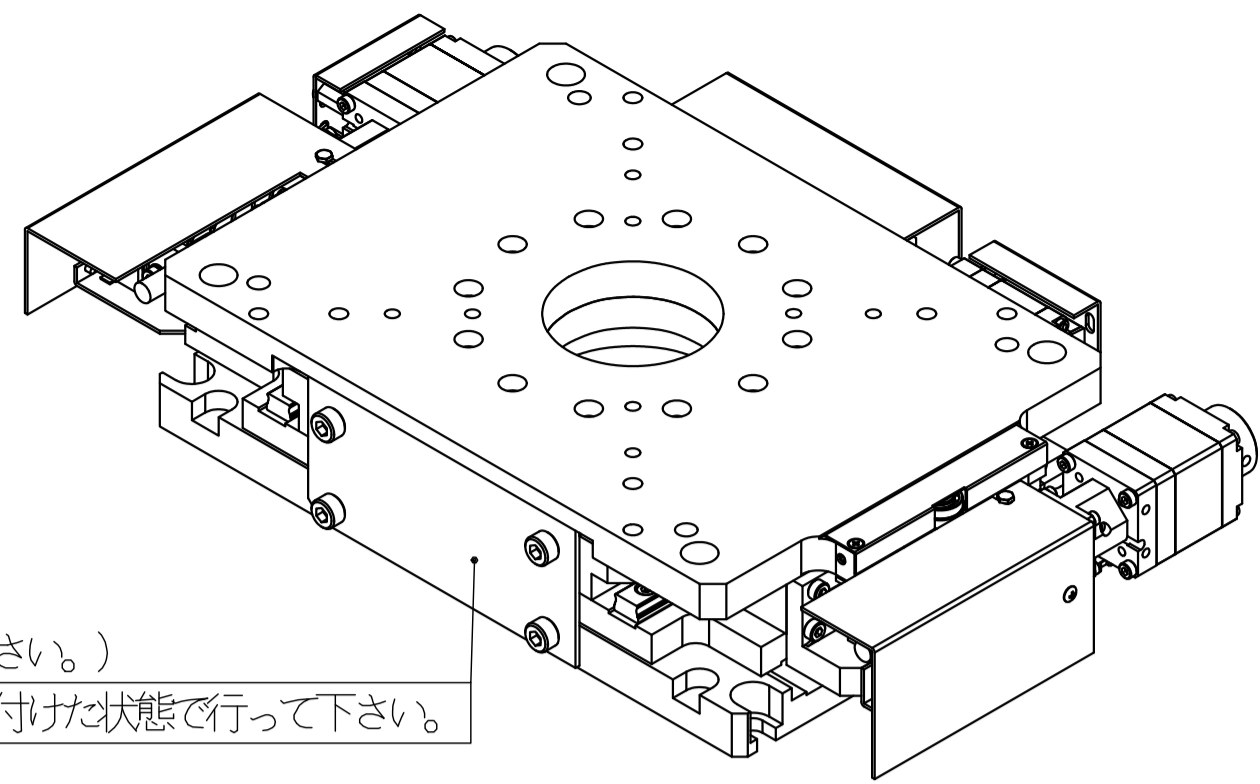


品名	数量	単位	備考
1500	1	個	
1501	1	個	
1502	1	個	
1503	1	個	
1504	1	個	
1505	1	個	
1506	1	個	
1507	1	個	
1508	1	個	
1509	1	個	
1510	1	個	
1511	1	個	
1512	1	個	
1513	1	個	
1514	1	個	
1515	1	個	
1516	1	個	
1517	1	個	
1518	1	個	
1519	1	個	
1520	1	個	
1521	1	個	
1522	1	個	
1523	1	個	
1524	1	個	
1525	1	個	
1526	1	個	
1527	1	個	
1528	1	個	
1529	1	個	
1530	1	個	
1531	1	個	
1532	1	個	
1533	1	個	
1534	1	個	
1535	1	個	
1536	1	個	
1537	1	個	
1538	1	個	
1539	1	個	
1540	1	個	
1541	1	個	
1542	1	個	
1543	1	個	
1544	1	個	
1545	1	個	
1546	1	個	
1547	1	個	
1548	1	個	
1549	1	個	
1550	1	個	

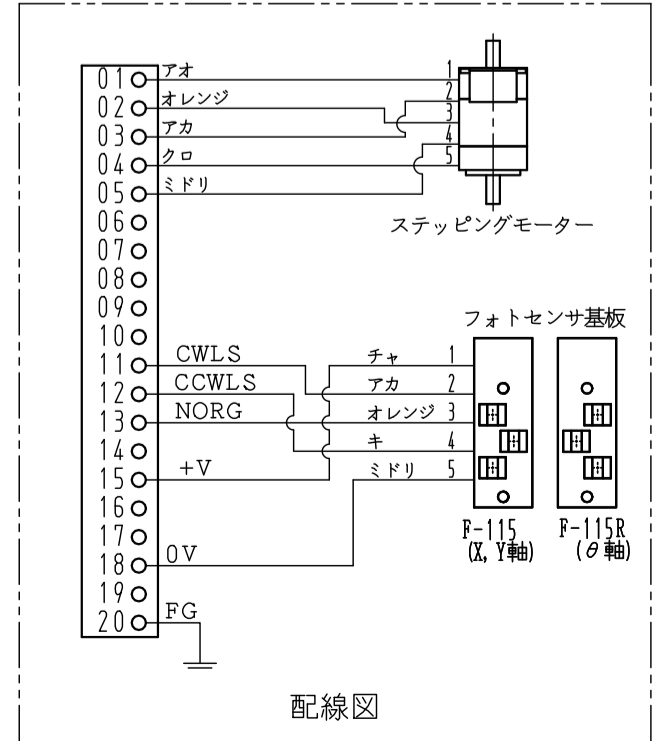
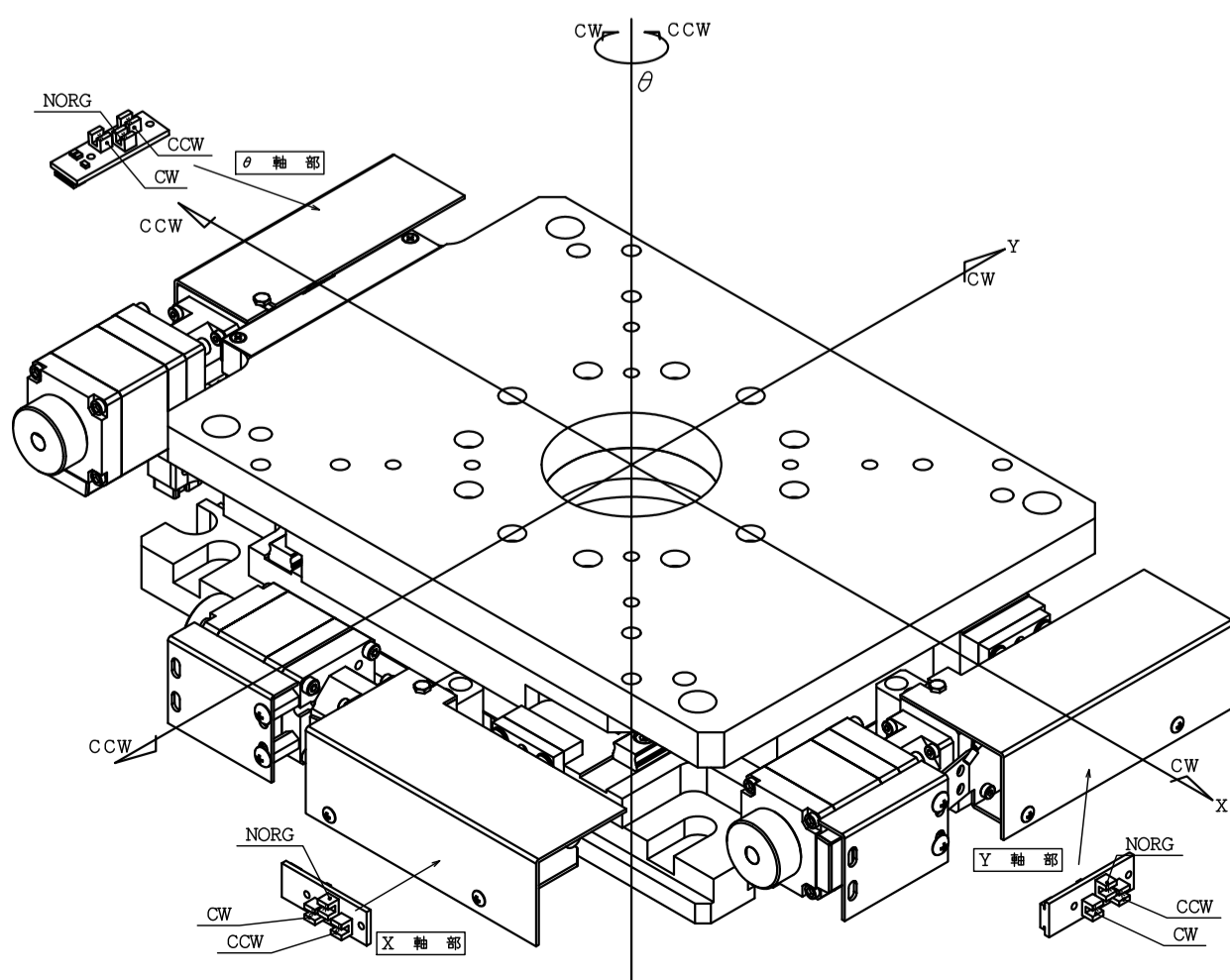
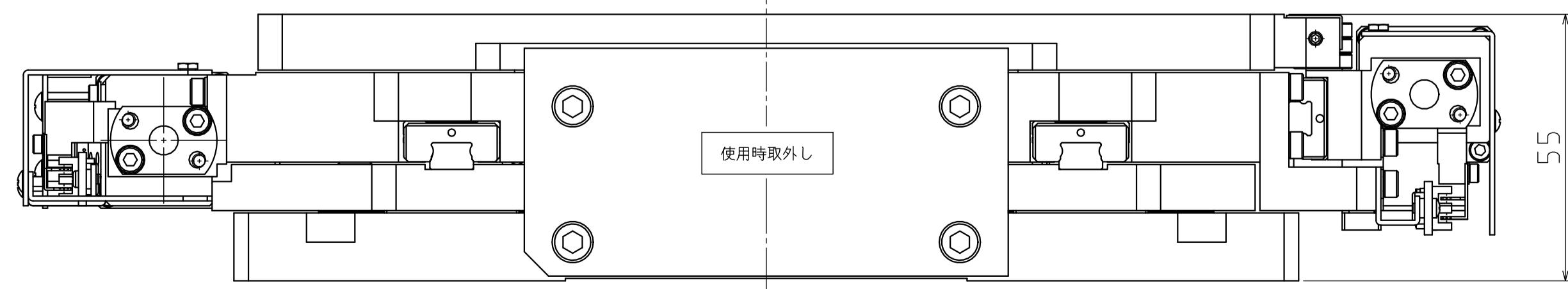
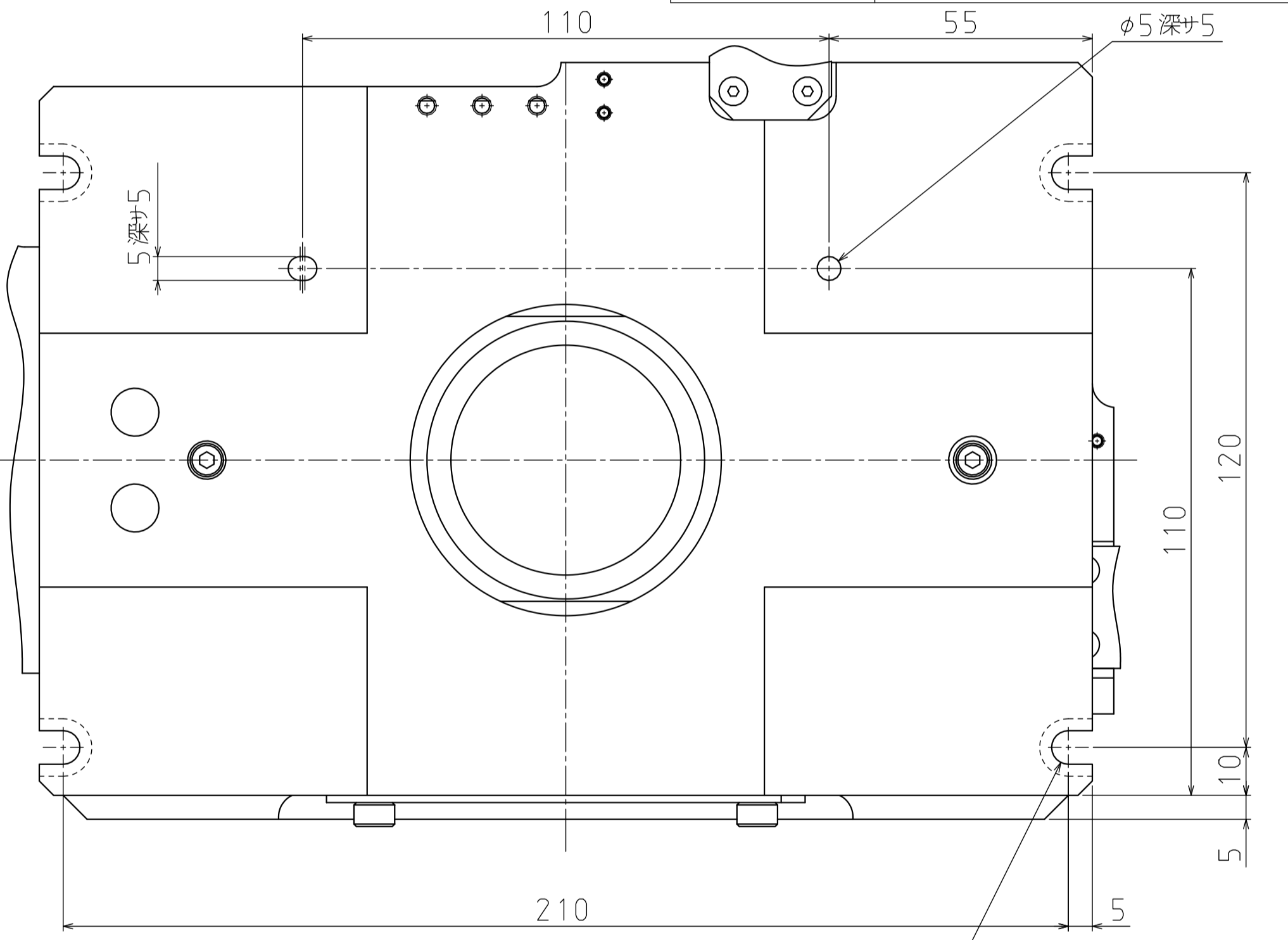
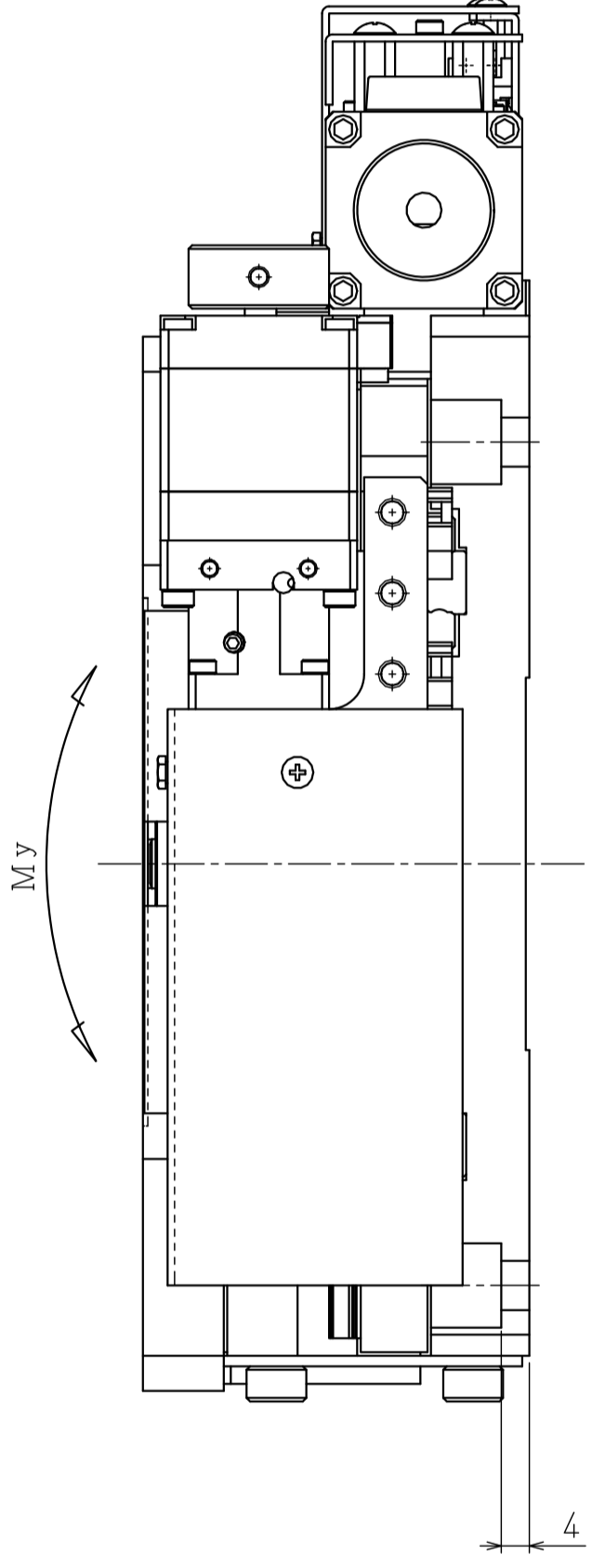
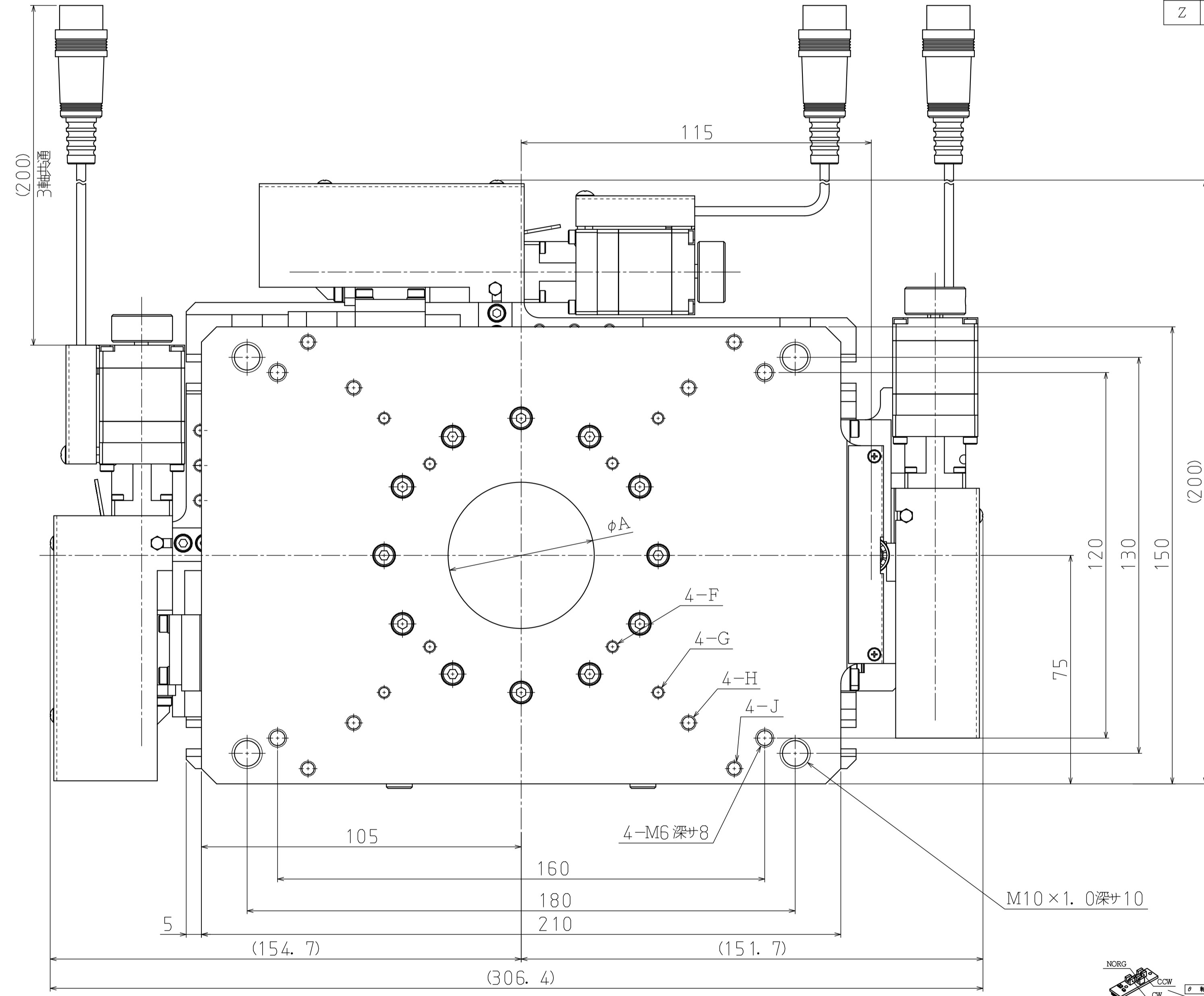


運搬治具 (動作時は取り外してご使用下さい。)  
 テーブルに部品を取り付ける際は、取り付け状態で行って下さい。

移動量の計算式  
 $\text{移動角度} = \arctan \left( \frac{\text{入力パルス} \times \text{1パルスのボールネジ移動量}}{115} \right)$   
 $\text{入力パルス} = 115 \times \tan \left( \text{移動角度} \right) / \text{1パルスのボールネジ移動量}$   
 ※ 1パルスのボールネジ移動量 = 0.0005mm (Half時)

	サイズ	深サ
A	φ48	貫通
F	□60 M4	8
G	□90 M4	8
H	□110 M5	8
J	□140 M5	8
Z	M6用平座グリ	

テーブル面	150mm×210mm
案内方式	精密リニアガイド
$\theta$	クロスローラベアリング
移動精度	XY ±5mm
$\theta$	±5°
送り方式	ボールネジ リード1.0mm
分解能	XY 0.5μm (Half時)
$\theta$	0.000249° (Half時)
最高速度	XY 10mm/sec (Half 20kpps)
$\theta$	4.98°/sec (Half 20kpps)
繰返し位置決め精度	±0.5μm
角度再現性	±0.001°
ロストモーション	XY ±2μm
$\theta$	±0.005°
真直度 (水平)	±3μm/10mm
真直度 (垂直)	±3μm/10mm
バックラッシュ	XY ±1μm
$\theta$	±0.005°
面振れ	±5μm/±5°
偏 心	±5μm/±5°
モーメント荷重	Mx: 0.03arcsec/N・cm My: 0.05arcsec/N・cm
水平荷荷重	343N (35kg) (垂直方向等分布荷重)
静止時荷荷容量	1961N (200kg) (垂直方向等分布荷重)
材 質	アルミ合金
外 観	白色仕上げ
自 重	5.15kg
モータ	5相ステッピングモータ (オリエンタルモータ) PK523HPMB-C4 定格電流: 0.75A/相
コネクタ	RP13A-12JG-20PC (ヒロセ)
センサ構成	両リミット、原点



この図面を許可無く複製、転写することを禁じます。神津精機株式会社  
 Copying of this drawing not permissible without KOHZU consent.

仕様: REVISIONS		Δ	×
仕様: ANT	型式	YRA-200	番 号
一般公差: DEV	材 質		外 装
	材料指定		1/1
	図 番	115914-001	設計
	名 義	3軸アライメントステージ	岸
A1	規格/仕様		製 図
	FILE No.	DR115914-0001-000-00.1H	DATE
			2015. 09. 07