

空圧・油圧・真空

直動システム・関連

3 ロボットFEA

制御・検出・計測

駆動・回転

軸受・素材・機械

動力伝達・伝動

搬送・運搬

ポンプ・送風機・粉体

工場設備・環境



Z軸タイプ



## クロスローラステージCRシリーズ

独自設計のクロスローラガイドの開発により太くて強いレールが高い剛性と真直度を支えています。



### ●CRシリーズ型番構成例

CR - 5050 - 7.5 - C

呼び型番	CRシリーズ	
ステージサイズ	5050:50×50mm	7070:70×70mm
	100100:100×100mm	
ストローク	7.5:7.5mm	10:10mm 12.5:12.5mm
モータの種類	P:パルスタイプ C:コンピュータタイプ	

## クロスローラステージCRシリーズ仕様

項目	単位	CR-5050-7.5	CR-7070-10	CR-100100-12.5
移動範囲	mm	±7.5	±10	±12.5
ステージ面サイズ	mm	50×50	70×70	100×100
送りねじ	mm		ボールねじ	リード1.0mm
案内方式			精密クロスローラガイド	
ステージ材質・外觀			アルミ合金 白色仕上げ	
概略質量	kg	0.65	0.85	1.8
モータ型番(W)	W		CM1-17S30A(18W)	
制御方式			クローズドループベクトル制御方式	
入力電源・電圧	V		DC24V±10%	
使用エンコーダ	p/rev		インクリメンタル磁気エンコーダ(50000パルス/回転)	
最小分解能	μm/step	0.02	0.02	0.02
最高速度	rpm	300	300	300
累積リード誤差	μm	6μm以内/15mm 7μm以内/20mm 8μm以内/25mm		
繰り返し位置決め精度	μm	±0.5μm以内		
水平耐荷重	kg	5	10	20
ロストモーション	μm	1μm以内		
バックラッシュ	μm	0.5μm以内		
真直度	μm/mm	1μm以内/15mm	1μm以内/20mm	1μm以内/25mm
モーメント荷重	秒/kg-cm	2.5秒/kg-cm, ロール剛性	0.5秒/kg-cm, ロール剛性	0.5秒/kg-cm, ロール剛性

注) 最小分解能はエンコーダの分解能が50000パルス/回転時の値です。

### ●ZCRシリーズ型番構成例

ZCR - 5050 - 7.5 - C

呼び型番	ZCRシリーズ	
ステージサイズ	5050:50×50mm	7070:70×70mm
	100100:100×100mm	
ストローク	7.5:7.5mm	10:10mm 12.5:12.5mm
モータの種類	P:パルスタイプ C:コンピュータタイプ	

## Z軸クロスローラステージZCRシリーズ仕様

項目	単位	ZCR-5050-7.5	ZCR-7070-10	ZCR-100100-12.5
ストローク	mm	±7.5	±10	±12.5
ステージ面サイズ	mm	50×50	70×70	100×100
送りねじ	mm		研削ねじ	リード0.5mm
案内方式			精密クロスローラガイド	
ステージ材質・外觀			アルミ合金 白色仕上げ	
概略質量	kg	0.95	1.6	3.6
モータ型番(W)	W		CM1-17S30A(18W)	
制御方式			クローズドループベクトル制御方式	
入力電源・電圧	V		DC24V±10%	
使用エンコーダ	p/rev		インクリメンタル磁気エンコーダ(50000パルス/回転)	
最小分解能	μm/step	0.01	0.01	0.01
最高速度	rpm	300	300	300
繰り返し位置決め精度	μm	±0.5μm以内		
耐荷重	kg	2.5	5	10
ロストモーション	μm	1μm以内	1.5μm以内	2μm以内
真直度	μm/mm	3μm以内/15mm	2μm以内/15mm	2μm以内/25mm

注) 最小分解能はエンコーダの分解能が50000パルス/回転時の値です。

