

RT

IKO精密ロータリテーブル

精密ロータリテーブルは、従来の減速機とアクチュエータとの組合せ機構に代わるDDサーボアクチュエータを使用することにより、バックラッシュやロストモーションのない高速・高精度な位置決めを可能にした回転位置決めテーブルです。

精密ロータリテーブルは、DDモータと高分解能の光学式エンコーダ及びそれらを支える軸受により構成されています。軸受には、一つであらゆる方向の荷重を受けることができ、産業用ロボットの分野で実績のある1000回クロスローベアリングを使用することで、コンパクト化と滑らかな回転を実現しています。

また、精密位置決めテーブルと組み合わせ、XY- θ テーブルを構成することによって、半導体製造装置や画像処理検査装置の高精度な位置決め機構として使用することが可能です。



1 高速・高精度な位置決めが可能

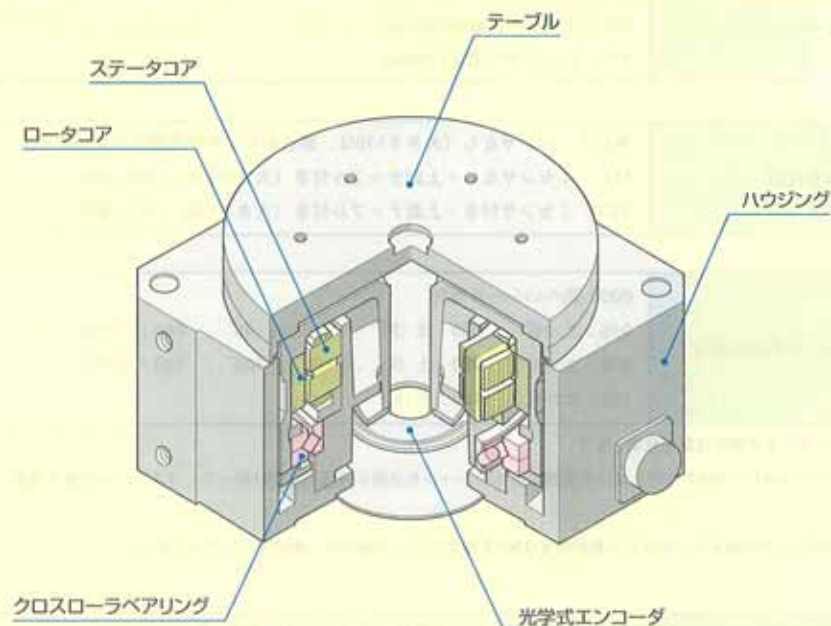
DDサーボアクチュエータを採用することで、最高回転数 2.5 s^{-1} 、繰返し位置決め精度 ± 5 秒の高速回転と高精度を両立。

2 高分解能光学式エンコーダを採用

エンコーダ分割数は、655,350分割の超高分解能。最小回転角度は約2秒で、微小な回転位置決めにも対応可能。

3 コンパクトで滑らかな回転

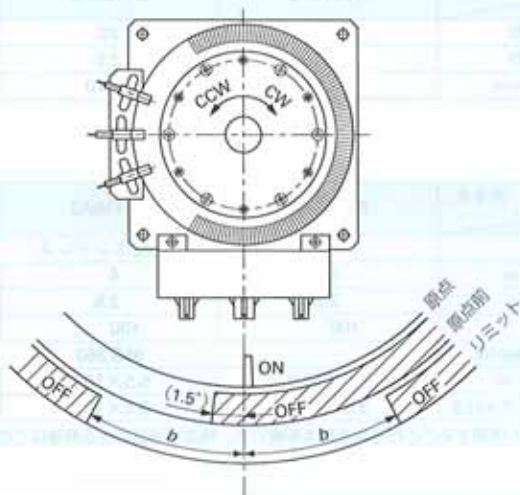
軸受にクロスローベアリングを使用することで、高さ寸法が小さくコンパクトで、回転によるテーブル上面の振れも小さく滑らかな作動が可能です。



精密ロータリテーブルの構造

センサ仕様

RT116A2
RT158A2



RT170A2

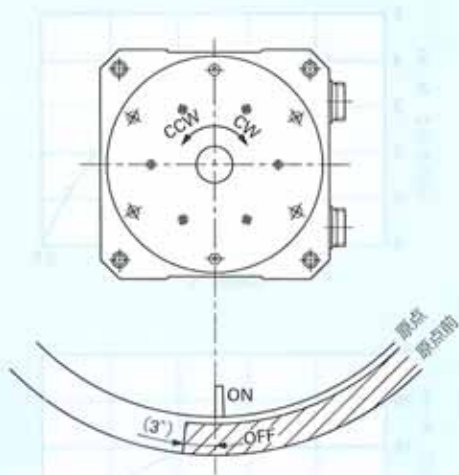


図2 センサのタイミングチャート

- 備考1. RT116A2, RT158A2のセンサの取付けは、呼び番号で指定します。
 2. RT170A2は原点前センサが内蔵されています。
 3. 原点センサは付いていません。エンコーダのZ相信号を使用してください。
 4. 各センサの仕様については総合解説のセンサ仕様の項を参照してください。

IKO精密ロータリテーブル

RT170A2

