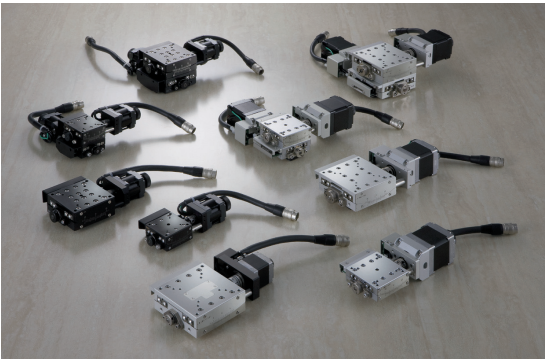


沿着滑台正上方旋转中心，进行圆弧运动(平面角度调节)的滑台。



■使用范例

- 检查装置重复进行微小角定位的用途。
- 组装、安装工序中零件的姿势修正用途。
- 可广泛用于相机镜头及手机液晶屏等的粘贴用途等的生产、检查生产线中。

■滚珠丝杠式测角仪滑台的特长

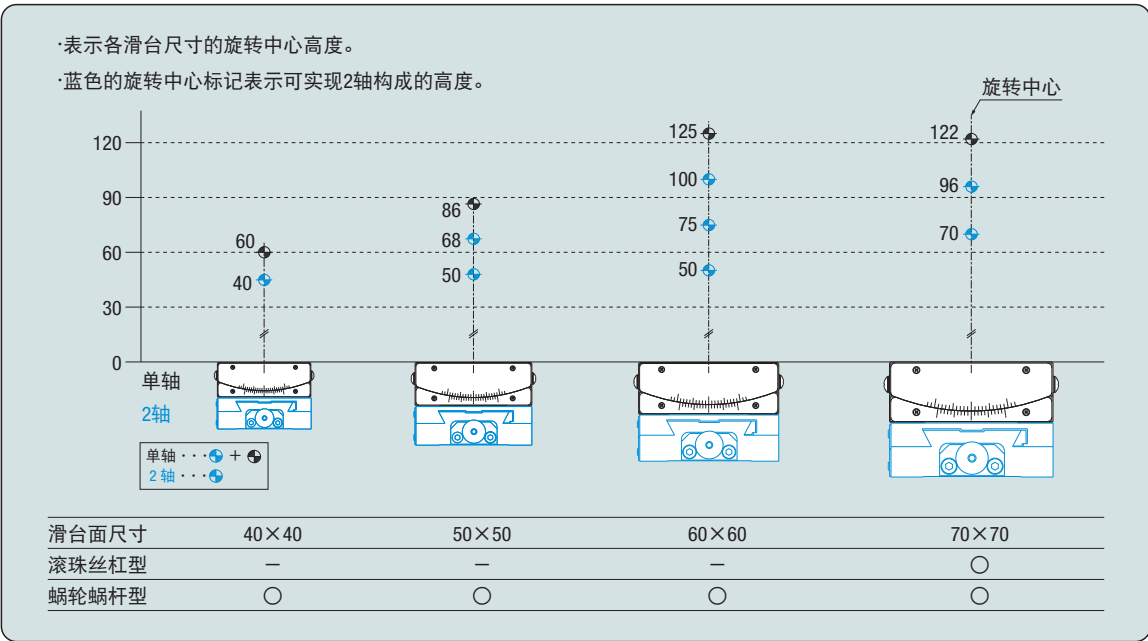
使用滚珠丝杠的高精度测角仪滑台。最适用于反复驱动微小角度的用途。

- ①**高耐久规格**：最适于高频小角度调节的滚珠丝杠驱动的高精度测角仪滑台。与蜗轮蜗杆型滑动运动不同，通过滚动运动，即使持续进行高频调节，也不易磨损，实现了高耐久性。
- ②**加减速性能提高**：与蜗轮蜗杆相比，摩擦(滑动阻力)较小，可实现顺畅的启动、加速。
- ③**背隙降低**：在机构元件中使用预压零件，实现了“背隙基本为零”。

■蜗轮蜗杆式测角仪滑台的特长

- ①**丰富的规格**：通过丰富的尺寸选择和工件间隔(旋转中心高度)，可选择最合适的滑台。

■旋转中心高度一览表



■刊载商品一览表

移动机构	轴	型式					刊载 页码
		Type	No. ※() 内为旋转移动量(上段/下段)				
		滑台面尺寸 (mm)	40×40	50×50	60×60	70×70	
滚珠丝杠	1轴	GMPBG			60-50(±8.5°) 60-75(±5.5°) 60-100(±5°) 60-125(±4°)	70-70(±5°) 70-96(±4°) 70-122(±3°)	P.1731 (60×60 网页刊载)
	2轴	GMPBWG			60-50(±8.5°/±5°) 60-75(±5.5°/±5°) 60-100(±5°/±4°)	70-70(±5°/±4°) 70-96(±4°/±3°)	P.1731
蜗轮蜗杆型	1轴	GMPG	40-40(±8°) 40-60(±6°)	50-50(±10°) 50-68(±8°) 50-86(±6°)	60-50(±10°) 60-75(±8°) 60-100(±6°) 60-125(±5°)	70-70(±9°) 70-96(±7°) 70-122(±5°)	P.1733 } P.1736
	2轴	GMPWG	40-40(±8°/±6°)	50-50(±10°/±8°) 50-68(±8°/±6°)	60-50(±10°/±8°) 60-75(±8°/±6°) 60-100(±6°/±5°)	70-70(±9°/±7°) 70-96(±7°/±5°)	P.1733 } P.1736

■关于移动量、等速性

通过滑台内部的轴承将滚珠丝杠的直线驱动转换为旋转运动。(因为已将直线运动转换为旋转运动，因此滚珠丝杠的移动距离和滑台移动角度不一致。)
因此，行程中心和行程终点中每一个脉冲的分辨率不一致。即使等速发送脉冲信号，旋转速度也不恒定。

■移动量计算公式

*以行程中心为基准的计算公式。

①移动角度 = $\arcsin(\text{输入脉冲} \times X / P)$ ②输入脉冲 = $P \times \sin(\text{移动角度}) / X$

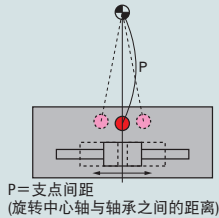
■定义

定义	值	单位
支点间距 P*	76	mm
滚珠丝杠导程	1	mm
马达基本步进角	0.72	度
每1脉冲的滚珠丝杠移动量 X	0.002	mm

*支点间距根据滑台而不同。

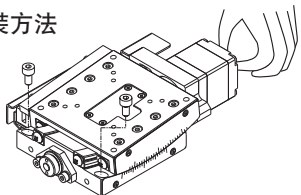
■基本SPEC

型式	马达基本步进角	支点间距 P
GMPBG60-50	0.72°	55mm
GMPBG60-75	0.72°	80mm
GMPBG60-100	0.72°	105mm
GMPBG60-125	0.72°	130mm
GMPBG70-70	0.72°	76mm
GMPBG70-96	0.72°	102mm
GMPBG70-122	0.72°	128mm



为了正确使用

▽安装方法



将上板滑动到CW或CCW侧时，分别可见2处沉孔(共计4处)。通过控制器驱动正弦运动滑台时，限位传感器进行检测，但不能确保安装孔。请务必手动使安装孔露出，使用附带的螺栓进行固定。

▼各产品的姿势特性表

移动导轨[进给方式]	颠倒使用	侧面水平使用	侧面垂直使用
交叉滚子[滚珠丝杠]	○	○	○
交叉滚子[蜗轮蜗杆]	○	○	○

○ 可以使用，但负载和力矩有限制。

关于旋转中心摆动精度、旋转中心高度

本公司的交叉滚子型测角仪滑台，旋转中心摆动非常小，精度高。

▽旋转中心摆动精度

在旋转中心(实际的旋转中心，非设计理论点)高度上放置钢珠，将全行程移动时的钢珠摆动量(X.Y.Z)作为旋转中心摆动精度。

▽旋转中心高度(工件间隔)

旋转中心高度为滑台上面至导轨钢珠中心之间的高度。

