

A-A

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
XXY90-01	±5	±0.7°	0.006	5	0.06	2000 N	1500 N	國際伺服 400W *	國際伺服400W 驅動器 *	Panasonic PM-L25	97 ± 2%
XXY90-02			0.002	2							
XXY90-03			0.006	5							
XXY90-04			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

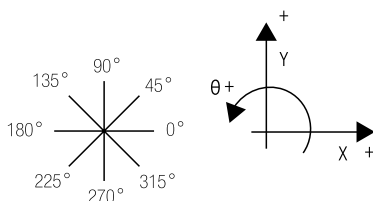
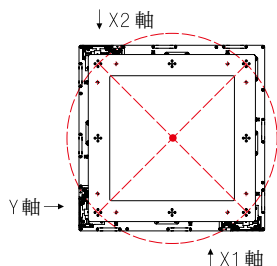
- * 符號馬達、驅動器為自購品

訂貨： 交期：

XXY90-01

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
XXY90-01	565.69	315	135	225
XXY90-02				
XXY90-03				
XXY90-04				

- 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, 對位模組為正方形柱時為最佳; 如回完原點後有偏差, 建議加上offset值來補正