

精密自动平台—5相步进电机 | HST-Z

RoHS

CE

使用了精密滚珠丝杠和精密十字交叉滚柱导轨的高精度z轴平台。



- 和3轴平台控制器HSC-103配合使用、和以前的控制器相比，能实现更低的噪声和振动。
- 主要材料为钢材，刚性好，承载能力大。

信息

► 如希望更换电机型号请咨询营业部。请参照自动平台系统客户问单。
[参照](#) G123 [参照网页](#) 目录编号 W9500

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		HST-50Z	HST-100Z	HST-200Z	
机械 技术指标	行程〔mm〕		50	100	200
	台面尺寸〔mm〕		165×165	165×220	165×420
	丝杠〔mm〕		滚珠丝杠直径φ10 导程2	滚珠丝杠直径φ10 导程2	滚珠丝杠直径φ10 导程2
	导轨形式		十字交叉滚柱	十字交叉滚柱	十字交叉滚柱
	主要材料		钢材	钢材	钢材
	自重〔kg〕		13	14.9	27.0
精度 技术指标	分辨率	〔整步〕〔μm/脉冲〕	4	4	4
		〔半步〕〔μm/脉冲〕	2	2	2
	最大速度〔mm/sec〕		10	10	10※
	定位精度〔μm〕		5	7	8
	重复定位精度〔μm〕		2	2	2
	承载能力〔N〕		98〔10.0kgf〕	98〔10.0kgf〕	98〔10.0kgf〕
	扭矩刚度	俯仰〔°/N・cm〕	0.015〔Y俯仰〕	0.020〔Y俯仰〕	0.030〔Y俯仰〕
		偏摆〔°/N・cm〕	0.01〔X俯仰〕	0.015〔X俯仰〕	0.020〔X俯仰〕
		转动〔°/N・cm〕	0.005	0.015	0.015
	空行程〔μm〕		1	1	1
	传动副间隙〔μm〕		1	1	1
	Z轴垂直度〔μm〕		10	15	25
	俯仰〔°〕/偏摆〔°〕		25/15	25/20	25/25
	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〕	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		有〔常开〕	有〔常开〕	有〔常开〕	

※和3轴平台控制器HSC-103配合使用时、其最大速度为20mm/sec。

电机 / 传感器技术指标			
电机	类型	5相步进电机 1.4A/相 (ORIENTAL MOTOR (株))	
	型号	PKP544N18B (□42mm)	PKP546N18B (□42mm)
	步距角	0.72°	
传感器	电源电压	DC5~24V±10%	
	消耗电流	80mA以下 (单个传感器20mA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, 近接原点传感器	

电缆型号

电缆	驱动器电缆	D15D15A-CA
----	-------	------------

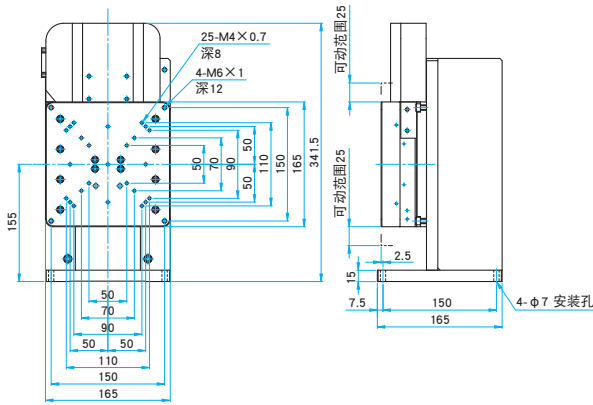
推荐选用的驱动器 / 控制器型号

电器系统	驱动器	SG-5M, MC-S0514ZU, SG-514MSC, MC-7514PCL
	控制器	HSC-103, SHOT-302GS, SHOT-304GS, HIT-M・HIT-SH, PGC-04-U

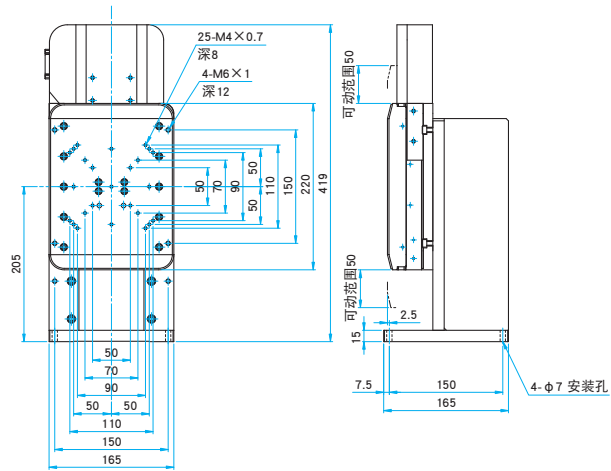


外形图

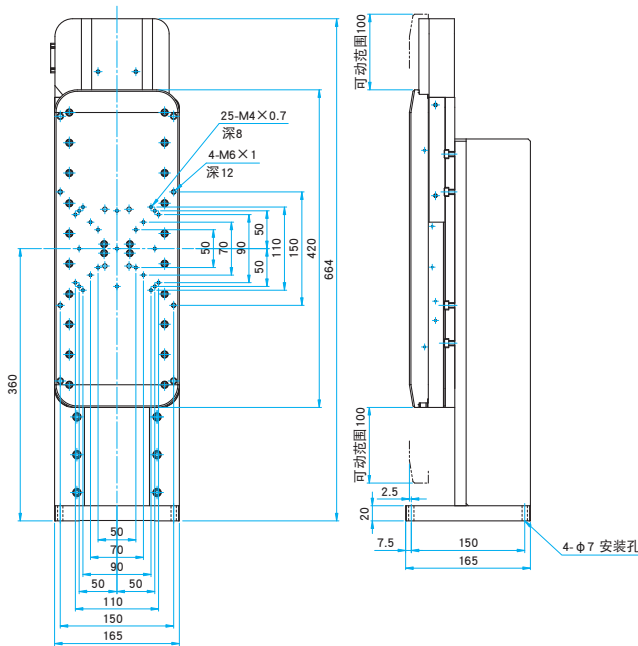
HST-50Z 内六角螺栓 M6×25...4个



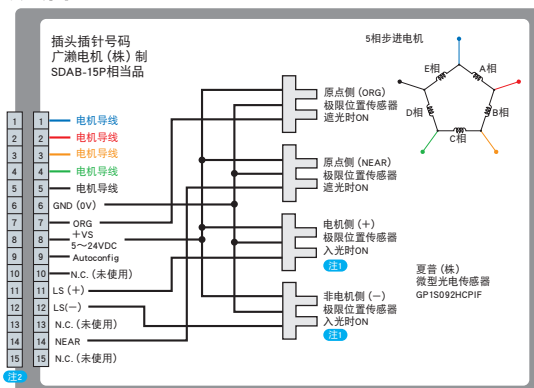
HST-100Z 内六角螺栓 M6×25...4个



HST-200Z 内六角螺栓 M6×30...4个



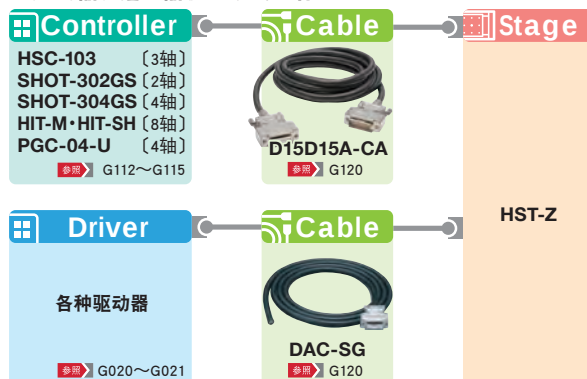
■接线图



注1 定义电机侧极限位置传感器为+方向。

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

其它

其它

其它

其它

其它

直线运动系列

转动系列

摆动

真空用

选购件

其它

其它

其它

其它

其它

其它