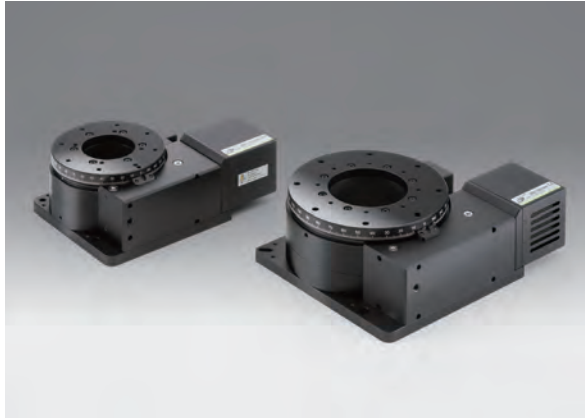


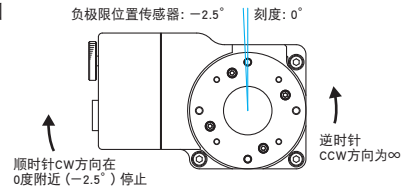
采用了滚动轴承为导轨的高精度，高稳定性的自动转动平台。



- 适用于需要高承载能力的场合。
- 用途广泛，适用于各种检测设备。

信息

▶ 转动范围



- ▶ 我们将自动转动平台的CW方向的极限位置传感器兼为原点传感器使用了, 以此位置为参考进行原点复位。
- ▶ 我们规定, 以半步细分驱动, 并采用MINI方式进行原点复位操作时的停止位置为刻度0度位置。

注意

- ▶ 上下倒置或垂直面安装使用时需要注意, 安装方向不同时, 其精度或承载能力等指标会不同的。

应用系统

光学元件·
薄膜产品

镜架

底座

手动平台

驱动装置

自动平台

光源

目录

介绍

控制器 / 驱动器

软件

步进电机

AC伺服

电缆

压电陶瓷

直线运动系列

转动系列

摆动

真空用

选配件

□40mm

□60mm

□80mm

□85mm

□100mm

□120mm

其它

技术指标

型号		KST-120YAW	KST-160YAW	
机械 技术指标	转动范围	逆时针转动CCW方向为 ∞ , 顺时针转动CW方向在0度附近(-2.5°)停止		
	台面尺寸 [mm]	$\phi 120$	$\phi 160$	
	驱动机构 (减速比)	蜗轮蜗杆 (1 : 144)	蜗轮蜗杆 (1 : 144)	
	导轨形式	滚动轴承	滚动轴承	
	主要材料	铝合金·铝青铜	铝合金·铝青铜	
	自重 [kg]	5	8.5	
精度 技术指标	分辨率	(整步) [$^{\circ}$ / 脉冲]	0.005	0.005
		(半步) [$^{\circ}$ / 脉冲]	0.0025	0.0025
	最大速度 [$^{\circ}$ / sec]	30	30	
	定位精度 [$^{\circ}$]	0.1	0.1	
	重复定位精度 [$^{\circ}$]	0.01	0.01	
	承载能力 [N]	343 (35.0kgf)	392 (40.0kgf)	
	扭矩刚度 [$^{\circ}$ / N·cm]	0.015	0.01	
	空行程 [$^{\circ}$]	0.01	0.01	
	传动副间隙 [$^{\circ}$]	0.003	0.003	
	平行度 [μ m]	50	50	
同心度 [μ m]	20	20		
台面跳动量 [mm]	0.01	0.01		
传感器	传感器型号	微型光电传感器: PM-U24 (SUNX (株))	微型光电传感器: PM-R24 (SUNX (株))	
	极限位置传感器	有 (常闭)	有 (常闭)	
	原点传感器	无	无	
	近接原点传感器	无	无	

电机 / 传感器技术指标

电机	类型	5相步进电机 1.4A/相 (多摩川精机 (株))
	型号	TS3624N42E (□60mm)
	步距角	0.72°
传感器	电源电压	DC5~24V \pm 10%
	消耗电流	15mA以下
	输出端电气特性	NPN集电极开路输出 DC30V以下50mA以下
	信号的含义	遮光时ON: 输出晶体管OFF

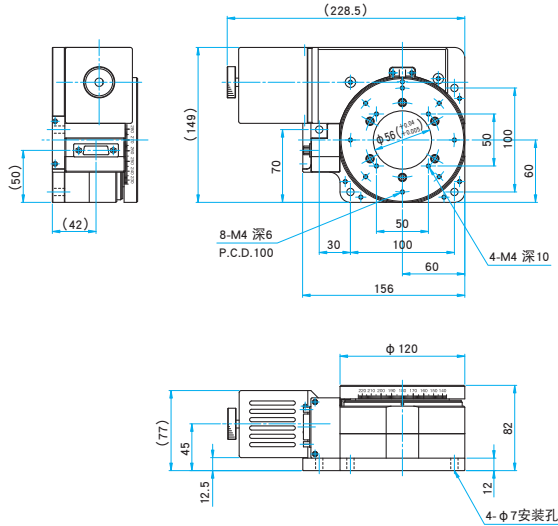
推荐选用的驱动器 / 控制器型号

电器系统	驱动器	SG-5M*, SG-55M*, SG-514MSC*, MC-7514PCL (※DC36V使用)
	控制器	SHOT-302GS, SHOT-304GS

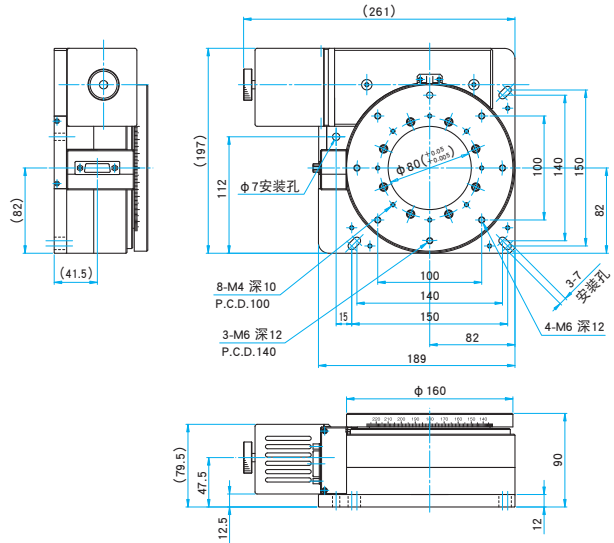


外形图

KST-120YAW 内六角螺栓 M6×15...4个



KST-160YAW 内六角螺栓 M6×25...4个



应用系统

光学元件·薄膜产品

镜架

底座

手动平台

驱动装置

自动平台

光源

目录

介绍

控制器 / 驱动器

软件

步进电机

AC伺服

电缆

压电陶瓷

直线运动系列

转动系列

摆动

真空用

选购件

□40mm

□60mm

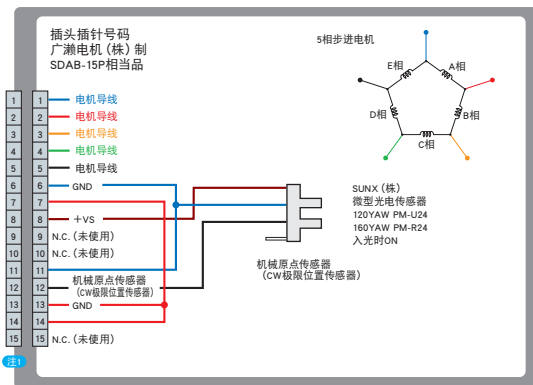
□80mm

□100mm

□120mm

其它

接线图

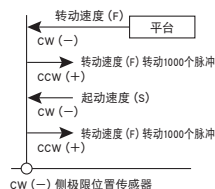


注1 电缆插头型号：第一电子工业(株)制 17JE-13150

关于机械原点的检测方法

MINI方式

接到来自控制器的机械原点复位命令后，平台将以内存设定的转动速度(F)开始向CW(-)方向转动，并停止于CW(-)侧极限位置传感器位置。然后，以转动速度(F)向CCW(+)方向转动1000个脉冲后停止。接着以内存设定的起动速度(S)向CW(-)方向转动，并停止在CW(-)侧极限传感器位置。最后，以转动速度(F)向CCW(+)方向转动1000个脉冲后停止。我们定义最后这个停止位置为机械原点位置。



控制器 / 驱动器和电缆的选配

