

**AT**

**AT**

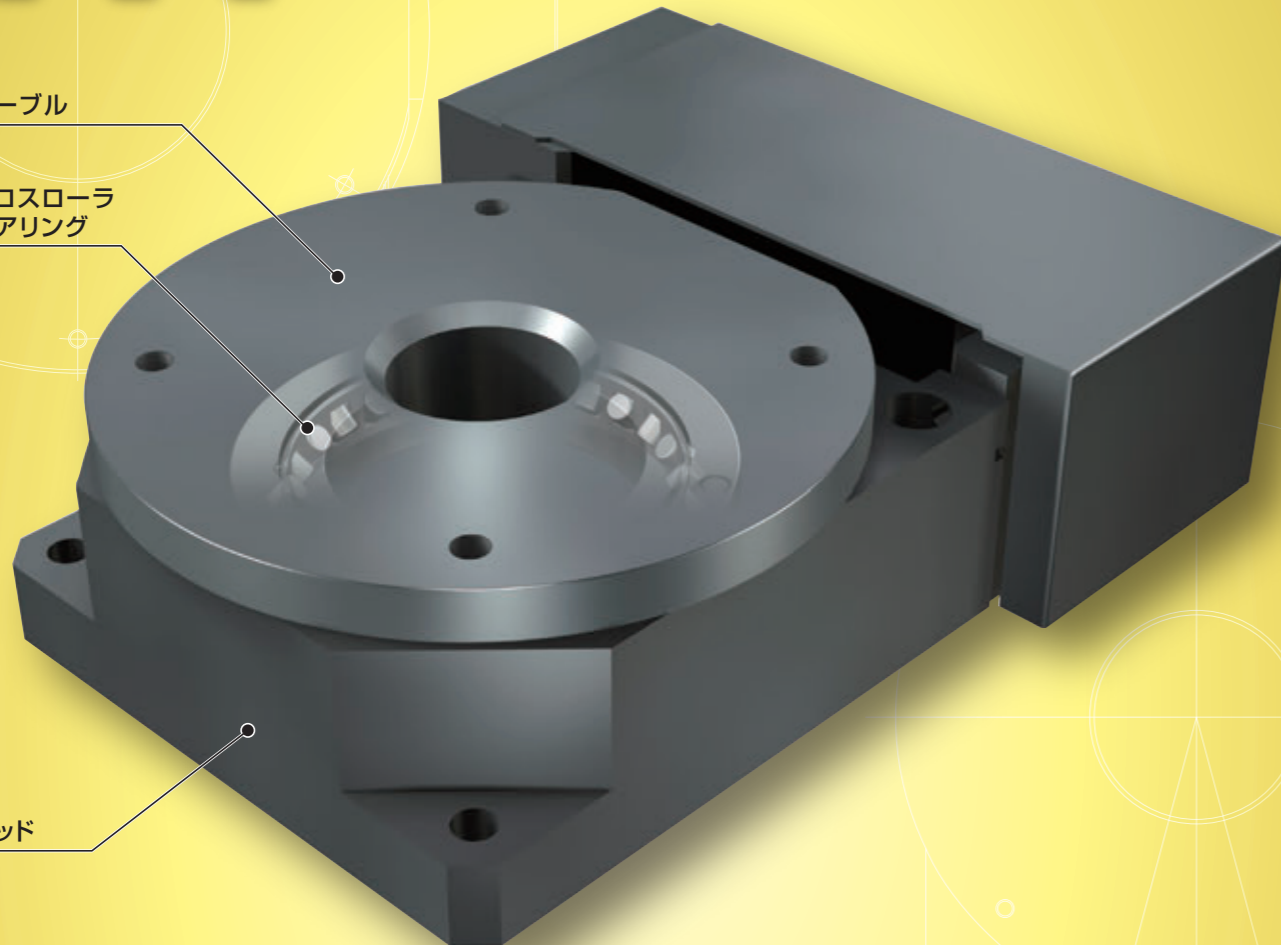
# AT



テーブル

クロスローラ  
ベアリング

ベッド



## 主な製品仕様

駆動	精密ボールねじ
直動案内機器・軸受	リニアウェイ(ボールタイプ) クロスローラベアリング
潤滑部品の内蔵	内蔵なし
テーブル・ベッドの材質	炭素鋼
センサ	標準装備

## 精度

繰返し位置決め精度	±1
位置決め精度	-
ロストモーション	-
テーブル運動の平行度A	-
テーブル運動の平行度B	-
姿勢精度	-
真直度	-
バックラッシュ	-

単位 秒

# Points

## ●直線運動を回転運動に変換する回転位置決めテーブル

リニアウェイとボールねじを組み合わせたローテータ機構を用いて、直線運動を回転運動に変換することにより、精密な角度補正が可能な位置決めテーブルです。高剛性な鋼製テーブルとベッドを使用し、テーブルを支える軸受にクロスローラベアリングを組み込みました。

## ●低断面設計で高剛性

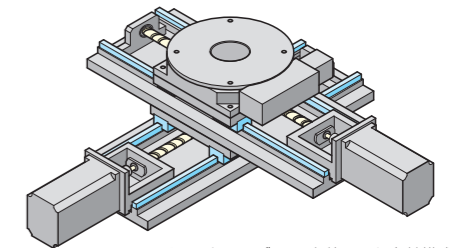
あらゆる方向に対して高い剛性を発揮するクロスローラベアリングを採用しているため、低断面・高剛性・高精度を実現しています。

## ●繰返し位置決め精度は±1秒

直線運動を円運動に変換するローテータは、リニアウェイと精密ボールねじの組合せによって正確に案内されているため、±1秒の高い繰返し位置決め精度を実現しています。

## ●多軸構成のアライメントテーブルとして使用可能

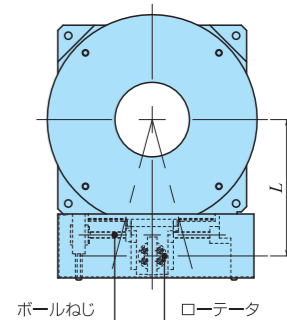
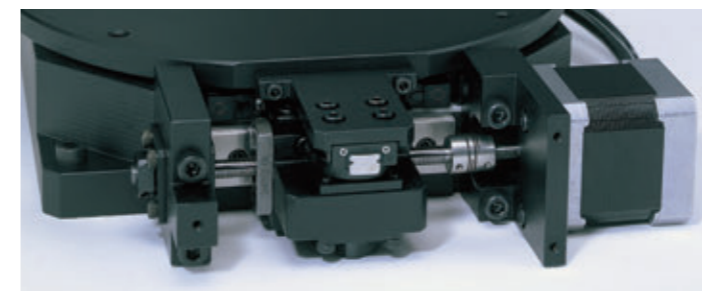
精密位置決めテーブルLHのスライドテーブルの上に設置し、高さ寸法の低いXY-θ多軸位置決め機構を構成することができます。



アライメントテーブルATを使用した多軸構成例

## アライメントテーブルATの駆動機構

ATは、ボールねじの駆動によってテーブルの外周面と連結されたローテータを直線方向にストロークさせることにより駆動します。ローテータが移動することによって変化するテーブル中央からの距離Lと角度を調整するために、ローテータの内部にはテーブルの角度に合わせて従動する直線および回転運動機構が組み込まれています。したがって、ATは、ローテータを同一のピッチで移動させてもテーブルの回転角度は位置によって異なり、等速で移動させても回転速度は一定になりません。



ボールねじ ローテータ

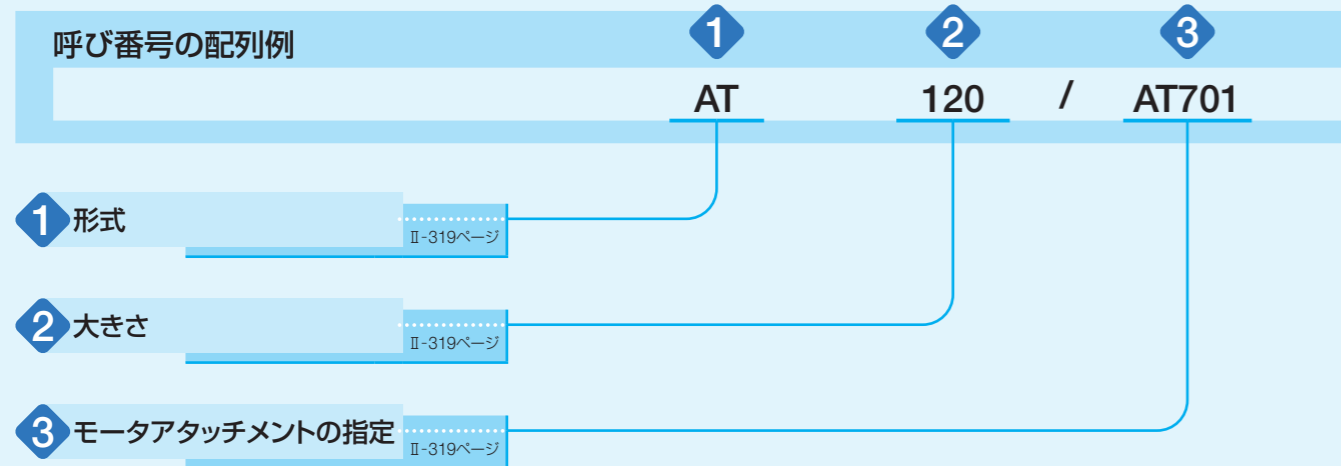
テーブル中央からの距離 L 単位 mm

呼び番号	L
AT120	100
AT200	130
AT300	186

## バリエーション

形状	形式と大きさ	テーブルの直径 (mm)	動作角度範囲 (度)
	AT120	120	±5
	AT200	200	
	AT300	300	±10

# 呼び番号



# 呼び番号と仕様の詳細

- 1 形式 AT: アライメントテーブルAT
- 2 大きさ 120: テーブルの直径120mm  
200: テーブルの直径200mm  
300: テーブルの直径300mm
- 3 モータアタッチメントの指定 モータアタッチメントは表1より選択します。
  - ・モータはお客様にてご用意いただけます。
  - ・ご使用になるモータに適用するモータアタッチメントをご指定ください。
  - ・表2に示すカップリングが本体に取り付けられて出荷されますが、仮固定となっていますので、最終位置調整はお客様にて行ってください。

表1 モータアタッチメントの適用

種類	メーカー	シリーズ	使用モータの形式		フランジ角 mm	モータアタッチメント	
			形式	定格出力 W		AT120 AT200	AT300
ACサーボ モータ	(株)安川電機	Σ-7	SGM7J-A5A	50	□40	AT701	-
			SGM7A-A5A			AT701	-
			SGM7J-01A	100		AT701	AT702
			SGM7A-01A			AT701	AT702
	三菱電機(株)	J4/J5	HG-MR053	50		AT701	-
			HG-KR053/HK-KT053W			AT701	-
			HG-MR13	100		AT701	AT702
			HG-KR13/HK-KT13W			AT701	AT702
	パナソニック(株)	MINAS A6	MSMF5A	50	□38	AT703	-
			MSMF01	100	AT703	AT704	
	(株)日立産機システム	AD	ADMA-R5L	50	□40	AT701	-
			ADMA-01L	100	AT701	AT702	
ステッピング モータ	オリエンタル モーター(株)	αステップ	ARM46	-	□42	AT705	-
			ARM66	-	□60	-	AT706
			ARM69	-	□60	-	AT706
			CRK54	AT707	□42	-	-
			CRK56 <sup>(1)</sup>	-	□60	-	AT708

注<sup>(1)</sup> モータ出力軸外径φ8に適用します。

備考 モータの詳細仕様は、各モータメーカーのカタログをご参照ください。

表2 カップリングの形式

モータ アタッチメント	カップリングの形式	メーカー	カップリングのイナーシャ $J_c$ $\times 10^{-5} \text{kg} \cdot \text{m}^2$
AT701	MSTS-16-5×8	鍋屋バイテック会社	0.084
AT702	UA-25C-8×8	(株)酒井製作所	0.290
AT703	MSTS-16-5×8	鍋屋バイテック会社	0.084
AT704	UA-25C-8×8	(株)酒井製作所	0.290
AT705	MSTS-16-5×6	鍋屋バイテック会社	0.084
AT706	MSTS-25C-8×10	鍋屋バイテック会社	0.71
AT707	MSTS-16-5×5	鍋屋バイテック会社	0.084
AT708	MSTS-25C-8×8	鍋屋バイテック会社	0.71

備考 カップリングの詳細仕様は、各メーカーのカタログをご参照ください。

# 諸特性

表3 ボールねじの仕様

形式と大きさ	ねじ外径	全長
AT120	6	103.5
AT200	6	103.5
AT300	10	183

単位 mm

表4 諸特性

項目	ボールねじの リード mm	ローテータの 分解能 μm	動作角度範囲 度	繰返し 位置決め精度 秒	テーブルイナーシャ $J_T$ $\times 10^{-5} \text{kg} \cdot \text{m}^2$	起動トルク $T_s$ N·m
大きさ						
AT120	1	1 <sup>(1)</sup>	±5	±1	0.012	0.03
AT200					0.014	0.03
AT300					0.18	0.04

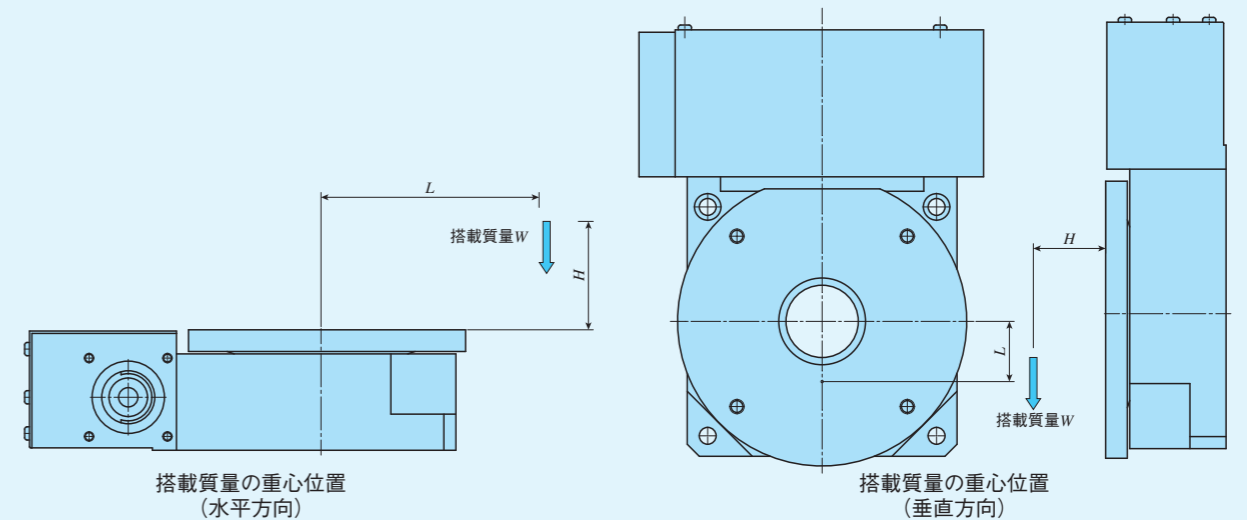
注<sup>(1)</sup> モータの分割数が1000pulse/revのときの値です。

表5 最大搭載質量

形式と大きさ	搭載質量の重心位置 mm	最大搭載質量 kg									
		水平方向				垂直方向					
		長さ寸法 L	高さ寸法 H	0	100	200	300	0	100	200	300
AT120	0	22	22	22	22	22	22	22	22	22	22
	100	22	22	22	22	22	22	22	22	22	22
	200	22	22	22	22	22	22	22	22	22	22
	300	22	22	22	22	22	16	16	16	16	16
AT200	0	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12
	100	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12
	200	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12
	300	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12
AT300	0	44	44	44	44	44	44	44	44	44	44
	100	44	44	44	44	44	44	44	44	44	44
	200	44	44	44	44	44	44	44	44	44	44
	300	44	44	44	44	44	44	44	44	44	44

備考1. 最大搭載質量は、モータ回転数3000min<sup>-1</sup>、加減速時間0.2sで連続運転した時に直動案内機器、ボールねじまたはベアリングの定格寿命が18000時間になる質量、および直動案内機器の基本静定格荷重を基準に算出した質量を考慮した値です。

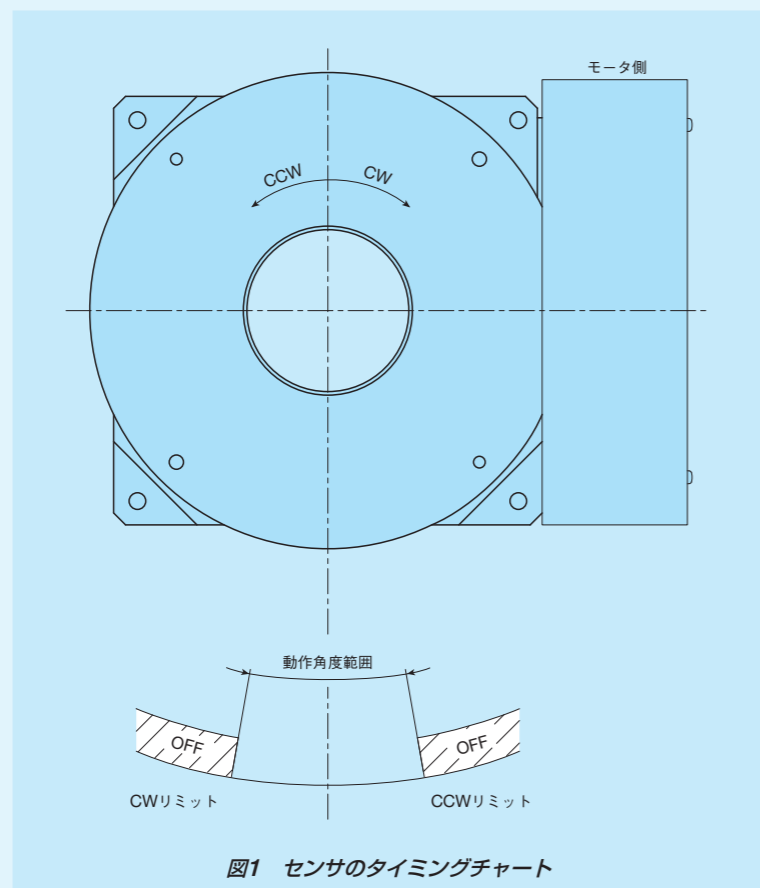
2. 選定時はⅡ-20ページの最大可搬質量も併せてご確認ください。



## 取付け

精密位置決めテーブルの取付面の加工精度や固定ねじの締付トルクについては、Ⅲ-35～Ⅲ-36ページをご参照ください。

## センサ仕様



## 組合せ例

### ■XY-θ多軸位置決め機構の構成

アライメントテーブルATは、単軸仕様・多軸仕様のIKO精密位置決めテーブルと組み合わせることで、簡単にXY-θ多軸位置決め機構を構成することができます。組立高さが低くコンパクトで高精度な位置決めが可能なので、精密測定器・検査機・組立器などのアライメント用テーブルとして使用することができます。

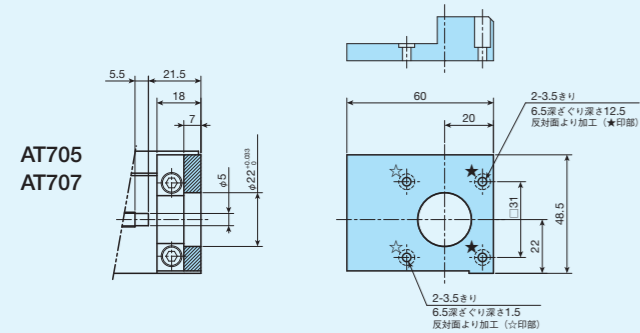
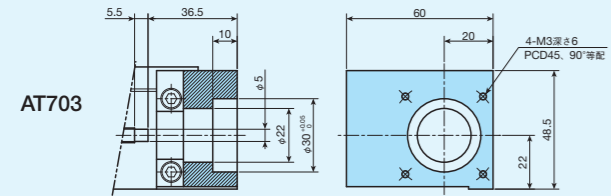
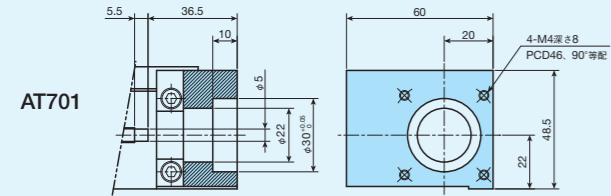
表6 多軸位置決め機構の構成例

単位 mm

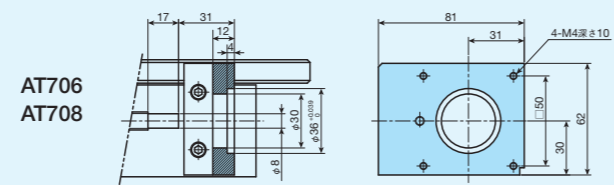
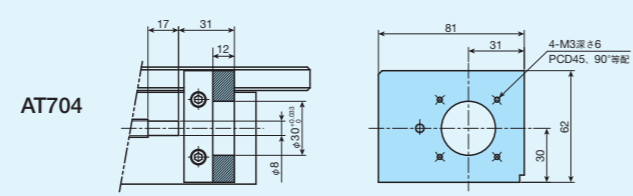
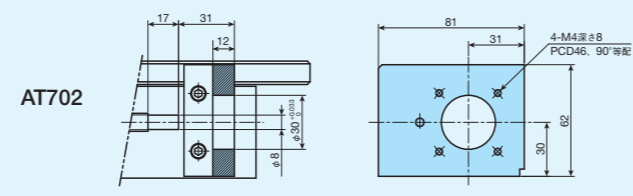
多軸位置決め機構の外観	アライメントテーブルATに組み合わせる IKO精密位置決めテーブルの形式		ストローク長さ		
			X軸	Y軸	
	精密位置決めテーブルTS・CT	単軸仕様	TS125/125	50	
			TS125/220	120	
			TS220/220	120	
			TS220/310	180	
			TS260/350	250	
	精密位置決めテーブルTS・CT	二軸仕様	CT125/125	50	50
			CT220/220	120	120
			CT260/350	150	250
			CT350/350	250	250
	精密位置決めテーブルLH	単軸仕様	TSLH120M	100、150	
				200	
				250	
				300	
				400	
			TSLH220M	150	
				200、250、300	
				400	
			TSLH320M	300	
				400、500	
TSLH420M	500				
	600				
	800				
	精密位置決めテーブルLH	二軸仕様	CTLH120M	100	100
				200	100
				200	200
				300	200
				300	300
			CTLH220M	200	200
				300	200
				300	300
				400	300
				400	400
			CTLH320M	300	300
				400	300
				400	400
				500	400
				500	500

# モータアタッチメントの寸法

## AT120、AT200

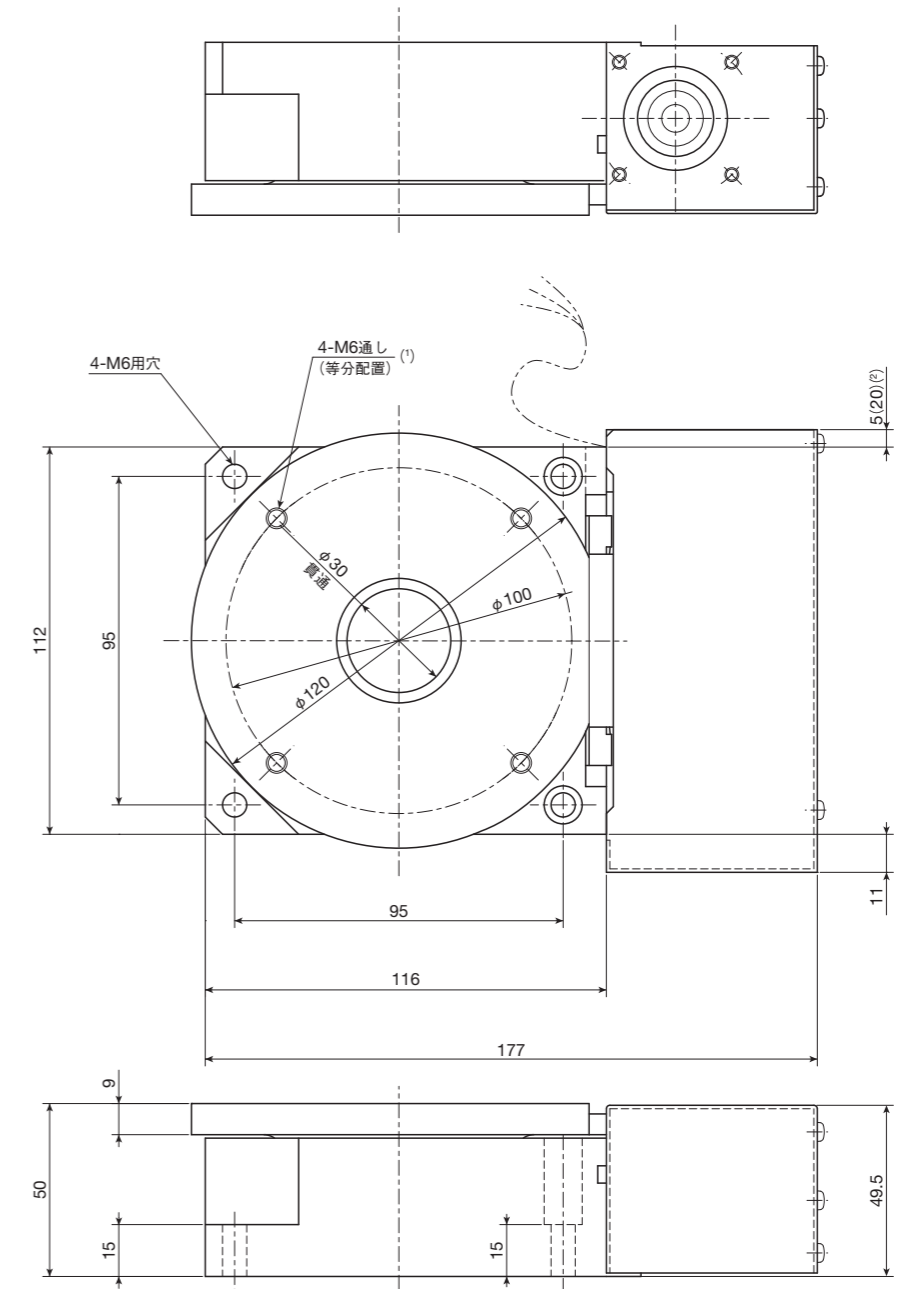


## AT300



# IKO アライメントテーブルAT

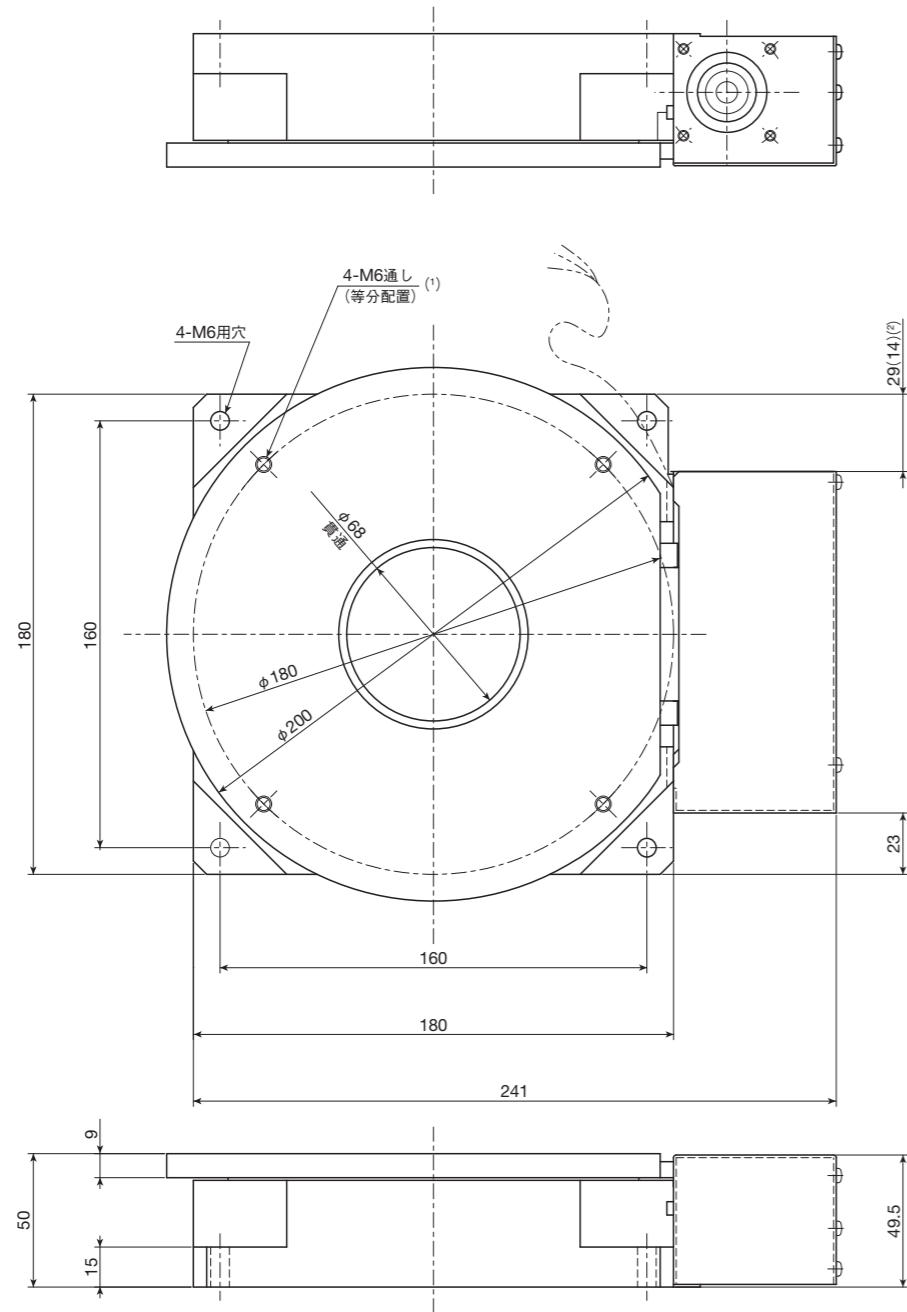
## AT120



質量 4.4kg

注(1) 取付けねじのねじ込み深さが長すぎるとテーブルの回転性能に悪影響を与えますので、ねじ穴深さより長いボルトを挿入しないでください。  
 (2) ( ) 内の寸法はAT701、AT703に適用します。

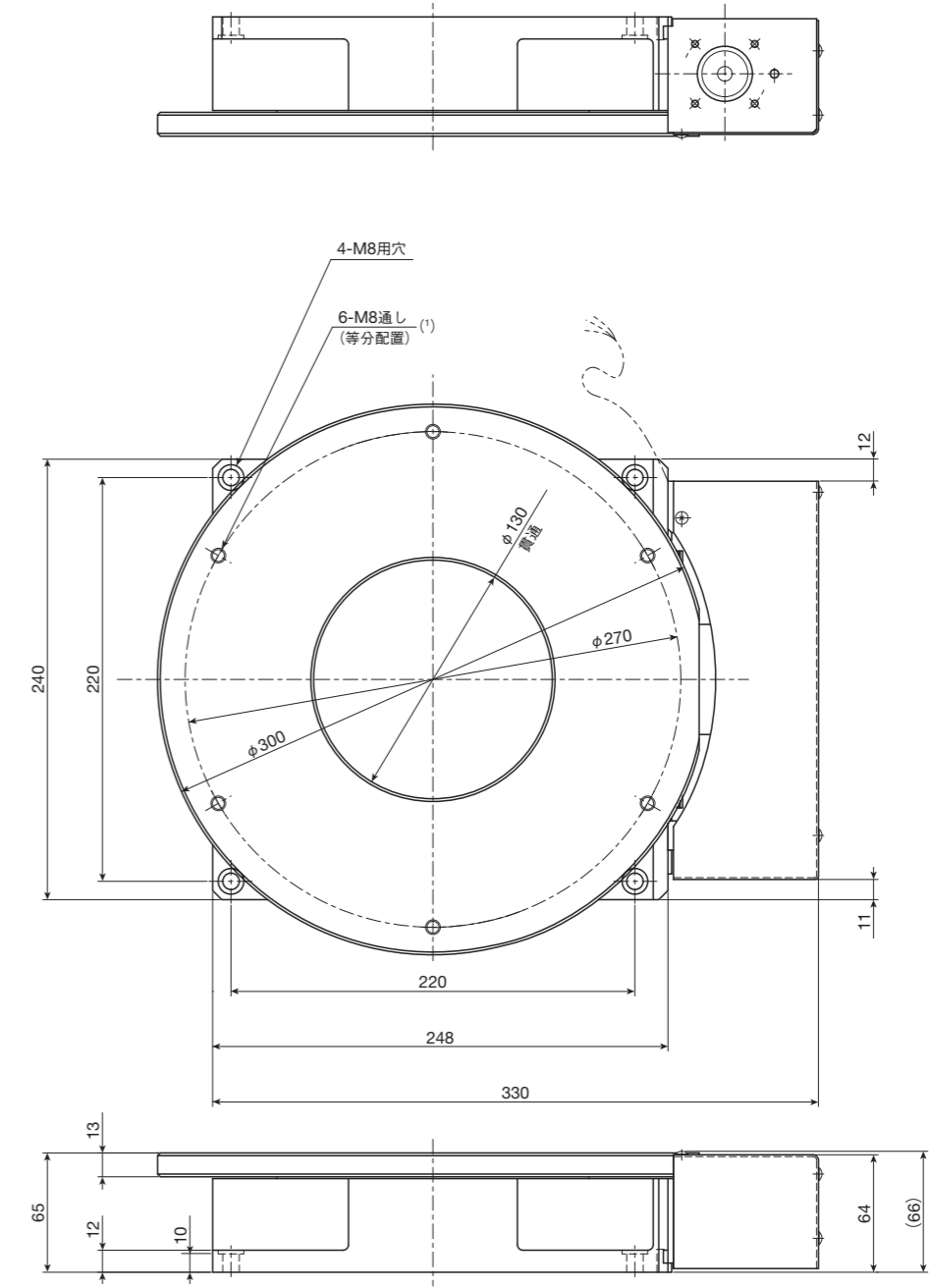
## AT200



質量 9.9kg

注(1) 取付けねじのねじ込み深さが長すぎるとテーブルの回転性能に悪影響を与えますので、ねじ穴深さより長いボルトを挿入しないでください。  
 (2) ( )内の寸法はAT701、AT703に適用します。

## AT300



質量 21.0kg

注(1) 取付けねじのねじ込み深さが長すぎるとテーブルの回転性能に悪影響を与えますので、ねじ穴深さより長いボルトを挿入しないでください。