

Sigma-7

El estándar de la industria

El mayor fabricante a nivel mundial de servomotores, trae 25 años de innovación de diseño, en cada servo rotativo Sigma-7.

Elija, entre una amplia gama de tamaños, velocidades y clasificaciones de torque, luego agregue un amplificador y controlador MPiec para crear un sistema de automatización completo.

100/200 V

Baja Inercia

Media Inercia



SGMMV

3W-30W



SGM7P

100W-1.5kW



SGM7A

50W-7kW



SGM7J

50W-750W



SGM7G

300W-15kW

400 V

Baja Inercia

Media Inercia



SGM7A

200W-5kW



SGM7J

200W-1.5kW



SGM7G

300W-15kW



SGMVV

22kW-55kW

SERVOPACKs

1 eje

2 ejes



SGD7S

50W-15kW



SGD7W

200W-1kW/axis

SERVOPACKs

1 eje

2 ejes



SGD7S

500W-15kW



SGD7W

750W-1.5kW/axis

Opciones de interfaz de control: EtherCAT, MECHATROLINK (SERVOPACKS analógicos de 100 V disponibles de 50-400W)

Opciones de interfaz de control: EtherCAT, MECHATROLINK

Sigma-7

Accionamiento Directo Rotativo

Los productos de accionamiento directo ahorran espacio, eliminan el "backlash" que es el desajuste mecánico entre componentes de transmisión y reducen los costos de los componentes, agregando resistencia mecánica adicional para endurecer las aplicaciones dinámicas.

200 V

SGM7F



(Iron Core)
4.0–25 Nm
rated torque,
600 rpm
max speed

SGMCS



(Coreless)
2.0–200 Nm
rated torque,
500 rpm
max speed

SGM7D



(Iron Core)
1.30–240 Nm
rated torque,
30–240 rpm
max speed

Sigma-7

Accionamiento Directo Lineal

Máxima velocidad y aceleración para movimiento lineal. Elija entre cuatro diseños para reemplazar, reemplazar los enlaces mecánicos y crear un mejor ajuste para su aplicación

200 V

Opciones en 400 V disponibles

SGLG



(Coreless)
40–3000 N
peak force,
5 m/s
max speed

SGLF



(Iron Core)
86–2400 N
peak force,
5 m/s
max speed

SGLT



(DoubleTrac)
380–7500 N
peak force,
5 m/s
max speed

Sigma Trac



Assembly
1200 N
peak force,
5 m/s
max speed

SERVOPACKs

1 eje



SGD7S

50W–15kW

2 ejes



SGD7W

200W–1kW/axis

Opciones de interfaz de control:
EtherCAT, MECHATROLINK

Opciones de interfaz de control:
EtherCAT, MECHATROLINK