● 产品优势

EHA21 系列位移台属于我司自主研发的电动位移台，可进行 XY 双轴移动调整。并且对表面进行了黑色阳极氧化出理，起到了减重的作用之余，还拥有极优的防锈性能。

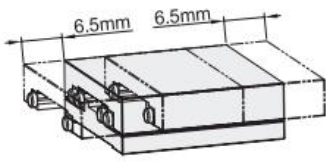
● 产品特点

①耐负载能力较大，最大可承重 18kg。
②高精度，重复定位精度±1μm，单向定位精度 10μm。
③可选行程范围广：最大行程可达±35mm。
④多种台面尺寸可选，最大台面可达 120mm×120mm。
⑤导程 1mm，如需其他导程请另行咨询。

● 规格详解

①行程

表示位移台的台面在 XY 两轴的可移动范围（各产品的 3D 模型均为中点位置）。

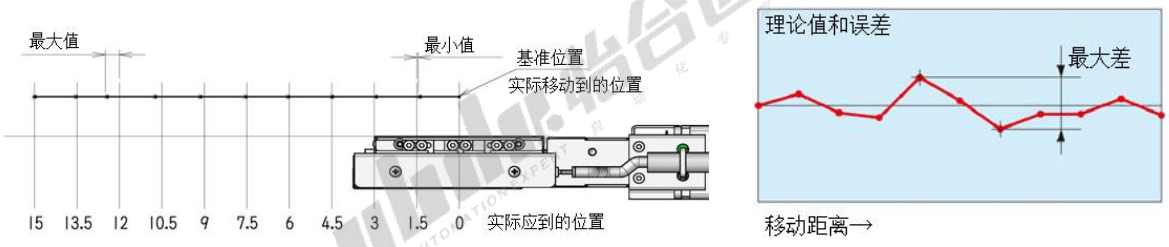



②载重

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。

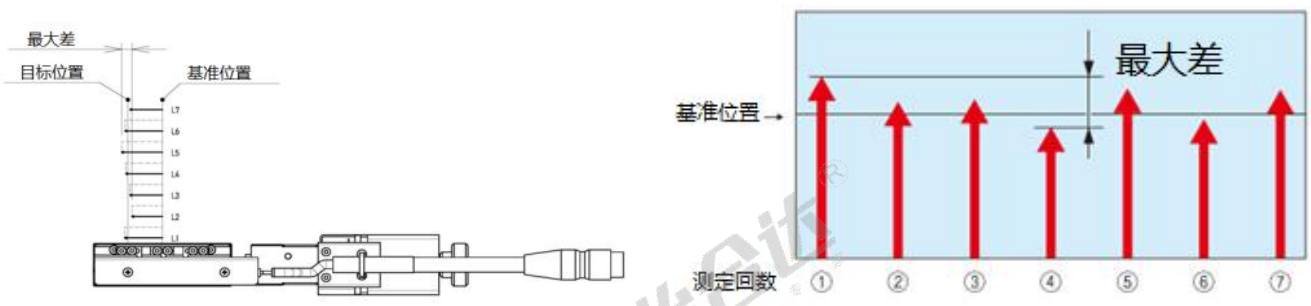
③单向定位精度

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。



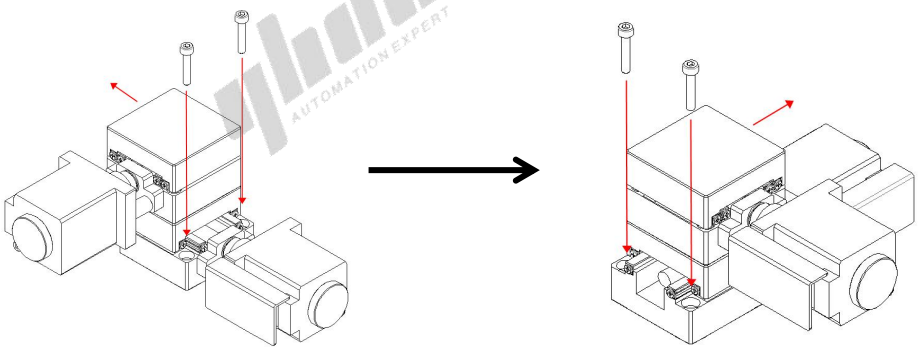

④重复定位精度

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。



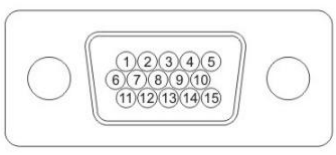

● 安装方式

①位移台安装



②接线定义

➢ 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 | 颜色 |
|---|---|---|
| 1 | 电源 24V | 红 |
| 2 | CW 反（后）限位 | 蓝 |
| 3 | CCM 正（前）限位 | 绿 |
| 4 | 电源 0V | 黑 |
| 5 | 原点 | 黄 |
| 6 | 电机 A+ | 橙 |
| 7 | 电机 A- | 白 |
| 8 | 电机 B+ | 棕 |
| 9 | 电机 B- | 紫 |
| 10 | 未使用 | 未使用 |
| 11 | 未使用 | 未使用 |
| 12 | 未使用 | 未使用 |
| 13 | 未使用 | 未使用 |
| 14 | 未使用 | 未使用 |
| 15 | 未使用 | 未使用 |

针分配图

③安装须知

若安装面的平面精度较低，则会影响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）。

④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 2 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，请另行资讯。

● 使用注意事项

①使用环境：

温度：5°C~40°C；

湿度：30%~80%（非结露）。

②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。

③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。