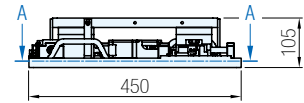
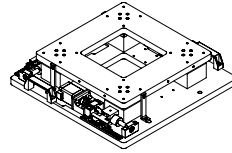
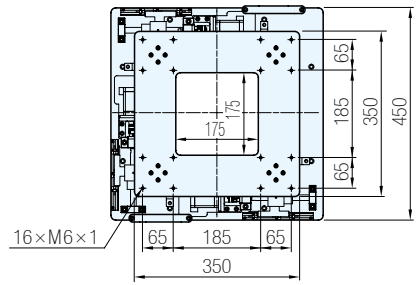


RoHS

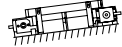
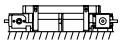


XXY35-01  
XXY35-02  
XXY35-03  
XXY35-04



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

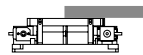


○ 水平安裝使用

○ 倒置安裝使用

× 傾斜安裝使用

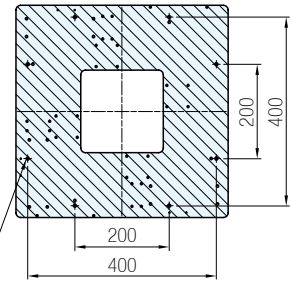
※ 懸臂安裝方式  
(非完整平均承受載重會影響平台精度, 請洽詢)



○ 懸臂於平台平均受力

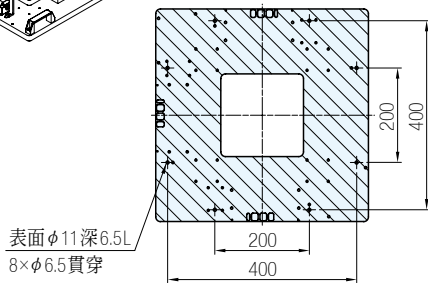
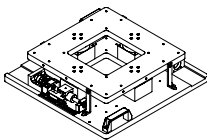
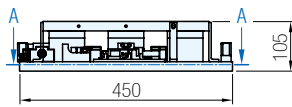
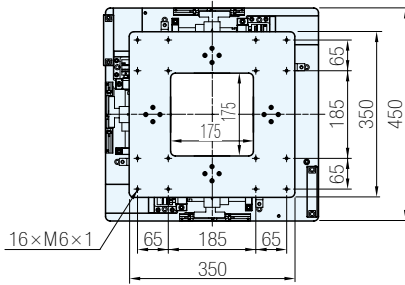
△ 懸臂1/2於平台受力

△ 製程中有受力



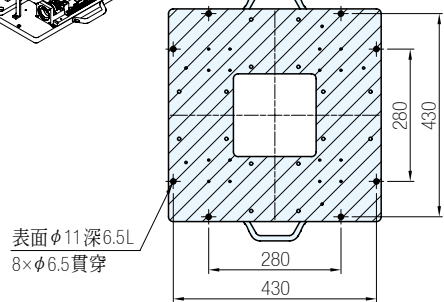
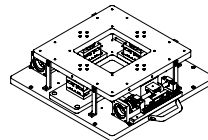
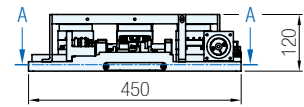
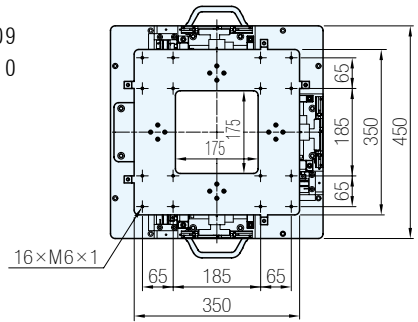
A-A

XXY35-07  
XXY35-08



A-A

XXY35-09  
XXY35-10



A-A

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			
XXY35-01	±5	±2.3°	0.006	5	0.06	2000 N	500 N	東方二相步進馬達42框	二相步進馬達驅動器*	Panasonic PM-L25	21 ± 2%			
XXY35-02			0.002	2				東方伺服步進馬達42框	伺服步進馬達驅動器					
XXY35-03			0.006	5								國際伺服100W*	國際伺服100W驅動器*	
XXY35-04			0.002	2										
XXY35-07		±2.2°	0.006	5			1000 N	三菱伺服400W*	三菱伺服400W驅動器*					
XXY35-08			0.002	2										
XXY35-09			0.006	5								1500 N	三菱伺服400W*	三菱伺服400W驅動器*
XXY35-10			0.002	2										

**Sp. 特長**

- 為中大尺寸台面之機型，支援步進、步進伺服、伺服馬達三種形式，具有重負荷、中大尺寸台面之特性，適用於各種高精度對位機構、設備

**Wa. 注意**

- \*符號馬達、驅動器為自購品

訂貨：  交期：  天  
XXY35-01

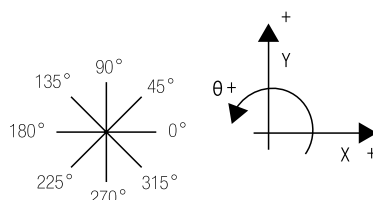
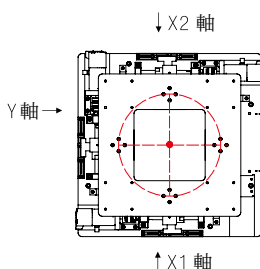
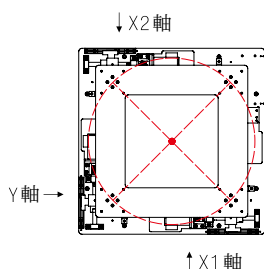
**Te. 技術資料**

- 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

XXY35-01 · 02 · 03 · 04

XXY35-07 · 08 · 09 · 10



品號	R	θX1	θX2	θY
XXY35-01	176.78	315	135	225
XXY35-02				
XXY35-03				
XXY35-04				
XXY35-07	125	270	90	180
XXY35-08				
XXY35-09				
XXY35-10				

- 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