HIGH PRECISION MOTORIZED GONIOMETER STAGES BALL SCREW

【高精密度】自動測角滾珠螺桿式

交期縮短

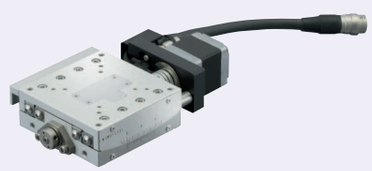
■**特長**：最適合反覆進行細微角度運動的測角滑台。

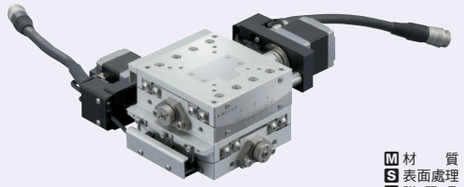
請依照選定步驟❶～❸選擇型式和數值後再行訂購。

Order 訂購範例

	❶型式	—	❷感應器	—	❸纜線
(1軸)	GMPBG70—70	—	LA	—	N
(2軸)	GMPBWG70—70	—	RC	—	N

■測角





M 材　質　鋁合金
S 表面處理　白色陽極處理
A 附 屬 品　SCB4—8 4 pcs

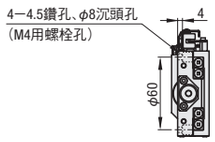
CAD 2D 3D

控制器・手持終端設備請參照 P.1781・1782。

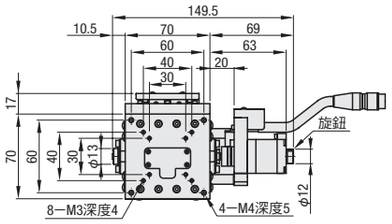
照片中的感應器護蓋位置為L(正方向)。

RoHS10

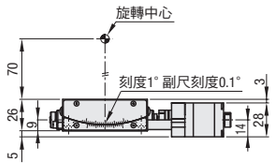
GMPBG(1軸)

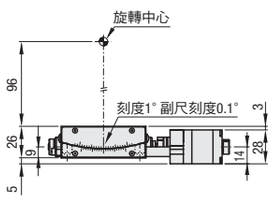


GMPBG70—70

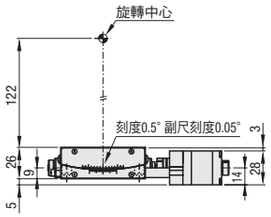


GMPBG70—96

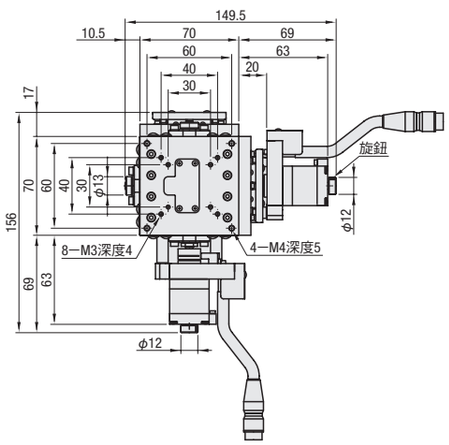




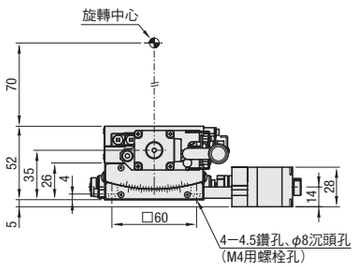
GMPBG70—122



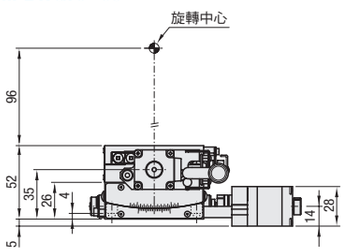
GMPBWG(2軸)



GMPBWG70—70



GMPBWG70—96



詳細尺寸請利用CAD資料做確認。　圖中的感應器護蓋位置為L(正方向)。

❶型式 Type	❶型式 No.	❷感應器 護蓋位置	❷感應器 運輯	❸纜線	機械規格 滑台台面(mm)	機械規格 移動量(mm) 上軸/下軸	機械規格 本體重量(kg)	精密度規格 力矩剛性("/N・cm) 俯仰	精密度規格 力矩剛性("/N・cm) 橫擺	精密度規格 力矩剛性("/N・cm) 滾動
GMPBG	70—70	L(正方向) R(反方向)	A(全部N.C.) B(全部N.O.) C(極限開關為N.C. ORG1感應器為N.O.) (ORG2感應器全部為N.O.)	N(無) 纜線另售。請參照 P.1783 的MSCB□選定。	70×70	±5°	0.7	0.28	0.06	0.06
	70—96					±4°				
	70—122					±3°				
GMPBWG	70—70					±5°/±4°	1.4	0.34	0.12	0.34
	70—96					±4°/±3°				

Delivery 出貨日　7 日 出 貨

數量區分	標準訂購 少量	特殊訂購 大量
數　量	1～3	4～
出貨日	一般	交期另估

超過表中最大數量時交期另估。P.5

詢價 請依下列2種方式
24 HOURS ONLINE WEB系統　FAX
P.9 請電洽：02-2570-3766#0

■共通規格

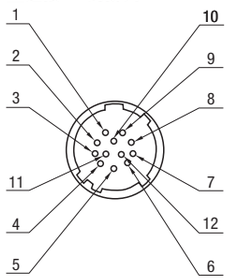
Type		GMPBG			GMPBWG	
軸數		1軸			2軸	
No.		70—70	70—96	70—122	70—70	70—96
進給螺桿		滾珠螺桿φ6、導程1				
導軌		交叉滾子滑軌				
滑台高度		26±0.2mm			52±0.2mm	
旋轉中心高度		70±0.2mm	96±0.2mm	122±0.2mm	70±0.4mm	96±0.4mm
旋轉中心震動精密度		0.01mm以內			—	
解析度(脈衝)	Full時 上側	≒0.0015°	≒0.0011°	≒0.0009°	≒0.0015°	≒0.0011°
	Full時 下側				≒0.0011°	≒0.0009°
最大速度	上側	23°/sec[15khz]	17°/sec[15khz]	13°/sec[15khz]	23°/sec[15khz]	17°/sec[15khz]
	下側				17°/sec[15khz]	13°/sec[15khz]
反覆定位精密度		±0.003°以內				
耐荷重		49N			39.2N	
空轉		0.003°以內				

■電氣規格

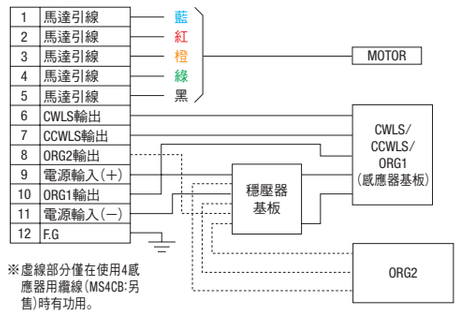
馬達	類型	5相步進馬達 0.75A/相 東方馬達(株)
	型式	C005C—90215P
	步進角度	0.72°
連接頭	型式	HR10A—10J—12P(73) 廣瀨電機(株)
	受側適用連接頭	HR10A—10P—12S(73) 廣瀨電機(株)
感應器	極限感應器	有
	原點感應器(ORG1)	有
	開縫原點感應器(ORG2)	有
	型式	【極限感應器/ORG1感應器】光電感應器：EE—SX398 OMRON(株)、EE—SX498 OMRON(株) 【ORG2感應器】光電感應器：PM—F25(方向不同PM—R25) SUNX(株)
	電源電壓	DC5～24V ±10%
	消耗電流	100mA以下
	控制輸出	EE—SX398、EE—SX498：NPN開集極輸出 DC5～24V 16mA以下 PM—F25(方向不同PM—R25)：NPN開集極輸出 DC30V以下 50mA以下 殘留電壓1V以下(負荷電流16mA時) 殘留電壓2V以下(負荷電流50mA時)
	輸出邏輯	EE—SX398：檢測時(遮光時)：輸出電晶體ON(導通) EE—SX498：檢測時(遮光時)：輸出電晶體OFF(非導通) PM—F25(R25)：檢測時(入光時)：輸出電晶體ON(導通)

感應器型號PM—□24停產，自2017年4月起後續型號為PM—□25。

■連接Pin的排列



■配線圖



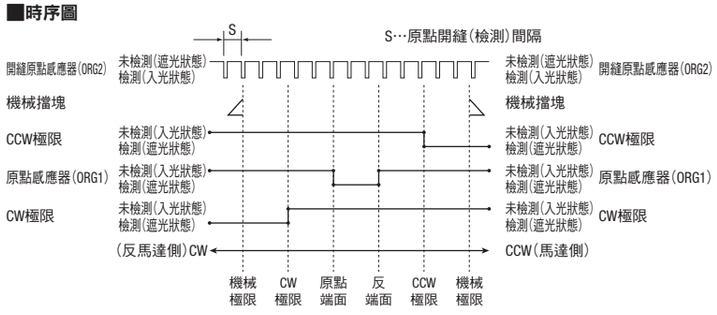
※虛線部分僅在使用4感應器用纜線(MS4CB:另售)時有功用。

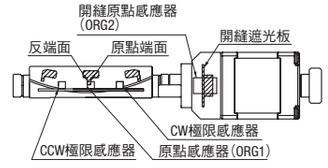
■感應器邏輯

類型	CWLS	ORG1	CCWLS	ORG2
A	NC EE—SX498	NC EE—SX498	NC EE—SX498	NO PM—F24(方向不同PM—R24)
B	NO EE—SX398	NO EE—SX398	NO EE—SX398	
C	NC EE—SX498	NO EE—SX398	NC EE—SX498	

欲將ORG2感應器使用於4感應器時，需要「4感應器用12Pin用纜線(MS4CB)」。
請於纜線選擇項目中選擇5(無)後，另行購入MS4CB(**P.1783**)。
另外請注意建議原點回歸方法會也會因Type而有所不同。

■時序圖





移動量(deg)	原點開縫(檢測)間隔S	座標基準	CW方向 ← CW極限	原點	反端面	CCW方向 → CCW極限
70—70	0.8	原點回歸位置	5.3	0	2.1	5.3
70—96	0.6	原點回歸位置	4.2	0	1.5	4.2
70—122	0.5	原點回歸位置	3.2	0	1.3	3.2

原點回歸為使用MSCTL102/112系列(控制器)施行原點回歸Type4的情形。
座標為設計值。實際上可能會產生±0.5度左右的誤差。
使用ORG2感應器時請參照原點回歸方法XMSG(**P.1738**)。
原點回歸的詳細請參照**P.1779**。