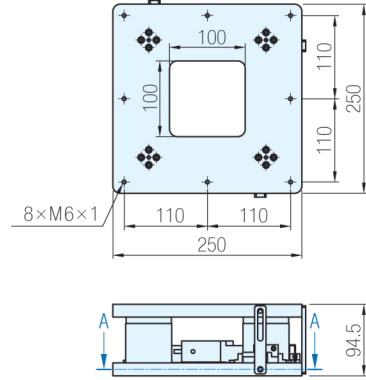


RoHS

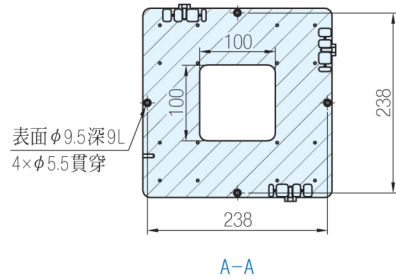


XXY25-01
XXY25-02
中空型

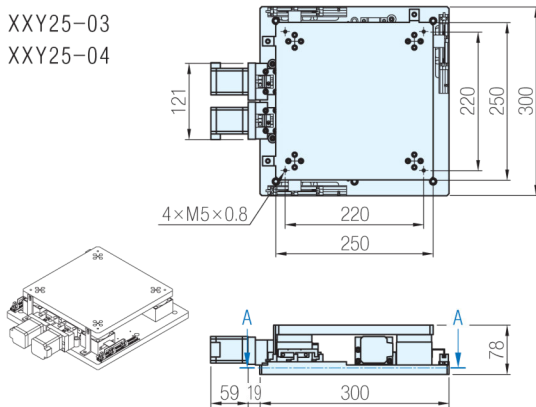


材質	處理
鋁合金	陽極亮黑

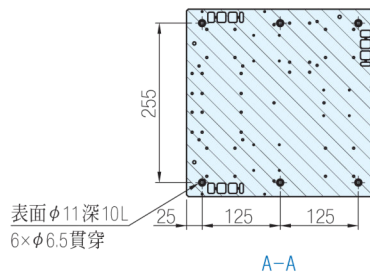
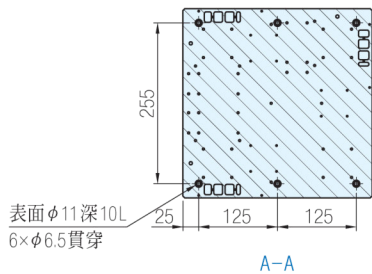
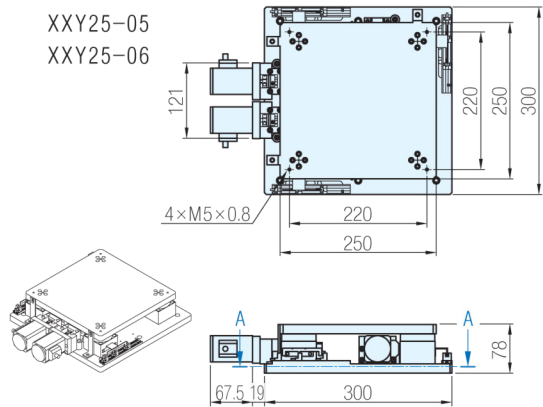
平台使用注意事項：安裝使用方法		
○ 水平安裝使用	○ 倒置安裝使用	× 傾斜安裝使用
※ 懸臂安裝方式 (非完整平均承受載重會影響平台精度, 請洽詢)		
○ 懸臂於平台平均受力	△ 懸臂1/2於平台受力	△ 製程中有受力



XXY25-03
XXY25-04



XXY25-05
XXY25-06



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
XXY25-01	±3	±2.2°	0.006	2	0.06	1000 N	300 N	東方二相步進馬達28極	二相步進馬達驅動器*	Panasonic PM-L25	9.2 ± 2%
XXY25-02			0.002								
XXY25-03	±5	±2.9°	0.006								
XXY25-04			0.002								
XXY25-05			0.006								
XXY25-06			0.002								

Sp. 特長

- 為小尺寸台面之機型,平台本身與馬達為一體,具有輕負荷、小尺寸台面之特性,適用於各種高精度對位機構、設備

Wa. 注意

- *符號驅動器為自購品

訂貨： 交期： 天
XXY25-01

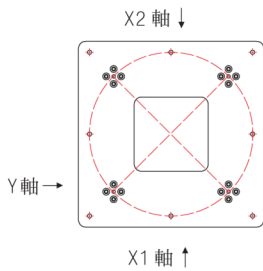
Te. 技術資料

- 對位公式參數,提供2種控制平台方式

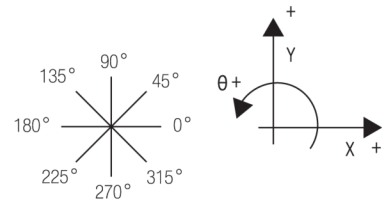
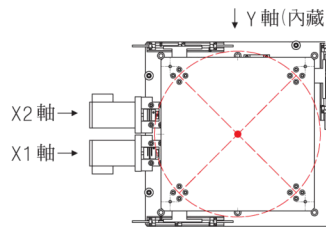
1. AF API：請參閱本系列XXY控制演算(AF API函式庫)
2. 平台角度計算公式：請參閱本系列XXY控制演算(角度計算公式),可參考下列平台方向定義和參數表

- 方向定義：
a. X方向往右為正
b. Y方向往上為正
c. 逆時針旋轉為正

XXY25-01 · 02
中空型



XXY25-03 · 04 · 05 · 06



品號	R	θX1	θX2	θY
XXY25-01	109.6	315	135	225
XXY25-02				
XXY25-03	134.35	225	135	45
XXY25-04				
XXY25-05				
XXY25-06				

- 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
- 平台旋轉中心為對位模組交叉處
- 回原點時,X朝正方向,Y朝正方向;回完原點後,對位模組為正方柱時為最佳;如回完原點後有偏差,建議加上offset值來補正