

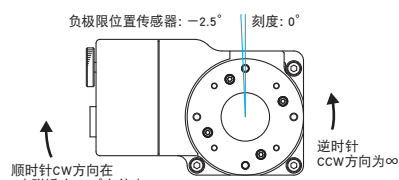
采用了滚动轴承为导轨的高精度，高稳定性的自动转动平台。



- 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。
- 适用于需要高承载能力的场合。
- 用途广泛，适用于各种检测设备。

#### 信息

##### ▶ 转动范围



▶ 我们将自动转动平台的CW方向的极限位置传感器兼为原点传感器使用了，以此位置为参考进行原点复位。

▶ 我们规定，以半步细分驱动，并采用MINI方式进行原点复位操作时的停止位置为刻度0度位置。

#### 注意

▶ 上下倒置或垂直面安装使用时需要注意，安装方向不同时，其精度或承载能力等指标会不同的。

#### 技术指标

型号		HST-120YAW-0B	HST-160YAW-0B	
机械 技术指标	转动范围	逆时针转动CCW方向为 $\infty$ ，顺时针转动CW方向在 $0^{\circ}$ 附近 ( $-2.5^{\circ}$ ) 停止		
	台面尺寸 (mm)	$\phi 120$	$\phi 160$	
	驱动机构 (减速比)	蜗轮蜗杆 (1 : 144)	蜗轮蜗杆 (1 : 144)	
	导轨形式	滚动轴承	滚动轴承	
	主要材料	铝合金·铝青铜	铝合金·铝青铜	
	自重 (kg)	5	8.5	
精度 技术指标	分辨率	(整步) [ $^{\circ}$ /脉冲]	0.005	0.005
		(半步) [ $^{\circ}$ /脉冲]	0.0025	0.0025
	最大速度 [ $^{\circ}$ /sec]	30	30	
	定位精度 [ $^{\circ}$ ]	0.1	0.1	
	重复定位精度 [ $^{\circ}$ ]	0.01	0.01	
	承载能力 (N)	343 (35.0kgf)	392 (40.0kgf)	
	扭矩刚度 [ $^{\circ}$ /N·cm]	0.015	0.01	
	空行程 [ $^{\circ}$ ]	0.01	0.01	
	传动副间隙 [ $^{\circ}$ ]	0.003	0.003	
	平行度 ( $\mu\text{m}$ )	50	50	
同心度 ( $\mu\text{m}$ )	20	20		
台面跳动量 (mm)	0.01	0.01		
传感器	传感器型号	微型光电传感器: PM-U25 (SUNX (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 1.4A/相 (ORIENTAL MOTOR (株))
	型号	PKP546N18B (□42mm)
	步距角	$0.72^{\circ}$
传感器	电源电压	DC5~24V $\pm$ 10%
	消耗电流	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ON: 输出晶体管OFF

#### 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 (※DC36V使用)
	控制器	HSC-103, SHOT-302GS, SHOT-304GS, HIT-M·HIT-SH, PGC-04-U

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

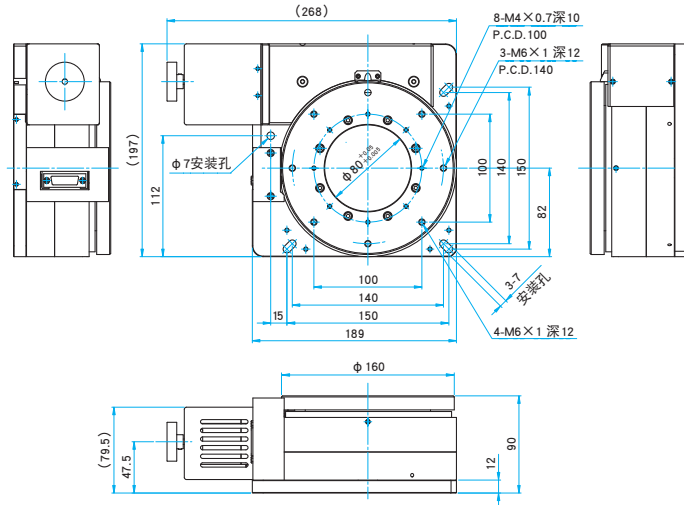
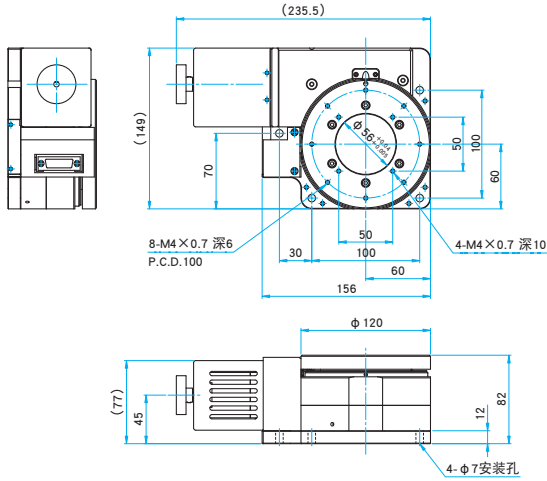
其它



外形图

HST-120YAW-0B 内六角螺栓 M6×20...4个

HST-160YAW-0B 内六角螺栓 M6×20...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

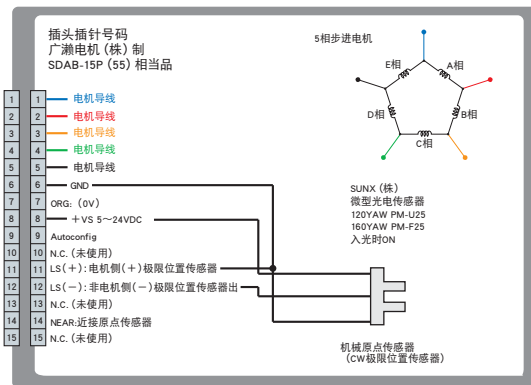
□80mm

□100mm

□120mm

其它

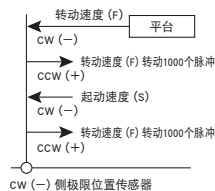
接线图



关于机械原点的检测方法

MINI方式

接到来自控制器的机械原点复位命令后,平台将以内存设定的转动速度(F)开始向CW(-)方向转动,并停止于CW(-)侧极限位置传感器位置。然后,以转动速度(F)向CCW(+)方向转动1000个脉冲后停止。接着以内存设定的起动速度(S)向CW(-)方向转动,并停止在CW(-)侧极限传感器位置。最后,以转动速度(F)向CCW(+)方向转动1000个脉冲后停止。我们定义最后这个停止位置为机械原点位置。



控制器 / 驱动器和电缆的选配

