



■特長：齊全的尺寸以及工作距離(旋轉中心高度)可供選擇。

請依照選定步驟①~③選擇型式和數值後再行訂購。

Order 訂購範例 (1軸) **1**型式 - **2**感應器 - **3**纜線

(2軸) **GMPG40-40** - **L** - **N**

GMPWG40-40 - **L** - **N**

■測角(1軸)

■測角(2軸)



M 材質 鋁合金
S 表面處理 黑色陽極處理
A 附屬品 GMPG40/GMPWG40: SCB3-6 4 pcs
GMPG60/GMPWG60: SCB4-10 4 pcs

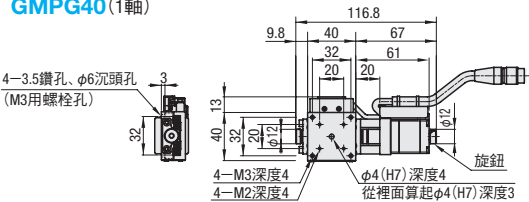


☛ 控制器・手持終端設備請參照 P.1781・1782。

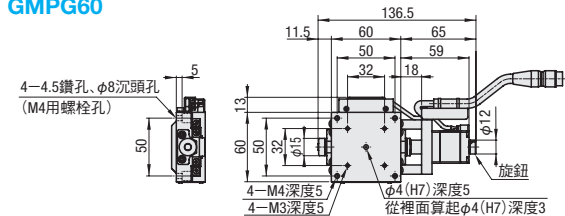
☛ 照片中的感應器護蓋位置為L(正方向)。



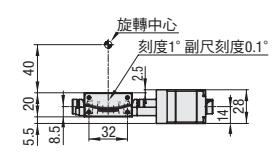
GMPG40 (1軸)



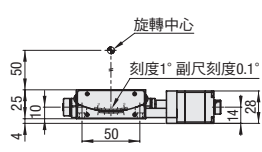
GMPG60



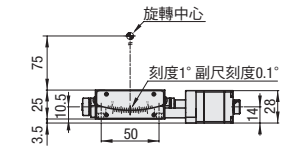
40-40



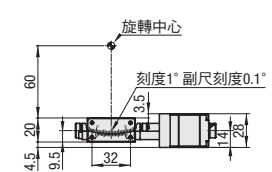
60-50



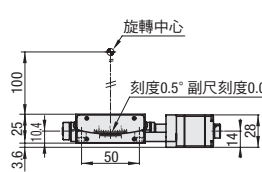
60-75



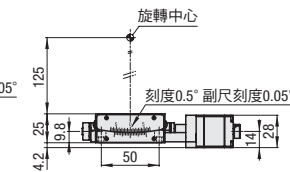
40-60



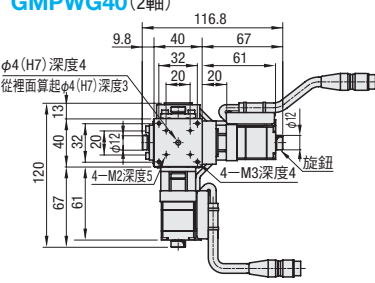
60-100



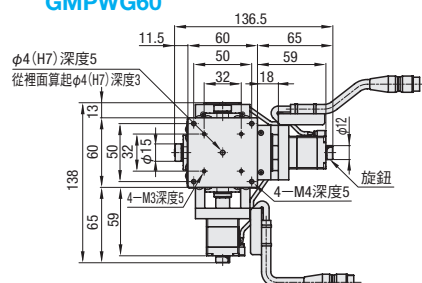
60-125



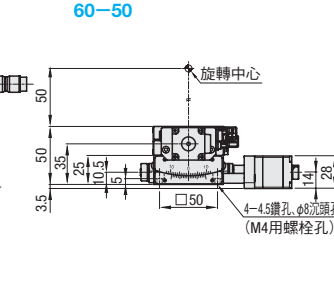
GMPWG40 (2軸)



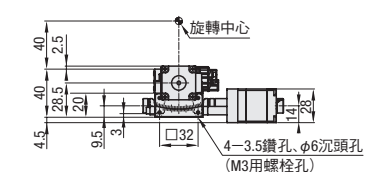
GMPWG60



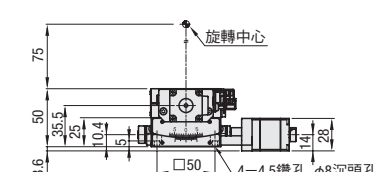
60-50



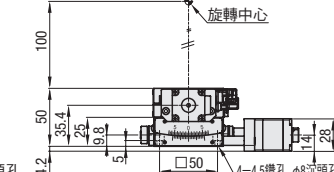
40-40



60-75



60-100



Type	No.	護蓋位置	③纜線	機械規格			精密度規格		
				滑台台面 (mm)	移動量 上軸/下軸	本體重量 (kg)	力矩剛性 (N·cm)		
				俯仰	橫擺	滾動			
GMPG	40-40	L (正方向) R (反方向)	N (無纜線、另售) 纜線另售。 另售的纜線請參照P.1783 的MSCB選定。	40×40	±8° ±6° ±10°	0.4	1.3	1.16	0.27
	60-50			±8° ±6° ±5°	0.5	0.17	0.06	0.06	
	60-75			±8°/±6° ±10°/±8°	0.8	0.65	0.22	0.65	
	60-100			±8°/±6° ±10°/±8°	1.0	0.41	0.2	0.41	
	60-125			±6°/±5°					
GMPWG	40-40	L (正方向) R (反方向)	N (無纜線、另售) 纜線另售。 另售的纜線請參照P.1783 的MSCB選定。	40×40	±8° ±6° ±10°	0.4	1.3	1.16	0.27
	60-50			±8° ±6° ±5°	0.5	0.17	0.06	0.06	
	60-75			±8°/±6° ±10°/±8°	0.8	0.65	0.22	0.65	
	60-100			±8°/±6° ±10°/±8°	1.0	0.41	0.2	0.41	
	60-125			±6°/±5°					



Delivery 出貨日 **6** 日出貨

數量區分	標準訂購	特殊訂購
數量	少量	大量
出貨日	1~3 一般	4~ 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小時 WEB系統 FAX

☎ P.9 語音電話: 02-2570-3766#0

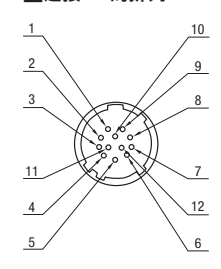
■共通規格

Type	GMPG					GMPWG							
	1軸					2軸							
No.	40-40	40-60	60-50	60-75	60-100	60-125	40-40	60-50	60-75	60-100			
進給螺桿	螺旋齒輪 (1/240)					螺旋齒輪 (1/160)	螺旋齒輪 (1/225)	螺旋齒輪 (1/292)	螺旋齒輪 (1/360)	螺旋齒輪 (1/240)	上軸螺旋齒輪 (1/160) 下軸螺旋齒輪 (1/225)	上軸螺旋齒輪 (1/225) 下軸螺旋齒輪 (1/292)	上軸螺旋齒輪 (1/292) 下軸螺旋齒輪 (1/360)
導軌	交叉滾子滑軌												
滑台高度	20±0.2mm					25±0.2mm					40±0.4mm	50±0.4mm	
旋轉中心高度	40±0.2mm	60±0.2mm	50±0.2mm	75±0.2mm	100±0.2mm	125±0.2mm	40±0.4mm	50±0.4mm	75±0.4mm	100±0.4mm			
旋轉中心震動精密度	0.01mm以內												
解析度 (脈衝)	Full時 上側 Full時 下側	0.003°		0.0045°	0.0032°	0.0025°	0.002°	0.003°	0.0045°	0.0032°	0.002466°	0.002466°	0.0025°
										16°/sec[5kHz]		12.5°/sec[5kHz]	
最大速度	上側 下側	15°/sec[5kHz]	15°/sec[5kHz]	22.5°/sec[5kHz]	16°/sec[5kHz]	12.5°/sec[5kHz]	10°/sec[5kHz]	15°/sec[5kHz]	22.5°/sec[5kHz]	16°/sec[5kHz]	12.5°/sec[5kHz]	12.5°/sec[5kHz]	10°/sec[5kHz]
反覆定位精密度	±0.005°以內												
耐荷重	29.4N					49N					24.5N	44.1N	
	空轉										0.01°以內		

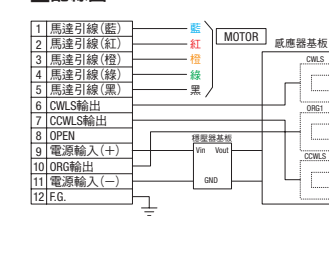
■電氣規格

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)
	受側通用連接頭	HR10A-10P-12S(73) 廣瀨電機(株)
	極限感應器	有
感應器	原點感應器(ORG1)	有
	原點感應器(ORG2)	無
	型式	光電感應器: EE-SX4320 OMRON(株)
	電源電壓	DC5~24V±10%
	消耗電流	60mA以下
	控制輸出	NPN開集極輸出 DC5~24V 8mA以下 殘留電壓0.3V以下(負荷電流2mA時)
	輸出邏輯	檢測時(避光時): 輸出電晶體OFF(非導通)

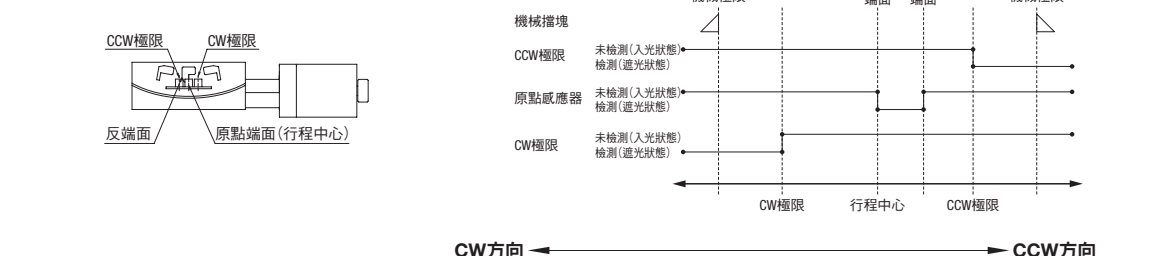
■連接Pin的排列



■配線圖



■時序圖



移動量(度)	座標基準	CW極限	原點端面 行程中心	反端面	CCW極限
40-40	原點回歸位置	8.5	0	2.5	8.5
40-60	原點回歸位置	6.5	0	2.1	6.5
60-50	原點回歸位置	10.5	0	2.5	10.5
60-75	原點回歸位置	8.3	0	1.8	8.3
60-100	原點回歸位置	6.3	0	1.4	6.3
60-125	原點回歸位置	5.2	0	1.1	5.2

☛ 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。
☛ 原點回歸的詳細請參照P.1779。