

總公司：
埔心總部
513004 彰化縣埔心鄉瑤鳳路一段357號
TEL：+886-4-828-2825
FAX：+886-4-828-5215
E-mail：gmt@gmt.tw
秀水廠
504009 台灣彰化縣秀水鄉民主街34巷3號
TEL：+886-4-768-8328
FAX：+886-4-768-8314
台灣經銷商
北區
(T)+886-3-452-9922
(F)+886-3-463-6060
320016 桃園市中壢區高鐵站前西路一段
286號15樓之7
(國際金融雙星 金融館)
南區
(T)+886-6-270-3518
(F)+886-6-270-3510
717021 台南市仁德區文華路三段428巷
53弄22號

中國大陸
東莞鼎企智能自動化科技有限公司(子公司)
廣東省東莞市橫瀝鎮水邊工業區8號廠房
東莞營業所
(T)+86-769-8671-8568 (F)+86-769-8671-8567
廣東省東莞市南城區黃金路一號天安數碼城B1棟1109
昆山營業所
(T)+86-512-5706-8646 (F)+86-512-5706-7646
江蘇省昆山市長江北路335號花都藝墅99棟8樓805室(寶裕
廣場)
天津辦事處
(T)+86-13-30-211-7506
天津市濱海新區開發區第二大街洞庭路58號融匯大廈1006
室
武漢辦事處
(T)+86-27-8755-1037
湖北省武漢市江夏區聯享企業中心C-1-902-1



www.gmtglobalinc.com

High End Optical Communication Application Module

高階光通訊應用模組



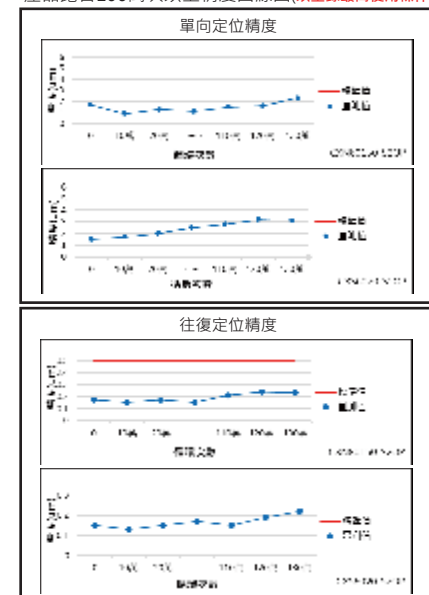


★電動CX有限行程/長行程滾珠滑台出貨檢測平均數據

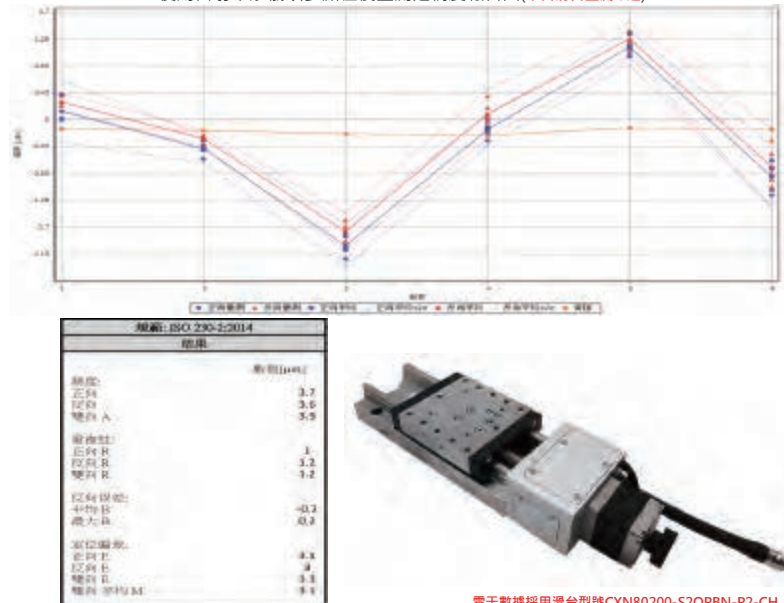
●檢驗精度項目與檢測平均量測值(滑台等級皆採用高階精密級)

型號	CX55030系列		CX56030系列		CX58030系列		CXN(C)5050系列		CXN(C)50100系列		CXN(C)6030系列		CXN(C)60100系列		CXN(C)8075系列		CXN(C)80150系列	
數據	標準值	量測值	標準值	量測值	標準值	量測值	標準值	量測值	標準值	量測值	標準值	量測值	標準值	量測值	標準值	量測值	標準值	量測值
單向定位精度(μm)	5	3.7	5	3.7	5	3.1	5	3.1	10	6	5	3.2	10	7.2	5	4.7	10	7
往復定位精度(±μm)	±0.3	0.22	±0.3	0.2	±0.3	0.28	±0.3	0.3	±0.5	0.3	±0.3	0.3	±0.5	0.3	±0.5	0.3	±0.5	0.25
空轉間隙(μm)	0.5	0.3	0.5	0.3	0.5	0.3	0.5	0.3	1	0.3	0.5	0.3	1	0.2	1	0.4	1	0.4
運動真直度(μm)	2	1.5	2	2	2	2	2	2	4	2	2	2	4	2	2	2	4	2.6
運動平行度(μm)	10	7.8	10	7.3	10	6.1	10	5.4	10	4.3	10	5.7	10	4.7	10	4.1	10	3.9

●產品跑合100萬次以上精度曲線圖(以型錄最高使用條件測試)



●使用雷射干涉儀以多點往復量測之精度報告圖(單台滑台量測5趟)



雷射數據採用滑台型號CXN80200-S2OPBN-P2-CH



基於產品精進及最佳服務的執行力，特此聲明保留產品工程變更之權利，若遇有型錄中圖文增、修、刪之作業，恕不另行通知，可至 [GMT 網站](http://www.gmtglobalinc.com)或洽該區業務人員取得最新資料。

高階光通訊應用模組

注意事項

拆封注意事項&安全注意事項
安裝注意事項
產品保固注意事項&故障排除政策

P.2

P.3

P.5

量測說明

直線軸量測說明
直線Z軸量測說明
測角軸量測說明
迴轉軸量測說明
多點反復定位量測說明
公司技術

P.6

P.7

P.8

P.10

P.11

P.12

規格介紹

CXS6020
CXS6030
CXN6030
CXN6050
CXN60100
AXG6-75VMC
AXG6-100VMC
AXG6-125VMC
AR59
ARH60
ARH80
AZ7010
AZ7020
SAX100
GXA100
GYA100
電氣規格

P.14

P.16

P.18

P.20

P.22

P.24

P.26

P.28

P.32

P.34

P.36

P.38

P.40

P.42

P.44

P.46

電氣規格

注意事項

此產品屬於高精密度產品，在規格書內容或其他方面有許多使用上注意事項，為了能正確的使用產品，使用前請先熟悉各項注意事項。

拆封注意事項

拆封前，請先檢查外觀是否有損傷、螺絲鬆脫、組件鬆脫；如有結構、外觀相關疑慮，請拍照存證，E-mail至原業務負責單位。

到貨時，請確認規格和內容物是否與訂單內容相符，周邊零件有無短缺。

如有任何問題，請聯絡原業務負責單位。



放置及使用前，請先確保周遭有足夠的作業空間，避免造成因墜落、滾落之危險。

→ 敬告：若違反此事項可能導致人員傷害或產品損壞。

安裝與轉運時請注意電氣安全規範，請勿使用於爆炸性環境、引火性環境、腐蝕性環境、容易沾水的潮濕環境以及易燃物附近使用，否則有火災、感電、受傷之危險。

→ 敬告：若違反此事項可能導致人員重大傷害或產品損壞。

產品運作中，請注意馬達周圍及機構周圍是否有足夠的動作空間，身體任何部位及衣物飾品不得進入滑台內或靠近滑台工作範圍，避免造成因捲、夾、拉扯之危險。

→ 敬告：若違反此事項可能導致人員傷害或產品損壞。

產品保養時先請斷電，避免造成因感電之危險。

→ 注意：若違反此事項可能會對人體造成重大傷害及物品的損壞。

若產品使用於Z軸垂直方向時，請用安全裝置進行預防（因上板負荷過載自然滑動下降或斷電時）。

→ 注意：若違反此事項，可能導致人員傷害或產品損壞。



安裝注意事項

發生異常現象時(如異常聲音、有異常振動)，請立即停止機械運轉。

→ 若違反此事項可能導致人員傷害或產品損壞。

請勿強行任意拉扯或彎曲電線並依照接線圖正確接線。

→ 若違反此事項可能導致人員傷害或產品損壞。

鎖固螺絲時，請依螺絲規格使用扭力扳手鎖固。

→ 若違反此事項可能造成鬆動等疑慮。

請勿將機械設定超出最高速度，造成機械不安定（避免極端的設定變更、參數調整）。

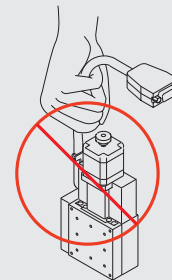
→ 若違反此事項可能導致人員傷害或產品損壞。

當故障或損壞時，請勿繼續使用。

→ 若違反此事項可能導致人員傷害或產品損壞。

確實牢固電器設備的配線與連接、確認參數等設定。

→ 若違反此事項可能會發生火災、觸電等異常現象，導致人員傷害或產品損壞的危險。



當有異物如：粉塵、金屬粉進入螺桿或滑軌時，會導致壽命降低與異常磨損。

→ 若有此疑慮，請在此場合加入防塵措施。

若將本產品當成機械加工的基準，可能會對壽命、性能、精度產生影響。

→ 若有此使用場合，請安裝到剛性足夠的基底上。

本產品是依據目錄所示之方向作設計與規劃，若其他使用方向，請洽詢GMT。

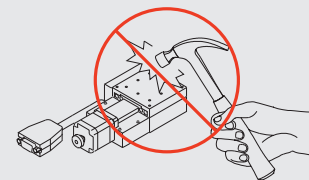
→ 若使用在水平方向以外的場合，會降低壽命與提高故障機率。

安裝本公司產品前，請仔細確認安裝面無雜物，並用酒精擦拭、確認，以免影響安裝精度。

→ 若違反此事項可能導致產品安裝後精度達不到目錄規範。

請勿對產品施加不當外力及敲撞，以免造成損傷影響精度、保固。

→ 若違反此事項可能導致產品損害或精度達不到目錄規範。



注意

安裝注意事項

請勿在使用時關閉極限行程感測器信號，以致極限行程感測器無動作。
在轉動馬達後方旋鈕時，請勿將移動行程做超行程使用。

→ 若違反此事項可能導致人員傷害或產品損壞。

於產品上板/下板安裝周邊機構時，請將滑台保持水平放置並固定。
(確保平台安裝面的平面度在 0.01mm 內，滑台安裝面的傾斜角在1°以下，
以避免滑台變形造成精度不佳。)

→ 若違反此事項可能導致產品損害或精度達不到目錄規範。

電動滑台任何部位，不得自行拆解，以免失去精度和保固；
如需維修，洽銷售人員。

→ 若違反此事項可能導致產品損害或精度達不到目錄規範。

螺絲孔位如有不符或需另增加螺絲孔位，請聯絡銷售人員協助處理，
切勿自行加工，以避免因污染影響精度及保固。

→ 若違反此事項可能導致產品損害或精度達不到目錄規範。

產品及所屬之零、配件，並非為防水或防塵之設計，
請勿直接使用在有油霧、灰塵、潮濕環境。

→ 若違反此事項可能導致產品損害或精度達不到目錄規範。

安裝步驟：

- 1.確保安裝表面沒有任何毛邊、灰塵、和安裝表面上的凹痕。
- 2.請將產品放置到安裝面上。
- 3.依安裝孔位調整位置(對正螺絲孔)。
- 4.建議使用標準規範上的螺絲規格鎖固。
- 5.使用扭力扳手鎖固螺絲。

產品使用環境注意事項：

搬運溫度	-10°C ~ 70°C
搬運濕度	90%RH以下(非結露)
設置溫度	0°C ~ 40°C
設置濕度	20% ~ 80%RH以下(非結露)
環境氣體	室內(不含腐蝕性氣體，易燃性氣體、油氣及粉塵)

產品保固注意事項

→ 產品保固期間，若為合乎規定使用下而故障，
本公司將免費維修該產品。



→ 自產品運達指定場所時起算，產品保固一年。

→ 若有下列事由，恕本公司不列入保固：

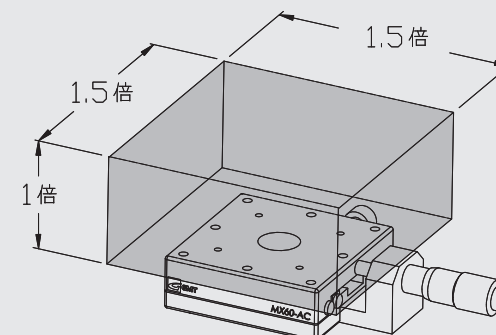
- 1.不符產品使用的環境和方法而產生故障。
- 2.未經授權而擅自改造或修理所造成故障。
- 3.因天然災害、不當使用造成之損害。
- 4.客戶購買後因搬運、移動時摔落、撞擊等而造成異常、損傷。
- 5.因連接其他機器而造成故障、損害。
- 6.違反說明書上的指示方式及注意事項，而造成故障、損傷。

故障排除政策

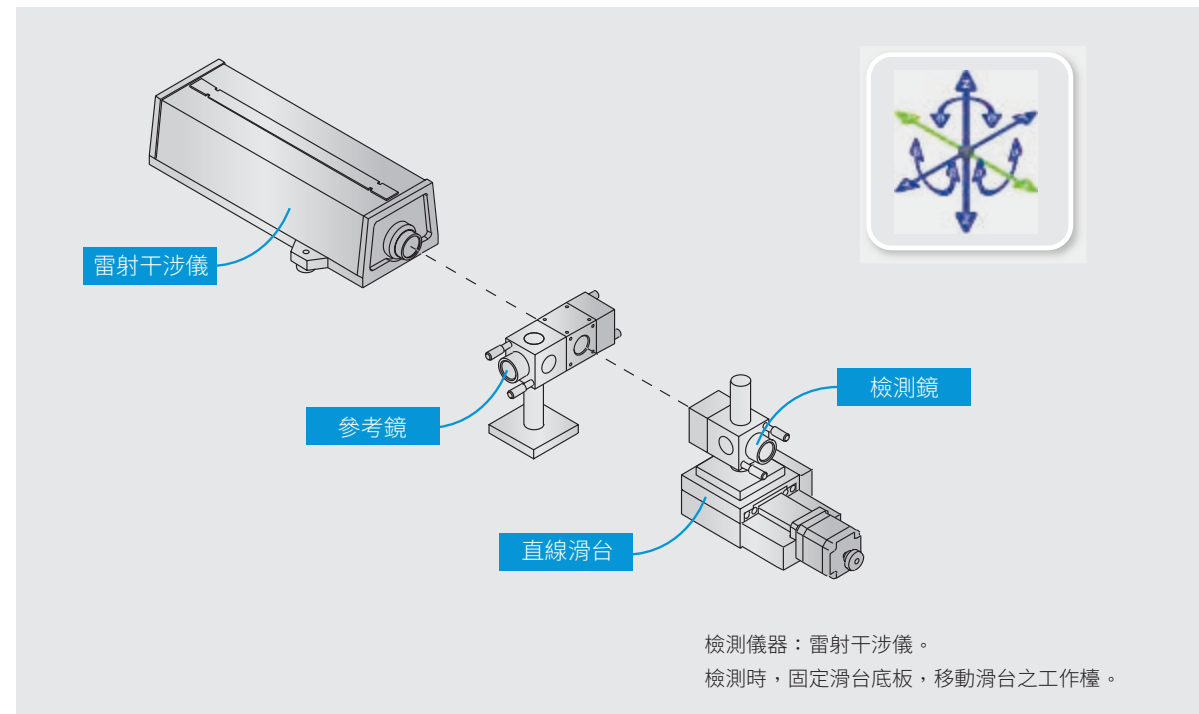
- 馬達、機構若遭外力撞擊，請檢查螺桿順暢度是否會影響滑台工作。
- 請勿隨意調整左右極限位置、原點位置，避免發生撞機，影響保固。
- 極限開關之纜線、插座需注意牢固，防止鬆脫。
- 不得隨意鬆開聯軸器以及傳動結構，以免影響精度與保固。
- 機台作動中，任何異常噪音、異常振動，請先斷電，再進行檢查。
- 滑台使用問題Q&As請查詢GMT網站。



限制建議 承載體積



直線軸量測說明



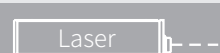
單向定位精度 (單位: μm)

在預定檢測的行程範圍內，由一起始位置開始，向一定方向順序做移動定位，檢測其實際移動值與目標移動值之間的差值，並取其最大誤差值，此值即為單向定位精度。



反復定位精度 (單位: $\pm\mu\text{m}$)

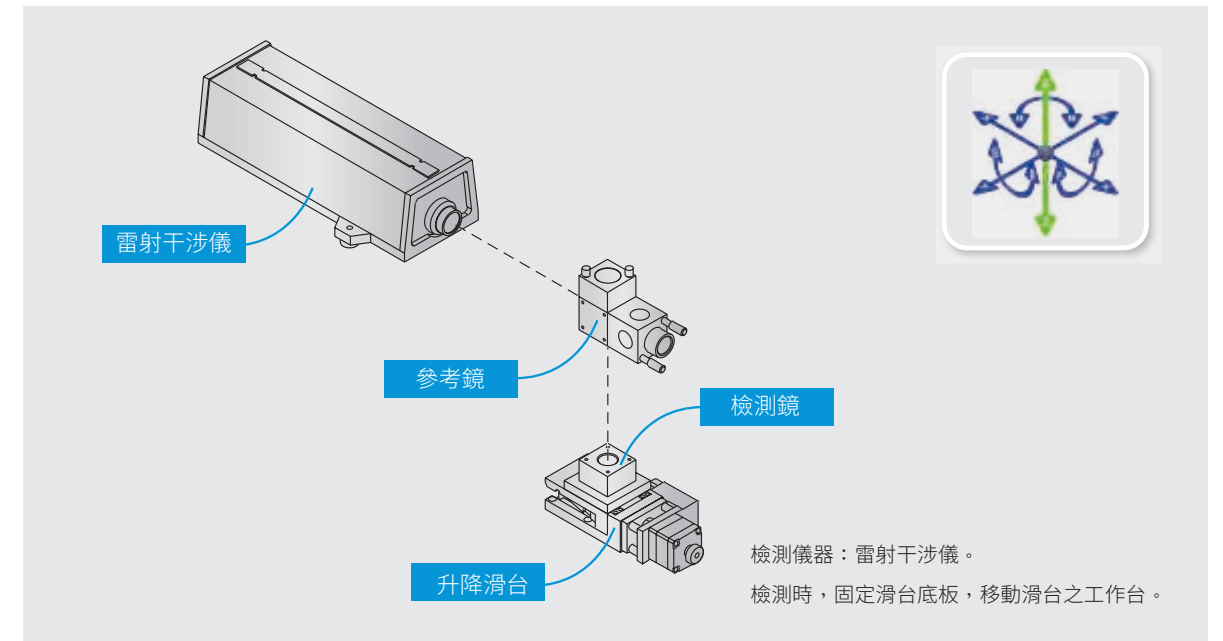
使用雷射干涉儀或蔡司三次元量床反復七次測量，以同一個方向至任意點停止的誤差中，所求出最大誤差的1/2，在移動距離的中央及兩端的方向位置進行量測，求出最大的差值，此值即為反復定位精度。



空轉 (反轉時失去的行程) (單位: μm)

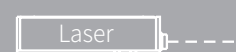
在預定檢測的行程範圍內，由原點位置開始，下達正方向指令之任意一點做移動定位，並檢測實際移動值；再下達負方向(相同脈波數)指令做移動定位，並檢測實際移動值；再下達正方向(相同脈波數)指令做移動定位並檢測實際移動值。
做七次的正方向與負方向移動並分別進行檢測實際移動值，將其值平均後之值即為空轉。

直線Z軸量測說明



單向移動定位精度 (單位: μm)

在預定檢測的行程範圍內，由一起始位置開始，向一定方向順序做移動定位，檢測其實際移動值與目標移動值之間的差值，並取其最大誤差值，此值即為單向移動定位精度。



反復移動定位精度 (單位: $\pm\mu\text{m}$)

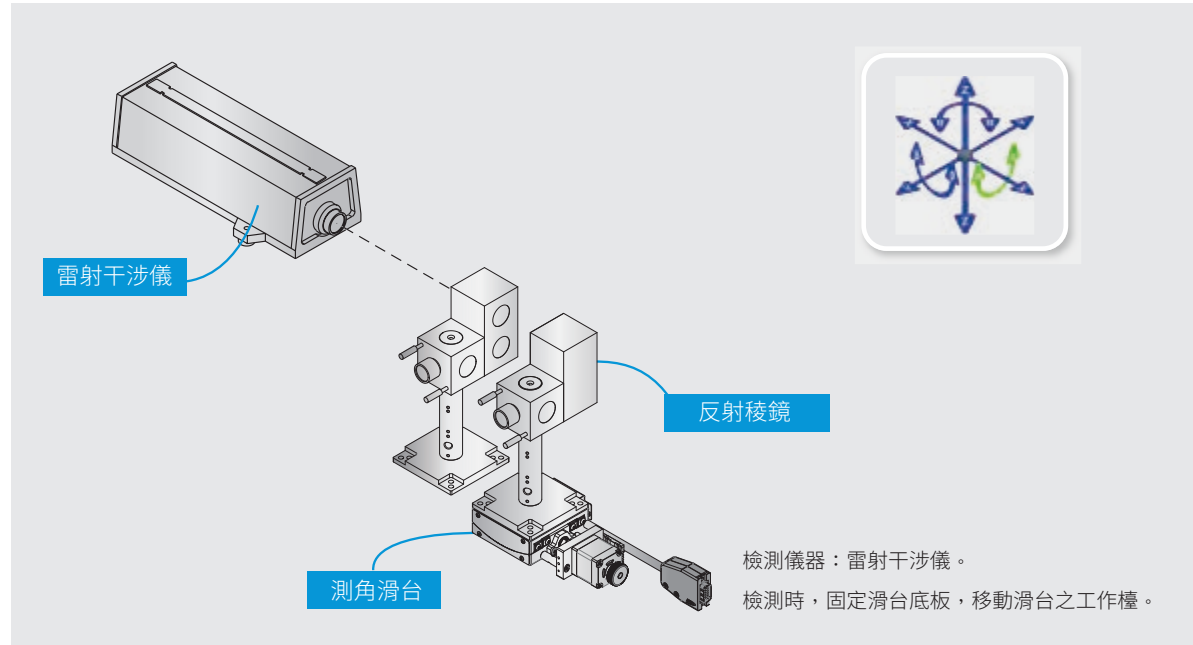
使用雷射干涉儀或蔡司三次元量床反復七次測量，以同一個方向至任意點停止的誤差中，所求出最大誤差的1/2，在移動距離的中央及兩端的方向位置進行量測，求出最大的值，此值即為反復移動定位精度。



空轉 (反轉時失去的行程) (單位: μm)

在預定檢測的行程範圍內，由原點位置開始，下達正方向指令之任意一點做移動定位，並檢測實際移動值；再下達負方向(相同脈波數)指令做移動定位，並檢測實際移動值；再下達正方向(相同脈波數)指令做移動定位並檢測實際移動值。
做七次的正方向與負方向移動並分別進行檢測實際移動值，將其值平均後之值即為空轉。

測角軸量測說明



單向移動定位精度(單位：°)

在預定檢測的行程範圍內，由一起始位置開始，向一定方向順序做移動定位，檢測其實際移動值與目標移動值之間的差值，並取其最大誤差值，此值即為單向移動定位精度值。

反復移動定位精度(單位：±°)

依基準線，設為移動面檢測基準角度位置，以單向順(逆)時針方向固定角度轉動定位並反復七次測量，所求出最大誤差的1/2，在移動距離的中央及兩端的方向位置進行量測，求出最大值，此值即為反復移動定位精度值。

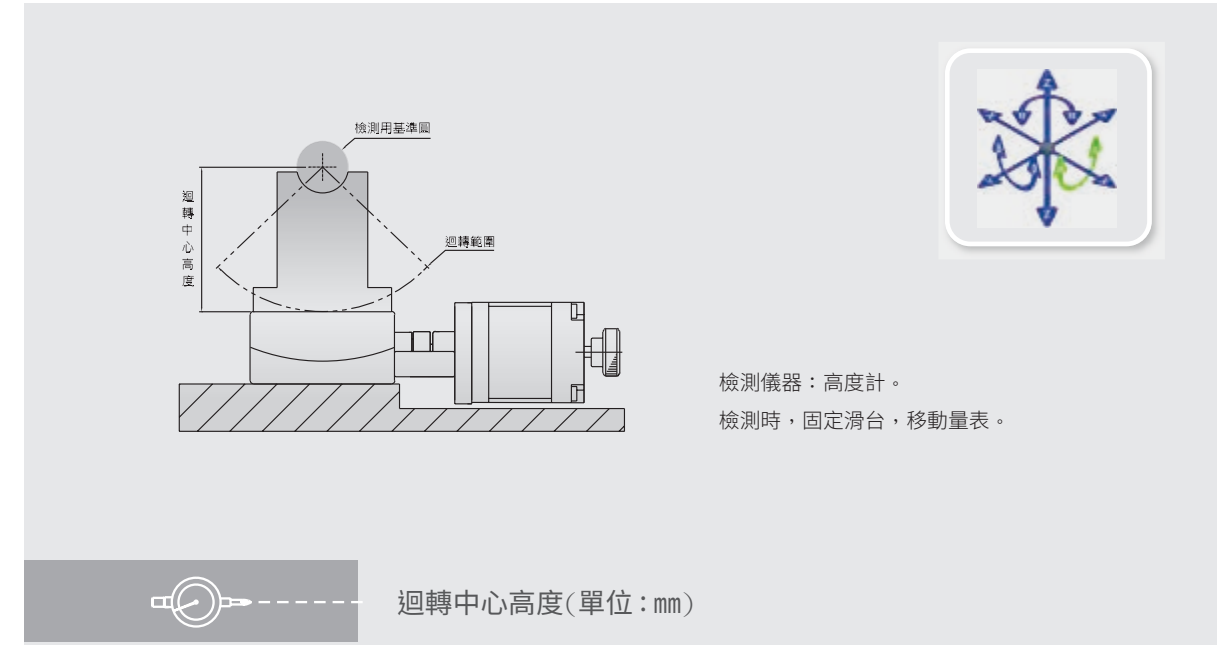
空轉(反轉時失去的行程)(單位：°)

選擇順時針方向旋轉角度定位，檢測該位置設定(x1)，接續逆時針方向旋轉同角度定位，檢測該位置設定(y1)，並設任意位置檢測七次，在移動距離的中央及兩端的方向位置進行量測，求出最大，此即為空轉。

空轉計算式：

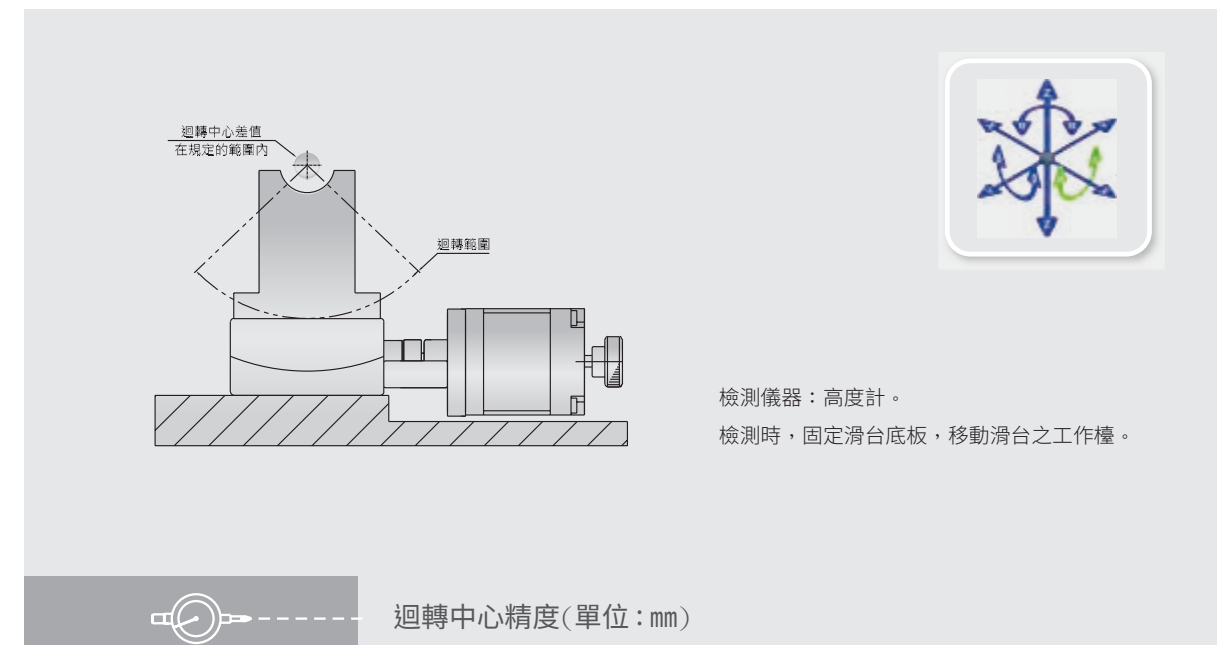
$$\max \left| \frac{(x1+x2+x3.....+x7)}{7} - \frac{(y1+y2+y3.....+y7)}{7} \right|$$

測角軸量測說明



迴轉中心高度(單位：mm)

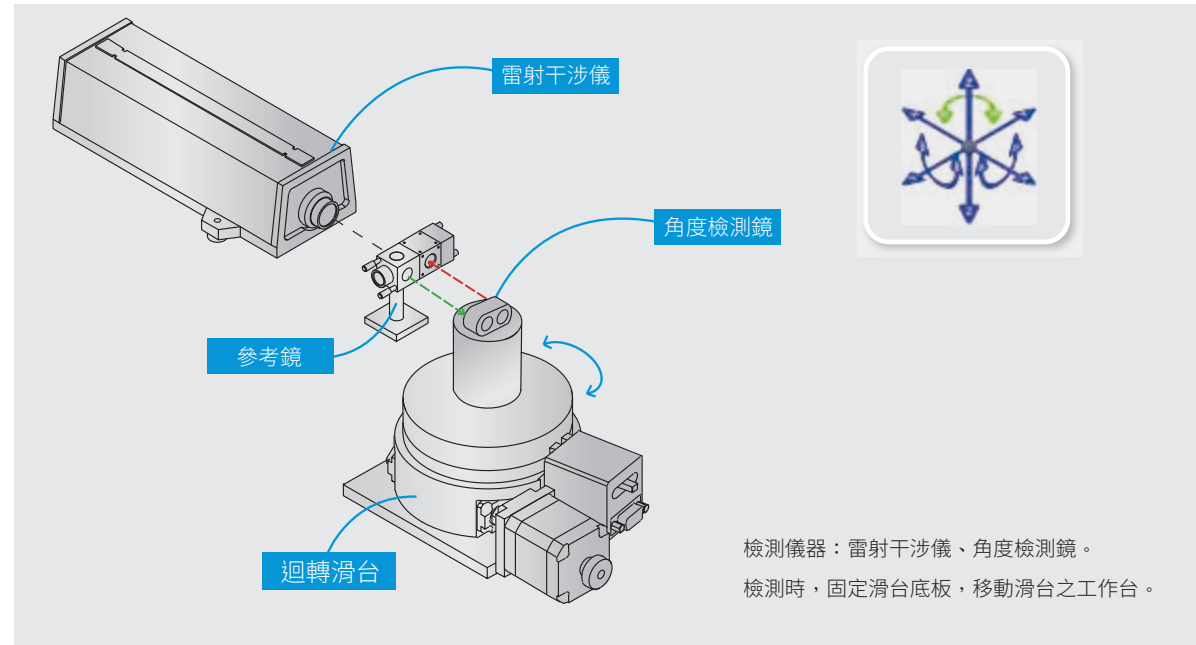
在預定檢測的行程範圍內，由一起始位置開始，向一定方向順序做移動，檢測其台面至實際圓心之值，是否落於目標值之內，此值即為迴轉中心高度。



迴轉中心精度(單位：mm)

在預定檢測的行程範圍內，由一起始位置開始，向一定方向順序做移動，檢測其檢測治具實際圓心位置的振動值，即為迴轉中心精度。

迴轉軸量測說明



單向移動定位精度(單位：°)

依基準線，設為移動面檢測基準角度位置，並單向順(逆)時針方向固定角度轉動定位，執行360°旋轉內進行量測其實際移動值與目標移動值之間的差值，並取其最大誤差值，此值即為單向移動定位精度。

反復移動定位精度(單位：±°)

由單一方向順(逆)時針方向任意角度為基準，檢測停止角度的偏差量，並反復七次測量，所求出最大誤差的1/2，在移動距離的中央及兩端的方向位置進行量測，求出最大值，此值即為反復移動定位精度。

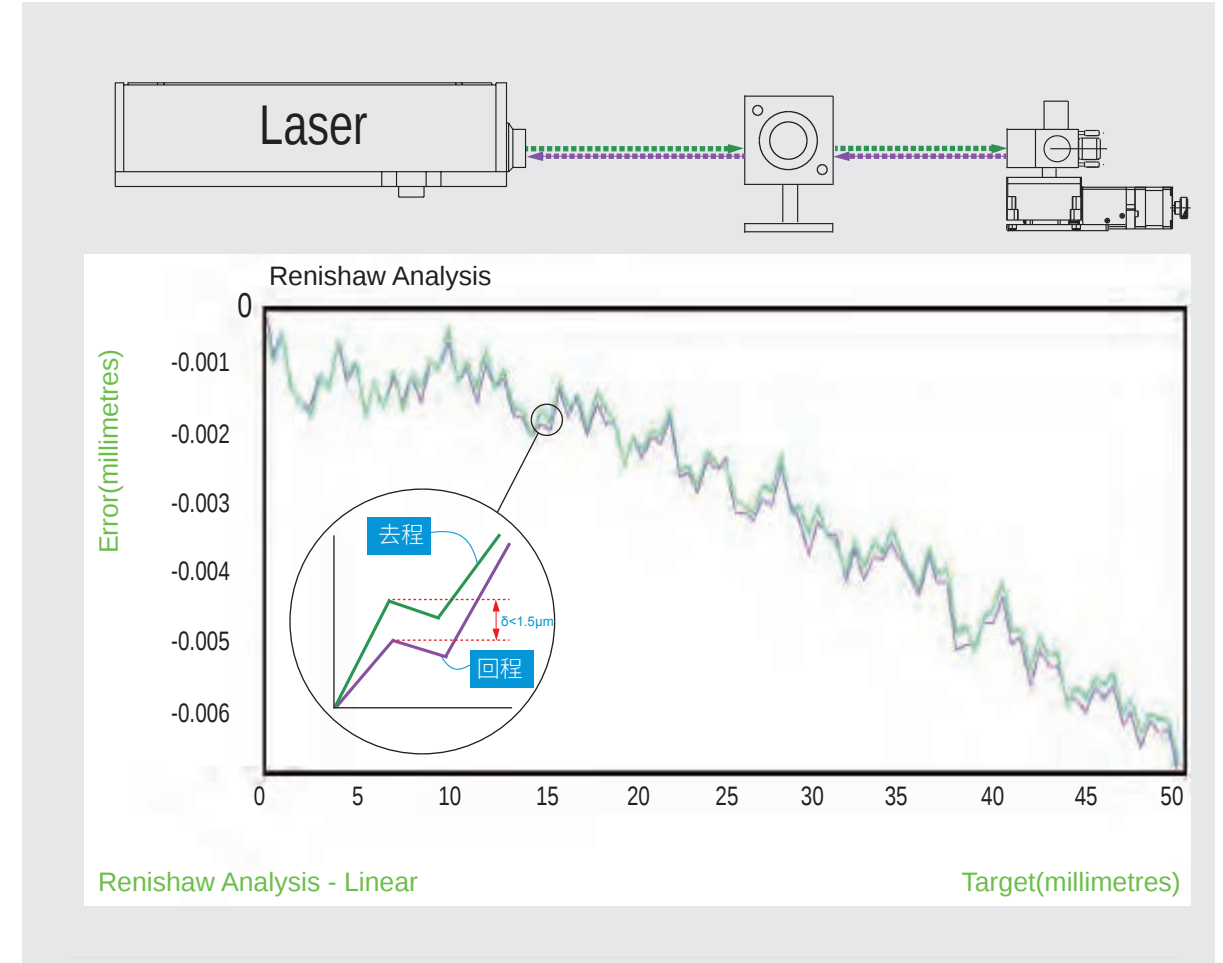
空轉(反轉時失去的行程)(單位：°)

選擇順時針方向旋轉角度定位，檢測該位置設定(x1)，接續逆時針方向旋轉同角度定位，檢測該位置設定(y1)，並設任意位置檢測七次，在移動距離的中央及兩端的方向位置進行量測，求出最大值，此值即為空轉。

空轉計算式：

$$\max \left| \frac{(x1+x2+x3.....+x7)}{7} - \frac{(y1+y2+y3.....+y7)}{7} \right|$$

多點反復定位量測說明



精度量測說明

1. 單向定位精度：在預定檢測的行程範圍內，由一起始位置開始，向一定方向順序做移動定位，檢測其實際移動值與目標移動值之間的差值，並取其最大誤差值，此值即為單向定位精度。
2. 多點反復定位精度：預定檢測的行程範圍內，在機械程式執行時，反覆運行同一程序代碼所得到的位置精度。計算反覆來回相同位置時，所產生的位置偏差，並取得兩者間的偏差值。

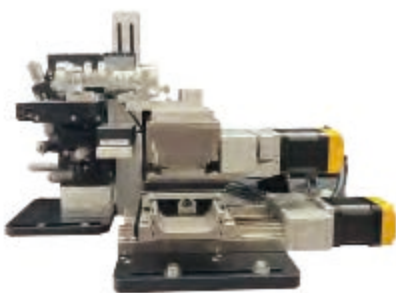
精度介紹說明

1. 以符合光纖耦合、半導體製程之精度需求而設計GMT高階精度檢測方式。
2. GMT高階精密直線滑台模組系列的檢測採多點反復量測方式，即在固定行程範圍內做多點數量測取量(點數多寡依行程長短做增減)，並記錄往返位置誤差實際變化，追求高精度重現性。
3. 透過非接觸式的雷射干涉儀量測，確保單向定位在10μm內、多點反覆定位精度在1.5μm內。另有更高精度精度需求請與區域經銷／業務團隊洽詢。

高明鐵垂直整合獨創技術

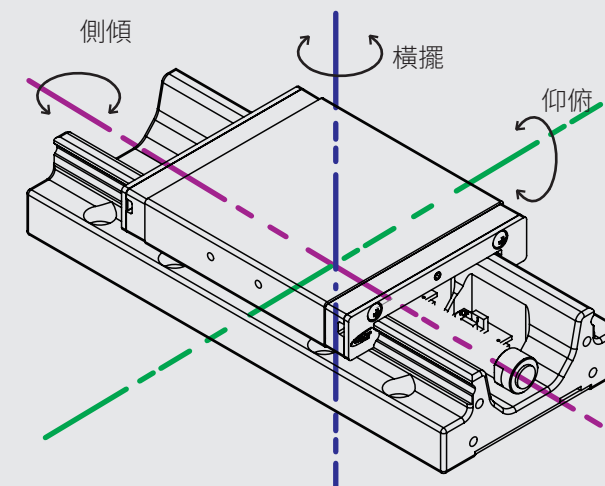
GMT研發自製的滑台與模組系列採用自製的關鍵零件，從產品組成要素的品質掌握開始：產品設計、關鍵零件與機構的精密加工、機構可靠度的熱處理過程、產品組成的精度表現、出廠品質驗證系統等等，從核心的精密工藝為產品的起點，以產品的整體穩定度表現獲得客戶的肯定，是GMT對高階精度的滑台與模組系列堅持的呈現。

光纖精密耦合對模組



仰俯、橫擺、側傾的定義

將規格中「容許力矩荷重」「力矩剛性」用下圖標示。敬請根據使用條件參照各規格表格。



方案優勢

- 反復定位精度高** | 運用精密加工、滑軌/弧軌、螺桿及組裝工藝的完全配合，提高滑台本身精密密度。
- 耐久磨耗** | GMT高精度滑台多屬不鏽鋼材質，經過特殊熱處理後有助於剛性、耐磨度提升，穩定變形少，在短行程高反復頻率的運動，具耐磨與精度穩定特性。
- 高剛性減少變形** | 精密滑台皆使用6061鋁合金或不銹鋼經由特殊熱處理，從材質穩定度確保滑台的精度表現。
- 精密檢測** | 單軸高精度的一致性，滿足多軸組合的精度調適效率需求。
- 客製化服務** | 整合客戶專屬需求，並透過標準化的流程及客製化服務，創造特有的價值與功能，以最大可能來滿足客戶需求。

型號說明

CXS6020

材質	傳動單元	精度等級	出線方式	馬達類型	接頭型式
S 不銹鋼	2 滾珠螺桿	OP 高階精密型	N 一般出線	M 五相高解析 J 五相步進	D D-SUB H HRS

CXS 60 20 - S 2 OP A N - M D - 2R A

軸稱型號	台面尺寸	移動行程(mm)	多點反復定位精度	連接線 (另外選購)	驅動器 (另外選購)
CXS 單軸	60 60*60mm	20	A 1.5µm B 1µm	空白 無配置 2 2m連接線 單邊散線(彎曲線) 4 4m連接線 單邊散線(彎曲線) 6 6m連接線 單邊散線(彎曲線) 2R 2m連接線 單邊散線(耐繞線) 4R 4m連接線 單邊散線(耐繞線) 6R 6m連接線 單邊散線(耐繞線)	空白 無配置 A 五相CVD

*彎曲線(台灣)：拖鏈線(中國)

*耐繞線(台灣)：高柔線(中國)

型號		CXS6020
機械規格	台面尺寸	60X60 mm
	移動行程(mm)	20 mm
	傳動方式	滾珠螺桿Ø8，導程1mm
	軌道	線性滾珠導引式
	滑台材質 / 表面處理	不銹鋼 / 鍍無電解鍍
	精度等級	OP：高階精密型
精密度規格	出線方向	N：一般出線
	註1解析度(脈衝) Full/Half	M 1 µm (Full) / 0.5 µm (Half) J 2 µm (Full) / 1 µm (Half)
	最高速度(全步級)	15 mm / sec
	單向定位精度	5 µm
	反復定位精度	±0.3 µm
	多點反復定位精度	A：1.5 µm / B：1 µm
	荷重(水平安裝)	7 Kgf
	空轉	<0.5 µm
	力矩剛性	仰俯0.085/橫擺0.065/側傾0.065(°/N-cm)
	仰俯 / 橫擺	仰俯：小於20" / 橫擺：小於15"
	平行度	20 µm
	運動真直度	2 µm
電機規格	運動平行度	10 µm
	馬達 類型 / 出軸型式	M：五相步進高解析馬達 / □28雙出軸 J：五相步進馬達 / □28雙出軸
	廠牌 / 型號	M：東方馬達 / PKP523MN07B J：東方馬達 / PKP523N12B
	驅動器 廠牌 / 型號	東方 / 五相CVD系列(另外選購)
	接頭 滑台側接頭	15Pin公端連接器D-SUB
	控制器側接頭	12Pin公端連接器HRS
	行程原點感測器	15Pin母端連接器D-SUB(另外選購)
	行程極限感測器	12Pin母端連接器HRS(另外選購)
	馬達接近原點感測器	光電感測器GMT-sensor
	電源電壓	N / A 24V±10%
測器	控制輸出	NPN 開放式集電極輸出24V 8mA 以下
	輸出控制	檢測(感應時)：輸出電晶體OFF(非導通)

◎註1：微分割使用時另外計算解析度。

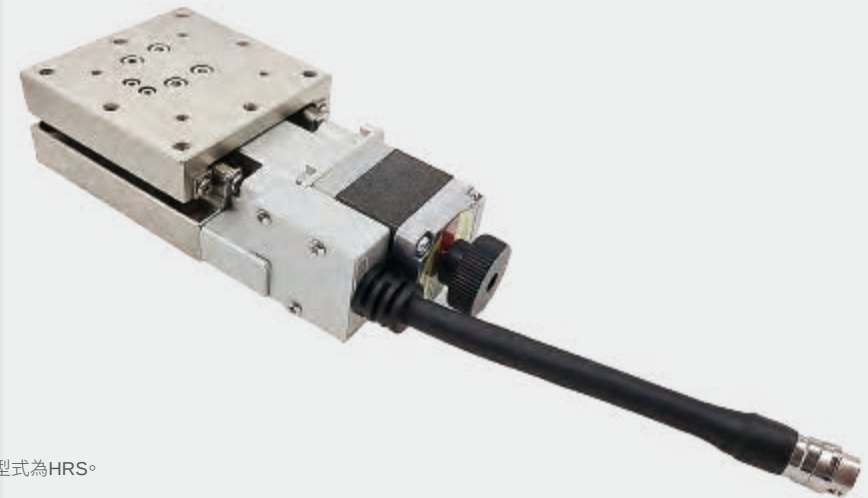
◎註2：另有光學尺規格請洽業務同仁。

◎註3：接頭的出線長度約26CM。



X 軸

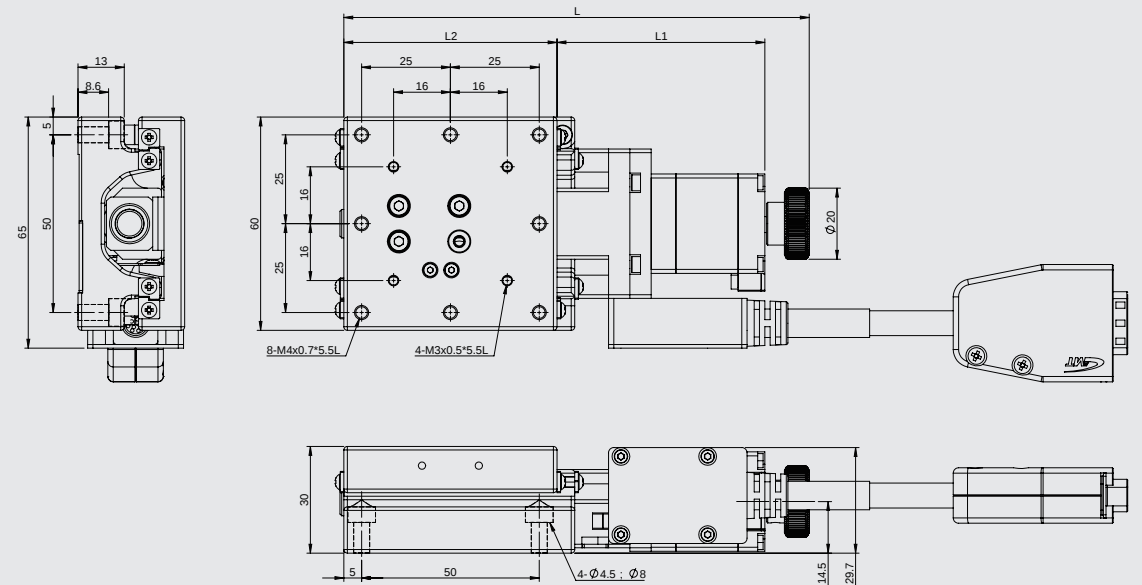
CXS6020-S2OP□N



◎產品照片接頭型式為HRS。

*產品照片僅供參考，實際外觀請依尺寸圖為主。

CXS6020-S2OP□N



◎產品線圖接頭型式為D-SUB。

行程	20		
	L	L1	L2
60	131	58.5	60

型號說明

CXS6030

材質	傳動單元	精度等級	出線方式	馬達類型	接頭型式
S 不銹鋼	2 滾珠螺桿	OP 高階精密型	N 一般出線	M 五相高解析 J 五相步進	D D-SUB H HRS

CXS 60 30 - S 2 OP A N - M D - 2R A

軸稱型號	台面尺寸	移動行程(mm)	多點反復定位精度	連接線 (另外選購)	驅動器 (另外選購)
CXS 單軸	60 60*60mm	30	A 1.5μm B 1μm	空白 無配置 2 2m連接線 單邊散線(彎曲線) 4 4m連接線 單邊散線(彎曲線) 6 6m連接線 單邊散線(彎曲線) 2R 2m連接線 單邊散線(耐繞線) 4R 4m連接線 單邊散線(耐繞線) 6R 6m連接線 單邊散線(耐繞線)	空白 無配置 A 五相CVD

*彎曲線(台灣)：拖鏈線(中國)

*耐繞線(台灣)：高柔線(中國)

型號		CXS6030
機械規格	台面尺寸	60X60 mm
	移動行程(mm)	30 mm
	傳動方式	滾珠螺桿Ø8，導程1mm
	軌道	線性滾珠導引式
	滑台材質 / 表面處理	不銹鋼 / 鍍無電解鍍
	精度等級	OP：高階精密型
精密規格	出線方向	N：一般出線
	註1解析度(脈衝) Full/Half	M 1 μm (Full) / 0.5 μm (Half) J 2 μm (Full) / 1 μm (Half)
	最高速度(全步級)	15 mm / sec
	單向定位精度	5 μm
	反復定位精度	±0.3 μm
	多點反復定位精度	A：1.5 μm / B：1 μm
	荷重(水平安裝)	7 Kgf
	空轉	<0.5 μm
	力矩剛性	仰俯0.085/橫擺0.065/側傾0.065(" / N-cm)
	仰俯 / 橫擺	仰俯：小於20" / 橫擺：小於15"
	平行度	20 μm
	運動真直度	2 μm
電機規格	運動平行度	10 μm
	馬達 類型 / 出線型式	M：五相步進高解析馬達 / □28雙出軸 J：五相步進馬達 / □28雙出軸
	廠牌 / 型號	M：東方馬達 / PKP523MN07B J：東方馬達 / PKP523N12B
	驅動器 廠牌 / 型號	東方 / 五相CVD系列(另外選購)
	接頭 滑台側接頭	15Pin公端連接器D-SUB
	控制側接頭	12Pin公端連接器HRS
	行程原點感測器	15Pin母端連接器D-SUB(另外選購)
	行程極限感測器	12Pin母端連接器HRS(另外選購)
	馬達接近原點感測器	光電感測器GMT-sensor
	電源電壓	N / A 24V±10%
測器	控制輸出	NPN 開放式集電極輸出24V 8mA 以下
	輸出控制	檢測(感應時)：輸出電晶體OFF(非導通)

◎註1：微分割使用時另外計算解析度。

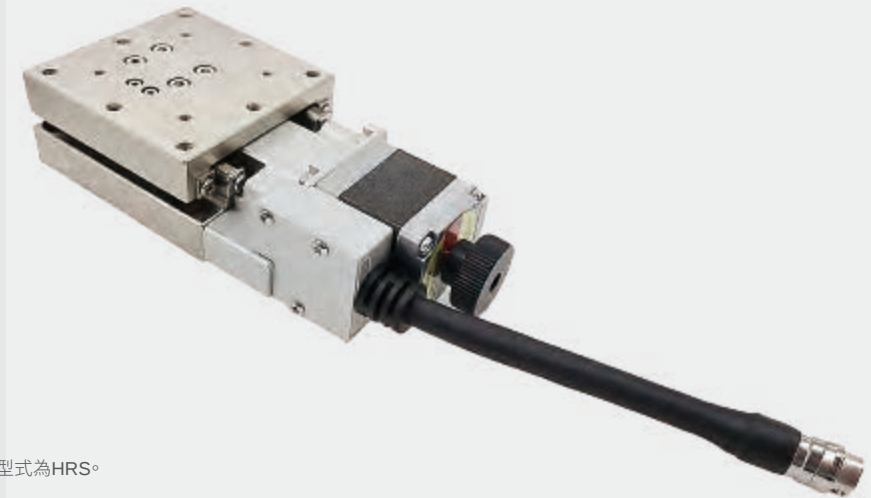
◎註2：另有光學尺規格請洽業務同仁。

◎註3：接頭的出線長度約26CM。



X 軸

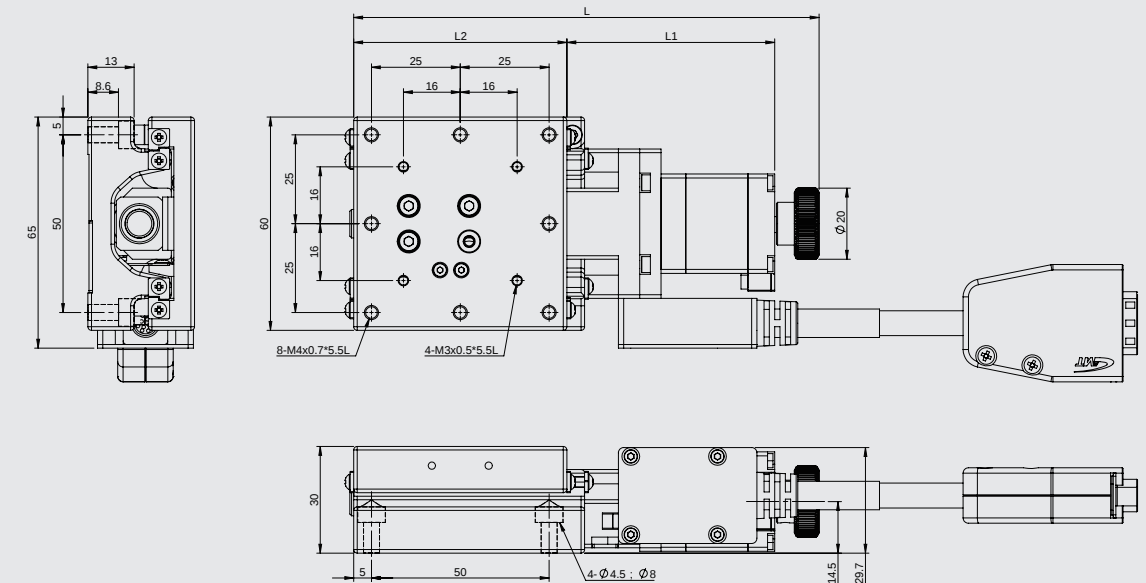
CXS6030-S2OP□N



◎產品照片接頭型式為HRS。

*產品照片僅供參考，實際外觀請依尺寸圖為主。

CXS6030-S2OP□N



◎產品線圖接頭型式為D-SUB。

行程	30		
	L	L1	L2
60	141	68.5	60

型號說明

CXN6030

材質	傳動單元	精度等級	多點反復定位精度	出線方式	馬達類型	接頭型式
S 不銹鋼	2 滾珠螺桿	OP 高階精密型	A 1.5μm B 1μm	N 一般出線	M 五相高解析 J 五相步進	D D-SUB H HRS

CXN 60 30 - S 2 OP A N - M D - P1 - 2R A

軸稱型號	台面尺寸	移動行程(mm)	螺桿牙距	連接線 (另外選購)	驅動器 (另外選購)
CXN 單軸(無護蓋)	60 60*60mm	30	P1 1mm P2 2mm	空白 無配置 2 2m連接線 單邊散線(彎曲線) 4 4m連接線 單邊散線(彎曲線) 6 6m連接線 單邊散線(彎曲線) 2R 2m連接線 單邊散線(耐繞線) 4R 4m連接線 單邊散線(耐繞線) 6R 6m連接線 單邊散線(耐繞線)	空白 無配置 A 五相CVD

*彎曲線(台灣)：拖鏈線(中國)
*耐繞線(台灣)：高柔線(中國)

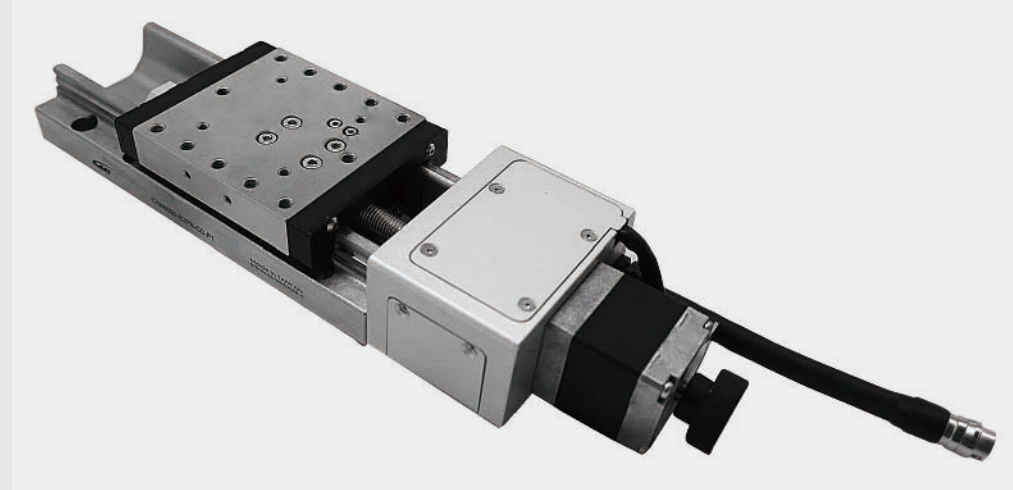
型號		CXN6030	
機械規格	台面尺寸	60X60 mm	
	移動行程(mm)	30mm	
	傳動方式	滾珠螺桿Ø8，導程1mm	滾珠螺桿Ø8，導程2mm
	軌道	線性滾珠循環式	
	滑台材質 / 表面處理	不銹鋼 / 鍍無電解鍍	
	精度等級	OP：高階精密型	
精密規格	出線方向	N：一般出線	
	解析度(脈衝) Full/Half	M 1 μm (Full) / 0.5 μm (Half) J 2 μm (Full) / 1 μm (Half)	2 μm (Full) / 1 μm (Half) 4 μm (Full) / 2 μm (Half)
	最高速度 (全步級)	15 mm / sec	
	單向定位精度	5 μm	
	反復定位精度	±0.3 μm	
	多點反復定位精度	A：1.5 μm / B：1 μm	
	荷重 (水平安裝)	12 Kg	
	空轉	<0.5 μm	
	力矩剛性	仰俯0.06/橫擺0.06/側傾0.06("N-cm)	
	仰俯 / 橫擺	仰俯：小於20" / 橫擺：小於15"	
	平行度	20 μm	
	運動真直度	2 μm	
電機規格	運動平行度	10 μm	
	馬達 類型 / 出軸型式	M：五相步進高解析馬達 / □28雙出軸	J：五相步進馬達 / □28雙出軸
	廠牌 / 型號	M：東方馬達 / PKP523MN07B	J：東方馬達 / PKP523N12B
	驅動器 廠牌 / 型號	東方 / 五相CVD系列(另外選購)	
	接頭 滑台側接頭	15Pin公端連接器D-SUB	
	控制器側接頭	15Pin母端連接器D-SUB(另外選購)	
	行程原點感測器	光電感測器GMT-sensor	
	行程極限感測器	N / A	
	馬達接近原點感測器	24V±10%	
	電源電壓	NPN 開放式集電極輸出24V 8mA 以下	
測器	控制輸出	檢測 (感應時)：輸出電晶體OFF (非導通)	
	輸出控制		

◎註1：微分割使用時另外計算解析度。
◎註2：另有光學尺規格請洽業務同仁。
◎註3：接頭出線長度約26CM。

X 軸



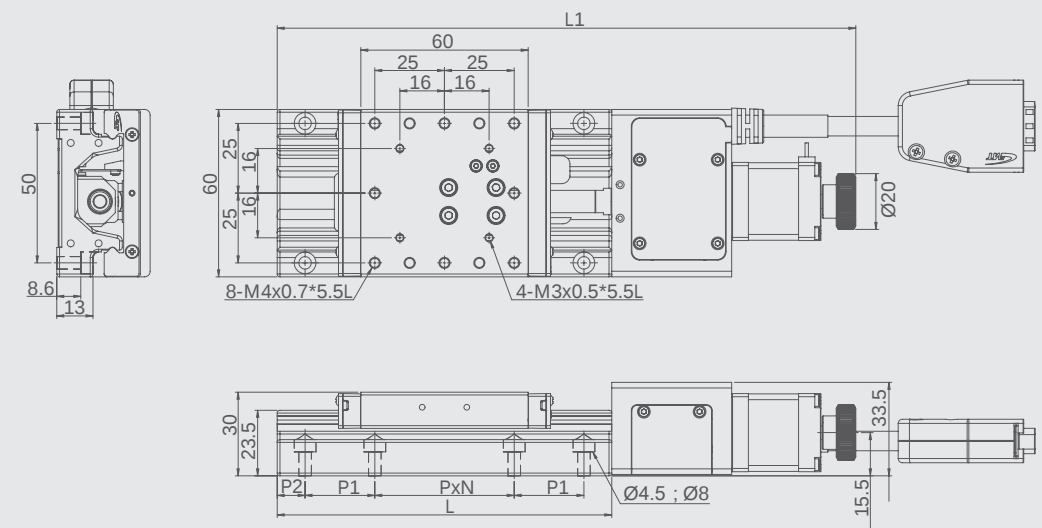
CXN6030-S2OP□N



◎產品照片接頭型式為HRS。

*產品照片僅供參考，實際外觀請依尺寸圖為主。

CXN6030-S2OP□N



◎產品線圖接頭型式為D-SUB。

移動行程	L	L1	P	N	P1	P2
30	120	207.5	50	1	25	10

型號說明

CXN6050

材質	傳動單元	精度等級	多點反復定位精度	出線方式	馬達類型	接頭型式
S 不銹鋼	2 滾珠螺桿	OP 高階精密型	A 1.5μm B 1μm	N 一般出線	M 五相高解析 J 五相步進	D D-SUB H HRS

CXN 60 50 - S 2 OP A N - M D - P1 - 2R A

軸稱型號	台面尺寸	移動行程(mm)	螺桿牙距	連接線 (另外選購)	驅動器 (另外選購)
CXN 單軸(無護蓋)	60 60*60mm	50	P1 1mm P2 2mm	空白 無配置 2 2m連接線 單邊散線(彎曲線) 4 4m連接線 單邊散線(彎曲線) 6 6m連接線 單邊散線(彎曲線) 2R 2m連接線 單邊散線(耐繞線) 4R 4m連接線 單邊散線(耐繞線) 6R 6m連接線 單邊散線(耐繞線)	空白 無配置 A 五相CVD

*彎曲線(台灣)：拖鏈線(中國)
*耐繞線(台灣)：高柔線(中國)

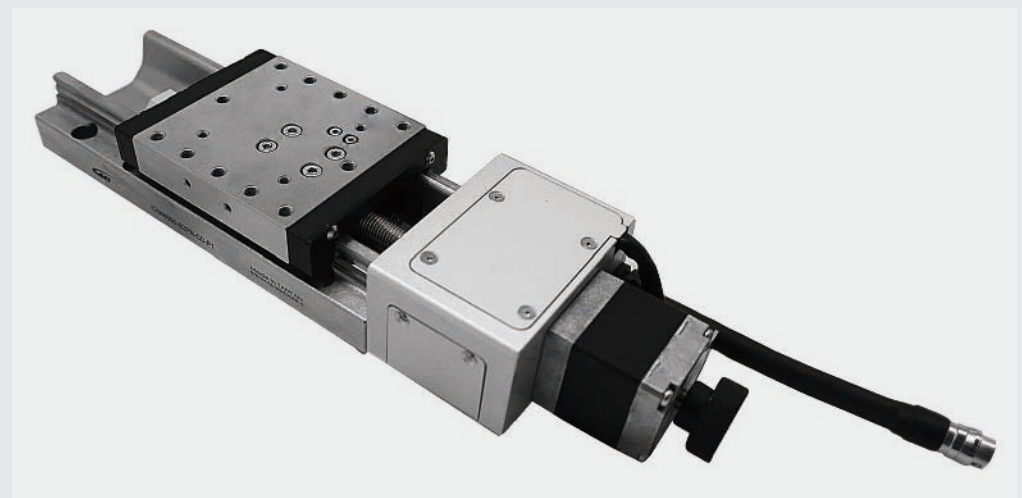
型號		CXN6050	
機械規格	台面尺寸	60X60 mm	
	移動行程(mm)	50mm	
	傳動方式	滾珠螺桿Ø8，導程1mm	滾珠螺桿Ø8，導程2mm
	軌道	線性滾珠循環式	
	滑台材質 / 表面處理	不銹鋼 / 鍍無電解鍍	
	精度等級	OP：高階精密型	
精密規格	出線方向	N：一般出線	
	解析度(脈衝) Full/Half	M 1 μm (Full) / 0.5 μm (Half) J 2 μm (Full) / 1 μm (Half)	2 μm (Full) / 1 μm (Half) 4 μm (Full) / 2 μm (Half)
	最高速度(全步級)	15 mm / sec	
	單向定位精度	5 μm	
	反復定位精度	±0.3 μm	
	多點反復定位精度	A：1.5 μm / B：1 μm	
	荷重(水平安裝)	12 Kgf	
	空轉	<0.5 μm	
	力矩剛性	仰俯0.06/橫擺0.06/側傾0.06(""/N-cm)	
	仰俯 / 橫擺	仰俯：小於20" / 橫擺：小於15"	
	平行度	20 μm	
	運動真直度	2 μm	
	運動平行度	10 μm	
電機規格	馬達 類型 / 出軸型式	M：五相步進高解析馬達 / □28雙出軸	J：五相步進馬達 / □28雙出軸
	廠牌 / 型號	M：東方馬達 / PKP523MN07B	J：東方馬達 / PKP523N12B
	驅動器 廠牌 / 型號	東方 / 五相CVD系列(另外選購)	
	接頭 滑台側接頭	15Pin公端連接器D-SUB	
	控制側接頭	15Pin母端連接器D-SUB(另外選購)	
	行程原點感測器	光電感測器GMT-sensor	
	行程極限感測器	N / A	
	馬達接近原點感測器	24V±10%	
	電源電壓	NPN 開放式集電極輸出24V 8mA 以下	
	控制輸出	檢測 (感應時)：輸出電晶體OFF (非導通)	

◎註1：微分割使用時另外計算解析度。
◎註2：另有光學尺規格請洽業務同仁。
◎註3：接頭出線長度約26CM。

X 軸



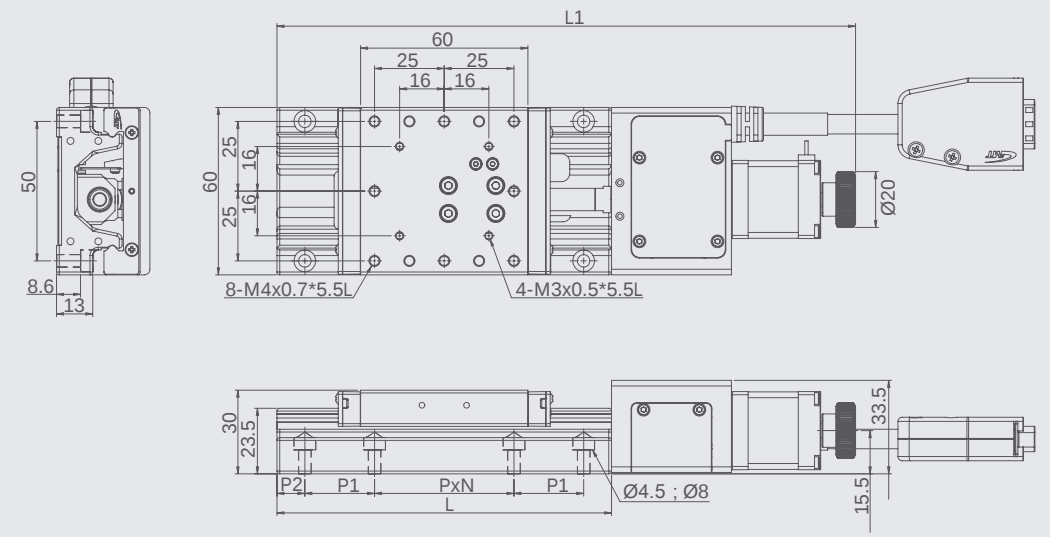
CXN6050-S2OP□N



◎產品照片接頭型式為HRS。

*產品照片僅供參考，實際外觀請依尺寸圖為主。

CXN6050-S2OP□N



◎產品線圖接頭型式為D-SUB。

移動行程	L	L1	P	N	P1	P2
50	140	227.5	50	1	25	20

型號說明

CXN60100

材質	傳動單元	精度等級	多點反復定位精度	出線方式	馬達類型	接頭型式
S 不銹鋼	2 滾珠螺桿	OP 高階精密型	A 1.5μm B 1μm	N 一般出線	M 五相高解析 J 五相步進	D D-SUB H HRS

CXN 60 100 - S 2 OP A N - M D - P1 - 2R A

軸稱型號	台面尺寸	移動行程(mm)	螺桿牙距	連接線 (另外選購)	驅動器 (另外選購)
CXN 單軸(無護蓋)	60 60*60mm	100	P1 1mm P2 2mm	空白 無配置 2 2m連接線 單邊散線(彎曲線) 4 4m連接線 單邊散線(彎曲線) 6 6m連接線 單邊散線(彎曲線) 2R 2m連接線 單邊散線(耐繞線) 4R 4m連接線 單邊散線(耐繞線) 6R 6m連接線 單邊散線(耐繞線)	空白 無配置 A 五相CVD

*彎曲線(台灣)：拖鏈線(中國)
*耐繞線(台灣)：高柔線(中國)

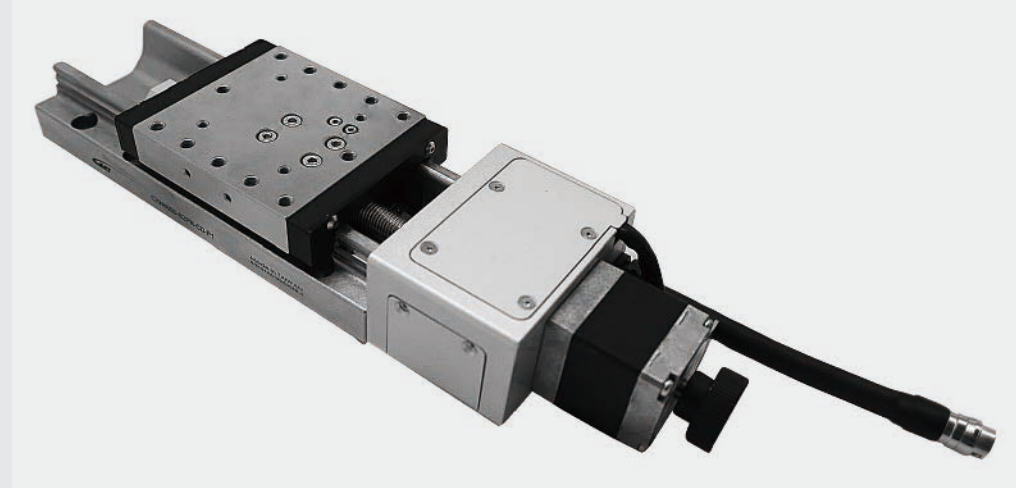
型號		CXN60100	
機械規格	台面尺寸	60X60 mm	
	移動行程(mm)	100mm	
	傳動方式	滾珠螺桿Ø8，導程1mm	滾珠螺桿Ø8，導程2mm
	軌道	線性滾珠循環式	
	滑台材質 / 表面處理	不銹鋼 / 鍍無電解鍍	
	精度等級	OP：高階精密型	
精密規格	出線方向	N：一般出線	
	解析度(脈衝) Full/Half	M 1 μm (Full) / 0.5 μm (Half) J 2 μm (Full) / 1 μm (Half)	2 μm (Full) / 1 μm (Half) 4 μm (Full) / 2 μm (Half)
	最高速度(全步級)	15 mm / sec	
	單向定位精度	10 μm	
	反復定位精度	±0.3 μm	
	多點反復定位精度	A：1.5 μm / B：1 μm	
	荷重(水平安裝)	12 Kg	
	空轉	<0.5 μm	
	力矩剛性	仰俯0.06/橫擺0.06/側傾0.06(°/N-cm)	
	仰俯 / 橫擺	仰俯：小於20° / 橫擺：小於15°	
	平行度	20 μm	
	運動真直度	4 μm	
	運動平行度	10 μm	
電機規格	馬達 類型 / 出軸型式	M：五相步進高解析馬達 / □28雙出軸	J：五相步進馬達 / □28雙出軸
	廠牌 / 型號	M：東方馬達 / PKP525MN07B	J：東方馬達 / PKP525N12B
	驅動器 廠牌 / 型號	東方 / 五相CVD系列(另外選購)	
	接頭 滑台側接頭	15Pin公端連接器D-SUB	
	控制側接頭	15Pin母端連接器D-SUB(另外選購)	
	行程原點感測器	光電感測器GMT-sensor	
	行程極限感測器	N / A	
	馬達接近原點感測器	24V±10%	
	電源電壓	NPN 開放式集電極輸出24V 8mA 以下	
	控制輸出	檢測(感應時)：輸出電晶體OFF(非導通)	

◎註1：微分割使用時另外計算解析度。
◎註2：另有光學尺規格請洽業務同仁。
◎註3：接頭出線長度約26CM。

X 軸



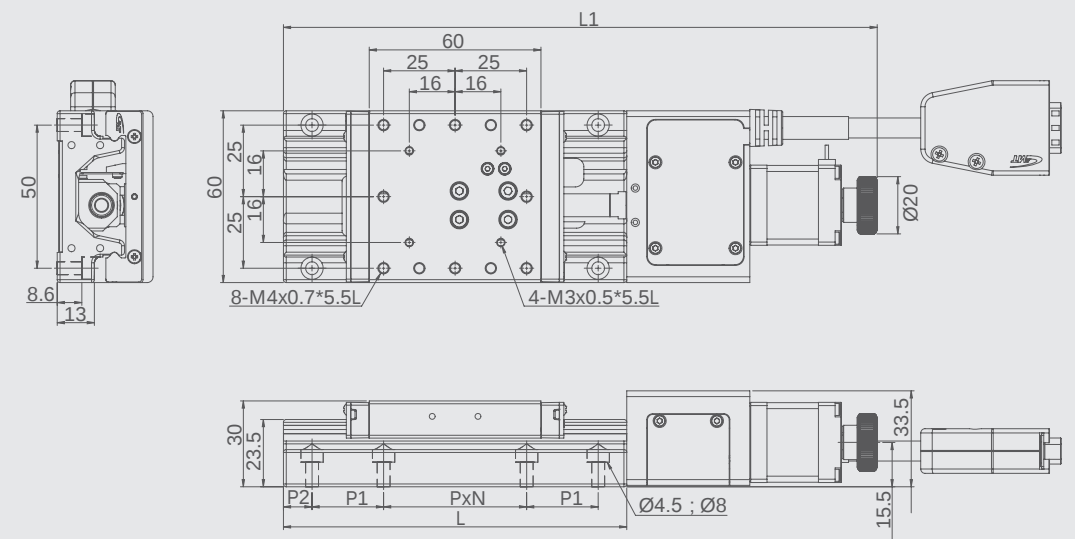
CXN60100-S2OP□N



◎產品照片接頭型式為HRS。

*產品照片僅供參考，實際外觀請依尺寸圖為主。

CXN60100-S2OP□N

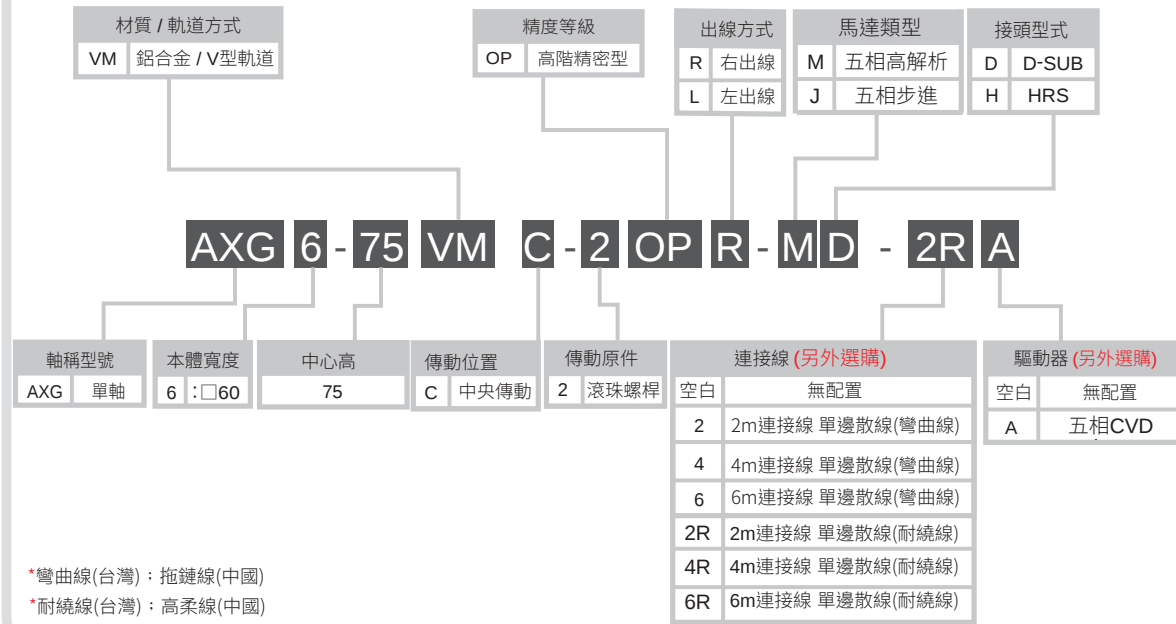


◎產品線圖接頭型式為D-SUB。

移動行程	L	L1	P	N	P1	P2
100	190	296.5	50	1	50	20

型號說明

AXG 6-75 VMC



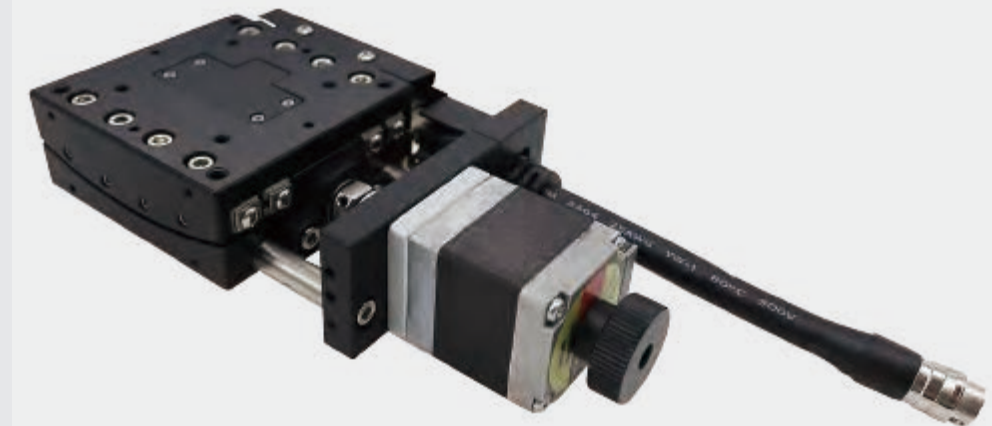
型 號		AXG6-75VMC-2OP	
機 械 規 格	台面尺寸	60X60 mm	
	移動行程	±6°	
	傳動方式	滾珠螺桿Ø8	
	軌 道	交叉滾柱導引式	
	滑台材質 / 表面處理	鋁合金 / 黑色陽極處理	
	精度等級	OP：高階精密型	
	出線方向	R:右出線(標準庫存) / L:左出線	
精 密 度 規 格	解析度(脈衝)	Full/Half	M J
		0.00071°/0.00035° 0.00142°/0.00071°	
	最高速度(全步級)	7.1°/sec	
	單向定位精度	0.02°	
	反復定位精度	±0.002°	
	荷重(水平安裝)	5Kg	
	空 轉	<0.002°	
	力矩剛性	仰俯0.3/橫擺0.12/側傾0.15(°/N-cm)	
	迴轉中心高度	75±0.1mm	
	迴轉中心精度	<0.01mm	
電 機 規 格	馬 達	類型 / 出軸型式	M：五相步進高解析馬達 / □28雙出軸 J：五相步進馬達 / □28雙出軸
		廠牌 / 型號	M：東方馬達 / PKP523MN07B J：東方馬達 / PKP523N12B
	驅動器	廠牌 / 型號	東方 / 五項CVD系列(另外選購)
	接 頭	滑台側接頭	15Pin公端連接器D-SUB
		控制器側接頭	15Pin母端連接器D-SUB(另外選購)
	感 測	行程原點感測器	12Pin公端連接器HRS
		行程極限感測器	12Pin母端連接器HRS(另外選購)
	馬達接近原點感測器	光電感測器GMT-sensor	
	電 源	電 壓	N / A 24V±10%
	控 制	輸出	NPN 開放式集電極輸出24V 8mA 以下 檢測(感應時)：輸出電晶體OFF(非導通)

◎註1：若更換高解析馬達數值則減半。
◎註2：另有光學尺規格請洽業務同仁。
◎註3：接頭的出線長度約26CM。

α 軸



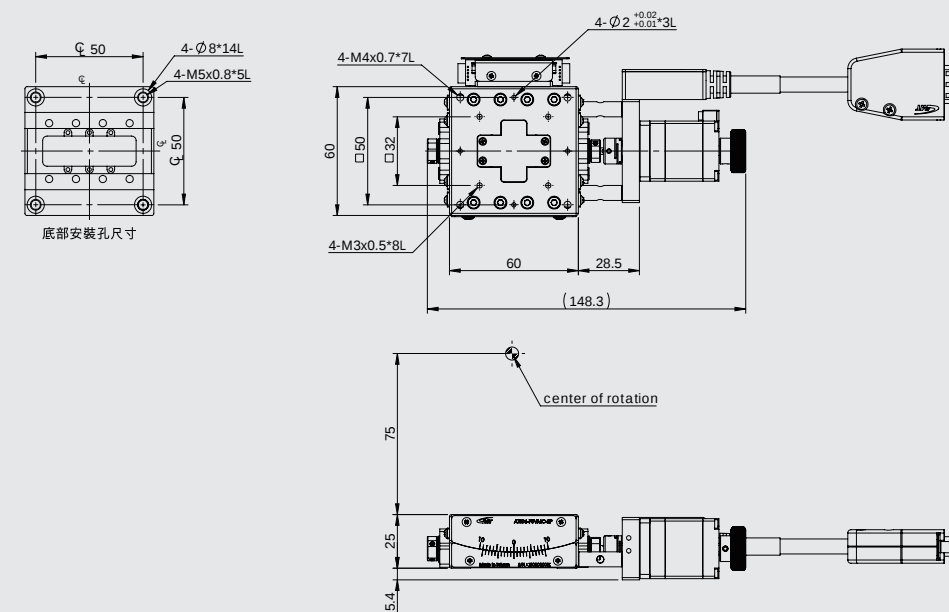
AXG6-75VMC-2OPR



◎產品相片接頭型式為HRS。

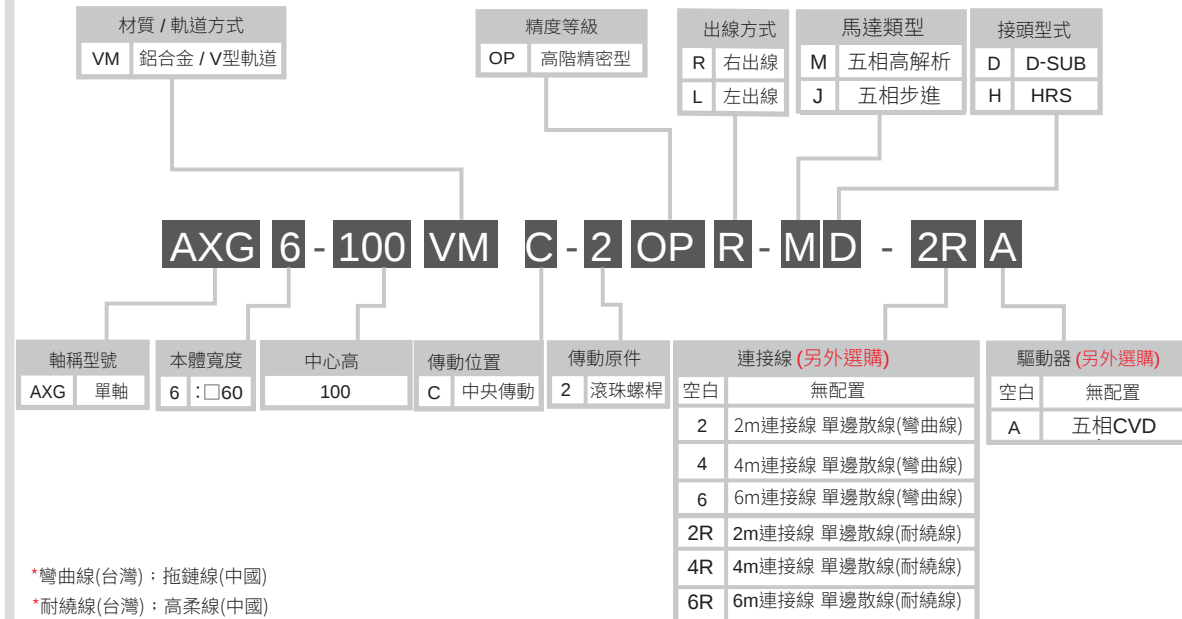
*產品照片僅供參考，實際外觀請依尺寸圖為主。

AXG6-75VMC-2OPR



型號說明

AXG 6-100 VMC



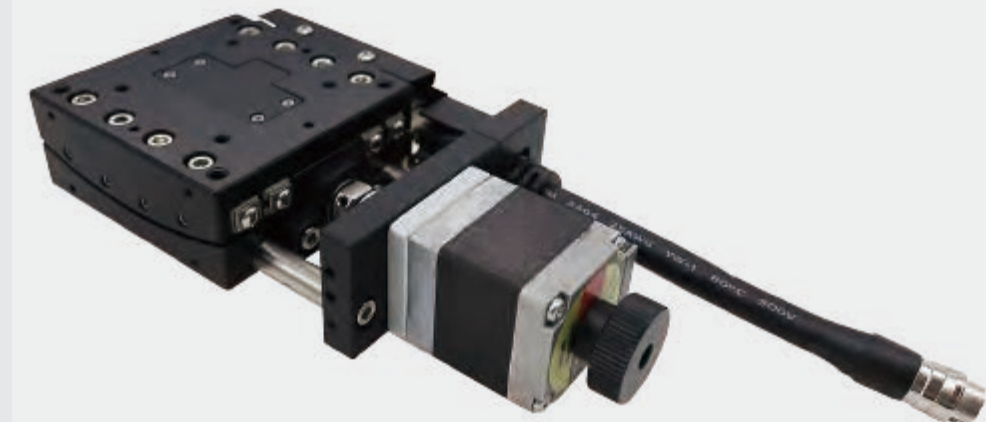
型 號		AXG6-100VMC-2OP	
機 械 規 格	台面尺寸	60X60 mm	
	移動行程	±5°	
	傳動方式	滾珠螺桿Ø8	
	軌 道	交叉滾柱導引式	
	滑台材質 / 表面處理	鋁合金 / 黑色陽極處理	
	精度等級	OP：高階精密型	
精 密 度 規 格	出線方向	R:右出線(標準庫存) / L:左出線	
	註1解析度(脈衝) Full/Half M/J	0.00055°/0.000275° 0.0011°/0.00055°	
	最高速度(全步級)	5.4°/sec	
	單向定位精度	0.02°	
	反復定位精度	±0.002°	
	荷重(水平安裝)	5Kg	
	空 轉	<0.002°	
	力矩剛性	仰俯0.3/橫擺0.12/側傾0.15(""/N-cm)	
	迴轉中心高度	100±0.1mm	
	迴轉中心精度	<0.01mm	
電 機 規 格	馬 達	類型 / 出軸型式	M：五相步進高解析馬達 / □28雙出軸 J：五相步進馬達 / □28雙出軸
		廠牌 / 型號	M：東方馬達 / PKP523MN07B J：東方馬達 / PKP523N12B
	驅動器	廠牌 / 型號	東方 / 五項CVD系列(另外選購)
	接 頭	滑台側接頭	15Pin公端連接器D-SUB
		控制器側接頭	15Pin母端連接器D-SUB(另外選購)
	感 測	行程原點感測器	光電感測器GMT-sensor
		行程極限感測器	
		馬達接近原點感測器	N / A
		電源電壓	24V±10%
		控制輸出	NPN 開放式集電極輸出24V 8mA 以下
器	輸出控制	檢測(感應時)：輸出電晶體OFF(非導通)	

◎註1：若更換高解析馬達數值則減半。
◎註2：另有光學尺規格請洽業務同仁。
◎註3：接頭的出線長度約26CM。

α 軸



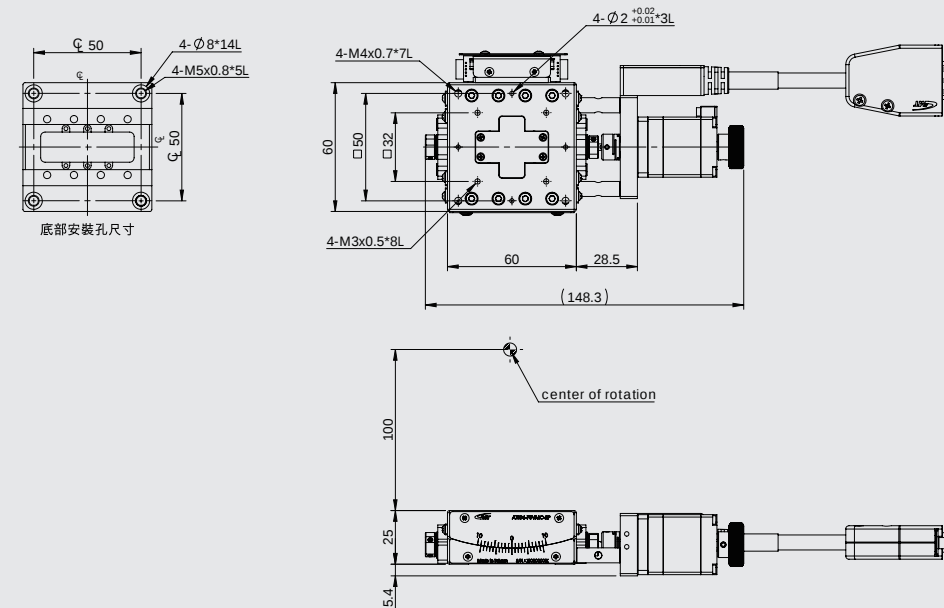
AXG6-100VMC-2OPR



◎產品相片接頭型式為HRS。

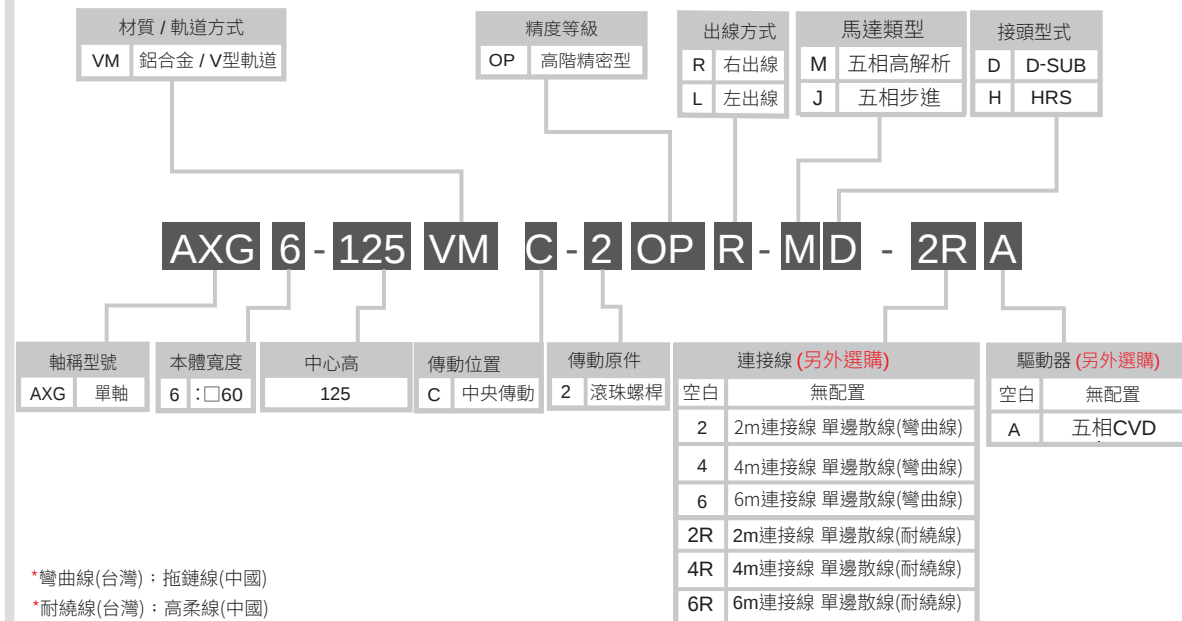
*產品照片僅供參考，實際外觀請依尺寸圖為主。

AXG6-100VMC-2OPR



型號說明

AXG 6-125 VMC



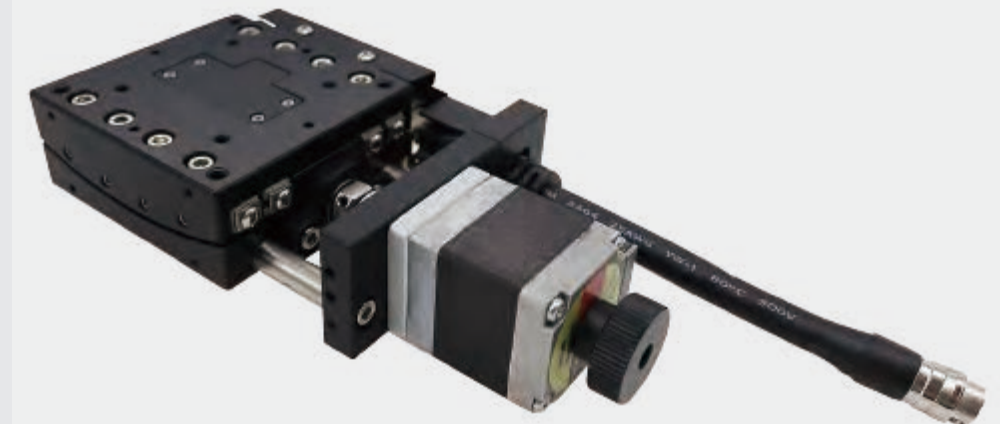
型 號		AXG6-125VMC-2OP
機 械 規 格	台面尺寸	60X60 mm
	移動行程	±4°
	傳動方式	滾珠螺桿Ø8
	軌 道	交叉滾柱導引式
	滑台材質 / 表面處理	鋁合金 / 黑色陽極處理
	精度等級	OP：高階精密型
精 密 度 規 格	出線方向	R:右出線(標準庫存) / L:左出線
	解析度 (脈衝) Full/Half M/J	0.00044°/0.00022° 0.00088°/0.00044°
	最高速度 (全步級)	4.4°/sec
	單向定位精度	0.02°
	反復定位精度	±0.002°
	荷重 (水平安裝)	5Kg
	空 轉	<0.002°
	力矩剛性	仰俯0.3/橫擺0.12/側傾0.15(""/N-cm)
	迴轉中心高度	125±0.1mm
	迴轉中心精度	<0.01mm
電 機 規 格	馬 達 類型 / 出軸型式	M：五相步進高解析馬達 / □28雙出軸 J：五相步進馬達 / □28雙出軸
	廠牌 / 型號	M：東方馬達 / PKP523MN07B J：東方馬達 / PKP523N12B
	驅動器 廠牌 / 型號	東方 / 五項CVD系列(另外選購)
	接 頭 滑台側接頭	15Pin公端連接器D-SUB
	控制側接頭	15Pin母端連接器D-SUB(另外選購)
	行程原點感測器	12Pin公端連接器HRS
	行程極限感測器	12Pin母端連接器HRS(另外選購)
	馬達接近原點感測器	光電感測器GMT-sensor
	電 源 電 壓	N / A 24V±10%
	控 制 輸 出	NPN 開放式集電極輸出24V 8mA 以下
器	輸出控制	檢測 (感應時)：輸出電晶體OFF (非導通)

◎註1：若更換高解析馬達數值則減半。
◎註2：另有光學尺規格請洽業務同仁。
◎註3：接頭的出線長度約26CM。

α 軸



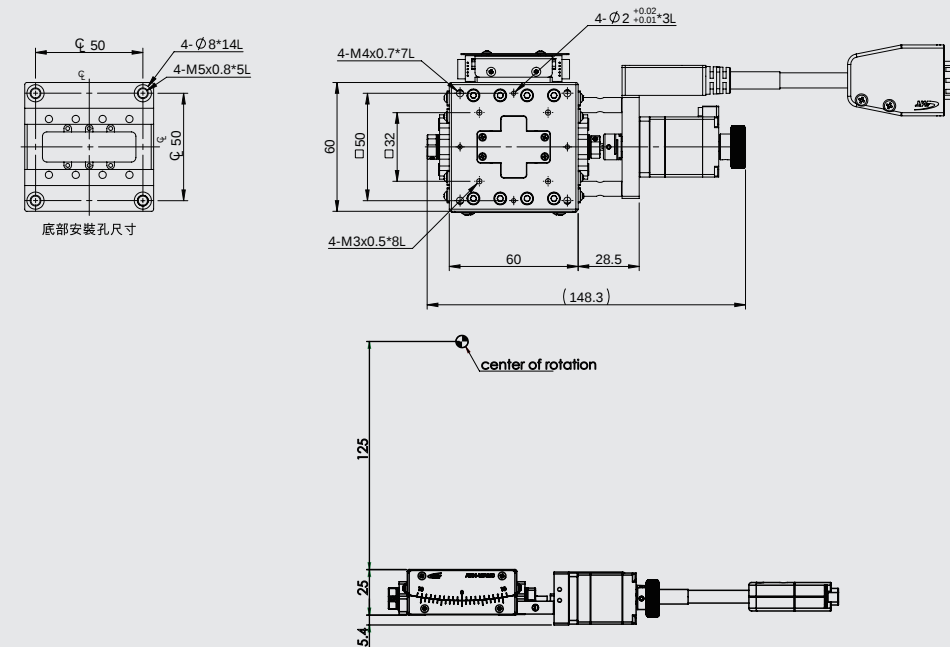
AXG6-125VMC-2OPR



◎產品相片接頭型式為HRS。

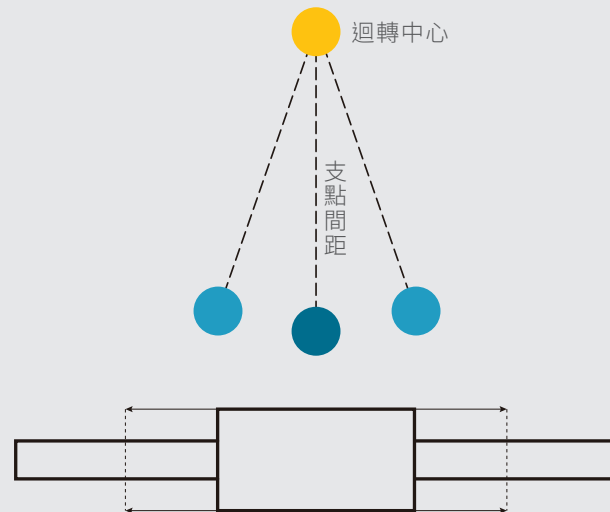
*產品照片僅供參考，實際外觀請依尺寸圖為主。

AXG6-125VMC-2OPR



AXG-VMC-2OP 支點間距

移動角度(°)= $\arcsin$ (輸入脈衝/支點間距)/分割數



五相步進馬達分割數：
全步進**500**分割；半步進**1000**分割

支點間距：
迴轉中心與軸承間的距離

型號	支點間距
AXG6-75VMC-2OP	80.9 mm
AXG6-100VMC-2OP	105.9 mm
AXG6-125VMC-2OP	130.9 mm



計算公式：

螺桿進給距離： $L' = R \times \sin\theta$

R = 支點間距

台面迴轉角度： $\theta = \sin^{-1} \left(\frac{L'}{R} \right)$

θ = 台面迴轉角度

L' = 螺桿進給距離

代號	型號	AXG6-75VMC	AXG6-100VMC	AXG6-125VMC
	R	80.9	105.9	130.9
	θ	12°	10°	8°

例：AXG6-75VMC 台面迴轉角度計算

$$\theta = \sin^{-1} \left(\frac{1}{80.9} \right) = 0.708^\circ$$

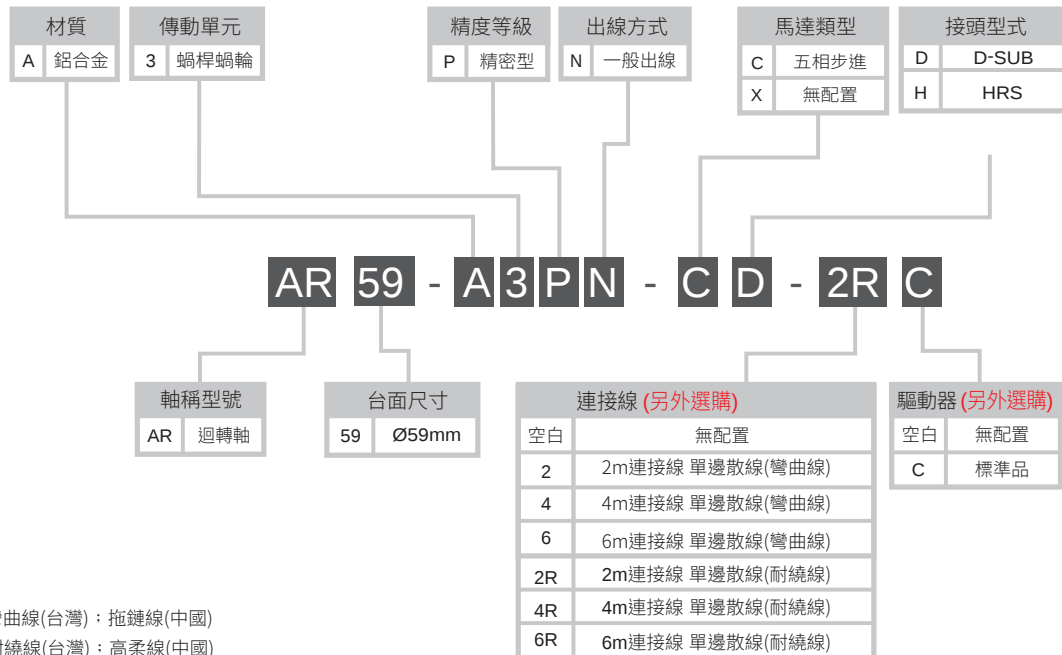
例：AXG6-75VMC 螺桿進給距離計算

$$L' = 80.9 \times \sin (0.708^\circ) = 1$$

註：實際數值會因為三角函數換算有細微誤差。

型號說明

AR59



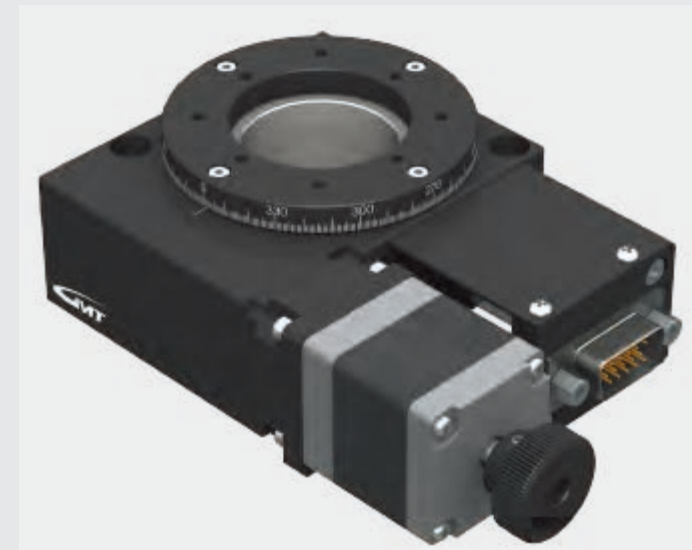
型 號		AR59-A3PN-CD
機 械 規 格	台面尺寸	Ø59
	移動行程	360°
	傳動方式	蝸桿&蝸輪 (減速比1 / 180)
	軌 道	組合式深溝滾珠軸承
	滑台材質 / 表面處理	鋁合金 / 黑色陽極處理
	本體重量	0.62 Kg
	聯軸器	FAMMS12-5*6
	精度等級	P: 精密型
精 度 規 格	出線方向	N: 一般出線
	解析度 (脈衝)	0.004° (Full) / 0.002° (Half)
	最高速度 (全步級)	20 deg / sec
	單向定位精度	0.05°
	反復定位精度	±0.01°
	荷重 (水平安裝)	3 Kg
	空 轉	0.05°
	平 行 度	30 µm
電 氣 規 格	運動同心度	30 µm
	運動平行度	20 µm
	馬 達 類型 / 出軸型式	5相步進 / □28 雙出軸
	廠 牌 / 型號	山洋 SANYO / SH5281-7211
	驅動器 廠牌 / 型號	GTR515B
	接 頭 滑台側接頭	15Pin公端連接器D-SUB / 12Pin公端連接器HRS
	控制 器側接頭	15Pin母端連接器D-SUB / 12Pin母端連接器HRS (另外選購)
	感 行程原點感測器	光電感測器 GMT-sensor
	測 行程極限感測器	N/A
	馬達接近原點感測器	N/A
器	電 源 電 壓	24V±10%
	控 制 輸 出	NPN 開放式集電極輸出24V 8mA 以下
	輸 出 控 制	檢測 (感應時): 輸出電晶體OFF (非導通)

◎一般出線為標準出線, 不分左、右出線。
◎產品標準接頭型式為D-SUB、HRS。

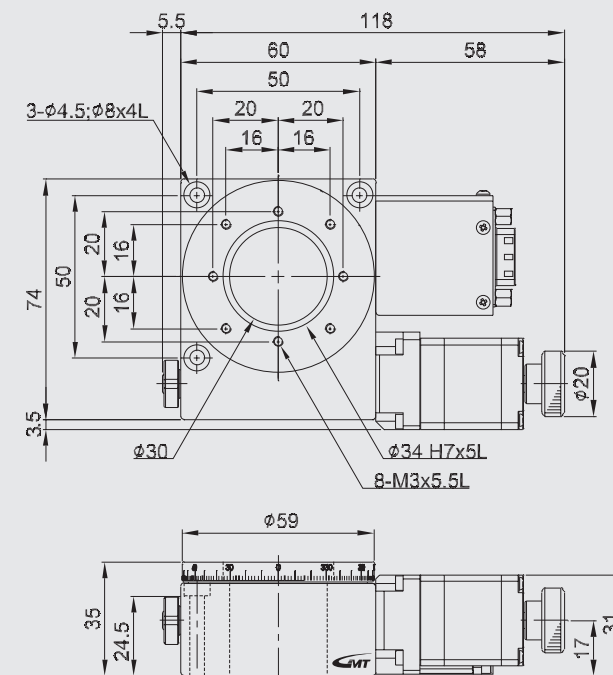
θ 軸



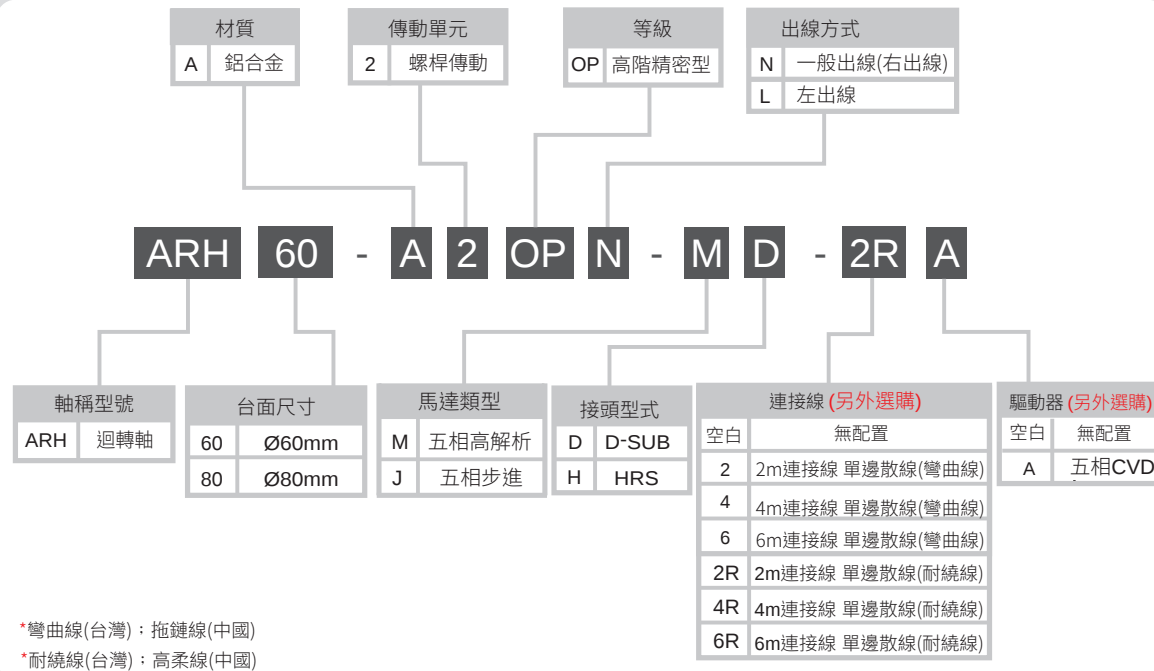
AR59-A



AR59-A



型號說明

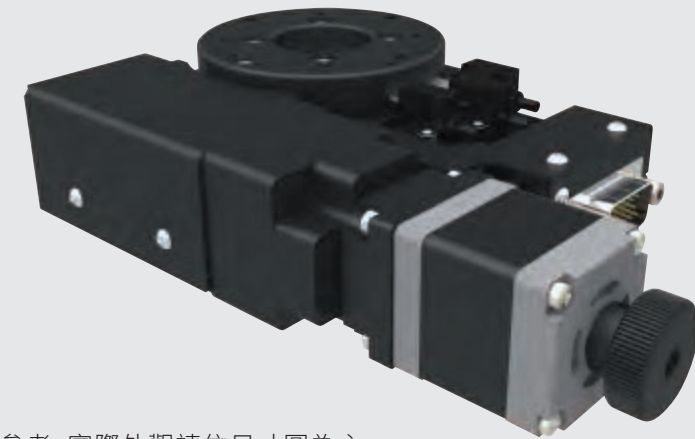


型 號				ARH60-A2OPN	
機 械 規 格	台面尺寸			Ø60 mm	
	移動行程			±7.5°	
	傳動方式			螺桿傳動	
	軌道			深溝滾珠軸承	
	滑台材質 / 表面處理			鋁合金 / 黑色陽極處理	
	精度等級			OP: 高階精密型	
	出線方向			N: 一般出線(右出線), L: 左出線	
精 度 規 格	註1: 解析度(脈衝)	Full	M	0.00105° (Full) / 0.00055° (Half)	
		Half	J	0.0021° (Full) / 0.0011° (Half)	
	最高速度(全步級)			10.5° / sec	
	單向定位精度			0.03°	
	反復定位精度			±0.003°	
	荷重(水平安裝)			8 Kg	
	空轉			<0.003°	
	力矩剛性			0.32("N-cm)	
	平行度			30 µm	
	運動同心度			30 µm	
運動平行度			10 µm		
電 氣 規 格	馬達	類型 / 出軸型式		M：五相步進高解析馬達 / □28雙出軸	J：五相步進馬達 / □28雙出軸
		廠牌 / 型號		M：東方馬達 / PKP523MN07B	J：東方馬達 / PKP523N12B
	驅動器廠牌 / 型號			東方/五項CVD系列(另外選購)	
	接頭	滑台側接頭		15Pin公端連接器D-SUB	12Pin公端連接器HRS
		控制器側接頭		15Pin母端連接器D-SUB(另外選購)	12Pin母端連接器HRS(另外選購)
	感測器	電源電壓		24V±10%	
		輸出控制		NPN 開放式集電極輸出24V 8mA 以下 檢測(感應時): 輸出電晶體OFF (非導通)	

◎註1：若更換高解析馬達數值則減半。
◎註2：另有光學尺規格請洽業務同仁。

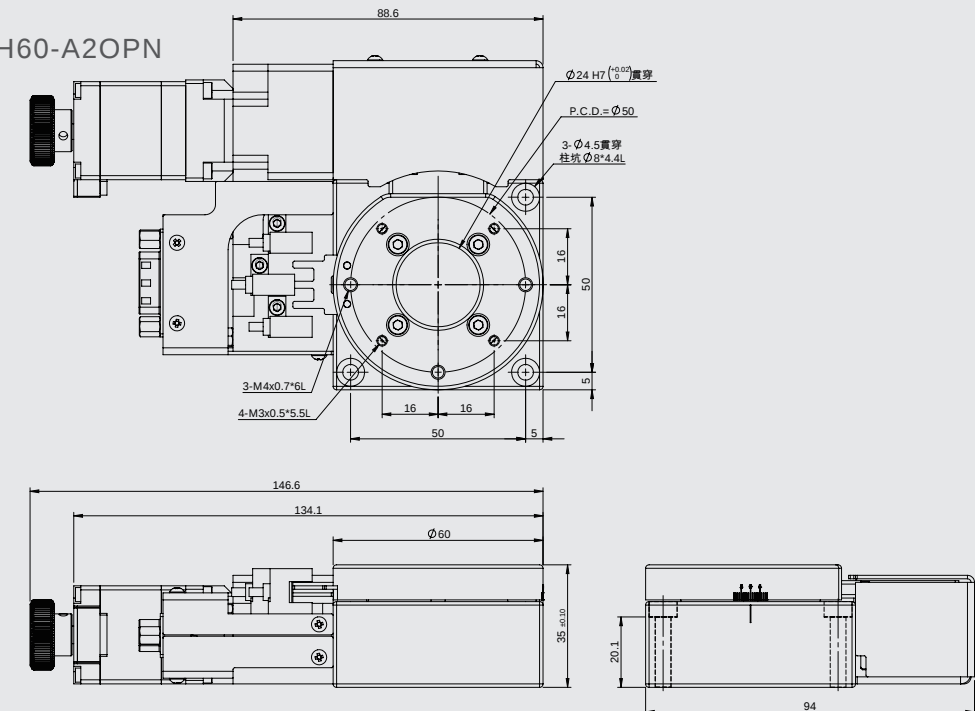
θ 軸

ARH60-A2OPN



*產品照片僅供參考，實際外觀請依尺寸圖為主。

ARH60-A2OPN



型號說明

ARH80

材質

A 鋁合金

傳動單元

2 螺桿傳動

等級

OP 高階精密型

出線方式

N 一般出線(右出線)
L 左出線

ARH 80 - A 2 OP N - M D - 2R A

軸稱型號

ARH 迴轉軸

台面尺寸

40 Ø40mm
60 Ø60mm
80 Ø80mm

馬達類型

M 五相高解析
J 五相步進

接頭型式

D D-SUB
H HRS

連接線 (另外選購)

空白 無配置
2 2m連接線 單邊散線(彎曲線)
4 4m連接線 單邊散線(彎曲線)
6 6m連接線 單邊散線(彎曲線)
2R 2m連接線 單邊散線(耐繞線)
4R 4m連接線 單邊散線(耐繞線)
6R 6m連接線 單邊散線(耐繞線)

驅動器 (另外選購)

空白 無配置
A 五相CVD

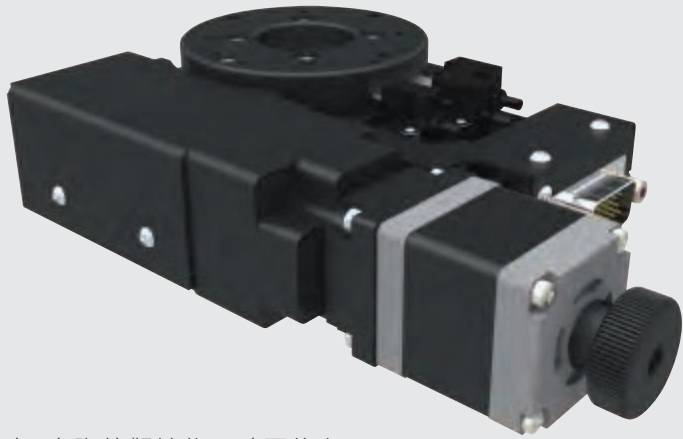
*彎曲線(台灣)：拖鏈線(中國)

*耐繞線(台灣)：高柔線(中國)

型 號		ARH80-A2OPN	
機 械 規 格	台面尺寸	Ø80 mm	
	移動行程	±10°	
	傳動方式	螺桿傳動	
	軌道	深溝滾珠軸承	
	滑台材質 / 表面處理	鋁合金 / 黑色陽極處理	
	精度等級	OP:高階精密型	
	出線方向	N:一般出線(右出線), L:左出線	
精 度 規 格	註1解析度(脈衝) Full/Half	M	0.0009° (Full) / 0.00045° (Half)
		J	0.0018° (Full) / 0.0009° (Half)
	最高速度(全步級)	11° / sec	
	單向定位精度	0.03°	
	反復定位精度	±0.003°	
	荷重(水平安裝)	10 Kgf	
	空轉	<0.003°	
	力矩剛性	0.25(N·m-cm)	
	平行度	30 µm	
	運動同心度	30 µm	
電 氣 規 格	馬達	類型 / 出軸型式	M：五相步進高解析馬達 / □28雙出軸
		廠牌 / 型號	M：東方馬達 / PKP525MN07B
		驅動器 廠牌 / 型號	東方/五項CVD系列(另外選購)
	接頭	滑台側接頭	15Pin公端連接器D-SUB
		控制側接頭	15Pin母端連接器D-SUB(另外選購)
	感測器	電源電壓	24V±10%
		控制輸出	NPN 開放式集電極輸出24V 8mA 以下
		輸出控制	檢測 (感應時)：輸出電晶體OFF (非導通)

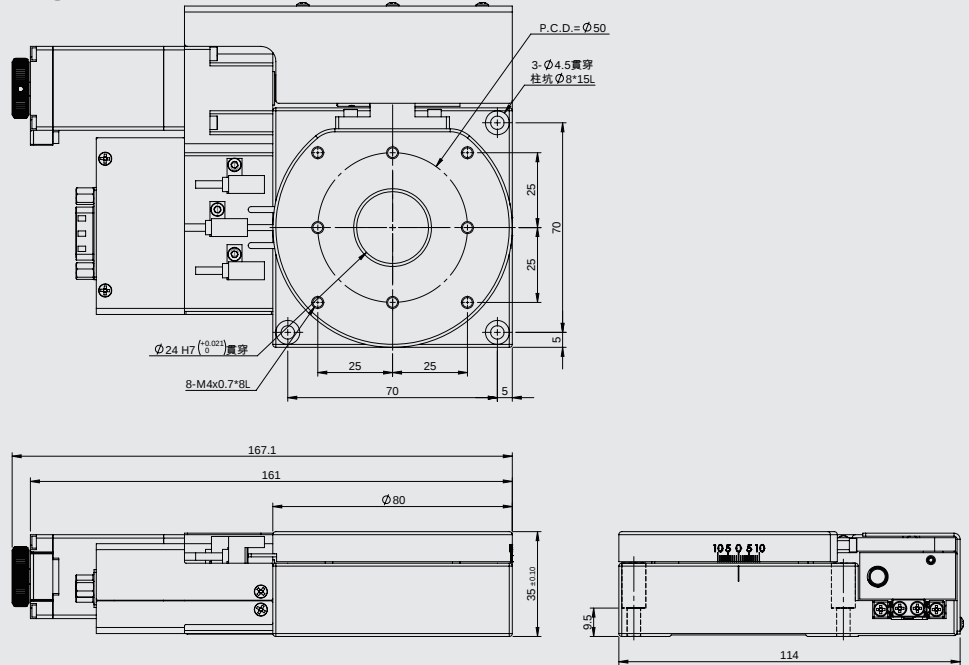
◎註1：若更換高解析馬達數值則減半。
◎註2：另有光學尺規格請洽業務同仁。

ARH80-A2OPN



*產品照片僅供參考，實際外觀請依尺寸圖為主。

ARH80-A2OPN



型號說明

AZ7010

材質

S 不銹鋼
A 鋁合金

傳動單元

6 滾珠螺桿
+斜楔

精度等級

OP 高階精密型

出線方式

R 右出線
L 左出線

馬達類型

M 五相高解析
J 五相步進

接頭型式

D D-SUB
H HRS

AZ7010 - A6OPR - MD - 2RA

軸稱型號

AZ Z軸

台面尺寸 / 移動行程

7010 70*70mm / 10mm

連接線 (另外選購)

空白 無配置
2 2m連接線 單邊散線(彎曲線)
4 4m連接線 單邊散線(彎曲線)
6 6m連接線 單邊散線(彎曲線)
2R 2m連接線 單邊散線(耐繞線)
4R 4m連接線 單邊散線(耐繞線)
6R 6m連接線 單邊散線(耐繞線)

驅動器 (另外選購)

空白 無配置
A 五相CVD

*彎曲線(台灣)：拖鏈線(中國)

*耐繞線(台灣)：高柔線(中國)

*需求不鏽鋼材質(S)：請洽業務

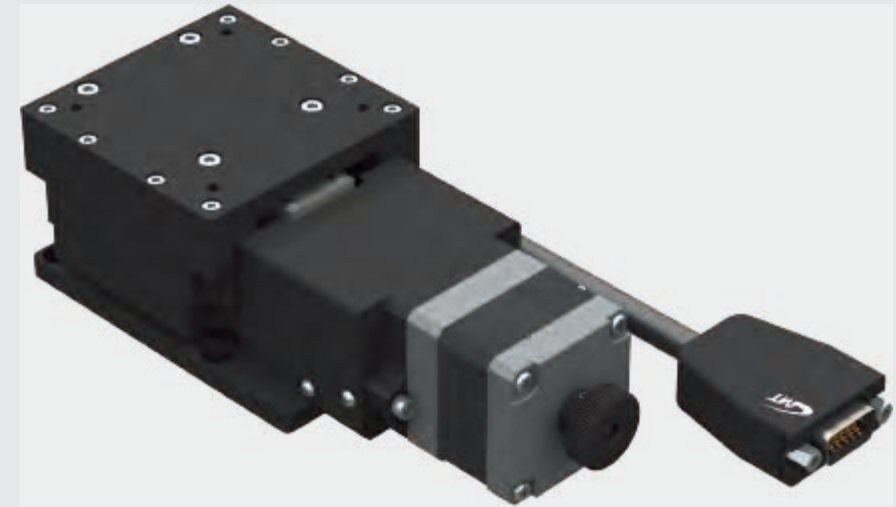
型號		AZ7010-A6OPR	
機械規格	台面尺寸	70X70 mm	
	移動行程(mm)	10mm	
	傳動方式	滾珠螺桿傳動Ø8，導程1mm	
	軌道	交叉滾柱導引式	
	滑台材質 / 表面處理	鋁合金 / 黑色陽極處理	
	精度等級	OP:高階精密型	
	出線方向	R：右出線(標準庫存) / L：左出線	
精度規格	解析度(脈衝)	Full	M J
		0.25 µm(Full) / 0.125 µm (Half)	
		0.5 µm(Full) / 0.25 µm (Half)	
	最高速度(全步級)	5mm / sec	
	單向定位精度	5 µm	
	反復定位精度	±0.5 µm	
	荷重(水平安裝)	8 Kg	
	空轉	1 µm	
	力矩剛性	仰俯0.15/橫擺0.05/側傾0.12(°/N-cm)	
	平行度	20 µm	
	運動真直度	5 µm	
電氣規格	馬達	類型 / 出軸型式	M：五相步進高解析馬達 / □42雙出軸 J：五相步進馬達 / □42雙出軸
		廠牌 / 型號	M：東方馬達 / PKP544MN18B J：東方馬達 / PKP544N18B
	驅動器	廠牌 / 型號	東方 / 五相CVD系列(另外選購)
	接頭	滑台側接頭	15Pin公端連接器D-SUB 12Pin公端連接器HRS
		控制器側接頭	15Pin母端連接器D-SUB(另外選購) 12Pin母端連接器HRS(另外選購)
	感測器	電源電壓	24V±10%
		控制輸出	NPN 開放式集電極輸出24V 8mA 以下
		輸出控制	檢測 (感應時)：輸出電晶體OFF (非導通)

◎註1：若更換高解析馬達數值則減半。
◎註2：另有光學尺規格請洽業務同仁。
◎註3：接頭的出線長度約26CM。

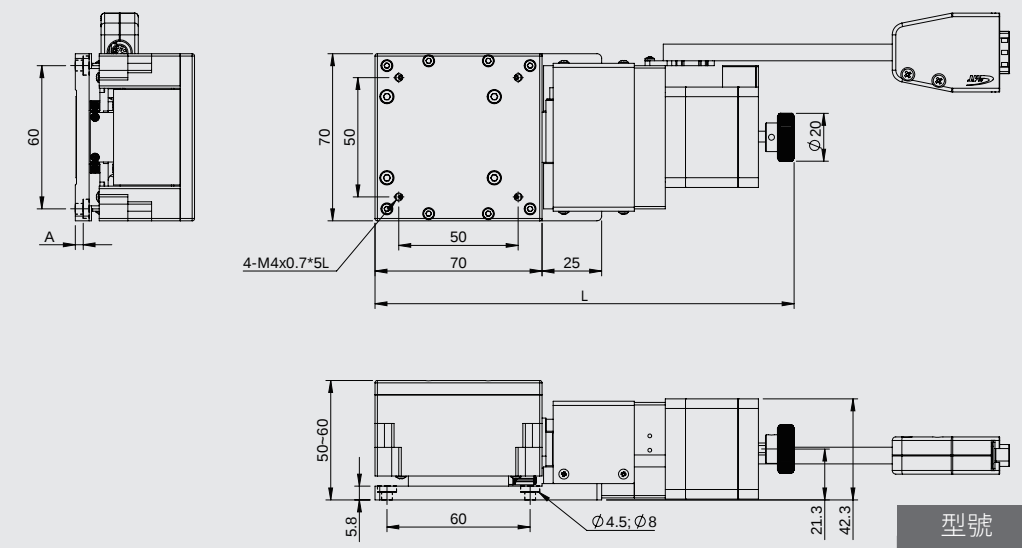
Z 軸



AZ7010-A6OPR



AZ7010-A6OPR



型號	A	L
AZ7010-A60P	1.8	190
AZ7010-S60P	3.3	175.7

型號說明

AZ7020

材質

S 不銹鋼
A 鋁合金

傳動單元

6 滾珠螺桿
+斜楔

精度等級

OP 高階精密型

出線方式

R 右出線
L 左出線

馬達類型

M 五相高解析
J 五相步進

接頭型式

D D-SUB
H HRS

AZ7020 - A6OPR - MD - 2RA

軸稱型號

AZ Z軸

台面尺寸 / 移動行程

7010 70*70mm / 20mm

連接線 (另外選購)

空白 無配置
2 2m連接線 單邊散線(彎曲線)
4 4m連接線 單邊散線(彎曲線)
6 6m連接線 單邊散線(彎曲線)
2R 2m連接線 單邊散線(耐繞線)
4R 4m連接線 單邊散線(耐繞線)
6R 6m連接線 單邊散線(耐繞線)

驅動器 (另外選購)

空白 無配置
A 五相CVD

*彎曲線(台灣)：拖鏈線(中國)

*耐繞線(台灣)：高柔線(中國)

*需求不銹鋼材質(S)：請洽業務

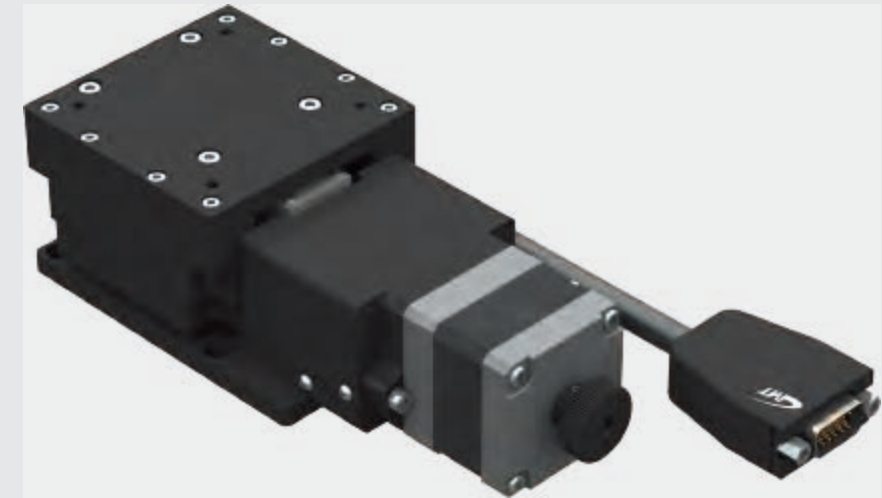
型 號		AZ7020-A6OPR	
機械規格	台面尺寸	70X70 mm	
	移動行程(mm)	20mm	
	傳動方式	滾珠螺桿傳動Ø8，導程1mm	
	軌道	交叉滾柱導引式	
	滑台材質 / 表面處理	鋁合金 / 黑色陽極處理	
	精度等級	OP:高階精密型	
精度規格	出線方向	R：右出線(標準庫存) / L：左出線	
	註1 解析度(脈衝)	Full	M 0.25 µm(Full) / 0.125 µm (Half) J 0.5 µm(Full) / 0.25 µm (Half)
	最高速度(全步級)	5mm / sec	
	單向定位精度	5 µm	
	反復定位精度	±0.5 µm	
	荷重(水平安裝)	8 Kg	
	空轉	1 µm	
	力矩剛性	仰俯0.15/橫擺0.05/側傾0.12(°/N-cm)	
	平行度	20 µm	
	運動真直度	5 µm	
	運動平行度	25 µm	
電氣規格	馬達	類型 / 出軸型式	M：五相步進高解析馬達 / □42雙出軸 J：五相步進馬達 / □42雙出軸
		廠牌 / 型號	M：東方馬達 / PKP544MN18B J：東方馬達 / PKP544N18B
		驅動器 廠牌 / 型號	東方 / 五相CVD系列(另外選購)
	接頭	滑台側接頭	15Pin公端連接器D-SUB
		控制器側接頭	15Pin母端連接器D-SUB(另外選購)
	感測器	電源電壓	24V±10%
		控制輸出	NPN 開放式集電極輸出24V 8mA 以下
		輸出控制	檢測 (感應時)：輸出電晶體OFF (非導通)

◎註1：若更換高解析馬達數值則減半。
◎註2：另有光學尺規格請洽業務同仁。
◎註3：接頭的出線長度約26CM。

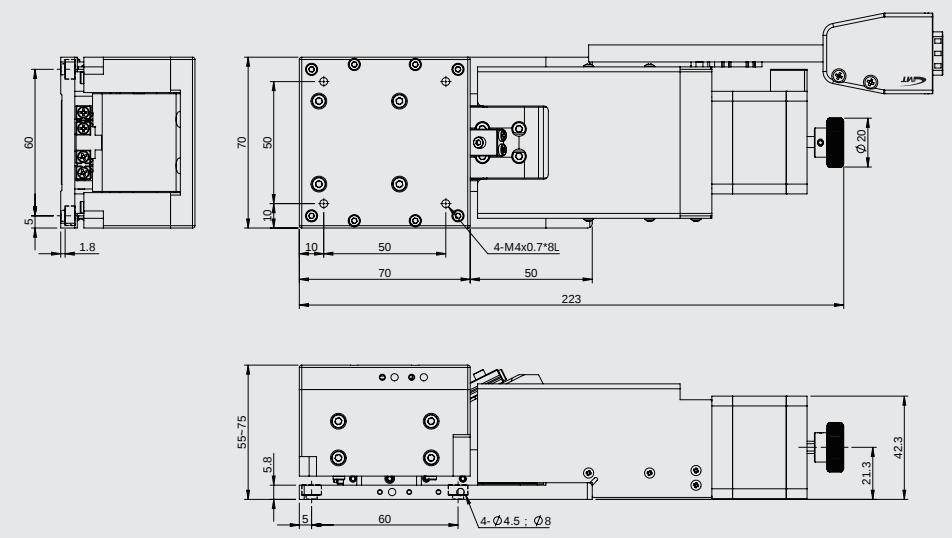
Z 軸



AZ7020-A6OPR-MD

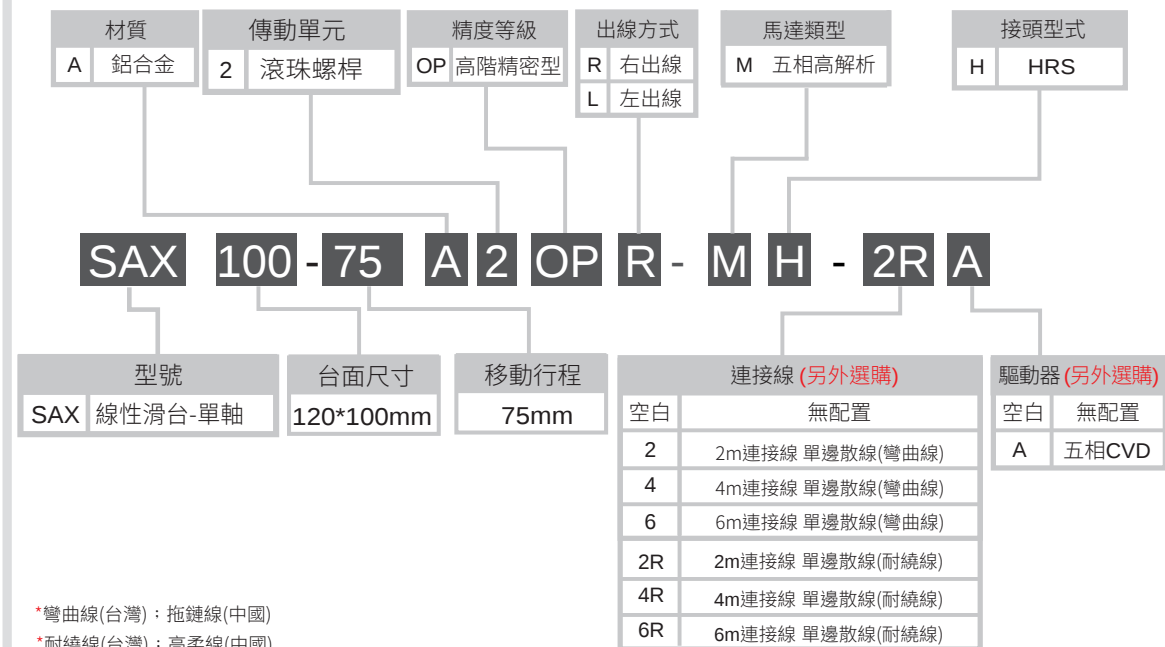


AZ7020-A6OPR-MD



型號說明

SAX100

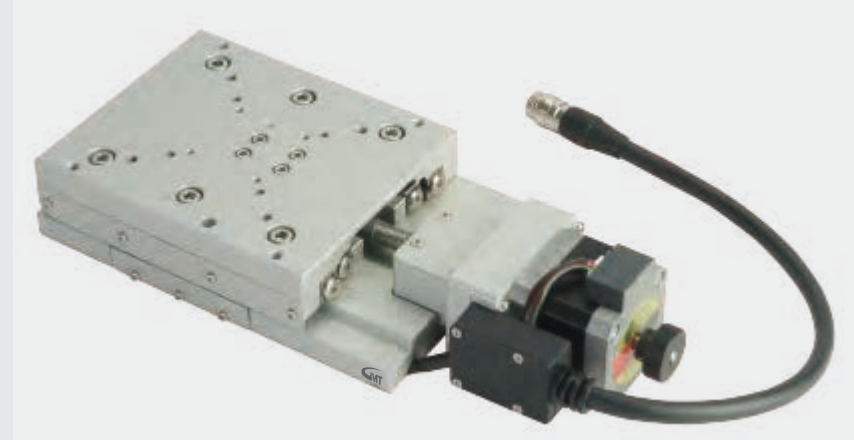


型 號		SAX100-75-A2OPR	SAX100-75-A2OPL
機 械 規 格	台面尺寸	120X100 mm	
	移動行程	±37.5 mm	
	傳動方式	滾珠螺桿Ø8，導程1mm	
	軌 道	精密交叉滾子導軌	
	滑台材質/表面處理	鋁合金 / 陽極霧本	
	本體重量	2Kg	
	聯軸器	FAMMS12-5*5	
	精度等級	OP:高階精密型	
精 度 規 格	出線方向	R：右出線 (標準庫存) / L：左出線	
	解析度 (脈衝)	1 µm (Full) / 0.5 µm (Half)	
	最高速度 (全步級)	20 mm / sec	
	單向定位精度	10 µm	
	反復定位精度	±0.3 µm	
	荷重 (水平安裝)	30 Kg	
	空 轉	≤1 µm	
	力矩剛性	0.017(N·m/cm)	
	仰俯/橫擺	25°/20°	
	平行度	20 µm	
	運動真直度	3 µm	
	運動平行度	10 µm	
電 氣 規 格	馬 達 類型/出軸型式	5相步進高解析馬達 / □42 雙出軸	
	廠牌 / 型號	東方馬達 / PKP544MN18B	
	驅動器 廠牌 / 型號	東方 CVD518-K	
	接頭型式	12Pin公端連接器HRS	

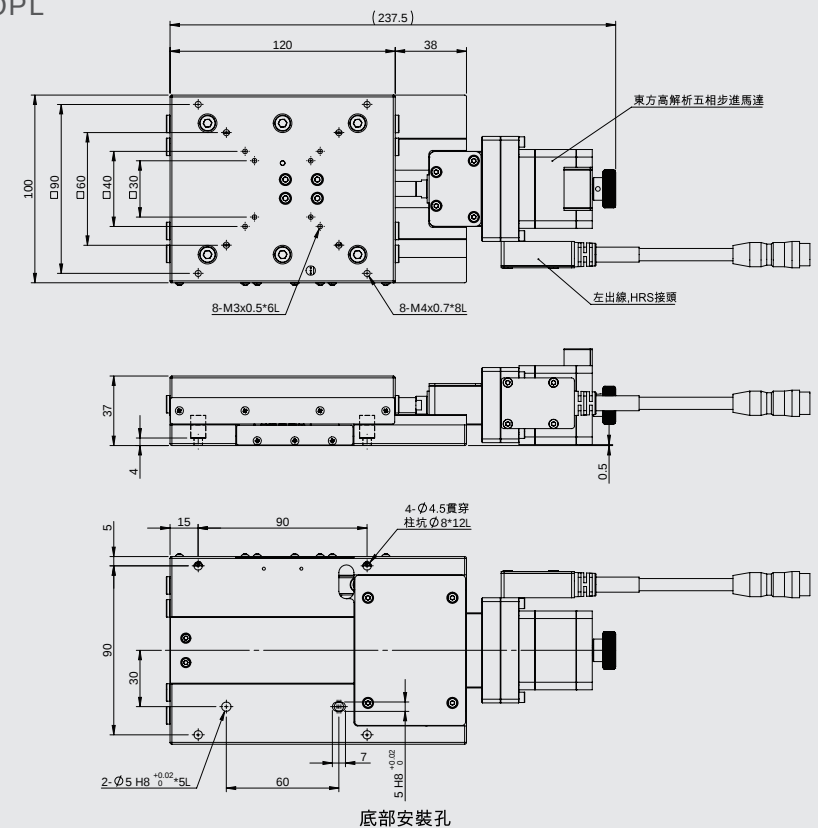
Z 軸



SAX100-75-A2OPL



SAX100-75-A2OPL



型號說明

GXA100

材質	傳動單元	精度等級	出線方式	馬達類型	接頭型式
A 鋁合金	2 滾珠螺桿	OP 高階精密型	R 右出線 L 左出線	M 五相高解析	H HRS

GXA 100 - 100 A 2 OP R - M H - 2R A

型號	本體寬度	移動行程	連接線 (另外選購)	驅動器 (另外選購)
GXA 線性滑台-單軸	100mm	100mm	空白 無配置	空白 無配置
			2 2m連接線 單邊散線(彎曲線)	A 五相CVD
			4 4m連接線 單邊散線(彎曲線)	
			6 6m連接線 單邊散線(彎曲線)	
			2R 2m連接線 單邊散線(耐繞線)	
			4R 4m連接線 單邊散線(耐繞線)	
			6R 6m連接線 單邊散線(耐繞線)	

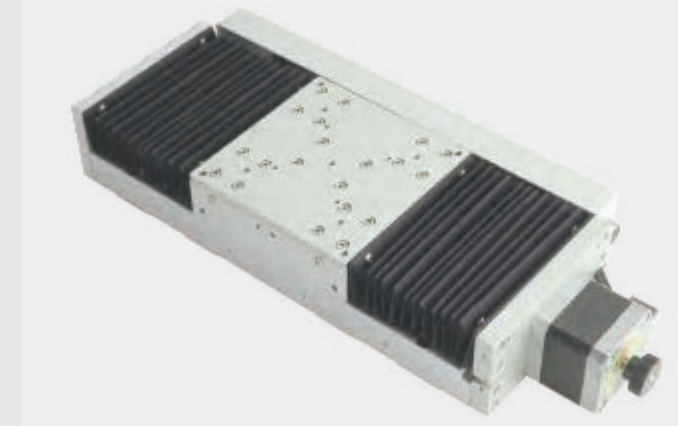
*彎曲線(台灣)：拖鏈線(中國)
*耐繞線(台灣)：高柔線(中國)

型號	GXA100-100-A2OPR	GXA100-100-A2OPL
機械規格	100X100 mm ±50 mm 滾珠螺桿Ø8，導程2.0mm 精密微型軌道 鋁合金 / 陽極霧本 3.5Kg FACCS21-5*5 OP:高階精密型 R:右出線 (標準庫存) / L:左出線	
精度規格	2 µm (Full) / 1 µm (Half) 20 mm / sec 8 µm ±0.5 µm 20 Kgf 0.5 µm 0.04°/N · cm 25°/20" 20µm 3µm 15µm -	
電氣規格	5相步進高解析馬達 / □42 雙出軸 東方馬達 / PKP544MN18B 東方 CVD518-K 12Pin公端連接器HRS	

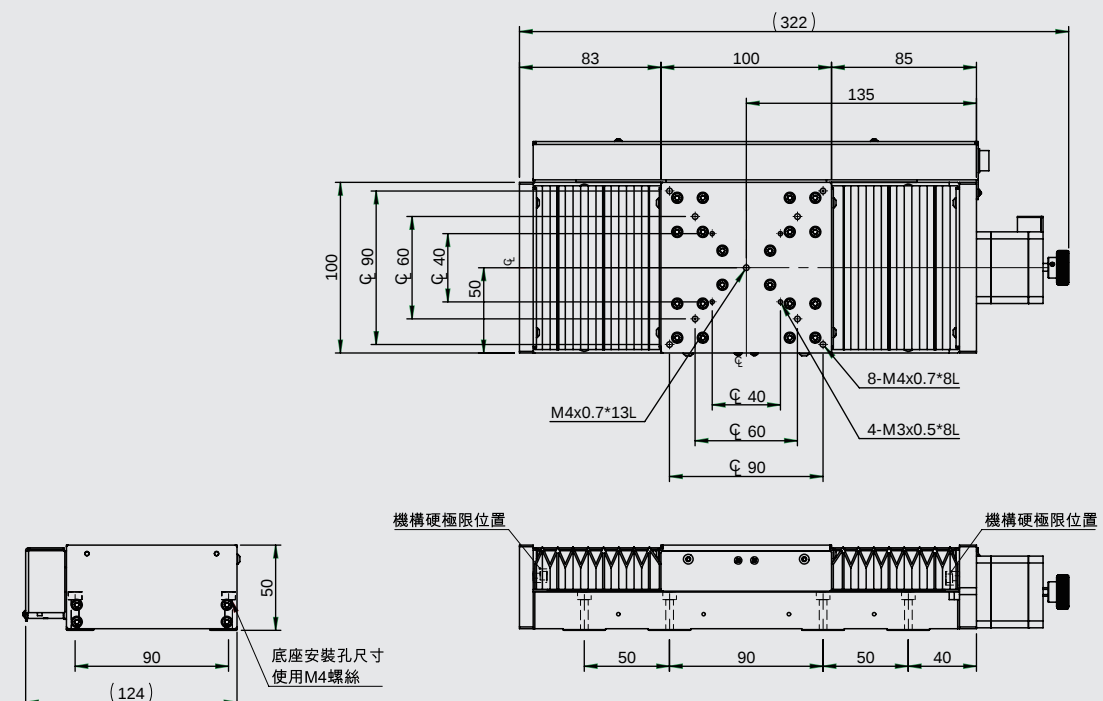
Z 軸



GXA100-100-A2OPR



GXA100-100-A2OPR



型號說明

GYA100

材質	傳動單元	精度等級	出線方式	馬達類型	接頭型式
A 鋁合金	2 滾珠螺桿	OP 高階精密型	R 右出線 L 左出線	M 五相高解析	H HRS

GYA 100 - 100 A 2 OP R - M H - 2R A

型號	本體寬度	移動行程	連接線 (另外選購)	驅動器 (另外選購)
GYA 線性滑台-雙軸	100mm	100mm	空白 無配置	空白 無配置
			2 2m連接線 單邊散線(彎曲線)	A 五相CVD
			4 4m連接線 單邊散線(彎曲線)	
			6 6m連接線 單邊散線(彎曲線)	
			2R 2m連接線 單邊散線(耐繞線)	
			4R 4m連接線 單邊散線(耐繞線)	
			6R 6m連接線 單邊散線(耐繞線)	

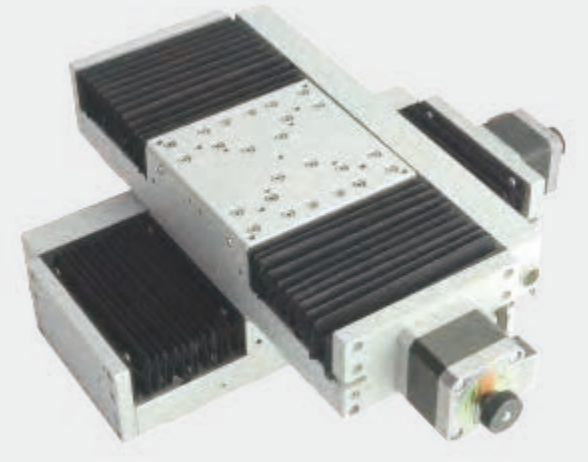
*彎曲線(台灣)：拖鏈線(中國)
*耐繞線(台灣)：高柔線(中國)

型號	GYA100-100-A2OPR	GYA100-100-A2OPL
機械規格	100X100 mm ±50 mm 滾珠螺桿Ø8，導程2.0mm 精密微型軌道 鋁合金 / 陽極霧本 3.5Kg FACCS21-5*5 OP:高階精密型 R:右出線(標準庫存)/L:左出線	
精度規格	2 µm (Full) / 1 µm (Half) 20 mm / sec 8 µm ±0.5 µm 16Kgf 0.5 µm 0.08"/N · cm 25°/20" 30µm 3µm 25µm 10µm	
電氣規格	5相步進高解析馬達 / □42 雙出軸 東方馬達 / PKP544MN18B 東方 CVD518-K 12Pin公端連接器HRS	

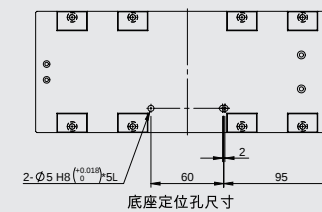
Z 軸



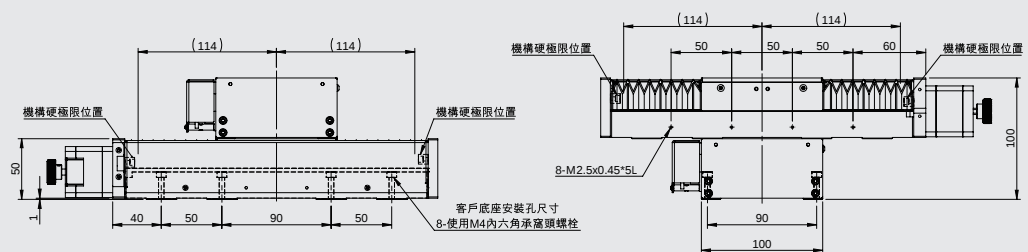
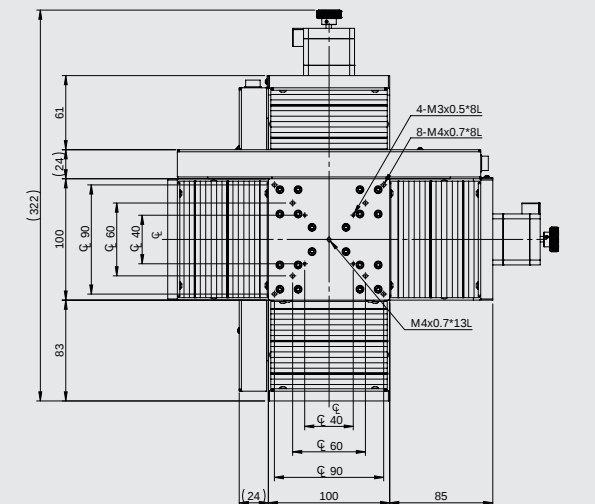
GYA100-100-A2OPR



GYA100-100-A2OPR

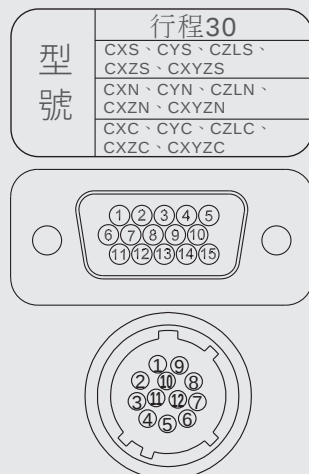


底座定位孔尺寸

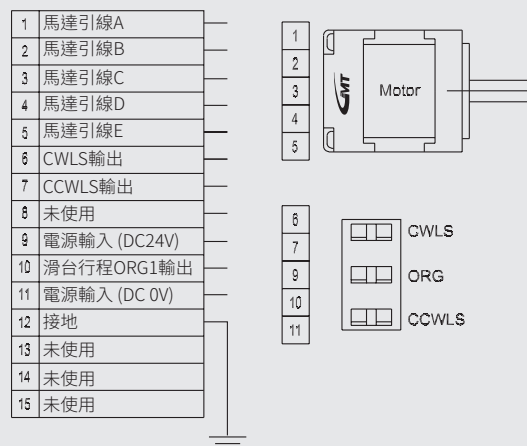


電氣規格

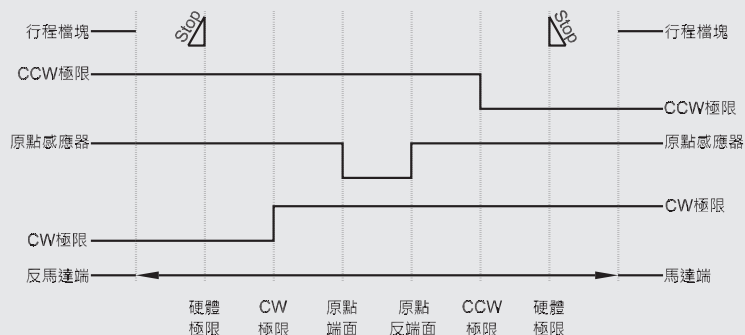
公端接頭 Pin 腳排列定義圖



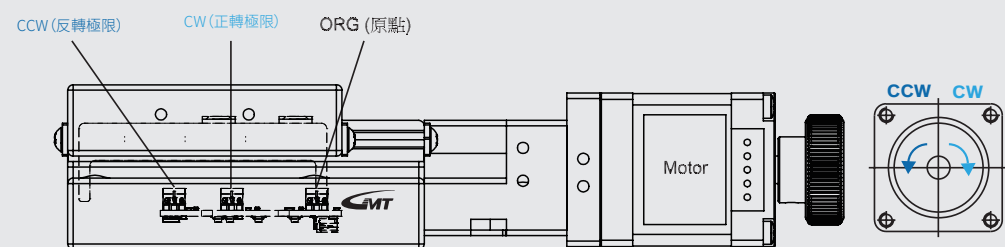
配線定義圖



時序圖

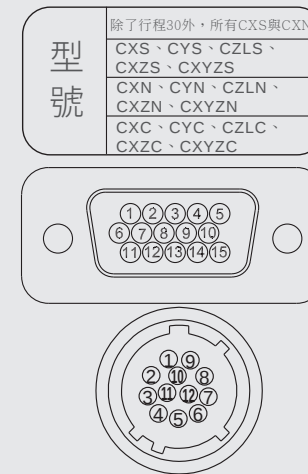


滑台感測器位置圖

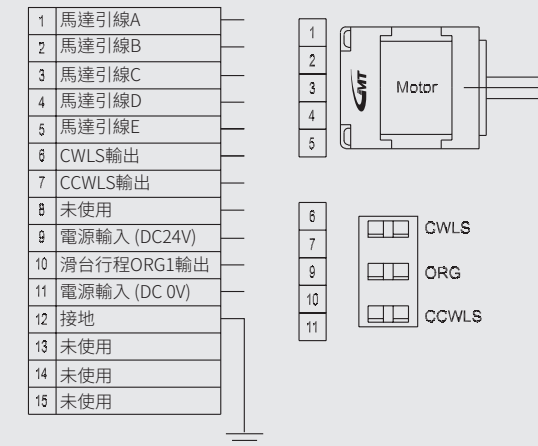


電氣規格

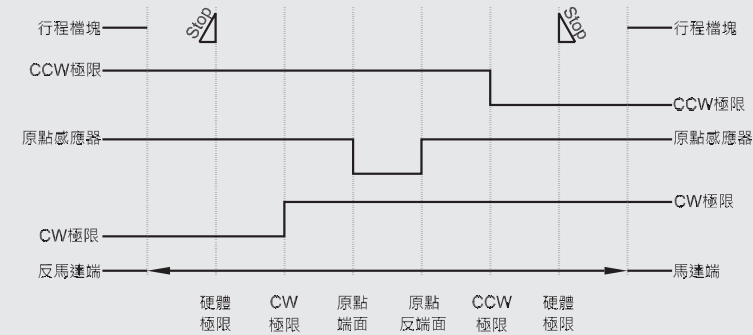
公端接頭 Pin 腳排列定義圖



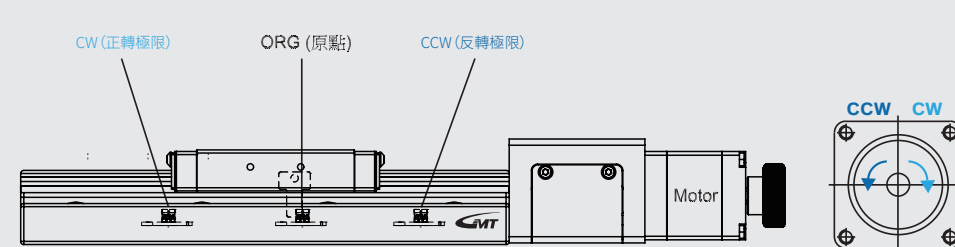
配線定義圖



時序圖

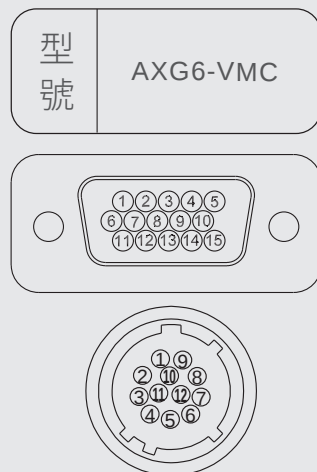


滑台感測器位置圖

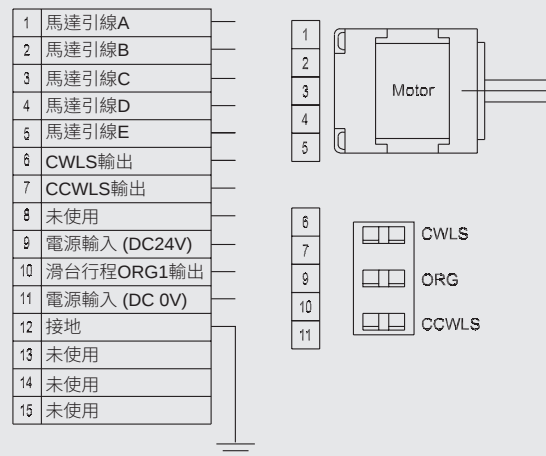


電氣規格

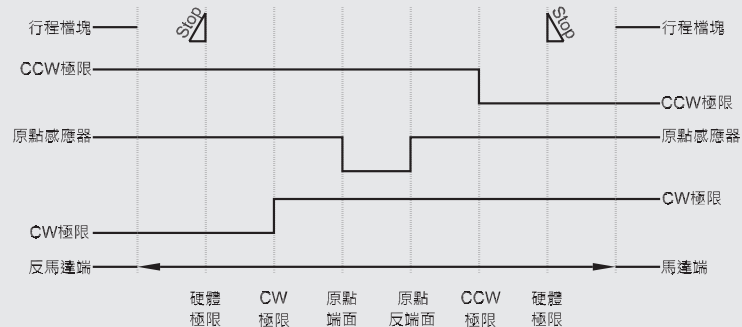
公端接頭 Pin 腳排列定義圖



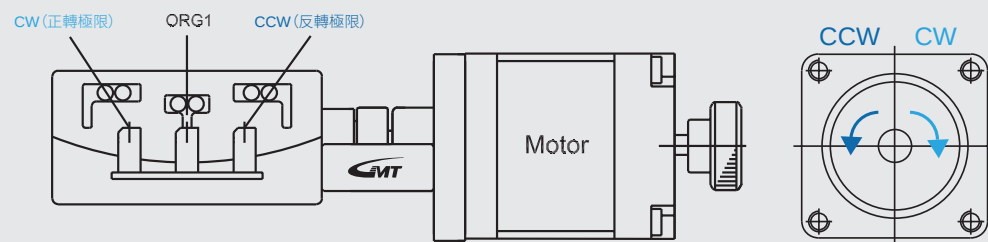
配線定義圖



時序圖

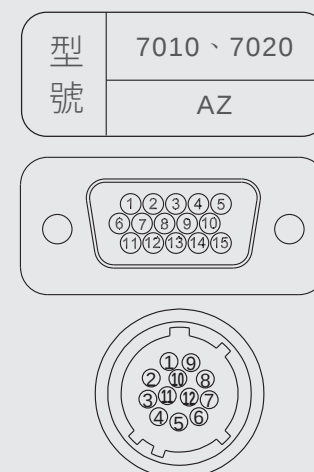


滑台感測器位置圖

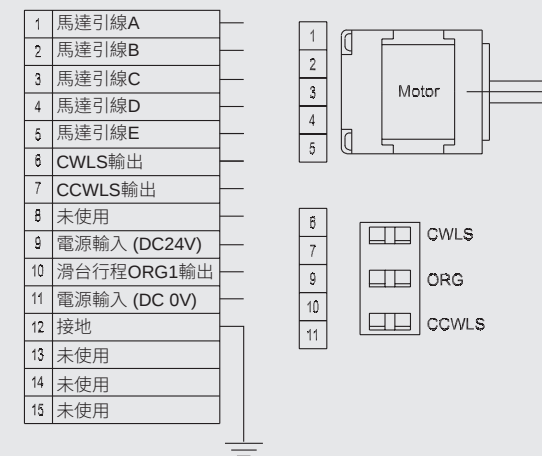


電氣規格

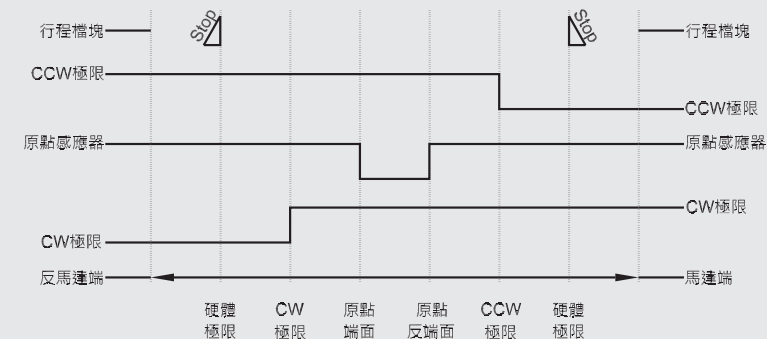
公端接頭 Pin 腳排列定義圖



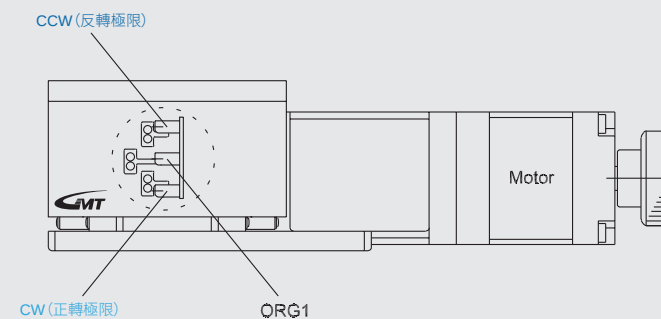
配線定義圖



時序圖

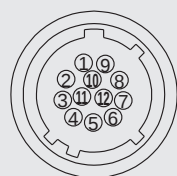
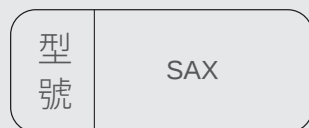


滑台感測器位置圖

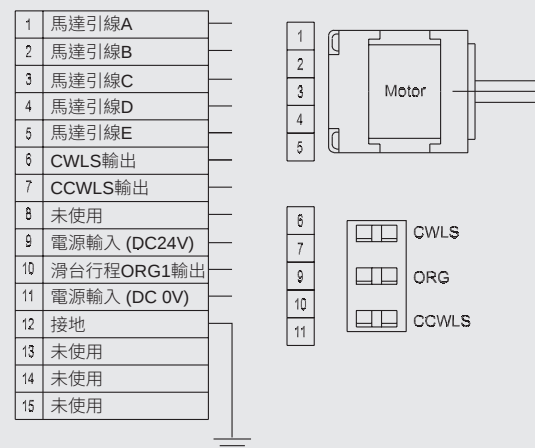


電氣規格

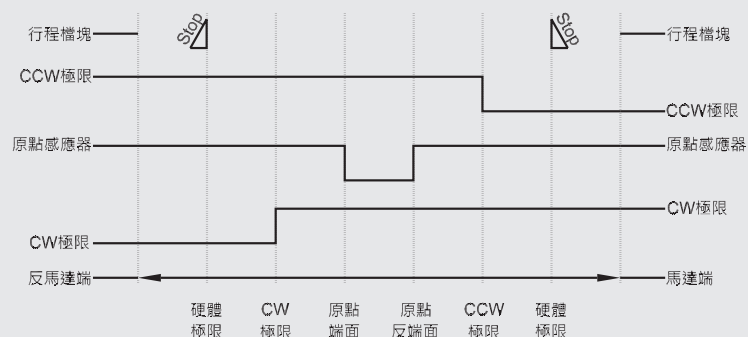
公端接頭 Pin 腳排列定義圖



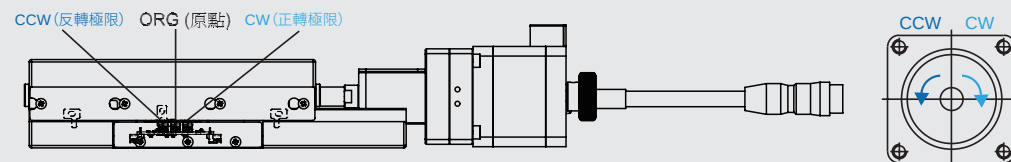
配線定義圖



時序圖

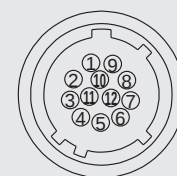


滑台感測器位置圖

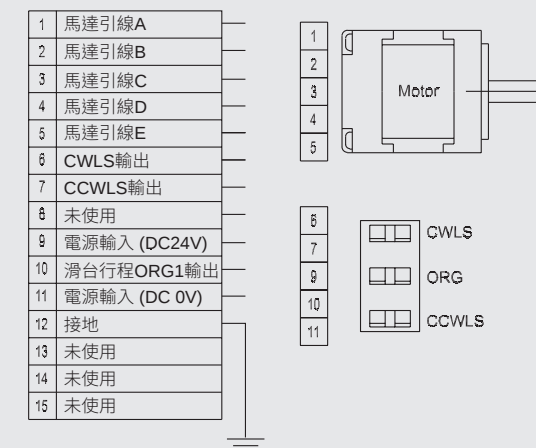


電氣規格

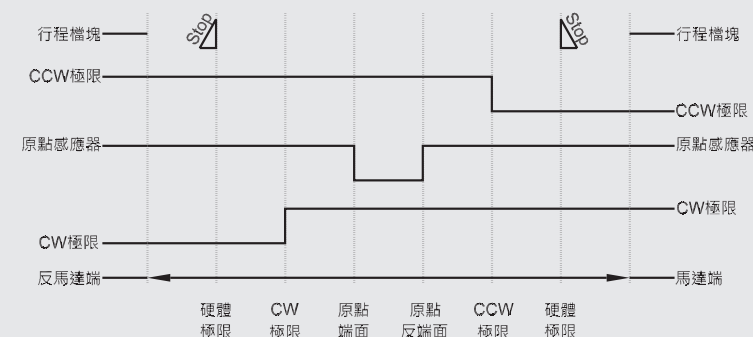
公端接頭 Pin 腳排列定義圖



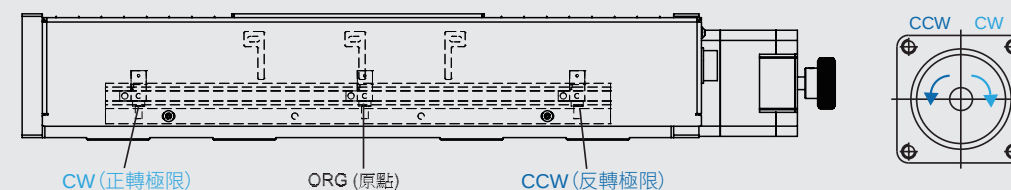
配線定義圖



時序圖

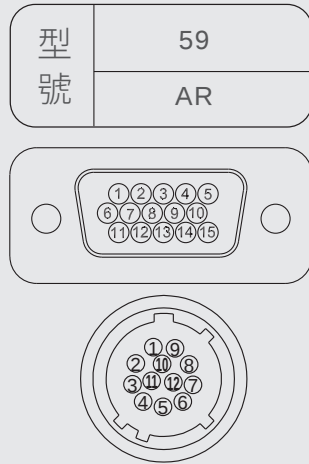


滑台感測器位置圖

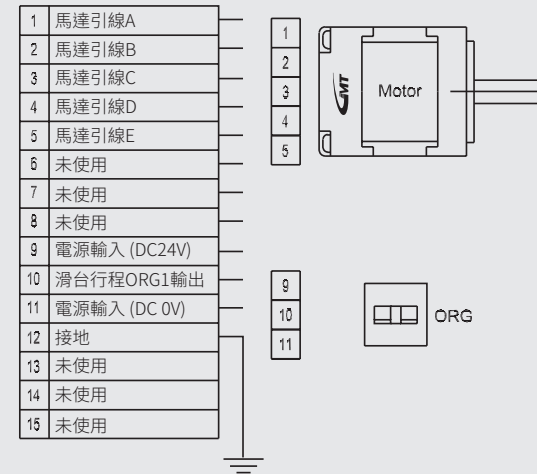


電氣規格

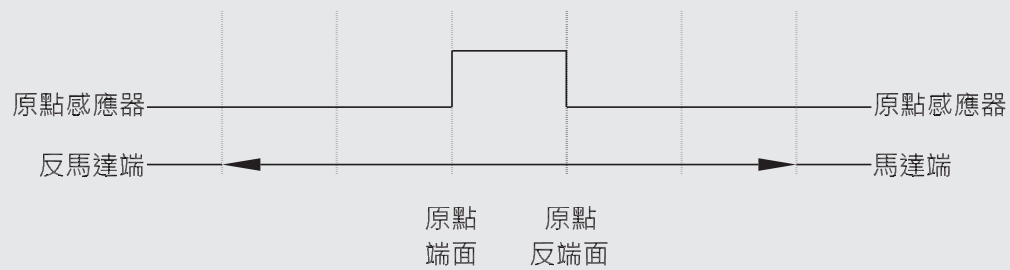
公端接頭 Pin 腳排列定義圖



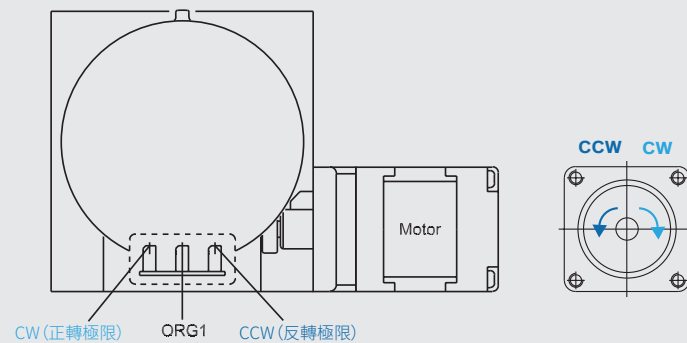
配線定義圖



時序圖

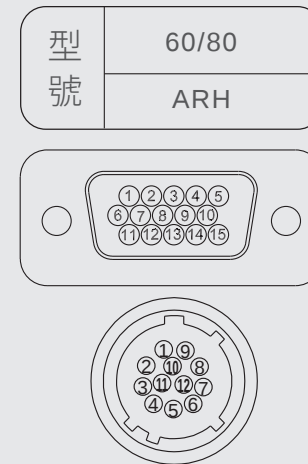


滑台感測器位置圖

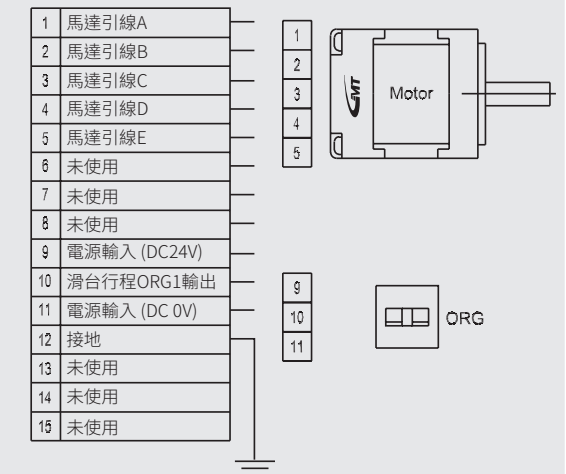


電氣規格

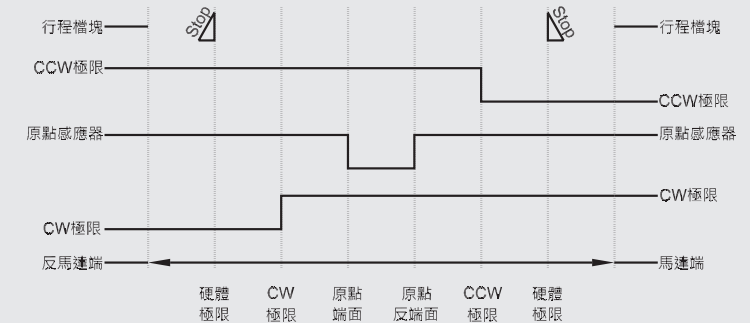
公端接頭 Pin 腳排列定義圖



配線定義圖



時序圖



滑台感測器位置圖

