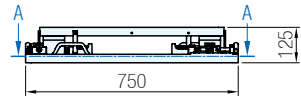
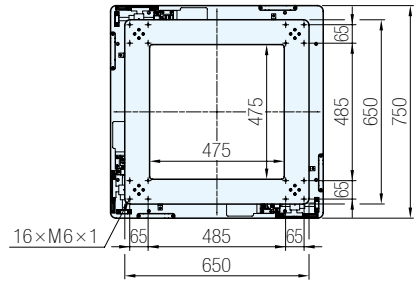


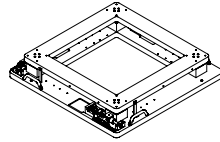
RoHS



- XXY65-01
- XXY65-02
- XXY65-03
- XXY65-04

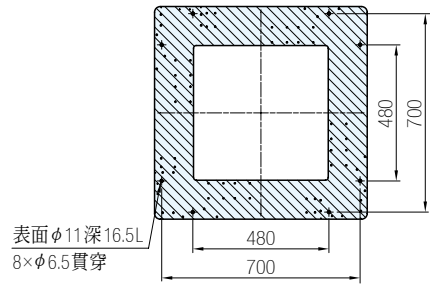


材質	處理
鋁合金	陽極亮黑



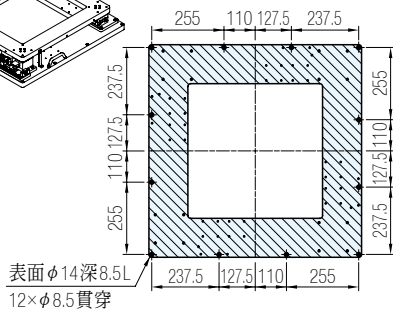
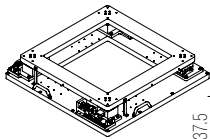
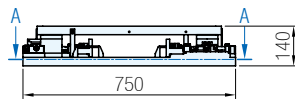
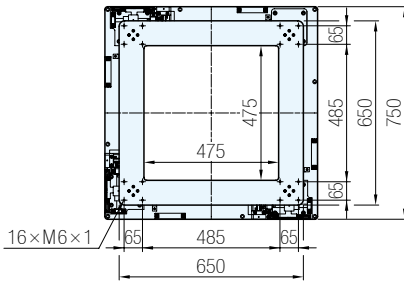
平台使用注意事項：安裝使用方法

○ 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

- XXY65-05
- XXY65-06
- XXY65-07
- XXY65-08



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
XXY65-01	±5	±1°	0.006	5	0.06	2000 N	1000 N	國際伺服 100W *	國際伺服 100W 驅動器 *	Panasonic PM-L25	48 ± 2%
XXY65-02			0.002	2				三菱伺服 100W *	三菱伺服 100W 驅動器 *		
XXY65-03			0.006	5					國際伺服 400W *		
XXY65-04			0.002	2				1500 N			
XXY65-05			0.006	5			國際伺服 400W *		國際伺服 400W 驅動器 *		
XXY65-06			0.002	2							
XXY65-07			0.006	5			國際伺服 400W *		國際伺服 400W 驅動器 *		
XXY65-08			0.002	2				三菱伺服 400W *			

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

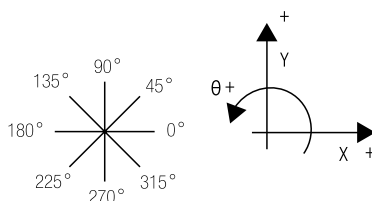
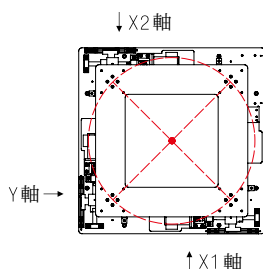
Wa. 注意

- * 符號馬達、驅動器為自購品

訂貨: 交期: 天
XXY65-01

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
XXY65-01	388.91	315	135	225
XXY65-02				
XXY65-03				
XXY65-04				
XXY65-05				
XXY65-06				
XXY65-07				
XXY65-08				

- 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