

【高精度】自動XY軸交叉滾子式

CAD資料夾名稱:28_Stages

■特長:輕量・精巧・高精度的XY軸滑台。

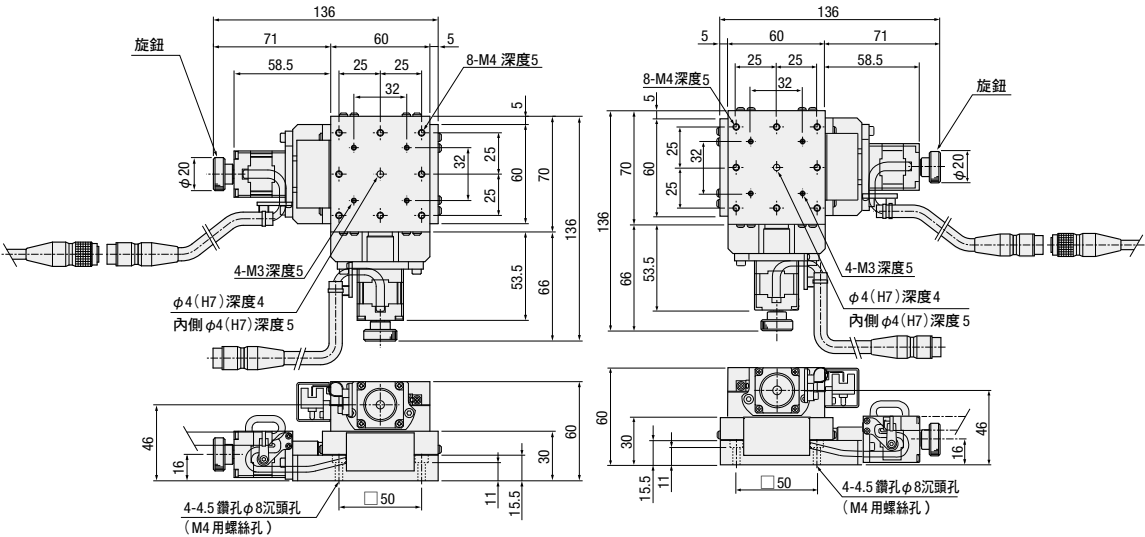
■XY軸 馬達: C (標準)

■XY軸 馬達: MS (38Micro-STEP)



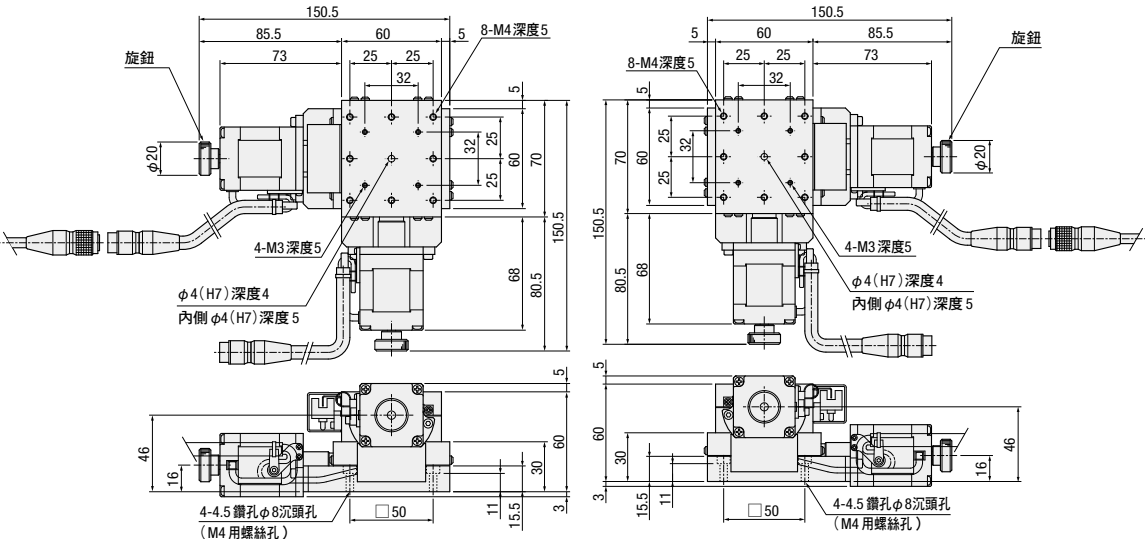
XYMPG730-L-C

XYMPG730-R-C



XYMPG730-L-MS

XYMPG730-R-MS



型式	No.	感應器	馬達	纜線	機械規格			精密規格 ^{*1}		
					滑台台面 (mm)	移動量 (mm)	本體重量 (kg)	單向定位精度 (單軸時)	俯仰	橫擺
XYMPG	730	L (正方向)	C (標準)	(無纜線、另售)	60×70	30	1.1	5μm以內	25"	20"
		R (反方向)	MS (38Micro-STEP)				1.5			

*1: 單向定位精度為單軸時的精密規格。



Order 訂購範例

型式	感應器	馬達	纜線
XYMPG730	L	C	N
XYMPG730	R	MS	N



Delivery 出貨日

10 日出貨

數量區分	標準訂購	特殊訂購
數量	1~4	5~
出貨日	一般	交期另估

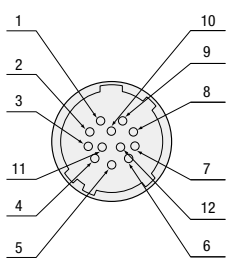
* 超過表中最大數量時交期另估。

■共通規格

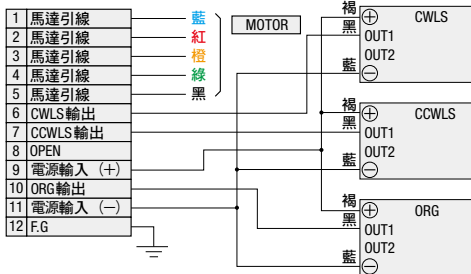
項目	規格
進給螺桿	滾珠螺桿φ8、導程1
導引	交叉滾子滑軌
解析度 ^{*2}	Full 2μm (1μm) ^{*3}
	Half 1μm (0.5μm) ^{*3}
微動 (1/20分劃)	0.05μm
最高速度 ^{*4}	20mm/sec
反覆定位精密	±0.3μm以內
耐荷重	44.1N
空轉	1μm以內
背隙	0.5μm以內
真直度	3μm以內
平行度	30μm以內
運動平行度	10μm以內

*2 指對於一個脈衝信號的滑台移動量。
*3 () 內為選擇馬達選購品MS (Micro-STEP) 的數值。
*4 指在最大荷重時，使用建議的控制器，全步進設定下可驅動的速度。
(數值會因驅動控制器以及荷重而有所不同。)
數值會因所選的馬達而有所不同。
* 為單軸(平放時)的模式。

■連接頭PIN的排列



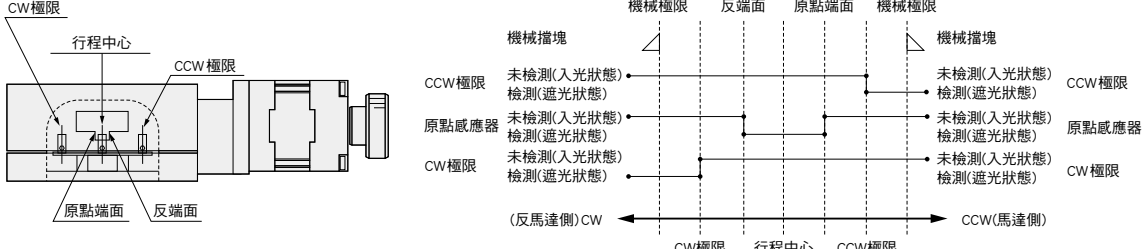
■配線圖



■電氣規格

型式	C 標準		MS 38Micro-STEP
	類型	5相步進馬達	0.75A/相 (東方馬達)
馬達	型式	PMM33B2-C16-1 (L 28mm)	C7214-9015-1 (L 38mm)
	步進角度	0.72°	0.36°
	驅動器型式	HR10A-10J-12P (73) (廣瀨電機(株))	HR10A-10P-12S (73) (廣瀨電機(株))
連接器	受側適用連接器	HR10A-10P-12S (73) (廣瀨電機(株))	—
	連接器型式	—	—
	受側適用連接器型式	—	—
感應器	極限感應器	有	有
	開縫原點感應器	有	有
	原點感應器	—	—
	電源電壓	DC5~24V以下	±10%
	消耗電流	45mA以下 (每1個感應器)	15mA以下
	控制輸出	NPN開集極輸出 DC30V以下50mA以下	殘留電壓0.7V以下 (負荷電流50mA時)
	輸出邏輯	檢測時 (遮光): 輸出電晶體OFF (非導通)	殘留電壓0.4V以下 (負荷電流16mA時)

■時序圖



(單位: mm)	座標基準	CW方向	機械極限	CW極限	反端面	行程中心	原點端面	CCW極限	機械極限
XYMPG730	原點回歸	18.5	17.5	4	2	0	13.5	14.5	
	行程中心	16.5	15.5	2	0	2	15.5	16.5	

* 原點回歸為使用DS102/DS112系列控制器施行原點回歸Type3的情形。
* 座標為設計值，實際上可能會產生±0.5mm左右的誤差。
* 原點回歸的詳細請參照P93。