

产品优势

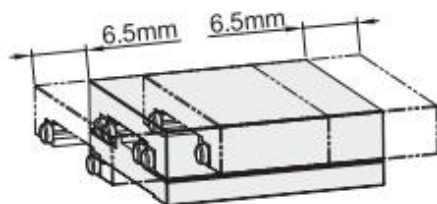
E-EHR02 系列位移台属于我司自主研发的经济型电动位移台，整体以铝合金为主，并且对表面进行了黑色阳极氧化处理，起到了减重的作用之余，还拥有极优的防锈性能。此款仅支持小角度行程旋转调整，最大行程为±10°。

产品特点

- 整体重量较轻，且体积小，兼容性强；
- 经济实惠，价格比标准款优惠 70%；
- 表面处理为黑色阳极氧化，能有效避免光源反射，更适用于光学设备；
- 导程 1mm，如需其他导程请另行咨询；
- 加减速性能提高，且背隙较低。

规格详解

- 行程
表示位移台的台面的可移动范围（各产品的 3D 模型均为中点位置）。

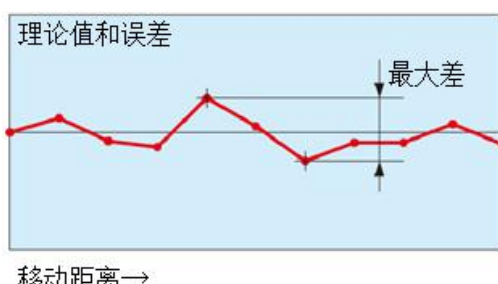
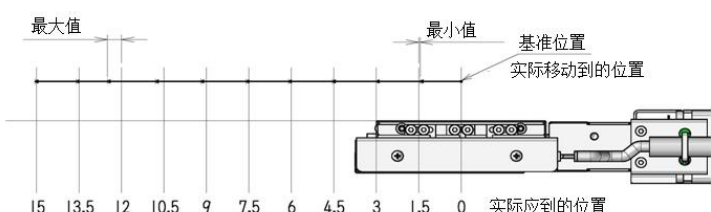


载重

表示位移台面在最大速度的运动状态下可承受的最大载重。

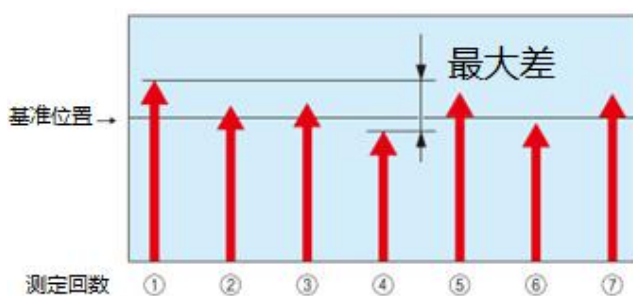
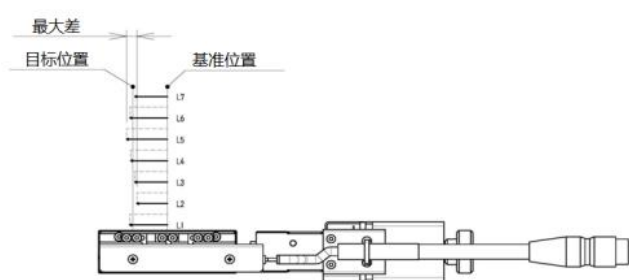
单向定位精度

也叫绝对定位精度，指从基准点（行程端）沿一方向以一定间隔依次进行定位，在总行程内测量、计算各定位点上的实测值（从基准点到实际移动后的位置）与理论值（指定应该移动到的位置）之差。



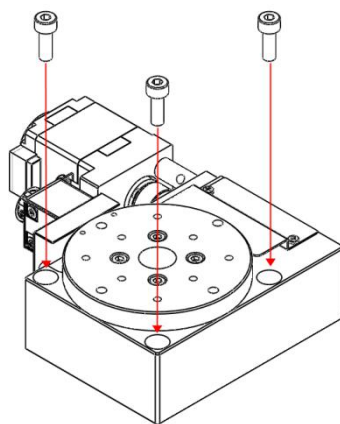
重复定位精度

也叫相对定位精度，从基准位置沿同一方向向任意 1 点反复定位 7 次，测量停止位置的偏移量，计算出最大偏移差的 1/2。在计算所得数据前方加上±符号，就是重复定位精度。



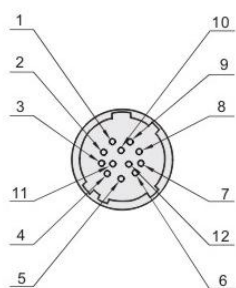
安装方式

位移台安装



接线定义

我司经济款电动位移台请使用 HR100A-10P-12S(73)接头进行对接，两相步进电机接线定义如下：（建议选用我司位移台专用电缆）



针排列图

引脚	信号
1	A+(蓝色)
2	A-(红色)
3	B+(橙色)
4	B-(绿色)
5	备用(黑色)
6	CWLS 输出
7	CCWLS 输出
8	备用
9	电源输入(+)
10	ORG 输出
11	电源输入(-)
12	F.G.

针分配图

注：若电机带刹车，则序号 5 与 8 位刹车线，序号 5 接电源 24V 正极，序号 8 接 24V 负极。

安装须知

若安装面的平面精度较低，则会影响到位移台的定位精度及晃动量，严重的可能会导致位移台变形甚至卡死，故安装面的平面度应有所要求（参考平面度：≤ 10μm）。

安装姿态对耐负载的影响

根据不同的安装姿态，位移台的耐负载程度也会有相应变化，具体可参考下表：

类型		安装位置		
		倒置	垂直	侧置
X 轴	交叉滚子导轨型	√	○	○
	线性滚柱导轨型			
	燕尾槽级进丝杆型	○	○	○
	燕尾槽齿轮齿条型			
水平面 Z 轴	交叉滚子导轨型	×	○	○
	齿轮齿条型	○	○	○
	级进丝杆型	○	○	○
旋转	配合安装型	○	○	○
	交叉滚子轴承型	√	○	○
角度测量	交叉滚子导轨型	○	○	○
	燕尾槽型			

√：同水平耐负载 ○：水平耐负载的约 1/3 ×：不能适用

选型要点

此款产品包含位移台本体一台及二相步进电机 1 个，驱动器及延长线需选配。如需要高转矩、高分辨率或伺服马达，请另行咨询。

使用注意事项

使用环境：

温度：5°C~40°C；

湿度：30%~80%（非结露）。

避免在以下场景使用：

有水或油、有震动或冲击、有日光直射或辐射、靠近火焰、有灰尘、有可燃性或腐蚀性气体。

- 若长时间不使用，请用防锈纸包裹好，或将其装入内有干燥剂的塑料袋中保管。