

摆动超小型5相步进电机自动平台 GOHM-A

目录编号 W9107

台面尺寸仅有25mm，5相步进电机驱动的，超小型自动摆动平台。
比其他系列的自动摆动平台产品的外形尺寸小了很多，极大地方便了在有限小空间内的使用。

- 外形类似25mm台面的手动摆动平台（GOH系列），高精度5相步进电机驱动的自动摆动平台。
内部装有极限位移传感器，使用西格玛光机的标准系列控制器驱动。



信息

- ▶ 可选用多种不同的标准系列控制器或驱动器，使用方便。
- ▶ 如选用控制器驱动，请选配D15RP-CA系列电缆。选用驱动器的话，请选用MINI-CA-SG系列电缆。

▶ 参阅网页 目录编号 W9052

注意

- ▶ 限于燕尾槽导轨的滑动摩擦特点，这款产品不适合用于长期连续往复运动，否则易引起导轨接触面的过度磨损，影响精度。如果平台的运动很频繁，经常需要调整（往复运动），推荐选用滚动导轨的OSMS-40A60/75系列型号。

▶ 参阅网页 目录编号 W9079

| 技术指标 | | | GOHM-25A40 |
|-----------------|-----------|--------------|------------------------------|
| 型号 | | | GOHM-25A40 |
| 机械 技术指标 | 行程 (°) | | ±6 |
| | 台面尺寸 (mm) | | 25×25 |
| | 导轨形式 | | 燕尾槽方式 |
| | 丝杠、驱动机构 | | 蜗轮蜗杆 |
| | 平台台面材料 | | 黄铜 |
| | 表面处理 | | 黑铬 |
| | 自重 (kg) | | 0.28 |
| 精度 技术指标 | 分辨率 | (整步) | ≒0.00334° /脉冲 |
| | | (半步) | ≒0.00167° /脉冲 |
| | 最大速度 | | 3° /sec |
| | 重复定位精度 | | 0.01° |
| | 承载能力 (N) | | 9.8 (1.0kgf) |
| | 扭矩刚度 | 俯仰 (° /N·cm) | - |
| | | 偏摆 (° /N·cm) | - |
| | | 转动 (° /N·cm) | 5 |
| | 空行程 (°) | | 0.05 |
| | 传动副间隙 | | - |
| | 平行度 | | - |
| 台面跳动量 | | - | |
| 运动平行度 | | - | |
| 俯仰 (°) / 偏摆 (°) | | - | |
| 传感器 | 传感器型号 | | 微型光电传感器: GP1S092HCPIF(夏普(株)) |
| | 极限位置传感器 | | 有(常闭) |
| | 原点传感器 | | 无 |

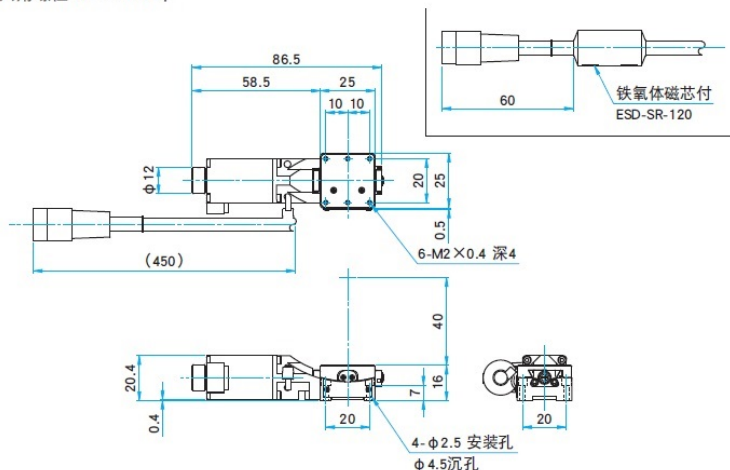
| 电机/传感器技术指标 | | |
|------------|-------|------------------------------------|
| 电机 | 类型 | 5相步进电机 0.35A/相 (ORIENTAL MOTOR(株)) |
| | 型号 | PK513PB-C9 (□20mm) |
| | 步距角 | 0.72° |
| 传感器 | 电源电压 | DC5~24V±10% |
| | 消耗电流 | 40mA以下 (单个传感器20mA以下) |
| | 输出端电气 | NPN集电极开路输出 DC30V以下50mA以下 |
| | 信号的含义 | 遮光时: 输出晶体管OFF(截止) |

| 推荐选用的驱动器 / 控制器型号 | | |
|------------------|-----|---|
| 制御系 | 驱动器 | SG-5MA, MC-S0514ZU, SG-514MSC |
| | 控制器 | GSC-01, GSC-02, SHOT-302GS, SHOT-304GS, SHOT-702, HIT-MV/HIT-SA, PGC-04-U |

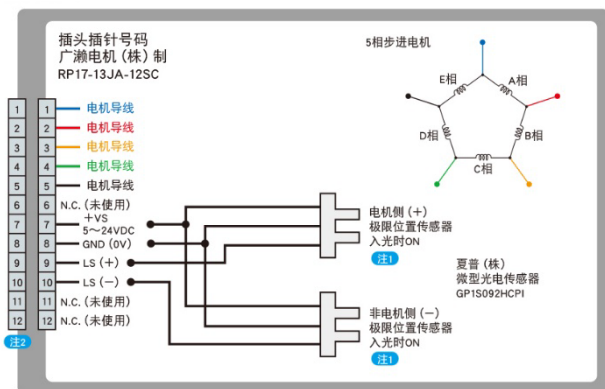
外形图

GOHM-25A40

内六角螺栓 M2×10...4个



接线图



推荐选用的驱动器 / 控制器型号

