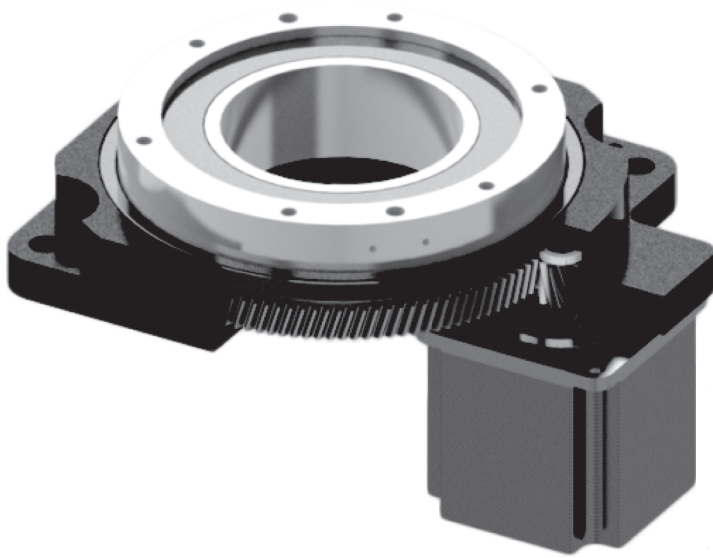
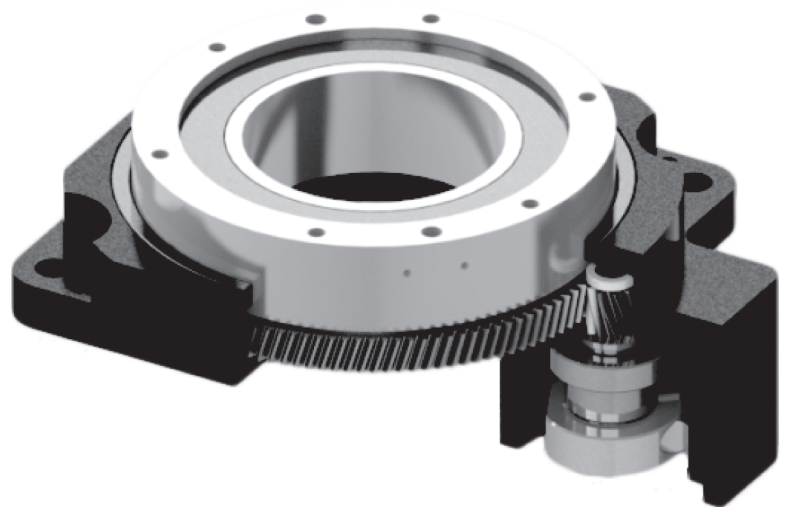


中空旋轉平台 ROTATING PLATFORMS



EDG 系列



ENDG系列

2相步進馬達
TAMAGUCHI

直線步進馬達
EXTION

中空軸步進馬達
EXTION

2相步進驅動器
EXTION

5相步進馬達
TAMAGUCHI

5相步進驅動器
EXTION

位置控制器
EXTION

伺服馬達
KINGSERVO

無刷馬達
DC

X-Y Table
定位滑台

行星式減速機

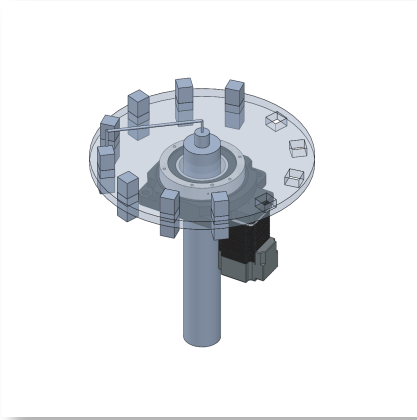
旋轉平台
CSG

聯軸器

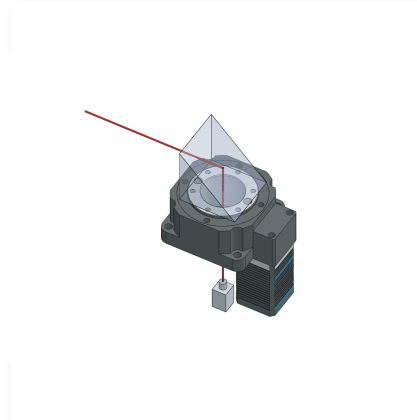
視覺系統
COGNEX

◆ 利用中空孔的用途

- 將液體配管的填充裝置



- 光學用途



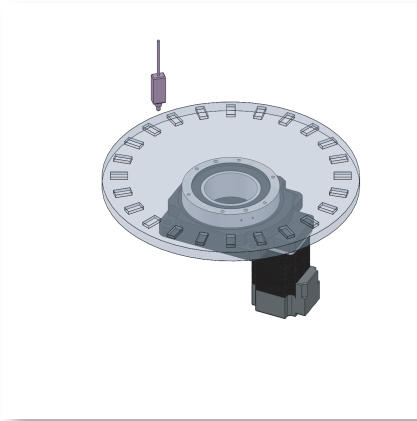
◆ 需要高剛性的用途

- 施以慣量載重的用途（安裝在天花板上）

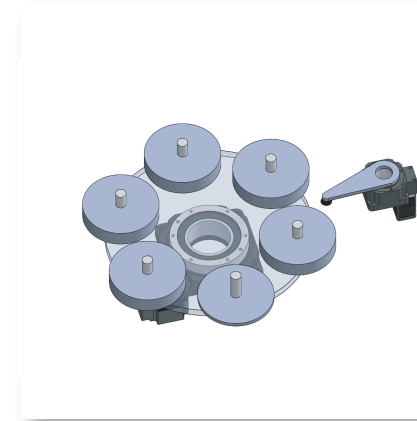


◆ 需要高性能馬達的用途

- 高精度定位用途（影像檢查裝置）

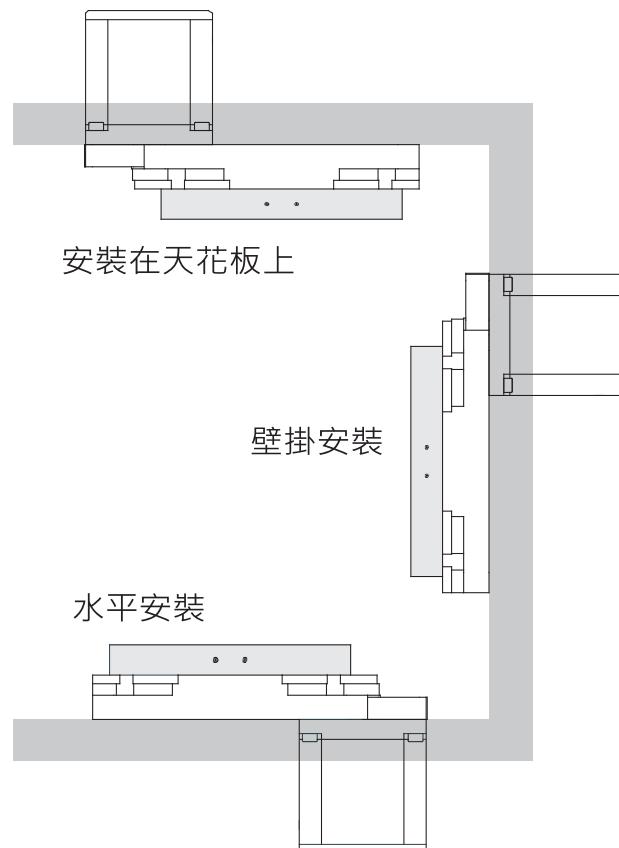


- 負載慣性產生變化的用途（磁碟製造裝置）



◆ 自由的安裝方向

中空旋轉平台系列除了可以水平安裝，亦可安裝在天花板上或採壁掛安裝，因此裝置設計的範圍相當寬廣。



◆ 注意事項

在中空旋轉平台反裝時，可能從中空旋轉平台上滲出極少量的潤滑油。如果會有因為潤滑油漏出而造成的周圍環境污染或因此造成機械異常時，請於定期檢查時進行確認，或安裝接油盤等的損害防止裝置。

EDG中空旋轉平台

ROTATING PLATFORMS



性能資料 Technical Data

規格	單位	EDG60 搭配28極步進	EDG85 搭配42極步進	EDG130 搭配60極步進	EDG200 搭配86極步進
使用軸承		深溝滾珠軸承	交叉滾子軸承		
最大允許轉矩	N.m	0.9	2.8	12	50
最高允許轉速	rpm	200			
減速比		1:18			
重複定位精度	sec	±15	±15	±15	±15
正反轉角度誤差	min	3	3	3	3
角度傳達誤差	min	6	6	6	6
容許推力負載	N	100	500	2000	4000
容許慣性負載	N.m	2	10	50	100
旋轉平台面偏差	mm	±0.03	±0.015		
旋轉平台內(外)徑偏差	mm	±0.03	±0.015		
旋轉平台平行度	mm	±0.05	±0.03		±0.05
額定電壓	V/phase	4.6	2.15	2.2	2.95
額定電流	A/phase	0.67	1.68	3	6
線圈阻抗	Ω/phase	6.8	1.28	1.1	0.65
線圈感抗	mH/phase	4.9	2.2	1.98	6.7
最大停止力矩	N.m	0.093	0.52	0.7	4.5
轉子慣量	g.cm ²	12	77	200	1600
馬達長度	mm	45	48	56	78
重量	KG	0.6	1.2	2.7	9.6

名詞解釋：

◆ 容許轉矩：

減速機構部機械性強度的極限值。含加速轉矩、負載變動量在內，請在此容許轉矩以下使用。

◆ 最高允許轉速：

依據減速機構部機械性強度可容許的輸出平台轉速。

◆ 重複定位精度：

從同一方向反覆進行定位至同一位置時所產生的誤差值。

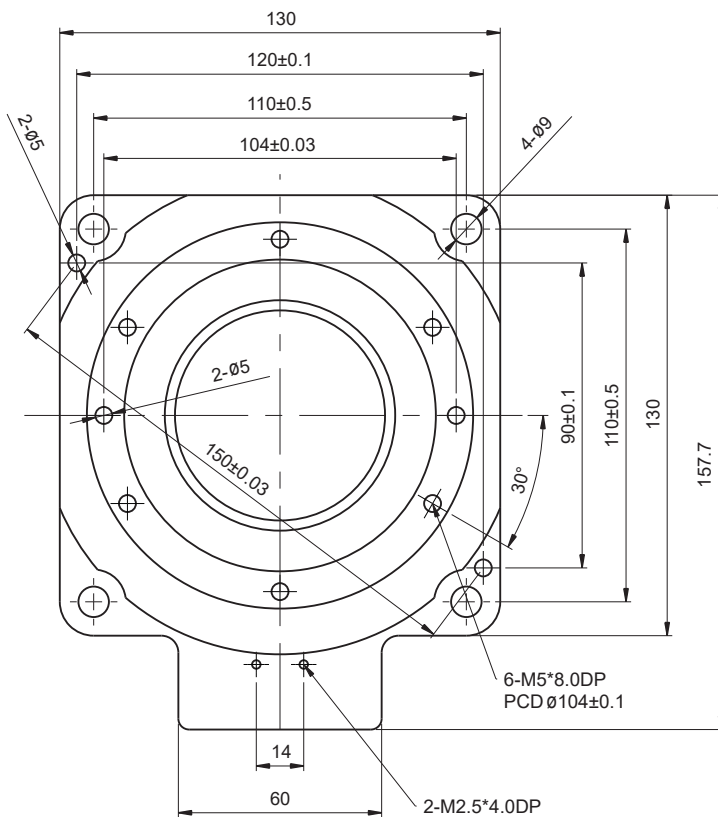
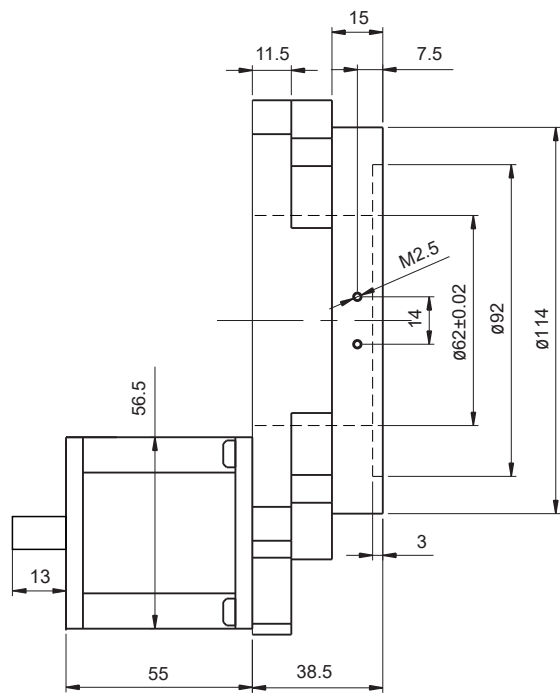
◆ 容許慣性負載：

施加载重於比輸出平台的中心偏心的位置時，會出現使輸出平台傾斜的力量。是指由離此時中心的偏心量×載重而計算之負載慣量的容許值。

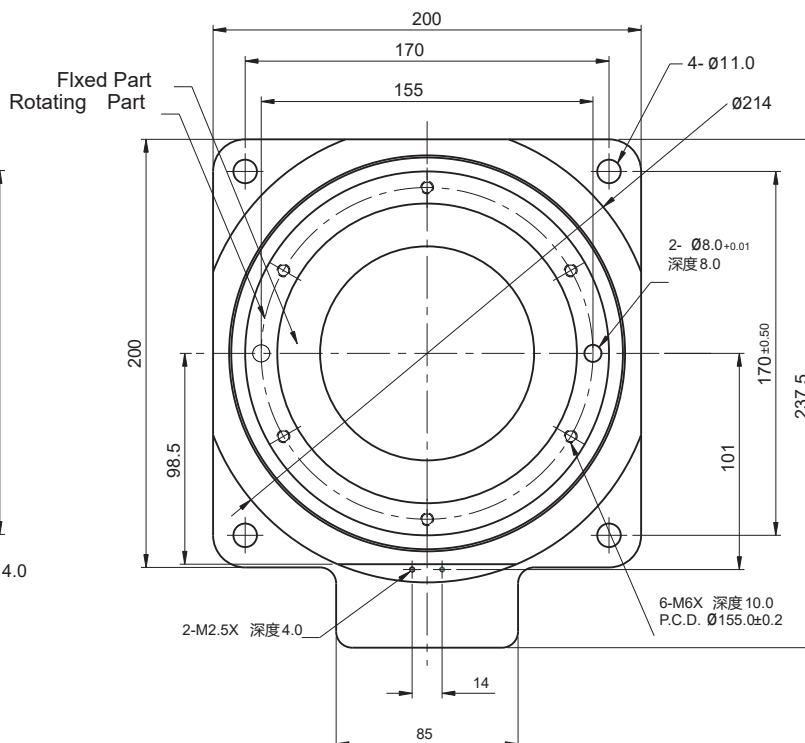
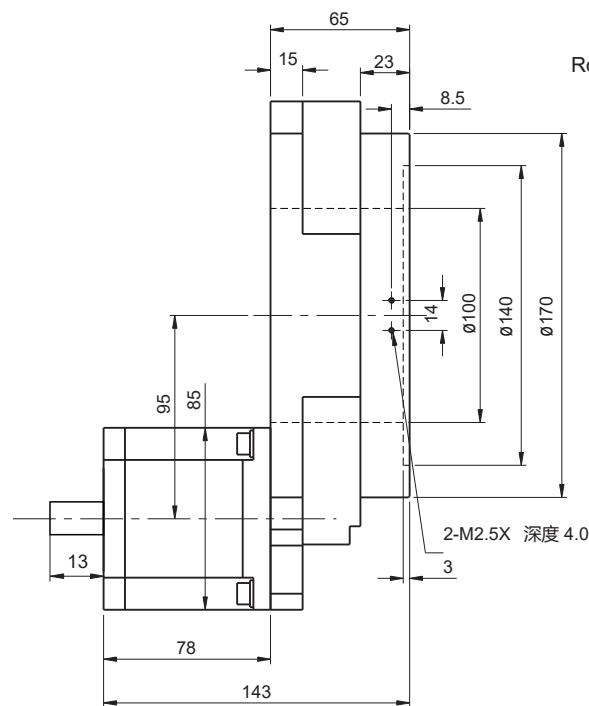
EDG中空旋轉平台 ROTATING PLATFORMS



EDG-130 (Unit:mm)



EDG-200 (Unit:mm)



ENDG中空旋轉平台 (可安裝伺服、步進馬達)

ROTATING PLATFORMS (Replace servo motor)



性能資料 Technical Data

規格	單位	ENDG85		ENDG130		ENDG200	
		42框 步進馬達	100W AC伺服	60框 步進馬達	400W AC伺服	86框 步進馬達	750W AC伺服
可搭配馬達		42框 步進馬達	100W AC伺服	60框 步進馬達	400W AC伺服	86框 步進馬達	750W AC伺服
使用軸承		交叉滾子軸承 Crcss Roller bearing					
最大允許轉矩	N.m	2.8		12		50	
慣性慣量	kg.m ²	12593 x 10 ⁻⁷		81556 x 10 ⁻⁷		361220 x 10 ⁻⁷	
最高允許轉速	rpm	250(盤面轉速)					
減速比		1:12					
重複定位精度	sec	±15					
正反轉角度誤差	min	3					
容許推力負載	N	500		2000		4000	
容許慣性負載	N.m	10		50		100	
旋轉平台面偏差	mm	±0.015					
旋轉平台內(外)徑偏差	mm	±0.015					
旋轉平台平行度	mm	±0.03				±0.05	
保護等級		IP64					
重量	KG	1.1		2.6		9.4	

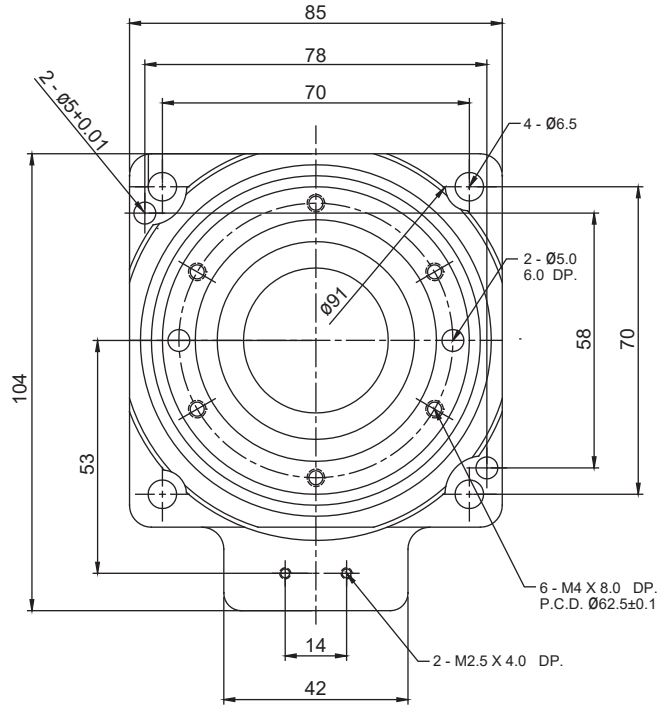
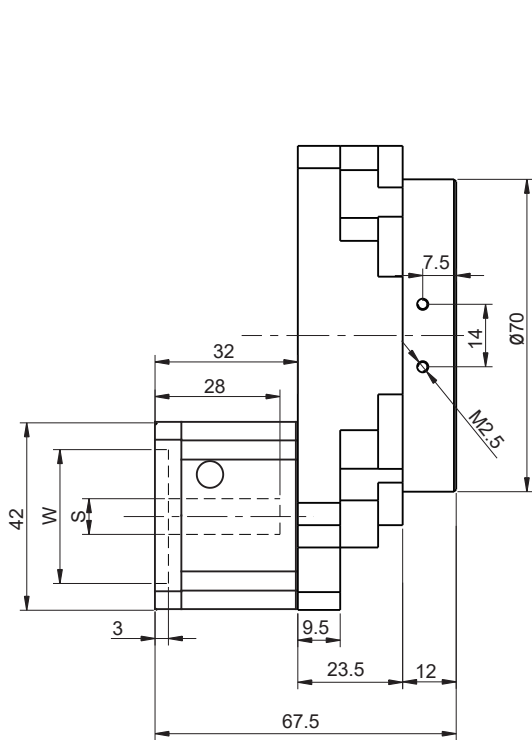


ENDG中空旋轉平台 (可安裝伺服、步進馬達)

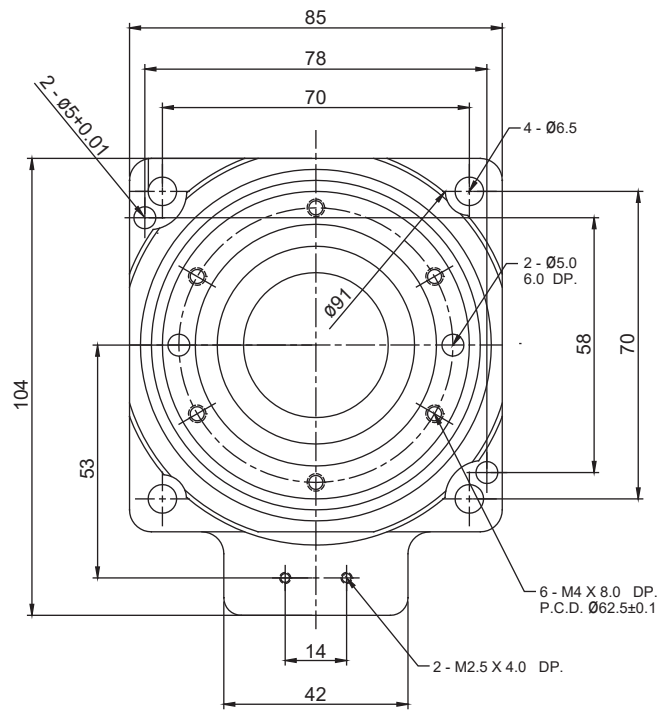
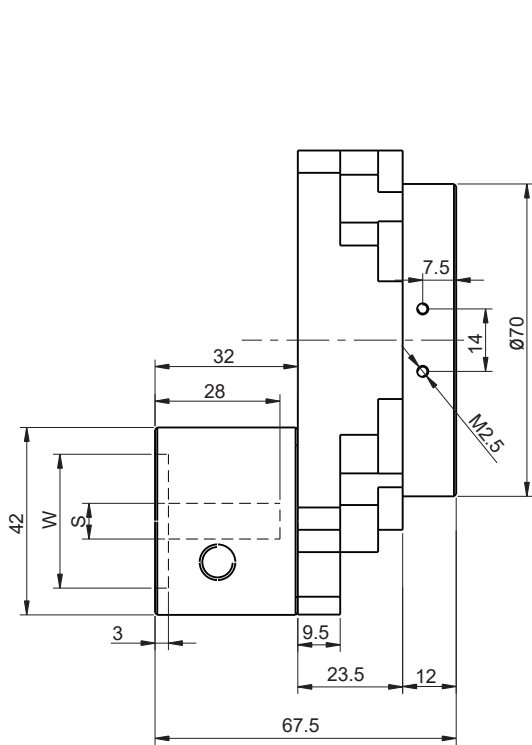
ROTATING PLATFORMS (Replace servo motor)



ENDG-85-步進型 (Unit:mm)



ENDG-85-伺服型 (Unit:mm)

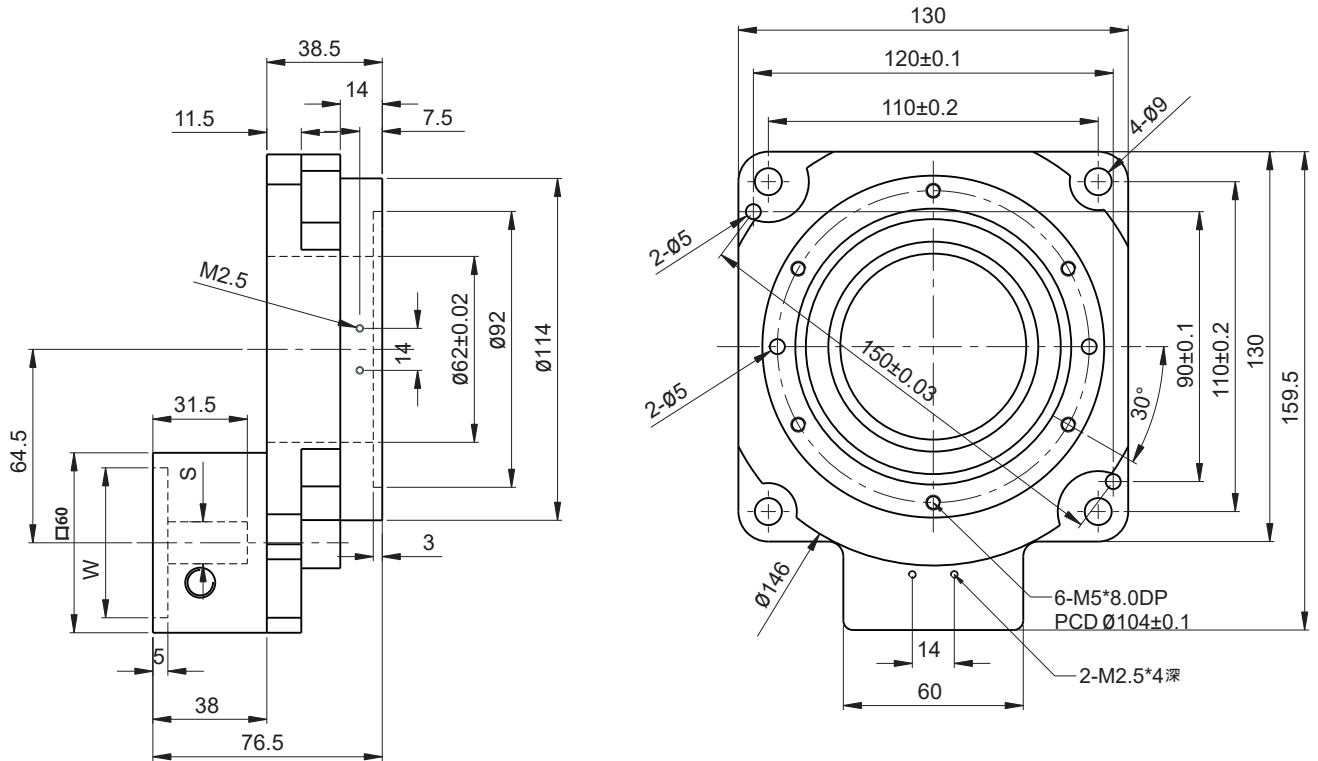


ENDG中空旋轉平台 (可安裝伺服、步進馬達)

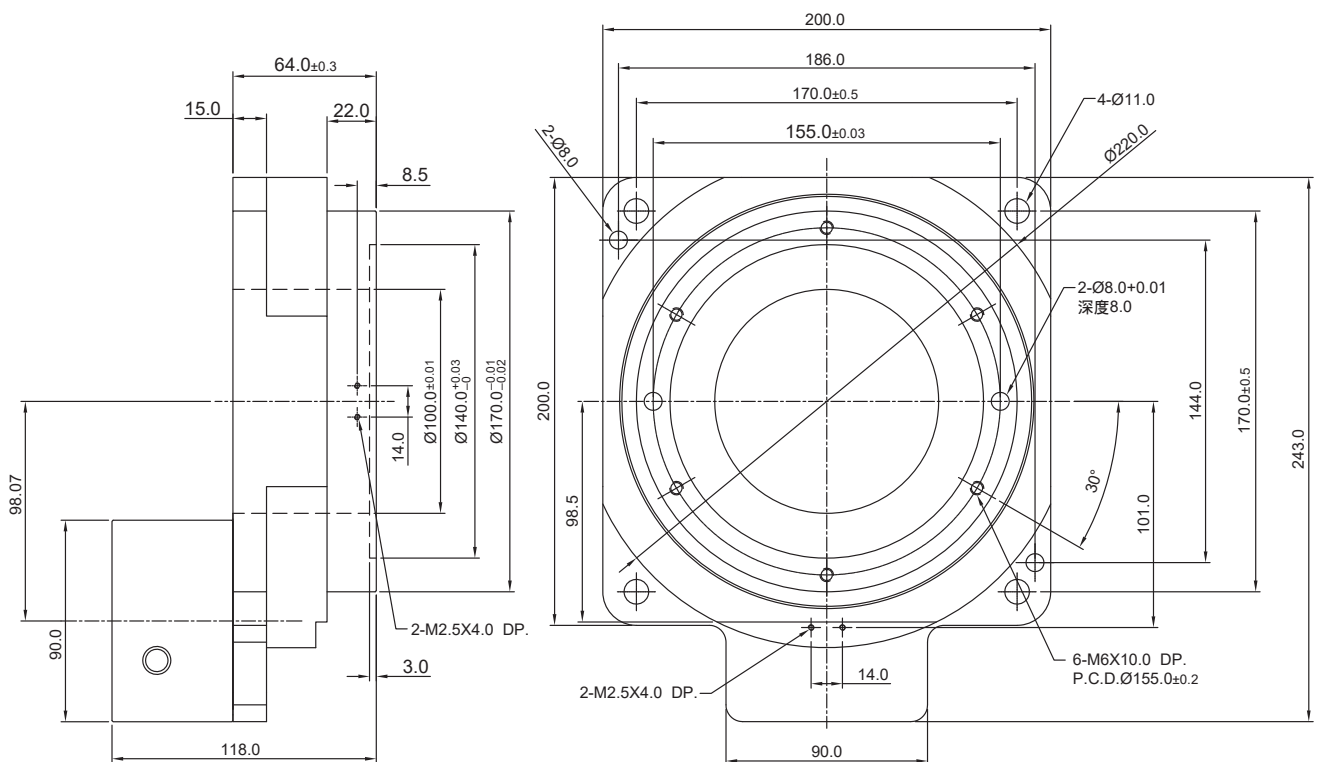
ROTATING PLATFORMS (Replace servo motor)



ENDG-130 (Unit:mm)



ENDG-200 (Unit:mm)



- 2相步進馬達
- 直線步進馬達
- 中空軸步進馬達
- 2相步進驅動器
- 5相步進馬達
- 5相步進驅動器
- 位置控制器
- 伺服馬達
- 無刷馬達
- X-Y Table 定位滑台
- 行星式減速機
- 旋轉平台
- 聯軸器
- 視覺系統