

SG07

滑块式

- 高导距: 导距 20
- 支持标准 CE
- 可选择原点反马达侧

订购型号

| | | | | | | | | | | |
|-------------|---|--------------|------------------------|----------------------------|--------------------------------|---------------------------|--|--------------------|--|--|
| SG07 | | | | | | | | SH | | |
| 机器人主机 | 导距指定 20: 20mm 12: 12mm 06: 6mm | 机型 S: 直接型 | 刹车 N: 无刹车 B: 配刹车 | 原点位置 N: 标准原点 Z: 反马达侧 | 润滑油选项 N: 标准润滑油 C: 洁净型润滑油 | 行程 50~800 (50mm 间距) | 电缆长度*1 1L: 1m 3L: 3m 5L: 5m 10L: 10m | 通用控制器 SH: TS-SH | 输入/输出 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet EP: EtherNet/IP | 电池 B: 带电池 (绝对式规格) N: 无电池 (增量式规格) |

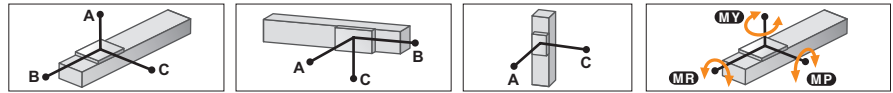
*1. 机器人电缆为抗弯曲电缆。

基本规格

| | | |
|----------------|----------------------|------------|
| 马达 | 56□步进马达 | |
| 分辨率(脉冲/旋转) | 20480 | |
| 反复定位精度*1(mm) | ±0.02 | |
| 减速机构 | 滚珠螺杆 φ12 (C10 级) | |
| 滚珠螺杆导距(mm) | 20 12 6 | |
| 最高速度*2(mm/sec) | 1200 800 350 | |
| 最大搬运重量(kg) | 水平使用时 | 36 43 46 |
| | 垂直使用时 | 4 12 20 |
| 最大推进力(N) | 水平使用时 | 60 100 225 |
| | 垂直使用时 | — |
| 行程(mm) | 50~800(50 间距) | |
| 全长(mm) | 水平使用时 | 行程+288 |
| | 垂直使用时 | 行程+328 |
| 主机截面最大外形(mm) | W65×H64 | |
| 电缆长度(m) | 标准: 1 / 选配: 3, 5, 10 | |

- *1. 单方向的反复定位精度。
- *2. 行程超过 600mm 时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠螺杆的共振情况 (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. 最高速度会根据搬运重量发生变化。详情请参阅以下的“速度—搬运重量”图表。
- *4. 位置检测器 (旋转变压器) 为增量式和绝对式通用规格。控制器具有备份功能时为绝对式规格。

允许突出量*

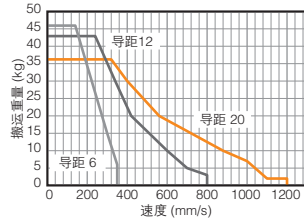


| 导距 | 水平使用时 (单位: mm) | | | 墙面安装使用时 (单位: mm) | | | 垂直使用时 (单位: mm) | | | | | |
|-------|----------------|------|-----|------------------|------|-----|----------------|------|-------|------|------|------|
| | A | B | C | A | B | C | A | C | | | | |
| 导距 20 | 10kg | 3572 | 458 | 466 | 10kg | 450 | 402 | 3261 | 导距 20 | 2kg | 2303 | 2303 |
| | 25kg | 2971 | 220 | 245 | 25kg | 117 | 155 | 2943 | | 4kg | 1147 | 1147 |
| | 36kg | 3150 | 140 | 160 | 36kg | 98 | 85 | 2520 | | 4kg | 1386 | 1386 |
| 导距 12 | 15kg | 3703 | 363 | 406 | 15kg | 351 | 307 | 3403 | 导距 12 | 12kg | 442 | 442 |
| | 30kg | 1962 | 172 | 196 | 30kg | 134 | 117 | 1663 | | 7kg | 781 | 781 |
| | 43kg | 1430 | 114 | 131 | 43kg | 68 | 59 | 1070 | | 20kg | 252 | 252 |
| 导距 6 | 15kg | 3853 | 363 | 414 | 15kg | 353 | 307 | 3541 | 导距 6 | 15kg | — | — |
| | 30kg | 2105 | 172 | 197 | 30kg | 134 | 117 | 1752 | | — | — | — |
| | 46kg | 1500 | 106 | 122 | 46kg | 58 | 50 | 1100 | | — | — | — |

- * 导轨寿命 10,000km 时, 滑块上方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计算。

速度—搬运重量

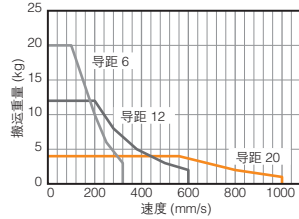
水平



■ 图表

| 导距 20 | | 导距 12 | | 导距 06 | |
|----------|-------------|----------|-------------|----------|-------------|
| 可搬运 (kg) | 速度 (mm/sec) | 可搬运 (kg) | 速度 (mm/sec) | 可搬运 (kg) | 速度 (mm/sec) |
| 36 | 320 | 43 | 240 | 46 | 140 |
| 30 | 400 | 40 | 255 | 42 | 155 |
| 25 | 480 | 35 | 295 | 40 | 165 |
| 20 | 560 | 30 | 340 | 35 | 190 |
| 15 | 720 | 25 | 380 | 30 | 200 |
| 10 | 800 | 20 | 420 | 25 | 245 |
| 9 | 900 | 15 | 500 | 20 | 270 |
| 8 | 950 | 10 | 600 | 15 | 300 |
| 7 | 1000 | 9 | 615 | 10 | 325 |
| 6 | 1020 | 8 | 635 | 9 | 330 |
| 5 | 1035 | 7 | 655 | 8 | 335 |
| 4 | 1055 | 6 | 675 | 7 | 340 |
| 3 | 1075 | 5 | 700 | 6 | 350 |
| 2 | 1100 | 4 | 750 | — | — |
| 1 | 1200 | 3 | 800 | — | — |

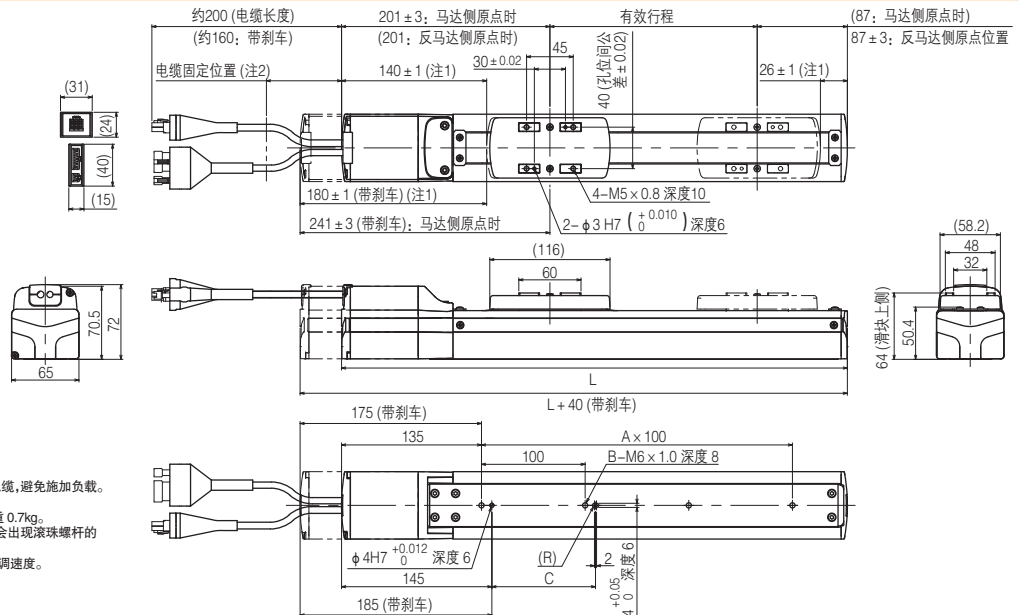
垂直



■ 图表

| 导距 20 | | 导距 12 | | 导距 06 | |
|----------|-------------|----------|-------------|----------|-------------|
| 可搬运 (kg) | 速度 (mm/sec) | 可搬运 (kg) | 速度 (mm/sec) | 可搬运 (kg) | 速度 (mm/sec) |
| 4 | 560 | 12 | 200 | 20 | 100 |
| 3 | 680 | 10 | 240 | 15 | 150 |
| 2 | 800 | 9 | 260 | 12 | 180 |
| 1 | 1000 | 8 | 280 | 10 | 200 |
| — | — | 7 | 310 | 9 | 210 |
| — | — | 6 | 345 | 8 | 225 |
| — | — | 5 | 380 | 7 | 235 |
| — | — | 4 | 435 | 6 | 250 |
| — | — | 3 | 500 | 5 | 270 |
| — | — | 2 | 600 | 4 | 295 |
| — | — | — | — | 3 | 320 |

SG07 直接型 S



- 注1. 从两端限位器的停止位置。
- 注2. 请在主机端面的 100mm 以内, 用扎带等固定电缆, 避免施加负载。
- 注3. 电缆最小弯曲半径为 R30。
- 注4. 不含刹车的重量。带刹车的重量比没有刹车的重 0.7kg。
- 注5. 行程超过 600mm 时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠螺杆的共振情况 (危险速度)。此时, 应参考下表所示的最高速度, 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} | 导距 20 (水平) | — | — | — | — | — | 1200 | — | — | — | — | — | 1020 | — | — | — |
| | 导距 20 (垂直) | — | — | — | — | — | 1000 | — | — | — | — | — | 1000 | 900 | 780 | 720 |
| | 导距 12 (水平) | — | — | — | — | — | 800 | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| | 导距 12 (垂直) | — | — | — | — | — | 600 | — | — | — | — | — | — | 578 | 510 | 442 |
| | 导距 6 (水平) | — | — | — | — | — | 350 | — | — | — | — | — | — | — | — | — |
| 导距 6 (垂直) | — | — | — | — | — | 320 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | |
| 速度设定 | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | — | 85% | 75% | 65% | 60% |