

薄型大行程平台 | KLSA/KLSS

RoHS

外形薄，行程大。
组合使用时的高度小。



- 最佳配置的4个直线导轨滑块，容易保证高重复定位精度。
- 备有价格优惠的铝合金平台KLSA，和高刚性的合金钢平台KLSS。

信息

► 用于XY轴·Z轴，或上下倒置使用时，欢迎咨询使用注意事项。

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

□85mm

□100mm

□120mm

其它

技术指标					
型号		KLSA-100X-0B	KLSS-100X-0B	KLSA-200X-0B	KLSS-200X-0B
机械 技术指标	行程〔mm〕	100	100	200	200
	台面尺寸〔mm〕	80×80	80×80	120×120	120×120
	丝杠〔mm〕	滚珠丝杠直径φ8 导程2	滚珠丝杠直径φ8 导程2	滚珠丝杠直径φ10 导程5	滚珠丝杠直径φ10 导程5
	导轨形式	直线导轨	直线导轨	直线导轨	直线导轨
	主要材料	铝合金	钢材	铝合金	钢材
	表面处理	黑色氧化	黑色氧化铬	黑色氧化	黑色氧化铬
	自重〔kg〕	2.2	3.5	5.1	7.7
精度 技术指标	分辨率	(整步)〔μm/脉冲〕	4	4	10
		(半步)〔μm/脉冲〕	2	2	5
	最大速度〔mm/sec〕		30	30	50
	定位精度〔μm〕		15	15	20
	重复定位精度〔μm〕		±1	±1	±1
	承载能力〔N〕		147 (15kgf)	147 (15kgf)	294 (30kgf)
	扭矩刚度	俯仰〔°/N·cm〕	0.05	0.05	0.02
		偏摆〔°/N·cm〕	0.05	0.05	0.02
		转动〔°/N·cm〕	0.1	0.1	0.02
	空行程〔μm〕		4	4	4
	传动副间隙〔μm〕		1	1	1
	平行度〔μm〕		50	50	50
	运动平行度〔μm〕		10	10	10
	俯仰〔°〕/偏摆〔°〕		20/15	20/15	40/20
传感器	传感器型号 微型光电传感器: PM-L25 (SUNX (株)): 极限位置传感器, 原点传感器				
	极限位置传感器		有(常闭)	有(常闭)	有(常闭)
	原点传感器		有(常开)	有(常开)	有(常开)
	近接原点传感器		无	无	无

电机 / 传感器技术指标		
电机	类型	5相步进电机 0.75A/相 (ORIENTAL MOTOR (株))
	型号	PK545-NBW (□42mm)
	步距角	0.72°
传感器	电源电压	DC+5~24V±10%
	消耗电流	45mA以下 (单个传感器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: 输出晶体管OFF (截止): 极限位置传感器 遮光时: 输出晶体管ON (导通): 原点传感器

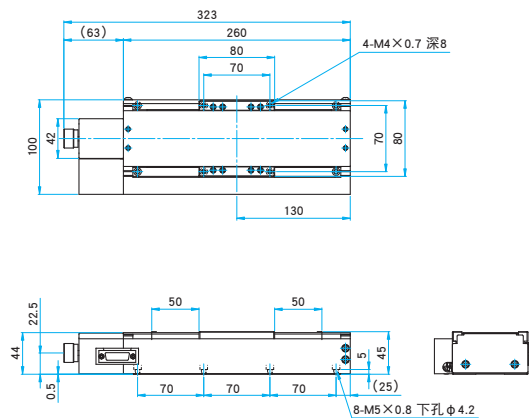
推荐选用的驱动器 / 控制器型号

电器系统	驱动器	MC-S0514ZU, SG-514MSC, MC-7514PCL
	控制器	HSC-103, SHOT-302GS, SHOT-304GS, HIT-M·HIT-S, PGC-04-U



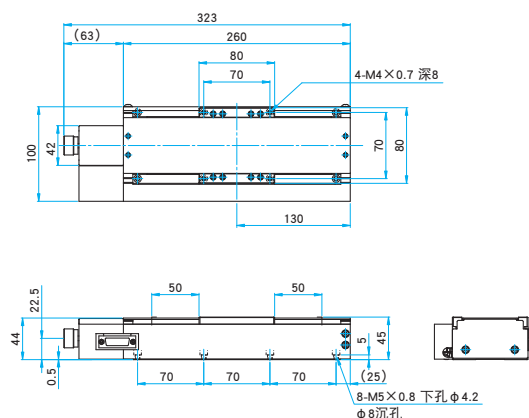
外形图

KLSA-100X-0B 内六角螺栓 M4×10...8个

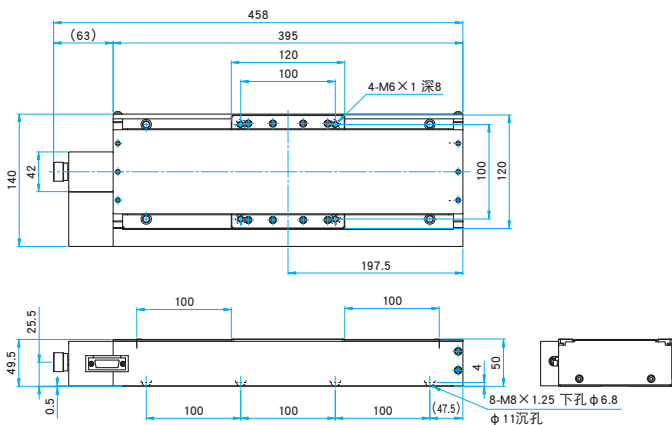


KLSS-100X-0B 内六角螺栓 M4×10...8个

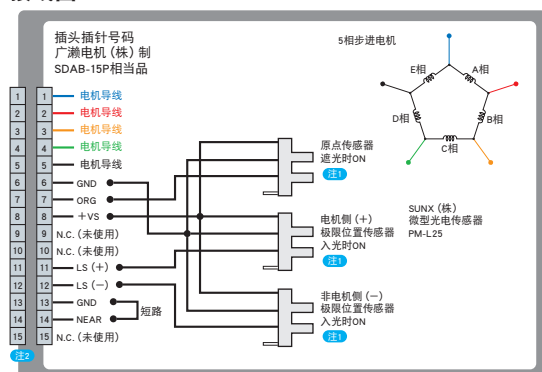
KLSS-100X-0B 内六角螺栓 M4×10...8个



KLSS-200X-0B 内六角螺栓 M6×12...8个

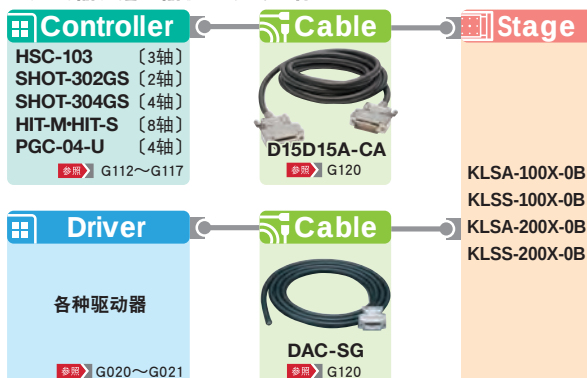


■接线图



- 注1 定义电机侧极限位置传感器为+方向。
此自动平台没有专门的原点接近传感器。
- 注2 电缆插头型号：第一电子工业(株)制 17JE-13150

■控制器/驱动器和电缆的选配



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

□85mm

□100mm

□120mm

其它