

## 自动摆动平台—5相步进电机 | SGSP-B 平台尺寸□60mm

RoHS

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

采用了十字交叉滚柱导轨结构的步进电机型自动摆动平台。



- 十字交叉滚柱导轨结构, 耐磨损性好, 刚性高。
- 摆动中心高度有75mm, 100mm两种。

## 注意

- ▶ α轴摆动平台, 组装时精密调整了上下平台的相对位置的。客户自行拆卸2轴平台后并组装的话, 一般不能保证其相对位置精度的。我们建议重返西格玛光机公司进行拆装。

## 技术指标

型号		SGSP-60B75	SGSP-60B100
机械 技术指标	摆动角度范围(°)	(上) β轴: ±7	β轴: ±5
		(下) α轴: ±5	α轴: ±4
	台面尺寸(mm)	60×60	60×60
	导轨形式	十字交叉滚柱	十字交叉滚柱
	驱动机构	蜗轮蜗杆	蜗轮蜗杆
	主要材料	铝合金	铝合金
	表面处理	黑色氧化	黑色氧化
自重(kg)	1.10 (2轴)	1.20 (2轴)	
尺寸与 公差	平台厚度(mm)	55	65
	摆动中心高度(mm)	75	100
	摆动中心精度(mm)	—	—
精度 技术指标	分辨率	(整步) [°/脉冲] α轴: 约0.001 β轴: 约0.002	α轴: 约0.001 β轴: 约0.001
		(半步) [°/脉冲] α轴: 约0.0005 β轴: 约0.001	α轴: 约0.0005 β轴: 约0.0005
	重复定位精度(°)	±0.004以内	±0.004以内
	承载能力(N)	19.1 (1.9kgf)	19.1 (1.9kgf)
	扭矩刚度[°/N·cm]	—	—
空行程(°)	—	—	
传感器	传感器型号	GP1S092HCPI (夏普(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 0.75A/相 (ORIENTAL MOTOR (株))	
	型号	C9863-90215P	
	步距角	0.72°	
传感器	电源电压	DC5~24V±10%	
	消耗电流	80mA (1轴40mA以下、1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)	

## 构成

型号	SGSP-60B75	SGSP-60B100
(上) β轴	SGSP-60A75	SGSP-60A100
(下) α轴	SGSP-60A100	SGSP-60A130

## (参考值) 单轴使用时的精度

型号	SGSP-60A75	SGSP-60A100	SGSP-60A130	
精度 技术指标	重复定位精度(°)	±0.004	±0.004	±0.004
	扭矩刚度[°/N·cm]	1	1	1
	空行程(°)	0.02	0.02	0.02

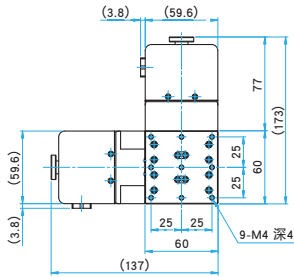
## 推荐选用的驱动器 / 控制器型号

电器系统	驱动器	SG-5M, MC-S0514ZU, SG-514MSC
	控制器	GSC-02, SHOT-702, HSC-103, SHOT-302GS, SHOT-304GS, HIT-M·HIT-S, PGC-04-U

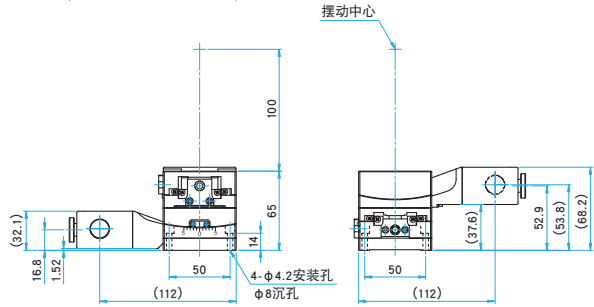
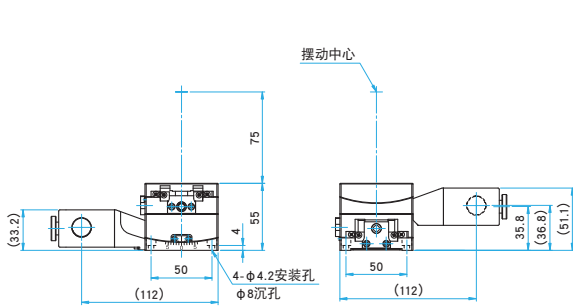
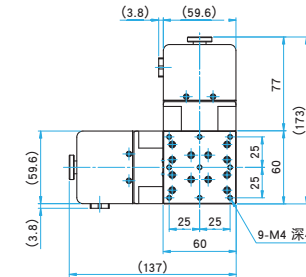


外形图

SGSP-60B75 内六角螺栓 M4×8...4个



SGSP-60B100 内六角螺栓 M4×18...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

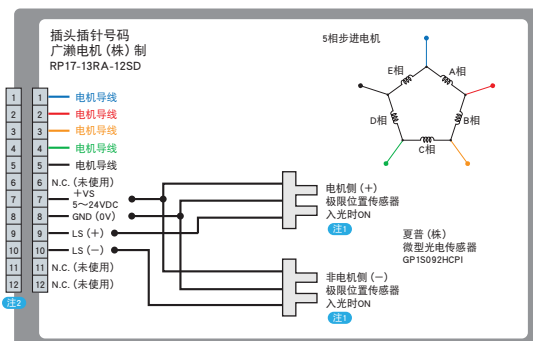
□ 80mm

□ 100mm

□ 120mm

其它

接线图



注1 定义电机侧定义电机侧极限位置传感器为+方向。

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

控制器 / 驱动器和电缆的选配

