

单相 30 ~ 400W(AC200V)
30 ~ 200W(AC100V)

三相 0.3 ~ 15kW(AC200V)

● 周边设备

配线用断路器 (MCCB)
用于电源线保护。

噪声滤波器
用于防止电源线引入的外部干扰。

电磁接触器
H1-T5J形(3EA)
伺服电源开关用。
(注) 电磁接触器上必须安装防冲击电压装置。

制动电源*
LPSE-2H01形 (200V输入)
LPDE-1H01形 (100V输入)

*: 详细内容请参照第30页

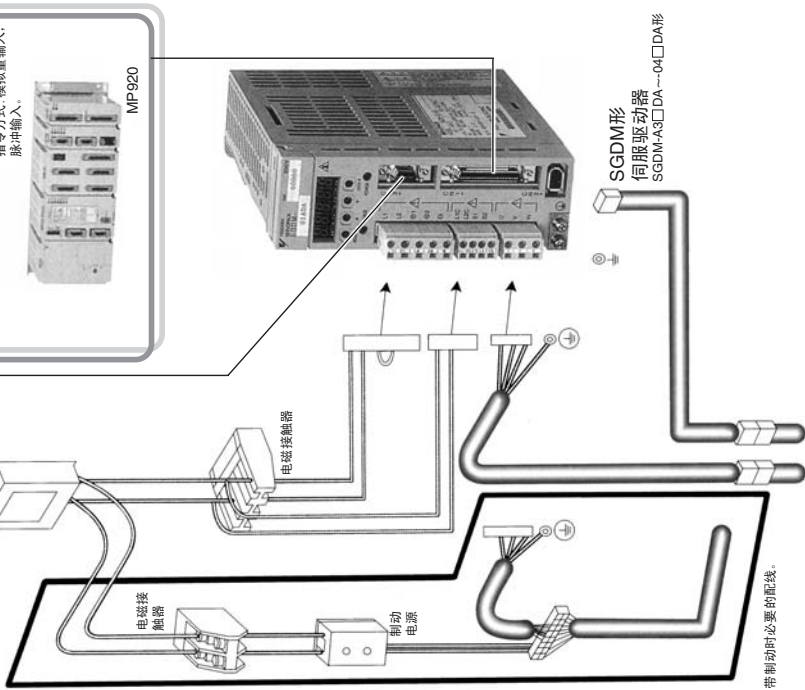
数字手操器 (JUSP-OP02A-2型)
配有与伺服驱动器相连接的带1m电缆。

上位控制器
可接用本公司及其它公司的控制器。
指令方式: 模拟量输入, 脉冲输入。

电源 单相200V 及 单相100V

配线用 断路器

噪声滤波器



带制动时必要的配线。

AC伺服电机 (30~400W)

● 周边设备

配线用断路器 (MCCB)
用于电源线保护。

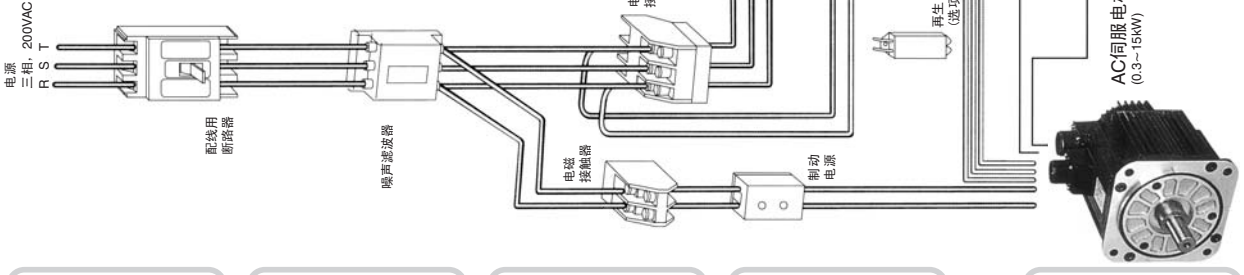
噪声滤波器
用于防止电源线引入的外部干扰。

电磁接触器
H1-系列
伺服电源开关用。
(注) 电磁接触器上必须安装防冲击电压装置。

制动电源*
LPSE-2H01形 (200V输入)

*: 详细内容请参照第30页

再生电阻
内置再生电阻功率不足时, 取下B2-B3端子的连接, 于B1-B2端子连接外置再生电阻。



*: SGM系列因功率不同外部端子的形状有异。

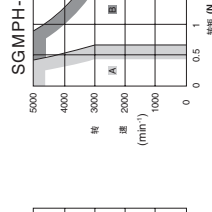
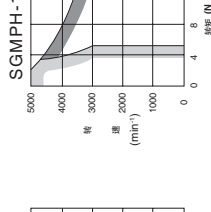
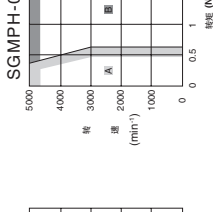
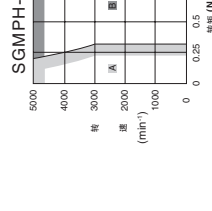
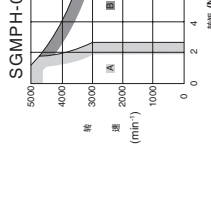
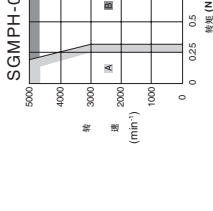
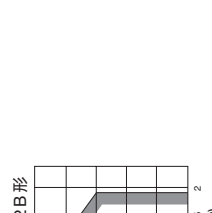
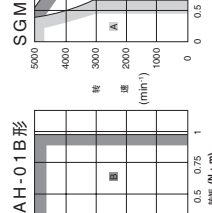
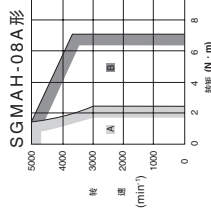
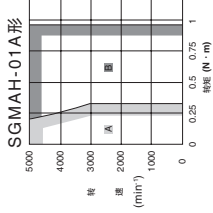
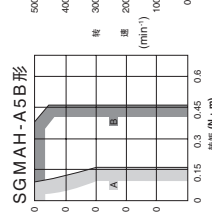
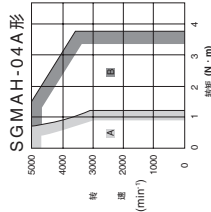
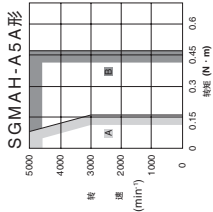
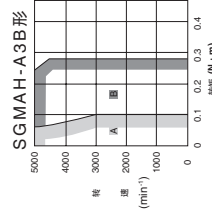
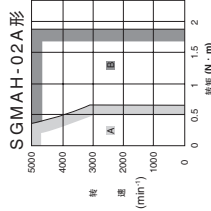
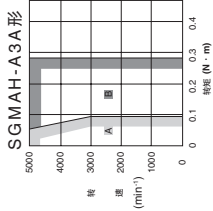


SGMAH 形

● 特性

电压		200V级					100V级				
伺服电机型号: SGMAH-□□□□		A3A	A5A	01A	02A	04A	08A	A3B	A5B	01B	02B
额定功率	W	30	50	200	400	750	1500	30	50	100	200
额定转矩	N·m	0.0955	0.159	0.318	0.637	1.27	2.39	0.0955	0.159	0.318	0.637
瞬间最大转矩	N·m	0.286	0.477	0.955	1.91	3.82	7.16	0.286	0.477	0.955	1.91
额定转速	min ⁻¹	3000									
最高转速	min ⁻¹	5000									
转子惯量 J	kg·m ² ×10 ⁻⁴	0.0166	0.0220	0.0364	0.106	0.173	0.672	0.0166	0.022	0.0364	0.106
允许负载惯量		电机惯量30倍以下									
额定功率响应率	kW/s	5.49	11.5	27.8	38.2	93.7	84.8	5.49	11.5	27.8	38.2
适用编码器	标准	增量式(13bit:16384P/R相当)									
	选项	增量式(16bit:16384P/R相当) 绝对式(16bit:16384P/R相当)									
工作时间	连接	B									
耐热等级		0~+40℃									
环境温度		20~80%(不结露)									
基本指标		V15									
振动等级		全封闭·自冷IP55(除输出轴承)									
保护方式		振动加速度49m/s ²									
抗振性能		法兰安装									
安装方式											

● 转矩-转速特性

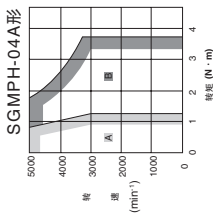
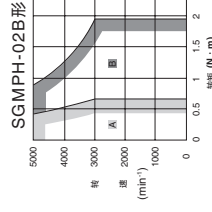
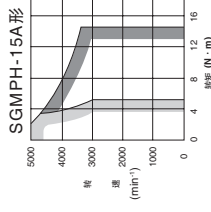
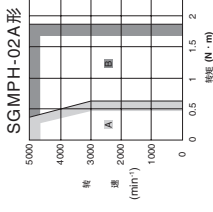
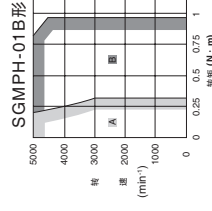
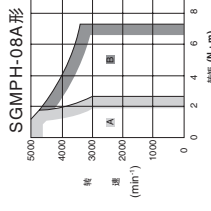
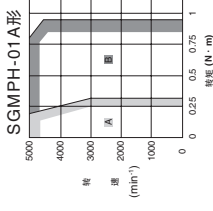


SGMPH 形

● 特性

电压		200V级					100V级		
伺服电机型号: SGMPH-□□□□		01A	02A	04A	08A	15A	01B	02B	
额定功率	W	100	200	400	750	1500	100	200	
额定转矩	N·m	0.318	0.637	1.27	2.39	4.77	0.318	0.637	
瞬间最大转矩	N·m	0.955	1.91	3.82	7.16	14.3	0.955	1.91	
额定转速	min ⁻¹	3000							
最高转速	min ⁻¹	5000							
转子惯量 J	kg·m ² ×10 ⁻⁴	0.0491	0.193	0.331	2.10	4.02	0.0491	0.193	
允许负载惯量		电机惯量15倍以下							
额定功率响应率	kW/s	20.6	21.0	49.0	27.1	56.7	20.6	21.0	
适用编码器	标准	增量式(13bit:2048P/R相当)							
	选项	增量式(16bit:16384P/R相当) 绝对式(16bit:16384P/R相当)							
工作时间	连接	B							
耐热等级		0~+40℃							
环境温度		20~80%(不结露)							
基本指标		V15							
振动等级		全封闭·自冷IP55(除输出轴承)							
保护方式		振动加速度49m/s ²							
抗振性能		法兰安装							
安装方式									

● 转矩-转速特性



A : 连接使用区域

B : 反复使用区域

A : 连接使用区域

B : 反复使用区域



特性

SERVOMOTOR

SGMGH形(1000min⁻¹)

● 特性

电压		200V级									
伺服电机型号:SGMGH-.....		03A	06A	09A	12A	20A	30A	40A	55A	B	
额定功率	kW	0.3	0.6	0.9	1.2	2.0	3.0	4.0	5.5		
额定转矩	N·m	2.84	5.68	8.62	11.5	19.1	28.4	38.2	52.6		
瞬间最大转矩	N·m	7.17	14.1	19.3	28.0	44.0	63.7	107	137		
额定转速	min ⁻¹	1000									
最高转速	min ⁻¹	2000									
转子惯量J	kg·m ² ×10 ⁻⁴	7.24	13.9	20.5	31.7	46.0	67.5	89.0	125		
允许负载惯量		电机惯量5倍以下									
额定功率响应率	kW/s	11.2	23.2	36.3	41.5	79.4	120	164	221		
适用编码器	标准 选项	增量式(17bit:32768P/R相当) 绝对式(17bit:32768P/R相当)									
工作时间		连续									
耐热等级		F									
环境温度		0~+40℃									
环境温度		20~80%(不结露)									
振动等级		V15									
保护方式		全封闭·自冷IP67(除输出轴承)									
抗振性能		振动加速度24.5m/s ² (2.5G)									
安装方式		法兰安装									

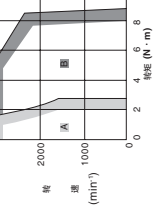
SGMGH形(1500min⁻¹)

● 特性

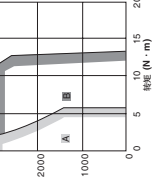
电压		200V级																
伺服电机型号:SGMGH-.....		05A	08A	A13A	A	20A	A	30A	A	44A	A	55A	A	75A	A	11A	A	15A
额定功率	kW	0.45	0.85	1.3	1.8	2.9	4.4	5.5	7.5	11	15							
额定转矩	N·m	2.84	5.39	8.34	11.5	18.6	28.4	35.0	48.0	70.0	95.4							
瞬间最大转矩	N·m	8.92	13.8	23.3	28.7	45.1	71.1	87.6	119	175	221							
额定转速	min ⁻¹	1500																
最高转速	min ⁻¹	3000																
转子惯量J	kg·m ² ×10 ⁻⁴	7.24	13.9	20.5	31.7	46.0	67.5	89.0	125	281	315							
允许负载惯量		电机惯量5倍以下																
额定功率响应率	kW/s	11.2	20.9	33.8	41.5	75.3	120	137	184	174	289							
适用编码器	标准 选项	增量式(17bit:32768P/R相当) 绝对式(17bit:32768P/R相当)																
工作时间		连续																
耐热等级		F																
环境温度		0~+40℃																
环境温度		20~80%(不结露)																
振动等级		V15																
保护方式		全封闭·自冷IP67(除输出轴承)																
抗振性能		振动加速度24.5m/s ² (2.5G)																
安装方式		法兰安装																

● 转矩-转速特性

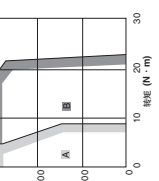
SGMGH-05A □ A形



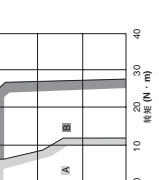
SGMGH-09A □ A形



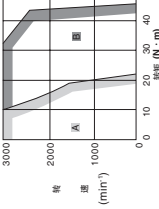
SGMGH-13A □ A形



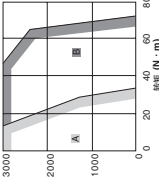
SGMGH-20A □ A形



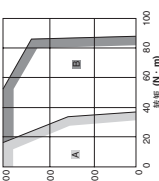
SGMGH-30A □ A形



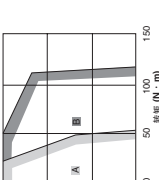
SGMGH-44A □ A形



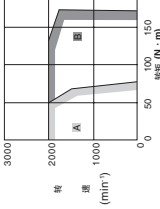
SGMGH-55A □ A形



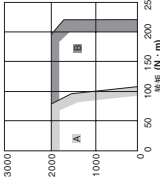
SGMGH-75A □ A形



SGMGH-1AA □ A

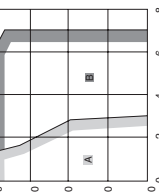


SGMGH-1EA □ A



● 转矩-转速特性

SGMGH-03A □ B形



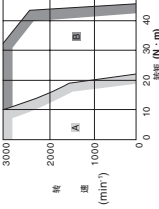
SGMGH-06A □ B形



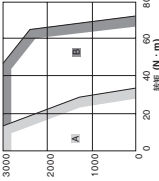
SGMGH-09A □ B形



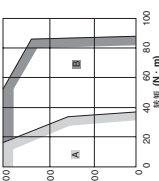
SGMGH-12A □ B形



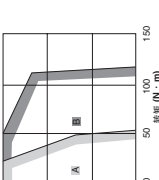
SGMGH-20A □ B形



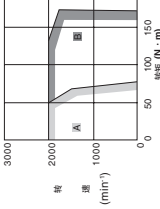
SGMGH-30A □ B形



SGMGH-40A □ B形



SGMGH-55A □ B形



A : 连接使用区域
B : 反复使用区域

A : 连接使用区域
B : 反复使用区域



特性

SERVOMOTOR

SGMDH 形

● 特性

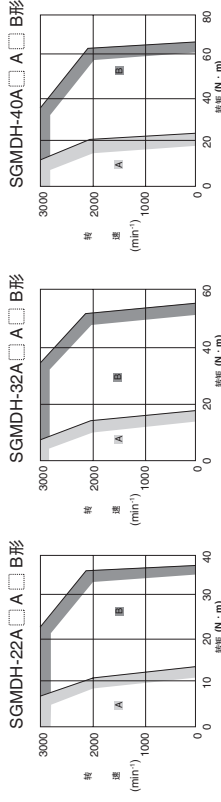
电压		200V级	
伺服电机型号:SGMDH-.....		22A □ A □ B	32A □ A □ B
额定功率	kW	2.2	3.2
额定转矩	N·m	10.5	15.3
瞬间最大转矩	N·m	36.7	53.5
额定转速	min ⁻¹	2000	3000
最高转速	min ⁻¹	56.6	74.2
转子惯量	kg·m ² ×10 ⁻⁴	19.5	31.5
允许负载惯量	kW/s	电机惯量5倍以下	
额定功率响应率		增量式(17bit:32768P/R相当)	
适用编码器	标准	绝对式(17bit:32768P/R相当)	
	选项	连接	
工作时间		F	
耐热等级		0~+40℃	
环境温度		20~80%(不结露)	
基本		V15	
指		全封闭·自冷IP67(除输出轴承)	
标		振动加速度24.5m/s ² (2.5G)	
抗震性能		法兰安装	
安装方式			

SGMSH 形

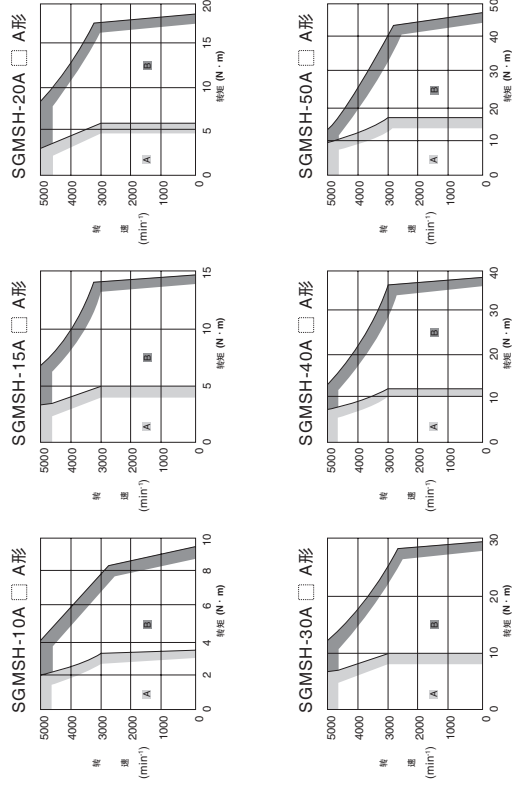
● 特性

电压		200V级				
伺服电机型号:SGMSH-.....		10A □ A	15A □ A	20A □ A	30A □ A	40 □ A
额定功率	kW	1.0	1.5	2.0	3.0	4.0
额定转矩	N·m	3.18	4.90	6.36	9.80	12.6
瞬间最大转矩	N·m	9.54	14.7	19.1	29.4	37.8
额定转速	min ⁻¹	3000				
最高转速	min ⁻¹	5000				
转子惯量	kg·m ² ×10 ⁻⁴	1.74	2.47	3.19	7.0	9.60
允许负载惯量	kW/s	电机惯量5倍以下				
额定功率响应率		57.9	97.2	127	137	166
适用编码器	标准	增量式(17bit:32768P/R相当)				
	选项	连接				
工作时间		F				
耐热等级		0~+40℃				
环境温度		20~80%(不结露)				
基本		V15				
指		全封闭·自冷IP67(除输出轴承)				
标		振动加速度24.5m/s ² (2.5G)				
抗震性能		法兰安装				
安装方式						

● 转矩-转速特性



● 转矩-转速特性



A : 连接使用区域
B : 反复使用区域

A : 连接使用区域
B : 反复使用区域



特性

SERVOPACK

伺服驱动器SGDM形的特性

各自规格

● 单相

伺服驱动器型号	SGDM												02 BDA
	A3 ADA	A5 ADA	01 ADA	02 ADA	04 ADA	A3 BDA	A5 BDA	01 BDA	02 BDA	04 BDA	05 BDA	07 BDA	
连续输出电流	0.44	0.64	0.91	2.1	2.8	-	-	-	-	-	-	-	-
最大输出电流	1.3	2.0	2.8	6.5	8.5	-	-	-	-	-	-	-	-
连续输出电流	-	-	-	-	-	0.66	0.95	2.4	3.0	-	-	-	-
最大输出电流	-	-	-	-	-	2.0	2.9	7.2	9.0	-	-	-	-
输入电源	单相 AC 200-230V +10 ~ -15% (50/60Hz)												
控制回路	单相 AC 200-230V +10 ~ -15% (50/60Hz)												
控制方式	单相全波整流 IGBT PWM控制 正弦波电流驱动方式												
反馈	串行编码器(增量式、绝对值)												
构造	背装形(亦可选插板形)												
概略重量	0.8			1.1			0.8			1.1			

● 三相

伺服驱动器型号	SGDM															1A ADA	1E ADA
	05 ADA	08 ADA	10 ADA	15 ADA	20 ADA	30 ADA	50 ADA	60 ADA	75 ADA	1A ADA	1E ADA						
连续输出电流	3.8	5.7	7.6	11.6	18.5	24.8	32.9	46.9	54.7	58.6	76.0	-	-				
最大输出电流	11.0	13.9	17	28	42	56	84	110	130	140	170	-	-				
输入电源	三相 AC 200-230V +10 ~ -15% (50/60Hz)																
控制回路	三相全波整流 IGBT PWM控制 正弦波电流驱动方式																
控制方式	串行编码器(增量式、绝对值)																
构造	背装形(亦可选插板形)																
概略重量	1.7			2.8			3.8			5.5			15			26	

单相・三相共有规格

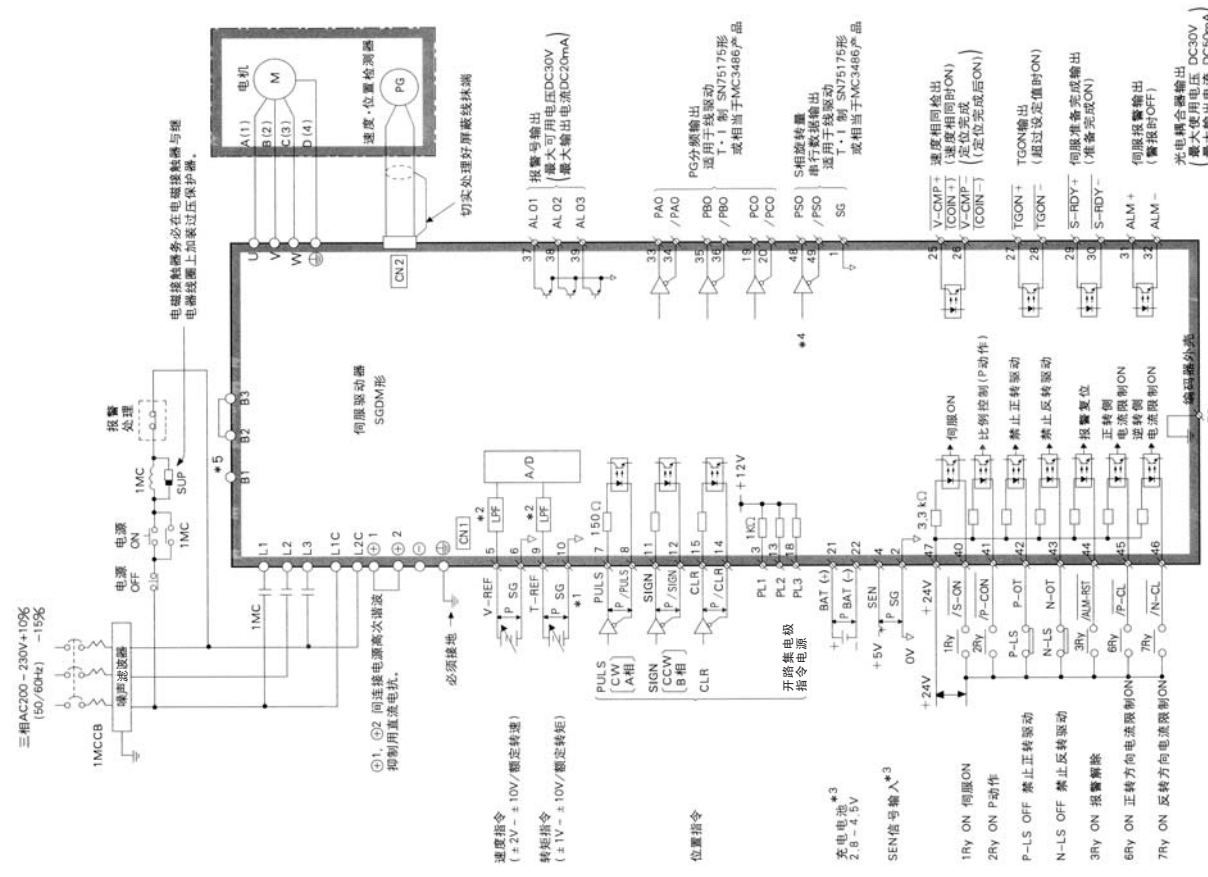
使用温度/保存温度	0~55℃/20~+85℃
使用/保存湿度	90%RH以下(不结露)
标准高度	海拔1000m以下
耐振动/耐冲击	4.9m/s ² /19.6m/s ²
速度控制范围	1.5000 速度控制范围下限以额定转矩负载时不发生堵转为基准
速度	0~100%负载时：±0.01%以下(额定转速时)
速度变化率	额定电压±10%：0% (额定转速时)
温度变化率	25±25℃：±0.1%以下(额定转速时)
频率特性	400Hz(at JL=Jm时)
转矩控制重复性精度	±2%
转矩启动时间设定	0~10s(加速、减速均可设定)
速度指令	DC±6V(电压为正时、电机正转)/额定转矩指令；出厂设定
速度指令输入	*可设定范围：DC±2~±10V/额定转矩允许输入电压，最大±12V
速度指令输入电阻	约14KΩ
速度指令输入电路时常数	-
转矩指令	DC±3V(电压为正时、电机正转)/额定转矩指令；出厂设定
转矩指令输入	*可设定范围：DC±1~±10V/额定转矩允许输入电压，最大±12V
转矩指令输入电阻	14KΩ
转矩指令输入电路时常数	约47μs
性能	基本设定 0~450min(设定分辨率1min*)
位置控制模式	前置补偿 0~100%(设定分辨率1%)
位置控制模式	定位决定信号宽度设定 0~250指令单位(设定分辨率1指令单位)
位置控制模式	方向+脉冲串，CCW+CW脉冲串
位置控制模式	90°相位差两相脉冲(A相+B相)。可选其中一种
位置控制模式	线驱动(+5V)开路集电极(+5Vor+12V)
位置控制模式	0~450KPPS，开路集电极时200KPPS(最大)
位置控制模式	清除信号(输入脉冲形式)同指令脉冲
位置控制模式	A相、B相、C相(S相)线驱动输出(S相只适用于绝对编码器)
位置控制模式	伺服ON/P动作(或控制模式切换，零速锁位、指令脉冲屏蔽)
位置控制模式	正/反转禁止，故障复位，反转/反转电流限制(或内部速度初级)
位置控制模式	伺服故障，故障号(3位输出)固定CN1输出端子
位置控制模式	伺服准备好，定位结束(速度一致)，电机运转中，电流限制中，速度限制中，制动力器打开、警告，NEAR中可选择三条输出信号
位置控制模式	数字操作手持盒与计算机通讯的RS-422C口
位置控制模式	(某些条件下为RS232C口)
位置控制模式	RS422A时，N最大为14
位置控制模式	用户参数方式设定
位置控制模式	状态显示，用户参数设定，监视内容显示，故障轨迹显示点运行，JOG运行，自学习运行，速度，转矩指令监视信号等报警功能
位置控制模式	可自动设定位置、速度环增益以及积分时常数
位置控制模式	主电源OFF、伺服故障、伺服结束、超程时，DB(动态制动)启动
位置控制模式	自流制动(DB)功能
位置控制模式	制动电阻内置(可选)
位置控制模式	P-OTN-OT为动作时，DB停止，减速停止或自由停止。
位置控制模式	可任意变频
位置控制模式	0.01<A/B<100
位置控制模式	可内部3速设定
位置控制模式	过电流、过电压、欠电压、过负荷、再生异常，主电路输出部分异常、散热器过热、电源缺相、超速、过速度、编码器异常、飞车防止、CPU异常、参数设定异常等
位置控制模式	内藏速度，转矩指令信号监测用端子
位置控制模式	CHARGE POWER, 7段LED×5个(数字操作器内藏功能)
位置控制模式	反转连接、原点搜索、抑制电源高次谐波用DC电抗器端子(6~15kW除外)、电机自动识别功能
位置控制模式	其它



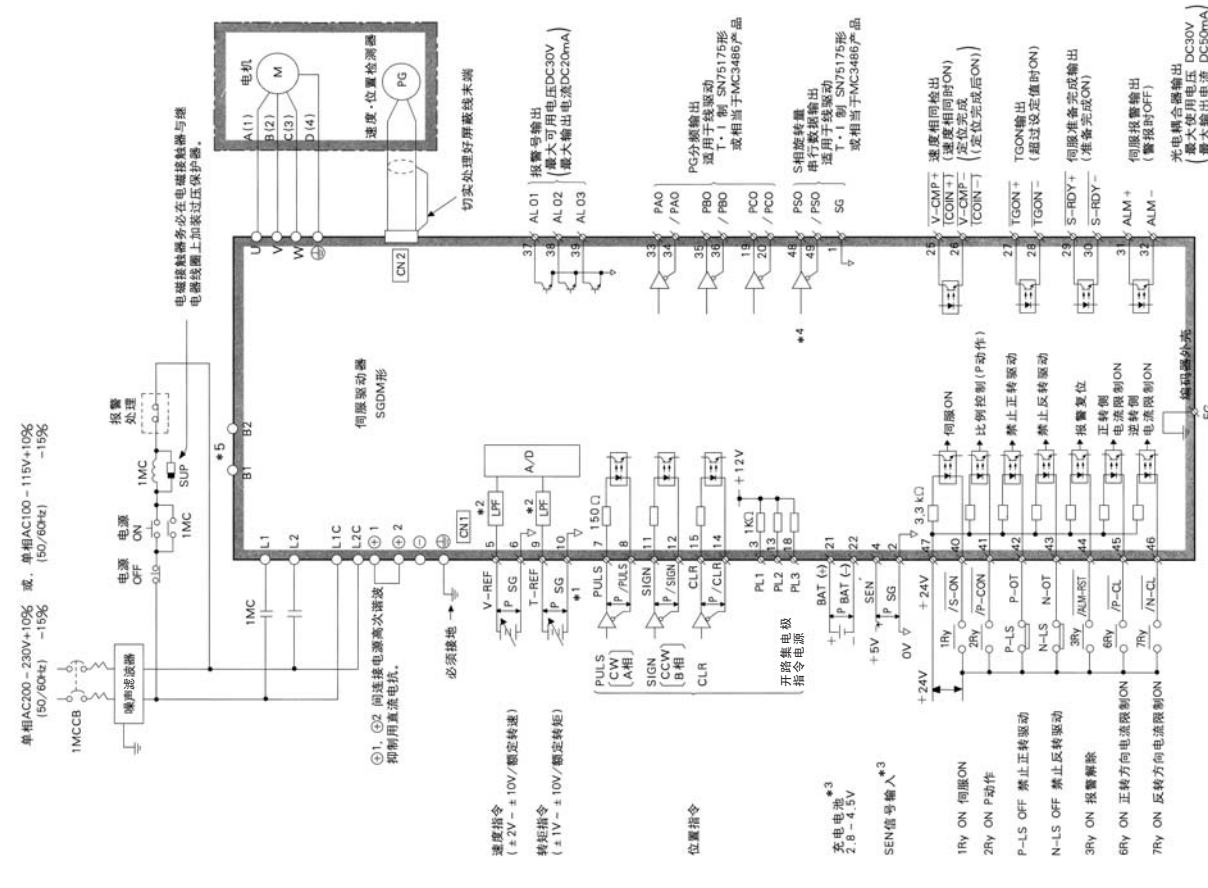
连接

SERVO MOTOR & SERVOPACK

三相

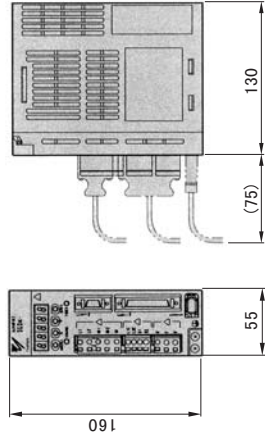


单相



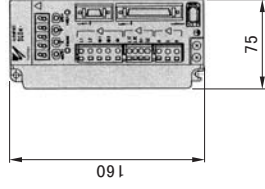
连接图

- SGDM - A3 ADA ~ - 02 ADA 形
SGDM - A3 BDA ~ - 01 BDA 形



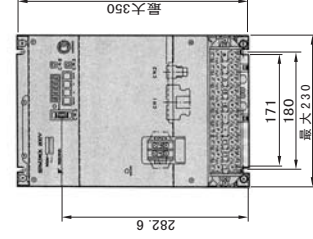
概略质量: 0.8 kg

- SGDM - 04 ADA, - 02 BDA 形



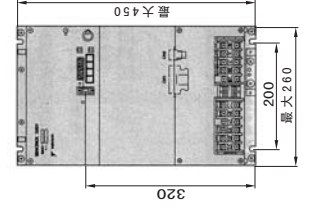
概略质量: 1.1 kg

- SGDM - 60 ADA, - 75 ADA 形



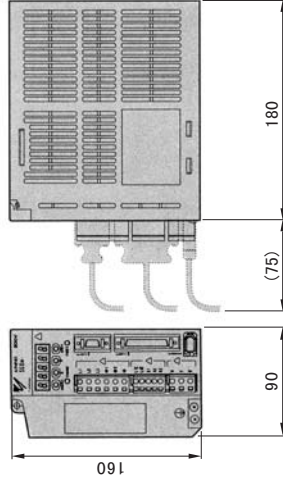
概略质量: 15 kg

- SGDM - 1A ADA, - 1E ADA 形

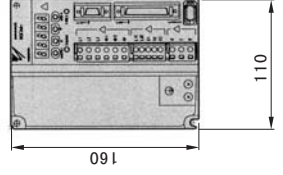


概略质量: 22 kg

- SGDM - 05 ADA, - 08 ADA, - 10 ADA 形 ● SGDM - 15 ADA 形

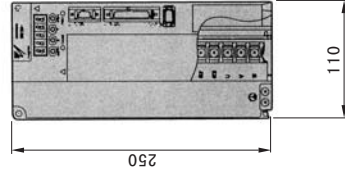


概略质量: 1.7 kg

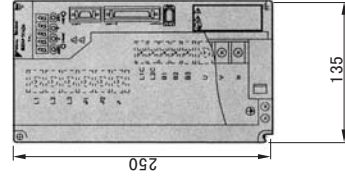


概略质量: 2.8 kg

- SGDM - 20 ADA, - 30 ADA 形

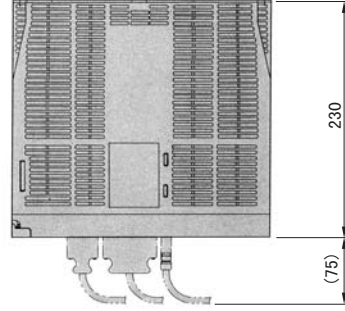


概略质量: 3.8 kg

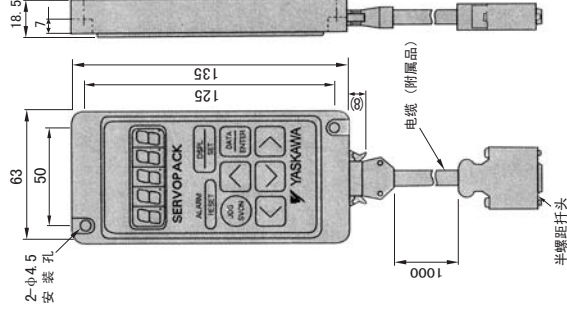


概略质量: 5.8 kg

- SGDM - 50 ADA 形



- 数字手操器 (JUSP - OP02A - 2 形)



概略质量: 0.2 kg