

ステッピングモーター用コントローラ オリエンタルモーター (株)

208421

SG-9200-2

XG9200シリーズ

- 変速運転機能により位置決め運転途中で速度が変更できます。変速のパターンは大きく分けて3種類から選ぶことができます。
- 「単位移動量設定機能」により角度やmmなどの単位で数値を直接設定できます。これまで面倒だったパルス換算が不要になります。



多機能データ設定型コントローラSG9200形XG9200形仕様・価格

タイプ	位置決めデータ順送り型コントローラ		位置決めデータ選択型コントローラ	
	SG9200-2G SG9200-2	XG9200-2G XG9200-2	SG9200D-G SG9200D	XG9200D-G XG9200D
価格	データ設定器なし データ設定器付	59,000 79,000	59,000 79,000	64,000 84,000
位置決めデータ	設定数	225ステップ(15バンク×15ステップ)		240ステップ
	設定方法	オプションのデータ設定器 OP200A により設定 (EEPROMに記憶) またはデータ設定編集ソフト(DTS01-V)により設定		オプションのデータ設定器 OP200A により設定 (EEPROMに記憶) またはデータ設定編集ソフト(DTS01-V)により設定
パルス出力方式	設定方式	インクリメンタル(移動量指定)方式 アブソリュート(座標値指定)方式		インクリメンタル(移動量指定)方式 アブソリュート(座標値指定)方式
	方式	2パルス出力方式 バンク選択ステップ順送り位置決め		2パルス出力方式 ステップ選択位置決め
位置決め制御	移動量設定範囲(PULSE)	インクリメンタル方式 0 ~ 16777215パルス アブソリュート方式 -8388608 ~ +8388607パルス		インクリメンタル方式 0 ~ 16777215パルス アブソリュート方式 -8388608 ~ +8388607パルス
	起動パルス速度設定範囲(VS)	10Hz ~ 200kHz 10Hz単位		10Hz ~ 200kHz 10Hz単位
	運転パルス速度設定範囲(VR)	10Hz ~ 200kHz 10Hz単位		10Hz ~ 200kHz 10Hz単位
運転モード	加減速レート設定範囲(TR)	0.1 ~ 1000.0ms/kHz 0.1ms/kHz単位		0.1 ~ 1000.0ms/kHz 0.1ms/kHz単位
	位置決め運転(インデックス運転)			
	機械原点復帰運転(ホーム運転)			
	連続運転(スキャン運転)			
	電気原点復帰運転(リターン運転)			
	1パルス運転(ジョグ運転)			
	変速運転			
最大リターンパルス数	± 16777215パルス		± 16777215パルス	
機械原点復帰機能	機械部検出信号(CWLS, CCWLS, HOME LS)と ドライバからのタイミング信号(ZSG信号)を用いて 原点検出		機械部検出信号(CWLS, CCWLS, HOME LS)と ドライバからのタイミング信号(ZSG信号)を用いて 原点検出	
入力信号	DC24V フォトカプラ入力 入力抵抗4.7k		DC24V フォトカプラ入力 入力抵抗4.7k	
出力信号	フォトカプラ結合トランジスタ出力 DC24V以下 25mA以下		フォトカプラ結合トランジスタ出力 DC24V以下 25mA以下	
電源入力	DC24V ± 5% 0.43A以下		DC24V ± 5% 0.43A以下	
外形寸法	4(W) × 135(H) × 10(D)mm		4(W) × 135(H) × 10(D)mm	
製品のポイント	15個まで位置決めデータをデータ選択 信号なしで順送りできるのでプログ ラム記述を軽減することができます。		240個全ての位置決めデータが選択 でき、多点位置決めに最適です。	

SG8030シリーズ

- 「ジャークリミットコントロール機能」により、モーター駆動中や停止時の振動を抑えることができます。特にベルトプーリーを駆動させる場合に低振動でワークの移動を行いたい時などにお使いいただくことができます。
- 「センサ位置決め運転」により外部信号で運転減速停止ができます。
- 順送り位置決め、多軸接続による位置決め等の多彩な位置決めが可能。

RoHS



SG8030J

ステッピングモーター用コントローラSG8030形仕様・価格

タイプ	ジャークリミットコントロール機能付コントローラ		基本機能型コントローラ	
	SG8030J-D (DINレール取付用)	SG8030J-U (埋込み取付用)	SG8030S-D (DINレール取付用)	SG8030S-U (埋込み取付用)
価格	43,000	43,000	39,000	39,000
位置決めデータ	設定数	4ステップ		4ステップ
	設定方法	表面パネルのタッチスイッチより設定 (EEPROM)に記憶		表面パネルのタッチスイッチより設定 (EEPROM)に記憶
パルス出力方式	設定方式	インクリメンタル(移動量指定)方式		インクリメンタル(移動量指定)方式
	方式	1パルス出力方式 / 2パルス出力方式選択可 ステップ順送り位置決め ステップ選択位置決め		1パルス出力方式 / 2パルス出力方式選択可 ステップ順送り位置決め
位置決め制御	移動量設定範囲(PULSE)	インクリメンタル方式0 ~ 99999パルス		インクリメンタル方式0 ~ 99999パルス
	起動パルス速度設定範囲(VS)	100Hz ~ 10kHz 100Hz単位		100Hz ~ 1kHz 100Hz単位
	運転パルス速度設定範囲(VR)	100Hz ~ 200kHz 100Hz単位		100Hz ~ 30kHz 100Hz単位
運転モード	加減速レート設定範囲(TR)	1 ~ 100ms/kHz(28種類)		1 ~ 100ms/kHz(10種類)
	位置決め運転(インデックス運転)			
	機械原点復帰運転(ホーム運転)			
	連続運転(スキャン運転)			
	電気原点復帰運転(リターン運転)			
	1パルス運転(ジョグ運転)	(手動運転)		(手動運転)
	変速運転			
最大リターンパルス数				
機械原点復帰機能	機械原点出しの検出方向を指定し センサにより原点検出		機械原点出しの検出方向を指定し センサにより原点検出	
入力信号	DC24V フォトカプラ入力 入力抵抗4.7k		DC24V フォトカプラ入力 入力抵抗4.7k	
出力信号	フォトカプラ結合トランジスタ出力 DC24V以下 25mA以下		フォトカプラ結合トランジスタ出力 DC24V以下 25mA以下	
電源入力	DC24V ± 5% 0.1A以下		DC24V ± 5% 0.1A以下	
外形寸法	4(W) × 48(H) × 83.7(D)mm(ソケットを除く)		4(W) × 48(H) × 83.7(D)mm(ソケットを除く)	
製品のポイント	ベルトプーリーを駆動させる場合に低振動 でワークの移動を行いたい時に最適です。		信号線も少なく接続が簡単で、4個まで位置決め データをデータ選択信号なしで順送りできます。	

空圧・油圧・真空

直動システム・関連

ロボット用

制御・検出・計測

駆動・回転

軸受・素材・機械

動力伝達・伝動

搬送・運搬

ポンプ・送風機・粉体

工場設備・環境

