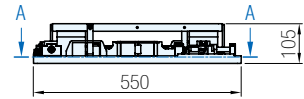
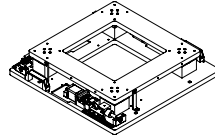
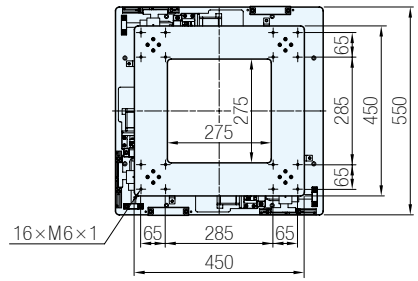


RoHS

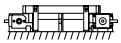


- XXY45-01
- XXY45-02
- XXY45-03
- XXY45-04



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

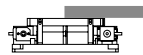


○ 水平安裝使用

○ 倒置安裝使用

× 傾斜安裝使用

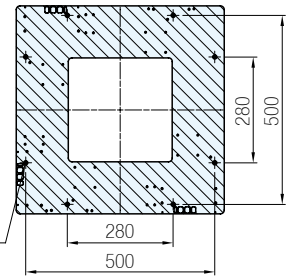
※ 懸臂安裝方式
(非完整平均承受載重會影響平台精度, 請洽詢)



○ 懸臂於平台平均受力

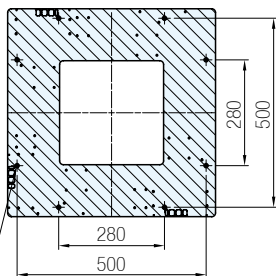
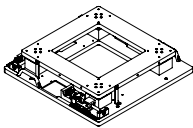
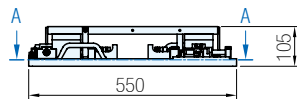
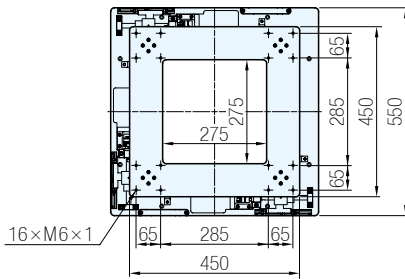
△ 懸臂1/2於平台受力

△ 製程中有受力



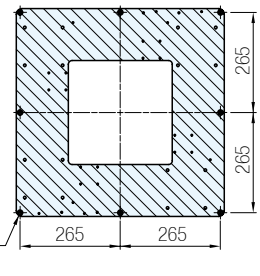
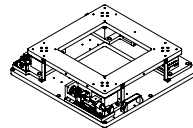
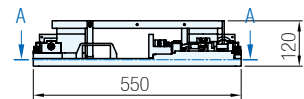
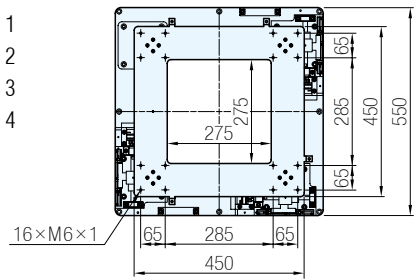
A-A

- XXY45-07
- XXY45-08
- XXY45-09
- XXY45-10



A-A

- XXY45-11
- XXY45-12
- XXY45-13
- XXY45-14



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
XXY45-01	±5	±1.6°	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	26 ± 2%
XXY45-02			0.002	2				東方伺服步進馬達 42 框	伺服步進馬達 驅動器		
XXY45-03			0.006	5							
XXY45-04			0.002	2							
XXY45-07			0.006	5			1000 N	國際伺服 100W *	國際伺服 100W 驅動器 *		
XXY45-08			0.002	2							
XXY45-09			0.006	5							
XXY45-10			0.002	2			1500 N	三菱伺服 100W *	三菱伺服 100W 驅動器 *		
XXY45-11			0.006	5				國際伺服 400W *	國際伺服 400W 驅動器 *		
XXY45-12			0.002	2				三菱伺服 400W *	三菱伺服 400W 驅動器 *		
XXY45-13			0.006	5							
XXY45-14			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

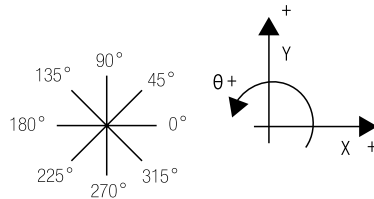
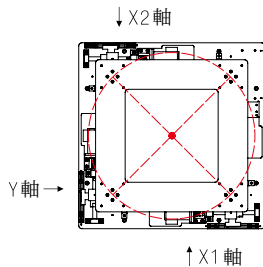
- * 符號馬達、驅動器為自購品

訂貨： 交期：

XXY45-01

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

品號	R	θX1	θX2	θY
XXY45-01	247.49	315	135	225
XXY45-02				
XXY45-03				
XXY45-04				
XXY45-07				
XXY45-08				
XXY45-09				
XXY45-10				
XXY45-11				
XXY45-12				
XXY45-13				
XXY45-14				

- 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