

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

SGLC モデル (シリンダモデル)

形式の見方

組合せ (可動子 + 固定子)

S G L C - D16 A 085 A P - 750 A

LinearΣシリーズ
リニアサーボモータ

1桁

2+3+4桁

5桁

6+7+8桁

9桁

10桁

11+12+13桁

14桁

(注) 固定子の長さが
1000 mm以上の
場合、この記号は
4桁になります。

1桁目 モータタイプ

記号	仕様
C	シリンダモデル

2+3+4桁目

固定子外形寸法*

記号	仕様
D16	16 mm
D20	20 mm
D25	25 mm
D32	32 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	固定子外形寸法記号
085	85 mm	D16
100	100 mm	D20
115	115 mm	D16
125	125 mm	D25
135	135 mm	D20
145	145 mm	D16
165	165 mm	D32
170	170 mm	D20, D25
215	215 mm	D25
225	225 mm	D32
285	285 mm	D32

9桁目 可動子設計順位

A, B...

10桁目 センサ仕様

記号	仕様
P	磁極センサ付き

11+12+13桁目 固定子長さ*

記号	仕様	ご要求対応範囲*2
300	300 mm	240 mm ~ 420 mm (30 mm間隔)
350	350 mm	280 mm ~ 490 mm (35 mm間隔)
450	450 mm	360 mm ~ 630 mm (45 mm間隔)
510	510 mm	480 mm ~ 750 mm (30 mm間隔)
590	590 mm	555 mm ~ 870 mm (35 mm間隔)
600	600 mm	480 mm ~ 840 mm (60 mm間隔)
750	750 mm	固定子外形寸法16 mmの場合 480 mm ~ 750 mm (30 mm間隔) 固定子外形寸法25 mmの場合 705 mm ~ 1110 mm (45 mm間隔)
870	870 mm	555 mm ~ 870 mm (35 mm間隔)
1020	1020 mm	960 mm ~ 1500 mm (60 mm間隔)
1110	1110 mm	705 mm ~ 1110 mm (45 mm間隔)
1500	1500 mm	960 mm ~ 1500 mm (60 mm間隔)

14桁目 固定子設計順位

A, B...

*1. 組合せの制約があります。詳細については、「形式の一覧 (169 ページ)」を参照してください。

*2. ご注文の際は、当社にお問い合わせください。

(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。

可動子

S G L C W - D16 A 085 A P

LinearΣシリーズ
リニアサーボモータ

1桁

2桁

3+4+5桁

6桁

7+8+9桁

10桁

11桁

1桁目 モータタイプ

(組合せと同様)

6桁目 電源電圧

(組合せと同様)

11桁目 センサ仕様

(組合せと同様)

2桁目 種別記号

記号	仕様
W	可動子

7+8+9桁目 可動子長さ

(組合せと同様)

10桁目 設計順位

A, B...

3+4+5桁目 固定子外形寸法

(組合せと同様)

(注) 1. ご注文の際は、組合せ形式にてご注文ください。可動子、固定子を単体でご要求の場合は当社にお問い合わせください。

2. 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 C M - D16 750 A

Linear[®]シリーズ
リニアサーボモータ

1桁

2桁

3+4+5桁

6+7+8桁

9桁

1桁目 モータタイプ

(組合せと同様)

3+4+5桁目 固定子外形寸法

(組合せと同様)

2桁目 種別記号

記号	仕様
M	固定子

6+7+8桁目 固定子長さ

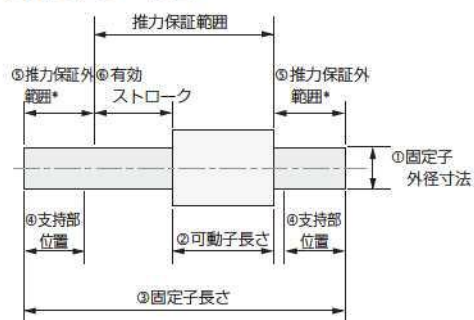
(組合せと同様)

9桁目 設計順位

A, B …

- (注) 1. ご注文の際は、組合せ形式にてご注文ください。可動子、固定子を単体でご要求の場合は当社にお問い合わせください。
2. 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。

形式の一覧



形式 SGLC-	① 固定子外径 寸法 [mm]	② 可動子長さ [mm]	③ 固定子長さ [mm]	④ 支持部位置 [mm]	⑤ 推力保証外 範囲 * [mm]	⑥ 有効 ストローク [mm]
D16A085AP-300A	16	85	300	30	37.5	140
D16A085AP-510A			510	45	52.5	320
D16A085AP-750A			750	45	52.5	560
D16A115AP-300A	16	115	300	30	37.5	110
D16A115AP-510A			510	45	52.5	290
D16A115AP-750A			750	45	52.5	530
D16A145AP-300A	16	145	300	30	37.5	80
D16A145AP-510A			510	45	52.5	260
D16A145AP-750A			750	45	52.5	500
D20A100AP-350A	20	100	350	35	45	160
D20A100AP-590A			590	50	60	370
D20A100AP-870A			870	50	60	650
D20A135AP-350A	20	135	350	35	45	125
D20A135AP-590A			590	50	60	335
D20A135AP-870A			870	50	60	615
D20A170AP-350A	20	170	350	35	45	90
D20A170AP-590A			590	50	60	300
D20A170AP-870A			870	50	60	580
D25A125AP-450A	25	125	450	45	57.5	210
D25A125AP-750A			750	60	72.5	480
D25A125AP-1110A			1110	60	72.5	840
D25A170AP-450A	25	170	450	45	57.5	165
D25A170AP-750A			750	60	72.5	435
D25A170AP-1110A			1110	60	72.5	795
D25A215AP-450A	25	215	450	45	57.5	120
D25A215AP-750A			750	60	72.5	390
D25A215AP-1110A			1110	60	72.5	750
D32A165AP-600A	32	165	600	60	75	285
D32A165AP-1020A			1020	90	105	645
D32A165AP-1500A			1500	90	105	1125
D32A225AP-600A	32	225	600	60	75	225
D32A225AP-1020A			1020	90	105	585
D32A225AP-1500A			1500	90	105	1065
D32A285AP-600A	32	285	600	60	75	165
D32A285AP-1020A			1020	90	105	525
D32A285AP-1500A			1500	90	105	1005

* 可動子がこの推力保証外範囲にかかっているときは、「推力－速度特性（172 ページ）」を満足することができません。

定格及び仕様

仕様表

リニアサーボモータ形式 SGLC-		D16A			D20A			D25A			D32A		
		085A	115A	145A	100A	135A	170A	125A	170A	215A	165A	225A	285A
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	98 m/s ²											
	衝撃回数	2 回											
耐振動	振動加速度	可動子: 24.5 m/s ² (上下, 左右, 前後の 3 方向に対する耐振動です。) 固定子: 24.5 m/s ² (軸方向に対する耐振動です。) 4.9 m/s ² (上下・水平方向に対する耐振動です。)											
組合せ固定子 SGLCM-		D16□□□A			D20□□□A			D25□□□A			D32□□□A		
組合せシリアル 変換ユニット JZDP-□□□□-		354	373	356	357	358	359	360	374	362	363	364	365
組合せ サーボ バック	SGD7S-	R70A	R70A	R90A	1R6A	1R6A	2R8A	1R6A	2R8A	5R5A	2R8A	5R5A	5R5A
	SGD7W-	1R6A	1R6A	1R6A	1R6A	1R6A	2R8A	1R6A	2R8A	5R5A	2R8A	5R5A	5R5A

定格

リニアサーボモータ形式 SGLC-		D16A			D20A			D25A			D32A		
		085A	115A	145A	100A	135A	170A	125A	170A	215A	165A	225A	285A
定格速度 (速度制御時の 基準速度) *1	m/s	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
最高速度 *1, *3	m/s	4.0	4.0	4.0	4.0	4.0	4.0	4.0	4.0	4.0	4.0	4.0	4.0
定格推力 *1, *2	N	17	25	34	30	45	60	70	105	140	90	135	180
最大推力 *1	N	60	90	120	150	225	300	280	420	560	420	630	840
定格電流 *1	Arms	0.59	0.53	0.66	0.98	0.98	1.2	1.4	1.8	3.5	1.6	2.8	2.8
最大電流 *1	Arms	2.1	2.1	2.5	4.9	4.9	6.0	5.7	7.0	13.0	7.3	13.0	13.0
可動子質量	kg	0.30	0.40	0.50	0.60	0.80	1.0	1.0	1.4	1.8	1.8	2.5	3.2
推力定数	N/ Arms	31.2	46.8	51.3	33.0	49.5	54.3	53.1	64.8	43.2	61.8	52.2	69.6
誘起電圧定数	Vrms/ (m/s)/ 相	10.4	15.6	17.1	11.0	16.5	18.1	17.7	21.6	14.4	20.6	17.4	23.2
モータ定数	N/√W	4.78	5.85	6.67	7.47	9.18	10.4	10.0	12.4	15.4	16.2	20.0	23.0
電氣的時定数	ms	0.18	0.18	0.17	0.38	0.32	0.41	0.18	0.59	0.65	0.98	1.0	1.1
機械的時定数	ms	13	12	11	11	9.5	9.2	10	9.1	7.6	6.9	6.3	6.0
熱抵抗 (ヒー トシンク付き)	K/W	3.35	2.90	1.64	1.66	1.45	1.29	1.00	0.68	0.61	0.77	0.53	0.49
熱抵抗 (ヒー トシンクなし)	K/W	6.79	5.24	4.26	4.35	3.38	2.76	2.99	2.29	1.81	1.87	1.43	1.16
磁気吸引力 *4	N	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

*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

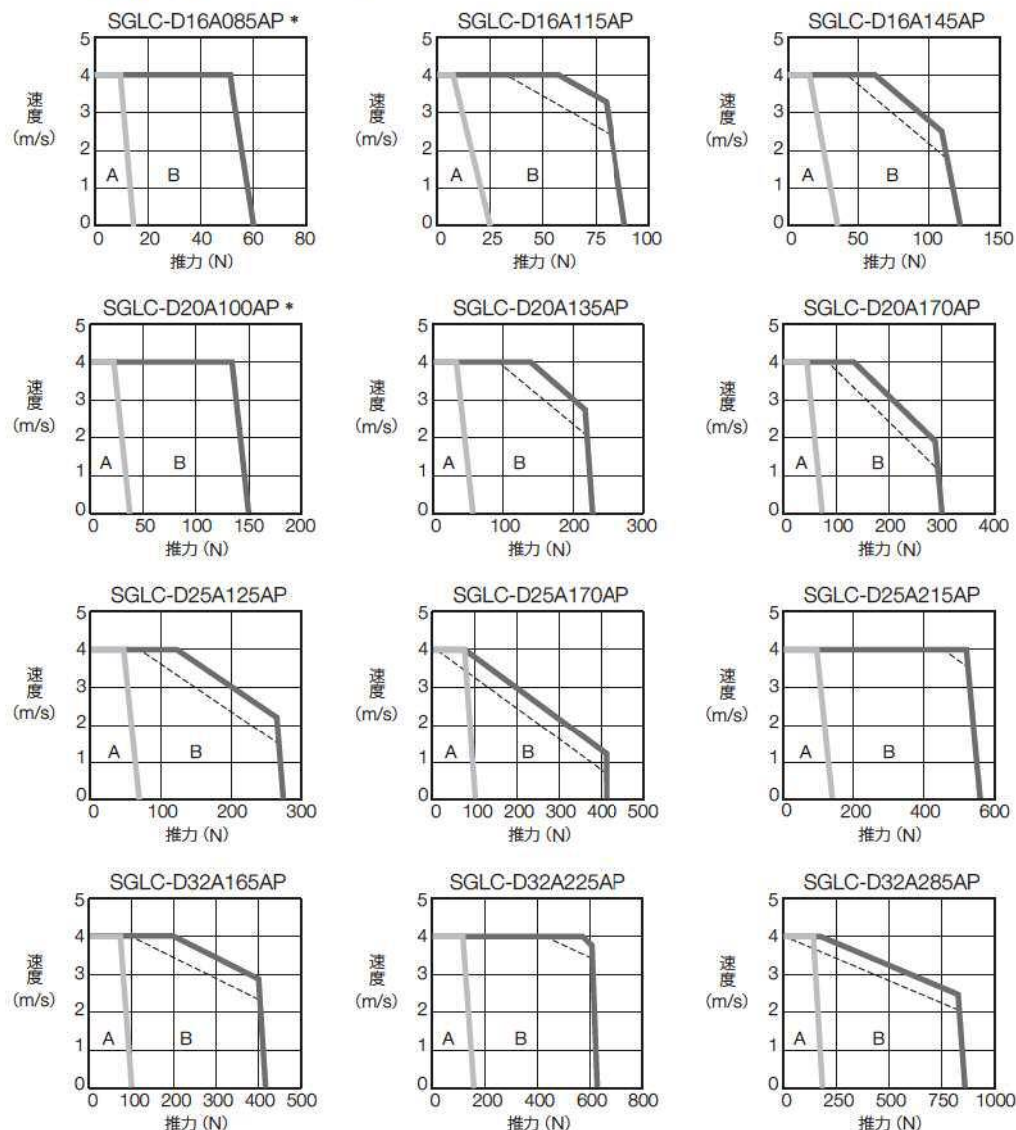
- ・ 100 × 200 × 12 mm : SGLC-D16A085A, D16A115A
- ・ 200 × 300 × 12 mm : SGLC-D16A145A, D20A100A, D20A135A, D20A170A
- ・ 300 × 400 × 12 mm : SGLC-D25A125A, D32A165A
- ・ 400 × 500 × 12 mm : SGLC-D25A170A, D25A215A, D32A225A, D32A285A

*3. 速度制御 (アナログ電圧指令) による運転時に設定する定格速度を 1.5 m/s としてください。

*4. 可動子と固定子間に作用する理論上の磁気吸引力です。組み付け後のギャップアンバランスにより、吸引力が作用します。

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) : 单相 200 V 入力時

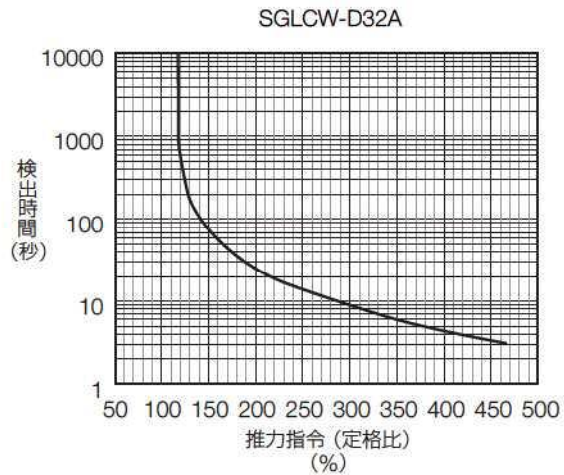
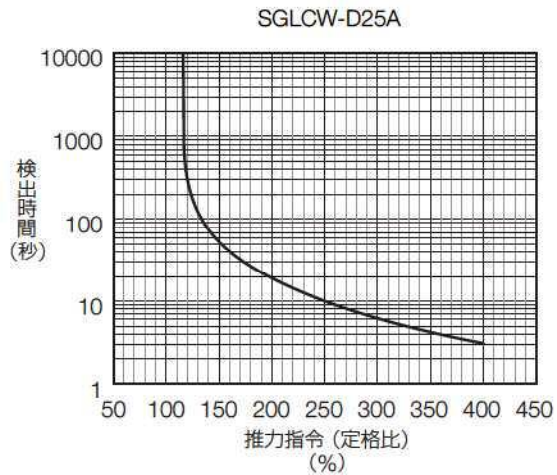
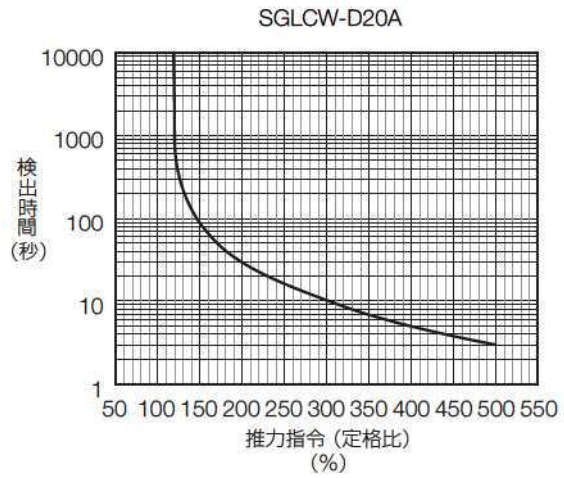
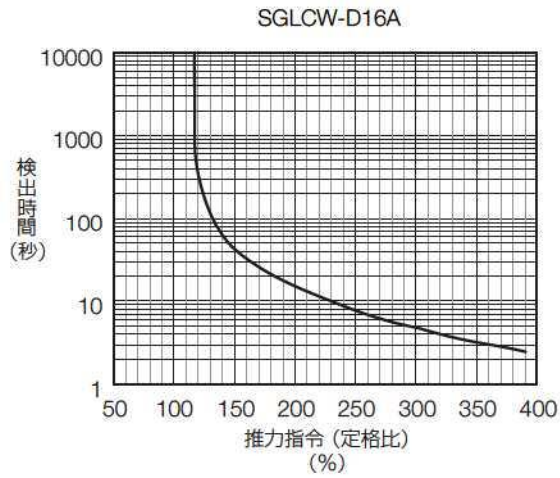


* 三相 200 V 及び单相 200 V で同一の特性となります。

- (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. 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。

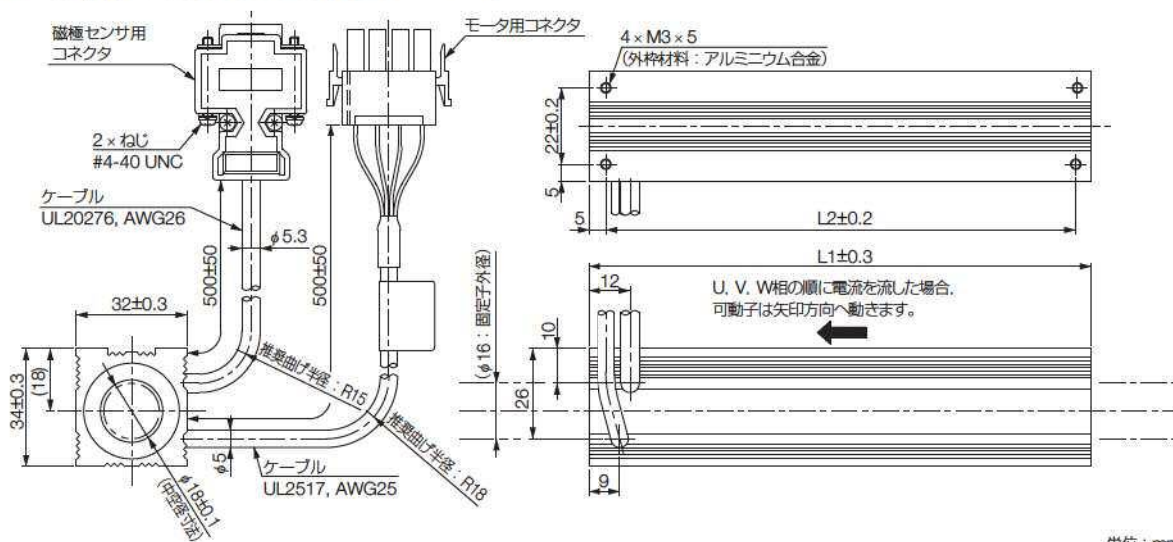


(注) 上記過負荷保護特性は 100% 以上の出力の連続使用を保証するものではありません。
実効トルクが「推力-速度特性 (172 ページ)」の連続使用領域内となるようにご使用ください。

外形寸法

SGLC-D16

◆ 可動子 : SGLCW-D16A□□□AP



単位: mm

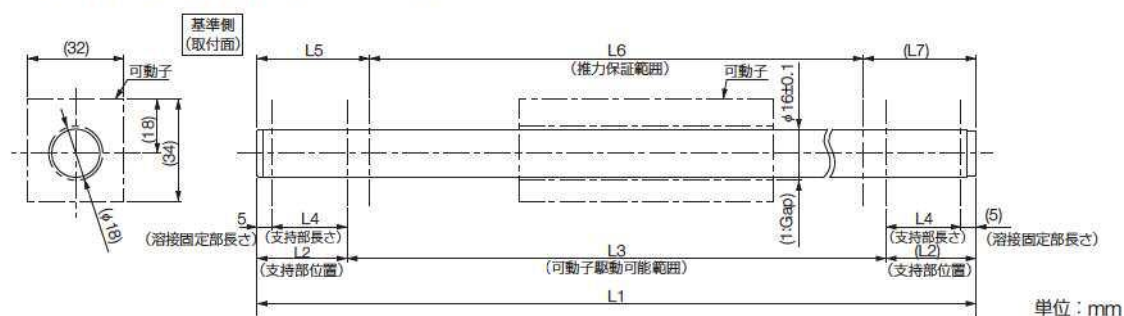
可動子形式 SGLCW-	L1	L2	概算質量 * [kg]
D16A085AP	85	75	0.3
D16A115AP	115	105	0.4
D16A145AP	145	135	0.5

* 磁極センサ付き可動子の質量を示しています。

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。

◆SGLC-D16, D20 可動子 (182 ページ)

◆ 固定子：SGLCM-D16□□□A

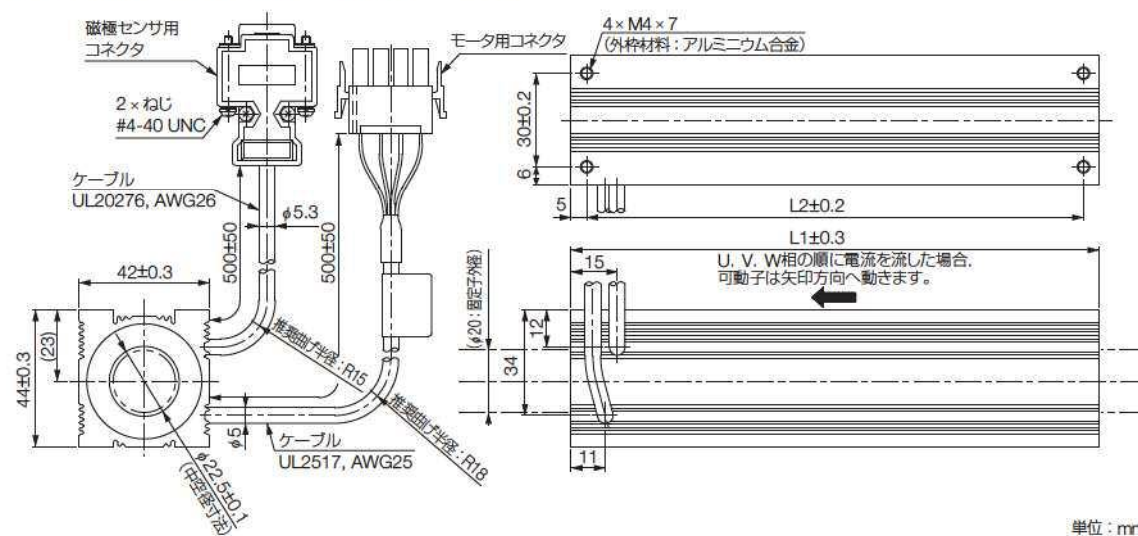


(注) 固定子は、可動子との吸引力により変形が生じます。従って、可動子及び固定子を据え付け後、駆動範囲全体にわたって、お互いが接触しないことを確認してください。

固定子形式 SGLCM-	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	概算質量 [kg]
D16240A	240 ± 1.6	30	180	25	37.5 ± 0.3	165 ± 1.2	37.5	0.38
D16270A	270 ± 1.6	30	210	25	37.5 ± 0.3	195 ± 1.2	37.5	0.43
D16300A	300 ± 1.6	30	240	25	37.5 ± 0.3	225 ± 1.2	37.5	0.48
D16330A	330 ± 1.6	30	270	25	37.5 ± 0.3	255 ± 1.2	37.5	0.53
D16360A	360 ± 1.6	30	300	25	37.5 ± 0.3	285 ± 1.2	37.5	0.58
D16390A	390 ± 1.6	30	330	25	37.5 ± 0.3	315 ± 1.2	37.5	0.63
D16420A	420 ± 1.6	30	360	25	37.5 ± 0.3	345 ± 1.2	37.5	0.68
D16480A	480 ± 2.5	45	390	40	52.5 ± 0.3	375 ± 2.1	52.5	0.75
D16510A	510 ± 2.5	45	420	40	52.5 ± 0.3	405 ± 2.1	52.5	0.80
D16540A	540 ± 2.5	45	450	40	52.5 ± 0.3	435 ± 2.1	52.5	0.85
D16570A	570 ± 2.5	45	480	40	52.5 ± 0.3	465 ± 2.1	52.5	0.90
D16600A	600 ± 2.5	45	510	40	52.5 ± 0.3	495 ± 2.1	52.5	0.95
D16630A	630 ± 2.5	45	540	40	52.5 ± 0.3	525 ± 2.1	52.5	1.00
D16660A	660 ± 2.5	45	570	40	52.5 ± 0.3	555 ± 2.1	52.5	1.05
D16690A	690 ± 2.5	45	600	40	52.5 ± 0.3	585 ± 2.1	52.5	1.10
D16720A	720 ± 2.5	45	630	40	52.5 ± 0.3	615 ± 2.1	52.5	1.15
D16750A	750 ± 3.0	45	660	40	52.5 ± 0.3	645 ± 2.5	52.5	1.20

SGLC-D20

◆ 可動子 : SGLCW-D20A□□□AP



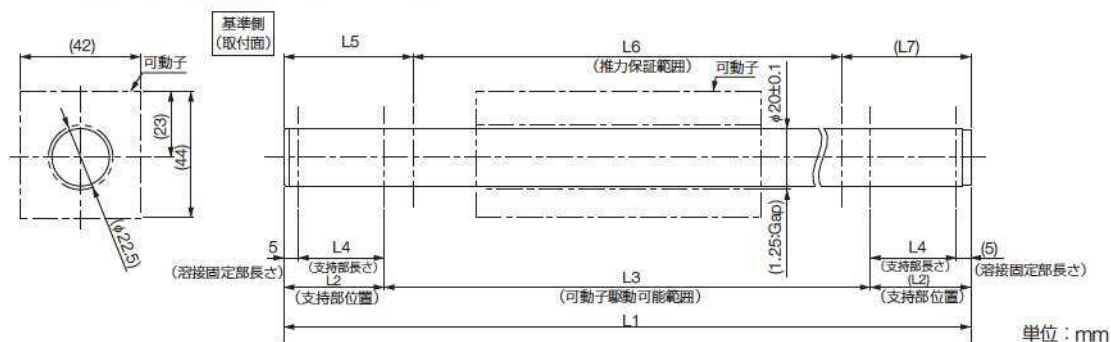
可動子形式 SGLCW-	L1	L2	概算質量 * [kg]
D20A100AP	100	90	0.6
D20A135AP	135	125	0.8
D20A170AP	170	160	1.0

* 磁極センサ付き可動子の質量を示しています。

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。

◆ SGLC-D16, D20 可動子 (182 ページ)

◆ 固定子 : SGLCM-D20□□□A

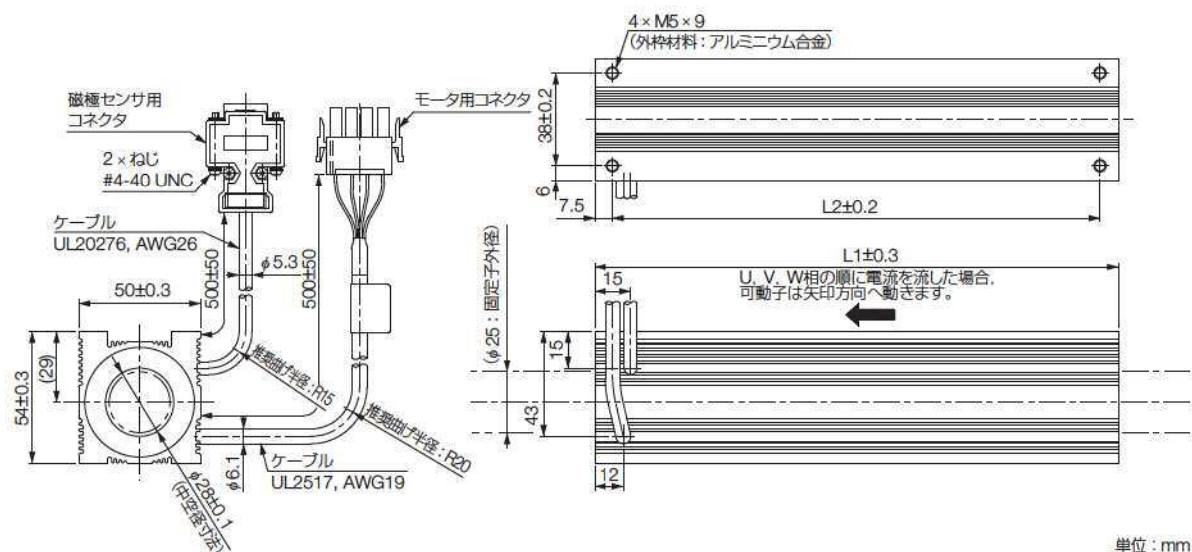


(注) 固定子は、可動子との吸引力により変形が生じます。従って、可動子及び固定子を据え付け後、駆動範囲全体にわたって、お互いが接触しないことを確認してください。

固定子形式 SGLCM-	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	概算質量 [kg]
D20280A	280 ± 1.6	35	210	30	45 ± 0.3	190 ± 1.2	45	0.68
D20315A	315 ± 1.6	35	245	30	45 ± 0.3	225 ± 1.2	45	0.77
D20350A	350 ± 1.6	35	280	30	45 ± 0.3	260 ± 1.2	45	0.86
D20385A	385 ± 1.6	35	315	30	45 ± 0.3	295 ± 1.2	45	0.95
D20420A	420 ± 1.6	35	350	30	45 ± 0.3	330 ± 1.2	45	1.00
D20455A	455 ± 1.6	35	385	30	45 ± 0.3	365 ± 1.2	45	1.10
D20490A	490 ± 1.6	35	420	30	45 ± 0.3	400 ± 1.2	45	1.20
D20555A	555 ± 2.5	50	455	45	60 ± 0.3	435 ± 2.1	60	1.35
D20590A	590 ± 2.5	50	490	45	60 ± 0.3	470 ± 2.1	60	1.45
D20625A	625 ± 2.5	50	525	45	60 ± 0.3	505 ± 2.1	60	1.55
D20660A	660 ± 2.5	50	560	45	60 ± 0.3	540 ± 2.1	60	1.60
D20695A	695 ± 2.5	50	595	45	60 ± 0.3	575 ± 2.1	60	1.70
D20730A	730 ± 2.5	50	630	45	60 ± 0.3	610 ± 2.1	60	1.80
D20765A	765 ± 2.5	50	665	45	60 ± 0.3	645 ± 2.1	60	1.90
D20800A	800 ± 2.5	50	700	45	60 ± 0.3	680 ± 2.1	60	2.00
D20835A	835 ± 2.5	50	735	45	60 ± 0.3	715 ± 2.1	60	2.10
D20870A	870 ± 3.0	50	770	45	60 ± 0.3	750 ± 2.5	60	2.20

SGLC-D25

◆ 可動子 : SGLCW-D25A□□□AP



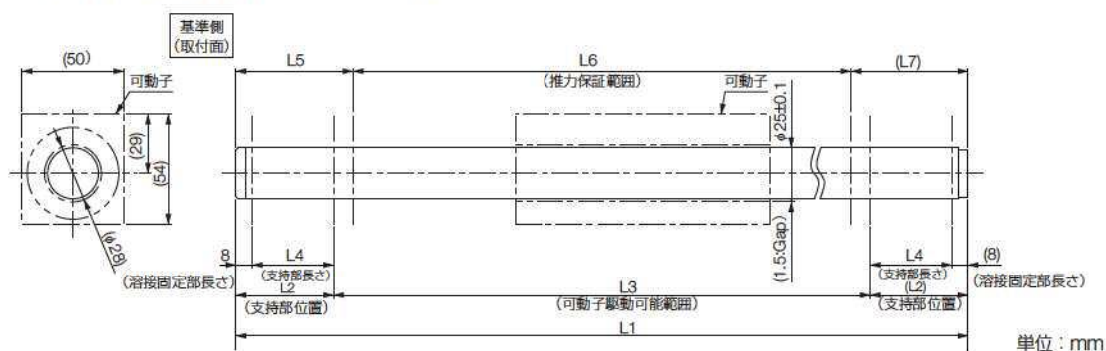
可動子形式 SGLCW-	L1	L2	概算質量 * [kg]
D25A125AP	125	110	1.0
D25A170AP	170	153	1.4
D25A215AP	215	200	1.8

* 磁極センサ付き可動子の質量を示しています。

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。

◆SGLC-D25, D32 可動子 (182 ページ)

◆ 固定子 : SGLCM-D25□□□A

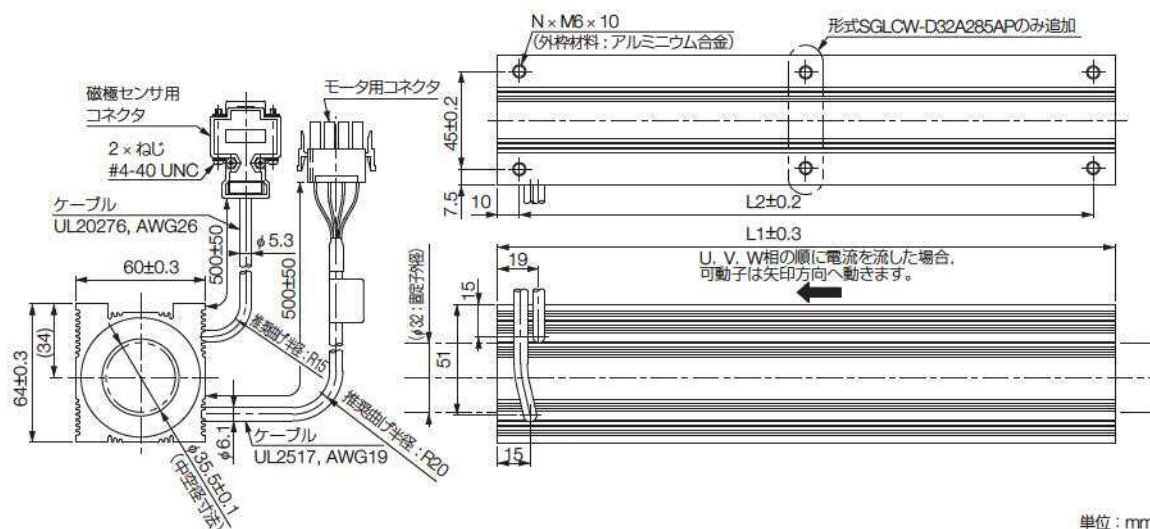


(注) 固定子は、可動子との吸引力により変形が生じます。従って、可動子及び固定子を据え付け後、駆動範囲全体にわたって、お互いが接触しないことを確認してください。

固定子形式 SGLCM-	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	概算質量 [kg]
D25360A	360 ± 1.6	45	270	37	57.5 ± 0.3	245 ± 1.2	57.5	1.50
D25405A	405 ± 1.6	45	315	37	57.5 ± 0.3	290 ± 1.2	57.5	1.65
D25450A	450 ± 1.6	45	360	37	57.5 ± 0.3	335 ± 1.2	57.5	1.80
D25495A	495 ± 1.6	45	405	37	57.5 ± 0.3	380 ± 1.2	57.5	1.95
D25540A	540 ± 1.6	45	450	37	57.5 ± 0.3	425 ± 1.2	57.5	2.10
D25585A	585 ± 1.6	45	495	37	57.5 ± 0.3	470 ± 1.2	57.5	2.25
D25630A	630 ± 1.6	45	540	37	57.5 ± 0.3	515 ± 1.2	57.5	2.40
D25705A	705 ± 2.5	60	585	52	72.5 ± 0.3	560 ± 2.1	72.5	2.85
D25750A	750 ± 2.5	60	630	52	72.5 ± 0.3	605 ± 2.1	72.5	3.00
D25795A	795 ± 2.5	60	675	52	72.5 ± 0.3	650 ± 2.1	72.5	3.15
D25840A	840 ± 2.5	60	720	52	72.5 ± 0.3	695 ± 2.1	72.5	3.30
D25885A	885 ± 2.5	60	765	52	72.5 ± 0.3	740 ± 2.1	72.5	3.45
D25930A	930 ± 2.5	60	810	52	72.5 ± 0.3	785 ± 2.1	72.5	3.60
D25975A	975 ± 2.5	60	855	52	72.5 ± 0.3	830 ± 2.1	72.5	3.75
D251020A	1020 ± 2.5	60	900	52	72.5 ± 0.3	875 ± 2.1	72.5	3.90
D251065A	1065 ± 2.5	60	945	52	72.5 ± 0.3	920 ± 2.1	72.5	4.05
D251110A	1110 ± 3.0	60	990	52	72.5 ± 0.3	965 ± 2.5	72.5	4.20

SGLC-D32

◆ 可動子 : SGLCW-D32A□□□AP



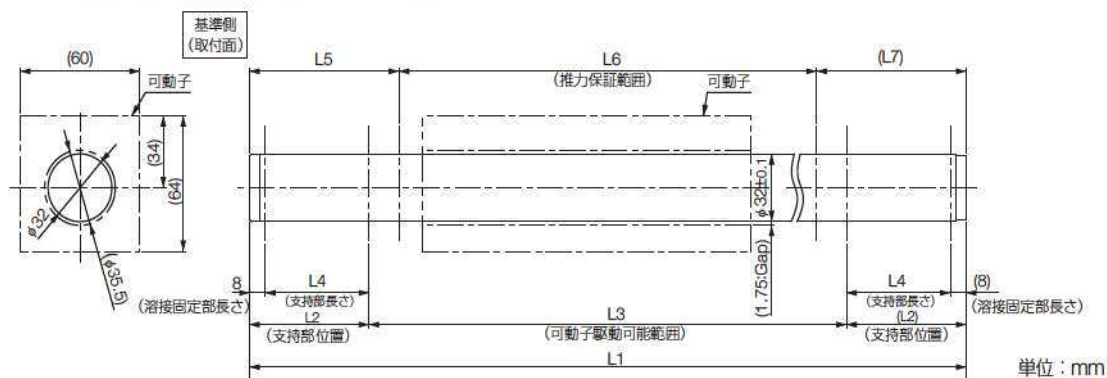
可動子形式 SGLCW-	L1	L2	N	概算質量 * [kg]
D32A165AP	165	145	4	1.8
D32A225AP	225	205	4	2.5
D32A285AP	285	265	6	3.2

* 磁極センサ付き可動子の質量を示しています。

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。

◆ SGLC-D25, D32 可動子 (182 ページ)

◆ 固定子 : SGLCM-D32□□□A



(注) 固定子は、可動子との吸引力により変形が生じます。従って、可動子及び固定子を据え付け後、駆動範囲全体にわたって、お互いが接触しないことを確認してください。

固定子形式 SGLCM-	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	概算質量 [kg]
D32480A	480 ± 1.6	60	360	52	75 ± 0.3	330 ± 1.2	75	3.0
D32540A	540 ± 1.6	60	420	52	75 ± 0.3	390 ± 1.2	75	3.4
D32600A	600 ± 1.6	60	480	52	75 ± 0.3	450 ± 1.2	75	3.8
D32660A	660 ± 1.6	60	540	52	75 ± 0.3	510 ± 1.2	75	4.2
D32720A	720 ± 1.6	60	600	52	75 ± 0.3	570 ± 1.2	75	4.6
D32780A	780 ± 1.6	60	660	52	75 ± 0.3	630 ± 1.2	75	5.0
D32840A	840 ± 1.6	60	720	52	75 ± 0.3	690 ± 1.2	75	5.4
D32960A	960 ± 2.5	90	780	82	105 ± 0.3	750 ± 2.1	105	5.9
D321020A	1020 ± 2.5	90	840	82	105 ± 0.3	810 ± 2.1	105	6.3
D321080A	1080 ± 2.5	90	900	82	105 ± 0.3	870 ± 2.1	105	6.7
D321140A	1140 ± 2.5	90	960	82	105 ± 0.3	930 ± 2.1	105	7.1
D321200A	1200 ± 2.5	90	1020	82	105 ± 0.3	990 ± 2.1	105	7.5
D321260A	1260 ± 2.5	90	1080	82	105 ± 0.3	1050 ± 2.1	105	7.9
D321320A	1320 ± 2.5	90	1140	82	105 ± 0.3	1110 ± 2.1	105	8.3
D321380A	1380 ± 2.5	90	1200	82	105 ± 0.3	1170 ± 2.1	105	8.7
D321440A	1440 ± 2.5	90	1260	82	105 ± 0.3	1230 ± 2.1	105	9.1
D321500A	1500 ± 3.0	90	1320	82	105 ± 0.3	1290 ± 2.5	105	9.5

コネクタ仕様

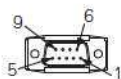
◆ SGLC-D16, D20 可動子

• モータ側コネクタ仕様



プラグ：350779-1
ピン：350561-3 または 350690-3 (No.1 ~ 3)
770210-1 (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：350925-1 または 770673-1

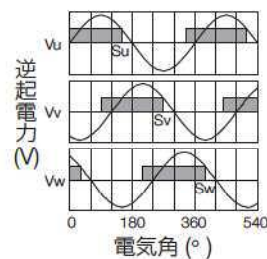
• 磁極センサ側コネクタ仕様



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

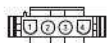
• 磁極センサ出力信号

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 S_u , S_v , S_w とモータの各相逆起電力 V_u , V_v , V_w の関係は右図のようになります。



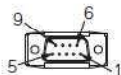
◆ SGLC-D25, D32 可動子

• モータ側コネクタ仕様



プラグ：350779-1
ピン：350561-3 または 350690-3 (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：350925-1 または 770673-1

• 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 S_u , S_v , S_w とモータの各相逆起電力 V_u , V_v , V_w の関係は右図のようになります。

