SG07 スライダタイプ

● ハイリード：リード20　● 標準CE対応　● 原点反モータ側選択可能

■注文型式

SG07 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - SH - [ ] - [ ]

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ	原点位置	グリスオプション	ストローク	ケーブル長※2	ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
	20：20mm 12：12mm 06：6mm	S：ストレートモデル	N：ブレーキなし B：ブレーキ付き	N：標準原点※1 Z：反モータ側	N：標準グリス C：クリーングリス	50～800 (50mmピッチ)	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：I/Oボードなし※3	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

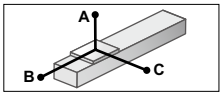
※1. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

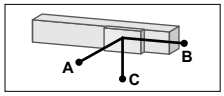
■基本仕様

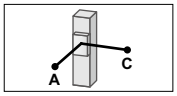
モーター		56□ステップモータ		
分解能		20480 パルス/回転		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2※3		1200 mm/sec	800 mm/sec	350 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	36 kg	43 kg	46 kg
	垂直使用時	4 kg	12 kg	20 kg
最大押付力		60 N	100 N	225 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+288 mm		
	垂直使用時	ストローク+328 mm		
本体断面最大外形		W65 mm × H64 mm		
ケーブル長		標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが600mmを超える時、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す 最高速度を目安として速度を下げ調整をしてください。
※3. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。詳細は下記の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。
※ 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様になります。

■許容オーバーハング量※







水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	10kg	3572	458	486
	25kg	3471	210	236
	36kg	3150	140	160
リード12	15kg	3703	363	406
	30kg	1962	172	196
	43kg	1430	114	131
リード6	15kg	3853	363	414
	30kg	2105	172	197
	46kg	1500	106	122

壁面取付使用時 (単位：mm)

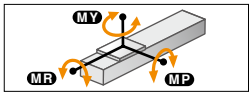
		A	B	C
リード20	10kg	450	402	3261
	25kg	177	155	2943
	36kg	98	85	2520
リード12	15kg	351	307	3403
	30kg	134	117	1663
	43kg	68	59	1070
リード6	15kg	353	307	3541
	30kg	134	117	1752
	46kg	58	50	1100

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	2kg	2303	2303
	4kg	1147	1147
リード12	4kg	1386	1386
	12kg	442	442
リード6	7kg	781	781
	20kg	252	252

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(寿命計算時のストロークは600mm)。
※ 搬送質量に合わせた速度で計算されています。

■静的許容モーメント



(単位：N・m)

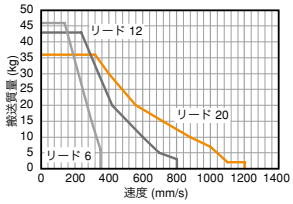
MY	MP	MR
101	114	101

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-SH	ポイントトレース/リモートコマンド

■速度一可搬質量

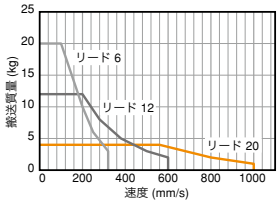
水平



■早見表

リード20 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード12 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード6 可搬(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			

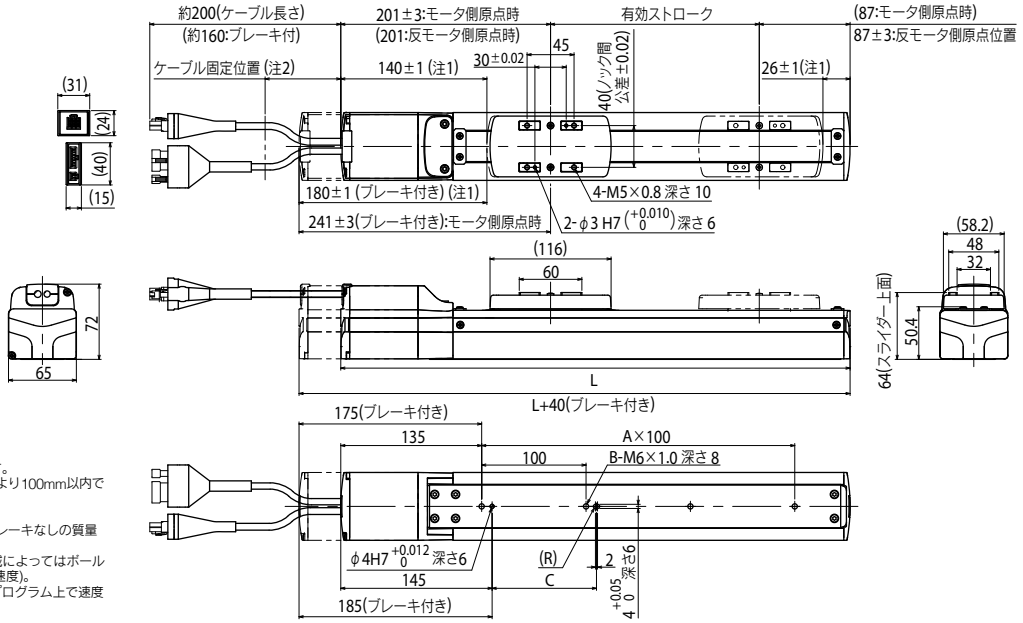
垂直



■早見表

リード20 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード12 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード6 可搬(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
1	1000	100	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 ストレートモデル S



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。
注3. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.7kg重くなります。
注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は下表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

有効ストローク		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
質量(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
ストローク別最高速度(mm/sec)注5	リード20(水平)	1200												1020	900	780	720
	リード20(垂直)	1000												1000			
	リード12(水平)	800												578	510	442	408
	リード12(垂直)	600															
	リード6(水平)	350												298	263	228	210
	リード6(垂直)	320															
	速度設定	–												85%	75%	65%	60%

適用コントローラ TS-SH ▶ 592