

摆动超小型5相步进电机自动平台 GOHM-A



台面尺寸仅有25mm，5相步进电机驱动的，超小型自动摆动平台。
 比其他系列的自动摆动平台产品的外形尺寸小了很多，极大地方便了在有限小空间内的使用。

- 外形类似25mm台面的手动摆动平台（GOH系列），高精度5相步进电机驱动的自动摆动平台。
 内部装有极限位移传感器，使用西格玛光机的标准系列控制器驱动。



信息

- ▶ 可选用多种不同的标准系列控制器或驱动器，使用方便。
 - ▶ 如选用控制器驱动，请选配D15RP-CA系列电缆。选用驱动器的话，请选用MINI-CA-SG系列电缆。
- ▶ [参阅网页](#) [目录编号](#) W9052

注意

- ▶ 限于燕尾槽导轨的滑动摩擦特点，这款产品不适合用于长期连续往复运动，否则易引起导轨接触面的过度磨损，影响精度。如果平台的运动很频繁，经常需要调整（往复运动），推荐选用滚动导轨的OSMS-40A60/75系列型号。

▶ [参阅网页](#) [目录编号](#) W9079

技术指标			GOHM-25A40
型号			GOHM-25A40
机械 技术指标	行程 (°)		±6
	台面尺寸 (mm)		25×25
	导轨形式		燕尾槽方式
	丝杠、驱动机构		蜗轮蜗杆
	平台台面材料		黄铜
	表面处理		黑铬
	自重 (kg)		0.28
精度 技术指标	分辨率	(整步)	≒0.00334° /脉冲
		(半步)	≒0.00167° /脉冲
	最大速度		3° /sec
	重复定位精度		0.01°
	承载能力 (N)		9.8 (1.0kgf)
	扭矩刚度	俯仰 (° /N·cm)	-
		偏摆 (° /N·cm)	-
		转动 (° /N·cm)	5
	空行程 (°)		0.05
	传动副间隙		-
	平行度		-
	台面跳动量		-
运动平行度		-	
俯仰 (°) / 偏摆 (°)		-	
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)
	原点传感器		无

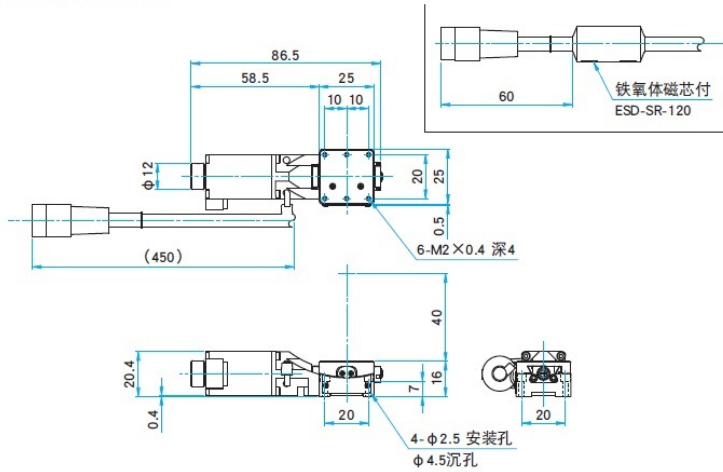
电机/传感器技术指标		
电机	类型	5相步进电机 0.35A/相 (ORIENTAL MOTOR(株))
	型号	PK513PB-C9 (□20mm)
	步距角	0.72°
传感器	电源电压	DC5~24V±10%
	消耗电流	40mA以下 (单个传感器20mA以下)
	输出端电气	NPN集电极开路输出 DC30V以下50mA以下
	信号的含义	遮光时: 输出晶体管OFF(截止)

推荐选用的驱动器 / 控制器型号		
制御系	驱动器	SG-5MA, MC-S0514ZU, SG-514MSC
	控制器	GSC-01, GSC-02, SHOT-302GS, SHOT-304GS, SHOT-702, HIT-MV/HIT-SA, PGC-04-U

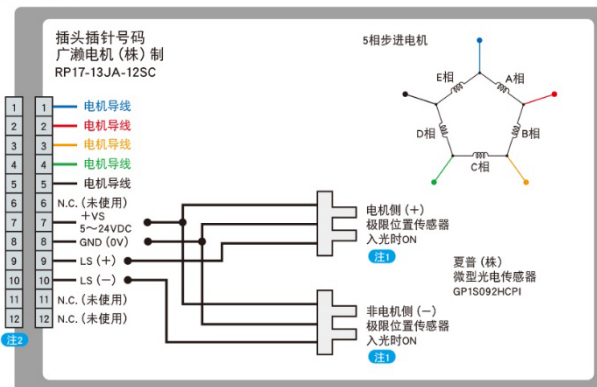
外形图

GOHM-25A40

内六角螺栓 M2×10...4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，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

推荐选用的驱动器 / 控制器型号

