

物镜驱动器 | SGSP-OBL

RoHS

大行程步进电机驱动物镜驱动器。



- 步进电机驱动，方便选配西格玛光机公司的多款控制器。
- 外形小，分辨率高，特别适用于和显微镜或自动对焦系统配合使用。
- 可用于正立型，倒立型显微镜。

信息

► 备有多款专用连接件，便于和各款显微镜以及物镜配合使用。

注意

► 和显微镜或物镜组合时，需要专用的连接部件。

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

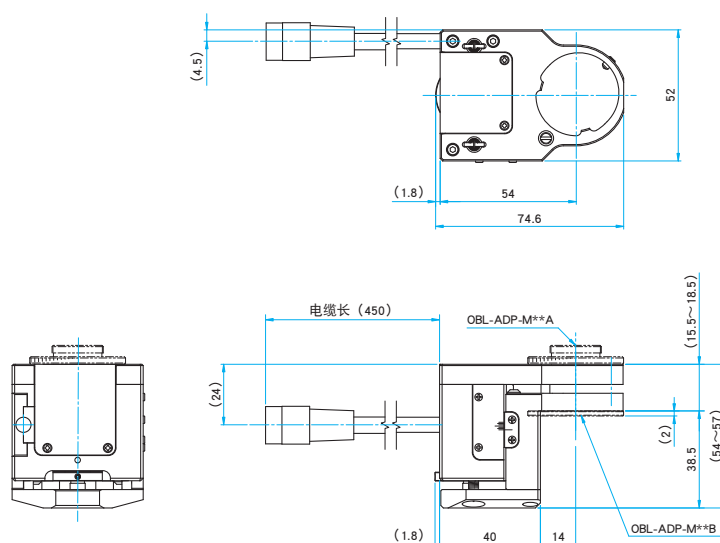
技术指标			
SGSP-OBL-3			
机械 技术指标	型号		
	行程 (mm)		3
	台面尺寸 (mm)		(组装连接件)
	丝杠 (mm)		精密研磨丝杠直径 ϕ6 导程0.5
	导轨形式		十字交叉滚柱
	主要材料		铝合金
	表面处理		白色氧化
自重 (kg)		0.4	
精度 技术指标	分辨率	(整步) (μm/脉冲)	1
		(半步) (μm/脉冲)	0.5
	最大速度 (mm/sec)		1
	定位精度 (μm)		5
	重复定位精度 (μm)		2
	承载能力 (N)		4.9 (0.5kgf)
	扭矩刚度 (″/N・cm)		—
	空行程 (μm)		2
	传动副间隙 (μm)		1
	平行度 (μm)		—
	运动平行度 (μm)		2
	俯仰 (″)/偏摆 (″)		15/15
传感器	传感器型号		微型光电传感器: GP1S092HCPI (夏普 (株))
	极限位置传感器		有 (常闭)
	原点传感器		无
	近接原点传感器		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	PK513PA-C21 (□20mm)
	步距角	0.72°
传感器	电源电压	DC+5~+24V $\pm 10\%$
	消耗电流	40mA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)

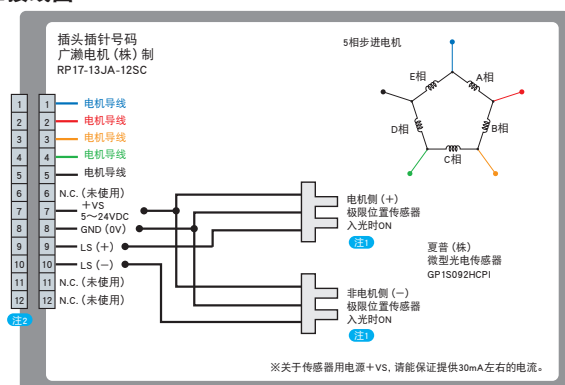
推荐选用的驱动器 / 控制器型号

电器系统	驱动器	SG-5MA, MC-S0514ZU, SG-514MSC
	控制器	GSC-01, GSC-02, SHOT-702, GIP-101, SHOT-302GS, SHOT-304GS, HIT-M·HIT-S, PGC-04-U

外形图



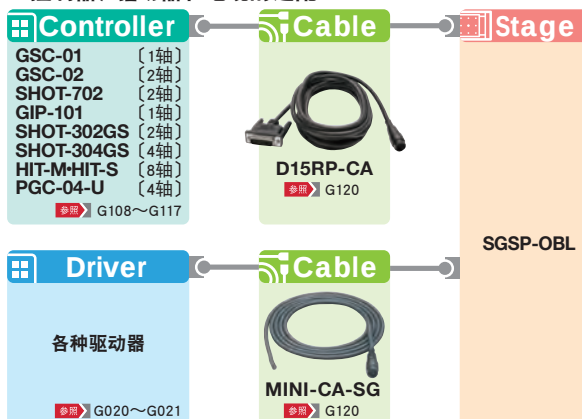
■接线图



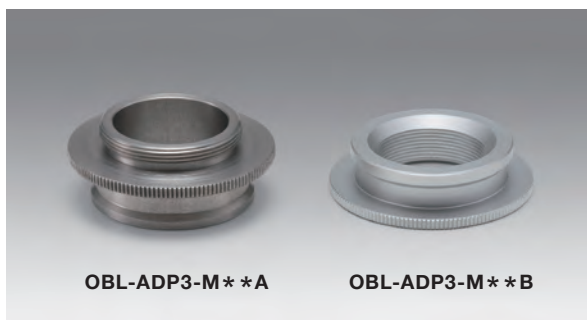
注1 定义电机侧极限位置传感器为+方向。此自动平台没有专门的原点，原点近接传感器，我们兼用极限位置传感器为原点传感器了。

注2 电缆插头型号：广濑电机（株）制 RP17-13PA-12PC/RP17-PC-122

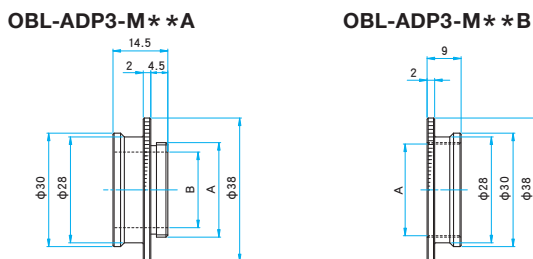
■控制器/驱动器和电缆的选配



物镜用连接件



外形图



各种连接件

型号	螺纹尺寸 [mm]	A [mm]	B [mm]
OBL-ADP3-M20.32A	显微镜侧 M20.32	M20.32 P=0.706 (W0.8×1/36)	15
OBL-ADP3-M20.32B	对物侧 M20.32	M20.32 P=0.706 (W0.8×1/36)	—
OBL-ADP3-M25.0A	显微镜侧 M25.0	M25.0 P=0.75	20
OBL-ADP3-M25.0B	对物侧 M25.0	M25.0 P=0.75	—
OBL-ADP3-M26.0A	显微镜侧 M26.0	M26.0 P=0.706 (W26.0×1/36)	21
OBL-ADP3-M26.0B	对物侧 M26.0	M26.0 P=0.706 (W26.0×1/36)	—

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