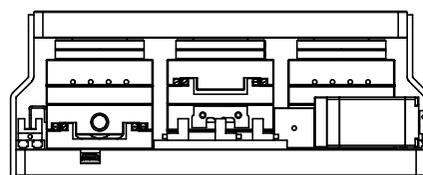
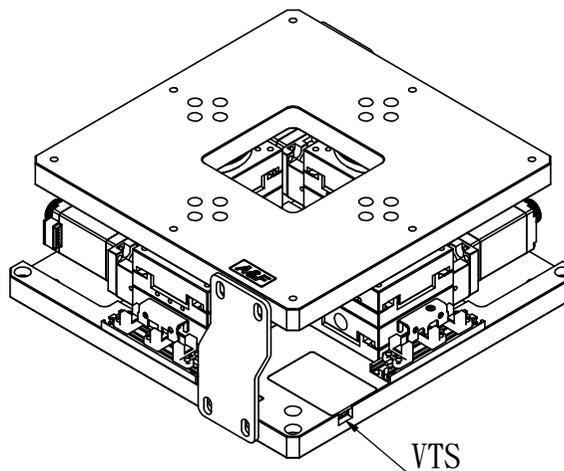
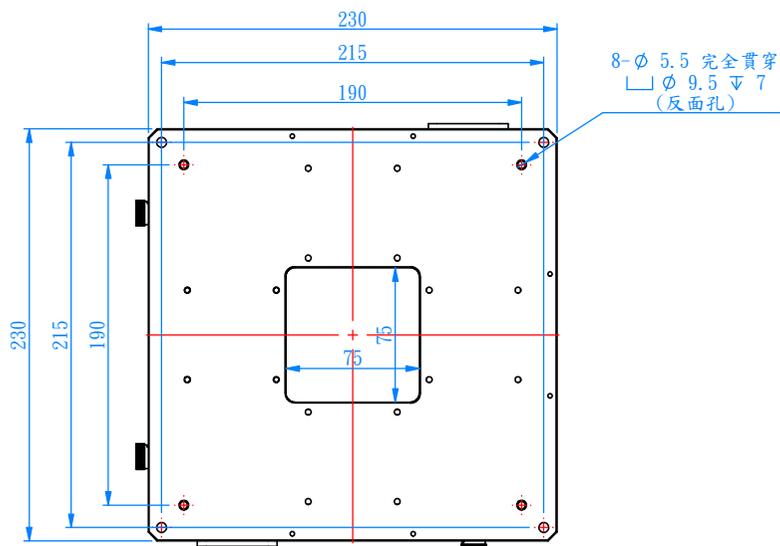
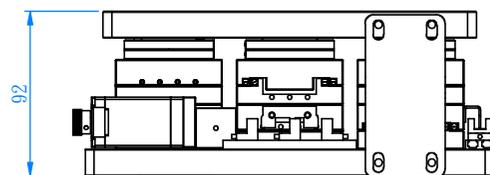
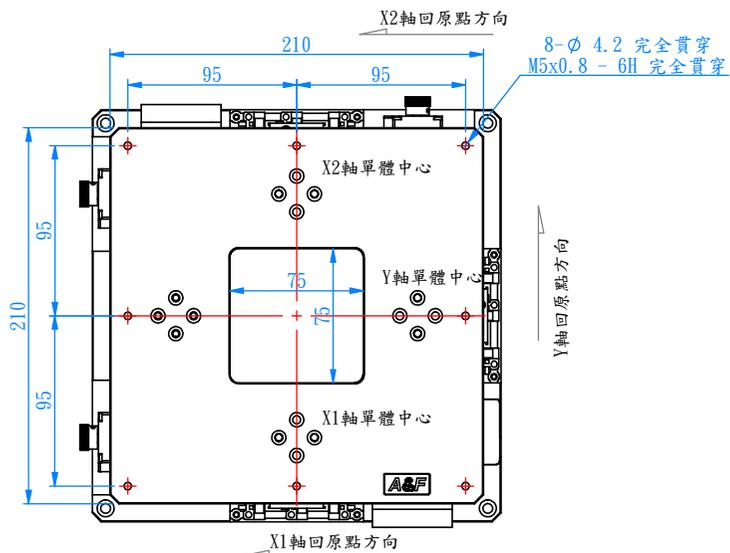


XXY2102



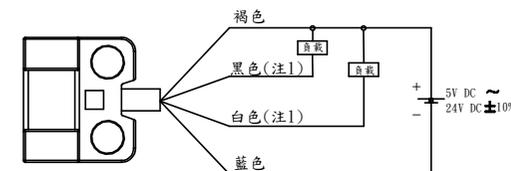
A & F

圖面確認後請簽回
FAX : 04 - 8711053

| | |
|-----|--|
| 確認者 | |
| 日期 | |

| 產品規格 | 產品數據 |
|----------|----------------------------|
| 產品尺寸(mm) | 上台面210X210/下台面230x230/高度92 |
| 平台等級 | U級 |
| 重覆精度(mm) | 0.002 |
| 行程(mm) | +/-3 |
| 最大旋轉角度 | +/-2.5° |
| 螺桿直徑(mm) | φ8 |
| 螺桿導程(mm) | 2 |
| 平行度(mm) | 0.06 |
| 靜止時負荷容量 | 1000N |
| 移動時負荷容量 | 300N |
| 本體材質 | 鋁合金 |
| 表面處理 | 陽極亮黑 |
| 本體重量 | N/A |
| 馬達種類 | 東方步進馬達28框 (自購品) |
| 驅動器種類 | 自購品 |
| 感測器種類 | PM-L25 |
| 元神經 | VTS-N |

PM-L25 接線圖



(注1):不使用的輸出線請務必進行絕緣處理。

輸出動作

| | 導線顏色 | 輸出動作 |
|-----|------|-------|
| 輸出1 | 黑 | 入光時ON |
| 輸出2 | 白 | 遮光時ON |

原點復歸說明

- 進行原點復歸動作時，依下列動作進行
- (1)依圖示回原點方向運動，直到觸發極限感應器訊號後停止。
 - (2)往反方向運動觸發原點感測器訊號後停止，即完成原點復歸動作。

| | | | | |
|----|-------|----|-------------------------|-------------------------------|
| 校核 | | 圖名 | XXY對位平台 | 全研科技 A&F |
| 設計 | 張嘉傑 | 圖號 | AF-XXY-NR1-210-R28-AB-U | |
| 製圖 | David | 規格 | XXY2102 | |
| 材質 | 表列 | | 比例 1:3 | |