

# 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

# SGLG モデル (コアレスモデル)

## 形式の見方

### 可動子

S G L G W - 30 A 050 C P □

LinearΣ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
G	コアレスモデル

#### 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
40	40 mm
60	60 mm
90	86 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
050	50 mm
080	80 mm
140	140 mm
200	199 mm
253	252.5 mm
365	365 mm
370	367 mm
535	535 mm

#### 9桁目 設計順位

A, B...

#### 10桁目 センサ仕様/冷却方式

記号	仕様		該当機種
	磁極 センサ	冷却方式	
なし	なし	自冷	全機種
C	なし	空冷	SGLGW -40A, -60A, -90A
H	あり	空冷	
P	あり	自冷	全機種

#### 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	SGLGW -30A, -40A, -60A

(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 G M - 30 108 A □

LinearΣ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
090	90 mm
108	108 mm
216	216 mm
225	225 mm
252	252 mm
360	360 mm
405	405 mm
432	432 mm
450	450 mm
504	504 mm

#### 8桁目 設計順位

A, B, C...

#### 9桁目 オプション

記号	仕様	該当機種
なし	標準タイプ	全機種
-M	高推力タイプ	SGLGM-40, -60

\* SGLGM-40, 60 には「CT」もあります。

- ・ C = 底面の取付穴なし
- ・ CT = 底面の取付穴あり

(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。

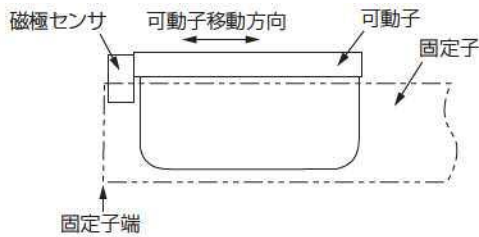
## 磁極センサ付き可動子に関する注意事項



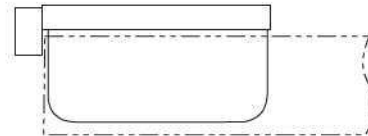
注記

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 $L_1$ と磁極センサ長さ $A$ を加えた全長 $L$  (寸法) で決定してください。

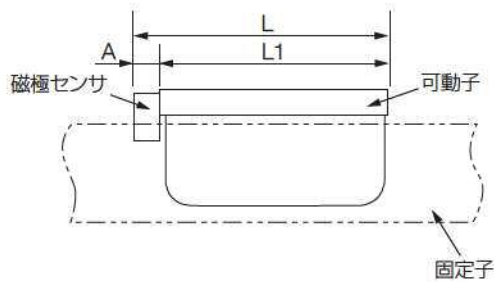
### <良い例>



### <悪い例>



### ◆ 磁極センサ付き可動子の全長寸法



可動子形式 SGLGW-	可動子長さ $L_1$ (mm)	磁極センサ長さ $A$ (mm)	全長 $L$ (mm)
30A050□P□	50	0	50
30A080□P□	80	0 (可動子内に 含む)	80
40A140□H□ 40A140□P□	140	16	156
40A253□H□ 40A253□P□	252.5		268.5
40A365□H□ 40A365□P□	365		381
60A140□H□ 60A140□P□	140		156
60A253□H□ 60A253□P□	252.5	16	268.5
60A365□H□ 60A365□P□	365		381
90A200□H□ 90A200□P□	199		0 (可動子内に 含む)
90A370□H□ 90A370□P□	367	367	
90A535□H□ 90A535□P□	535	535	

## 定格及び仕様

仕様表：標準タイプ固定子との組合せ時

リニアサーボモータ 可動子形式 SGLGW-	30A		40A			60A			90A		
	050C	080C	140C	253C	365C	140C	253C	365C	200C	370C	535C
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・空冷 (SGLGW-30A は自冷タイプのみです)										
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	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 屋内で、腐食性または爆発性のガスのない所</li> <li>• 風通しがよく、ほこり、ごみや湿気の少ない所</li> <li>• 点検や清掃のしやすい所</li> <li>• 標高 1000 m 以下</li> <li>• 強磁場が発生しない所</li> </ul>									
耐衝撃	衝撃加速度	196 m/s <sup>2</sup>									
	衝撃回数	2 回									
耐振動	振動加速度	49 m/s <sup>2</sup> (上下, 左右, 前後の 3 方向に対する耐振動です。)									

## 定格：標準タイプ固定子との組合せ時

リニアサーボモータ 可動子形式 SGLGW-		30A		40A			60A			90A		
		050C	080C	140C	253C	365C	140C	253C	365C	200C	370C	535C
定格速度 (速度制御時の 基準速度) *1	m/s	1.5	1.5	2.0	2.0	2.0	2.3	2.3	2.3	1.8	1.5	1.5
最高速度 *1	m/s	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.8	4.8	4.0	4.0	4.0
定格推力 *1, *2	N	12.5	25	47	93	140	70	140	210	325	550	750
最大推力 *1	N	40	80	140	280	420	220	440	660	1300	2200	3000
定格電流 *1	Arms	0.51	0.79	0.80	1.6	2.4	1.2	2.2	3.3	4.4	7.5	10.2
最大電流 *1	Arms	1.6	2.5	2.4	4.9	7.3	3.5	7.0	10.5	17.6	30.0	40.8
可動子質量	kg	0.10	0.15	0.34	0.60	0.87	0.42	0.76	1.1	2.2	3.6	4.9
推力定数	N/Arms	26.4	33.9	61.5	61.5	61.5	66.6	66.6	66.6	78.0	78.0	78.0
誘起電圧定数	Vrms/ (m/s)/相	8.80	11.3	20.5	20.5	20.5	22.2	22.2	22.2	26.0	26.0	26.0
モータ定数	N/√W	3.66	5.63	7.79	11.0	13.5	11.1	15.7	19.2	26.0	36.8	45.0
電氣的時定数	ms	0.19	0.41	0.43	0.43	0.43	0.45	0.45	0.45	1.4	1.4	1.4
機械的時定数	ms	7.5	4.7	5.6	5.0	4.8	3.4	3.1	3.0	3.3	2.7	2.4
熱抵抗 (ヒート シンク付き)	K/W	5.19	3.11	1.67	0.87	0.58	1.56	0.77	0.51	0.39	0.26	0.22
熱抵抗 (ヒート シンクなし)	K/W	8.13	6.32	3.02	1.80	1.23	2.59	1.48	1.15	1.09	0.63	0.47
磁気吸引力	N	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
組合せ固定子 SGLGM-		30□□□A		40□□□C□			60□□□C□			90□□□A		
組合せシリアル変換ユニット JZDP-□□□□-		250	251	252	253	254	258	259	260	264	265	266
組合せサーボ パック	SGD7S-	R70A	R90A	R90A	1R6A	2R8A	1R6A	2R8A	5R5A	120A	180A	200A
	SGD7W-	1R6A	1R6A	1R6A	1R6A	2R8A	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。

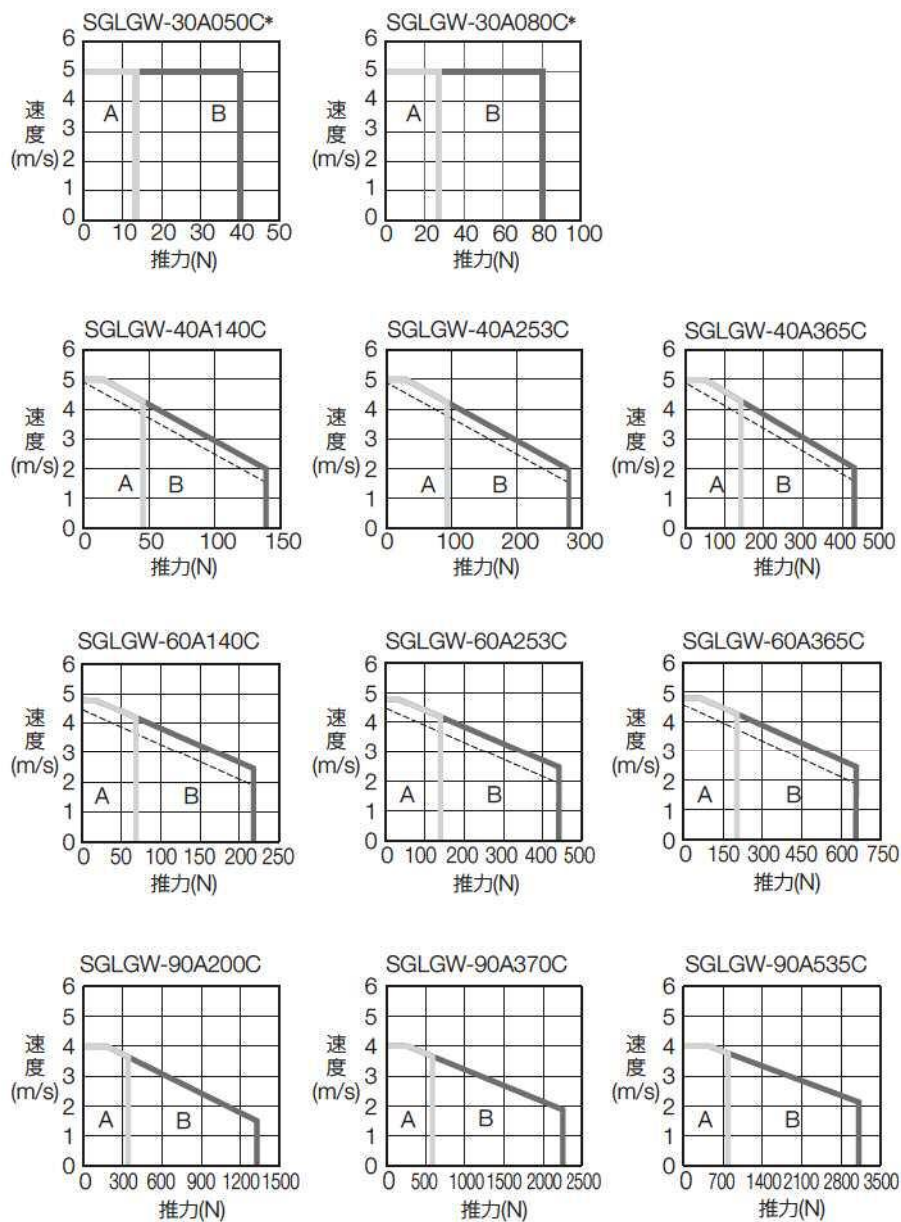
\*2. 定格推力は下記寸法のアルミ製ヒートシンクに取り付けた場合の周囲温度 40°C での連続許容推力値を示します。

・ヒートシンク寸法

- ・ 200 × 300 × 12 mm : SGLGW-30A050C, 30A080C, 40A140C, 60A140C
- ・ 300 × 400 × 12 mm : SGLGW-40A253C, 60A253C
- ・ 400 × 500 × 12 mm : SGLGW-40A365C, 60A365C
- ・ 800 × 900 × 12 mm : SGLGW-90A200C, 90A370C, 90A535C

◆ 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



\* 三相 200 V 及び単相 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。

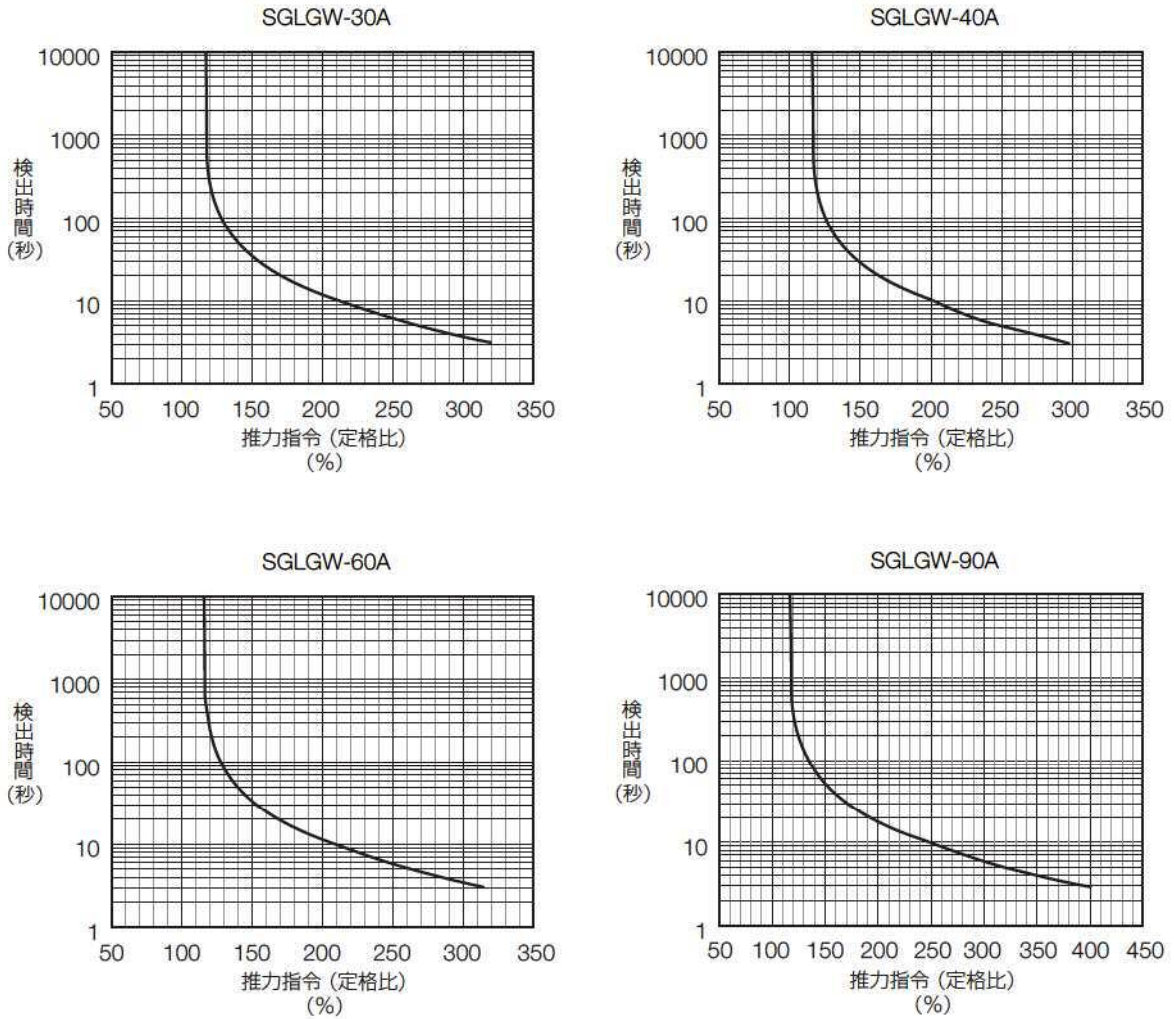
2. 電源電圧により反復使用領域の特性は変動します。

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 (86 ページ)」の連続使用領域内となるようにご使用ください。

## 仕様表：高推力タイプ固定子との組合せ時

リニアサーボモータ可動子 形式 SGLGW-		40A			60A		
		140C	253C	365C	140C	253C	365C
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・空冷					
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	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 屋内で、腐食性または爆発性のガスのない所</li> <li>• 風通しがよく、ほこり、ごみや湿気の少ない所</li> <li>• 点検や清掃のしやすい所</li> <li>• 標高 1000 m 以下</li> <li>• 強磁場が発生しない所</li> </ul>					
耐衝撃	衝撃加速度	196 m/s <sup>2</sup>					
	衝撃回数	2 回					
耐振動	振動加速度	49 m/s <sup>2</sup> (上下, 左右, 前後の 3 方向に対する耐振動です。)					

## 定格：高推力タイプ固定子との組合せ時

リニアサーボモータ可動子 形式 SGLGW-		40A			60A		
		140C	253C	365C	140C	253C	365C
定格速度 (速度制御時の基準速度) *1	m/s	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0
最高速度 *1	m/s	4.2	4.2	4.2	4.2	4.2	4.2
定格推力 *1, *2	N	57	114	171	85	170	255
最大推力 *1	N	230	460	690	360	720	1080
定格電流 *1	Arms	0.80	1.6	2.4	1.2	2.2	3.3
最大電流 *1	Arms	3.2	6.5	9.7	5.0	10.0	14.9
可動子質量	kg	0.34	0.60	0.87	0.42	0.76	1.1
推力定数	N/Arms	76.0	76.0	76.0	77.4	77.4	77.4
誘起電圧定数	Vrms/ (m/s)/ 相	25.3	25.3	25.3	25.8	25.8	25.8
モータ定数	N/√W	9.62	13.6	16.7	12.9	18.2	22.3
電氣的時定数	ms	0.43	0.43	0.43	0.45	0.45	0.45
機械的時定数	ms	3.7	3.2	3.1	2.5	2.3	2.2
熱抵抗 (ヒートシンク付き)	K/W	1.67	0.87	0.58	1.56	0.77	0.51
熱抵抗 (ヒートシンクなし)	K/W	3.02	1.80	1.23	2.59	1.48	1.15
磁気吸引力	N	0	0	0	0	0	0
組合せ固定子 SGLGM-		40□□□□C□-M			60□□□□C□-M		
組合せシリアル変換ユニット JZDP-□□□□-		255	256	257	261	262	263
組合せサーボパック	SGD7S-	1R6A	2R8A	3R8A	1R6A	3R8A	7R6A
	SGD7W-	1R6A	2R8A	5R5A	1R6A	5R5A	7R6A

\*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。

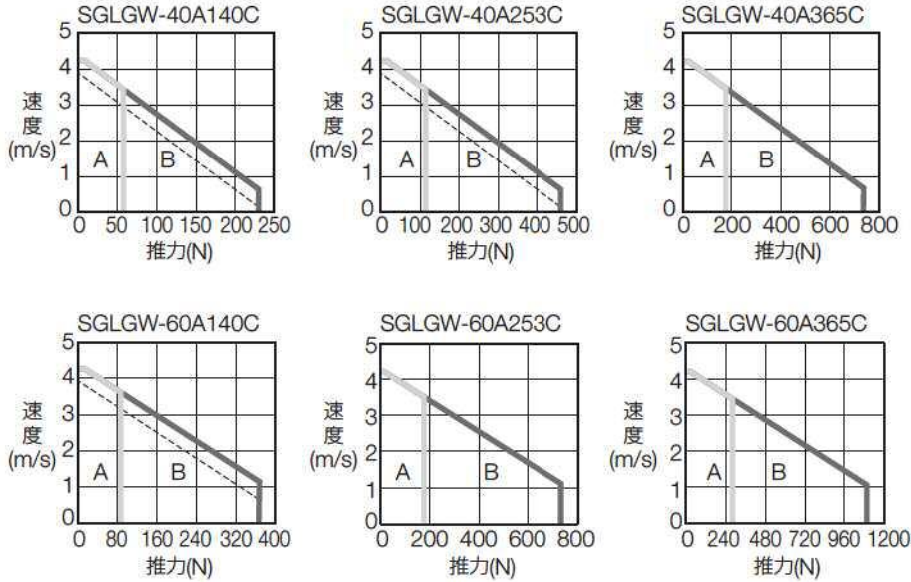
・ ヒートシンク寸法

- 200 × 300 × 12 mm : SGLGW-40A140C, 60A140C
- 300 × 400 × 12 mm : SGLGW-40A253C, 60A253C
- 400 × 500 × 12 mm : SGLGW-40A365C, 60A365C



### ◆ 推力-速度特性

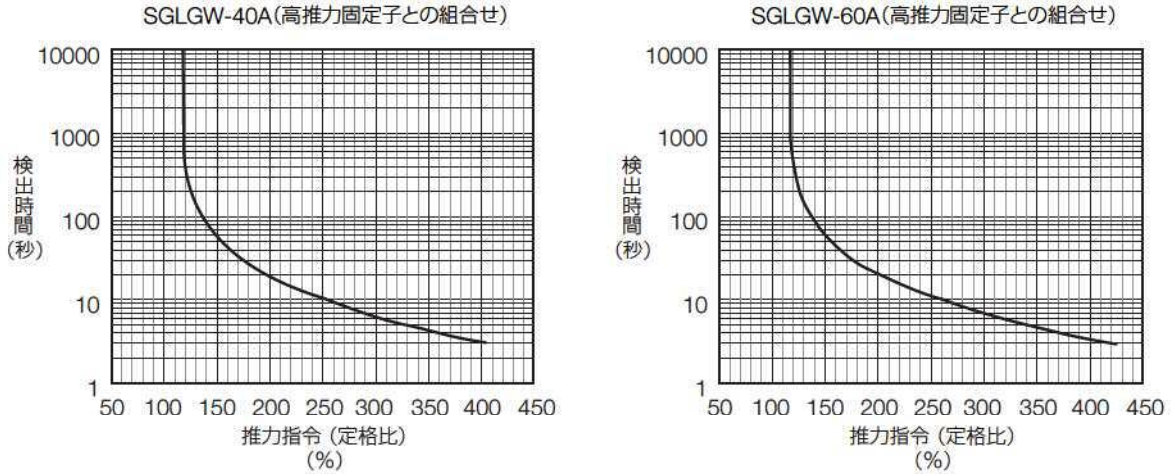
A : 連続使用領域      ——— (実線) : 三相200 V入力時  
B : 反復使用領域      - - - - - (破線) : 単相200 V入力時



- (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。

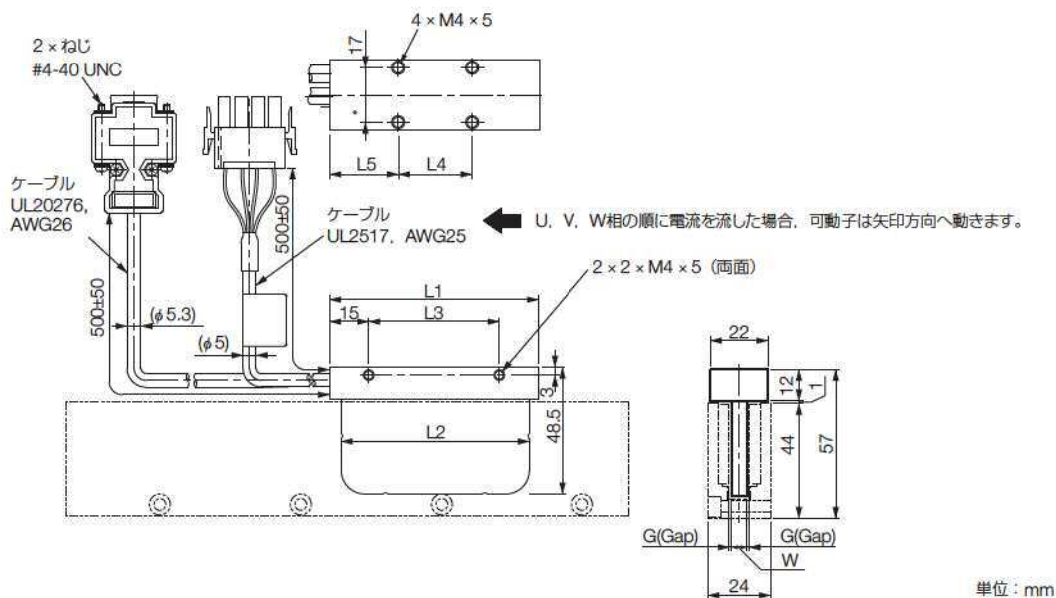


- (注) 上記過負荷保護特性は 100% 以上の出力の連続使用を保証するものではありません。  
 実効トルクが「◆ 推力-速度特性 (89 ページ)」の連続使用領域内となるようにご使用ください。

## 外形寸法

### SGLGW-30

#### ◆ 可動子 : SGLGW-30A□□□□



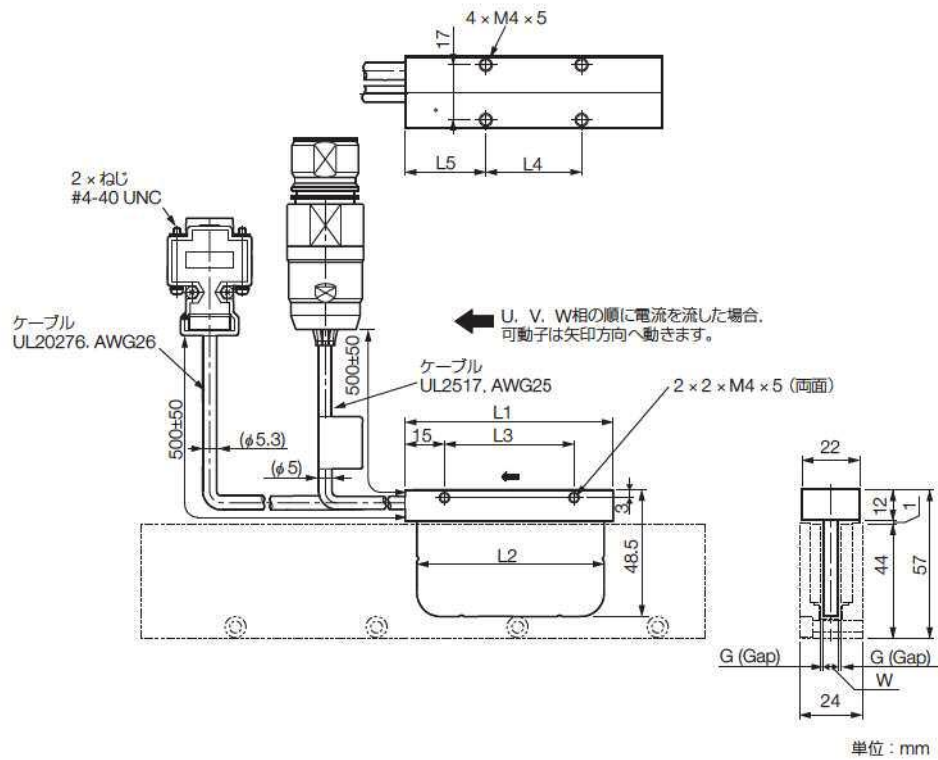
可動子形式 SGLGW-	L1	L2	L3	L4	L5	W	G (Gap)	概算質量* [kg]
30A050C□	50	48	30	20	20	5.9	0.85	0.14
30A080C□	80	72	50	30	25	5.7	0.95	0.19

\* 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。

☞ SGLGW-30A□□□□可動子 (103 ページ)

◆ 可動子 : SGLGW-30A□□□C□□

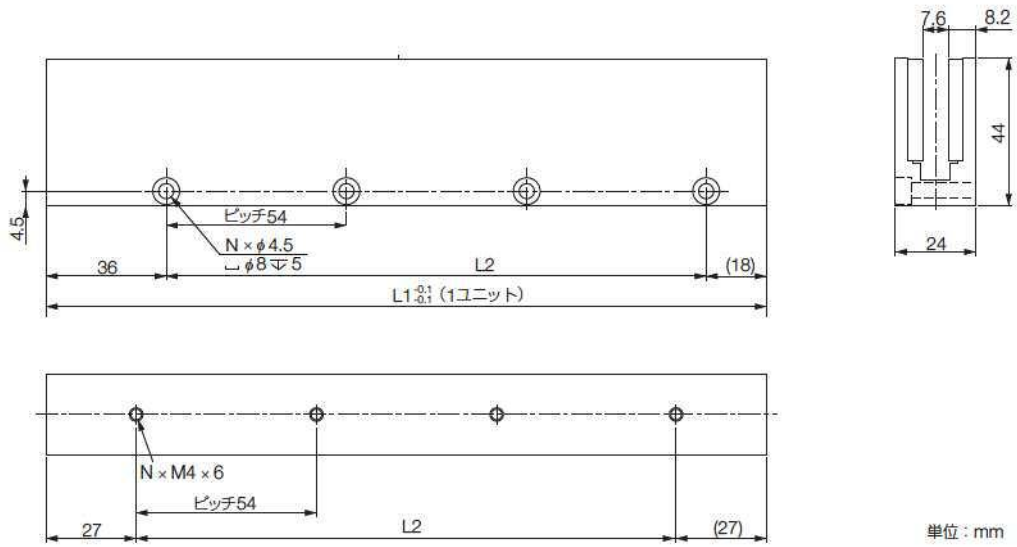


可動子形式 SGLGW-	L1	L2	L3	L4	L5	W	G (Gap)	概算質量* [kg]
30A050C□□	50	48	30	20	20	5.9	0.85	0.14
30A080C□□	80	72	50	30	25	5.7	0.95	0.19

\* 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。  
 SGLGW-30A□□□C□□可動子 (103 ページ)

◆ 標準タイプ固定子 : SGLGM-30□□□A

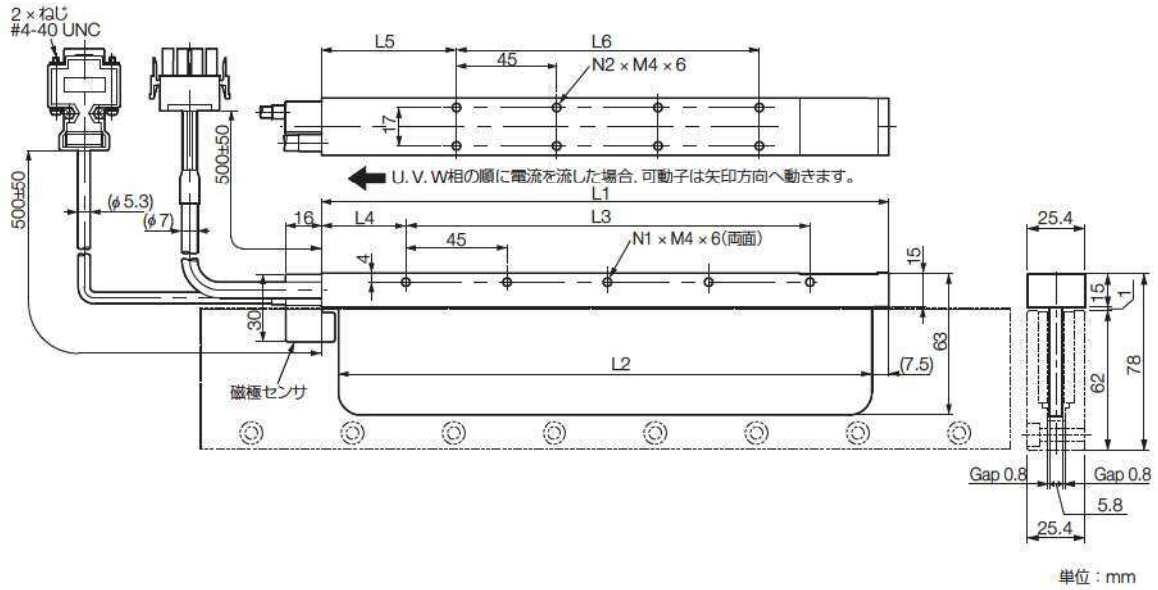


単位 : mm

固定子形式 SGLGM-	L1	L2	N	概算質量 [kg]
30108A	108	54	2	0.6
30216A	216	162	4	1.1
30432A	432	378	8	2.3

## SGLGW-40

### ◆ 可動子 : SGLGW-40A□□□□



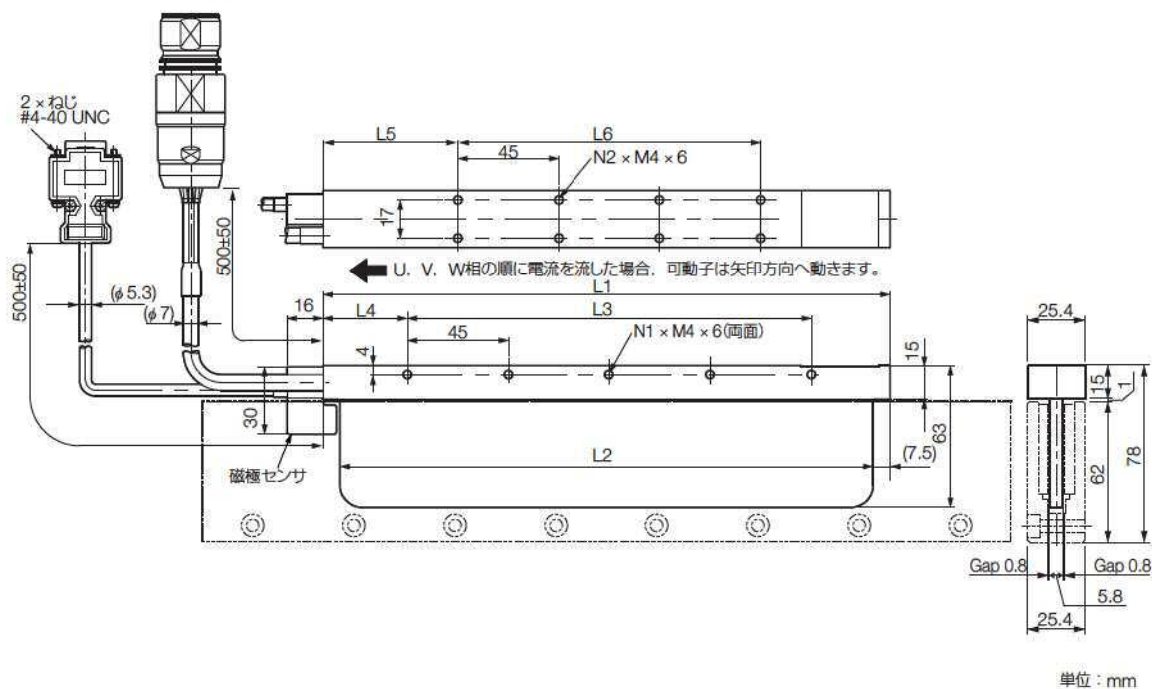
可動子形式 SGLGW-	L1	L2	L3	L4	L5	L6	N1	N2	概算質量* [kg]
40A140C□	140	125	90	30	52.5	45	3	4	0.40
40A253C□	252.5	237.5	180	37.5	60	135	5	8	0.66
40A365C□	365	350	315	30	52.5	270	8	14	0.93

\* 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。

☞ SGLGW-40A□□□□, 60A□□□□ 可動子 (104 ページ)

◆ 可動子 : SGLGW-40A□□□□C□D



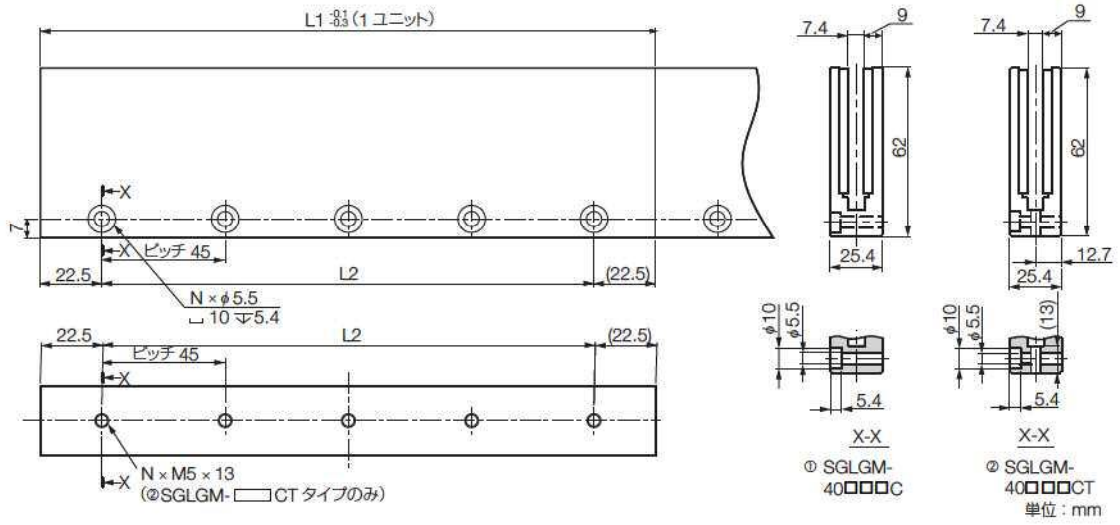
可動子形式 SGLGW-	L1	L2	L3	L4	L5	L6	N1	N2	概算質量* [kg]
40A140C□D	140	125	90	30	52.5	45	3	4	0.40
40A253C□D	252.5	237.5	180	37.5	60	135	5	8	0.66
40A365C□D	365	350	315	30	52.5	270	8	14	0.93

\* 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。

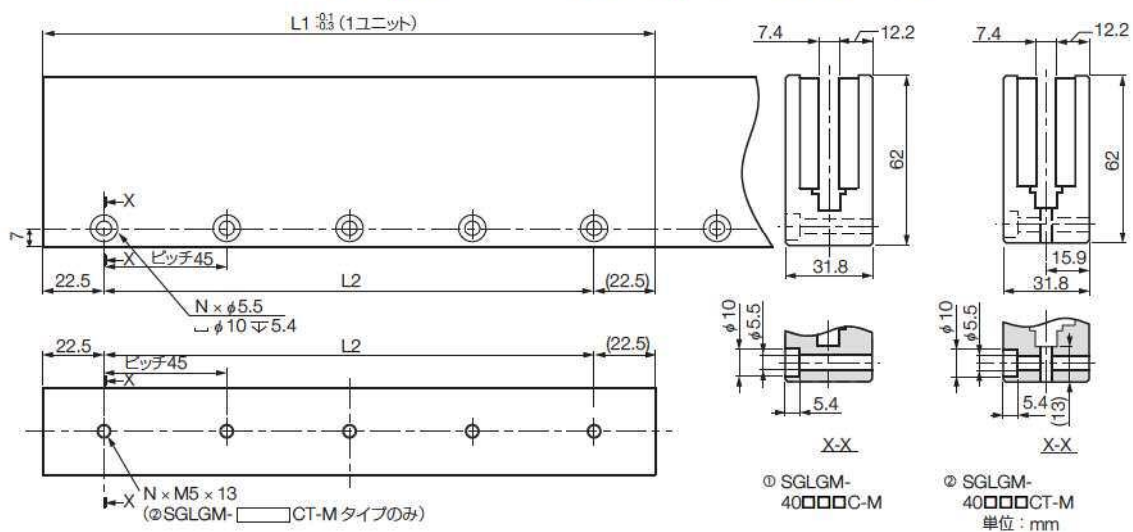
☞ SGLGW-40A□□□□C□D, 60A□□□□C□D 可動子 (104 ページ)

◆ 標準タイプ固定子 : SGLGM-40□□□C (底面の取付穴なし)  
SGLGM-40□□□CT (底面の取付穴あり)



種別	固定子形式 SGLGM-	L1	L2	N	概算質量 [kg]
標準 タイプ	40090C または 40090CT	90	45	2	0.8
	40225C または 40225CT	225	180	5	2.0
	40360C または 40360CT	360	315	8	3.1
	40405C または 40405CT	405	360	9	3.5
	40450C または 40450CT	450	405	10	3.9

◆ 高推力タイプ固定子 : SGLGM-40□□□C-M (底面の取付穴なし)  
SGLGM-40□□□CT-M (底面の取付穴あり)

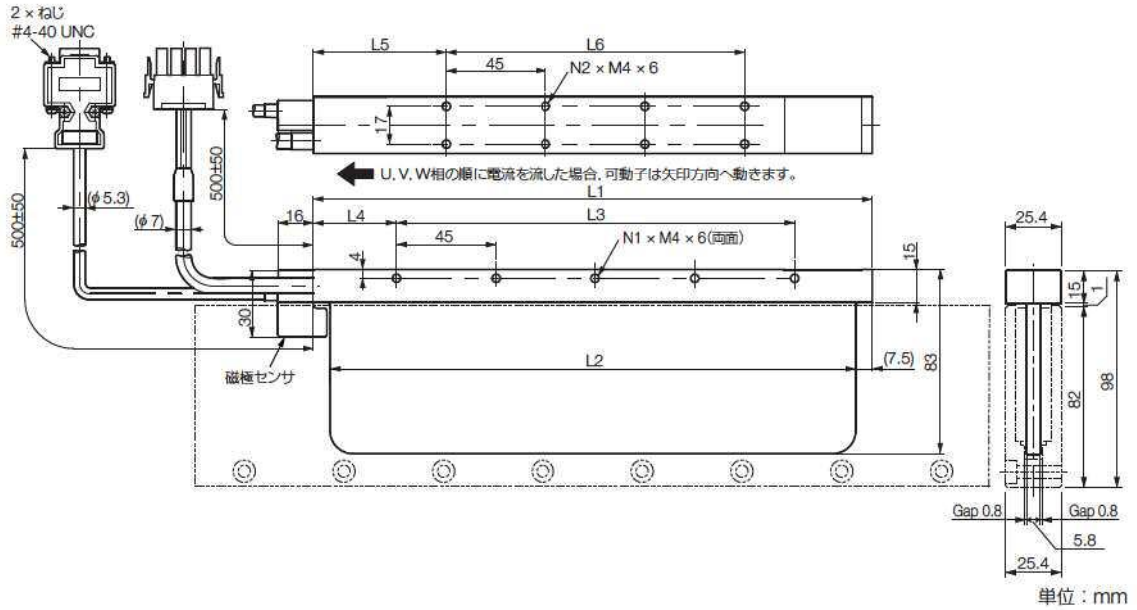


種別	固定子形式 SGLGM-	L1	L2	N	概算質量 [kg]
高推力タイプ	40090C-M または 40090CT-M	90	45	2	1.0
	40225C-M または 40225CT-M	225	180	5	2.6
	40360C-M または 40360CT-M	360	315	8	4.1
	40405C-M または 40405CT-M	405	360	9	4.6
	40450C-M または 40450CT-M	450	405	10	5.1



## SGLGW-60

### ◆ 可動子 : SGLGW-60A□□□C□



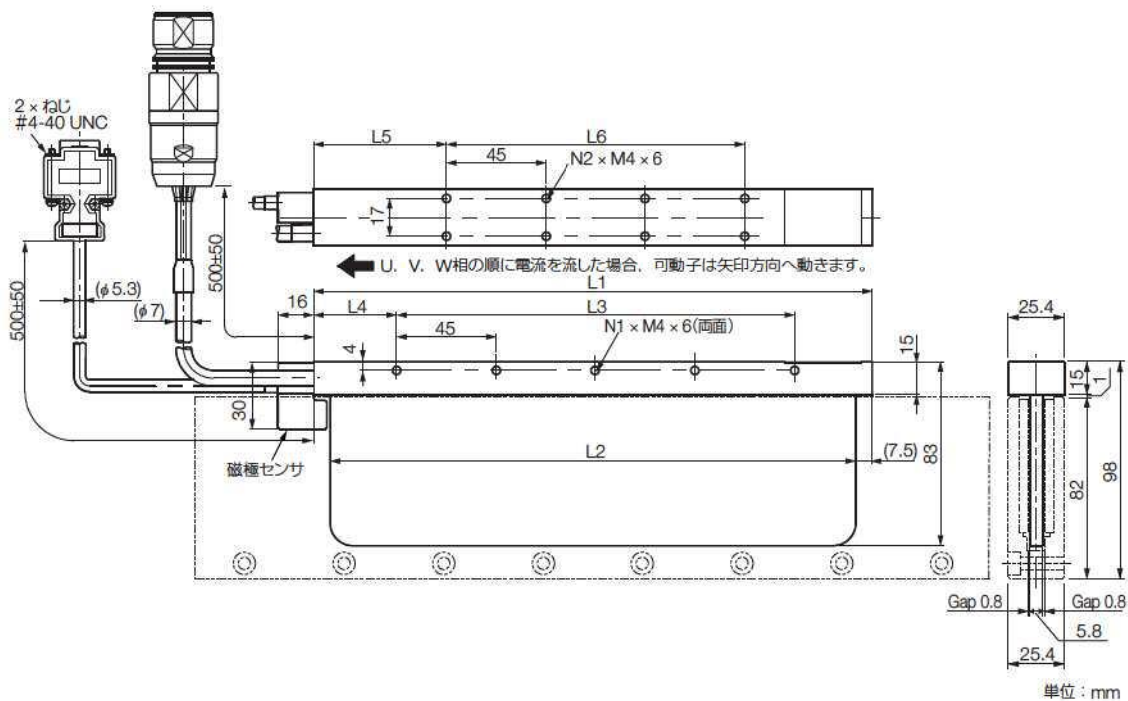
可動子形式 SGLGW-	L1	L2	L3	L4	L5	L6	N1	N2	概算質量* [kg]
60A140C□	140	125	90	30	52.5	45	3	4	0.48
60A253C□	252.5	237.5	180	37.5	60	135	5	8	0.82
60A365C□	365	350	315	30	52.5	270	8	14	1.16

\* 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。

☞ SGLGW-40A□□□C□, 60A□□□C□ 可動子 (104 ページ)

◆ 可動子 : SGLGW-60A□□□C□D



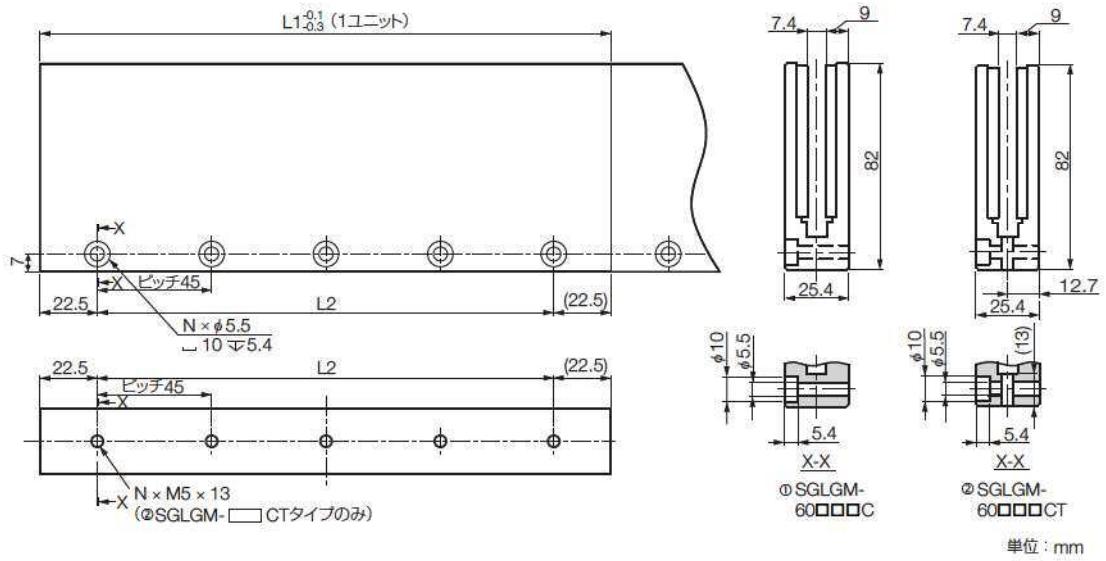
可動子形式 SGLGW-	L1	L2	L3	L4	L5	L6	N1	N2	概算質量* [kg]
60A140C□D	140	125	90	30	52.5	45	3	4	0.48
60A253C□D	252.5	237.5	180	37.5	60	135	5	8	0.82
60A365C□D	365	350	315	30	52.5	270	8	14	1.16

\* 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。

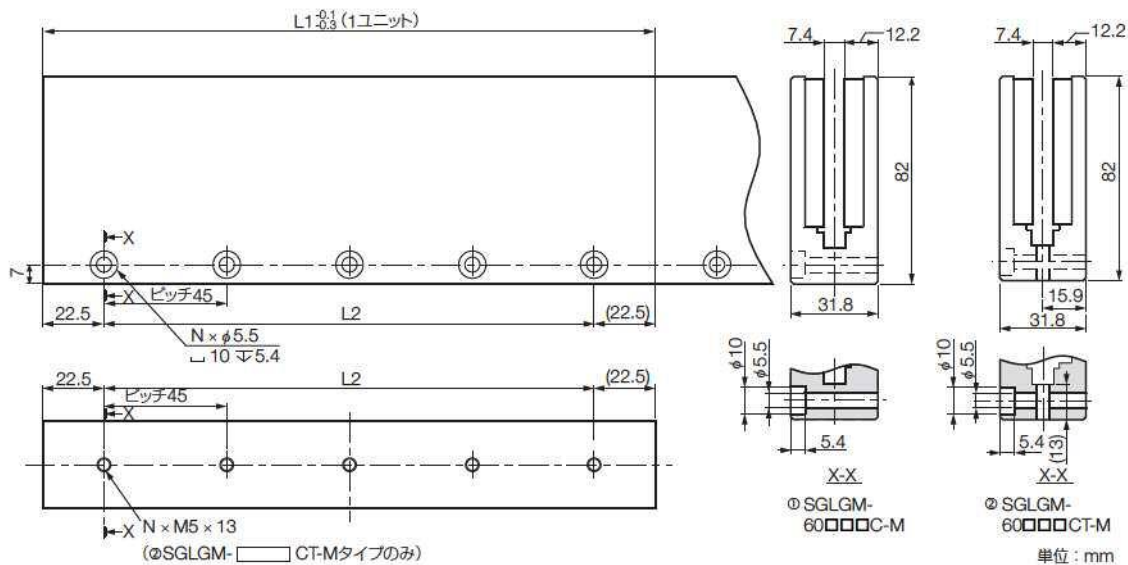
☞ SGLGW-40A□□□C□D, 60A□□□C□D 可動子 (104 ページ)

◆ 標準タイプ固定子 : SGLGM-60□□□C (底面の取付穴なし)  
SGLGM-60□□□CT (底面の取付穴あり)



種別	固定子形式 SGLGM-	L1	L2	N	概算質量 [kg]
標準 タイプ	60090C または 60090CT	90	45	2	1.1
	60225C または 60225CT	225	180	5	2.6
	60360C または 60360CT	360	315	8	4.1
	60405C または 60405CT	405	360	9	4.6
	60450C または 60450CT	450	405	10	5.1

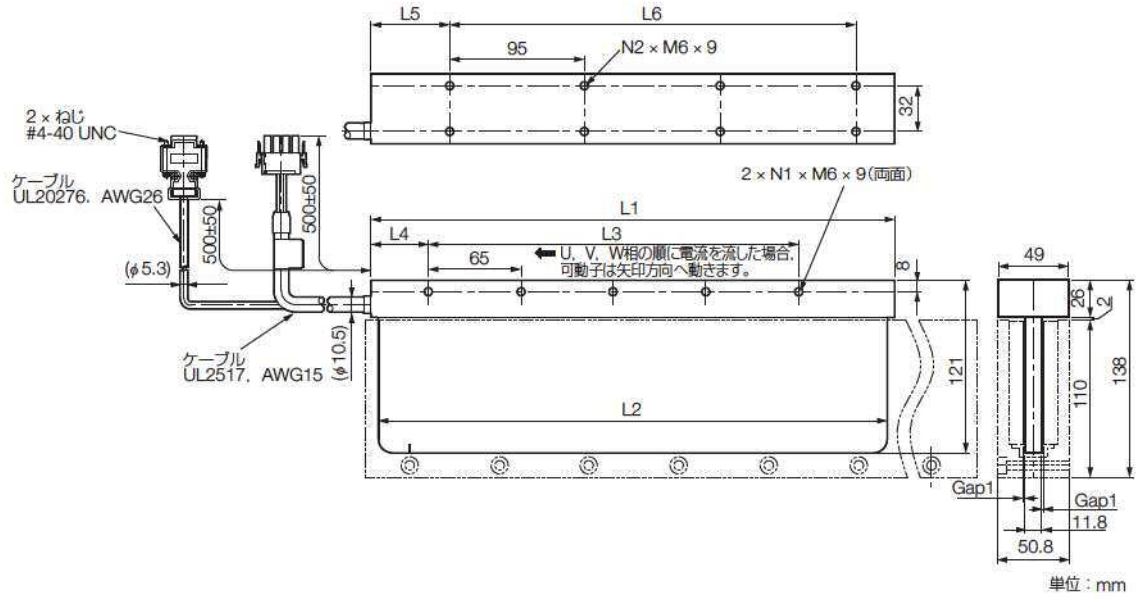
◆ 高推力タイプ固定子 : SGLGM-60□□□C-M (底面の取付穴なし)  
SGLGM-60□□□CT-M (底面の取付穴あり)



種別	固定子形式 SGLGM-	L1	L2	N	概算質量 [kg]
高推力タイプ	60090C-M または 60090CT-M	90	45	2	1.3
	60225C-M または 60225CT-M	225	180	5	3.3
	60360C-M または 60360CT-M	360	315	8	5.2
	60405C-M または 60405CT-M	405	360	9	5.9
	60450C-M または 60450CT-M	450	405	10	6.6

## SGLGW-90

### ◆ 可動子 : SGLGW-90A□□□□C□



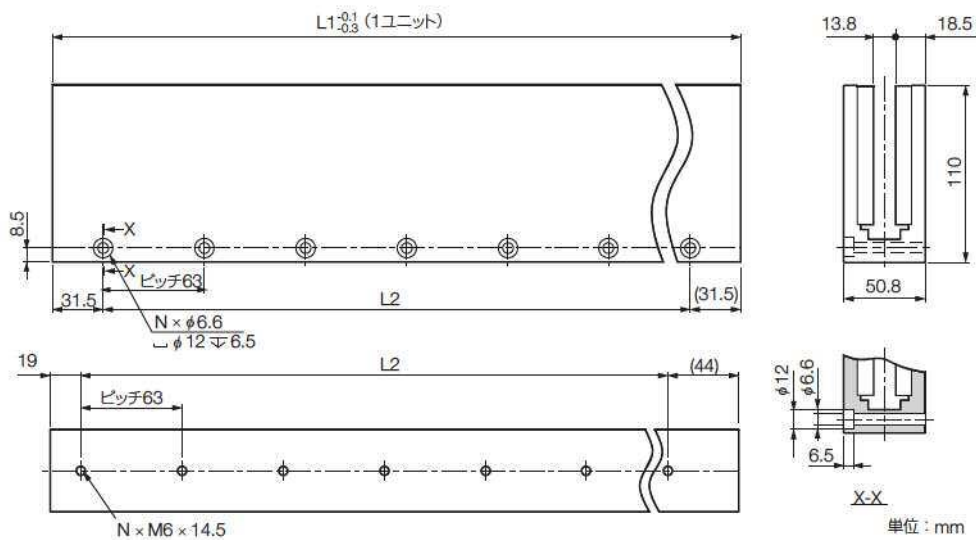
可動子形式 SGLGW-	L1	L2	L3	L4	L5	L6	N1	N2	概算質量* [kg]
90A200C□	199	189	130	40	60	95	3	4	2.2
90A370C□	367	357	260	40	55	285	5	8	3.65
90A535C□	535	525	455	40	60	380	8	10	4.95

\* 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。

☞ SGLGW-90A□□□□C□ 可動子 (105 ページ)

◆ 標準タイプ固定子 : SGLGM-90□□□A

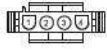


固定子形式 SGLGM-	L1	L2	N	概算質量 [kg]
90252A	252	189	4	7.3
90504A	504	441	8	14.7

## コネクタ仕様

### ◆ SGLGW-30A□□□C□ 可動子

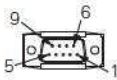
- モータ側コネクタ仕様



プラグ : 350779-1  
ピン : 350924-1 または 770672-1  
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

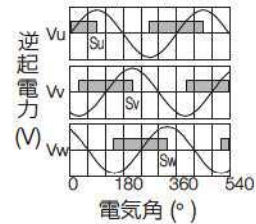


ピン形コネクタ : 17JE-23090-02 (D8C)  
第一電子工業 (株) 製

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

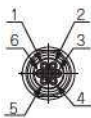
- 磁極センサ出力信号

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  $V_u$ ,  $V_w$ ,  $V_v$  の関係は右図のようになります。



### ◆ SGLGW-30A□□□C□D 可動子

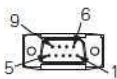
- モータ側コネクタ仕様



エクステンション : SROC06JM5CN169  
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

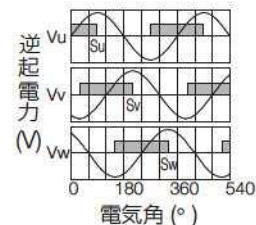


ピン形コネクタ : 17JE-23090-02 (D8C)  
第一電子工業 (株) 製

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

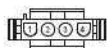
- 磁極センサ出力信号

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



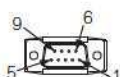
◆ SGLGW-40A□□□□□, 60A□□□□□ 可動子

- 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：350570-3 または 350689-3

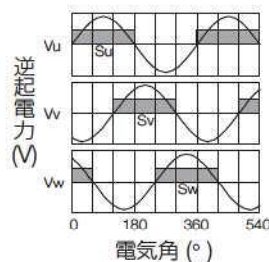
- 磁極センサ側コネクタ仕様



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。



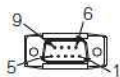
◆ SGLGW-40A□□□□□D, 60A□□□□□D 可動子

- モータ側コネクタ仕様



エクステンション：SROC06JM5CN169  
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

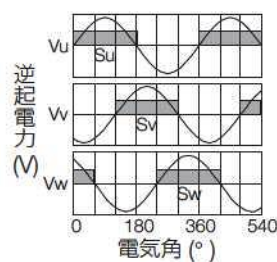
- 磁極センサ側コネクタ仕様



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

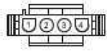
可動子を図中の矢印方向に移動した場合、磁極センサの出力信号 Su, Sv, Sw とモータの各相逆起電力 Vu, Vv, Vw の関係は右図のようになります。





## ◆ SGLGW-90A□□□C□ 可動子

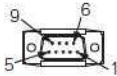
- モータ側コネクタ仕様



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  $S_u$ ,  $S_v$ ,  $S_w$  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。

