

SG07 滑块型



- 高导程: 导程20
- 支持CE标准
- 可选择原点反马达侧

订购型号

SG07 [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] **SH** [] [] [] [] [] [] [] [] [] []

机器人主机	导程指定	机型	制动器	原点位置	润滑油选项	行程	电缆长度^{#2}	机器人定位器	输入输出	电池
	20:20mm 12:12mm 06:6mm	S:直接型	N:无制动器 B:带制动器	N:标准原点 ^{#1} Z:反马达侧	N:标准润滑油 C:洁净型润滑油	50~800 (50mm间距)	1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m	SH:TS-SH	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板 ^{#3}	B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)

※1. 更改了出厂时的原点位置时,必须调整机器参照量。详情请参阅产品手册。
 ※2. 机器人电缆为抗弯曲电缆。
 ※3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

基本规格

马达	56 ^{#1} 步进马达
分辨率	20480脉冲/圈
重复定位精度 ^{#1}	±0.02 mm
减速机构	滚珠丝杆φ12 (C10级)
滚珠丝杆直径 ^{#2}	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度 ^{#2}	1200 mm/sec 800 mm/sec 350 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 36 kg 43 kg 46 kg 垂直使用时 4 kg 12 kg 20 kg
最大推进力	60 N 100 N 225 N
行程	50 mm ~ 800 mm (50 mm间距)
总长	水平使用时 行程+288 mm 垂直使用时 行程+328 mm
主机截面最大外形	W65 mm × H64 mm
电缆长度	标准:1 m / 选配:3 m, 5 m, 10 m

- ※1. 单方向的重复定位精度。
- ※2. 行程超过600mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考图纸下侧表格所示的最高速度下调速度。
- ※3. 最高速度须根据搬运重量而异。详细内容请参阅下面的“速度-可搬运重量”图表。
- ※4. 位置检测器(旋转变压器)为增量式和绝对式规格通用。控制器有备份功能时为绝对式规格。

允许突出量[※]

使用方式	水平使用时 (单位:mm)			壁面安装使用时 (单位:mm)			垂直使用时 (单位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C
导程20	10kg 3572	458	486	10kg 450	402	3261	2kg 2303	2303	2303
导程12	25kg 2971	220	245	25kg 117	155	2943	4kg 1147	1147	1147
导程6	36kg 3150	140	160	36kg 98	85	2520	4kg 1386	1386	1386
导程20	15kg 3703	363	406	15kg 351	307	3403	12kg 442	442	442
导程12	30kg 1962	172	196	30kg 134	117	1663	7kg 781	781	781
导程6	43kg 1430	114	131	43kg 68	59	1070	20kg 252	252	252
导程20	15kg 3853	363	414	15kg 353	307	3541			
导程12	30kg 2105	172	197	30kg 134	117	1752			
导程6	46kg 1500	106	122	46kg 58	50	1100			

- ※ 导轨寿命10,000km时滑块上面中心至搬运重心的距离(计算寿命时的行程为600mm)。
- ※ 根据与搬运重量相对应的速度进行计算。

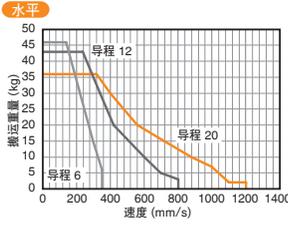
容许静态力矩

容许静态力矩 (单位:N·m)		
MY	MP	MR
101	114	101

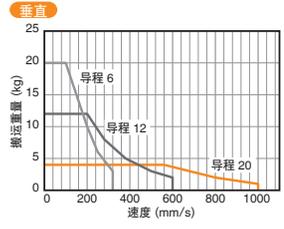
适用控制器

控制器	运行方法
TS-SH	点位跟踪/远程命令

速度-可搬运重量

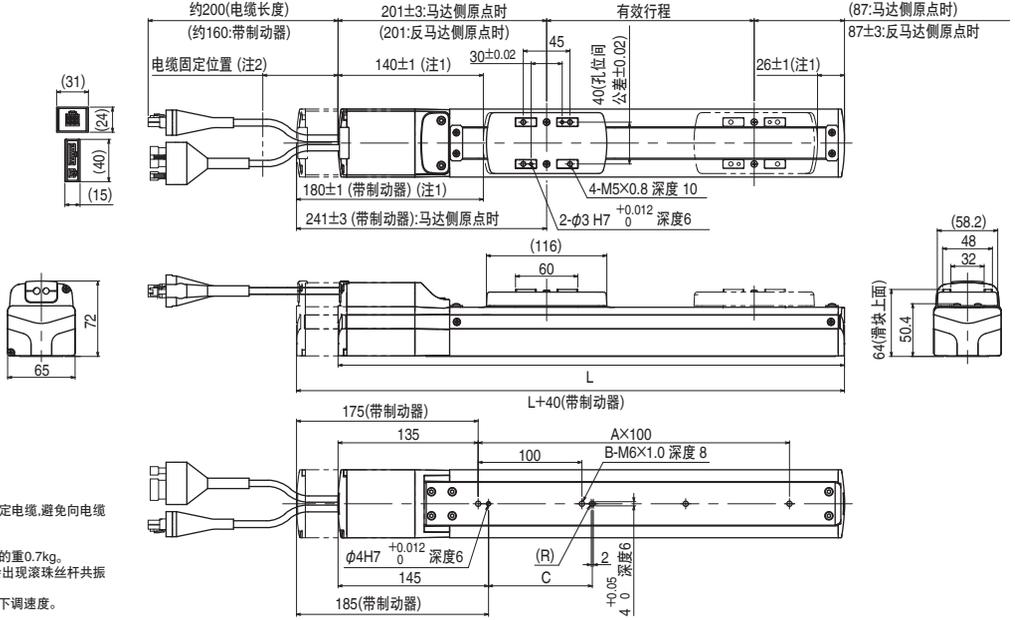


导程20			导程12			导程6		
可搬运重量 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬运重量 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬运重量 (kg)	速度 (mm/sec)	%
36	320	26	43	240	30	46	140	40
30	400	33	40	255	31	42	155	44
25	480	40	35	295	36	40	165	47
20	560	46	30	340	42	35	190	54
15	720	60	25	380	47	30	200	57
10	800	66	20	420	52	25	245	70
9	900	75	15	500	62	20	270	77
8	950	79	10	600	75	15	300	85
7	1000	83	9	615	76	10	325	92
6	1020	85	8	635	79	9	330	94
5	1035	86	7	655	81	8	335	95
4	1055	87	6	675	84	7	340	97
3	1075	89	5	700	87	6	350	100
2	1100	91	4	750	93			
1	1200	100	3	800	100			



导程20			导程12			导程6		
可搬运重量 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬运重量 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬运重量 (kg)	速度 (mm/sec)	%
4	560	56	12	200	33	20	100	31
3	680	68	10	240	40	15	150	46
2	800	80	9	260	43	12	180	56
			8	280	46	10	200	62
			7	310	51	9	210	65
			6	345	57	8	225	70
			5	380	63	7	235	73
			4	435	72	6	250	78
			3	500	83	5	270	84
			2	600	100	4	295	92
						3	320	100

SG07 直接型 S



- 注1. 从两端到机械限位器限位的位置。
- 注2. 请在距离主机端面的100mm以内,用扎带等固定电缆,避免向电缆施加负载。
- 注3. 电缆最小弯曲半径为R30。
- 注4. 不含制动器的重量。带制动器的比没有制动器的重0.7kg。
- 注5. 行程超过600mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考下表中所示的最高速度,通过程序下调速度。

有效行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800		
L	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088		
A	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9		
B	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10		
C	100	100	100	100	100	100	400	400	400	400	400	400	700	700	700	700		
重量 (kg) ^{注4}	2.9	3.2	3.4	3.6	3.9	4.1	4.3	4.6	4.8	5.0	5.3	5.5	5.7	5.9	6.1	6.3		
各行程最高速度 (mm/sec) ^{注5}	导程20(水平) 1200												1020	导程20(垂直) 1000		900	780	720
	导程12(水平) 800																	
	导程12(垂直) 600																	
	导程6(水平) 350																	
	导程6(垂直) 320																	
速度设定													298	263	228	210		
													85%	75%	65%	60%		