【高精度】自動Z軸交叉滾子式

CAD資料夾名稱:28_Stages

■特長：輕量·精巧·高精度的Z軸滑台。

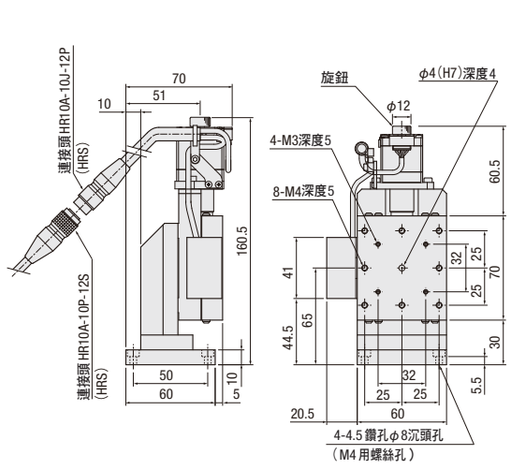
■Z軸 馬達：C（標準）

■Z軸 馬達：G（高解析度）

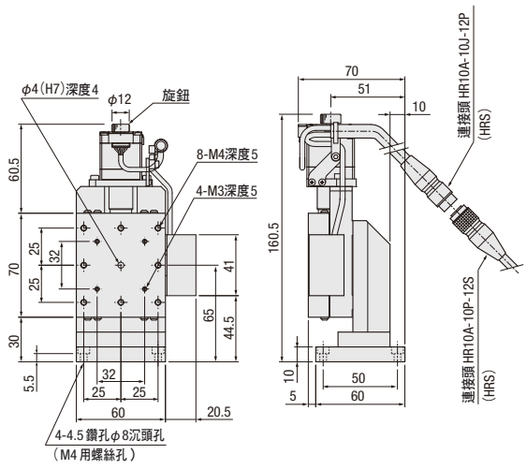
M 材　　質　鋁合金
S 表面處理　黑色陽極處理
A 附 屬 品　SCB4—16 4pcs

控制器・手持終端設備請參照P.89～P.90。

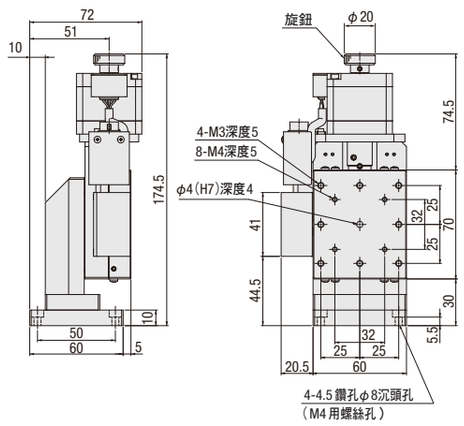
ZMPG730-L-C



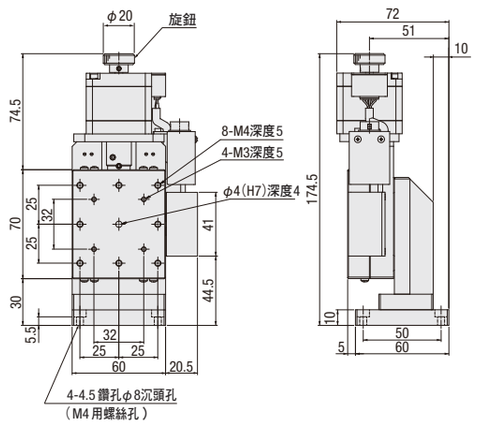
ZMPG730-R-C



ZMPG730-L-G



ZMPG730-R-G



型式 Type	型式 No.	感應器 護蓋位置	馬達	纜線	機械規格 滑台台面(mm)	機械規格 移動量(mm)	機械規格 本體重量(kg)	精密度規格*1 單向定位精度	精密度規格*1 俯仰	精密度規格*1 橫擺
ZMPG	730	L（正方向） R（反方向）	C（標準）	N（無纜線、另售）	60×70	30	0.9	5μm以內	25''以內	20''以內
			G（高解析度）				1.1			

*1：單向定位精度為單軸時的精密度規格。

Order 訂購範例

型式	感應器	馬達	纜線
ZMPG730	L	C	N
ZMPG730	R	G	N

Delivery 出貨日　10 日出貨

數量區分	標準訂購 少量	特殊訂購 大量
數　量	1～4	5～
出貨日	一般	交期另估

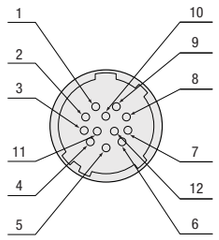
超過表中最大數量時交期另估。

■共通規格

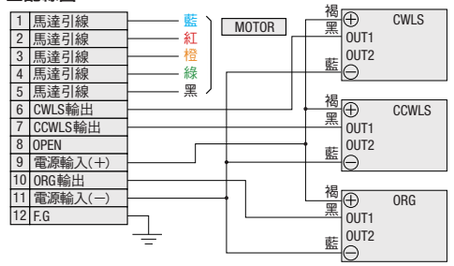
進給螺桿		滾珠螺桿ϕ8、導程1
導引		交叉滾子滑軌
解析度*2	Full	2μm（1μm）*3
	Half	1μm（0.5μm）*3
	微動（1/20分割）	0.05μm
最高速度		20mm/sec(10mm/sec)*3
反覆定位精密度		±0.3μm以內
耐荷重*4		29.4N
空轉		1μm以內
背隙		0.5μm以內
真直度		3μm以內
平行度		30μm以內
運動平行度		10μm以內

為單軸(平放時)的樣式。
*2 指對於一個脈衝信號的滑台移動量。
*3（ ）內為選擇馬達選購品G（高解析度）的數值。
*4 耐荷重為Z軸規格的數值。

■連接頭PIN的排列



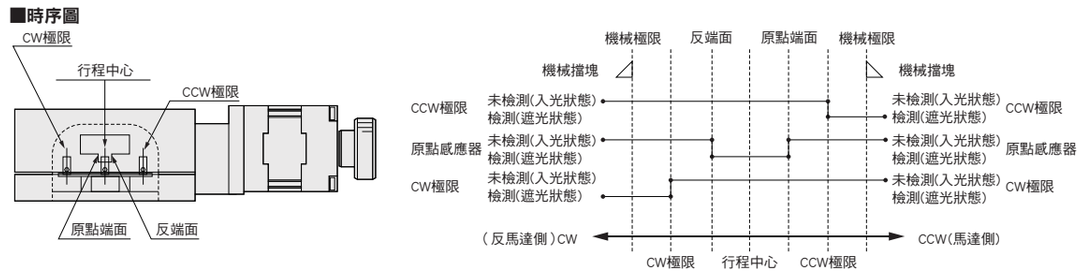
■配線圖



■電氣規格

型式		C 標準	G 高解析度
馬達	類型	5相步進馬達　0.75A/相（東方馬達）	
	型式	PMM33BH2-C16-1（□28mm）	PK544PMB-C18（□42mm）
	步進角度	0.72°	0.36°
	驅動器型式	—	
連接器	型式	HR10A-10R-12P(73)（廣瀨電機(株)）	
	受側適用連接器	HR10A-10P-12S(73)（廣瀨電機(株)）	
	連接器型式	—	
	受側適用連接器型式	—	
感應器	極限感應器	有	
	開縫原點感應器	—	
	原點感應器	有	
	型式	微形光電感應器：PM-L25 Panasonic Device SUNX(株)	
	電源電壓	DC5～24V以下　±10%	
	消耗電流	45mA以下（每1個感應器　15mA以下）	
	控制輸出	NPN開集極輸出　DC30V以下50mA以下 殘留電壓0.7V以下（負荷電流50mA時） 殘留電壓0.4V以下（負荷電流16mA時）	
	輸出邏輯	檢測時（遮光）：輸出電晶體OFF（非導通）	

■時序圖



(單位: mm)　CW方向 ← → CCW方向

	座標基準	機械極限	CW極限	反端面	行程中心	原點端面	CCW極限	機械極限
ZMPG730	原點回歸	18.5	17.5	4	2	0	13.5	14.5
	行程中心	16.5	15.5	2	0	2	15.5	16.5

原點回歸為使用DS102/DS112系列控制器施行原點回歸Type3的情形。
座標為設計值。實際上可能會產生±0.5mm左右的誤差。。
原點回歸的詳細請參照P.93。