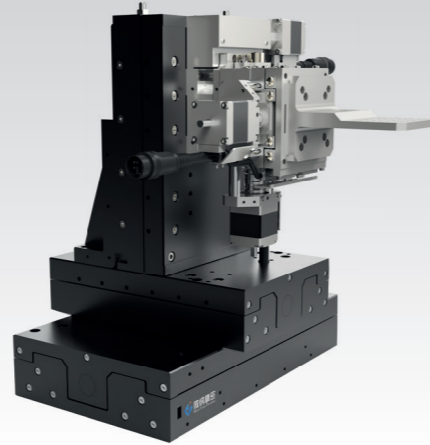


六轴系列

特长:

实现方式: 三轴线性磁轴电机与三轴精密丝杆模组。

功能: 支持空间中任意点绕点运动;
支持空间中任意点执行任意路径轨迹运动;
支持轨迹匀速、变速、轨迹与 IO 联动等。
标定后全局绝对精度: $6\mu\text{m}$



规格参数

SA1603

驱动及机械特性	X	Y	Z	单位
有效行程	60	30	30	mm
直线度	3	3	3	μm
最大速度	500	200	100	mm/s
最大加速度	15	15	15	m/s ²
额定推力	20	15	15	N
峰值推力	81	60	60	N
额定电流	0.6	0.6	0.6	Arms
峰值电流	2.5	2.5	2.5	Arms
推力定数	33	24	24	N/Arms
逆起电力定数	11	8.1	8.1	Vrms/m/s
相间电阻	43	33	33	Ω
相间电感	16	12	12	mH
磁极间距 (N-N)	60	60	60	mm
传感器信号	差分 ABZ 相	差分 ABZ 相	差分 ABZ 相	
传感器分辨率	0.05	0.05	0.05	μm
双向重复精度	± 0.1	± 0.1	± 0.1	μm
导向类型	带防蠕动系统的交叉滚柱导轨			
主体材料	铝, 阳极氧化黑			
使用环境温度	10~40°C			
使用环境湿度	20~80% (无结露)			
电缆线长度	3m			

SA1603-2

驱动及机械特性	Pitch	Yaw	Roll	单位
有效行程	± 5	± 5	± 4.5	度
最大速度	13.64	11.3	8.5	度 / 秒
分辨率	0.000682	0.000378	0.000282	度
重复定位精度	0.002	0.001	0.001	度
导向机构	交叉滚子轴承	交叉滚子轴承	交叉滚子轴承	
传动机构	滚珠丝杆	滚珠丝杆	滚珠丝杆	
马达类型	五相步进电机	五相步进电机	五相步进电机	
主体材料	铝, 阳极氧化黑			
使用环境温度	10~40°C			
使用环境湿度	20~80% (无结露)			

注: Pitch: 围绕X轴旋转, 也叫作俯仰角;
Yaw: 围绕Y轴旋转, 也叫作偏航角;
Roll: 围绕Z轴旋转, 也叫作翻滚角。

外形尺寸

