

# SANMOTION

## LINEAR SERVO MOTOR

### リニアサーボモータ多軸一体ユニット

#### 小型で高速

搭載するシリンダリニアサーボモータは、モーター辺が 16 mm と小型でありながら、最大推力 11 N を実現しました。装置の小型・高速・軽量化に貢献します。

#### 装置の組み付け工数を削減

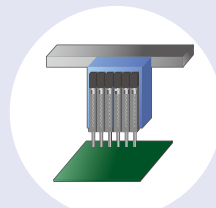
複数のシリンダリニアサーボモータを、必要な数・サイズでユニットに一体化して提供します。モータ単体ではなく、あらかじめユニットにすることで、組み付け工数を削減します。

#### 装置に合わせた柔軟なカスタマイズ

ユニットのモータ軸数は 4 軸を標準として、8 軸までカスタマイズができます。



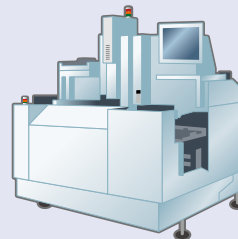
プリント基板の表面実装機のヘッド部分など、複数のリニアサーボモータが必要になる用途で、装置への組み付けが容易にできます。同様に半導体製造・検査装置などにも最適です。



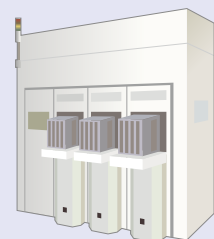
実装ヘッド  
イメージ



表面実装機

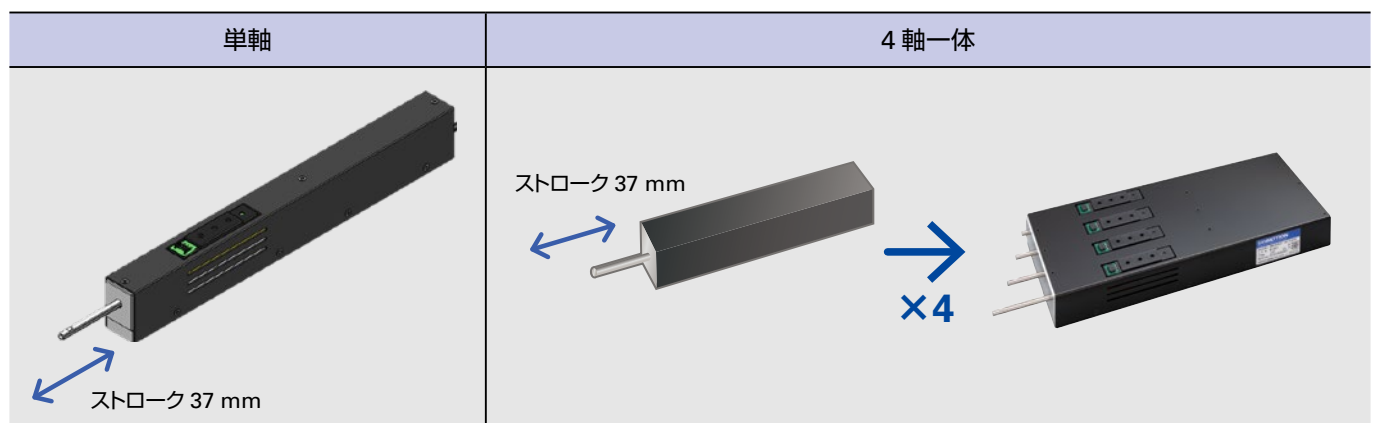


基板実装装置



半導体製造装置

#### ■ 製作例 イメージ画像

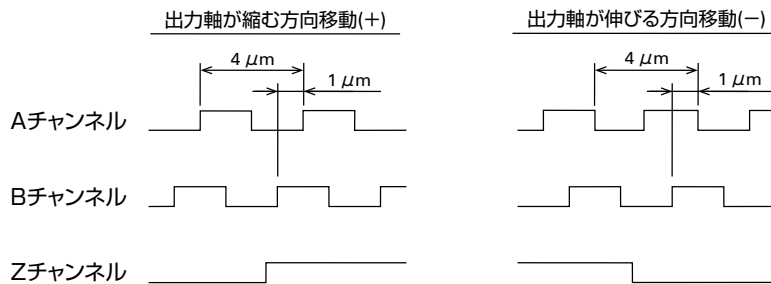


・取り付け方法について、当社またはご購入先へご相談のうえ、装置を設計してください。

## ■ リニアサーボモータ仕様

型番			DM01GG011A37CX00	DM04GG011A37CX00
	記号	単位	単軸	4軸一体ユニット
駆動方式			正弦波	
励磁			永久磁石	
定格			連続	
定格推力	$F_R$	N	3.5	3.5
連続ストール推力	$F_S$	N	3.5	3.5
最大推力	$F_P$	N	11	11
定格速度	$V_R$	m/s	1.0	1.0
最高速度	$V_{max}$	m/s	1.0	1.0
軸間ピッチ	$P_A$	mm	—	24
可動子質量	$M_C$	g	37	37
モータ質量	$W$	g	270	1300
リニアエンコーダ			光学式インクリメンタル	
リニアエンコーダ分解能 (4 通倍後)		$\mu\text{m}$	1.0	1.0
推力 - 速度特性例 (DC 48V 仕様)				

## ■ リニアエンコーダ信号出力



リニアエンコーダ  
最小分解能: 1.0  $\mu\text{m}$   
D-Sub9 ピンコネクタ

No.	信号
1	空き (オープン)
2	Z チャンネル
3	B チャンネル
4	A チャンネル
5	+DC 5 V
6	Z̄ チャンネル
7	B̄ チャンネル
8	Ā チャンネル
9	GND

## ■ 適合サーボアンプ

サーボアンプ型番	RF2G21L8A10	RS2K04AAHA5	RF2J24A8HL5
アンプ容量	40 A		
電源電圧 (主回路/制御)	DC 48 V / DC 5 V	DC 48 V / DC 24 V	
インタフェース	パルス入力		EtherCAT
外形寸法 [mm]	30 × 116 × 70	40 × 160 × 85	50 × 200 × 130
制御軸数	1 軸		4 軸