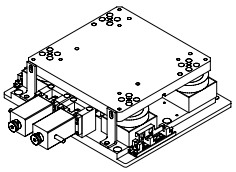
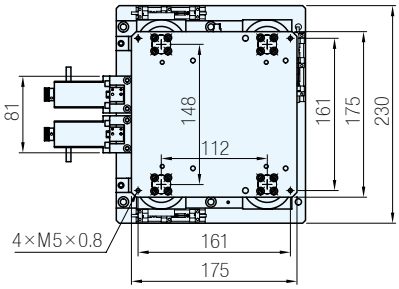
精密對位平台
小型

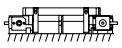
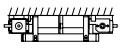
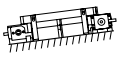
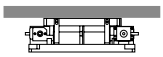
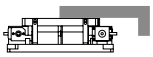
TOHATSU

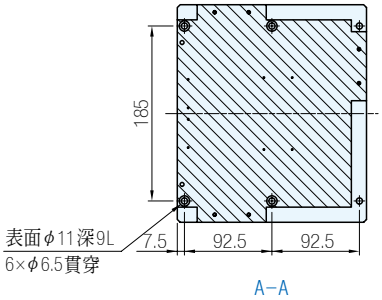
RoHS





材質	處理
鋁合金	陽極亮黑

平台使用注意事項：安裝使用方法		
		
○水平安裝使用	○倒置安裝使用	×傾斜安裝使用
※懸臂安裝方式 (非完整平均承受載重會影響平台精度，請洽詢)		
		
○懸臂於平台平均受力	△懸臂1/2於平台受力	△製程中有受力



品　號	行程	最大旋轉角度	重複精度	螺桿導程	平行度	靜負荷	動負荷	馬達配置	驅動器配置	光電開關	本體重量 kg
XXY17-01	±3	±2.3°	0.006	2	0.06	1000 N	300 N	東方二相步進馬達28框	二相步進馬達驅動器＊	Panasonic PM-L25	5.5±2%
XXY17-02			0.002								

Sp. 特長

・爲7吋以下小尺寸台面之機型，平台本身與馬達爲一體，具有輕負荷、小尺寸台面之特性，適用於各種高精密對位機構、設備

Wa. 注意

・＊符號驅動器爲自購品

訂貨：品　號　交期：14 天

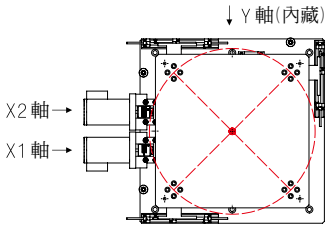
XXY17-01

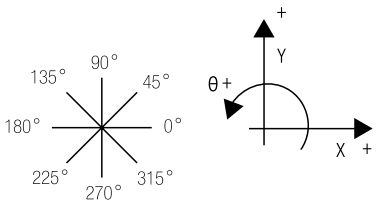
Te. 技術資料

・對位公式參數，提供2種控制平台方式

1.AF API：請參閱本系列XXY控制演算(AF API函式庫)

2.平台角度計算公式：請參閱本系列XXY控制演算(角度計算公式)，可參考下列平台方向定義和參數表





・方向定義：

a.X方向往右爲正

b.Y方向往上爲正

C.逆時針旋轉爲正

品　號	R	θX1	θX2	θY
XXY17-01	92.8	232.88	127.12	52.88
XXY17-02				

・此參數表的各軸角度定義與上圖一致，如平台定義方向不同，各軸角度定義也須變更

・平台旋轉中心爲對位模組交叉處

・回原點時，X朝正方向，Y朝正方向；回完原點後，對位模組爲正方柱時爲最佳；如回完原點後有偏差，建議加上offset值來補正