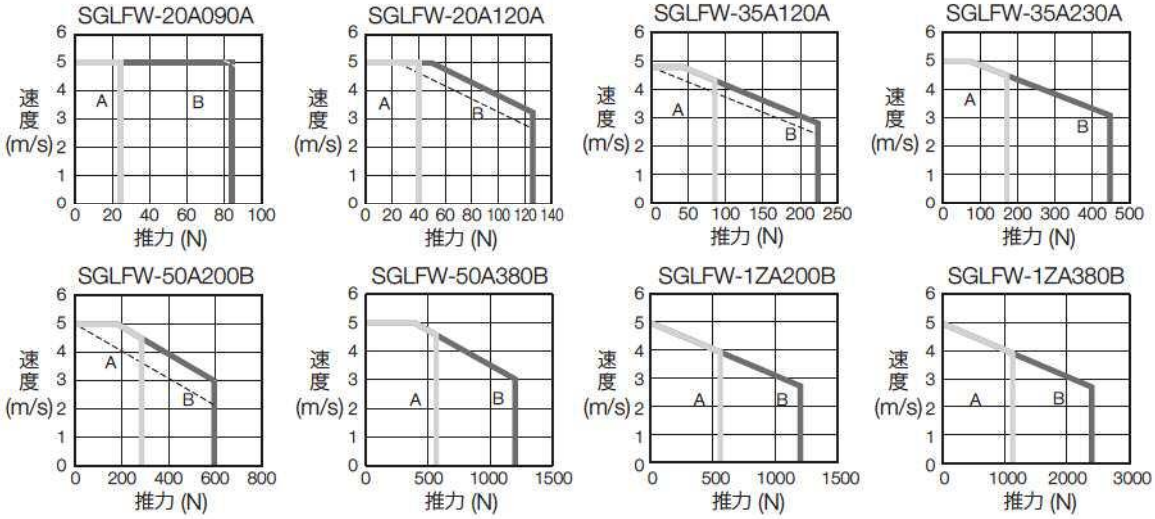
リニアサーボモータ可動子形式 SGLFW-		20A		35A		50A		1ZA	
		090A	120A	120A	230A	200B	380B	200B	380B
定格速度（速度制御時の基準速度）*1	m/s	5.0	3.5	2.5	3.0	1.5	1.5	1.5	1.5
最高速度*1	m/s	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.9	4.9
定格推力*1, *2	N	25	40	80	160	280	560	560	1120
最大推力*1	N	86	125	220	440	600	1200	1200	2400
定格電流*1	Arms	0.70	0.80	1.4	2.8	5.0	10.0	8.7	17.5
最大電流*1	Arms	3.0	2.9	4.4	8.8	12.4	25.0	21.6	43.6
可動子質量	kg	0.70	0.90	1.3	2.3	3.5	6.9	6.4	12
推力定数	N/Arms	36.0	54.0	62.4	62.4	60.2	60.2	69.0	69.0
誘起電圧定数	Vrms/(m/s)/ 相	12.0	18.0	20.8	20.8	20.1	20.1	23.0	23.0
モータ定数	N/√W	7.95	9.81	14.4	20.4	34.3	48.5	52.4	74.0
電気的時定数	ms	3.2	3.3	3.6	3.6	16	16	18	18
機械的時定数	ms	11	9.4	6.3	5.5	3.0	2.9	2.3	2.1
熱抵抗（ヒートシンク付き）	K/W	4.35	3.19	1.57	0.96	0.56	0.38	0.47	0.20
熱抵抗（ヒートシンクなし）	K/W	7.69	5.02	4.10	1.94	1.65	0.95	1.30	0.73
磁気吸引力	N	310	460	810	1590	1650	3260	3300	6520
組合せ固定子 SGLFM-		20□□□A□		35□□□A□		50□□□A□		1Z□□□A□	
組合せシリアル変換ユニット JZDP-□□□□-		017	018	019	020	181	182	183	184
組合せサーボパック	SGD7S-	1R6A	1R6A	1R6A	3R8A	5R5A	120A	120A	200A
	SGD7W-	1R6A	1R6A	1R6A	5R5A	5R5A	–	–	–

*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。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. 定格推力は下記寸法のアルミ製ヒートシンクに取り付けた場合の周囲温度 40°C での連続許容推力値を示します。
- ヒートシンク寸法
  - 125 × 125 × 13 mm : SGLFW-20A090A，20A120A
  - 254 × 254 × 25 mm : SGLFW-35A120A，35A230A
  - 400 × 500 × 40 mm : SGLFW-50A200B，50A380B，1ZA200B
  - 600 × 762 × 50 mm : SGLFW-1ZA380B

◆ 推力－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200 V入力時

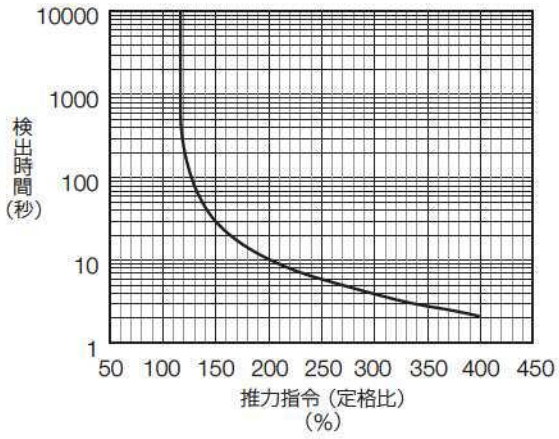


（注）1. サーボパックと組み合わせて運転し，電機子巻線温度が 100°C のときの値です。また，各値は代表値です。
2. 電源電圧により反復使用領域の特性は変動します。
3. 実効推力が定格推力以内であれば，反復使用領域内で使用可能です。
4. 20 m を超えるサーボモータ主回路ケーブルについては，電圧降下が大きくなり，反復使用領域が狭くなるのでご注意ください。

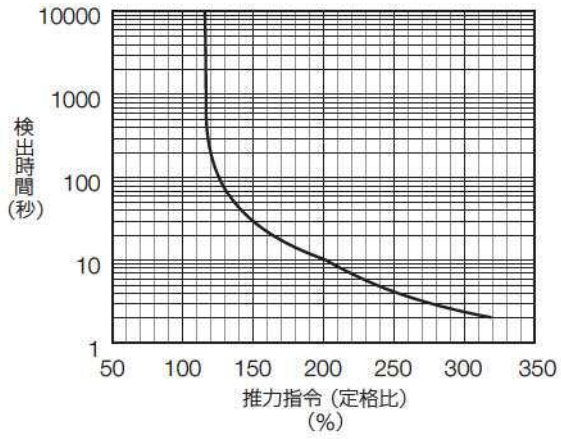
◆ サーボモータの過負荷保護特性

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。

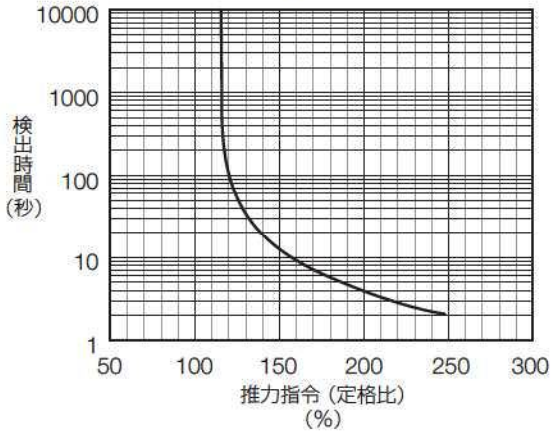
SGLFW-20A



SGLFW-35A



SGLFW-50A, 1ZA

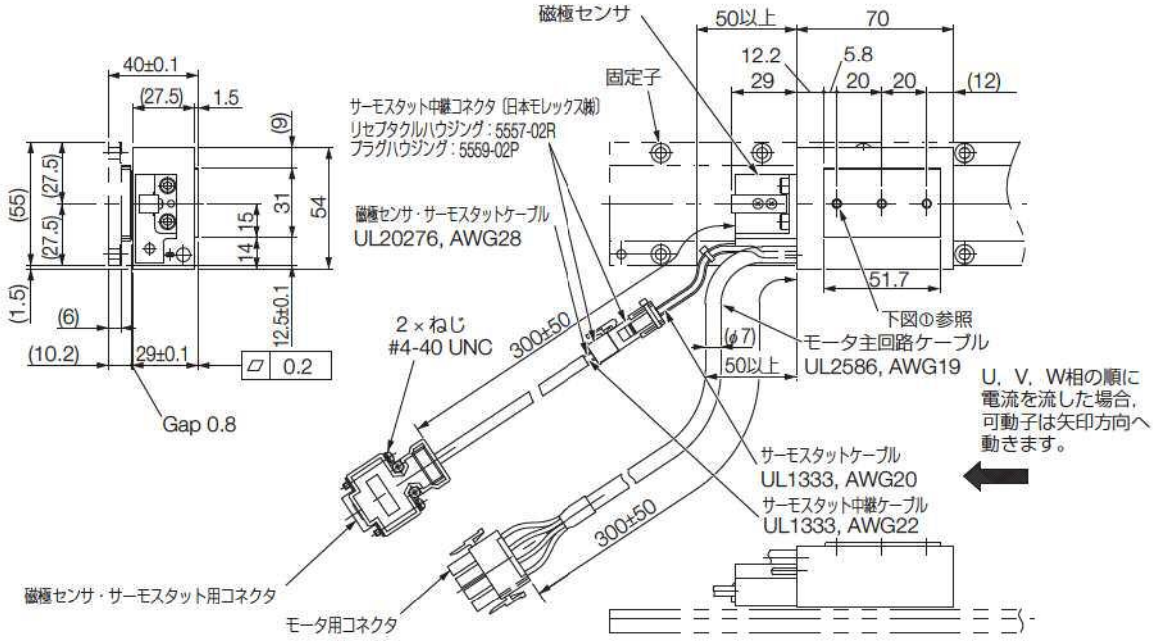


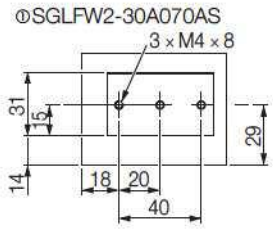
（注）上記過負荷保護特性は 100% 以上の出力の連続使用を保証するものではありません。実効トルクが「◆ 推力－速度特性（114 ページ）」の連続使用領域内となるようにご使用ください。

外形寸法

SGLFW2-30

◆ 磁極センサ付き可動子：SGLFW2-30A070AS

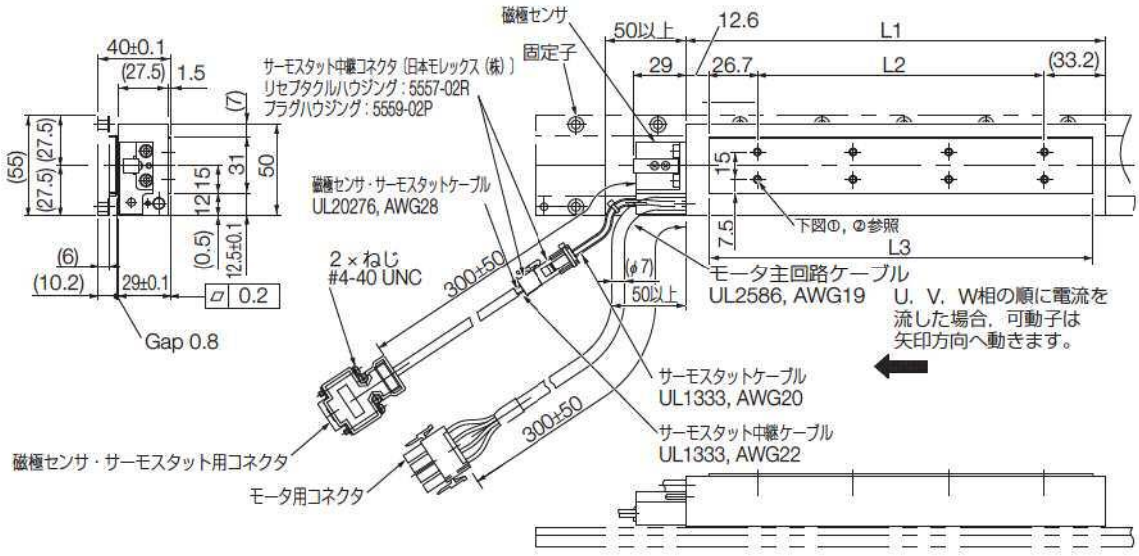


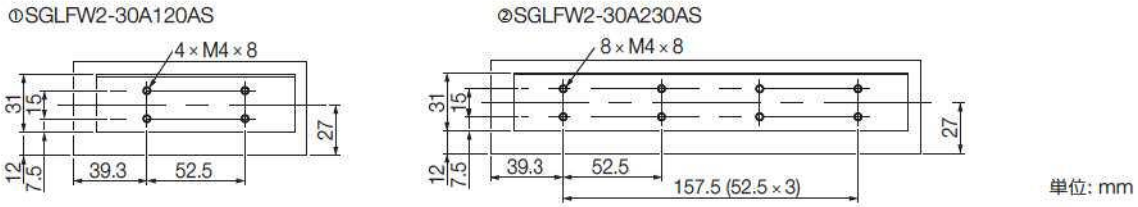


概算質量：0.5 kg
単位：mm

センサ接続ケーブルとモータ主回路ケーブルのコネクタ仕様については，以下の項を参照してください。
☞ ◆ 磁極センサ付き可動子 SGLFW2-30，45（141 ページ）

◆ 磁極センサ付き可動子：SGLFW2-30A□□□AS



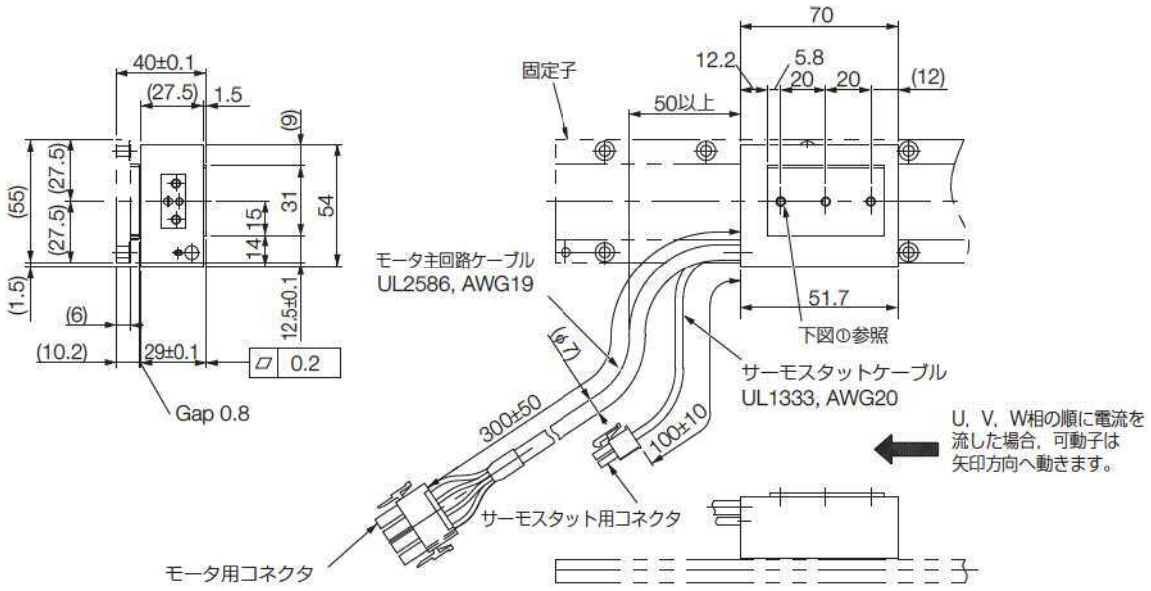


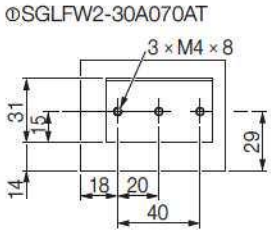
可動子形式 SGLFW2-	L1	L2	L3	概算質量 [kg]
30A120AS	125	52.5	105.9	0.9
30A230AS	230	157.5	210.9	1.7

センサ接続ケーブルとモータ主回路ケーブルのコネクタ仕様については，以下の項を参照してください。

☞ ◆ 磁極センサ付き可動子 SGLFW2-30，45（141 ページ）

◆ 磁極センサなし可動子：SGLFW2-30A070AT



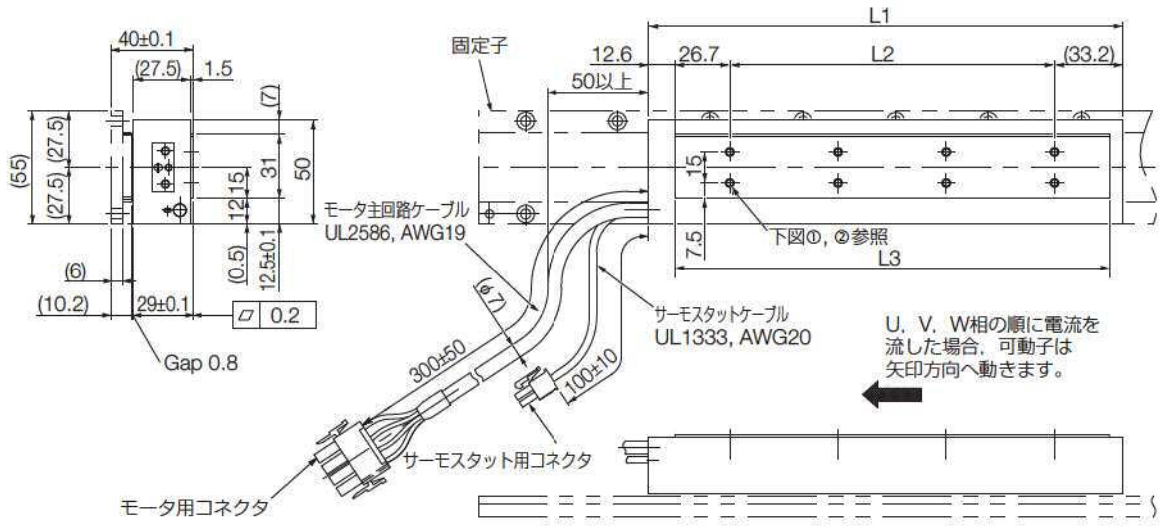


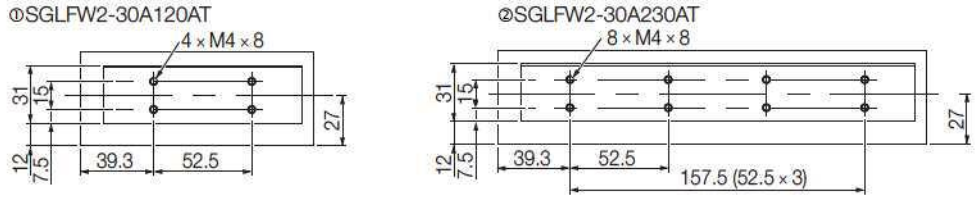
概算質量: 0.5 kg
単位: mm

センサ接続ケーブルとモータ主回路ケーブルのコネクタ仕様については，以下の項を参照してください。

☞ ◆ 磁極センサなし可動子 SGLFW2-30，45（142 ページ）

◆ 磁極センサなし可動子：SGLFW2-30A□□□AT





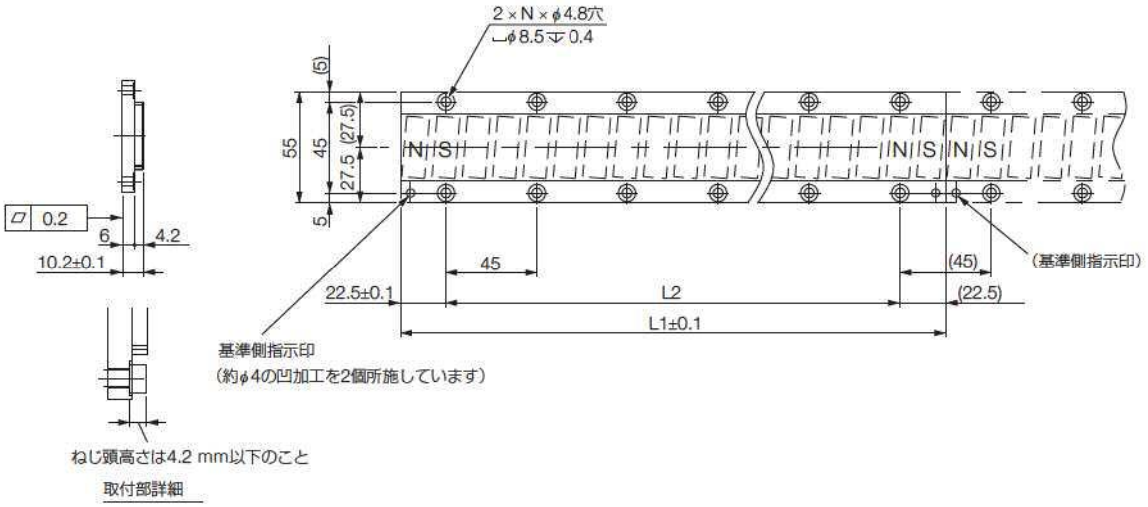
単位: mm

可動子形式 SGLFW2-	L1	L2	L3	概算質量 [kg]
30A120AT	125	52.5	105.9	0.9
30A230AT	230	157.5	210.9	1.7

センサ接続ケーブルとモータ主回路ケーブルのコネクタ仕様については，以下の項を参照してください。

☞ ◆ 磁極センサなし可動子 SGLFW2-30，45（142 ページ）

◆ 固定子：SGLFM2-30□□□A



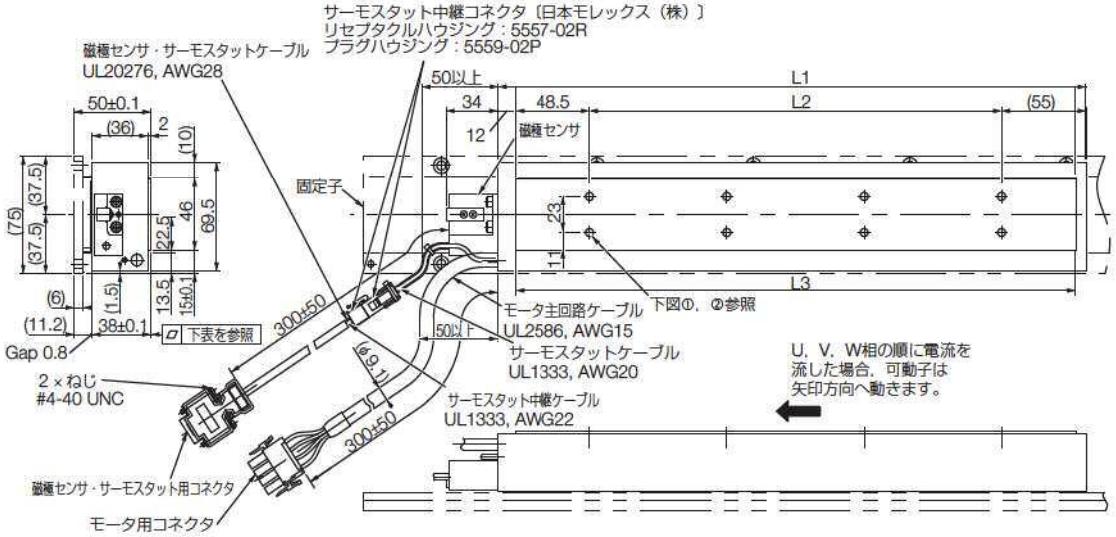
単位: mm

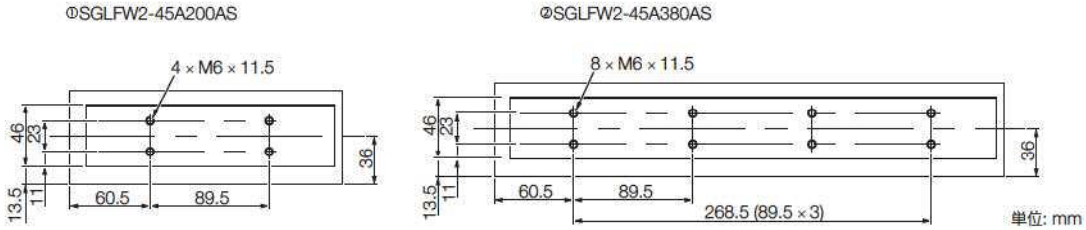
（注）固定子は連結することが可能です。その場合，上図のように基準側指示印を同一方向にそろえてご使用ください。

固定子形式 SGLFM2-	L1 ± 0.1	L2	N	概算質量 [kg]
30270A	270	225 (45 × 5)	6	0.9
30450A	450	405 (45 × 9)	10	1.5
30630A	630	585 (45 × 13)	14	2.0

SGLFW2-45

◆ 磁極センサ付き可動子：SGLFW2-45A□□□AS



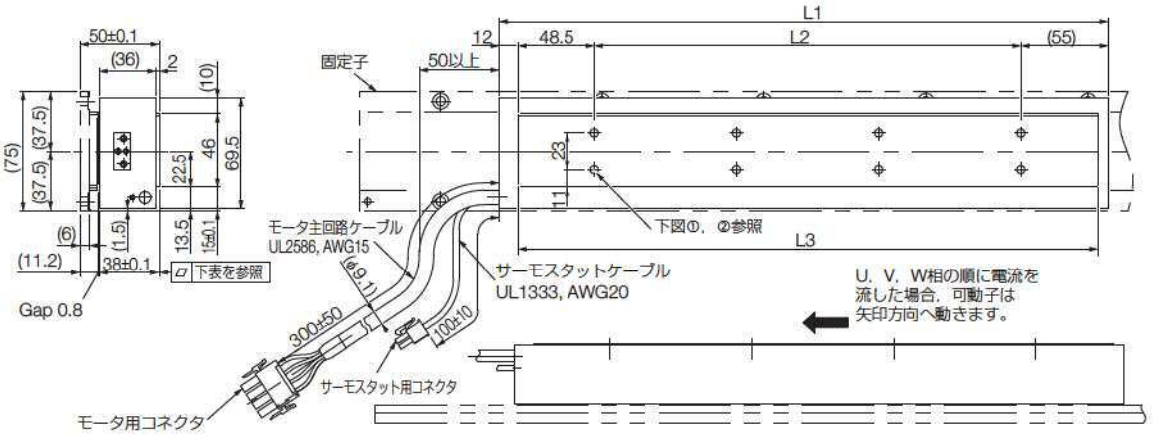


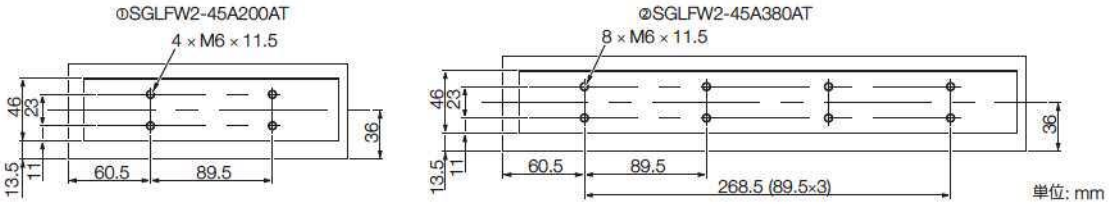
可動子形式 SGLFW2-	L1	L2	L3	平面度	概算質量 [kg]
45A200AS	205	89.5	187	0.2	2.9
45A380AS	384	268.5	365.5	0.3	5.5

センサ接続ケーブルとモータ主回路ケーブルのコネクタ仕様については，以下の項を参照してください。

☞ ◆ 磁極センサ付き可動子 SGLFW2-30，45（141 ページ）

◆ 磁極センサなし可動子：SGLFW2-45A□□□AT

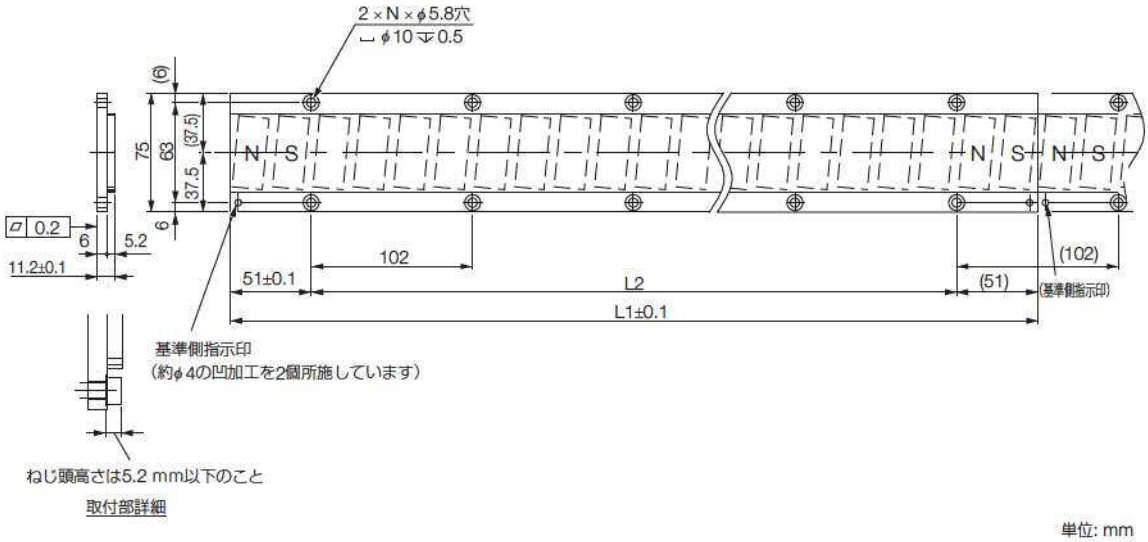




可動子形式 SGLFW2-	L1	L2	L3	平面度	概算質量 [kg]
45A200AT	205	89.5	187	0.2	2.9
45A380AT	384	268.5	365.5	0.3	5.5

センサ接続ケーブルとモータ主回路ケーブルのコネクタ仕様については，以下の項を参照してください。
☞ ◆ 磁極センサなし可動子 SGLFW2-30，45（142 ページ）

◆ 固定子 : SGLFM2-45□□□A



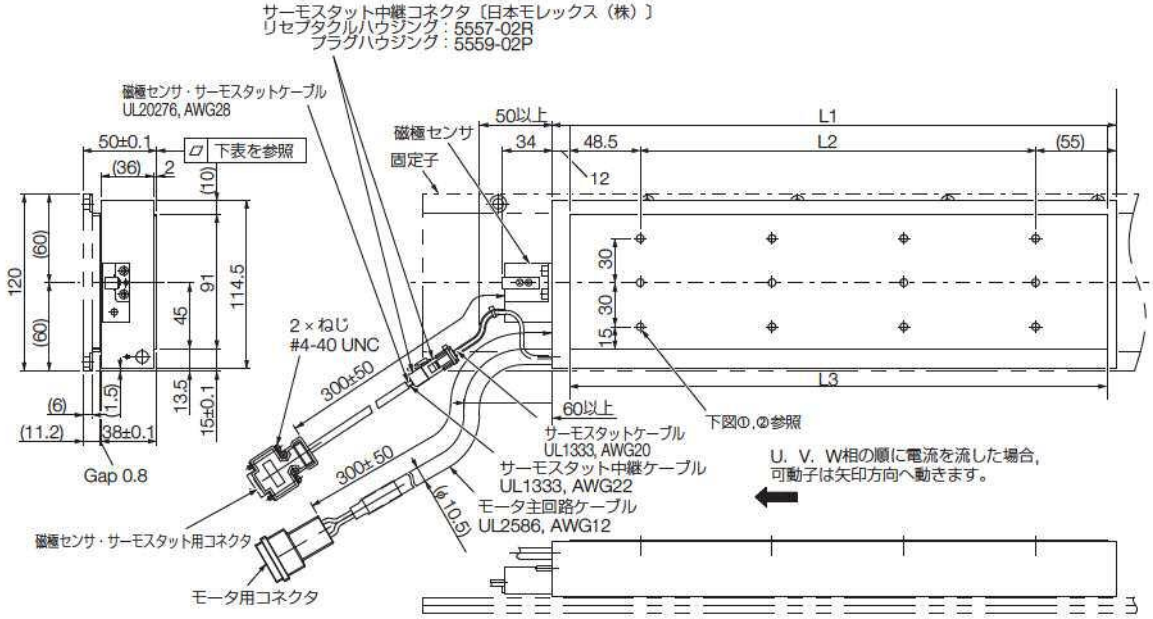
単位: mm

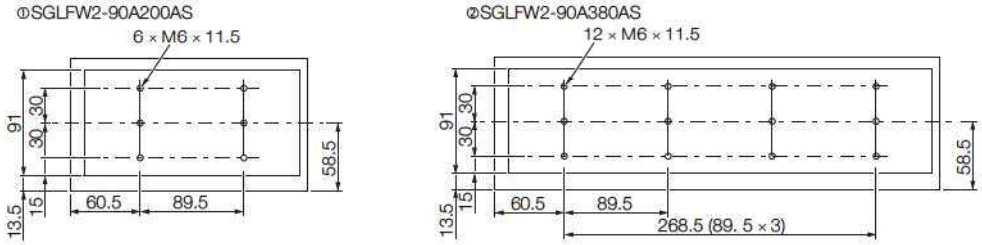
(注) 固定子は連結することが可能です。その場合，上図のように基準側指示印を同一方向にそろえてご使用ください。

固定子形式 SGLFM2-	L1 ±0.1	L2	N	概算質量 [kg]
45306A	306	204 (102 × 2)	3	1.5
45510A	510	408 (102 × 4)	5	2.5
45714A	714	612 (102 × 6)	7	3.4

SGLFW2-90

◆ 磁極センサ付き可動子：SGLFW2-90A□□□AS





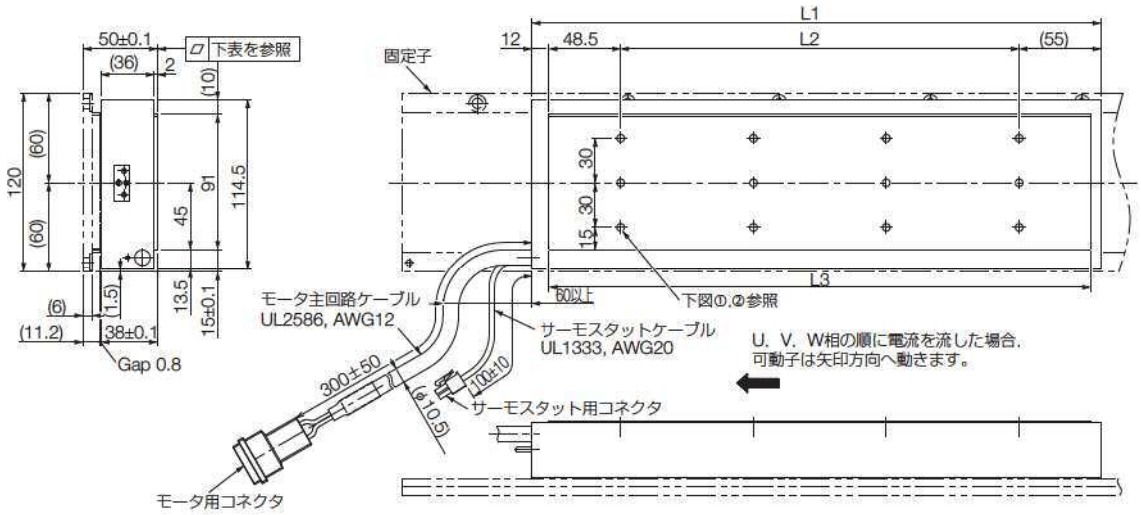
単位: mm

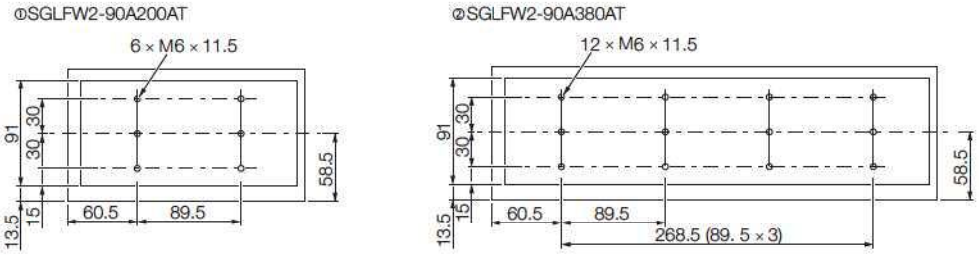
可動子形式 SGLFW2-	L1	L2	L3	平面度	概算質量 [kg]
90A200AS	205	89.5	187	0.2	5.3
90A380AS	384	268.5	365.5	0.3	10.1

センサ接続ケーブルとモータ主回路ケーブルのコネクタ仕様については，以下の項を参照してください。

☞ ◆ 磁極センサ付き可動子 SGLFW2-90，1D（142 ページ）

◆ 磁極センサなし可動子：SGLFW2-90A□□□AT





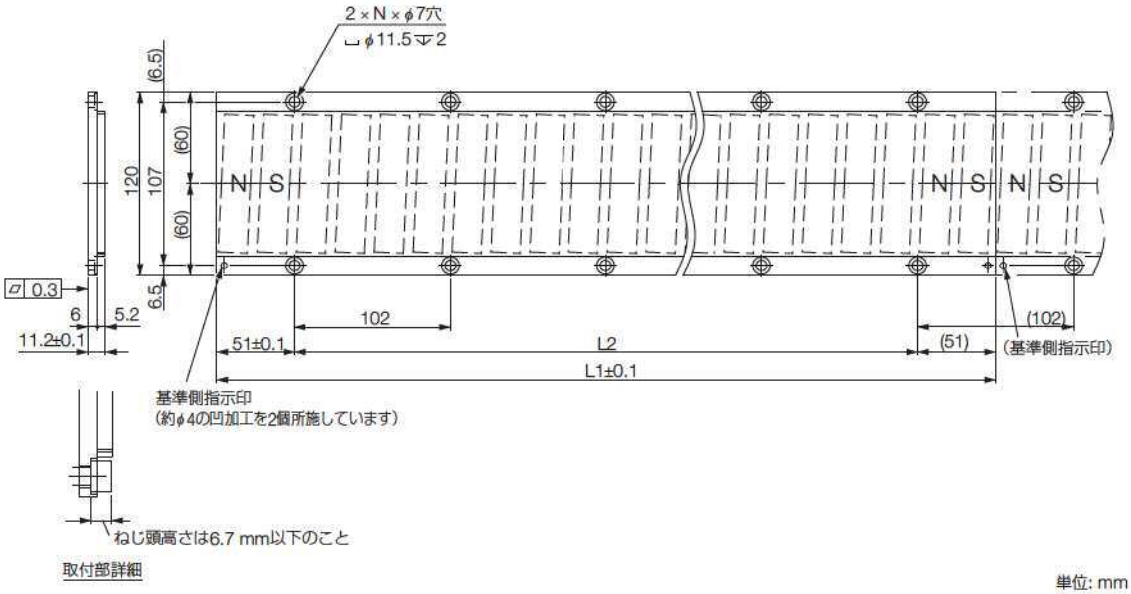
単位: mm

可動子形式 SGLFW2-	L1	L2	L3	平面度	概算質量 [kg]
90A200AT	205	89.5	187	0.2	5.3
90A380AT	384	268.5	365.5	0.3	10.1

センサ接続ケーブルとモータ主回路ケーブルのコネクタ仕様については，以下の項を参照してください。

☞ ◆ 磁極センサなし可動子 SGLFW2-90，1D（143 ページ）

◆ 固定子：SGLFM2-90□□□A



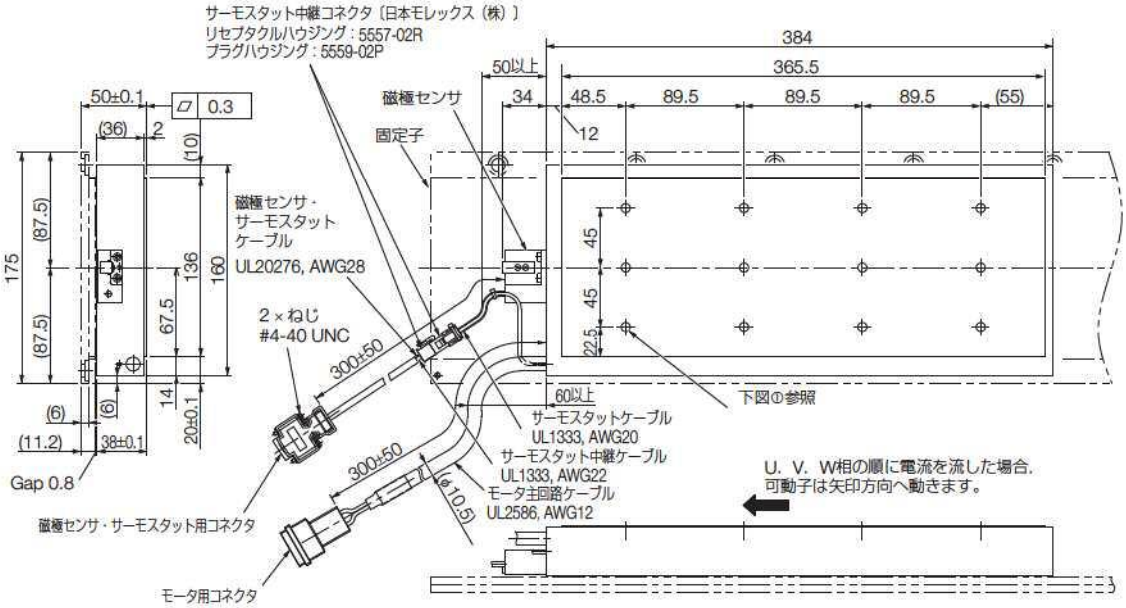
単位: mm

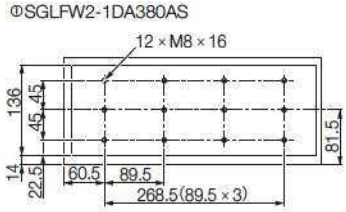
(注) 固定子は連結することが可能です。その場合，上図のように基準側指示印を同一方向にそろえてご使用ください。

固定子形式 SGLFM2-	L1±0.1	L2	N	概算質量 [kg]
90306A	306	204 (102 × 2)	3	2.6
90510A	510	408 (102 × 4)	5	4.2
90714A	714	612 (102 × 6)	7	5.9

SGLFW2-1D

◆ 磁極センサ付き可動子：SGLFW2-1DA380AS

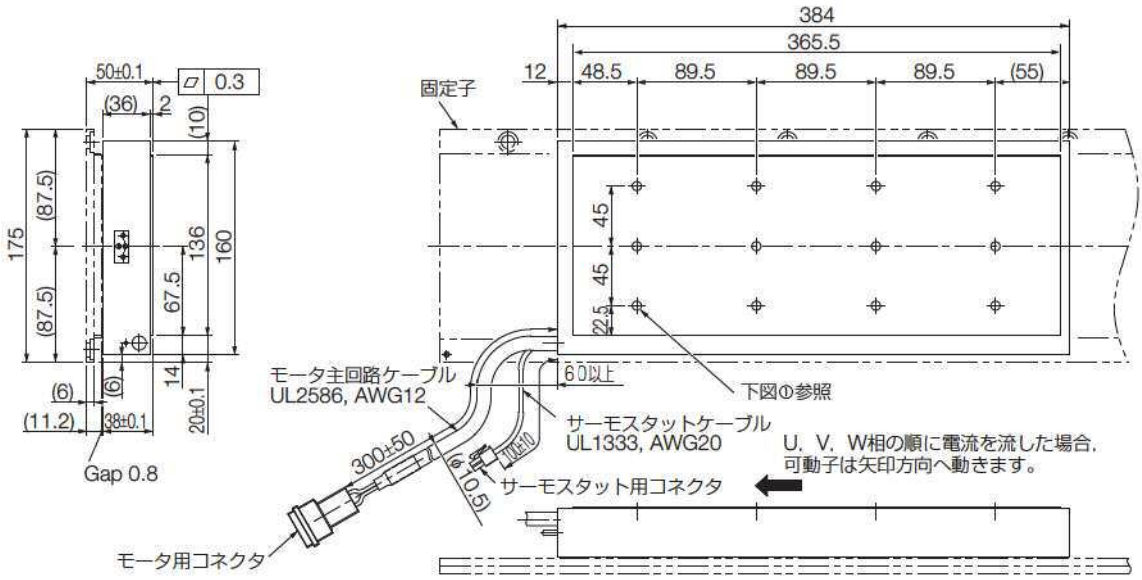


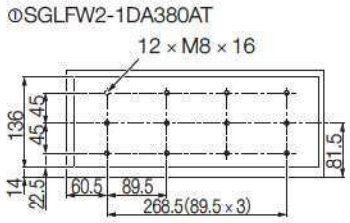


概算質量：14.6 kg
単位：mm

センサ接続ケーブルとモータ主回路ケーブルのコネクタ仕様については，以下の項を参照してください。
☞ ◆ 磁極センサ付き可動子 SGLFW2-90，1D（142 ページ）

◆ 磁極センサなし可動子：SGLFW2-1DA380AT



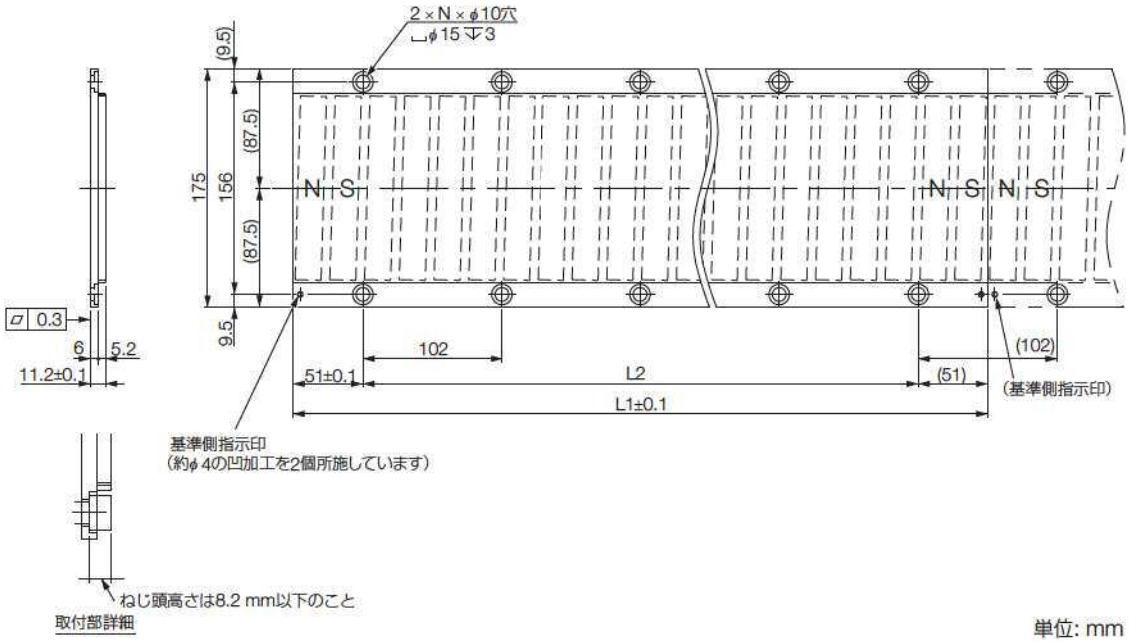


概算質量: 14.6 kg
単位: mm

センサ接続ケーブルとモータ主回路ケーブルのコネクタ仕様については，以下の項を参照してください。

☞ ◆ 磁極センサなし可動子 SGLFW2-90，1D（143 ページ）

◆ 固定子 : SGLFM2-1D□□□A



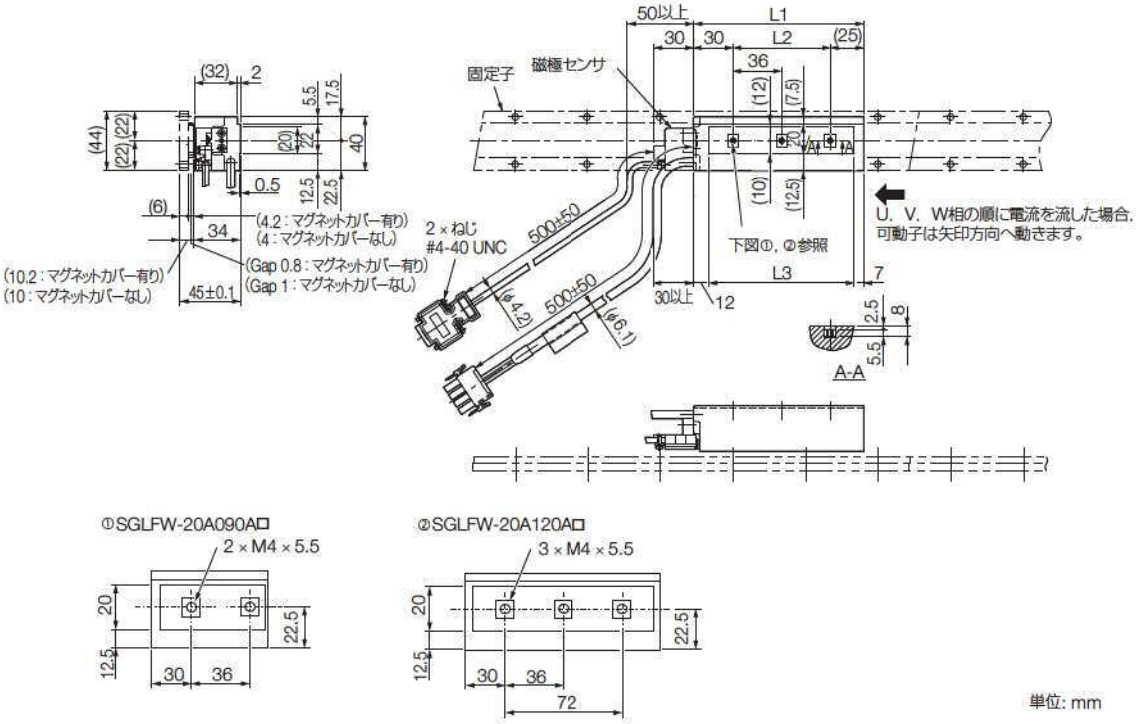
単位: mm

(注) 固定子は連結することが可能です。その場合，上図のように基準側指示印を同一方向にそろえてご使用ください。

固定子形式 SGLFM2-	L1±0.1	L2	N	概算質量 [kg]
1D306A	306	204 (102 × 2)	3	3.7
1D510A	510	408 (102 × 4)	5	6.2
1D714A	714	612 (102 × 6)	7	8.6

SGLFW-20

◆ 可動子：SGLFW-20A□□□A□



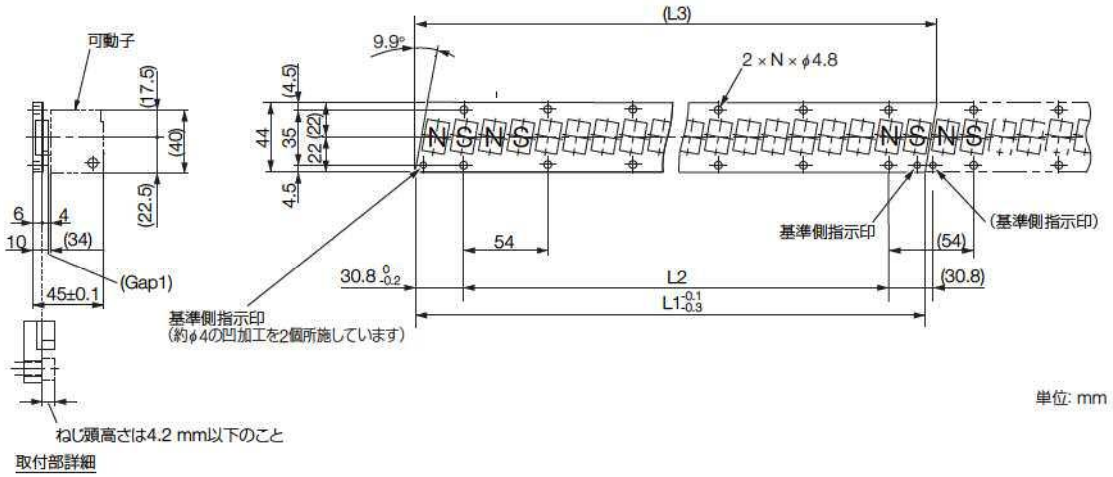
可動子形式 SGLFW-	L1	L2	L3	概算質量 [kg]
20A090A□	91	36	72	0.7
20A120A□	127	72	108	0.9

（注）上記の外形図は，磁極センサ付き機種と磁極センサなし機種の，両方の機種の外形寸法を説明しています。

センサ接続ケーブルとモータ主回路ケーブルのコネクタ仕様については，以下の項を参照してください。

☞ ◆SGLFW-20A□□□A□，35A□□□A□ 可動子（143 ページ）

◆ 固定子 : SGLFM-20□□□A

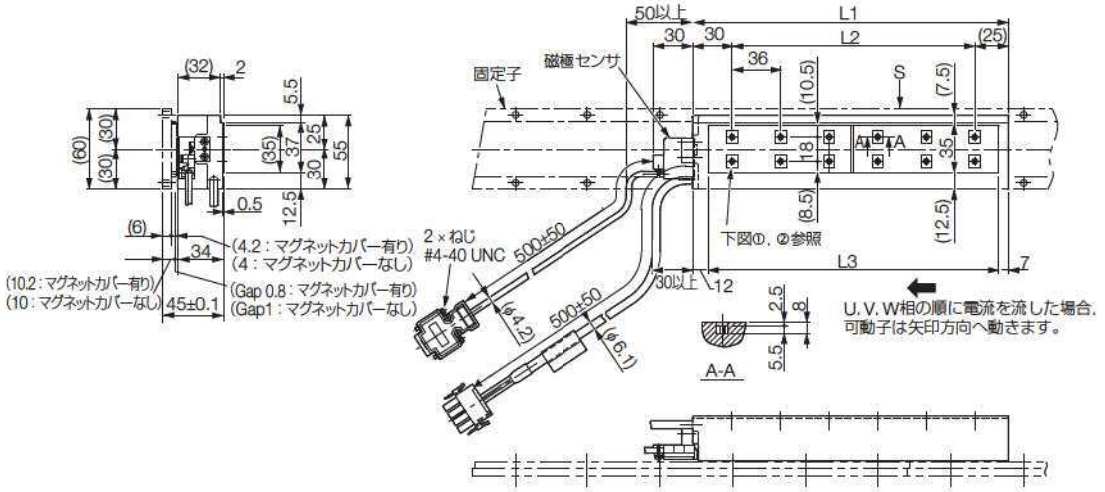


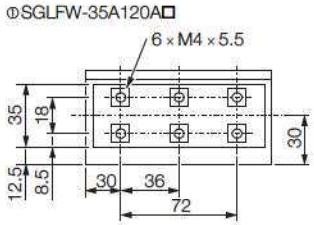
(注) 固定子は連結することが可能です。その場合，上図のように基準側指示印を同一方向にそろえてご使用ください。

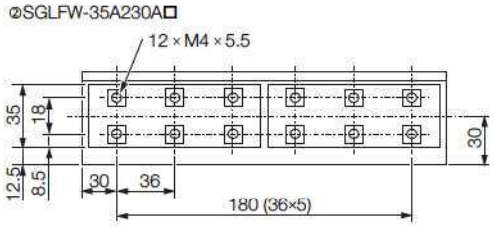
固定子形式 SGLFM-	L1 -0.1 -0.3	L2	(L3)	N	概算質量 [kg]
20324A	324	270 (54 × 5)	(331.6)	6	0.9
20540A	540	486 (54 × 9)	(547.6)	10	1.4
20756A	756	702 (54 × 13)	(763.6)	14	2

SGLFW-35

◆ 可動子：SGLFW-35A□□□A□







単位: mm

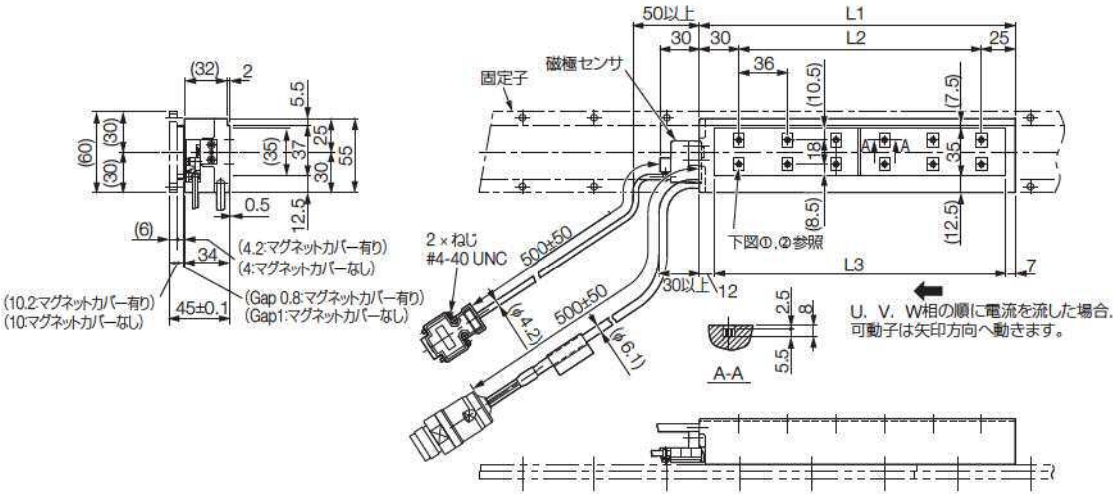
可動子形式 SGLFW-	L1	L2	L3	概算質量 [kg]
35A120A□	127	72	108	1.3
35A230A□	235	180	216	2.3

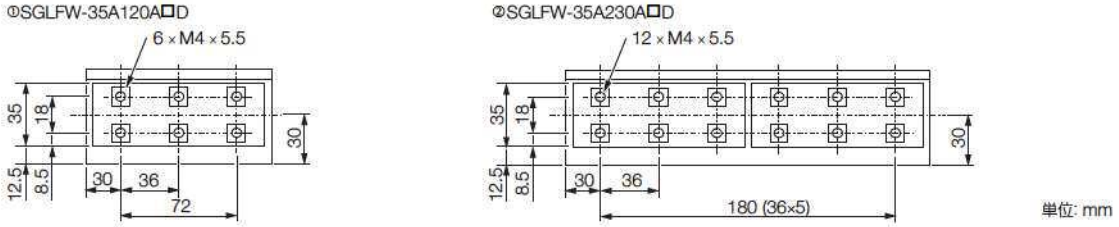
（注）上記の外形図は，磁極センサ付き機種と磁極センサなし機種の，両方の機種の外形寸法を説明しています。

センサ接続ケーブルとモータ主回路ケーブルのコネクタ仕様については，以下の項を参照してください。

☞ ◆SGLFW-20A□□□A□，35A□□□A□ 可動子（143 ページ）

◆ 可動子：SGLFW-35A□□□A□D





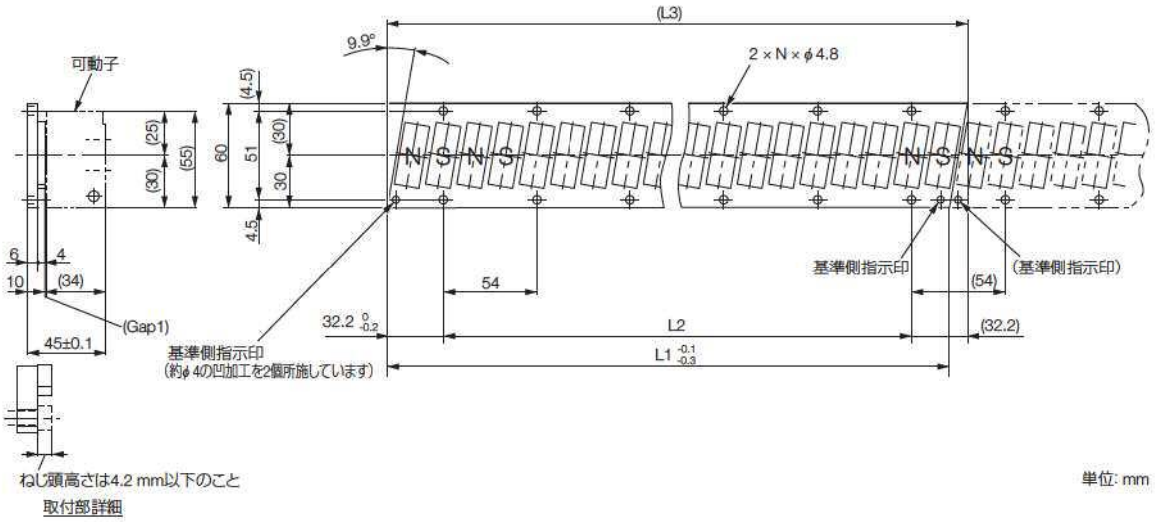
単位: mm

可動子形式 SGLFW-	L1	L2	L3	概算質量 [kg]
35A120A□D	127	72	108	1.3
35A230A□D	235	180	216	2.3

（注）上記の外形図は，磁極センサ付き機種と磁極センサなし機種の，両方の機種の外形寸法を説明しています。

センサ接続ケーブルとモータ主回路ケーブルのコネクタ仕様については，以下の項を参照してください。
☞ ◆SGLFW-35A□□□A□D，50A□□□B□D 可動子（144 ページ）

◆ 固定子：SGLFM-35□□□A



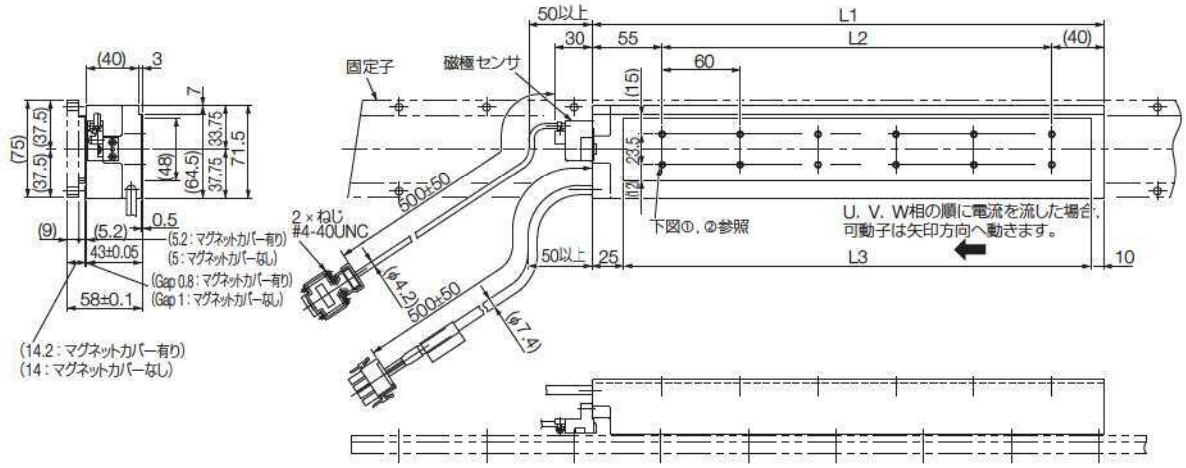
単位: mm

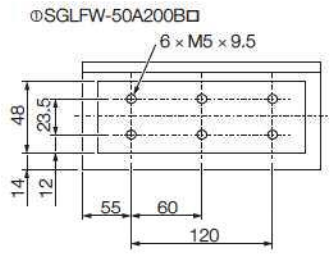
（注）固定子は連結することが可能です。その場合，上図のように基準側指示印を同一方向にそろえてご使用ください。

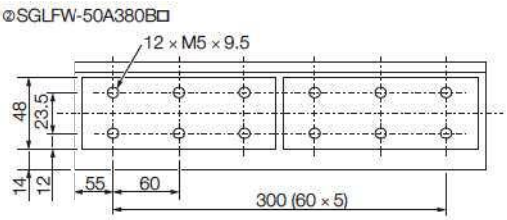
固定子形式 SGLFM-	L1 -0.1 -0.3	L2	(L3)	N	概算質量 [kg]
35324A	324	270 (54 × 5)	(334.4)	6	1.2
35540A	540	486 (54 × 9)	(550.4)	10	2
35756A	756	702 (54 × 13)	(766.4)	14	2.9

SGLFW-50

◆ 可動子：SGLFW-50A□□□B□







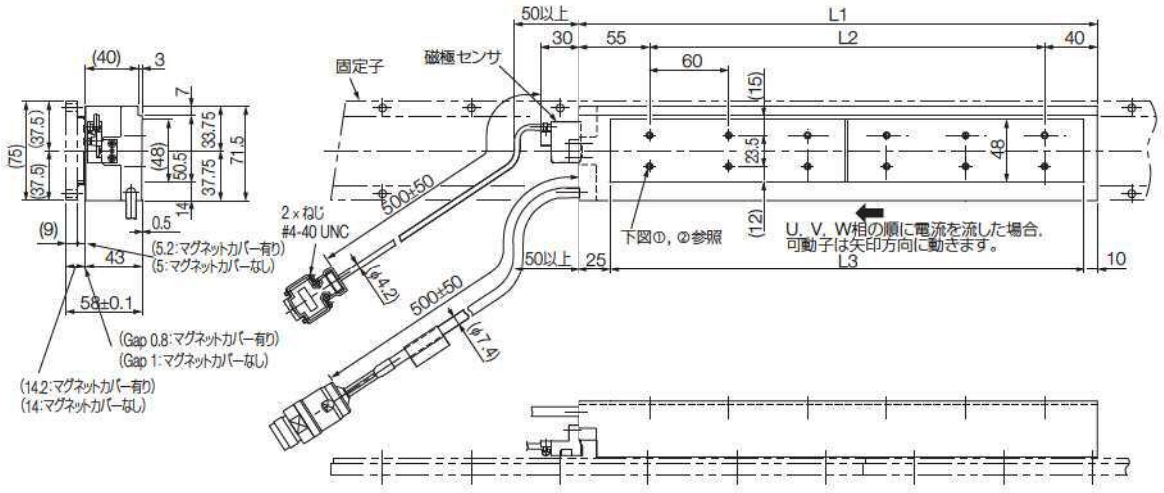
単位: mm

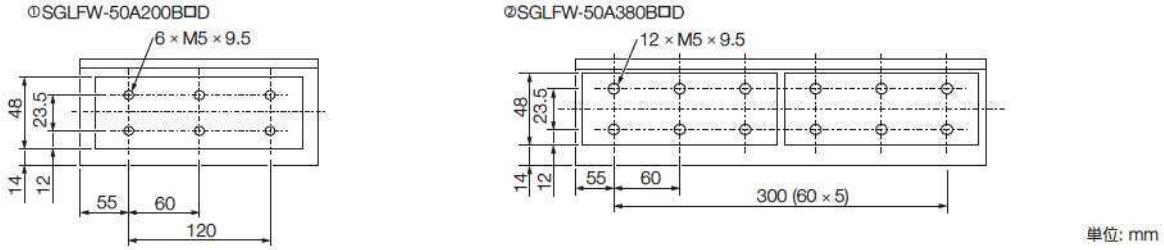
可動子形式 SGLFW-	L1	L2	L3	概算質量 [kg]
50A200B□	215	120	180	3.5
50A380B□	395	300	360	6.9

（注）上記の外形図は，磁極センサ付き機種と磁極センサなし機種の，両方の機種の外形寸法を説明しています。

センサ接続ケーブルとモータ主回路ケーブルのコネクタ仕様については，以下の項を参照してください。
☞ ◆SGLFW-50A□□□B□ 可動子（144 ページ）

◆ 可動子：SGLFW-50A□□□B□D





単位: mm

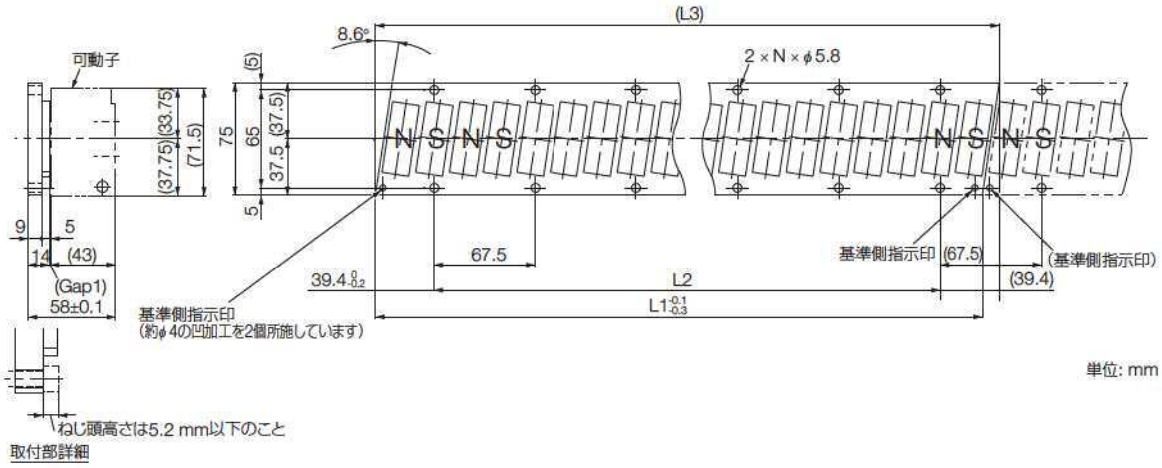
可動子形式 SGLFW-	L1	L2	L3	概算質量 [kg]
50A200B□D	215	120	180	3.5
50A380B□D	395	300	360	6.9

（注）上記の外形図は，磁極センサ付き機種と磁極センサなし機種の，両方の機種の外形寸法を説明しています。

センサ接続ケーブルとモータ主回路ケーブルのコネクタ仕様については，以下の項を参照してください。

☞ ◆SGLFW-35A□□□A□D，50A□□□B□D 可動子（144 ページ）

◆ 固定子：SGLFM-50□□□A

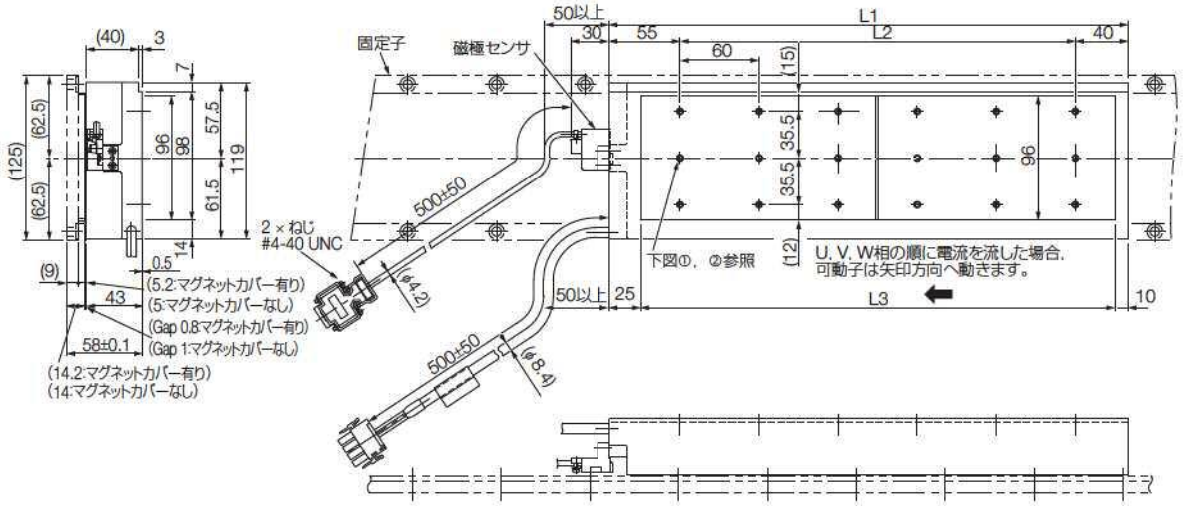


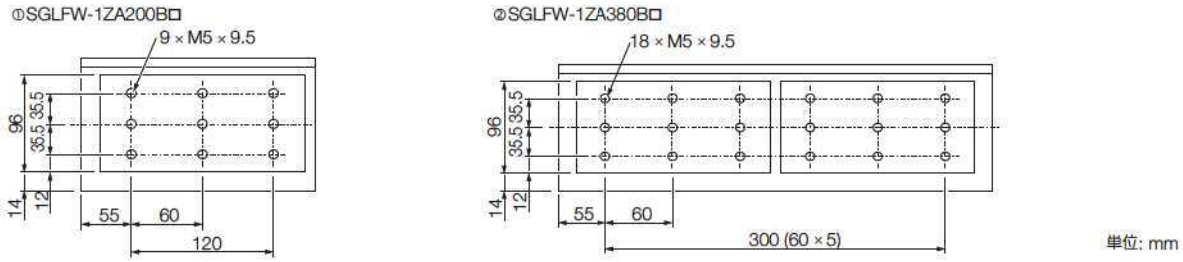
（注）固定子は連結することが可能です。その場合，上図のように基準側指示印を同一方向にそろえてご使用ください。

固定子形式 SGLFM-	L1 -0.1 -0.3	L2	(L3)	N	概算質量 [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

SGLFW-1Z

◆ 可動子：SGLFW-1ZA□□□B□



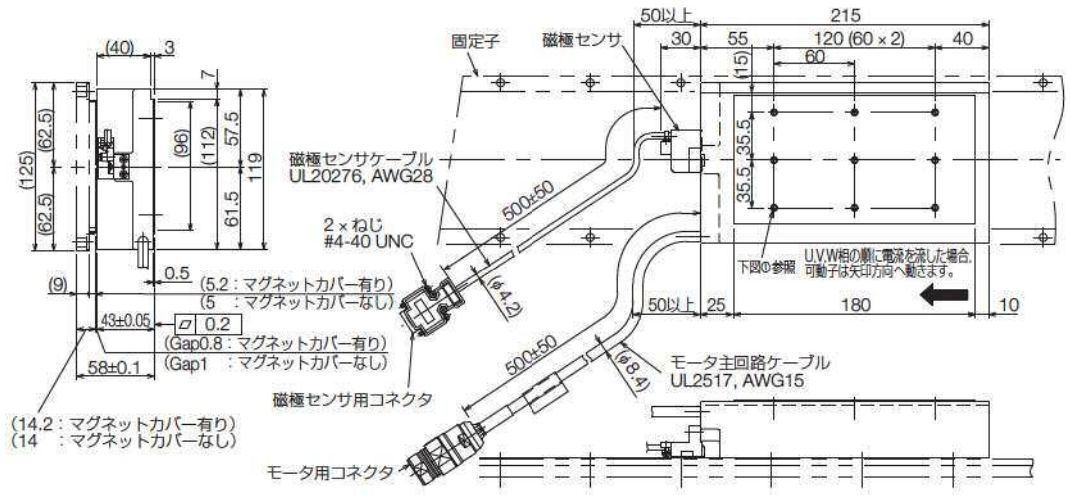


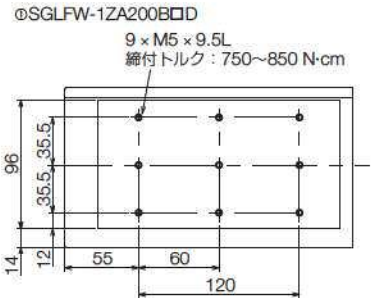
可動子形式 SGLFW-	L1	L2	L3	概算質量 [kg]
1ZA200B□	215	120	180	6.4
1ZA380B□	395	300	360	11.5

（注）上記の外形図は，磁極センサ付き機種と磁極センサなし機種の，両方の機種の外形寸法を説明しています。

センサ接続ケーブルとモータ主回路ケーブルのコネクタ仕様については，以下の項を参照してください。
☞ ◆SGLFW-1ZA□□□B□ 可動子（145 ページ）

◆ 可動子：SGLFW-1ZA200B□D



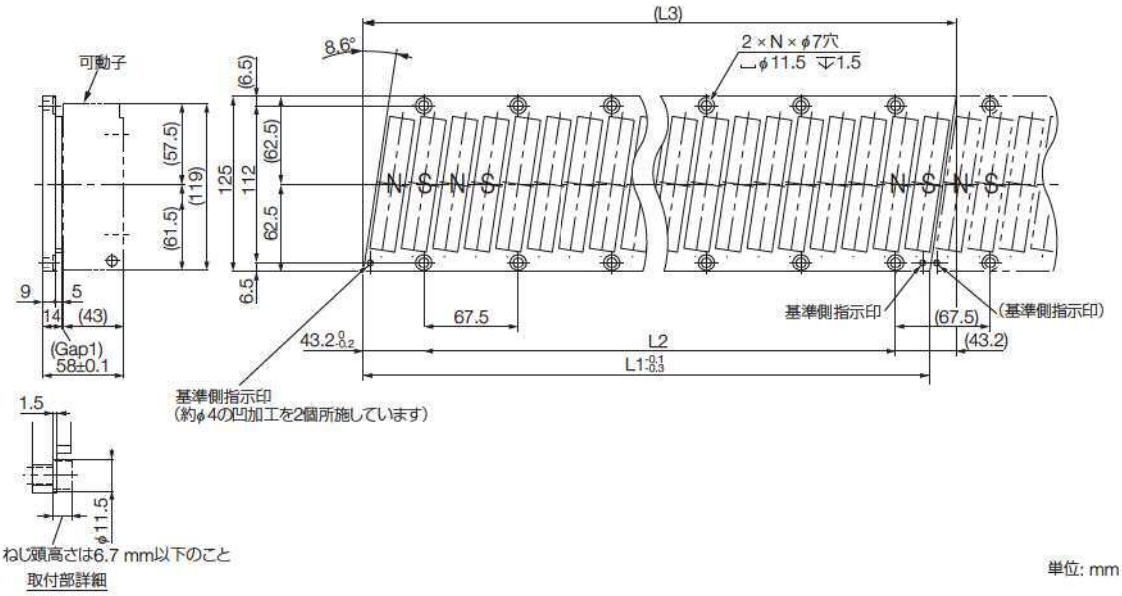


概算質量: 6.4 kg
単位: mm

（注）上記の外形図は，磁極センサ付き機種と磁極センサなし機種の，両方の機種の外形寸法を説明しています。

センサ接続ケーブルとモータ主回路ケーブルのコネクタ仕様については，以下の項を参照してください。
☞ ◆SGLFW-1ZA200B□D 可動子（145 ページ）

◆ 固定子：SGLFM-1Z□□□A



単位: mm

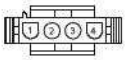
（注）固定子は連結することが可能です。その場合，上図のように基準側指示印を同一方向にそろえてご使用ください。

固定子形式 SGLFM-	L1 -0.1 -0.3	L2	(L3)	N	概算質量 [kg]
1Z405A	405	337.5 (67.5 × 5)	(423.9)	6	5
1Z675A	675	607.5 (67.5 × 9)	(693.9)	10	8.3
1Z945A	945	877.5 (67.5 × 13)	(963.9)	14	12

コネクタ仕様

◆ 磁極センサ付き可動子 SGLFW2-30，45

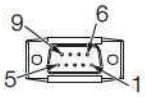
• モータ側コネクタ仕様



プラグ : 350779-1
ピン : 350218-3 または 350547-3 (No.1 ～ 3)
350654-1 または 350669-1 (No.4)
タイコエレクトロニクスジャパン（合）製

相手側形式
キャップ : 350780-1
ソケット : 350536-3 または 350550-3

• 磁極センサ・サーモスタット側コネクタ仕様



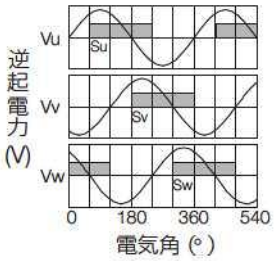
ピン形コネクタ : 17JE-23090-02 (D8C) -CG
第一電子工業（株）製

相手側形式
ソケット形コネクタ : 17JE-13090-02 (D8C) A-CG
スタッド : 17L-002C または 17L-002C1

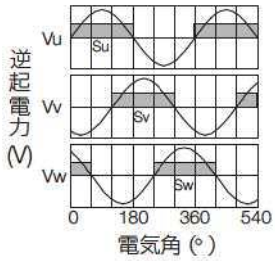
• 磁極センサ出力信号

可動子を図中の矢印方向に移動した場合，磁極センサの出力信号 Su，Sv，Sw と
モータの各相逆起電力 Vu，Vv，Vw の関係は下図のようになります。

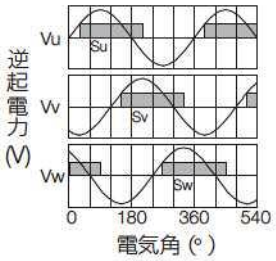
SGLFW2-30A070AS



SGLFW2-30A120AS
SGLFW2-30A230AS

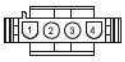


SGLFW2-45A200AS
SGLFW2-45A380AS



◆ 磁極センサなし可動子 SGLFW2-30，45

• モータ側コネクタ仕様



プラグ：350779-1
ピン：350218-3 または 350547-3 (No.1 ～ 3)
350654-1 または 350669-1 (No.4)
タイコエレクトロニクスジャパン（合）製

相手側形式
キャップ：350780-1
ソケット：350536-3 または 350550-3

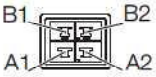
• サーモスタット側コネクタ仕様

リセプタクルハウジング：5557-02R
ターミナル：5556T または 5556TL
モレックス製

相手側形式
プラグハウジング：5559-02P
ターミナル：5558T または 5558TL

◆ 磁極センサ付き可動子 SGLFW2-90，1D

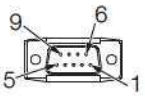
• モータ側コネクタ仕様



タブハウジング：1-917808-2
コンタクト：917803-2 (A1，A2，B1)
84695-1 (B2)
タイコエレクトロニクスジャパン（合）製

相手側形式
リセハウジング：1-917807-2
コンタクト：179956-2

• 磁極センサ・サーモスタット側コネクタ仕様

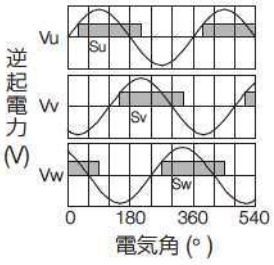


ピン形コネクタ：17JE-23090-02 (D8C) -CG
第一電子工業（株）製

相手側形式
ソケット形コネクタ：17JE-13090-02 (D8C) A-CG
スタッド：17L-002C または 17L-002C1

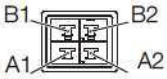
• 磁極センサ出力信号

可動子を図中の矢印方向に移動した場合，磁極センサの出力信号 Su，Sv，Sw とモータの各相逆起電力 Vu，Vv，Vw の関係は右図のようになります。



◆ 磁極センサなし可動子 SGLFW2-90，1D

• モータ側コネクタ仕様



タブハウジング：1-917808-2
コンタクト：917803-2 (A1，A2，B1)
84695-1 (B2)
タイコエレクトロニクスジャパン（合）製

相手側形式
リセハウジング：1-917807-2
コンタクト：179956-2

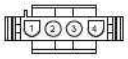
• サーモスタット側コネクタ仕様

リセプタクルハウジング：5557-02R
ターミナル：5556T または 5556TL
モレックス製

相手側形式
プラグハウジング：5559-02P
ターミナル：5558T または 5558TL

◆ SGLFW-20A□□□A□，35A□□□A□ 可動子

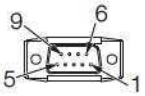
• モータ側コネクタ仕様



プラグ：350779-1
ピン：350218-3 または 350547-3（No.1 ～ 3）
350654-1 または 350669-1 (No.4)
タイコエレクトロニクスジャパン（合）製

相手側形式
キャップ：350780-1
ソケット：350536-3 または 350550-3

• 磁極センサ側コネクタ仕様

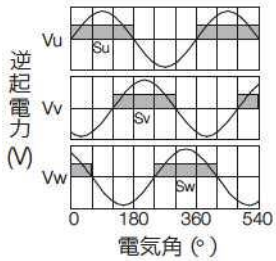


ピン形コネクタ：17JE-23090-02 (D8C)
第一電子工業（株）製

相手側形式
ソケット形コネクタ：17JE-13090-02 (D8C)
スタッド：17L-002C または 17L-002C1

• 磁極センサ出力信号

可動子を図中の矢印方向に移動した場合，磁極センサの出力信号 Su，Sv，Sw とモータの各相逆起電力 Vu，Vv，Vw の関係は右図のようになります。



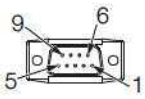
◆ SGLFW-35A□□□A□D，50A□□□B□D 可動子

• モータ側コネクタ仕様

エクステンション：ARRA06AMRPN182
ピン：021.279.1020
インタコネクトロン製

相手側形式
プラグ：APRA06BFRDN170
ソケット：020.105.1020

• 磁極センサ側コネクタ仕様

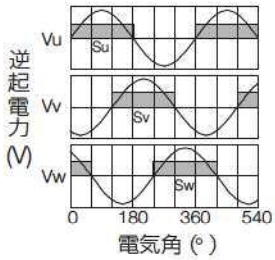


ピン形コネクタ：17JE-23090-02 (D8C)
第一電子工業（株）製

相手側形式
ソケット形コネクタ：17JE-13090-02 (D8C)
スタッド：17L-002C または 17L-002C1

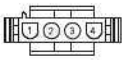
• 磁極センサ出力信号

可動子を図中の矢印方向に移動した場合，磁極センサの出力信号 Su，Sv，Sw とモータの各相逆起電力 Vu，Vv，Vw の関係は右図のようになります。



◆ SGLFW-50A□□□B□ 可動子

• モータ側コネクタ仕様

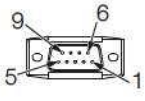


プラグ：350779-1
ピン：350218-3 または 350547-3（No.1 ～ 3）

350654-1 または 350669-1 (No.4)
タイコエレクトロニクスジャパン（合）製

相手側形式
キャップ：350780-1
ソケット：350537-3 または 350550-3

• 磁極センサ側コネクタ仕様

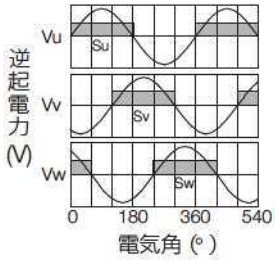


ピン形コネクタ：17JE-23090-02 (D8C)
第一電子工業（株）製

相手側形式
ソケット形コネクタ：17JE-13090-02 (D8C)
スタッド：17L-002C または 17L-002C1

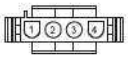
• 磁極センサ出力信号

可動子を図中の矢印方向に移動した場合，磁極センサの出力信号 Su，Sv，Sw とモータの各相逆起電力 Vu，Vv，Vw の関係は右図のようになります。



◆ SGLFW-1ZA□□□B□ 可動子

• モータ側コネクタ仕様

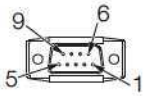


プラグ：350779-1
ピン：350218-3 または 350547-3（No.1 ～ 3）

350654-1 または 350669-1 (No.4)
タイコエレクトロニクスジャパン（合）製

相手側形式
キャップ：350780-1
ソケット：350537-3 または 350550-3

• 磁極センサ側コネクタ仕様

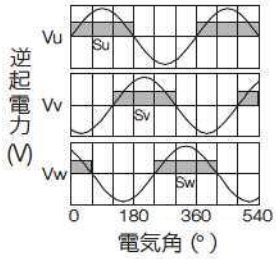


ピン形コネクタ：17JE-23090-02 (D8C)
第一電子工業（株）製

相手側形式
ソケット形コネクタ：17JE-13090-02 (D8C)
スタッド：17L-002C または 17L-002C1

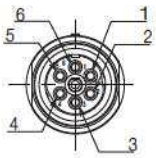
• 磁極センサ出力信号

可動子を図中の矢印方向に移動した場合，磁極センサの出力信号 Su，Sv，Sw とモータの各相逆起電力 Vu，Vv，Vw の関係は右図のようになります。



◆ SGLFW-1ZA200B□D 可動子

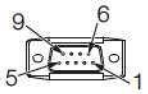
• モータ側コネクタ仕様



エクステンション：SROC06JMSCN169
ピン：021.423.1020
インタコネクトロン製

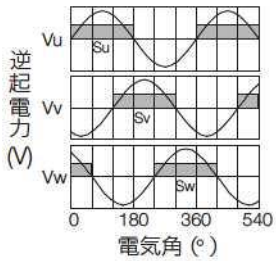
相手側形式
プラグ：SPUC06KFSDN236
ソケット：020.030.1020

• 磁極センサ側コネクタ仕様



ピン形コネクタ：17JE-23090-02 (D8C)
第一電子工業（株）製

相手側形式
ソケット形コネクタ：17JE-13090-02 (D8C)
スタッド：17L-002C または 17L-002C1

• 磁極センサ出力信号

可動子を図中の矢印方向に移動した場合，磁極センサの出力信号 Su，Sv，Sw とモータの各相逆起電力 Vu，Vv，Vw の関係は右図のようになります。