

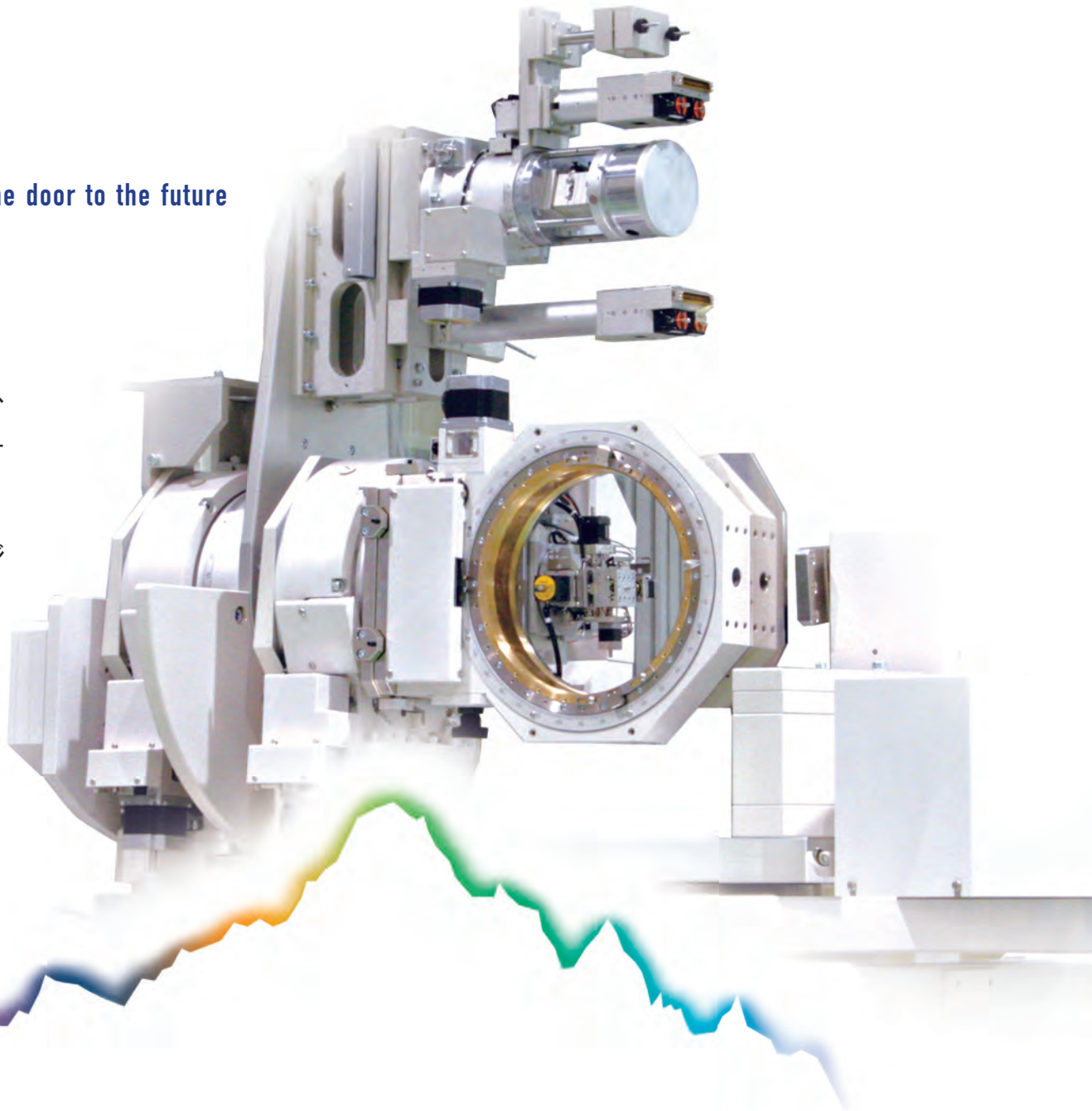
Vol. 19

# **GENERAL CATALOG**

世  
界  
の  
舞  
台  
へ

Pioneering the door to the future

ス  
テ  
ー  
ジ



Vol. 19

# GENERAL CATALOG



WEB サイトについて Website Introduction .....	12
ご注文方法・返品交換・ご注文の取り消しについて ...	14
製品保証・オーバーホール・修理について .....	15
Ordering・Warranty .....	16

## システム製品 / 産業用

System Products / Industrial Application

## システム製品 / 実験研究ソリューション

System Products / Instruments for Scientific Experiment

## 位置決めステージ モンブランシリーズ

Positioning Stage Montblanc Series

## 真空対応ステージ

Vacuum Compatible Positioning Stage

## 制御装置

Control Electronics

## アクセサリ

Accessory

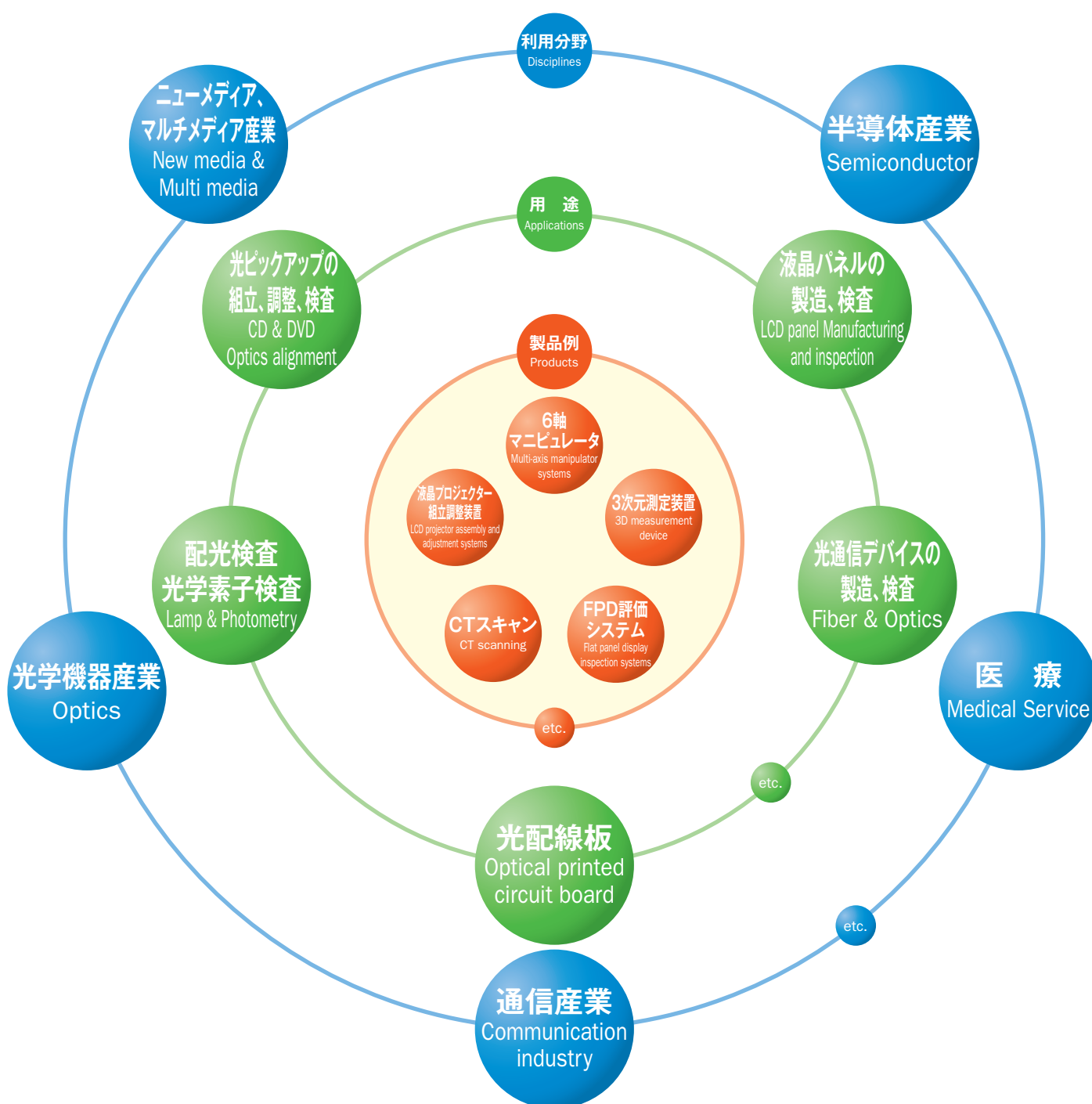
検査システム Inspection System .....	P-001
--------------------------------	-------

小型 6 軸マニピュレータ MPS シリーズ Compact 6-Axes Manipulator MPS Series	A-004
高荷重ゴニオメータ Heavy Duty Goniometer	A-005
手動精密調芯ユニット Manual Alignment Station	A-006
表面形状測定システム Dyvoce シリーズ Laser Measurement System Dyvoce Series	A-008
手ぶれシミュレータ TSS シリーズ Blur Vibration Simulator TSS Series	A-014
X 線実験用装置 Instruments for X-ray Experiment	B-003
X 線回折計 X-Ray Diffractometer	B-006
二結晶分光器 Double Crystal Monochromator	B-008
アクセサリ Accessory	B-011
回転ステージ Rotation Stage	B-020
精密駆動定盤 Optical Table	B-030
製品ガイドンス Common Features of Stage	C-002
手動 X・XY ステージ Manual X・XY Linear Stage	D-001
手動 Z ステージ Manual Vertical Linear Stage	E-001
手動回転ステージ Manual Rotation Stage	F-001
手動スイベル (ゴニオ) ステージ Manual Swivel (Tilt) Stage	G-001
自動 X・XY ステージ Motorized X・XY Linear Stage	H-001
自動 Z ステージ Motorized Vertical Linear Stage	I-001
自動回転ステージ Motorized Rotation Stage	J-001
自動スイベル (ゴニオ) ステージ Motorized Swivel (Tilt) Stage	K-001
薄型アライメントステージ (XY $\theta$ ステージ) Motorized XY $\theta$ Stage	L-001
真空対応自動 X・XY ステージ Vacuum Motorized X・XY Linear Stage	M-006
真空対応自動 Z ステージ Vacuum Motorized Vertical Linear Stage	M-012
真空対応自動回転ステージ Vacuum Motorized Rotation Stage	M-014
真空対応自動スイベル (ゴニオ) ステージ Vacuum Motorized Swivel (Tilt) Stage	M-018
モーターコントローラ Motor Controller	N-004
モータードライバ Motor Driver	N-014
モーターケーブル Motor Cable	N-018
モーターコントローラ制御アプリケーション Application for Motor Controller	N-022
付録 Appendix	N-024
除振台 Vibration Isolating Table	O-002
スペーサ・ブラケット他 Spacer・Bracket and others	O-006

最先端の研究・開発を支える「精度」を創造する。  
 High-end motion instruments for cutting-edge  
 research and development.

産業用精密機器

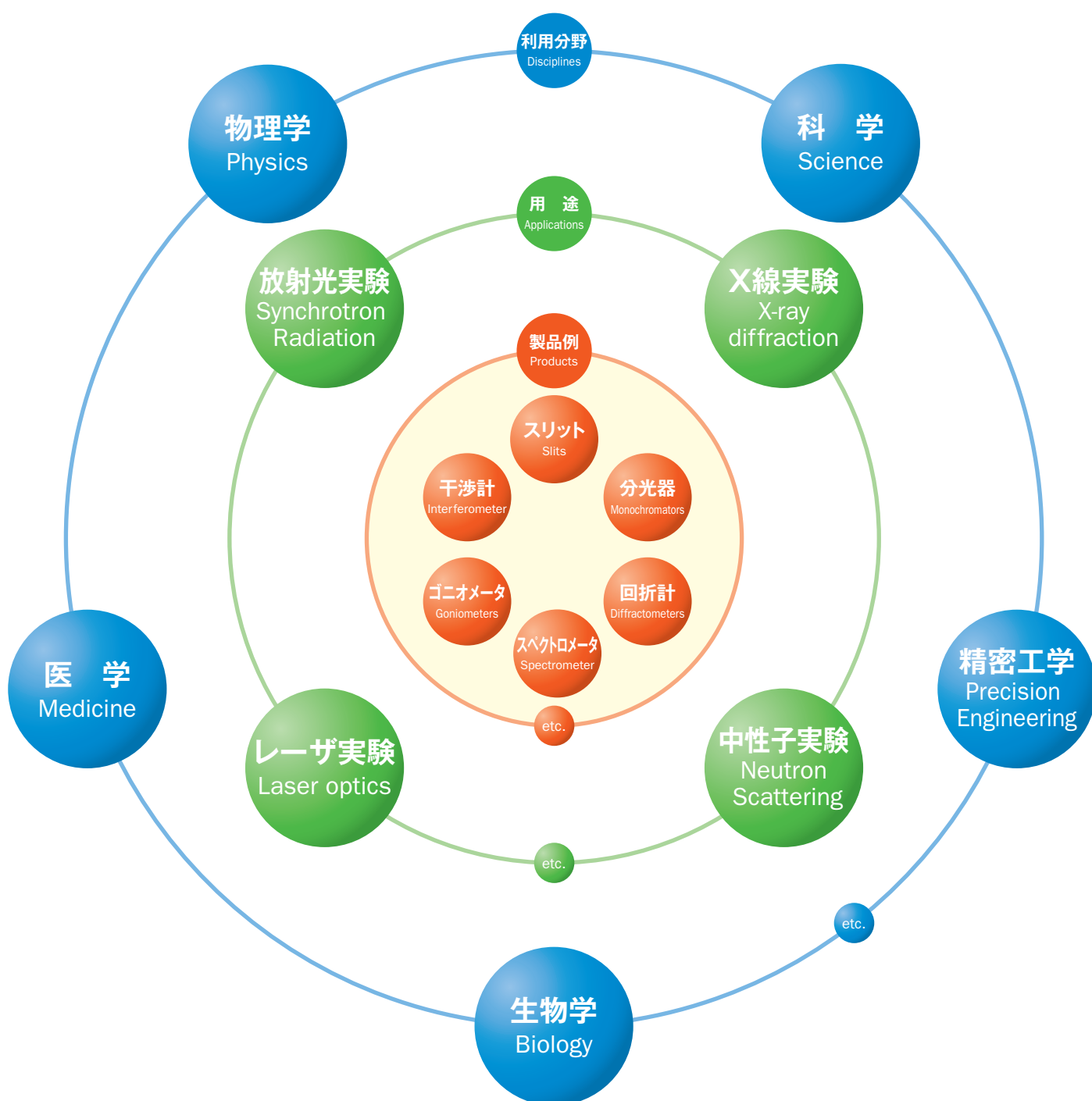
Instruments for Industrial Application



当社の供給する精密機器は、さまざまな分野で活躍しております。大きく分けると、お客様の特別な要求に応じながら新規に設計・製造するオーダーメイド品と、量産体制で供給している汎用精密位置決めステージがありますが、そのほとんどが、近未来のテクノロジーを生み出すための、研究・開発に利用されています。

Kohzu's precise motion instruments play an important role in many industrial and scientific disciplines. Our comprehensive product line includes custom and semi-custom instruments engineered to meet the requirements of specialized applications. A standard line of mass produced, general-purpose precise positioning stages to meet the demands of our fast paced OEM partners and end-users is also available. Kohzu motion instruments provide the accuracy needed to support the cutting-edge research and development of emerging technologies.

**実験・研究用精密機器**      **Instruments for Scientific Experiment**



## システム製品 System Products

生産技術の進歩を支える! Kohzu... Advancing production technology.

### 産業用装置

### Instruments for Industrial Application

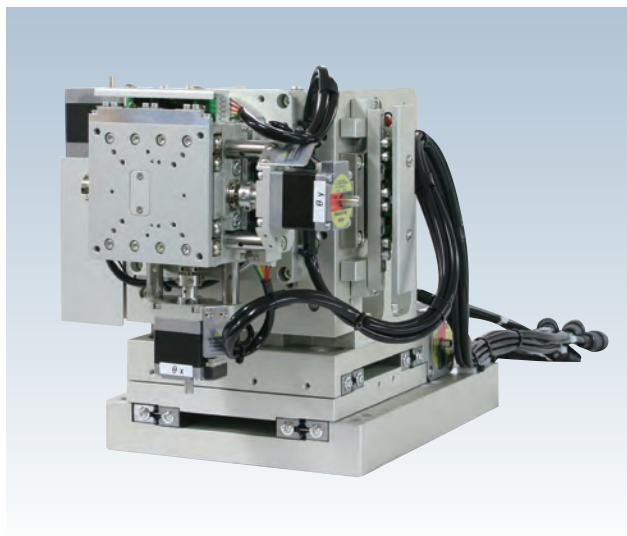
数々の実験研究用装置を開発し続けてきた当社の経験、豊富なノウハウは、技術革新による開発競争が激しい産業界において近年特に注目されています。生産ラインの心臓部を担う装置の依頼も多く、当社の高品質な製品が生産技術の進歩に大きく貢献しております。

A-003ページ

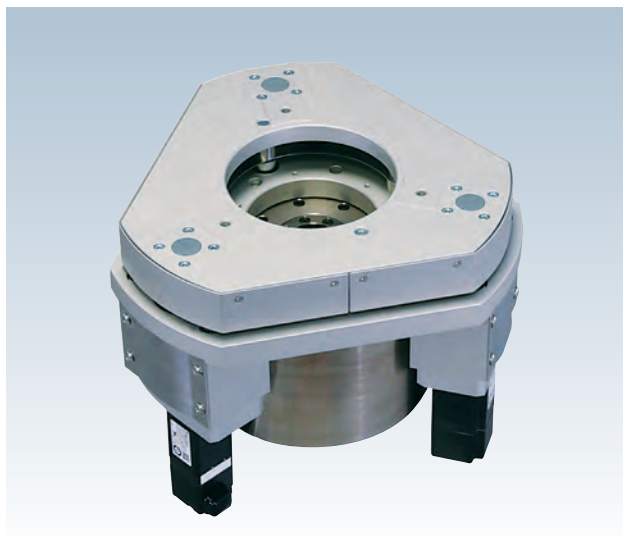
Kohzu's expertise in scientific research instrumentation spills over into industries that demand extreme technological innovation and competitiveness. Kohzu motion instruments have made significant contributions in the advancement of production technology, as evidenced by their extensive use in mission-critical roles within major production lines.

...See page A-003

小型6軸マニピュレータ <MPSシリーズ>  
Compact 6-Axes Manipulator <MPS Series>



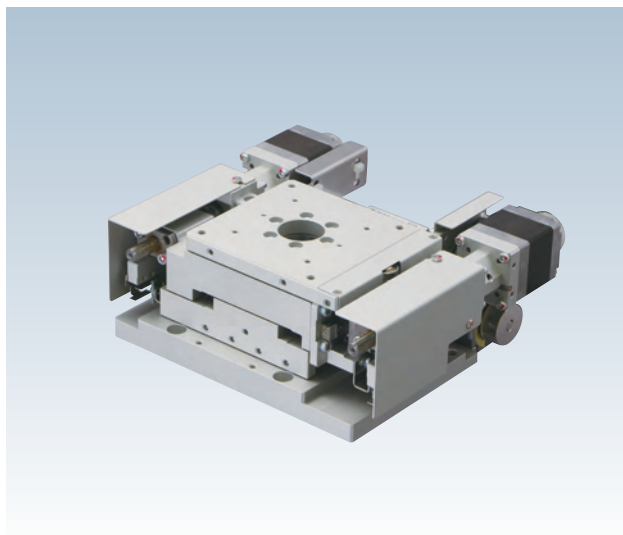
手振れシュミレータ <TSSシリーズ>  
Blur Vibration Simulator <TSS Series>



表面形状測定システム <Dyvoceシリーズ>  
Laser Measurement System <Dyvoce series>



薄型アライメントステージ <YRAシリーズ>  
Lowest Alignment Stage <YRA series>



研究者たちの飽くなき探求心に応え続ける! Kohzu... Responding to the needs of science.

## 実験研究用装置

## Instruments for Scientific Experiment

神津精機の実験用装置はお客様の高度な要求から生まれたものであり、科学の進歩と共に発展し続けます。

B-001ページ

Kohzu research instruments were born of specialized and demanding customer requirements.

Our high-end products continue to evolve and improve with advances in science.

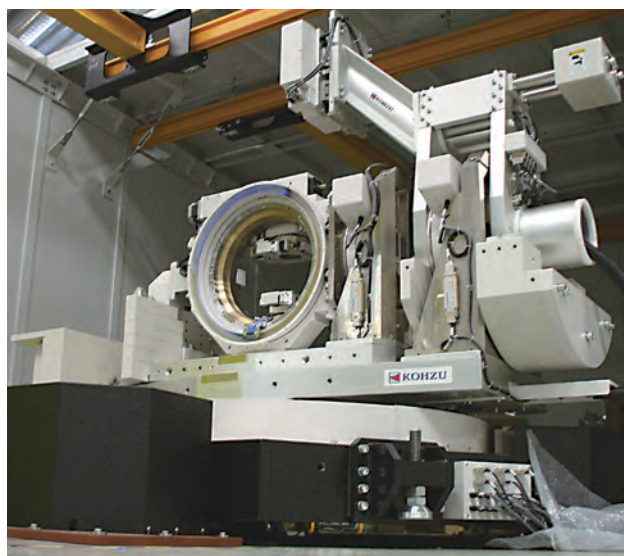
...See page B-001

### ■ 放射光施設用装置 Synchrotron Radiation Equipment

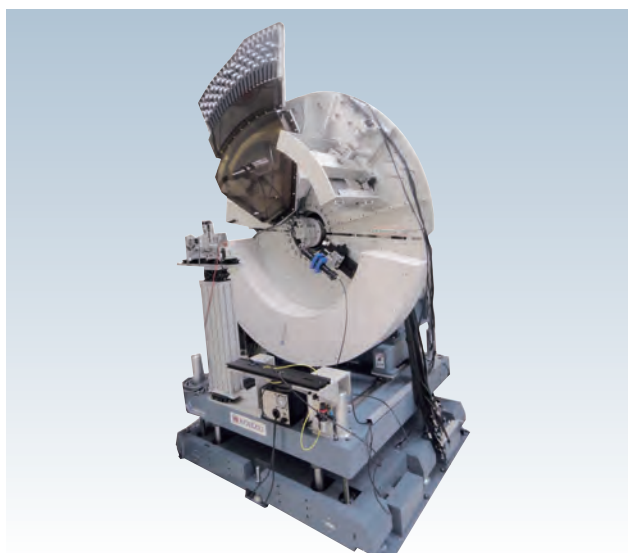
二結晶分光器 <SSM-10>  
Double Crystal Monochromator <SSM-10>



多軸型X線回折装置 <NZD-3>  
Multi Axis X-Ray Diffraction System <NZD-3>



粉末X線回折計 <PDS-16>  
X-Ray Powder Diffractometer <PDS-16>



XAFS装置 <HSM-19>  
XAFS Measurement System <HSM-19>



超精密位置決めステージ Ultra Precision Positioning Stage

# モンブランシリーズ Montblanc series

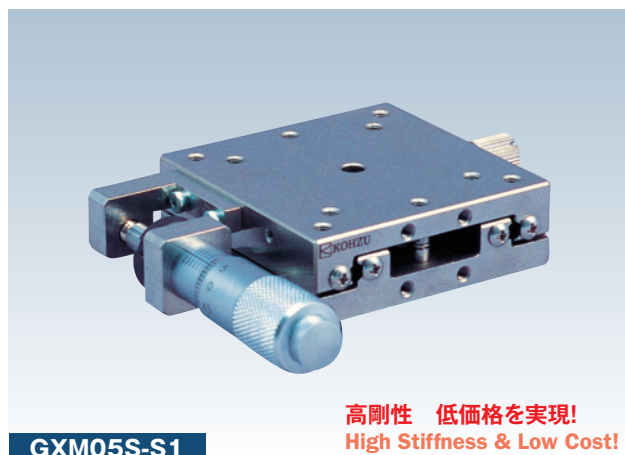
高精度 高剛性 高耐久性  
High Precision, High Stiffness, High Durability

手動XYステージ  
Manual XY Linear Stage



YM16F-C1

ゴシックアークステージ  
Gothic-Arc Stage



GXM05S-S1

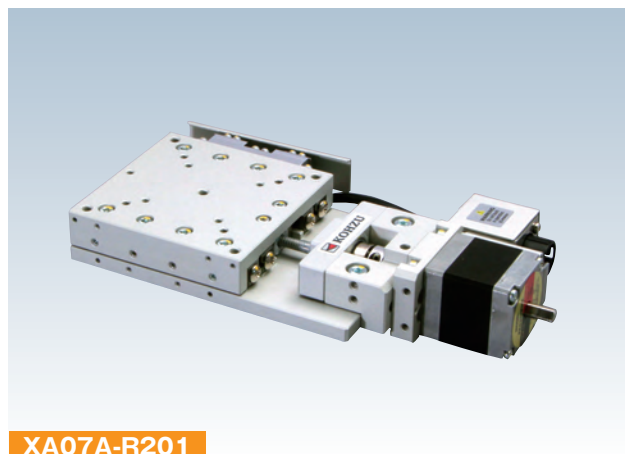
高剛性 低価格を実現!  
High Stiffness & Low Cost!

手動Zステージ  
Manual Vertical Stage



ZM07A-S1K

自動Xステージ  
Motorized X Linear Stage



XA07A-R201

300種類を超える多彩なラインナップにより  
あらゆる組み合わせが可能になります

It allows to make any combination of axis with over 300 kinds of Kohzu standard  
“Montblanc” series.

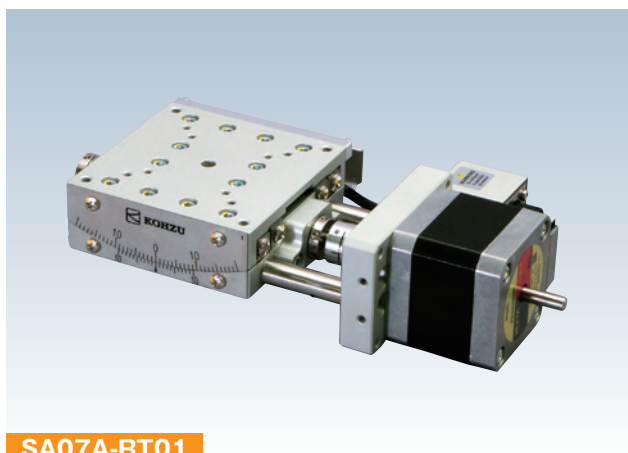
モンブランシリーズは、神津精機の長年にわたるカスタムオーダーメイドの経験を凝縮して生まれた汎用精密位置決めステージの自社ブランドです。

C-001ページ

Kohzu quality and craftsmanship built into each and every motion instrument.

...See page C-001

自動スイベルステージ  
Motorized Swivel(Tilt) Stage



SA07A-RT01

手動スイベルステージ  
Manual Swivel(Tilt) Stage



ST05A-S3S-CL

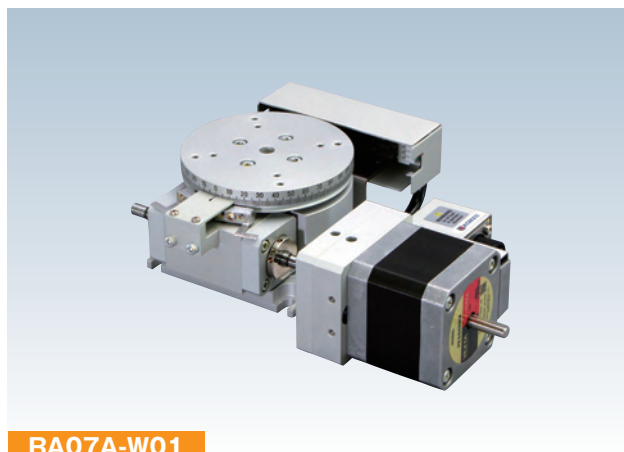
精密ポジショナー  
Fine Pitch Positioner



サブミクロンの位置決めが可能になります  
Sub-micron resolution actuator with  
0.05 micron sensitivity.

FPP03-13

自動回転ステージ  
Motorized Rotation Stage



RA07A-W01

様々なニーズに対応したカスタムメイドも可能です

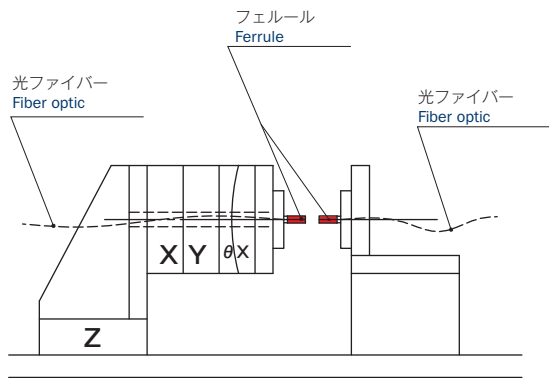
Kohzu standard positioning stages can be assembled into a wide array of configurations.

\*改造をご希望の場合、改造の可否や費用、納期がかかる場合がございますのでお問い合わせ下さい

Contact your local distributor or sales representative for price and delivery details or to confirm technical feasibility of your application's specific configuration requirements.

## 位置決めステージ 用途実例

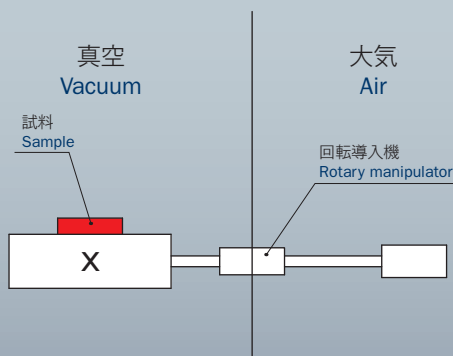
## Positioning stages Using examples



### 組立用途 光ファイバー調芯 Assembling example Fiber optic alignment

光ファイバー同士、あるいは光ファイバーと光デバイスのコアを正確に合わせ、損失なく光を伝えるためには、高精度な位置決めが必要です。当社のステージを用いて、ナノオーダーからサブミクロンの位置決めを行っています。ファイバーの種類によって、XY方向に高精度を求める場合、角度方向に高精度を求める場合などがあります。

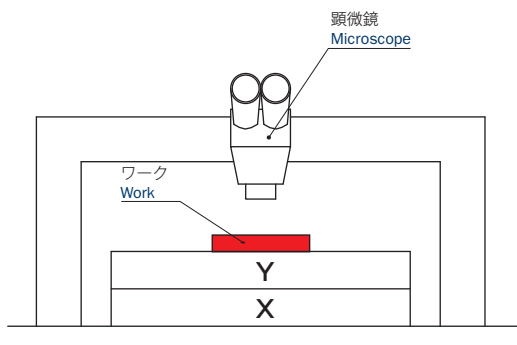
High precision positioning is required to connect fiber optics or optic and the core of optical devices accurately and send the optic without the loss. KOHZU stages can align the positioning from Nanometer scale. High precision alignments to XY direction or angle direction are needed according to the fiber optic types.



### 検査・計測用途 真空ステージ移動機構 Inspection / Measurement example Motion mechanism for vacuum stage

ステージを真空中に設置した状態で大気側より回転導入機を用い、フランジを通してステージの駆動軸と接続します。ステージテーブル上面に試料を載せた状態で真空中の位置決めを大気側から行うことが可能です。

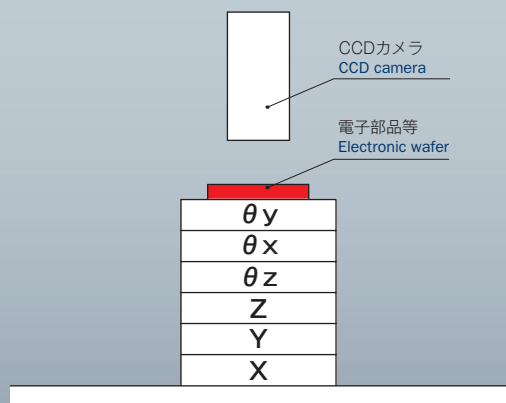
Stage placed in vacuum is connected to the motion mechanism with rotary manipulator through the flange. Sample mounted on the stage in vacuum can be aligned the positioning from air side.



### 検査・計測用途 顕微鏡観察、測定 Inspection / Measurement example Microscope observation and measurement

上部から顕微鏡などの光学系でワークを測定する際には、ワークをXY方向に移動させる必要があります。ワークや光学系の精度によって、XYの真直精度を数 $\mu\text{m}$ 程度に抑える必要があります。弊社のステージは、主に、ストローク最大300mm程度で $\mu\text{m}$ 台やサブミクロンの高精度を求められるワーク観察、測定に用いられます。

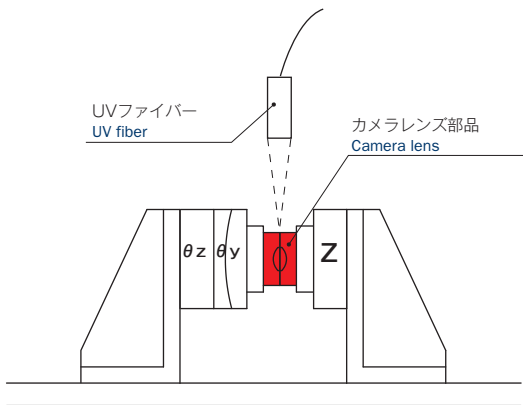
The positioning of the work to XY direction is required for measuring the work with microscope from the top. Less than a few  $\mu\text{m}$  straightness of XY stage is required according to the accuracy of the work or the microscope. KOHZU stages can be used for the work observation and measurement which need high precision of micron scale in maximum 300mm stroke.



### 検査・計測用途 各種用途の検査に使用 Inspection / Measurement example Electronic wafer inspection

電子部品基板を色々な方向に動かし、CCDカメラで観察し検査するための自動6軸ステージです。下から、X、Y、Z、 $\theta z$ 、 $\theta x$ 、 $\theta y$ で構成されています。またタクトタイムを短くするために、モーターをサーボモーターに変更する事も可能です。

Motorized 6 axes stage can move electronic wafer to various directions for the observation and measurement with CCD camera. The stage is composed X, Y, Z,  $\theta x$  and  $\theta y$  from the bottom. To change servo motors is also available for shorten the tact time.

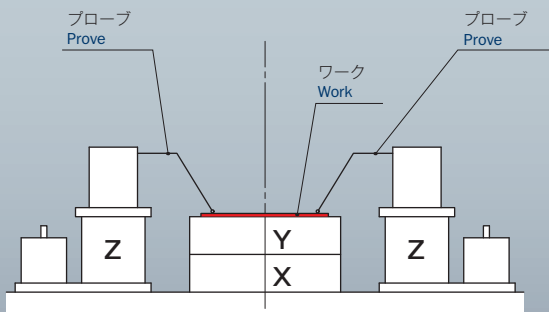


### 組立用途 携帯電話等カメラレンズ部品の組み立て調整

#### Assembling example Assembly and alignment of camera lens parts for cellular phone

カメラレンズ部品をUV接着する際にステージを利用します。片方のレンズ部品を基準として、もう片側のレンズ部品を接着する際に、3方向への位置決めを行います。

KOHZU stages can be used for UV bonding of camera lens parts. As the fellow lens is the standard, the other lens is bonded with positioning to 3 directions.

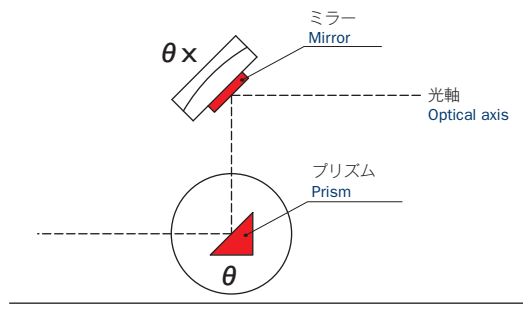


### 検査・計測用途 プローブテスター

#### Inspection / Measurement example Probe tester

半導体デバイス、液晶デバイス等、ウェハ上に微細加工された段階で電気的なテストをする際には、実際にプローブを用い電気を流して測定します。プローブの先端を正確にワークの電極部分に当て、ウェハ上の全てのデバイスを同様に測定するため、XYステージには累積誤差や真直性能が求められます。また、ワークを移動させる際には、いったんプローブを上げ、ワーク移動後にプローブを下げますが、その際に、毎回、再現良く同じ高さにプローブの先端を当てなければならぬため、Zステージの再現性も重要になります。

Electronic tests on the wafer for semiconductor and liquid crystal devices are measured with probes. XY stages need good accumulated lead error and straightness for touching the tip of probe to the terminal on work accurately and measuring all devices on wafer with same condition. And the repeatability of Z stage is also required for touching the tip of probe on same height every time when probe is up and down during the work positioning.

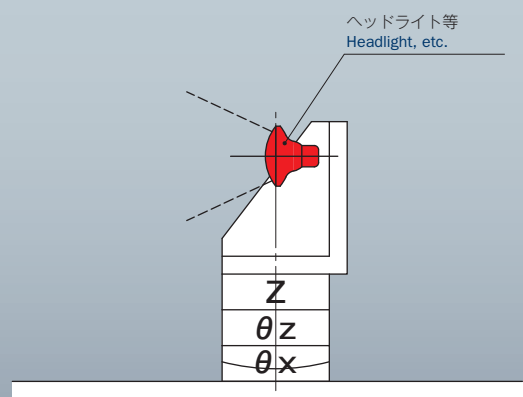


### 検査・計測用途 レーザー干渉計光軸調整

#### Inspection / Measurement example Optical axis alignment for laser interferometer

レーザー干渉計を使った各種測定には、ミラー、プリズムなど様々な光学デバイスを光軸上で高精度に位置決めし、また、位置決めをした後に静止している必要があります。主にこれらの用途には手動のステージが用いられますが、クランプ時のスレを最小限に抑えつつ、しっかりと保持できるようなクランプ機構が求められます。弊社の手動ステージはこのような要求にもお答えします。

Measurements with laser interferometer need the high precision positioning of optical devices (mirror, prism, etc.) on optical axis. And after positioning, they must keep the position stably. KOHZU manual stages which have the clamp mechanism for keeping the position can be used for this measurement.



### 検査・計測用途 配光測定

#### Inspection / Measurement example Lamp measurement

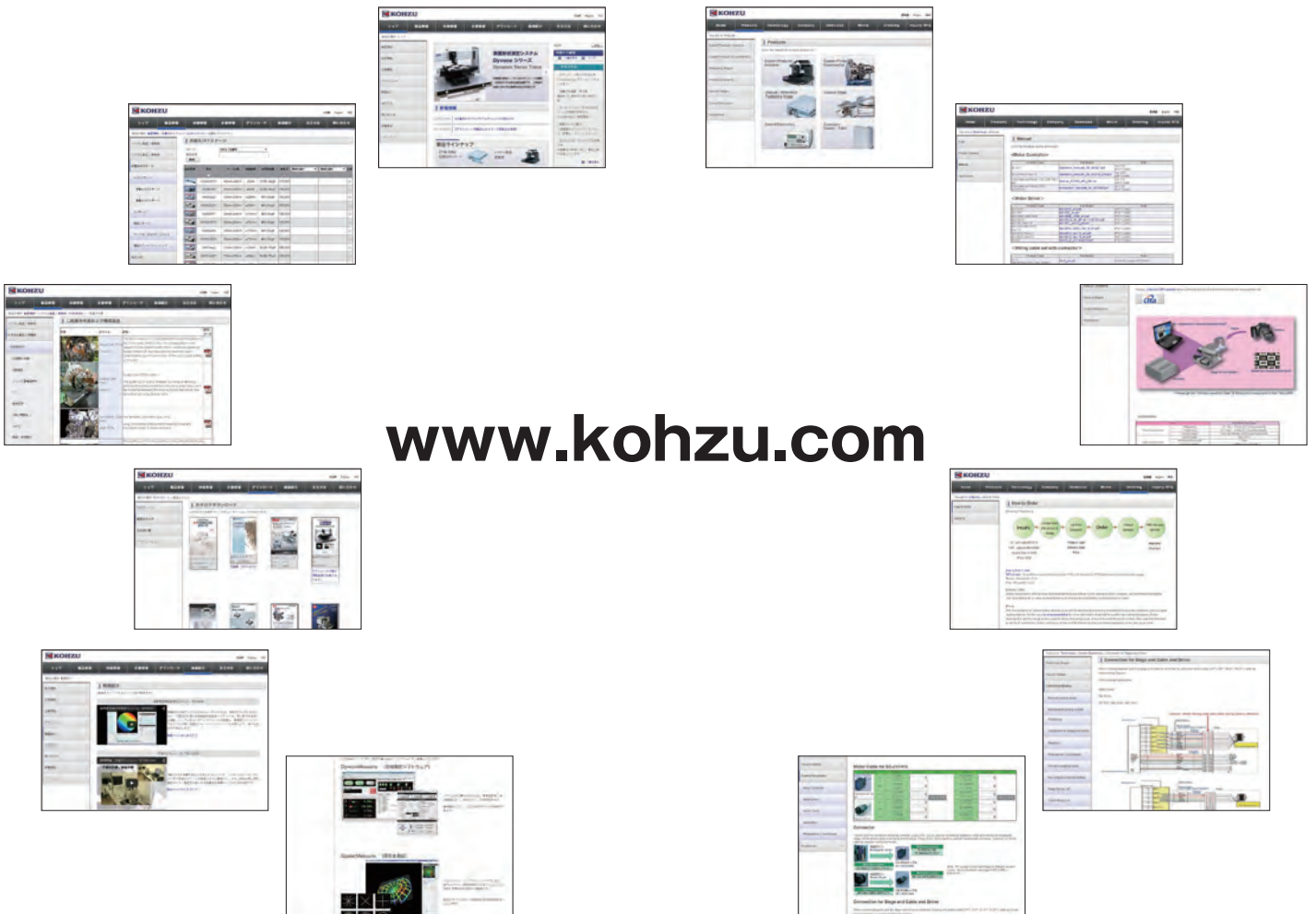
自動車のヘッドライト、舞台照明、ショーウィンドウ照明などの配光測定時に、ランプを上下左右方向に傾け、規定の距離で照度を測定します。特に自動車のヘッドライトは安全のため、厳しい規格に沿った信頼性の高い測定が求められます。

また、ワークの大きさが変わったときにワーク中心を回転中心に合わせるためのZステージが上部に必要になります。比較的重量物を搭載するので、ステージには高い剛性が求められます。

Far field pattern measurements for car headlights, stage lights, show window lights, etc. measure the illuminance on the regulated distance with tilting the lamp to upper and lower right and left. Especially car headlights need high precision measurements for safety.

And Z stage is mounted on upper part to adjust the work center to the rotation center of 2 tilt stages. Basically, as sample is heavy, the stages need high load capacities.

# What's new at KOHZU?



## 神津精機WEBサイトのご案内

神津精機WEBサイトは、イベント開催や新製品情報などをはじめ、製品利用に役立つ最新情報が満載です。

コントローラなど制御機器の取扱説明書ダウンロード  
制御用ソフトウェアの無料ダウンロード  
2D、3DのCADデータのダウンロード

カタログ製品の比較・検索  
動画による製品紹介  
技術情報Q&A  
資料請求やお問い合わせ

日本語WEBサイトトップ      <http://www.kohzu.co.jp>

## Kohzu Website introduction

Kohzu website guide is useful information as like the latest product information, update information and anymore.

Kohzu controller and driver manual download.  
Free controller application download  
Kohzu product 2D and 3D CAD data download

Product comparison and search  
Product movie guide  
Technical Information  
Request for quotation

English website top      <http://www.kohzuprecision.com>

# ご注文方法・返品交換・ご注文の取り消しについて

## 【ご注文方法】

### ●カタログ標準品

電話、FAX、電子メールにて製品名・型式・数量・ご希望納期をお知らせください。折り返し担当者よりご連絡させていただきます。

### ●カタログ非掲載製品・特注製品

電話、FAX、電子メールにてご利用用途、仕様(スペック)、数量、ご希望納期等をお知らせ下さい。折り返し担当者よりご連絡させていただきます。

## 【製品のお届け】

### ●送料

除振台、及び特殊な重量物以外で5,000円以上の標準品、特注品につきましては全て無料です(国内に限ります)。ご注文のトータル金額が定価で5,000円未満(消費税別)の場合は、別途送料(500円)がかかりますので、ご了承ください。

除振台、及び特殊な重量物の送料につきましては別途お見積もりさせていただきます。

### ●お届け日数

一部を除き製品のお届けは宅配便にて行っております。離島及び九州、北海道の一部を除き出荷日の翌日にはお届けできます(期日指定の場合はご指示ください)。尚、天災、悪天候、交通事情によりやむをえずお届けが遅れる場合があります。

### ●お届けした製品が…

出荷に際し厳重梱包を心掛けておりますが、万が一お手元に届きました製品に不備な点がございましたらすぐにその旨をご連絡ください。

## 【価格】

カタログ表示価格はすべて消費税を含まない製品価格(外税)です。お支払いの際には別途消費税をお支払いください。カタログ表示価格は、品質の改善向上、物価の変動等により予告なく変更させていただく場合があります。予めご了承ください。

## 【返品・交換】

製品をご注文後、何らかのトラブルが発生した際には営業部までご連絡ください。

- ・型式を間違えてしまった
- ・数量を間違えてしまった
- ・発注製品が不要となってしまった

このような場合はご連絡ください

\*返品、交換につきましては費用が発生する場合がございますので、営業部、又は支店までご連絡ください。

以下の製品については返品・交換ができません。

- ・除振台
- ・特注製品
- ・一度ご使用になった製品
- ・その他(オプション対応品、一部のカタログ品等)

### ●製品返送の梱包

弊社宛に返品・交換内容をご連絡の上、指定の場所にご返送ください。返送時は納品時と同じ梱包状態をお願い致します。返送時の製品破損についてはお客様負担とさせていただきます。

## 【ご注文の取り消し】

### ●納品前

- ・標準カタログ製品の場合:定価の5%を申し受けます。
- ・標準カタログ製品改造の場合:取り消し不可とさせていただきます。但し、改造を開始する以前であれば、製品定価の5%+改造に伴う費用にて申し受けます。
- ・特注製品の場合:取り消し不可とさせていただきます。

### ●納品後

納品後の変更・キャンセルは原則としてお受け致しかねます。但し、返品・交換が可能な場合もありますので、弊社営業部までお問い合わせ下さい。

# 製品保証・オーバーホール・修理について

## 【製品保証】

弊社の検査基準に合格した証明として、標準品には製品保証書を添付しています。ご使用前には「ご注意」をお読みいただき、製品を正しくご使用ください。

製品の保証期間は、弊社出荷日（お買い上げいただいた日）より1年間とさせていただきます。もし保証期間内において弊社責任で不具合が発生した場合、製品の交換または修理を無償にて対応させていただきます。製品の不具合やご不明な点がございましたら、製品貼付の製品型式、製造番号をご連絡ください。

## 【オーバーホール】

位置決めステージは複雑な部品を組合わせた精密機器です。品質には十分配慮して製作を行っておりますが、長期間にわたり使用した結果として、動作に不具合が生じる場合があります。不具合が生じた製品でも、部品の交換や調整を行うことで本来の性能を取り戻すことが出来る場合があります。オーバーホール後は、カタログ値を満たしているかどうかの検査を行った上でご返送させていただきます。

### ●オーバーホール費用

カタログに掲載のオーバーホール費は分解・調整の基本料金となっております。交換部品（消耗部品等）が生じた場合は、別途部品代が発生いたします。

### ●オーバーホール後の保証について

オーバーホール後の保証期間は弊社出荷日より6ヶ月とさせていただきます。

## 【修理】

保証期間以降でも製品に不具合や故障箇所が発生した場合、有償にて修理対応させていただきます。

### ●修理費用

修理費用はご依頼されました故障箇所の交換部品及び、その他に必要なと思われる消耗部品とカタログ掲載のオーバーホール費の合算費用となります。

### ●修理後の保証

修理後の保証期間は弊社出荷日より6ヶ月とさせていただきます。

# Ordering· Warranty

## [Ordering]

Ordering and Query

WEB: <http://www.kohzuprecision.com>

E-mail: [e-sale@kohzu.co.jp](mailto:e-sale@kohzu.co.jp)

Phone: +81-44-981-2131

FAX: +81-44-981-2181

## [Delivery Date]

Kohzu makes every effort to keep most standard products offered in this catalog in stock. However, we recommend contacting your local distributor or sales representative to confirm product availability, before placing an order.

## [Price]

With the exception of custom-made devices, price lists for standard products are available from regional distributors and our sales representatives. Contact your local representative for more information. Note that for quality improvement purposes, Kohzu reserves the right to change product specifications, including prices, at any time and without prior notice. Also note that motorized products do not include cables, controls or drivers and that these must be purchased separately when placing an order.

## [Product Warranty]

Products manufactured by Kohzu Precision Co., Ltd. are warranted against any defects for a period of twelve (12) months from the date of shipment from Kohzu. If some defect occurs during this warranty period, the product will be replaced or repaired free of charge. The inspection certificates are attached to all products.

Please see the "Instructions" notes before use. If you find any problems or questions, please contact to your local distributor. In order to respond promptly, we need to know the product model and serial number.

## [Overhaul]

We kohzu make the product with the greatest care. However, there is a possibility of failure caused by long term usage. In such case, overhaul (parts exchange and adjustment) may recover their original function. After the overhaul, we will inspect carefully if quality meets the specification.

### · Overhaul Cost

"Overhaul Cost" on catalog is basic cost of decomposition and adjustment. When the exchange parts (or consumable part) are necessary, extra cost will be added.

### · Warranty after overhaul

Kohzu are warranted the item for a period of six (6) month from the date of shipment from Kohzu customer.

## [Repair]

We kohzu would repair the item with charge, after finished the warranty period.

### · Repair Cost

"Repair Cost" is total cost of exchange parts and necessary consumable part, and overhaul cost on catalog.

### · Warranty after overhaul

Kohzu are warranted the product for a period of six (6) month from the date of shipment from Kohzu to buyer.

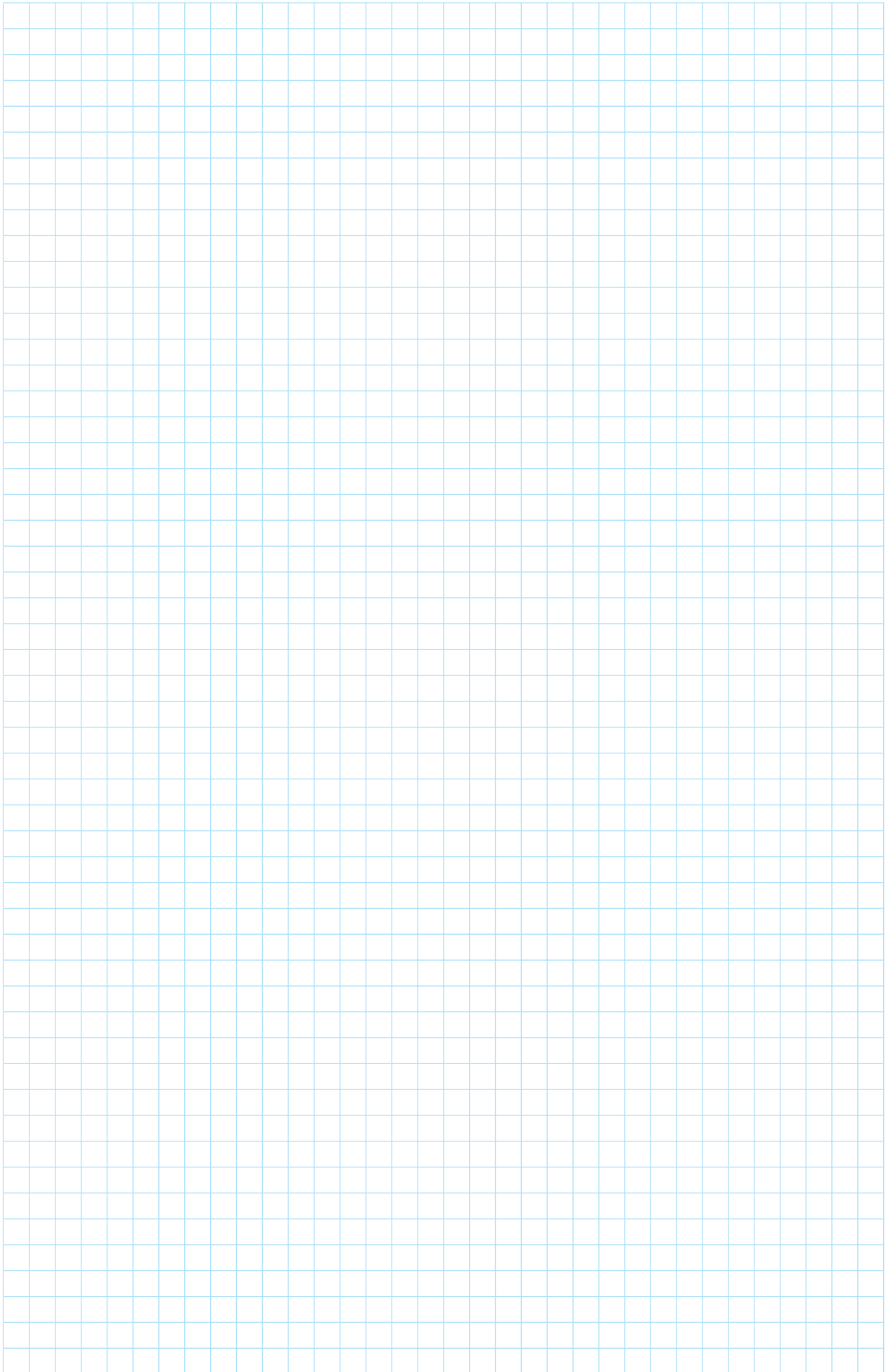
## [Custom Products]

Custom products play an important role in both industrial and scientific applications. Kohzu custom and semi-custom products are available for a special use such as vacuum and clean-room applications. The customization includes exchanging to 2-phase stepper motors, servomotors and adding encoder positional-feedback systems. You can see various custom products at this catalog.

# システム製品

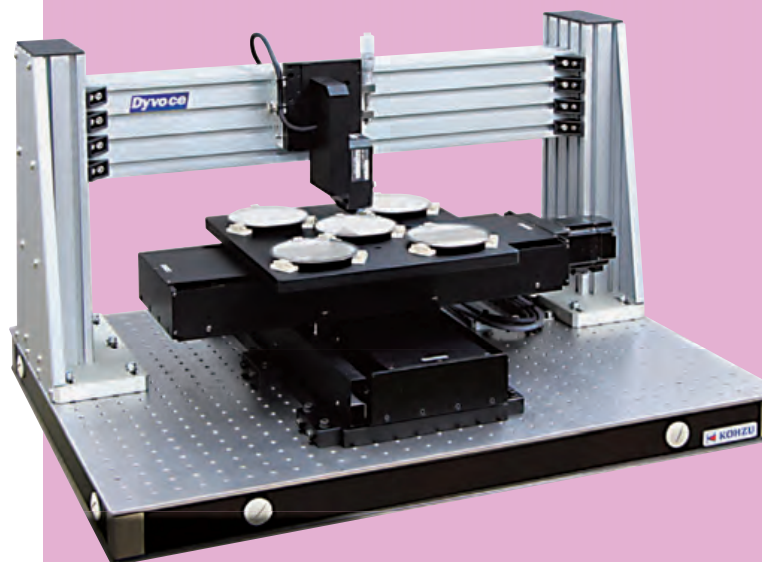
System Products

# Memo



## システム製品 / 産業用 System Products / Industrial Application

- 超小型 6 軸マニピュレータ USM シリーズ ..... A-004  
Ultra small 6-Axes Manipulator USM Series
- 小型 6 軸マニピュレータ MPS シリーズ ..... A-006  
Compact 6-Axes Manipulator MPS Series
- 高荷重ゴニオメータ ..... A-007  
Heavy Duty Goniometer
- ロングストローク自動 X ステージ ..... A-008  
Long Stroke Motorized X Stages
- 手動精密調芯ユニット ..... A-010  
Manual Alignment Station
- 表面形状測定システム Dyvoce シリーズ ..... A-012  
Laser Measurement System Dyvoce Series
- 手ぶれシミュレータ TSS シリーズ ..... A-018  
Blur Vibration Simulator TSS Series

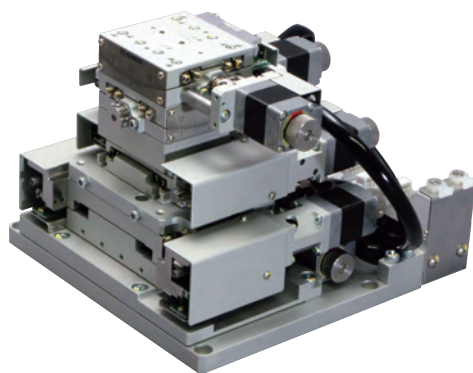


# 超小型6軸マニピュレータ Ultra-Compact 6-Axis Manipulator

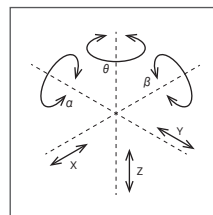
生産装置、分析装置で培ってきたノウハウを凝縮した「KOHZUの6軸」の新提案。

The new KOHZU 6-Axis Manipulator is a culmination of our extensive expertise in production and analysis equipment.

- **高精度・高剛性はそのままだに、小型軽量化を実現!**  
Size and weight have been reduced while maintaining high accuracy and rigidity!
- **全軸ボールネジ駆動により、長寿命!安定した精度を長期間持続し、再現します!**  
Ball screw drive for all axes ensure a long performance life! Operations can be repeated with consistent accuracy over the long-term!



USM-R1C-001



## 特長

### Feature

#### ■ 集中コネクタユニット Centralized Connector Unit

6軸のモータ、センサー配線が1か所に集約され、面倒な多軸の配線作業を容易にします。(不要な場合は、取り外しも可能です。)

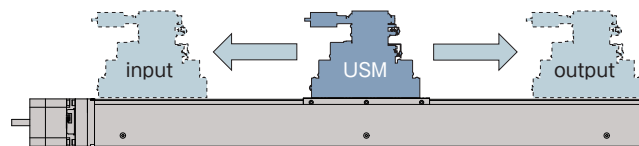


The 6-axis motor and sensor wiring are concentrated in one location to make even complicated multi-axis wiring work easy (can also be removed if not needed).

#### ■ 小型・軽量 Compact and Lightweight

自重(約3kg)が軽いので、高速で稼働する搬送軸への搭載が可能です

Lightweight design (approx. 3kg) enables installation on high-speed carrier shafts



#### ■ 高追従性 High Tracking

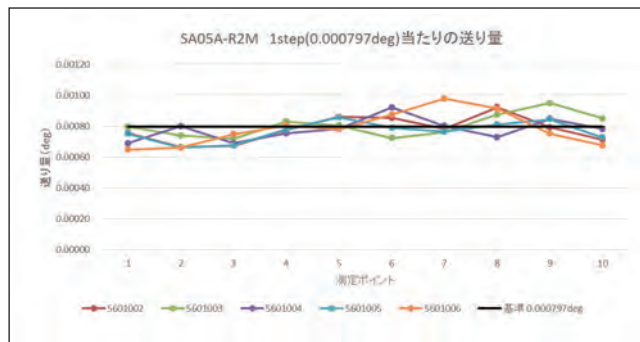
直線方向でサブミクロン、角度で秒単位の追従性を有しており、高い精度で指令値通りの位置決めを完了します。

Positioning is completed according to highly accurate commands thanks to tracking in sub-micron units for straight lines or within seconds for angles.

#### 参考例 Example

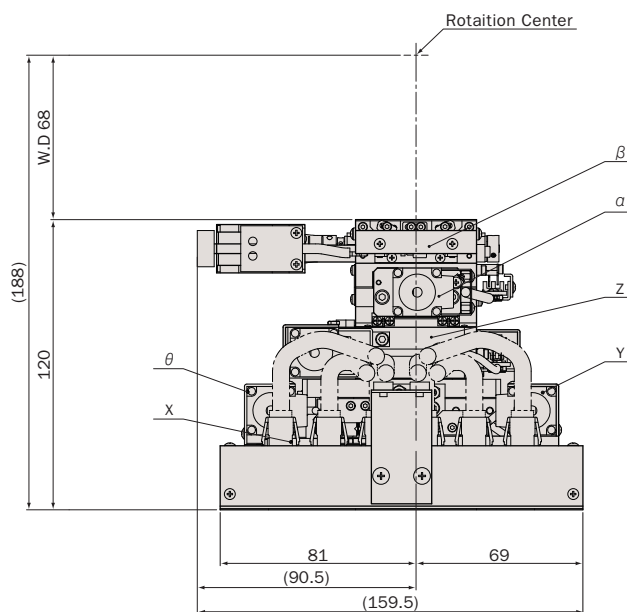
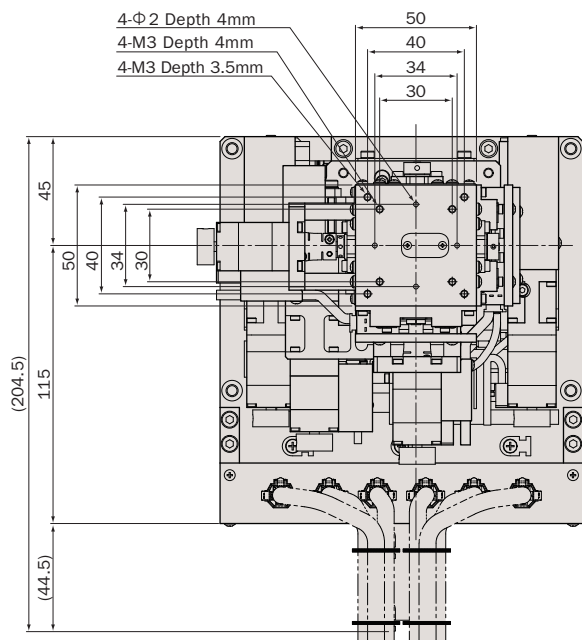
スイベルステージの1パルス送りの追従性データです。0.000797degに対して、±0.0002deg以内の誤差に収まっています。

The graph below shows tracking data for one pulse of the swivel stage. Error is within ±0.0002 degrees for 0.000797 degrees.



## 寸法図 Drawing

● USM-R1C-001

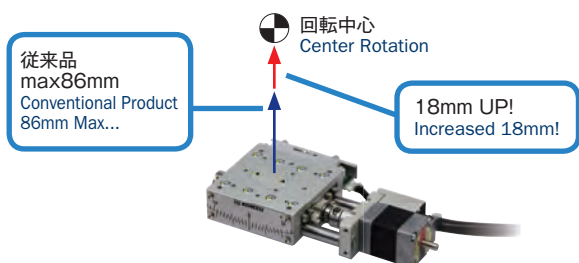


軸名称 Axis	移動範囲 Motion Range	最高速度 Max Speed	最小分解能 Minimum Resolution ※	ドライバ分割数 Micro-Step(div)
X	±3mm	10mm/sec	0.1 μm	1/20
Y	±3mm	10mm/sec	0.1 μm	1/20
Z	±1.5mm	2.5mm/sec	0.25 μm	1/2
θ	±3°	12.7°/sec	0.00127°	1/2
α	±3°	9.6°/sec	約0.00064°	1/2
β	±3°	12°/sec	約0.00079°	1/2

※ 最小分解能はドライバ分割数の設定によって変更が可能です。  
 ※ Minimum resolution can be changed according to the number of driver divisions.

## 関連新商品のご案内 Related New Products

小型(□50mm)ロングワークディスタンススイベルステージ  
 Small (□50mm) Long Working Distance Swivel Stage



SA05A-R2G  
 詳細はK-014~K-015ページを参照して下さい。  
 Refer to page K-014~K-015

- ・ワーク外形の大型化、ワーク取付用治具のスペースを広く確保できます。
- ・SA05A-R2Bと組み合わせることで、2軸で86mmのWDを実現できます。
- ・Larger outer workpiece size and wider space for workpiece jigs.
- ・Use with SA05A-R2B for a combined work distance of 86mm.

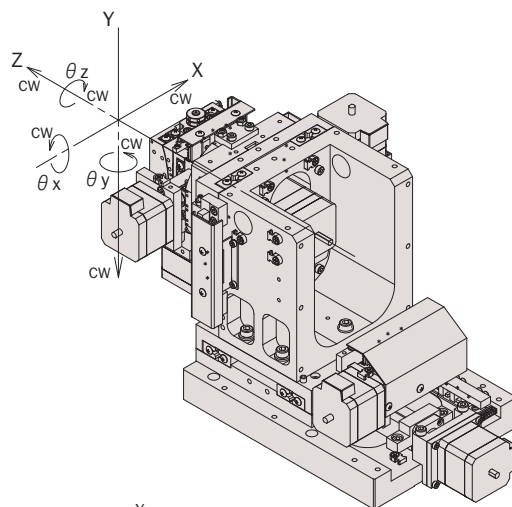
# 小型6軸マニピュレータMPS-SSSD-B001

## Compact 6-axis Manipulator MPS Series

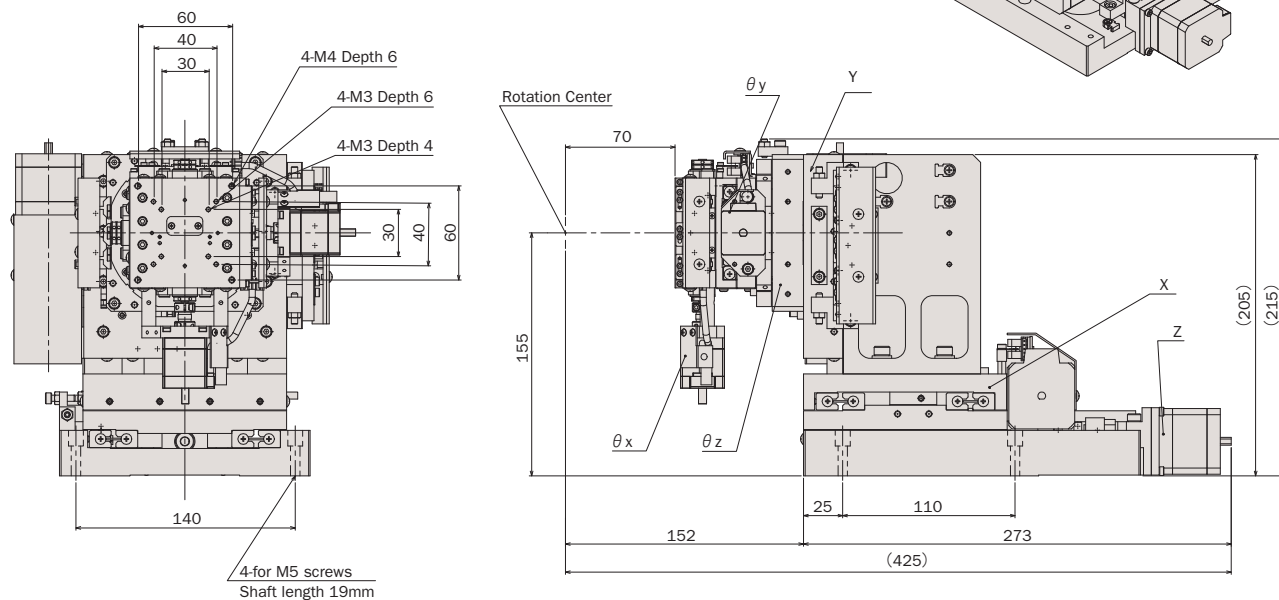


液晶プロジェクタ、CCDカメラの素子を貼り付ける際の微細な位置決め最適、小型6軸マニピュレータです。従来に比べ小型化、軽量化、高剛性を同時に実現しました。

Compact six axes manipulator is most suitable for fine positioning of LCD projector or CCD camera assembly. Miniaturization, light weighting, high stiffness, are realized at the same time.



### 寸法図 Drawing



### 仕様 (Model: MPS-SSSD-B001)

#### Specification (Model: MPS-SSSD-B001)

軸名称 Axis	移動範囲 Motion Range ※1	最高速度 Max Speed	分解能 Resolution ※2	ドライバ分割数 Micro-Step(div)
X	±5mm	1mm/sec	0.1μm	1/10
Y	±5mm	1mm/sec	0.1μm	1/10
Z	±5mm	10mm/sec	0.1μm	1/10
θx	±3°	3.8°/sec	約 approx. 0.00038°	1/2
θy	±3°	2.8°/sec	約 approx. 0.00028°	1/2
θz	±3°	18°/sec	0.0018°	1/4

※1 移動範囲はロングバージョンもごさいます。  
Longer motion range version is available.

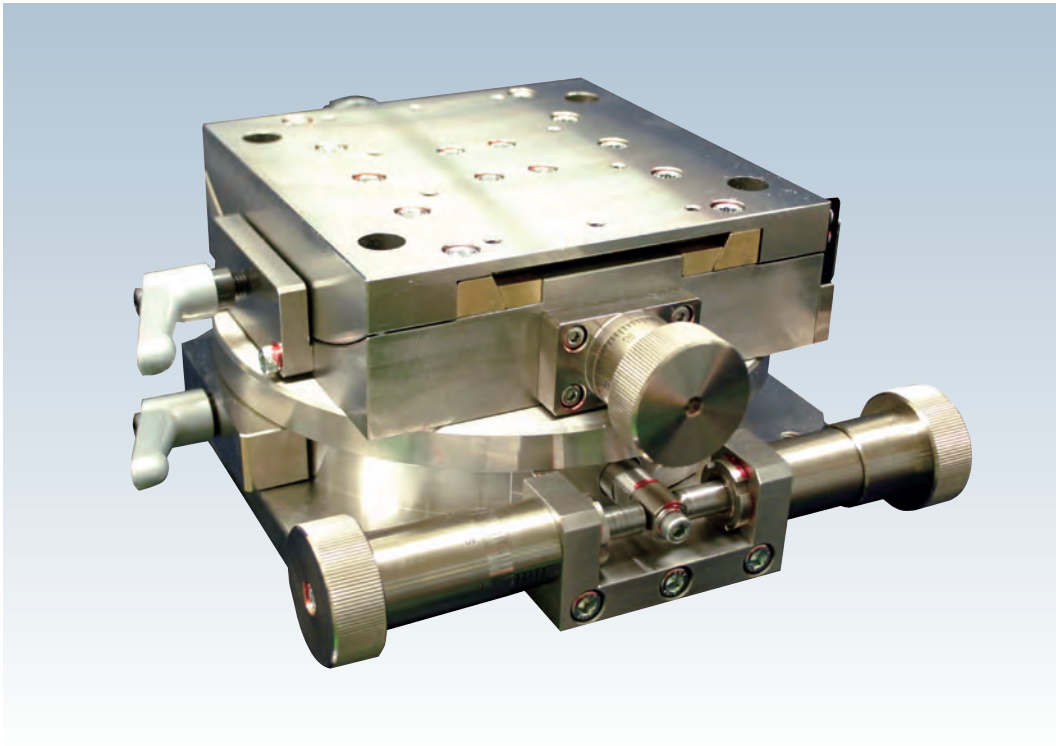
※2 分解能はドライバ分割数の設定によって変更が可能です。  
It is possible to change the resolution by setting the driver's division.  
高分解能タイプもごさいます。  
Higher resolution version is available.

# 高荷重ゴニオメータ

## Heavy Duty Goniometer

同一の回転中心にて試料のアライメントが可能なゴニオメータです。主な材質にSUSを採用し、独自の摺り合わせ技術を用いることで、高い剛性を実現しました。写真の仕様では、動作軸はスイベル(ゴニオ)、 $\theta$ の2軸ですが、用途に応じてXY軸を追加することも可能です。

This goniometer allows alignment of a sample using the same rotation center. stainless steel is used as main material and our original fitting technology is used to achieve high rigidity. The photo below shows two operating axes: swivel (goniometer) and  $\theta$ . The XY axes can be added as required.

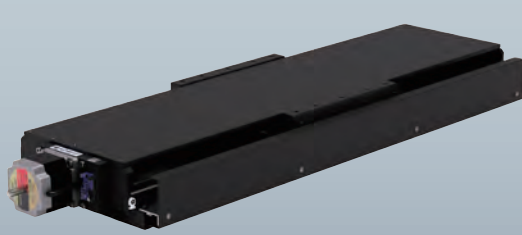


### 概略仕様

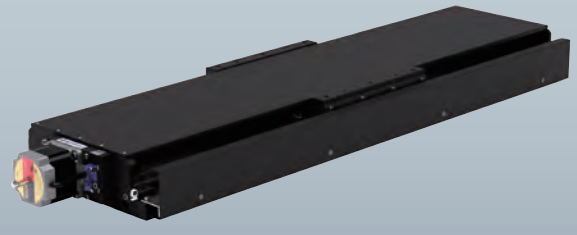
#### Product Specification

	スイベルステージ Swivel (Gonio) Stage	$\theta$ ステージ Rotation Stage
テーブル面 Table Size	160mm×160mm	Φ200mm
案内方式 Guide Mechanism	アリ摺動 Dovetail slide	スリ合わせ Sliding guide
移動範囲 Motion Range	±5°	
送り方式 Actuator	ウォーム&ウォームホイール Worm shaft & Worm wheel	タンジェントバー Tangent Bar
最少読取 Minimum Leadout	1°/ツマミ1回転(1'/1目盛) 1° / One revolution of Handle Wheel(1'/one scale mark)	2°/ツマミ1回転(1'/1目盛) 2° / One revolution of Handle Wheel(1'/one scale mark)
材質 Material	真鍮、ステンレス Brass, Stainless Steel	
耐荷重 Load Capacity	60kg	

# 自動Xステージ / テーブルサイズ 218×200 Motorized X Linear Stages / Table Size 218×200

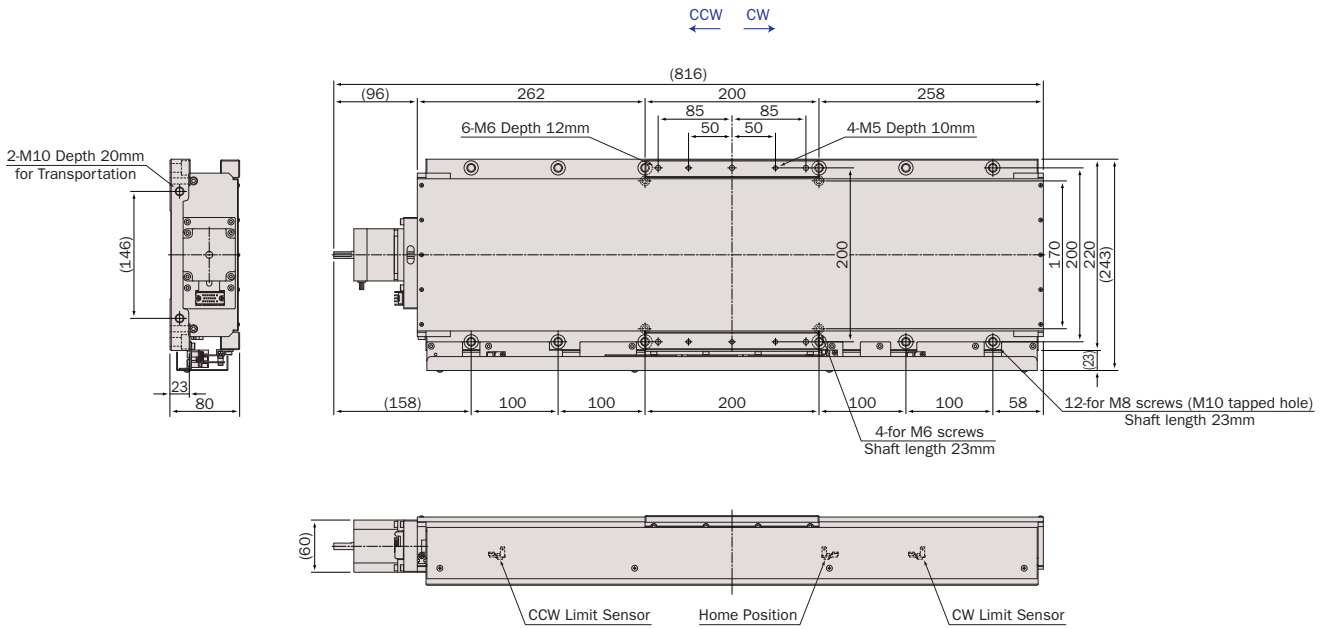


CXA20F-L24

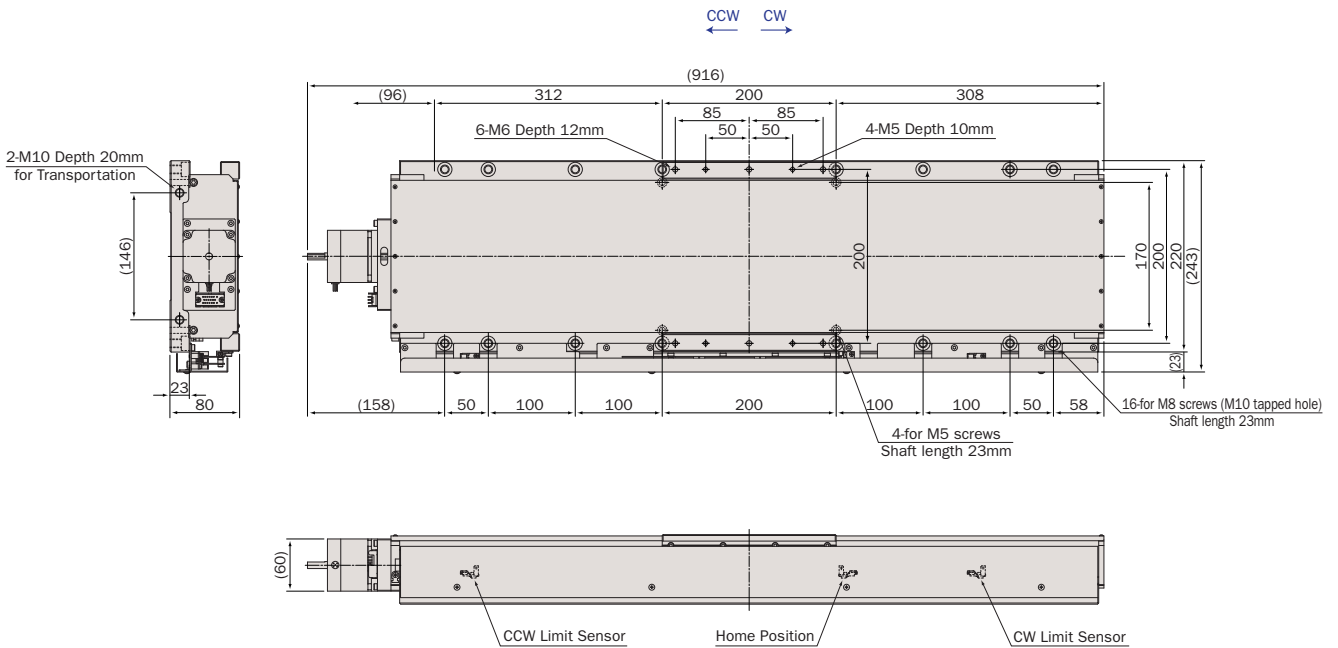


CXA20F-L25

## ● CXA20F-L24



## ● CXA20F-L25



# 鉄 / リニアガイド / ボールネジ

## Steel Body / Linear Guide / Ball Screw

型式 Model Number		CXA20F-L24	CXA20F-L25
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1		CXA20F-L24-R	CXA20F-L25-R
テーブル面 Table Size		218mm×200mm	
案内方式 Guide Mechanism		精密リニアガイド Linear Guide	
移動範囲 Motion Range		±200mm	±250mm
送り方式 Lead Mechanism		ボールネジ, リード 5.0mm Ball Screw, Lead 5.0mm	
分解能 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	10μm/5μm	
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.5μm	
最高速度 Maximum Speed		100mm/sec	
累積リード誤差 Accumulated Lead Error		≤30μm/400mm	≤40μm/500mm
繰り返し位置決め精度 Repeatability		≤±0.5μm	
ロストモーション Lost Motion		≤10μm	
真直度 Straightness	水平 Horizontal	≤6μm/400mm	≤8μm/500mm
	垂直 Vertical	≤6μm/400mm	≤8μm/500mm
バックラッシュ Backlash		≤2μm	
モーメント荷重 Moment Load Stiffness		0.003arcsec/N・cm (ロール剛性)	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)		980N (100kgf)	
標準グリス standard Lubricant		クリーングリス	
材質 Material		鉄(テーブル: アルミ合金) Steel (Table: Aluminum Alloy)	
外観 Finish		黒色仕上げ Matt Black	
自重 Weight		40kg	44kg
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor		PK566NBW (オリエンタルモーター: 定格電流 1.4A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線5本) PK566NBW (Oriental Motor: Phase Current 1.4A, Basic Step Angle 0.72°, 5-Leads)	
コネクタ Connector		角形20ピン(ヒロセ: PC-1620, P-1620A-STA) 20Pin Rectangular (Hirose: PC-1620, P-1620A-STA)	
ステージ結線タイプ ※2		V3 原点復帰の際に、領域(データム)センサを利用しています。CW側常時遮光。 V3 Returning direction is determined with zone sensor. CW side's light is intercepted in all time.	
原点復帰 Returning direction		原点復帰の際に、領域(データム)センサを利用しています。CW側常時遮光。 Returning direction is determined with zone sensor. CW side's light is intercepted in all time	
センサ基板型式 Sensor Model		F104 (LIMIT), F105 (HOME)	

注意 精度測定は、50mm/secで行っております。

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはH-005ページを参照して下さい。  
Refer to page H-005 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

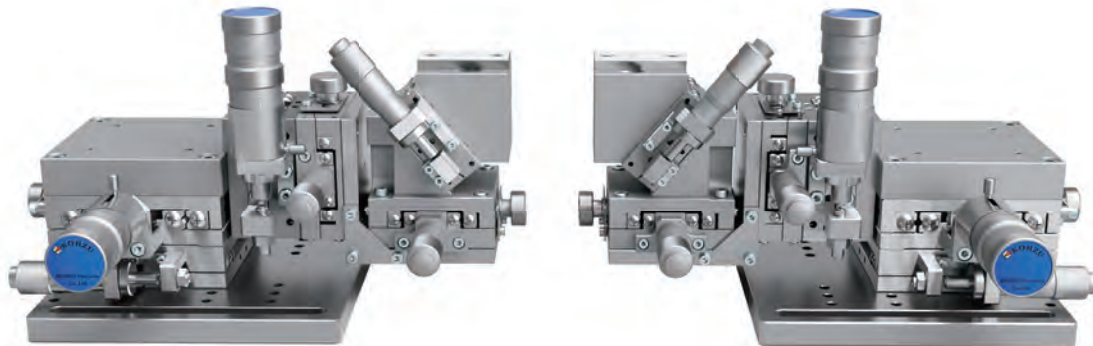
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.

※2 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035ページを参照して下さい。  
Refer to page N-034,N-035 for stage wiring connection information.

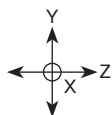
- アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

産業用  
Industrial  
System Products  
実験用  
Experimental  
手動精密ステージ  
Manual Stage  
回転  
Rotation  
スイベル(ニオ)  
Swivel(Nio)  
自動精密ステージ  
Motorized Stage  
回転  
Rotation  
スイベル(ニオ)  
Swivel(Nio)  
XYθ  
XYθ  
真空ステージ  
Vacuum Stage  
制御装置  
Control Electronics  
アクセサリ  
Accessories  
検査システム  
Inspection System

# 手動精密調芯ユニット Manual Alignment Station



FM6-52-L	価格 Price ¥495,000
----------	----------------------



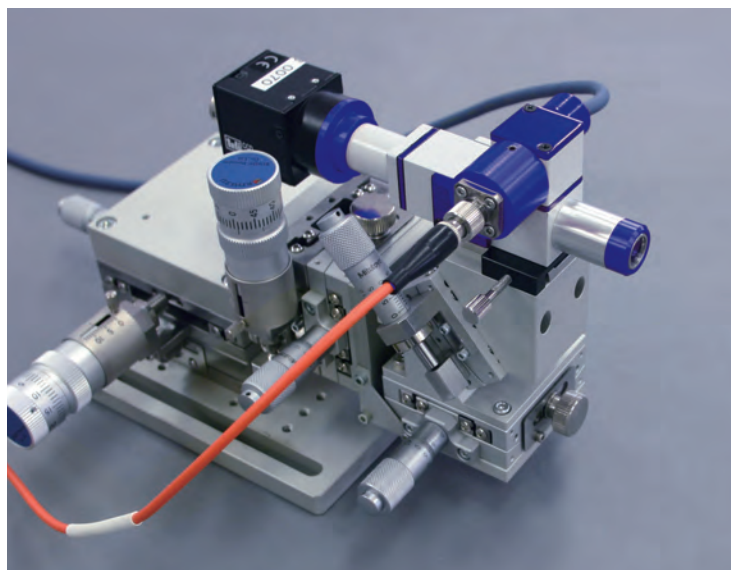
FM6-52-R	価格 Price ¥495,000
----------	----------------------

## 特徴

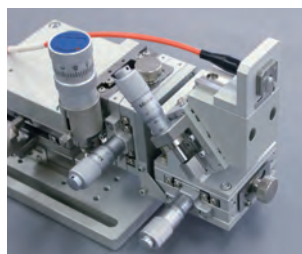
### Feature

光ファイバーの調芯専用開発されたコンパクトな6軸ユニットです。光軸Z軸（フォーカス方向）に対してのXY軸には、サブミクロンの位置決めが可能な精密ポジショナー「FPP03-13」を採用。回転3軸とZ軸には当社標準マイクロメータを採用し、位置決め高精度を実現したコストパフォーマンスモデルです。また、旧モデルと比較して剛性が向上しているため、光ファイバー以外にも調芯用光学測定器を搭載することが可能で、今までの調芯時間を大幅に短縮できます。

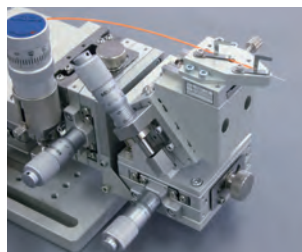
This product is a compact six (6) axes unit developed specifically to align optical fibers. For the X-Y axes, Kohzu original fine pitch positioner is equipped, since submicron level precision alignment is required. For other axes, standard micrometer is equipped. The high precision alignment can be realized with low cost. In addition, the stiffness improved than previous model, thus not only optical fiber unit, but also our unique microscope for optical alignment is able to mount. It realize to reduce the fiber alignment time.



超小型マイクロビーム照射光学系「WMS-1000M6」装着時 \*  
MICROBEAM POINTER [WMS-1000M6] mounting



FCコネクタ装着時  
FC connector mounting

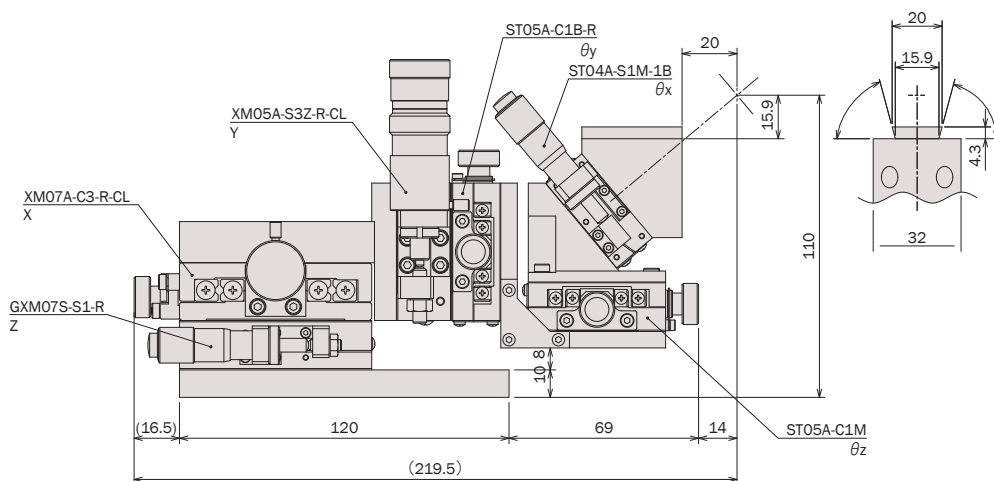
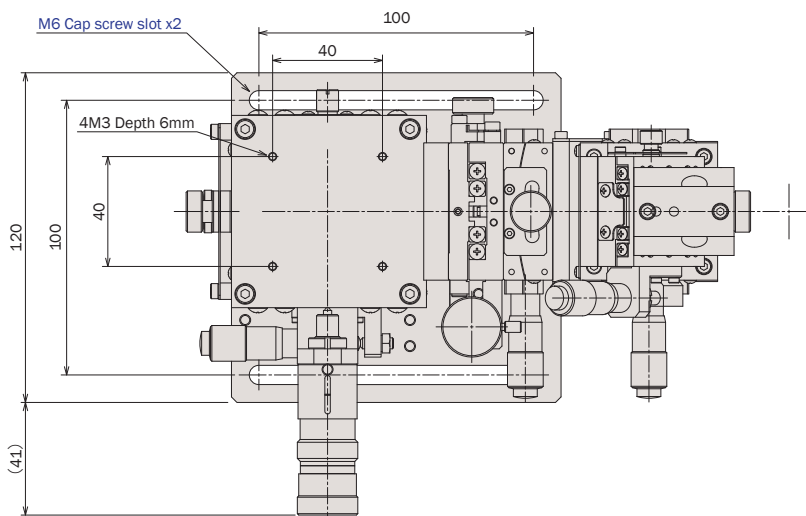


ファイバーホルダ装着時  
Fiber holder mounting

\* 「WMS-1000M6」の仕様についてはお問い合わせ下さい。  
\* Contact about specification of [WMS-1000M6]

## 寸法図 Drawing

● FM6-52-L



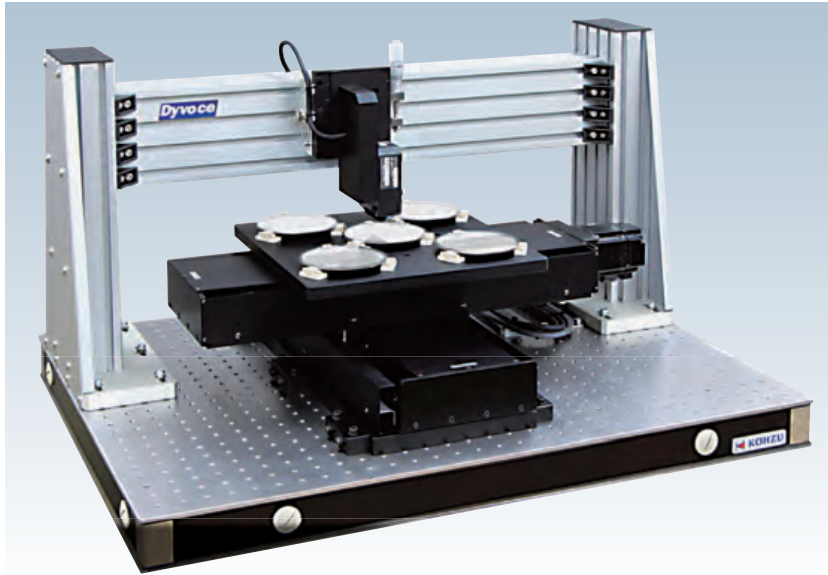
## 仕様 Specification

● FM6-51-L

軸名称 Axis	移動範囲 Motion Range		最小読み取り Minimum Readout	
	粗動 Coarse	微動 Fine	粗動(目盛) Coarse(Scale)	微動(目盛) Fine(Scale)
X	±6.5mm	0.3mm	10μm	0.5μm
Y	±6.5mm	0.3mm	10μm	0.5μm
Z	±6.5mm		10μm	
θx	±3°		約 approx.	0.0087°
θy	±3°		約 approx.	0.0059°
θz	±3°		約 approx.	0.0073°

Industrial  
Commercial  
Experimental  
Manual Stage  
Motorized Stage  
Rotation  
Swivel (Tilt)  
Rotation  
Swivel (Tilt)  
XY θ  
Vacuum Stage  
Control Electronics  
Accessories  
Inspection System

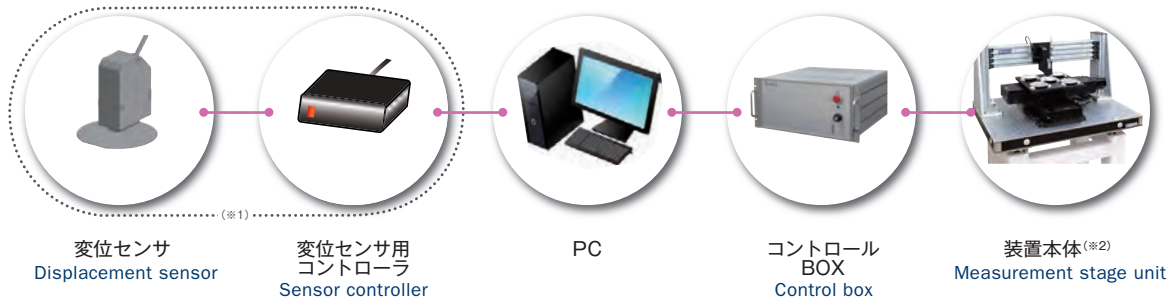
# 表面形状測定システム Dyvoceシリーズ Laser Measurement System Dyvoce Series



高精度形状測定システムDyvoce (ダイボス) シリーズは、被測定ワークにあわせてレーザ変位計を用いる非接触形状測定システムです。使い易さを追求した機能、シンプルなユーザインタフェースを装備し、高精度ステージメーカーならではの高い信頼性とモーションコントロール技術により、様々な測定を可能にします。

The Dyvoce (Dynamic Servo Trace) is non-contact surface profiler equipped optimum laser displacement meter. It has functional and user friendly interface with high precision stage control technologies produced by stage manufacturer.

## 構成図



(※1) 測定用センサはワークに合わせて最適なものを選択し組み込まれます。 (※2) ワークにあわせてホルダの製作・組み込みも可能です。  
Optimum sensor would be selected for sample. Customized holder for sample would be available.

## アプリケーション

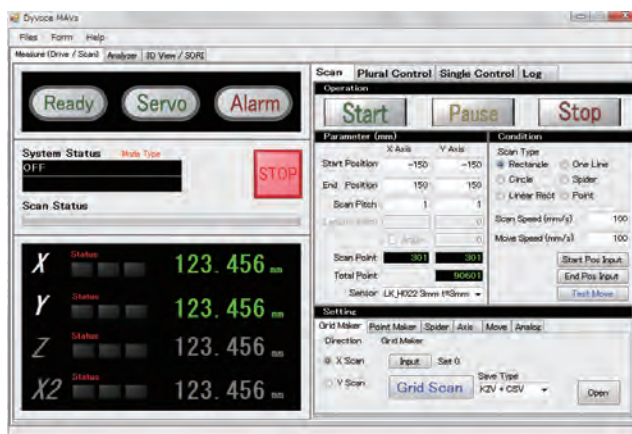


## DyvoceMeasure (形状測定ソフトウェア)

豊富な測定駆動を有する制御駆動ソフトDyvoceMeasure (ダイボスメジャー)

ステージの位置決めをはじめ、豊富な駆動・測定機能により、測定パターンを実現させます。専用解析ソフト形式・CSV形式でのデータ保存が可能です。

Dyvoce Measure software executes simple stage control and laser scanning motion with various measurement method. The result is output in exclusive file format for our analysis software or standard csv format.



## SpiderMeasure (間引き測定)

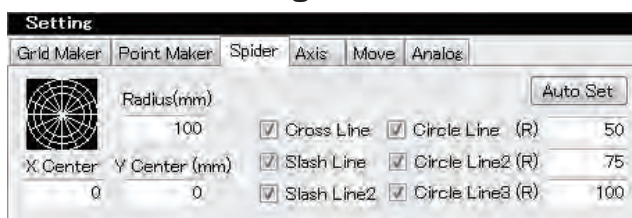
間引き測定用の駆動パターンを設定を行います。クロスライン・インクライン・サークル上の様々なスキャン測定やこれらの組み合わせにより、近似的に表面形状を測定する機能です。全面スキャンに対して圧倒的な測定時間の短縮となります。

To setting thinning method of measurement data, Spider Measure function is equipped. It has cross, slant and circular line scanning measurement and gets approximate surface profile. It takes overwhelming short scanning time rather than thoroughly scan.

### ■ スキャンモード Scan mode



### ■ セット画面 Setting window



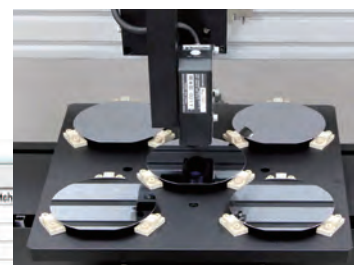
## GridMaker (複数ワーク一括測定)

複数ワークの測定を一連のシーケンスとして完了させます。様々なワーク形状・測定パラメータ・配置の組み合わせでも対応可能。設定したプログラムごとの個々のデータを順次保存していきます。

For multiple samples or complicated sample shape measurement, Grid Maker makes programmable sequence, which includes various scanning method, rectangle, line, circle, spider and point scan.

### ■ スケジュール Schedule grid

No	Type	X Start	X End	X Pitch
1	Rectangle	-100	100	1
2	Circle	-50	50	0.1
3	Linear Point	-80	80	0.5
4	Line	0	100	0.5
5	Spider	-100	100	0.5
6	Line	-50	50	1
7	Circle	10	80	0.1
	Spider	-50	50	0.1



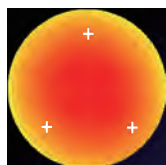
# 表面形状測定システム Dyvoceシリーズ Laser Measurement System Dyvoce Series

## DyvoceAnalyzer (解析ソフトウェア)

取得データからの2D/3D断面形状プロファイルよりグラフ表示・各種計測と、様々な解析を行います。CSVファイルへのエクスポートや報告書作成に便利なレポート出力も可能です。

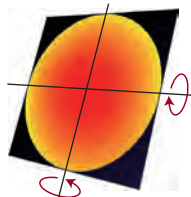
Dyvoce Analyzer is data analysis program. It makes 2D cross section, 3D profiles and various analysis (Distance / Angle / Curvature). CSV file export and report output are also equipped.

### ■ 傾き補正 Tilt correction

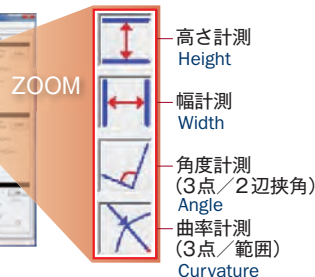
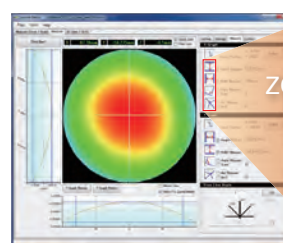


3点補正  
3 point tilt correction

### ■ フルクラム (座標軸回転) Coordinate rotation



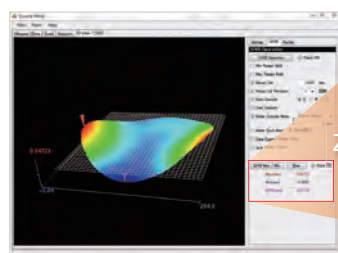
### ■ 形状計測 Shape measurement



## SORI・BOW (SEMI Standard)

測定データから、SEMI 規格の【SORI】【BOW】の値の自動算出を行います。最大値・最小値ポイントもイメージ内に表示します。

SORI/BOW value based on SEMI standard is calculated. Maximum and minimum point values are shown in 3D profile.



ZOOM

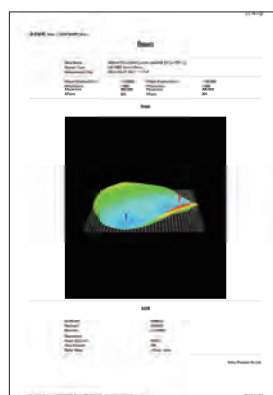


## レポート作成 Report out

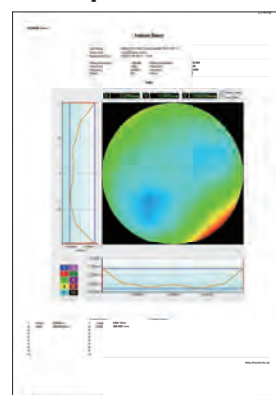
幅・高さなどの2D、SORI・BOWなどの3Dデータからの形状計測結果をレポート形式で出力を行います。

Report output with 2D analysis (Width/Height/Angle/Curvature) or 3D profile analysis is equipped.

### ■ SORI/BOW



### ■ 形状計測 Shape measurement

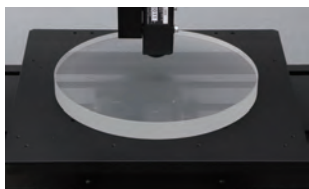


## マッピング補正 (Mapping correction)

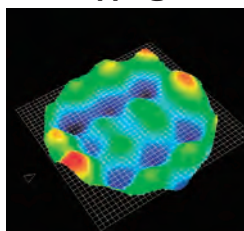
基準平面基板の表面高さデータを事前に測定し、補正データとして保存します。そのデータを実際のワークの測定データから差し引くことにより、スキャンステージの持つ微小な揺動も補正して、ワークの真値に近づけます。特に反りの小さなワークの測定に有効です。

Mapping correction function is equipped. It eliminates stage motion errors by using flatness standard substrate surface profile data. It's effective for smaller SORI sample measurement.

### ■ 基準平面基板測定 Flat surface substrate measurement

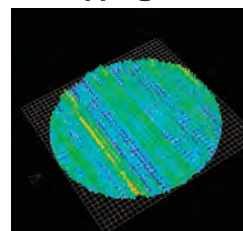


### ■ マッピング補正前 Before mapping correction



SORI : 4  $\mu\text{m}$

### ■ マッピング補正後 After Mapping correction



SORI : 0.3  $\mu\text{m}$

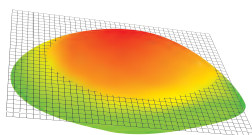
※  $\phi 200$  ガラス平面基板 (平面度:  $\lambda/4$ ) の表面を測定し SORI 算出した場合  
Measuring  $\phi 200$  flat surface substrate and calculating SORI value.

## 自重たわみ補正 (Self-weight gravity deflection correction)

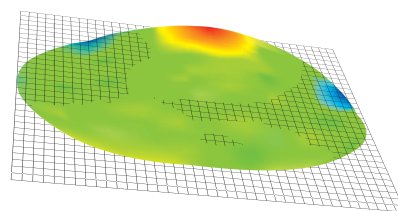
ウエハの自重起因のたわみを補正することにより、ウエハ本来のたわみデータを算出します。特に薄いウエハ・大口径ウエハに有効です。

Real wafer warp (SORI) data without self-weight gravity deflection is calculated by this function. It's effective especially thin and large wafers.

### ■ 重力補正前 SORI : 42 $\mu\text{m}$



### ■ 重力補正後 SORI : 20 $\mu\text{m}$

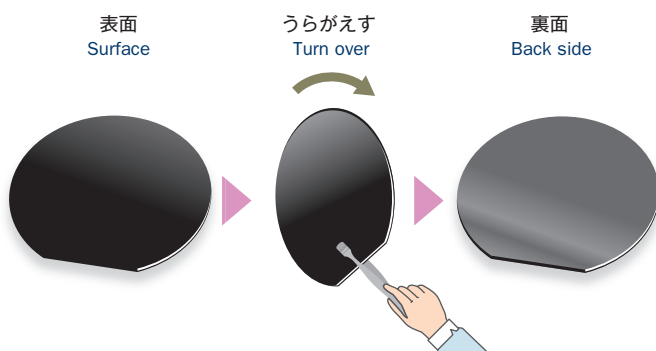


※ 中心吸着した 4inch ウエハの測定例  
Example of measurement for 4 inch wafer center vacuumed.

### ■ 両面差分モード Inversion method

ウエハの裏表両面の表面形状を測定し、そのデータの差分から自重たわみの影響を消した補正データをつくります。

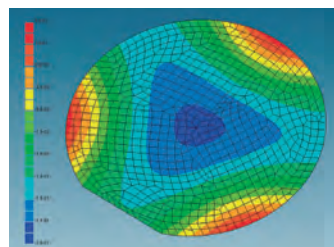
Both sides difference calculation mode, it calculates difference between surface and backside data and makes warp data without self-weight gravity influence.



### ■ 理想モデル差分モード Representative wafer method

有限要素法により作成した自重たわみを含むウエハの理想モデルと測定データの差分から自重たわみの影響を消した補正データをつくります。

Idealized model by FEM analysis mode, it calculates difference between idealized model and measured data and makes warp data without self-weight gravity influence.



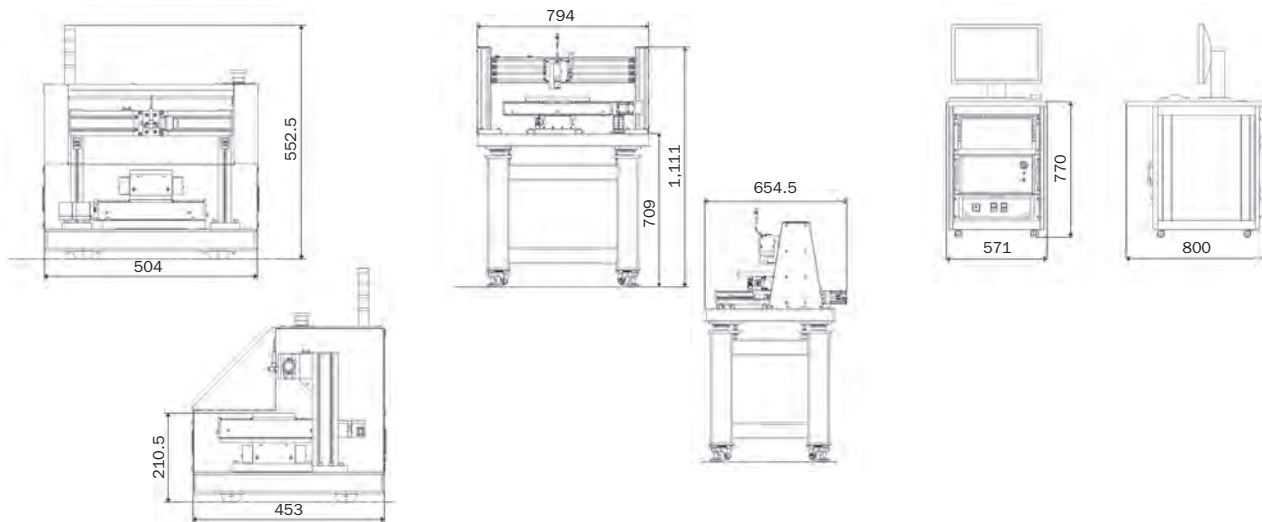
# 仕様 Specification

機械仕様 Mechanical Specification		
型式 Model Type	DY-1000	DY-3000
XY測定範囲 Motion Range	100×100mm	300×300mm
XY最小分解能 Resolution	1μm	1μm
真直度(Z方向) Straightness (Vertical)	≤1μm/30mm (任意位置) Any position 8μm/100mm (※≤1μm/100mm)	≤1μm/30mm (任意位置) Any position 12μm/300mm (※≤1μm/300mm)
水平耐荷重 Load capacity (Horizontal)	1Kg	5Kg
電源電圧/最大消費電力 Power Supply / Maximum Power Consumption	100V 50/60Hz 約300W Aprox.300W	100V 50/60Hz 約500W Aprox.500W

(※:マッピング補正実装時の真直度)  
After mapping correction

ソフトウェア仕様 Software Specification	
駆動 Motion	各種単軸駆動、各種2軸補完駆動、各種指定座標駆動 Single drive, Interpolation drive, Positioning drive setting.
計測 Measurement	各制御パラメータ設定、各Scanタイプ選択、PointMaker、GridMaker Control parameter, Scan type select
解析 Analysis	断面表示、高さ・幅・角度・円弧計測、3D表示、SEMI規格値出力 Cross section view, Height, Width, Angle, Curvature measurement, 3D view, SEMI standard shape data output
データ入出力 Data in / out	計測結果保存 (kzv.csv)、測定条件パラメータ (読込・保存)、計測結果レポート出力、キャプチャ画像保存 (2D・3D) Data output (kzv.csv), Measurement parameter (load, save), Measurement report output, Captured image save (2D, 3D)

DY-1000		DY-3000		コンソールラック Console rack	
				※オプション Option	
幅 Width	504mm	幅 Width	794mm	幅 Width	571mm
奥行 Depth	453mm	奥行 Depth	654.5mm	奥行 Depth	800mm
高さ Height	552.5mm	高さ Height	1,111mm	高さ Height	770mm
重量 Weight	約39kg	重量 Weight	約170kg	重量 Weight	約70kg



## カスタマイズ

ラインナップ以外のステージサイズ(測定領域)に関しては、ご用途に応じてカスタマイズ対応可能です。また、ワークに合わせた専用ホルダの製作も承っております。

Customized measuring size stages are available on request. Sample holders are also available by custom design suitable for various samples.

## サンプル測定

御客様のサンプルをお預かりして、導入前のテスト測定を承っております。  
弊社ショールームにお越しいただき、実際に測定を試していただくことも可能です。  
詳しくは弊社営業部までお問い合わせ下さい。

Test trial measure is available in advance. Visit our show room and try our system. Contact our sales or overseas agent for more details.

# 手ぶれシミュレータTSSシリーズ Blur Simulator TSS series

手動精密ステージ Manual Stage  
自動精密ステージ Motorized Stage

回転 Rotation

スィール(Tilt) Swivel(Tilt)

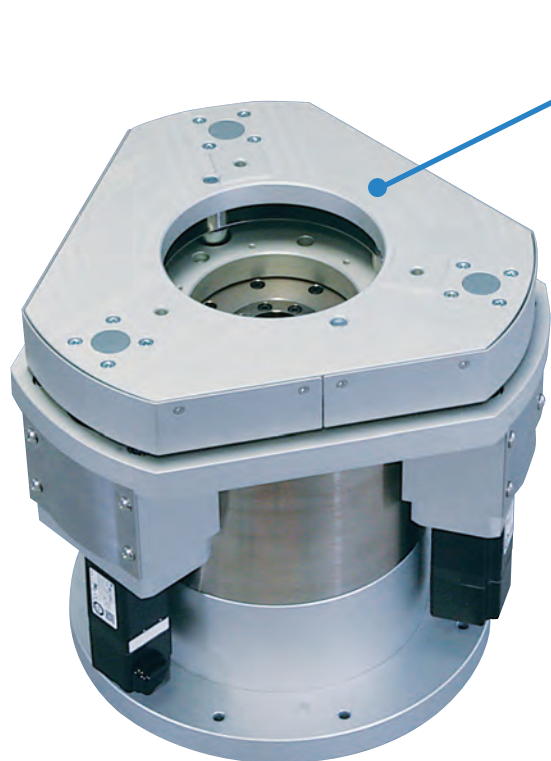
XYθ

真空ステージ Vacuum Stage

制御装置 Control Electronics

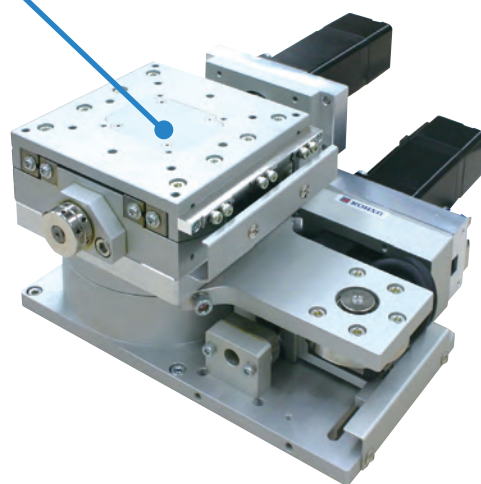
アクセサリ Accessories

検査システム Inspection System



TSS-1000

振動テーブル  
Vibration Table



TSS-M0210Y

CIPA規格認証済 (DC-011-2012)  
CIPA standards certified(DC-011-2012)

## 手ぶれシミュレータの適用例 Application of Blur Simulator



ムービー  
Movie



デジタルカメラ  
Digital Camera



スマートフォン  
Smart Phone

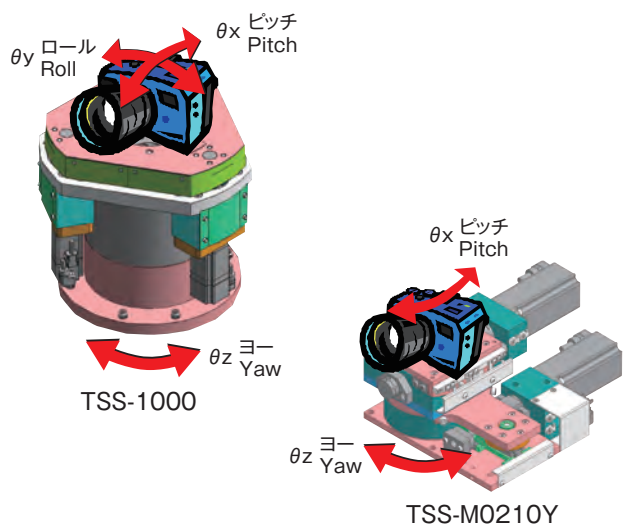


監視カメラ  
Security Camera

TSSシリーズは、一眼レフ・一眼カメラをはじめとするデジタルカメラ・カムコーダやモバイル端末、監視カメラまで様々な画像機器に搭載されるブレ補正機能の検証を行うもので、手ぶれなどによる振動の再現を可能にします。近年、高倍率化・高画素化が進むカメラにはブレ補正が必須となり、なかでも重要な自由振動波形駆動に対応可能な振動台です。

TSS series blur simulator realizes human hands blur or natural / artificial vibration for development of image stabilization function for high definition and high magnification cameras such as single-lens reflex cameras, mirrorless system cameras, camcoders, mobile terminals and CCTV cameras. Recently, the IS function is essential for HD cameras and telephoto lens, especially free curve vibration simulation is necessary for high-end cameras.

## 高性能ピッチ・ヨー・ロール High performance Pitch/Yaw/Roll motion



サーボモーターを採用することによる高応答・高精度・高分解能なピッチ・ヨー・ロール軸(TSS-1000のみ)を搭載。各軸は共に同期駆動が可能です。

High response, high precision, high resolution motion is realized by high performance servo motors. All axes are synchronized together.

## タッチパネル採用のコントローラ (TSS-1000のみ) Touch panel operational controller (Only TSS-1000)

タッチパネルはTSS-M0210Yには搭載されていません。ソフトウェアからの操作となります。  
TSS-M0210Y is not equipped the touch panel. That of operation is controlled by the software.



タッチパネルを採用することで、使いやすいコントローラとなっています。

波形駆動・位置決め・ジョグ運転の動作モードを用意し、sin波の波形駆動であればPC無しで、複雑な自由波形はPCから駆動データを転送して使用できます。また、トリガ信号を出力することで、同じ振動状態の時の撮影画像を、再現性よく取り込むことが可能となり、従来難しかった非統計的手法によるブレ補正の解析が可能です。

The controller has touch panel operation for easy-to-use. There are three operation modes, wave motion, positioning and jog motion. In the wave motion mode, sine wave motion could be operated without computer and complex free curve motion data is transferred by software. The trigger output function helps non statistics blur reduction analysis to correct images in the same vibration state.

## 簡単・使いやすいソフトウェア Easy-to-use software

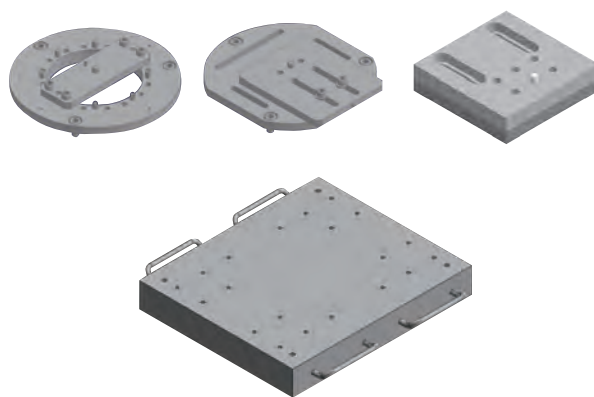
説明及び画面はTSS-M0210Yのものです。  
Explanation and screenshot is set for TSS-M0210Y.



駆動制御ソフトウェアを使用することにより、自由波形・sin波・合成sin波・振幅変調波・周波数変調波等の駆動データをコントローラへ簡単に転送し、駆動させることが可能です。自由波形の駆動は解析に余裕のある64秒まで設定可能です。また、任意のトリガ出力も可能です。

The drive control software easily realizes many kinds of waveform transmission such as free curve wave, sine wave, composed sine wave, amplitude modulation wave and frequency modulation wave. The waveform maximum length is up to 64 seconds, and any timing trigger output is available for detailed blur analysis.

## オプション Optional parts



ハードウェアオプションとして、カメラネジがヨー中心位置のものと同前後左右方向にオフセット可能なものの2種類のカメラ取付部品をご用意しております。また、装置全体を搭載する箱型定盤もご用意しております。

ソフトウェアオプションとして、お客様による解析ソフトウェア組み込み用に、データ転送DLLライブラリをご用意しております。

### Hardware option

There are two optional camera mounting plates one is yawing center version and another is XY adjustable type. Also mounting base of the vibration table is available.

### Software option)

The data transfer Dynamic Link Library (DLL) is available to integrate customized analysis software.

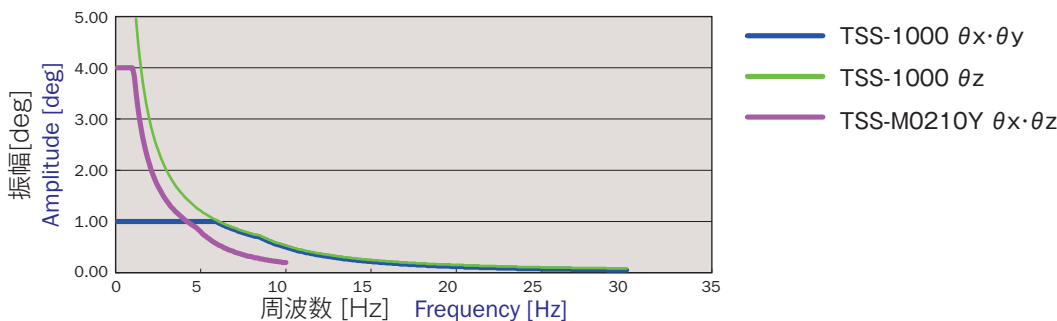
# 製品仕様

## Product Specifications

### ■ ステージ Stage

型式 Model Type		TSS-1000	TSS-M0210Y
軸構成 Axis		θX,θY (M1~M3の同期) θX,θY (M1~M3 synchronization) θZ (ダイレクトドライブモーター) θZ (Direct drive motor)	θX, θZ
位置決め駆動 Positioning	最小指令単位 Minimum command unit	0.00001deg (≈ 0.175μrad ≈ 0.036arcsec)	—
正弦波形駆動 Sine curve drive	周波数 Frequency	0.1Hz ~ 10Hz, 0.1Hz単位で設定 0.1 Hz ~ 10 Hz, 0.1 Hz Increments	
	振幅 Amplitude	0.1 deg ~ 1 deg, 0.1 deg単位で設定 0.1 deg. - 1 deg., 0.1 deg. Increments	0.1 deg ~ 4 deg, 0.1 deg単位で設定 0.1 deg. - 4 deg., 0.1 deg. Increments
	波形の制限 Wave limit	0.1~5[Hz]: 最大振幅1[deg], 5.1~10[Hz]: 最大振幅0.5[deg] 0.1~5[Hz]: Max Amplitude 1[deg], 5.1~10[Hz]: Max Amplitude 0.5[deg]	(振幅)×(周波数) ≤ 4.22[deg·sec <sup>-1</sup> ] (振幅)×(周波数) <sup>2</sup> ≤ 20[deg·sec <sup>-2</sup> ] (Amplitude) x (Frequency) ≤ 4.22[deg·sec <sup>-1</sup> ] (Amplitude) x (Frequency) <sup>2</sup> ≤ 20[deg·sec <sup>-2</sup> ]
	運転回数 Driving times	無限回の連続運転 infinite continuous operation	
自由波形駆動 Free curve drive	データ長さ Data length	64秒以下 Below 64 sec	
	最小指令単位 Minimum command unit	0.00001deg	
	最小時間単位 Minimum time unit	2ms	
	運転回数 Driving times	連続運転する回数を設定可能 (1回 ~ 9999回 or 無限回) Times for continuous operation can be set. (1 - 9999 or an infinite)	連続運転データ:無限回の連続運転 不連続データ:1回運転 Continuous data: Infinite continuous operation Discontinuous data: One time operation
	波形の制限 (角度) Wave limit (Angle)	θx・θy: ±1.0[deg] θz : ±31[deg]	±4.0[deg]
	波形の制限 (その他) Wave limit (Other)	(振幅)×(周波数) ≤ 5.9[deg·sec <sup>-1</sup> ] (振幅)×(周波数) <sup>2</sup> ≤ 50[deg·sec <sup>-2</sup> ] (Amplitude) x (Frequency) ≤ 5.9[deg·sec <sup>-1</sup> ] (Amplitude) x (Frequency) <sup>2</sup> ≤ 50[deg·sec <sup>-2</sup> ]	(振幅)×(周波数) ≤ 4.22[deg·sec <sup>-1</sup> ] (振幅)×(周波数) <sup>2</sup> ≤ 20[deg·sec <sup>-2</sup> ] (Amplitude) x (Frequency) ≤ 4.22[deg·sec <sup>-1</sup> ] (Amplitude) x (Frequency) <sup>2</sup> ≤ 20[deg·sec <sup>-2</sup> ]
使用周囲温度 Temperature in use		0°C ~ 40°C	
使用周囲湿度 Humidity in use		20% ~ 80% (結露しないこと) 20% - 80% (Non condensing)	
最大搭載荷重 Maximum load capacity		19.6N (2kgf)	49.0N (5kgf)
重量 Weight		27.3Kg (制御用コントローラ含まず) 27.3Kg (Without the controller)	6Kg (制御用コントローラ含まず) 6Kg (Without the controller)
CIPA規格 CIPA Standards		×	○ CIPA Registration No.BLR-VA-2013-008

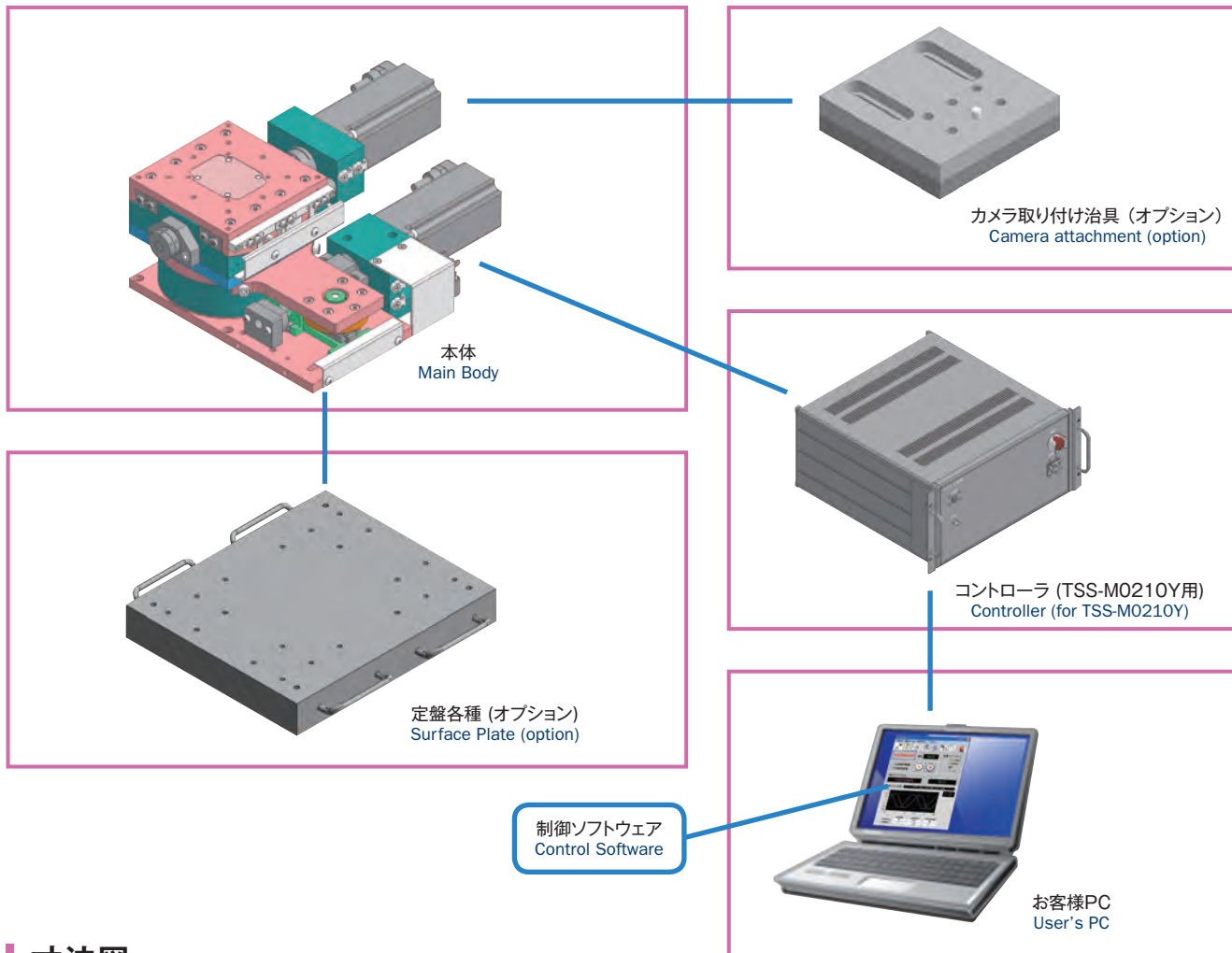
### ■ 自由波形データ・最大振幅 Max Amplitude (Free-Curve Wave)



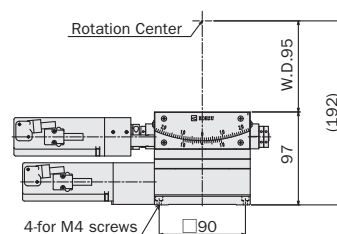
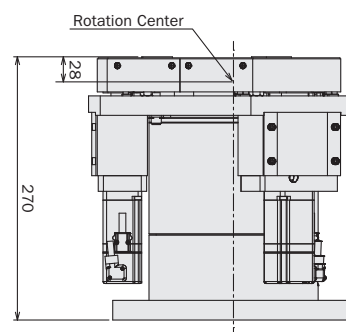
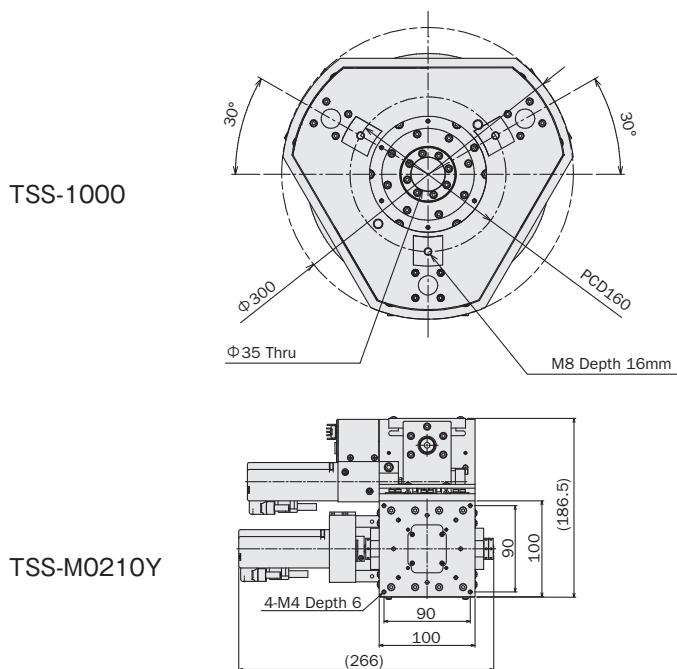
### ■ コントローラ Controller

型式 Model Type		TSS-1000	TSS-M0210Y
電源 Power		AC100~115V 50/60Hz (AC200~230V)	
消費電力 Power Consumption		700VA (通常運転時) 700VA (Normal Operation)	100VA (通常運転時) 100VA (Normal Operation)
トリガ信号 (1,2共通) Trigger Signal (1 & 2)	出力方式 Output type	トランジスタ オープンコレクタ シンク出力 Transistor: Open-collector: Sink Output	
	出力耐電圧 Output voltage	DC24V	
	出力電流 Output current	100mA (Maximum)	
	出力端子 Output connector	BNC	
トリガ1信号周期 Trigger 1 signal period		6400ms以下、2ms単位で設定 (奇数値の設定は不可) Below 6400 ms, 2ms increments (Odd numbers setting not allowed)	—
トリガ2信号 Trigger 2 signal		任意のタイミングで出力可能 Can be output at any time	
通信 Communication		Ethernet 100Mbps	
重量 Weight		20kg (ステージ含まず) 20Kg (without stage)	16kg (ステージ含まず) 16Kg (without stage)

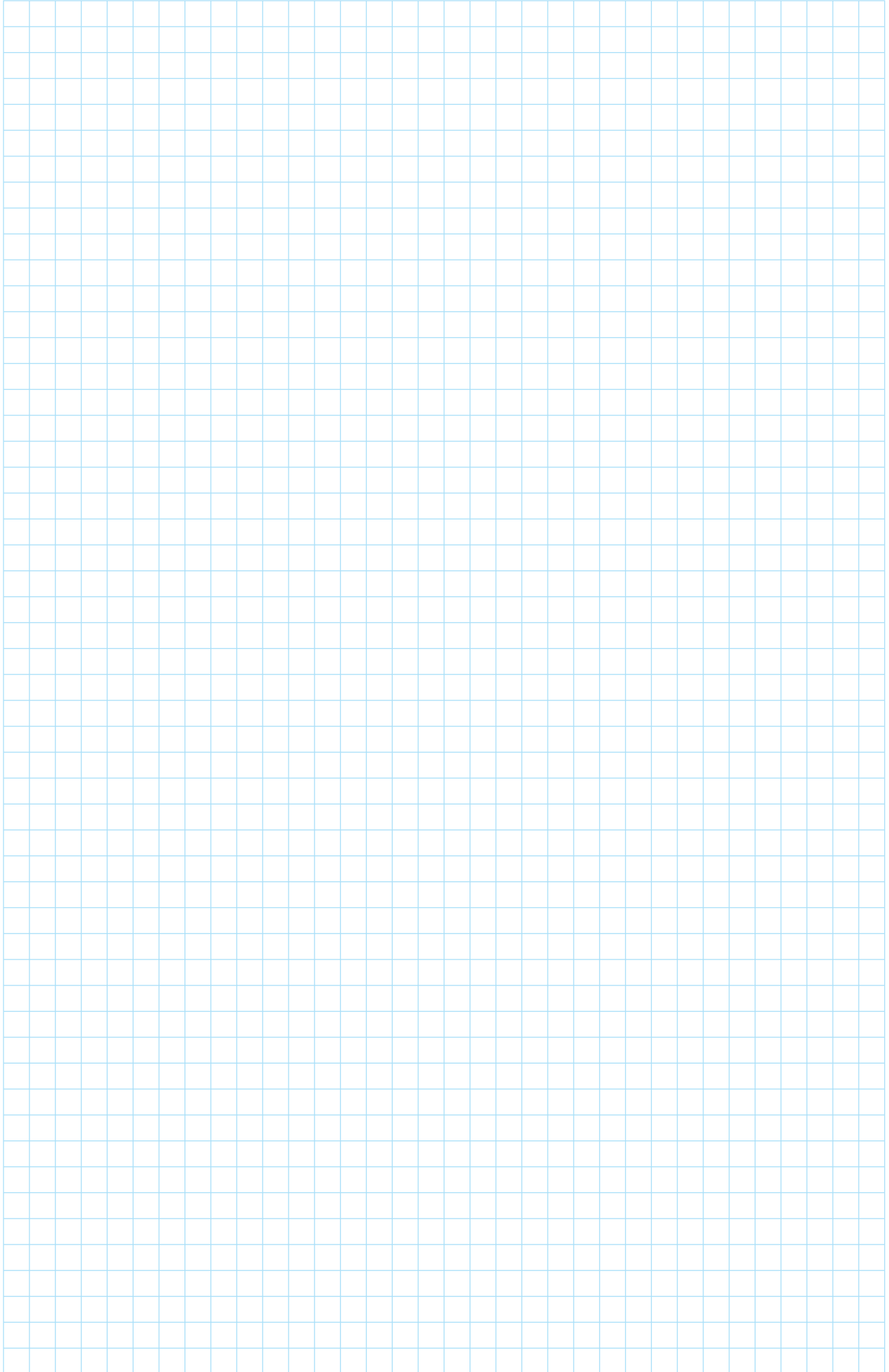
## システム構成 (TSS-M0210Y) System Components (TSS-M0210Y)



## 寸法図 Drawing



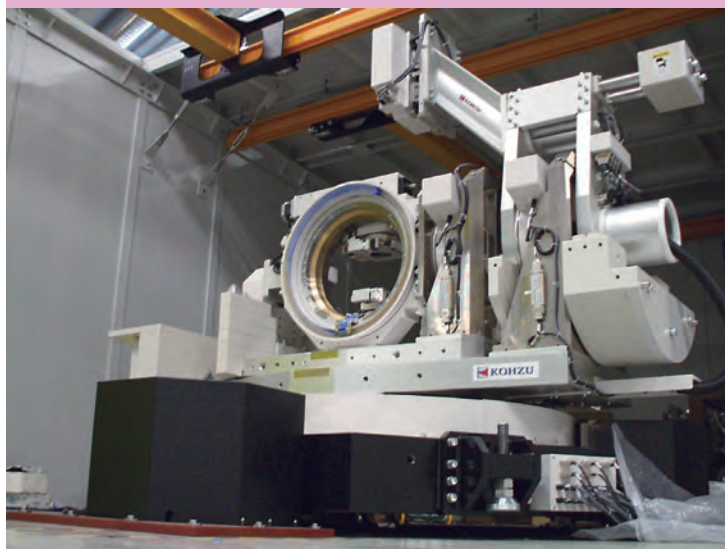
# Memo



# システム製品 / 実験研究用

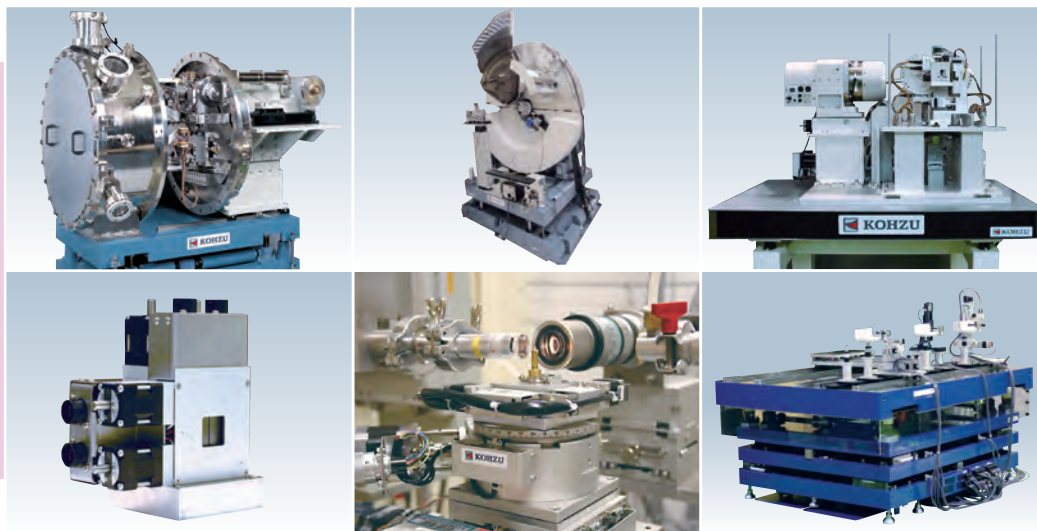
## System Products / Instruments for Scientific Experiment

1. X線実験用装置	B-003
1. Instruments for X-ray Experiment	
小角 X線散乱装置, XAFS 装置	B-004
Small Angle X-ray Scattering Measurement System, XAFS Measurement System	
生体高分子構造解析システム, 高圧プレスその場観察装置	
Biopolymer Structural Analysis System, High-Pressure Press In-situ Observer System	
2. X線回折計	B-006
2. Diffractometer	
高精度多軸回折計 <NZD-3>, 粉末 X線回折計 <PDS-16>, 表面・界面回折用 X線回折計 <RDM-10> ...	B-007
Multi-Circle Diffractometer <NZD-3>, X-Ray Powder Diffractometer <PDS-16>	
X-Ray Diffractometer for Surface and Interface Analysis <RDM-10>	
3. 二結晶分光器	B-008
3. Double Crystal Monochromator	
共通回転テーブル方式	B-009
Common Rotary Table System	
独立回転テーブル方式	B-010
Independent Rotation Table System	
4. アクセサリー	B-011
4. Accessory	
The Smallest 4-Blades Slit <GHM-12>	B-012
4-Blades Slit System <GHM-13B>	B-013
High Precision 4-Blades Slit <GHM-3SP8>	B-014
4-Blades Slit <GHM-7>	B-015
Vacuum 4-Blades Slit <GHM-15R>	B-016
Insert Slit Holder <KEI-100XY>	B-017
High-Load XZ Stage <KHI-4SK>	B-018
High-Load X&Z Stage <XA25A-R1 & ZA25A-W1C>	B-019
5. 回転ステージ	B-020
5. Rotation Stage	
Super Low Eccentricity (1 $\mu$ m) Heavy duty Rotation Stage <WBRA>	B-021
Ultra High Load Rotation Stage <MAX-G 400 & 600>	B-022
High Precision Rotation Stage <SPU-1A>	B-024
Air-Bearing Rotation Stage <GKSU-0>	B-025
High Precision Rotation Stage <KSU-M>	B-026
High Precision Goniometer <KTG-15D>	B-027
Ultra High Precision Coaxial Goniometer <KTG-16W>	B-028
Two Axes Rotation Stage <RA20-21>	B-029
6. 精密駆動定盤	B-030
6. Optical Table	
Precision XYZ Table <ZYXT <sup>3</sup> >	B-031
Optical Carrier Table <KIG-Series>	B-032



# 放射光施設向け製品

## Solutions for Synchrotron Instrumentation



X線を用いた実験をサポートする様々な装置やシステム、アクセサリ等の製作を行っており、お客様の実験ニーズに合わせた装置をオーダーメイドでご提供いたします。

1895年の発見以来、X線は、医療、天文学、工学等の様々な分野で活用されています。世界中で国家プロジェクトとして放射光施設が多数建設され、大学・政府をはじめ民間の企業がこれを利用し、科学の発達や産業の発展に貢献する数々の成果を生み出しています。時代が進むにつれX線を用いた実験は多様化しそれぞれの実験に応じた複雑な機構、正確な位置決め精度が求められています。

ここにご紹介するX線実験用製品群は、そんな高度な要求に確かな精度と信頼性でお応えしていきます。

We provide customized products for X-ray experiment along your request.

Since the discovery of X-ray, it has used in various field, the medical-care, the astronomy, engineering, and so on.

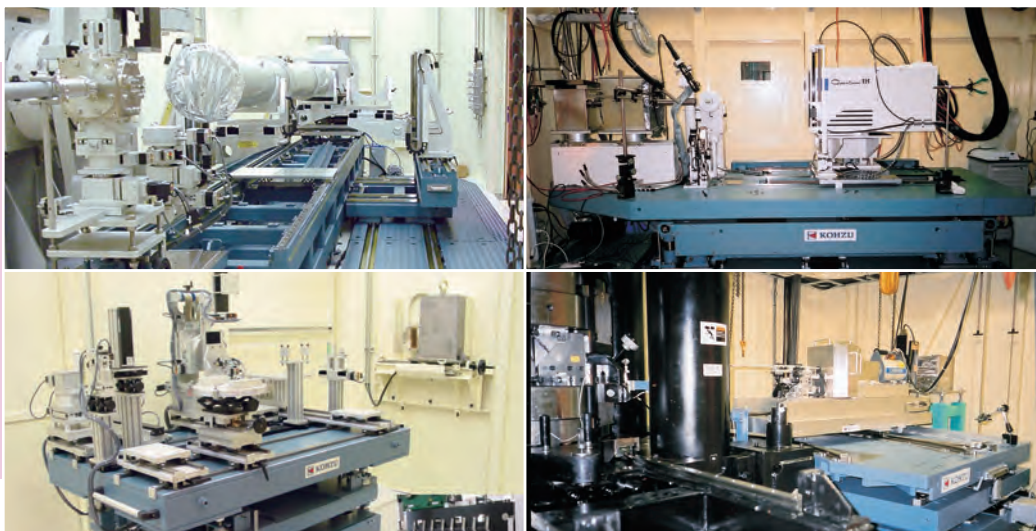
The Synchrotron Radiation Facility has been planned and constructed in many countries as a National project. Using these facilities, many scientists and researchers get great number of experimental results and discover new phenomena. These results contribute the scientific development and industrial innovation.

In this situation, it is required higher and higher specifications for instruments, throughput, precision, toughness and so on.

Our products for X-ray experiments, satisfy the various requests by high precision and reliability.

# 1. X線実験装置

## 1. Instruments for X-ray Experiment



X線を用いた実験には、小角散乱、回折実験、XAFS、等様々な実験手法があり、それに伴う実験装置も多種多様です。実験の構想段階から、お客様のご要望にひとつひとつお応えし、長年培ってきた技術とノウハウで、実験をトータルにサポートいたします。また、実験内容の高度化に合わせて、実験装置にも追加・改造を行い、メンテナンスも含め、長くお客様の実験をサポートして参ります。

There are various ways of experiment to investigate the behavior of materials using X-ray. For example, Small Angle X-ray Scattering (SAXS), X-ray Absorption Fine Structure (XAFS), X-ray Diffraction (XRD).

Therefore the instrument for X-ray experiment represents a great variety of functions. Once arise some ideas for the experiment, KOHZU could respond to its requests and support the experiment with commitment to technology. As request for our products increase, KOHZU will find some solutions to overcome the difficulties.

Products would stand long use with the rebuild technique and maintenance support. The instruments for the following research fields are provided.

- SAXS
- XRD
- XAFS
- X-ray Fluorescence Analysis (XRF)
- X-ray Imaging
- Inelastic X-ray Scattering (IXS)

手動精密ステージ Manual Stage

X・X  
Y

Z

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel(Ti)

自動精密ステージ Motorized Stage

X・X  
Y

Z

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel(Ti)

アイメントステージ  
XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control  
Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection  
System

# 1. X線実験用装置

## 1. Instruments for X-ray Experiment

### 小角X線散乱装置

#### Small Angle X-ray Scattering Measurement System



©Photon Factory, IMSS, KEK  
©高エネルギー加速器研究機構 物質構造科学研究所

本装置は、放射光を測定試料に照射した際、光軸方向に対して数ミリラジアン程度の離角方向に現れる、いわゆる小角散乱 (SAXS) X線信号を高い角度精度をもって測定可能とするものです。本装置は放射光施設KEK PF (Photon Factory) のBL-15A2ビームラインに設置されており、試料ステージと検出器を用い、最小250mmから最大3500mmカメラ長のSAXS測定、GI反射測定が可能です。5つの真空パスのハッチ外からの自動操作により、短時間でカメラ長切り替えを可能としています。(検出器は仕様範囲外です)

This device could measure SAXS (Small Angle X-ray Scattering) measurement with high angle resolution. And this is installed at KEK PF (Photon Factory), BL-15A2 beamline in Tsukuba, Japan. SAXS measurement from minimum 250mm to maximum 3500mm camera length and GI reflection measurement could be measured with sample stage and detector. 5 vacuum passes by all motorized operation can realize the short time changing of camera length. (The detector is out of specification in this system)

### XAFS装置

#### XAFS measurement system



©Photon Factory, IMSS, KEK  
©高エネルギー加速器研究機構 物質構造科学研究所

本装置は、光軸位置に対して高さ調整が可能な定盤と定盤上に搭載されるステージユニット、サンプル及び検出器用ゴニオより構成されています。ステージユニットの構成によってイオンチャンバーを用いた透過法測定、検出器を用いた回折法測定が可能です。この装置は放射光施設KEK PF (Photon Factory) のBL-15A1ビームラインに設置されています。(検出器は仕様範囲外です)

This device is designed for the XAFS measurement with base table, stage unit and the goniometer for sample and detector. Transmission measurement with ionization chambers and Diffraction measurement with detector could be preformed. This is installed at KEK PF (Photon Factory), BL-15A1 beamline in Tsukuba, Japan. (The detector is out of specification in this system)

# 1. X線実験用装置

## 1. Instruments for X-ray Experiment

### 生体高分子構造解析システム

#### Biopolymer Structural Analysis System

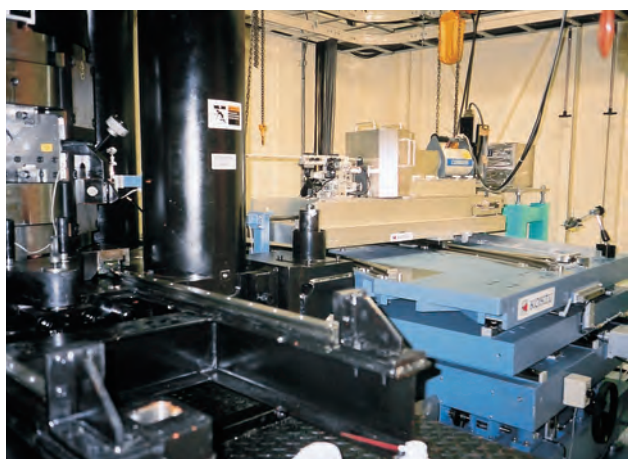


この装置は、蛋白質などの生体高分子の構造解析に特化した装置です。試料の回転ステージは、10 $\mu$ m程度の結晶を測定するため回転中心変位量が1 $\mu$ m以下に抑えられています。また、高強度のX線を受けると試料の揺動が問題になるため、msec単位でON/OFF制御のできるシャッターを装備しています。X線CCDカメラは、試料から40mmまでの距離まで近づけることができ、解析に必要な回折線を十分にカバーできるようになっています。この装置は、日本の放射光施設KEK PF (Photon Factory) に5台納品しました。

This is a specialized instrument for structural analysis of biopolymers such as proteins. Since the rotation stage for the sample is used to measure a crystal of approximately 10  $\mu$ m size, the displacement of the rotation center is kept at 1  $\mu$ m or less. Also since fluctuation of the sample caused by high-intensity X-rays is a problem, this instrument is equipped with a shutter that can be controlled to turn on and off in milliseconds. The X-ray CCD camera can approach the sample to a proximity of 40 mm to cover sufficiently the diffracted X-rays required for analysis. 5 instruments are now in service at the KEK PF (Photon Factory) in Japan.

### 高圧プレスその場観察装置

#### High-Pressure Press In-situ Observer System



左の装置は、高圧状態に置かれた試料からの回折線をエネルギー分散法で計測するための架台と位置決め調整用の装置です。回折線を $\theta$ - $2\theta$ の関係を保ちながらエネルギー分散法で測定することができます。検出器は、試料を中心としたステージに置かれ、その回転中心変位量は50 $\mu$ m以下です。この装置は、日本の放射光施設SPring-8 (Super Photon ring-8 GeV) BL04B2に納品されました。

The instrument shown on the left is a base for measuring diffracted X-rays from a sample placed in a high-pressure state using energy dispersion and positioning adjuster. Diffracted X-rays can be measured using energy dispersion while the  $\theta$ - $2\theta$  relationship is kept. The detector is placed on the stage with a sample at the center and its rotation center displacement is 50  $\mu$ m or less. This instrument is now in service at the SPring-8 (Super Photon ring-8 GeV) BL04B2 in Japan.

## 2. X線回折計

## 2. Diffractometer



X線回折計は、単色のX線を試料にあて、その回折強度を測定することで、試料の結晶構造を決定する装置です。神津精機は、1990年にオーダーメイドで製造した $\kappa$ (カッパー)ゴニオメータ方式の回折計にはじまり、日本のSPring-8、ドイツのDESY Petra-III、イギリスのダイヤモンドなどの放射光施設や米国のNASAなどの海外の研究所に、多くのオーダーメイドの回折計を提供してきました。これらの多くの経験は、多軸型単結晶回折計NZDシリーズや、多連装粉末回折計PDSシリーズなどに実を結んでいます。

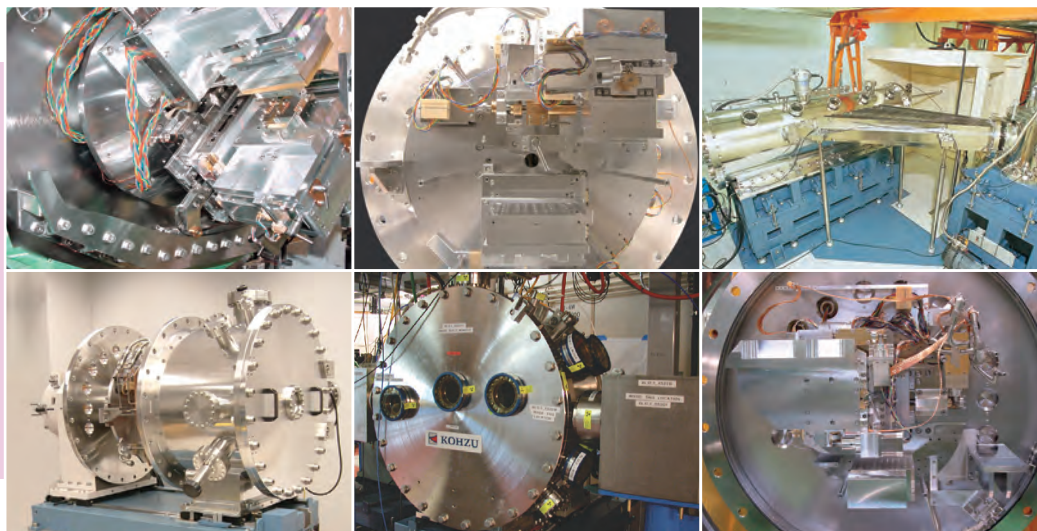
神津の回折計は、高精度であることはもちろん重い荷重がかかった状態でも、十分な精度が維持できることを目指しています。たとえば、放射光用多軸型単結晶回折計NZD-3型の場合、試料位置に5kgfの荷重をかけた状態で、主要な6軸のSOCが半径20 $\mu$ m以内(フィードバック無しの機械精度)を維持できるように設計製作されています。

A diffractometer is used to measure the diffracted X-ray intensities from sample, which are used in order to refine the crystal structure. The first diffractometer supplied by KOHZU was a custom-made kappa-diffractometer manufactured in 1990, and we have been supplied so many custom-made diffractometers for synchrotron facilities and for research institutes in the world, SPring-8 (Japan), Petra-III (Germany), Diamond (UK), NASA (USA) and so on. These experiences are bearing fruit as the multi-axis single crystal diffractometer NZD series and as the powder diffractometer with multiple arm PDS series. Our policy for designing a diffractometer is that we shall keep high precision under heavy load. For example, NZD-3 which is multi-axis diffractometer for synchrotron is designed to be able to keep SOC (sphere of confusion) of main 6 axes within radius 20  $\mu$ m under 5kgf load on the sample position (accuracy without feedback).



### 3. 二結晶分光器

### 3. Double Crystal Monochromator



二結晶分光器は、光の回折現象を利用して、白色X線（様々なエネルギーが混在した状態のX線）から、ある特定のエネルギーをもったX線だけを取り出す装置です。このエネルギーは、ブラッグ角と呼ばれる入射X線と結晶面とのなす角度で決定される為、入射X線に対して結晶面の角度を正確にコントロールする必要があります。また、結晶により反射したX線をエネルギーに因らず常に同じ位置から取り出す為に、2つの結晶の相対位置関係も正確にコントロールされなければなりません。

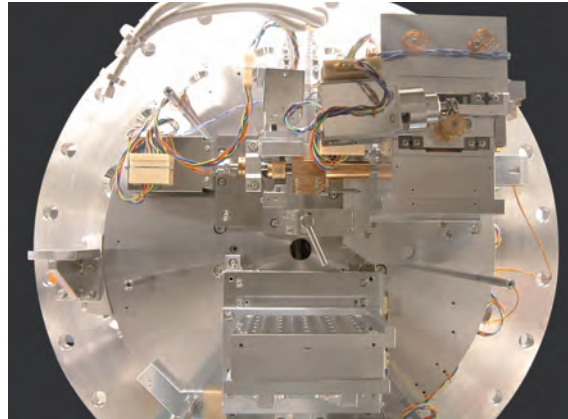
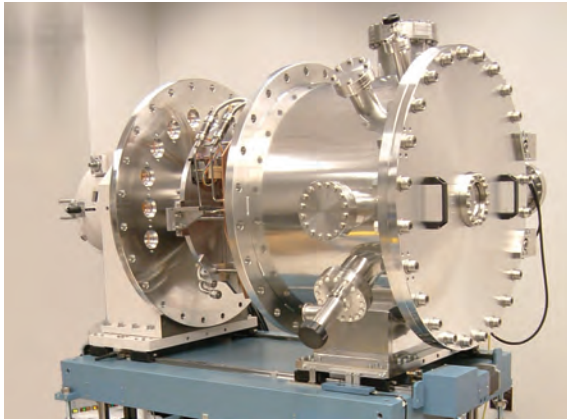
ここにご紹介する2結晶分光器は、X線が減衰しない真空中で、分光結晶を正確にコントロールし、必要なエネルギーを正確に取り出します。  
 神津精機は現在まで100台以上の分光器を世界中の放射光施設に納入し、非常に高い評価を頂いています。

Double Crystal Monochromator is a component to obtain one specific monochromatic beam from white beam by using diffraction phenomena. The energy of this specific beam depends on a angle (so-called Bragg Angle) between incident beam and lattice planes in the crystal. Therefore the Bragg Angle must be controlled with high precision. To fix the exit beam direction at any Bragg Angle, the relative position of a pair of crystal must be controlled as well.

Our Double Crystal Monochromator could control the crystals with high precision and extract a monochromatic beam in the vacuum condition.  
 Kohzu has been delivering more than 100 monochromators all over the world and is set a high valuation from many customers.

### 3. 二結晶分光器 3. Double Crystal Monochromator

#### 共通回転テーブル方式 Common Rotary Table System



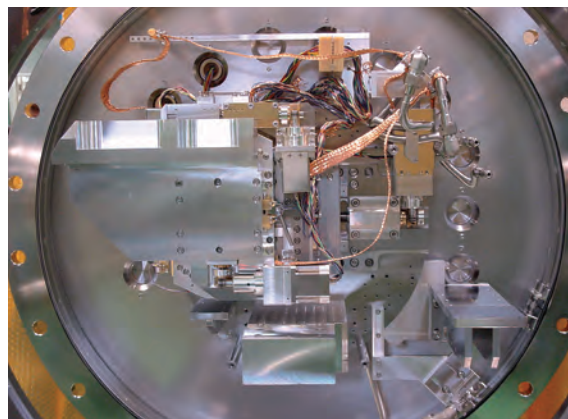
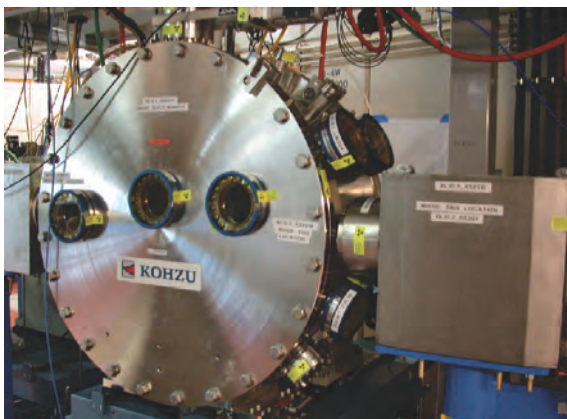
共通回転テーブル型は、2結晶の分光角度が共通の回転テーブルで動作されています。回転テーブルの動力は、大気側から磁性流体シールを介して真空チャンバー内に伝達されています。シンプルな構造で最も代表的なタイプです。精度と安定性を高次元で両立します。

The common rotary table type operates with a rotary table that carries adjustment mechanics of both crystals. The movement of the rotary table is transmitted from the atmosphere side through a ferro-fluid seal into the vacuum chamber. This type is the most popular because of the simple mechanism. It realizes both high precision and high stability.

#### 計算結合型 Calculation and Combination Type

上の装置での2結晶の位置は、コンピュータによって計算された軌道を描くように制御されています。分光角度の微調整、ビームの水平位置調整などできるように複数の位置調整用のステージが使われています。また、ビームの高熱負荷に耐えられるよう、結晶は液体窒素により冷却されています。上記の装置は、アメリカのアルゴンヌ国立研究所のAPS (Advanced Photon Source) に納入されました。

The positions of the two crystals in the instrument above are controlled to follow the orbit calculated by a computer. Multiple stages are used for position adjustment so that fine adjustment of Bragg angle and horizontal position adjustment of the beam are possible. Also the crystals are cooled with liquid nitrogen to withstand the thermal load of the beam. This instrument was installed at the Advanced Photon Source (APS) of the Argonne National Laboratory in USA.



上の装置は、先の装置と同じ構造ですが、分光結晶としてシリコンおよび多層膜ミラーを光軸方向にならべる構造を持ちます。分解能が必要な回折実験の場合はシリコンを、光の明るさが必要な小角散乱実験の場合は多層膜ミラーを分光結晶と使用します。この装置は、アメリカのバークレーのALS (the Advanced Light Source) に納入されました。

Although this instrument has the same structure as the calculation and coupling type double crystal monochromator described previously, this instrument has a structure in which silicon crystals and multilayers are arranged along the optical axis. For a diffraction experiment that requires high resolution, silicon is used, and for a small-angle scattering experiment that requires brightness, multilayers are used. This instrument was installed at the Advanced Light Source (ALS) in Berkeley, California.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	X・XY X・XY	Z	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Ti)
ハンド精密ステージ Manual Stage		X・XY X・XY	Z	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Ti)
自動精密ステージ Motorized Stage		X・XY X・XY	Z	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Ti)
					XYθ XYθ
					真空ステージ Vacuum Stage
					制御装置 Control Electronics
					アクセサリ Accessories
					検査システム Inspection System

### 3. 二結晶分光器 3. Double Crystal Monochromator

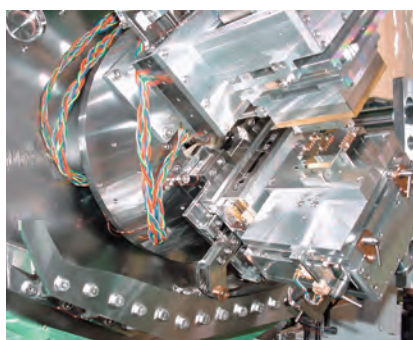
#### 共通回転テーブル方式 Common Rotary Table System



##### 1 カム式 Single-Cam Type

左の装置はカムを1つ使って2つの結晶面間の距離を最適にするように設計されています。分光角度を変化させる際メインの主軸に大きなモーメント荷重の変化が加わることに伴う精度の劣化を防ぐため、エアシリンダで力を打ち消しあうようなキャンセル機構(特許番号2782397)が取り付けられています。この装置は、日本の放射光施設SPring-8(Super Photon ring-8 GeV)にこの施設の標準型として30台納品されました。

The instrument shown on the left is designed to obtain the optimum distance between two crystal planes by using a cam. To prevent deterioration of the precision caused by large moment load applied to the main spindle when the Bragg angle is changed, this instrument is equipped with a cancellation mechanism (patent number 2782397) that cancels the force by means of an air cylinder. At the SPring-8 (Super Photon ring-8 GeV) synchrotron radiation facility in Japan, 30 instruments are now in standard service.

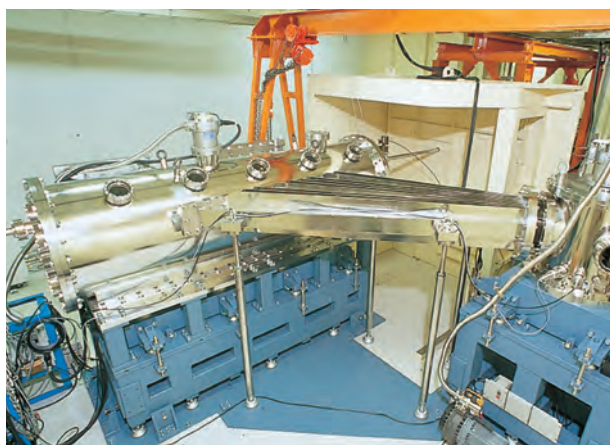


##### 2 カム式 Double-Cam Type

左の装置は、2つのカムを使って2つの結晶面間の距離および結晶中心間の距離を同時に最適化するよう設計されています。2つのカムを使うことで真空内に使用するモーターが減り、制御が簡単になり高速で波長変更することが可能になります。この装置は、中国の北京同步輻射研究中心BSRF(Beijing Synchrotron Radiation Facility)に納入されました。

The instrument shown on the left is designed to optimize the distance between double crystal planes and the distance between the double crystal at the same time by using double cams. The use of double cams enables the number of motors used in the vacuum to be reduced, the control to be facilitated, and the wavelength to be changed at high speed. This instrument was installed at Beijing Synchrotron Radiation Facility (BSRF) in China.

#### 独立回転テーブル方式 Independent Rotation Table System



独立回転テーブル型では、結晶がそれぞれ独立した回転ステージ上に取り付けられています。このタイプの分光器は、高い分解能を得るためあるいはひとつのビームを複数に振り分けるために用いられます。

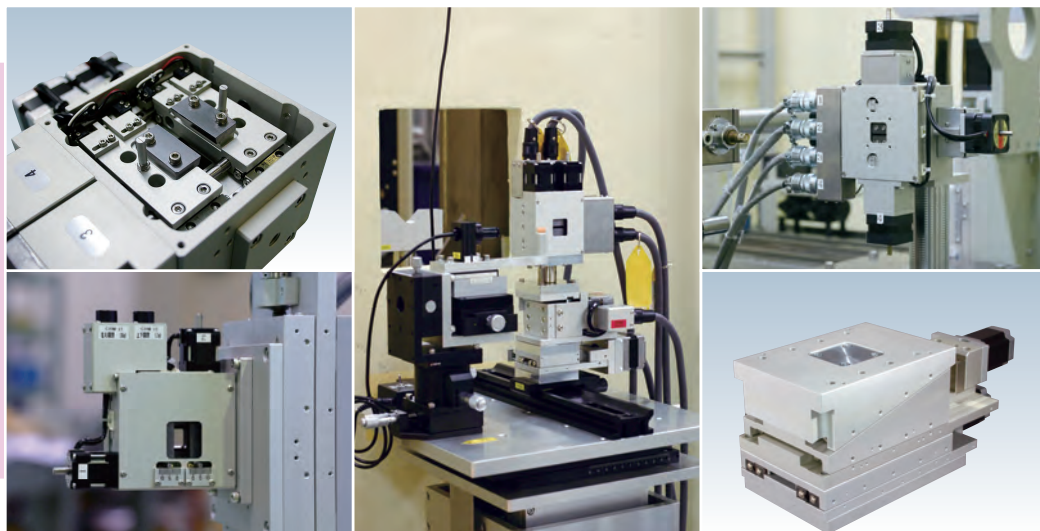
In the independent rotation table system, crystals are mounted on independent rotation stages. This type of monochromator is used to obtain high resolution and to distribute a beam to multiple locations.

上の装置は、ひとつのビームラインを複数の装置に振り分けるために製作されました。左側下方向から入射した白色光は、筒型の分光器内に置かれたダイヤモンド結晶によって分光され、右側チャンバーに到達しさらに結晶に回折されて取り出されます。一方、そのまま結晶を通り抜けた光はさらに他の装置に利用されます。これはトロイカ方式と呼ばれ、ひとつのビームラインのタイムシェアを行うことなく、複数のグループで使用することができます。この装置は、日本の放射光施設SPring-8(Super Photon ring-8 GeV)のBL24XUハッチ内に納品されました。

The instrument shown on the above is manufactured to distribute a beam to multiple locations. The white light that enters from the lower left is separated by the first diamond crystal in the cylindrical chamber, reaches the right chamber, is diffracted by the second crystal, and is extracted. Light that passes through the first crystal is used also by another instrument. This system is called a troika system, and a beam line can be used by multiple groups without time sharing. This instrument was installed in the SPring-8 (Super Photon ring-8 GeV) BL24XU hatch of the synchrotron radiation facility in Japan.

## 4. アクセサリ

### 4. Accessory



X線を用いた実験では、露光時間を制御する高速シャッターや、光の強度を調整するアッテネータ、スリット等、X線を整形する光学ユニットが必要です。また、サンプル・検出器などの位置決め精度が実験に影響を与える為、これらを高精度にかつ安定して位置決めを行うことが重要です。

また、X線だけでなく中性子線を用いた実験をサポートする製品群もご用意いたします。

ここにご紹介する製品群は、シンプルかつ省スペースユニットでこれらのご要望にお応えしていきます。

There are some optical units needed for X-ray experiment. Their functions are to reduce the intensity of too bright X-ray, to arrange its shape, to control exposure time, and so on. It is the most important for the experiment to keep the position with high precision at the sample position, because it directly influences the result of experiments.

Special products for neutron experiments are provided as well as X-ray experiments. Introduced our accessories for X-ray experiments could support experiments with compact design and high performance.

手動精密ステージ  
Manual Stage

X・X  
Y

Z

回転  
Rotation

スィベル  
(ニオ)  
Swivel (NiO)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

X・X  
Y

Z

回転  
Rotation

スィベル  
(ニオ)  
Swivel (NiO)

アライメントステージ  
XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control  
Electronics

アクセサリ  
Accessories

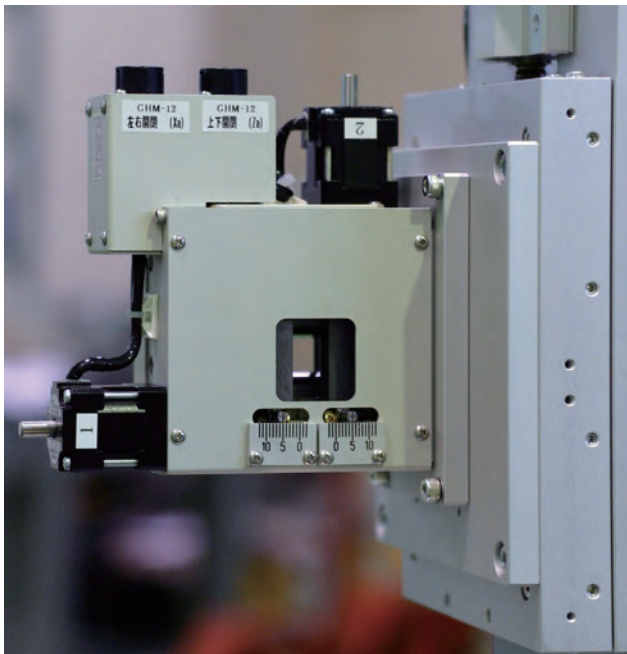
検査システム  
Inspection  
System

## 4. アクセサリー 4. Accessory

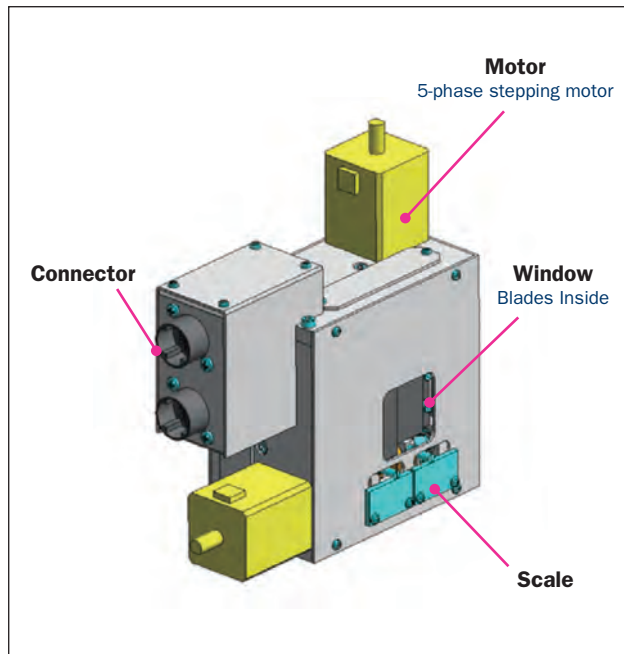
# The Smallest 4-Blades Slit <GHM-12>

### ■ Features

- Kohzu's Smallest 4-Blades Slit
- 1 Motor for 2 Blades.
- 2 blades are closed and opened at the same time.
- 50um cross-over when both blades completely shut.
- The Blade's parallelism and orthogonality are adjusted within 10 arcsec by a Kohzu's technician for each by each.
- 2μm positioning repeatability (with motor speed 5kpps)
- The blade is made of Tantalum and precisely polished.
- Option
  - The BISP type (Blades Inthe Same Plane) has been set for 20 um as the smallest aperture.



The smallest slit systems are seen in the several measurement instruments



### Specifications

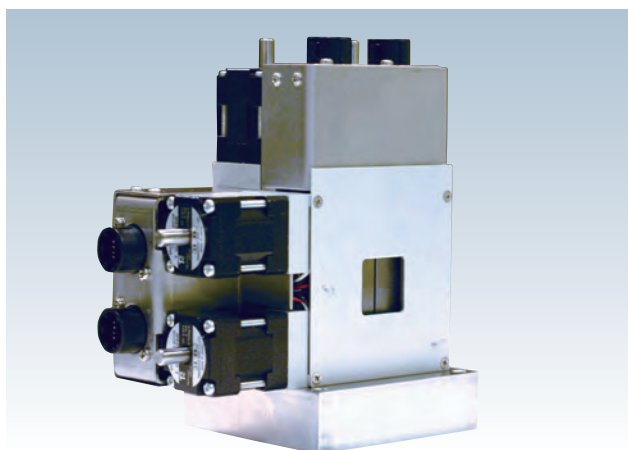
Model	GHM-12
Feature	Coupled Blades
Aperture size	Max. 15mm x 15mm
Blade Stroke	0 - +7.5 mm (each blade)
Resolution (Half-Step)	0.5μm/ step (each blade)
Repeatability	2μm
Motion Straightness	1μm
Blade Parallelism	10"
Blade Material	Tantalum 5mm t
Dimension (mm)	117 x 119.5 x 46.6

## 4. アクセサリー 4. Accessory

# 4-Blades Slit System <GHM-13B>

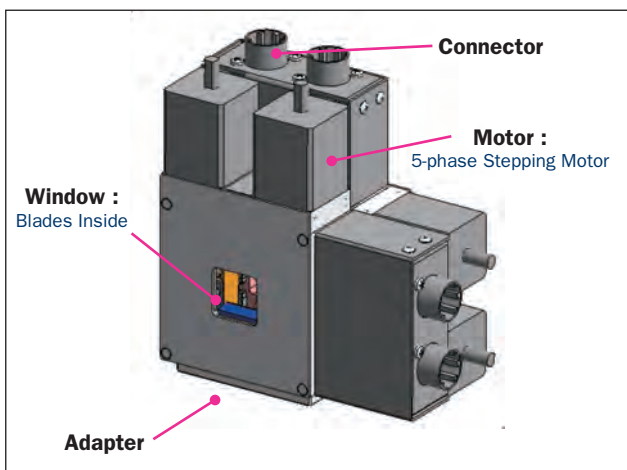
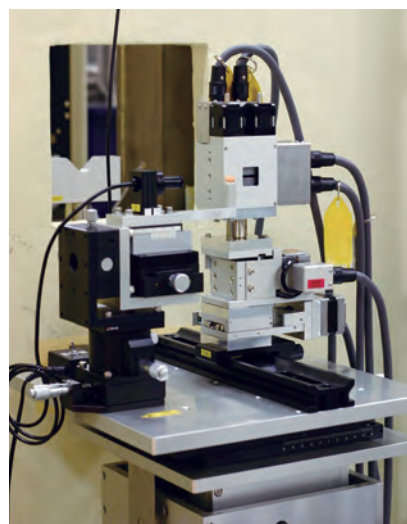
### ■ Features

- Compact dimension □108.5mm (with motors)
- Each blade moves independently.
- 1μm positioning repeatability.
- The parallel blades are finely adjusted by a Kohzu's technician manually for each by each.
- The blade is made of Tantalum and precisely polished.
- The LS position is fine-tuned at 10μm before the blade's collision (with 5000pps motor speed)
- Adapter helps to change 90 degree orientation.  
BISP type (Blades In the Same Plane)  
•The min. aperture size is 20 μm
- OPTION  
Cross-Over Type (GHM-13B-1B)  
•5mm cross-over (Bigger Blade's size)  
•The max. aperture size is 7.5 mm



< GHM-13B >

Kohzu's standard 4-blades slit called GHM-13B is one of the greatest hits for synchrotrons in the world. In fact, it has installed over 20 systems in the last 5 years.



### Specifications

Model	GHM-13B	GHM-13B-1B *
Feature	Independent Blades	
Aperture Size	Max. 15mm x 15mm	Max. 7.5mm x 7.5mm
Blade Stroke	-2.5~+7.5mm (each blade)	
Resolution	0.5μm/ half step	
Repeatability	1μm	
Motion Straightness	1μm	
Blade Parallelism	10"	
Blade Material	Tantalum 5mm t	
Dimension (mm)	108.5 x 114.5 x 51	

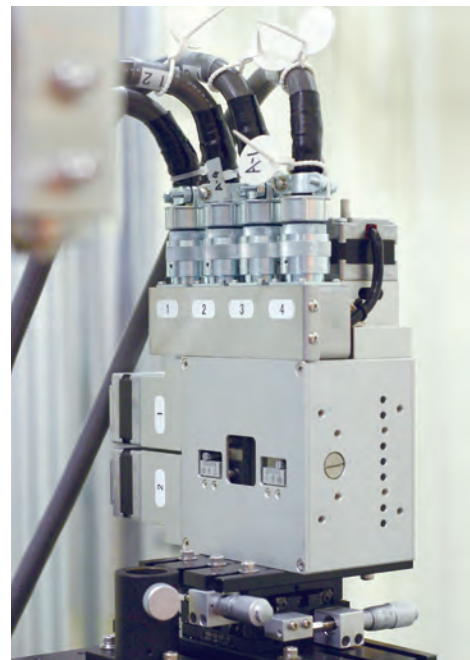
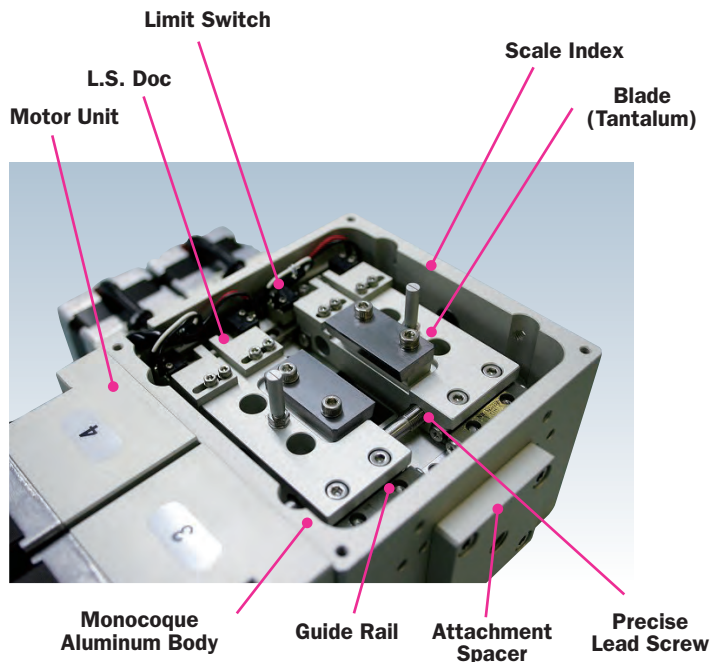
\* OPTION

## 4. アクセサリー 4. Accessory

# High Precision 4-Blades Slit <GHM-3SP8>

### ■ Features

- Precise 4-Independent movable blades Slit
- 4 Motor for 4Blades.
- All Stainless Screws used.
- Special grease is used for the smooth movement and for the radiation.
- 20mm maximum aperture for the BISP type.
- The Blade's parallelism and orthogonality are adjusted within 10 arcsec and 10μm by a Kohzu's technician for each by each.
- The blade is made of Tantalum and precisely polished (15 degree inclined shaped knife-edge)
- Option
  - Knobs on Motor's shafts.



Easy use for each blades actuated by motors. More than 12 slits were installed in synchrotrons in recent 4 years. This is more precise than GHM-13B.

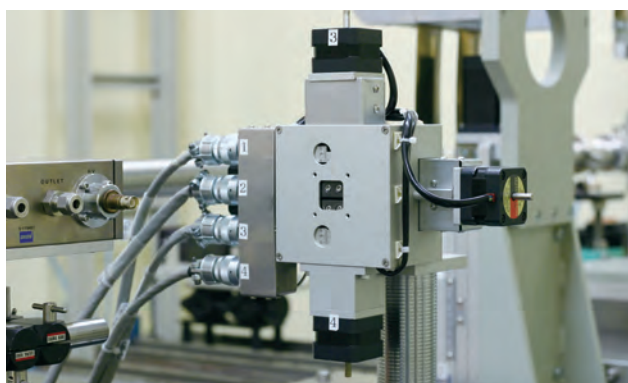
### Specifications

Model	GHM-3SP8
Aperture size	Max. 20mm x 20mm
Blade Stroke (Each blade's Stroke)	0 – 10 mm (BISP Type) ±5 mm (cross-over Type)
Resolution (Half-step)	0.25μm/ step (each blade)
Blade material	Tantalum 5mm t
Dimension (mm)	196.3 x 178.5 x 70

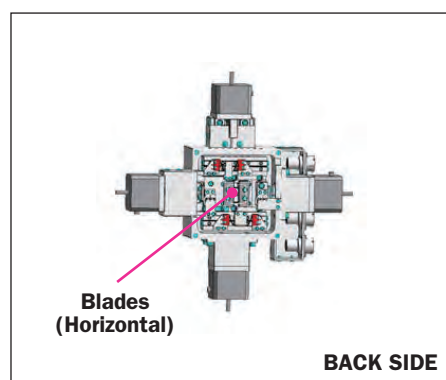
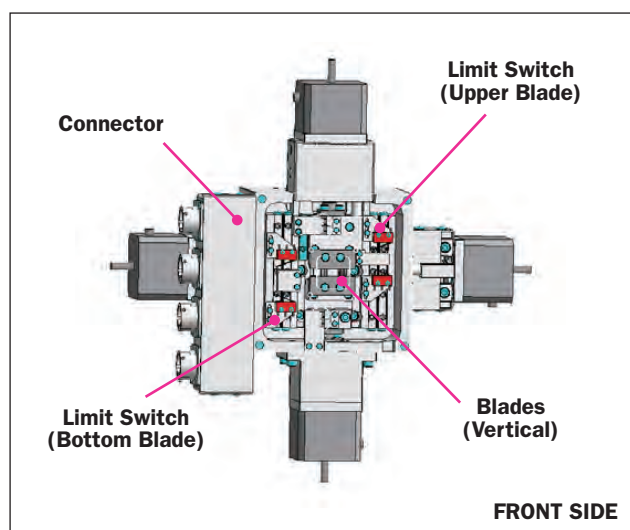
## 4-Blades Slit <GHM-7>

### ■ Features

- Automatic 4 blades slit.
- One motor gives a slit width
- One another motor allows to scan with the slit width keeping.
- Easy recognition for the position by visible scale on the cover.
- The Blade's parallelism and orthogonality are precisely adjusted by a Kohzu's technician for each by each.
- The blade is made of Tantalum and precisely polished.



The slit is installed in a XAFS instrument.



### Specifications

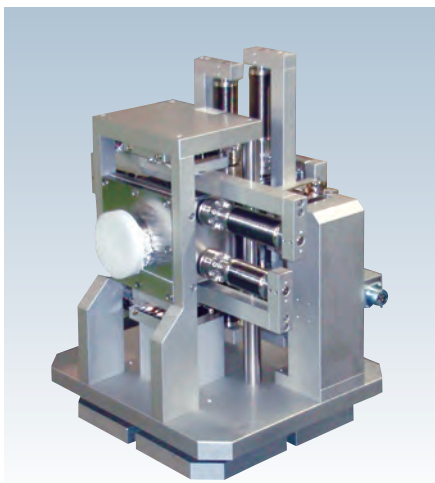
Model	GHM-7
Aperture Size	Max. 10mm x 10mm
Scan Stroke	±5 mm
Resolution (Half-Step)	0.5μm/ step (each blade)
Blade Material	Tantalum 5mm t
Blade Parallelism	10"
Blade orthogonality	10 μm
Dimension (mm)	280 x 280 x 74

## 4. アクセサリー 4. Accessory

# Vacuum 4-Blades Slit <GHM-15R>

### ■ Features

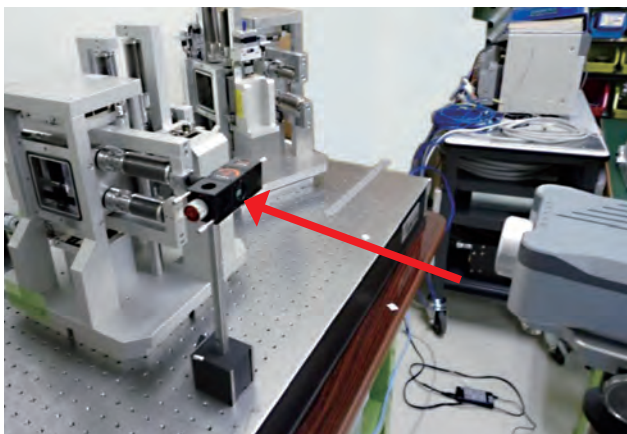
- High precision 4-blade slit for high vacuum (No Cooling System).
- Each blade is actuated independently.
- Reliable Kohzu Std. Stages are installed in air-side to move the slits.
- The extra support system allows the precise movement.
- Design for reducing deformation in driving mechanism so that it can cancel the atmospheric pressure.
- Vacuum  $1 \times 10E-4$  Pa
- Blade's Parallelism  $< 1 \mu\text{m}$
- Perpendicularity  $< 2 \text{ mrad}$
- ICF152 for connection to BL.
- The distance between in and out of chamber's flanges is 380 mm.



### Specifications

Model	GHM-15R
Maximum Aperture	20 x 20 mm
Minimum Aperture	10 $\mu\text{m}$
Stroke	$\pm 10$ mm
Resolution (Half-step)	0.25 $\mu\text{m}$ / step
Repeatability	$\pm 1$ $\mu\text{m}$
Blade	Tantalum (5 mm knife edge)
Vacuum	$1 \times 10E-4$ Pa
Dimension (mm)	310 x 380 x 420 (W x L x H) L is Direction of Beam

The slit system achieves more precise positioning. This is designed for a higher request of precisely X-ray shaping for a small sample measurement or nano- or micro-beam focusing. (Shunji Goto et al MEDSI-Proc -04-40)



[1]

This is shown as a measurement for several tests at off-line BL46XU.

	Direction	Std. Slit (SP-8)	GHM-15R
Full Stroke		10.52 mm	20.51 mm
Resolution		1.0 $\mu\text{m}$	0.5 $\mu\text{m}$
Accuracy ( $1\sigma$ )		$\pm 2.5$ $\mu\text{m}$	$\pm 0.4$ $\mu\text{m}$
Repeatability	CW	$\pm 5.4$ $\mu\text{m}$	$\pm 0.8$ $\mu\text{m}$
	CCW	$\pm 4.9$ $\mu\text{m}$	$\pm 0.8$ $\mu\text{m}$
Linearity	CW	40.6 $\mu\text{m}/9$ mm	1.8 $\mu\text{m}/20$ mm
Backlash		8.9 $\mu\text{m}$	0.7 $\mu\text{m}$

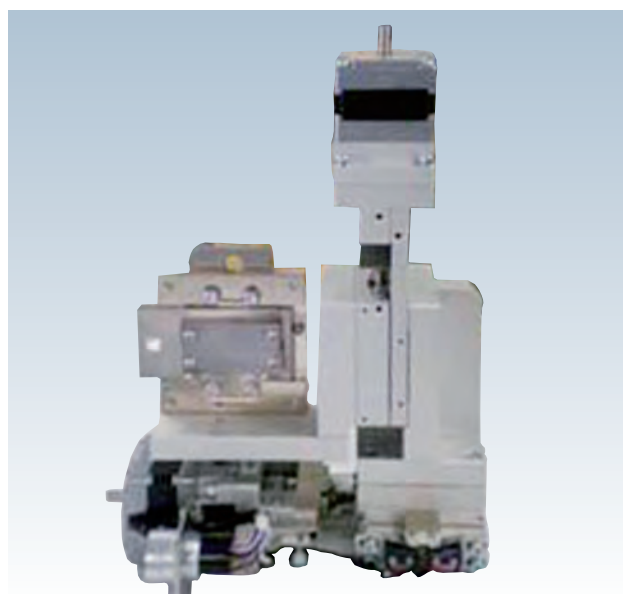
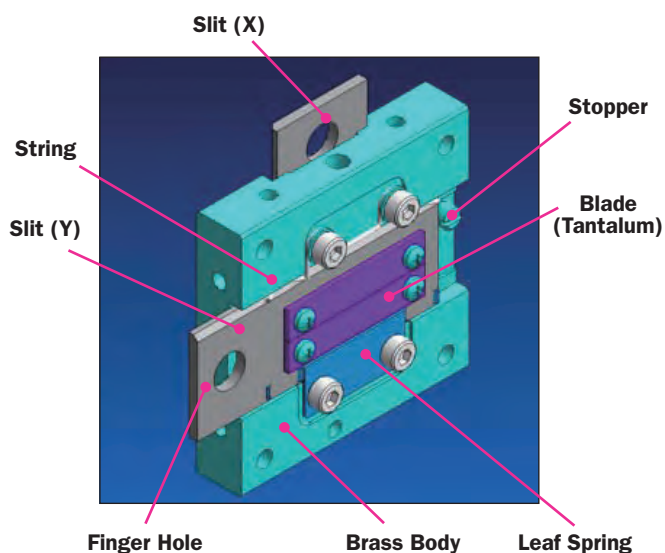
[2]

[1] [2] : Refer to S. Goto et al., MEDSI2004 Proceedings MEDSI-PROC-04-40

## Insert Slit Holder <KEI-100XY>

### ■ Features

- This insert slit holder contains a stopper, a leaf spring, and a string for reproducing of the slit position.
- Any width of slit is available(0.01 – 1.0 mm).
- The width is indicated on the SUS plate for easy choice.
- Kohzu's technician adjusts the width of each slit by using a microscope.
- Any orientation is OK.
- Easy assembly for Kohzu's motorized positioning stages.
- The Tantalum slit is polished by a special delicate technique.
- Ni-coating for the main body.



< Ex. Slit holder on stages >



### Specifications

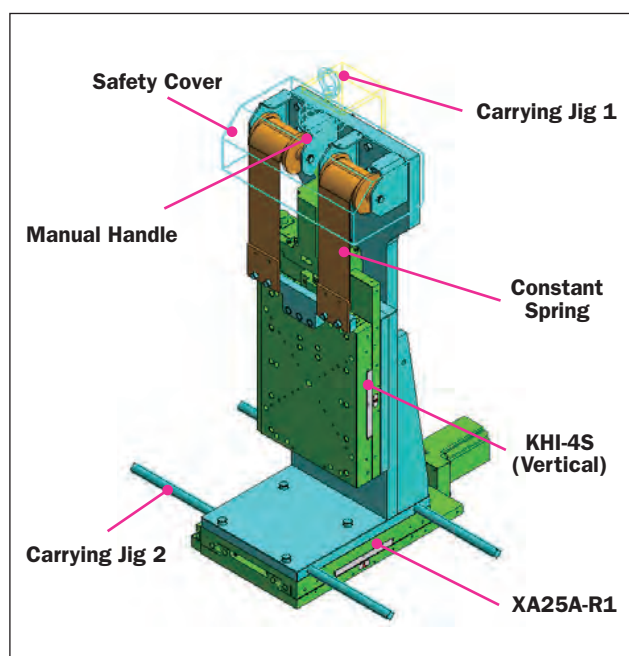
Model	KEI-100XY
Dimension (W x L x T : mm)	50 x 50 x 17 (main body) 59 x 59 x 17 (with slits) T : (thickness contains the screw's head)
Slits (width)	0.01 – 1.0 mm

## 4. アクセサリー 4. Accessory

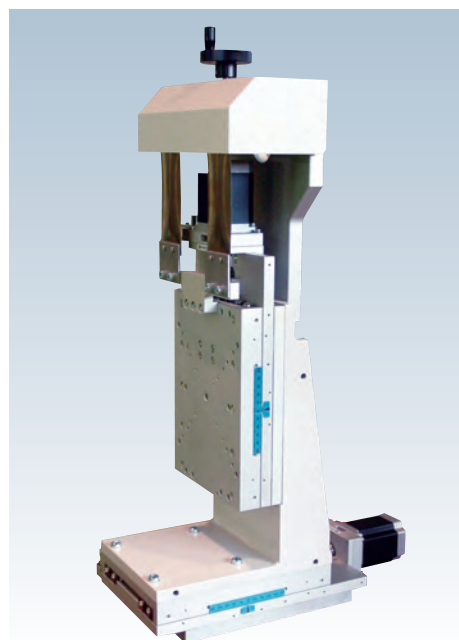
# High-Load XZ Stage <KHI-4SK>

### ■ Features

- The high-load capacity is supported by two of 15 kg forced constant springs.
- The slim dimension makes easy installation.
- The mechanical limit switch installed is better against radiation damage.
- With 1 mm readout scale.
- The rigidity is achieved by the steel welded support.
- With the safety cover.
- It is consisted of 2 reliable Kohzu's standard stages.
- The carrying jig makes easy handling of transportation itself.
- Table size : 250 x 180 mm
- The XZ orthogonality is within 20 $\mu$ m/100mm



This KHI-4SK consists of the Z stage as KHI-4S and X stage. It can translate to a position precisely while carrying a very heavy duty goniometer on it.



### Specifications

Model	KHI-4SK
Stroke	$\pm 50$ mm
Accuracy	15 $\mu$ m
Screw	Ground Screw
Resolution (half-step)	1 $\mu$ m
Repeatability	3 $\mu$ m
Load Capacity	50 kgf
Dimension (mm)	198 x 443.5 x 660 (W x L x H)
Self Weight	40 kg

## 4. アクセサリー 4. Accessory

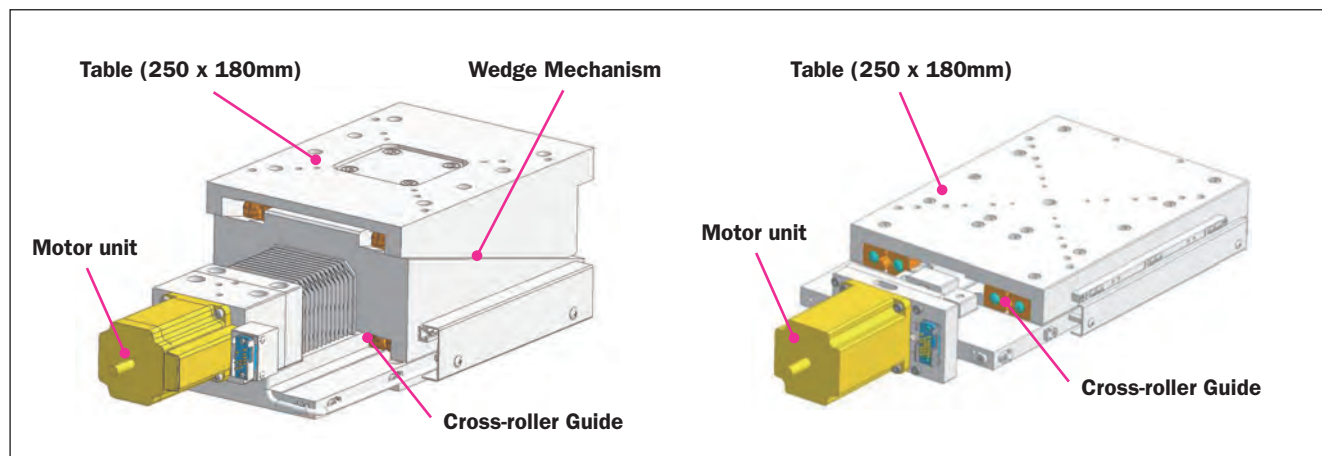
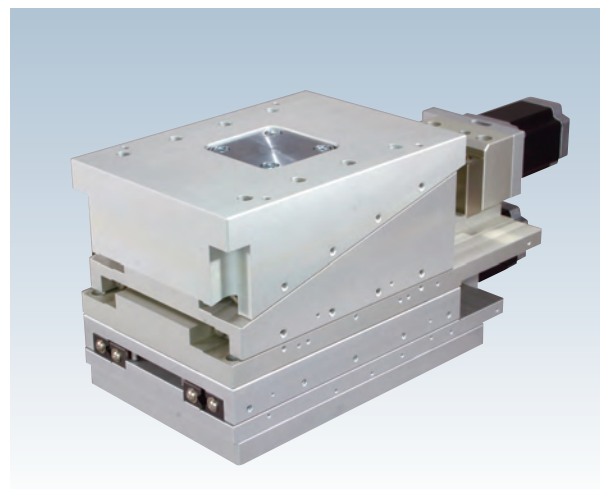
# High-Load X & Z Stage <XA25A-R1 & ZA25A-W1C>

### ■ Features

- The high-load capacity X and Z stages.
- The strength is remarkable.
- With 1 mm reading scale.
- It is consisted of 2 reliable Kohzu's standard stages.
- Many orientations assembling is possible.
- Table size : 250 x 180mm
- 5-phase stepping motor

This picture shows the assemble of Z stage ZA25A-W1C on X stage XA25A-R1.

These stages have the high load capacity.



< ZA25A-W1C >

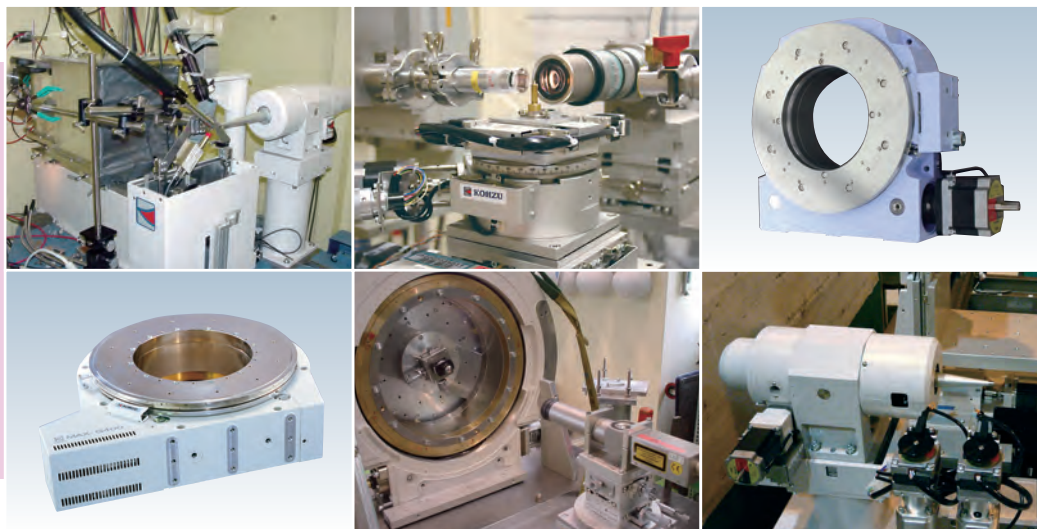
< XA25A-R1 >

### Specifications

Model	ZA25A-W1C	XA25A-R1
Stroke	±10 mm	±50 mm
Lead Mechanism	¼-Wedge with Ground Screw, Pitch 1.0mm	Ground Screw, Pitch 1.0mm
Resolution (Half-step)	0.125µm	1µm
Maximum Speed	1.25mm/sec	10mm/sec
Repeatability	<±0.5µm	<±1µm
Verticality	<10µm / 20mm	<4µm / 100mm
Load Capacity	50 kgf	40 kgf
Dimension (mm)	199.5 x 496 x 130 (W x L x H)	198 x 444 x 45 (W x L x H)
Self Weight	25 kg	8.5 kg

# 5. 回転ステージ

## 5. Rotation Stage



科学実験ならびに研究開発において高精度な角度制御が不可欠です。高精度な角度制御に関するお客様の多様なニーズに応えるべく、様々な回転ステージをラインアップしております。

- 高荷重に耐えられる回転ステージ
- 回転芯がぶれない回転ステージ
- 微小領域での超高精度位置決めの特化した回転ステージ
- 2つの回転軸が同軸に配置されたステージ  
等々

It is essential to keep a high quality angular positioning for any scientific measurements, research, and development. We have a variety of rotation stages as much as customer's high demand of the angular positioning.

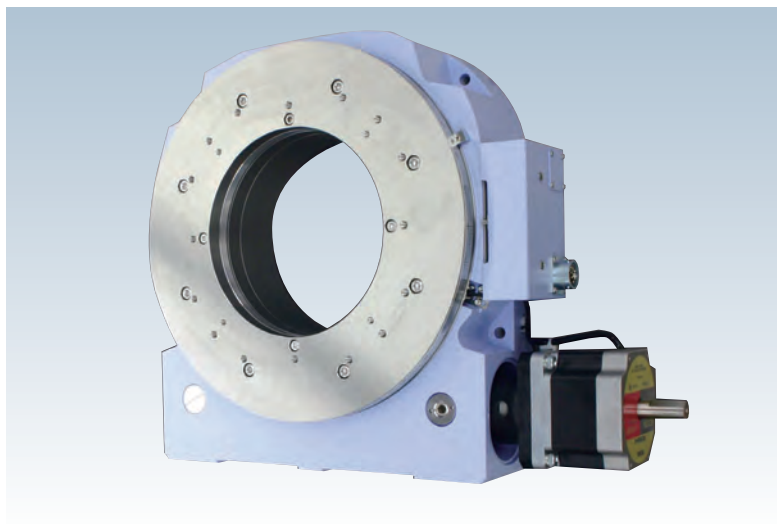
- Rotation Stage for heavy load.
- Rotation Stage for less eccentricity error
- Special Angular Stage for ultra high precise positioning in small area.
- Coaxial Rotational Stage which has double rotations in the same rotation axis  
Etc.

## 5. 回転ステージ 5. Rotation Stage

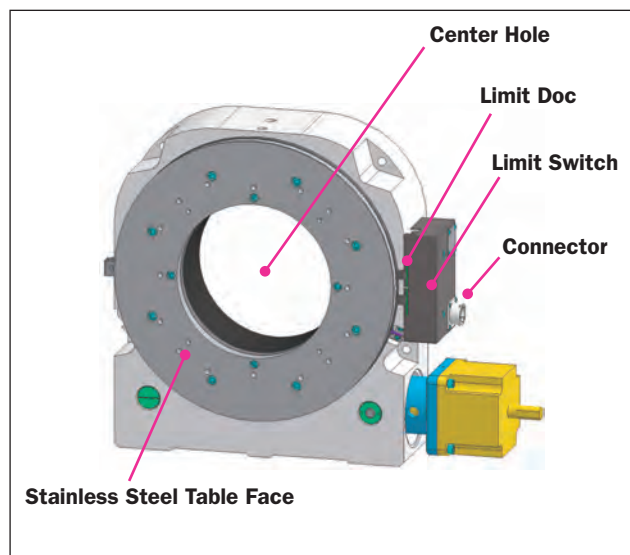
# Super low eccentricity (1 $\mu$ m) Heavy duty rotation stage

### ■ Features

- Kohzu original wire bearing guide mechanism
- Eccentricity 1 $\mu$ m/half-revolution
- Horizontal Load Capacity 500kgf, Vertical Load Capacity 100kgf (At the distance 150mm perpendicular to table top)
- Big center hole



< WBRA30 >



### Specifications

Model	WBRA30
Table Size (Bore, Height : mm)	$\Phi$ 300 ( $\Phi$ 165, 115)
Motion Gear Range	$\pm$ 185°
Accuracy	<0.005° / 360 degree
Resolution (Half-step)	0.001°
Repeatability (Measured Value)	0.001° (0.0008°)
Eccentricity [half-revolution] (Measured Value)	1 $\mu$ m (0.8 $\mu$ m)
Wobble	20 $\mu$ rad
Maximum Speed	15°/ sec
Horizontal Load Capacity	500kgf
Vertical Load Capacity	100kgf
Weight	36kg

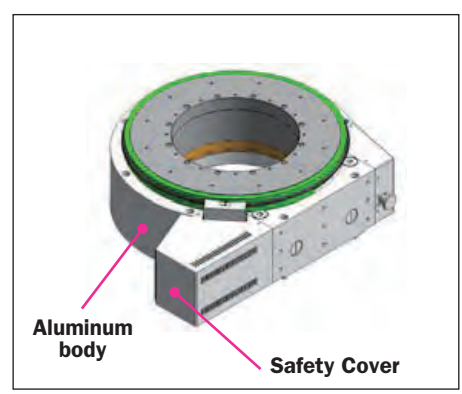
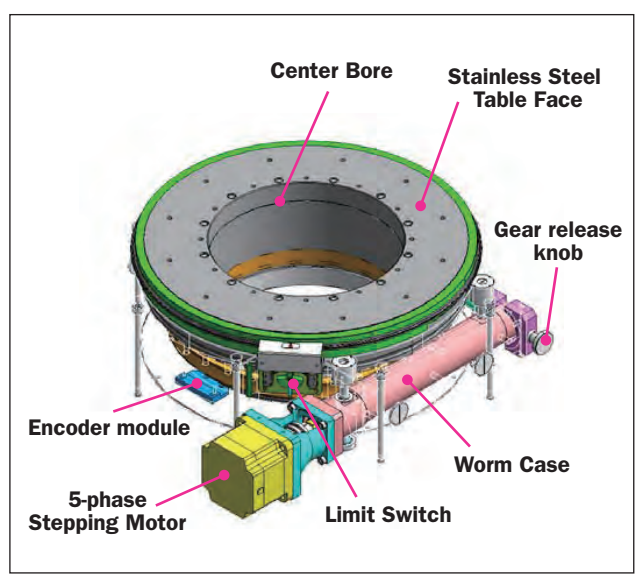
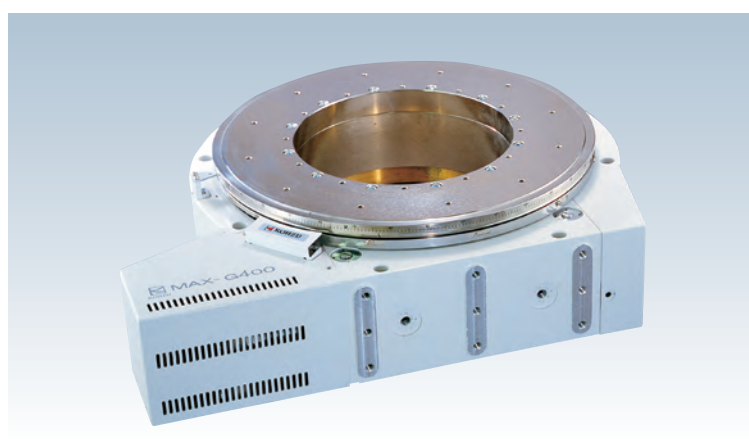
## 5. 回転ステージ 5. Rotation Stage

# Ultra High Load Rotation Stage <MAX-G 400 & 600>

### ■ Features

MAX-G is one of highest-precision goniometer which can be heavy-loaded and do not change the precision from no loaded case.

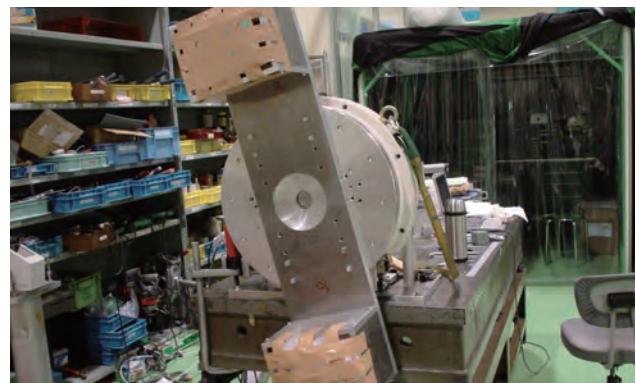
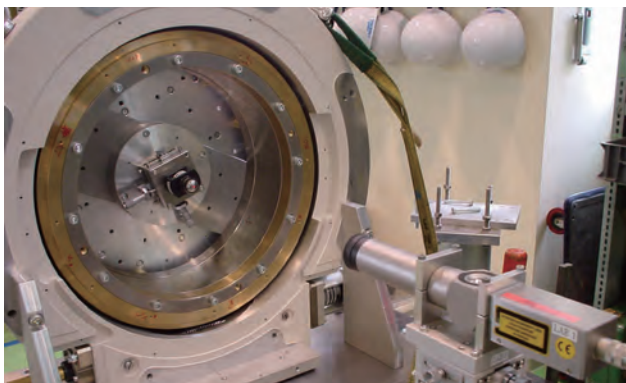
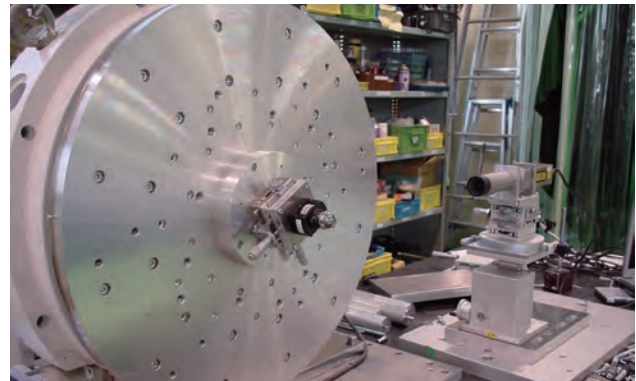
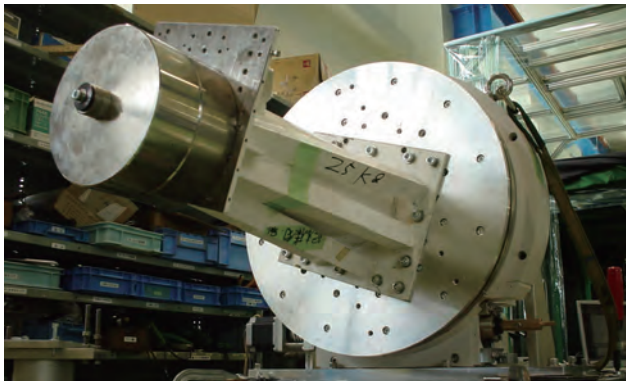
Max-G is the most suitable for multi-axis diffractometers and a large sample table for X-ray CT.



### Specifications

Model	MAX-G 400	MAX-G 600
Table Size (Bore, Height : mm)	Φ400 (Φ230,152)	Φ600 (Φ350,180)
Motion Gear Range	±185°	
Accuracy	<0.005° / 360 degree	
Resolution (Half-step)	0.001 °	0.001 °
Repeatability (Measured Value)	0.0005° (0.0004°)	
Backlash (Measured Value)	5 arcsec (1.0 arcsec)	
Eccentricity [half-revolution] (Measured Value)	2.5 um (1 um)	
Wobble (Measured Value)	30 urad (15 urad)	20 urad (5 urad)
Maximum Speed	10 ° / sec	
Horizontal Load Capacity	2,000kgf	5,000kgf
Vertical Load Capacity	1,000kgf	1,500kgf
Weight	75kg	190kg

## ■ Inspection



### MAX-G400 (Φ400mm)

Load	Weight (kg)	Distance (mm)	Setting	Eccentricity (um)	Wobble(urad)
No load	0	—	horizontal	2	12
Load on center	140	—	horizontal	2	15
Load as balancers	63+63	500	horizontal	1.5	15
No load	0	—	vertical	5	20
Load on center	40+26	~550*	vertical	5	50

\* Moment: 3200kg・cm

### MAX-G600 (Φ600mm)

Load	Weight (kg)	Distance (mm)	Setting	Eccentricity (um)	Wobble(urad)
No load	0	—	horizontal	3	5
Load on center	190	—	horizontal	3	5
Load as balancers	75+75	500	horizontal	3	8
No load	0	—	vertical	5	35
Load on center	46+26	~550*	vertical	5	45
Load like windmill	50+50	500	vertical	8	30

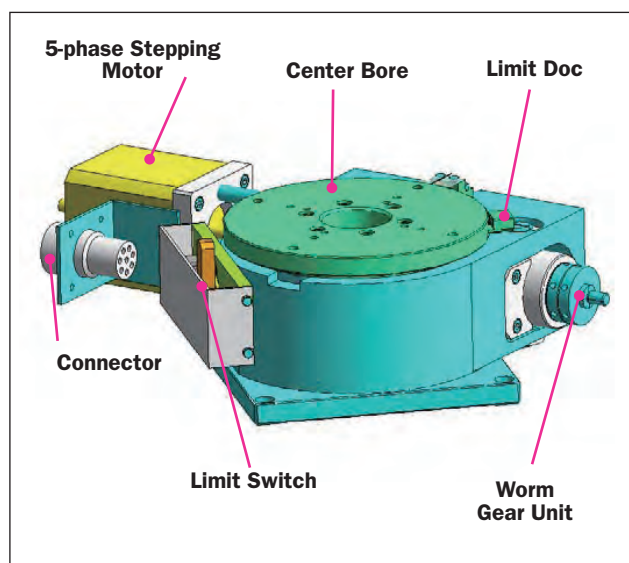
\* Moment: 3200kg・cm

# 5. 回転ステージ 5. Rotation Stage

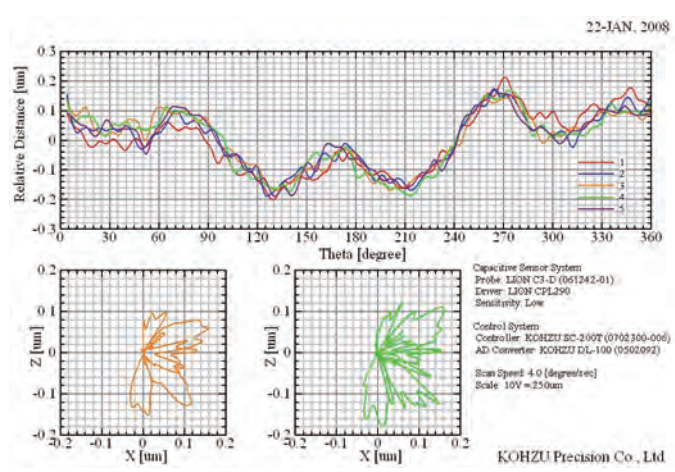
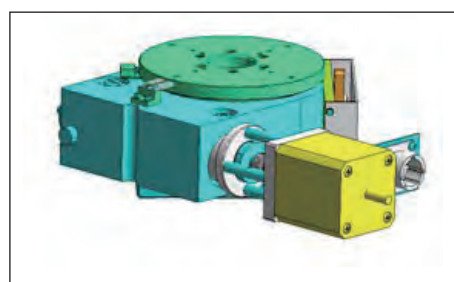
## High Precision Rotation Stage <SPU-1A>

### ■ Features

- Less than 1um Eccentricity due to special customization.
- This device must be placed at the horizontal position (the rotational axis should be vertical) because of the sliding guide system.
- The load capacity is 3 kg.
- Cheaper & more robust than a airbearing system, but the quality is still guaranteed.
- The gear release knob allows free rotation by hand
- The big enough center bore is useful for a slip-ring.
- Table size  $\Phi 70\text{mm}$  version<SPU-1C> is also available.



This Picture is shown as X-ray CT with SPU-1A for analysis of collected particle from Itokawa asteroid, Japanese Hayabusa mission (photo SPring-8).



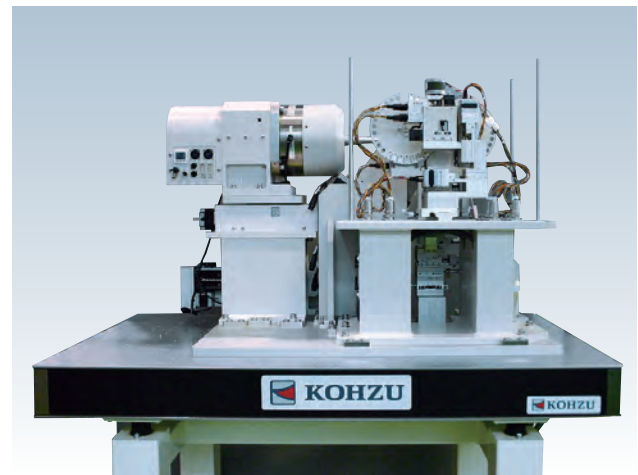
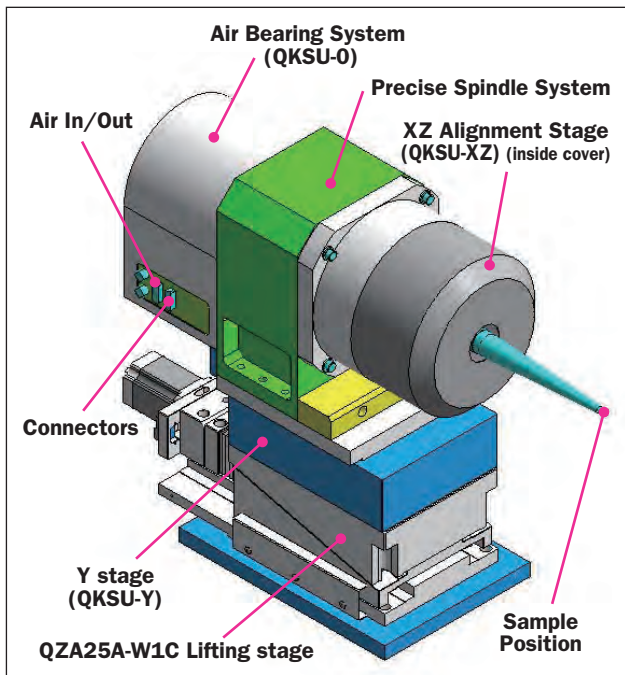
### Specifications

Model	SPU-1A
Table Size	$\Phi 98$ mm
Center Bore Size	$\Phi 25$ mm
Weight	3.0 kg
Maximum Load Capacity	3 kgf
Guidance Mechanism	Slide Guide
Resolution (Half-step)	0.002 degree / step
Stroke	360°
Accuracy (Lead Error)	0.01°
Repeatability	0.01°
Backlash	0.005°
Eccentricity	< 1um

# Air-Bearing Rotation Stage <QKSU-0>

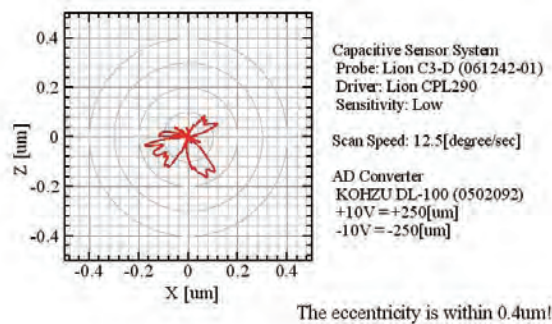
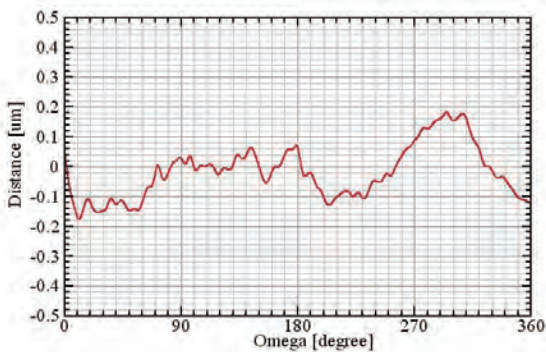
## ■ Features

- Less than 0.5  $\mu\text{m}$  Eccentricity
- All one unit. •Air Spindle motor •Encoder •Driver •Air-clean unit •Slip-ring
- Spindle •0-30 rpm speed •CW/CCW rotation •Step rotation possible •0.141N·m Motor torque  
•0.0705N·m Holding torque •About 35 kg •15 m cable available  
•Motor cooling (Clean Air) •with hollow for slip-ring



< KSU-10 : KEK >

It was developed for micro- tomography, microscopy and other demanding X-ray research applications. It is recommended to use a special XZ stages for the sample centering (KSU-XZE).



## Specifications

Model	QKSU-0
Eccentricity	< 0.5 $\mu\text{m}$
Resolution	0.0001 degree / step
Encoder Reading	0.0015 degree
Encoder	ERA180 (Heidenhain)
Rotation Range	over 360 degree
Maximum Speed	0 – 30 rpm
Repeatability	$\pm 0.00045$ degree ( $\pm 3$ pulses)
Maximum Load Capacity	$\leq 20$ gf (sample)
Guidance Mechanism	Air Bearing
Actuator	DC brushless coreless motor (with servo)

# 5. 回転ステージ 5. Rotation Stage

## High Precision Rotation Stage <KSU-M>

### ■ Features

- 2 um eccentricity
- It was developed for micro- tomography, microscopy and other demanding X-ray research applications.
- No more useless data because of the smallest sample shift.
- It allows to attach a load with up to 400g (20g sample + 380g sample holder)
- 20 degree / sec rotation speed.
- Complete 360° degree rotation scans.
- 0.005° resolution
- The Precise Spindle System performs nearly like an expensive Air-Bearing System.
- The slip-ring allows a free 360 degree scan.

The eccentricity measurement does not come from only factory's data, but also it is ensured by customers with less than 2µm.

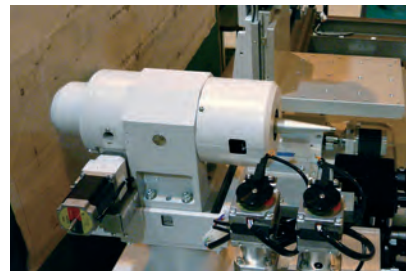
It is recommended to use a special XZ stages for the sample centering. (KSU-XZ)



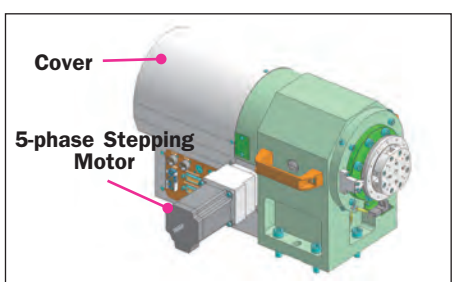
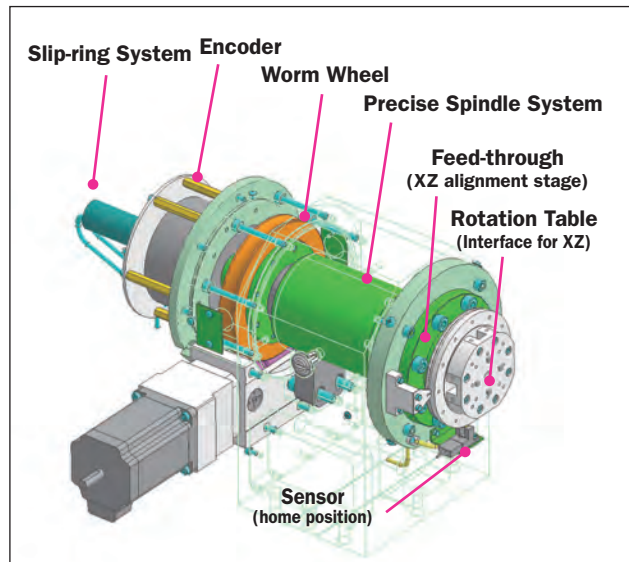
< KSU-1 : KEK >



< KSU-5 : KEK >



< KSU-12 : SP-8 >



### Specifications

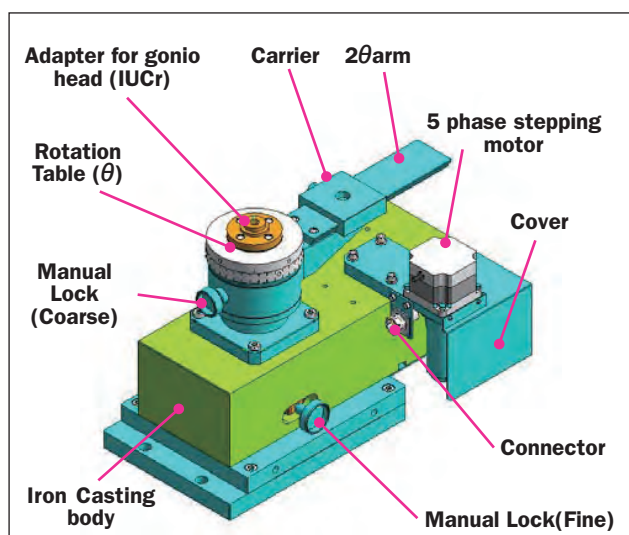
Model	KSU-M
Eccentricity	< 2 um
Resolution	0.00005 degree / step (with microstep 1/100) 0.0001 degree (Heidenhain RON285)
Repeatability	0.0025 degree
Rotation Range	over 360 degree (when sensor ignoring)
Maximum Speed	20 degree / sec
Maximum Load Capacity	≤ 20 gf (sample)
Guidance Mechanism	Mechanical Bearings

## 5. 回転ステージ 5. Rotation Stage

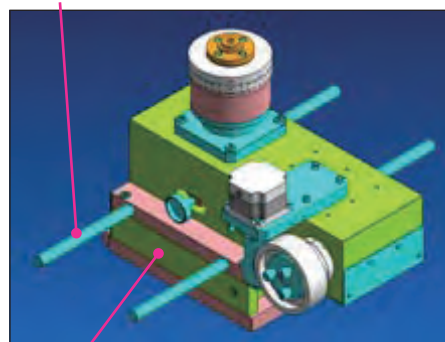
# High Precision Goniometer <KTG-15D>

### ■ Features

- It is equipped with both fine and coarse motion mechanisms.
- Coarse
  - Coarse motion is isolated or activated via an integral and manual locking mechanism.
  - When unlocked, the coarse motion mechanism is manually activated and offers a motion range of 360° with a minimum resolution of 1° on laseretched scale.
- Fine
  - The fine motion mechanism delivers a motion range of  $\pm 2^\circ$  and 0.01arcsec resolution (motor in full-step mode). (\*1 as KTG-15DAP. The resolution is 0.005 arcsec)
- Heidenhain ROD880 angular encoder with cables and display can be added for precise position feedback
- With radiation resistant mechanical limits, which are located at top-end of tangent bar mechanism



Transfer Jig



<KTG-15DAP (1/200 gear reduction type)>

Kohzu's KTG-15 goniometers were specifically developed for use at high energy X-ray synchrotron facilities where precise angular displacement and repeatability are essential. The goniometer's extreme resolution is attained by displacing a rotation spindle fitted with a long radially mounted arm, via a tangentially positioned and motorized micrometer head.

### Specifications

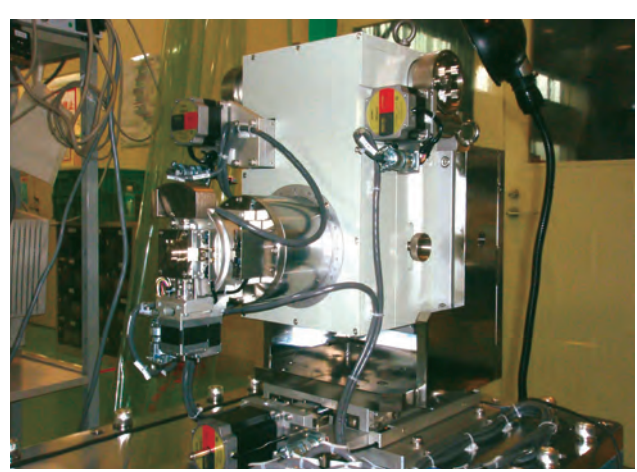
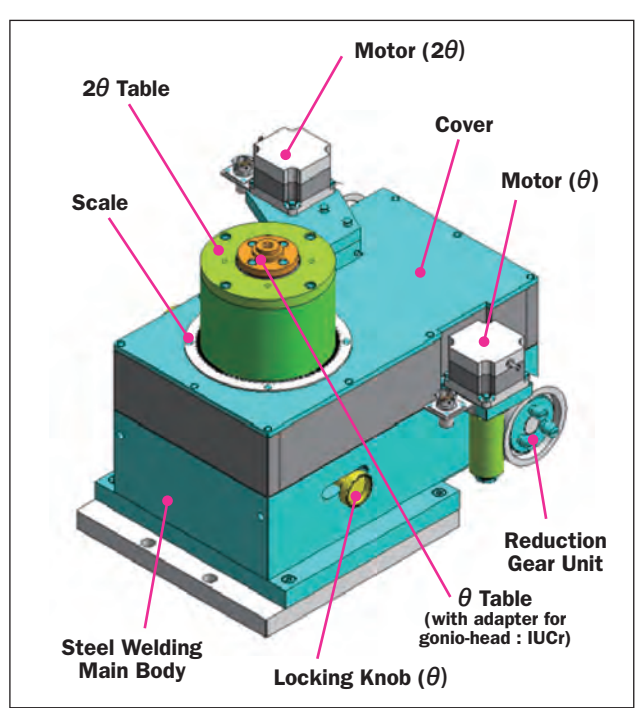
Model	KTG-15D
Load Capacity	20 kg (axial direction) 10 kg (radial direction)
Stroke	$\pm 2^\circ$ (fine) $\pm 360^\circ$ (coarse)
Resolution (Half-step)	0.005 arcsec / step
Gear Reduction	1/100 (helical gear system)
Wobble	$\pm 1$ arcsec / 360°
Actuator	5-phase stepping motor
Dimension	180 x 375 x 258.5 (W x L x H : mm) : only main body
Weight	26kg (without encoder)

## 5. 回転ステージ 5. Rotation Stage

# High Precision Coaxial Goniometer <KTG-16W>

### ■ Features

- Two rotation tables are together with common rotation axis.
- Both tables are driven independently by tangent bar mechanisms.
- Coarse
  - Coarse motion is isolated or activated via an integral and manual locking mechanism.
  - When unlocked, the coarse motion mechanism is manually activated and offers a motion range of 360° with a minimum resolution of 1° on laser-etched scale.
- Fine
  - The fine motion mechanism delivers a motion range of ±2° and a resolution 0.005 arcsec / Full step.
- With radiation resistant mechanical limits, which are located at top-end of tangent bar mechanism inside main body.



< KTG-16W in the STG-11 chamber >  
 The device was manufactured for use as a high resolution 4-crystal asymmetric reflection monochromator.  
 The right picture shows it is installed in a chamber as a low vacuum type.

### Specifications

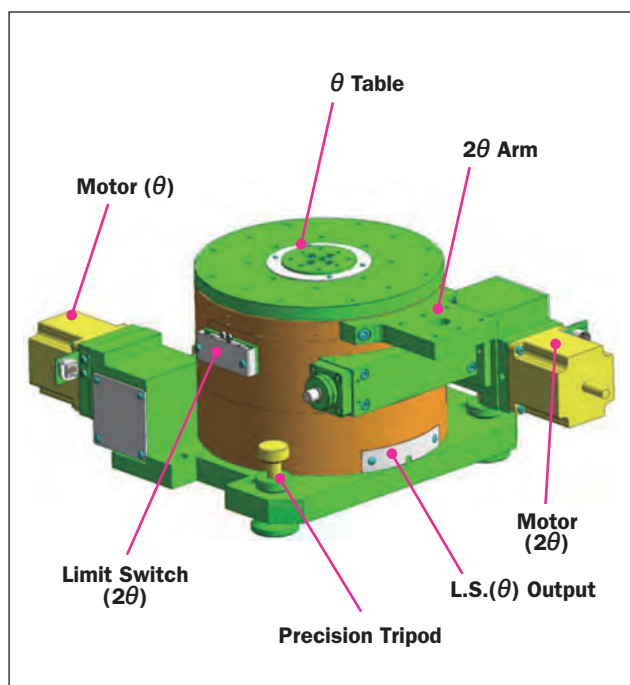
Model	KTG-16W
Stroke	±2 degree (fine) 360 degree (coarse)
Eccentricity	3 um / 360 degree
Wobble	±1 arcsec / 360 degree
Resolution (Half-step)	0.0025 arcsec / step
Actuator	5-phase stepping motor (fine)
	Manual (coarse)
Load Capacity	20 kgf (horizontal) 10 kgf (vertical)
Weight	50 kg
Dimension (mm)	349 x 375 x 316.5

## 5. 回転ステージ 5. Rotation Stage

# Two Axes Rotation Stage <RA20-21>

### ■ Features

- Resolution of both axes is enhanced mechanically by using additional worm and worm wheel mechanism.
- The stage can be used in either horizontal or vertical orientation of the common rotation axis.



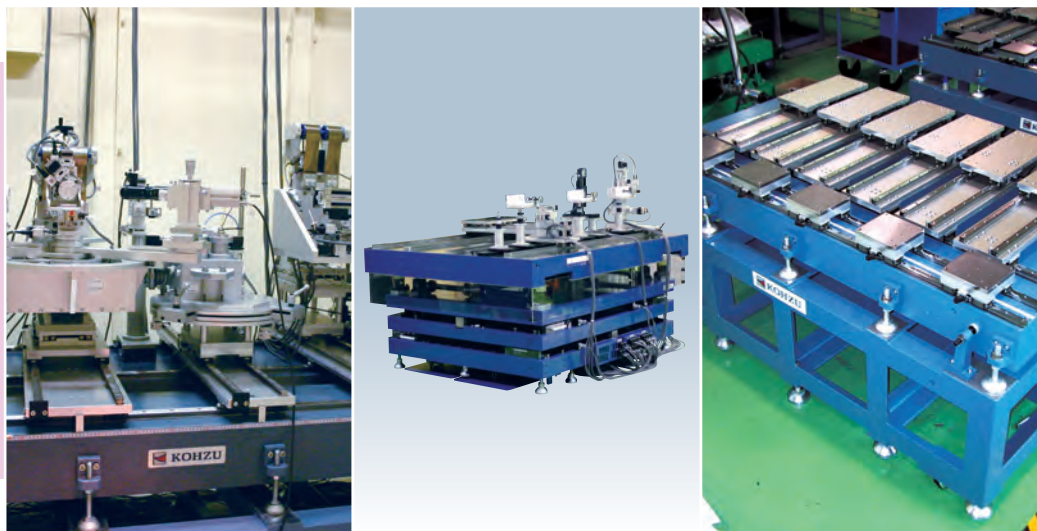
An example for a system KDO-1 with RA20-21. This two axis ( $\theta$ - $2\theta$ ) motorized rotation stage allows rotation independently of a sample with either a detector or analyzer mounted on a side arm.

### Specifications

Model	RA20-21	
2 Axis	$\theta$	$2\theta$
Stroke	$\pm 170$ degree	$\pm 130$ degree
Resolution (Half-step)	$0.0001^\circ / \text{step}$	$0.0002^\circ / \text{step}$
Maximum Speed	2 degree / sec	
Accuracy	0.01 degree / 360 degree	
Repeatability	0.004 degree	
Backlash	0.003 degree	
Eccentricity	10 $\mu\text{m}$	
Wobble	10 $\mu\text{m}$	
Weight	26 kg	

## 6. 精密駆動定盤

### 6. Optical Table



精密機器業界において、「精密駆動定盤」というカテゴリーはなく、我々が長年培ってきた技術で新カテゴリーを築くことに成功したZYXT<sup>3</sup>シリーズ。従来の工法までも見直し、低価格、高性能を実現し、定盤系装置の架台としても利用できます。国内放射光施設のみならず、海外、または民間企業の希望にも応えられるよう規格化に成功しました。従来の梁構造とXYZ 駆動機構の見直しにより、十分な剛性を確保しつつ、精密に位置決め可能な定盤です。

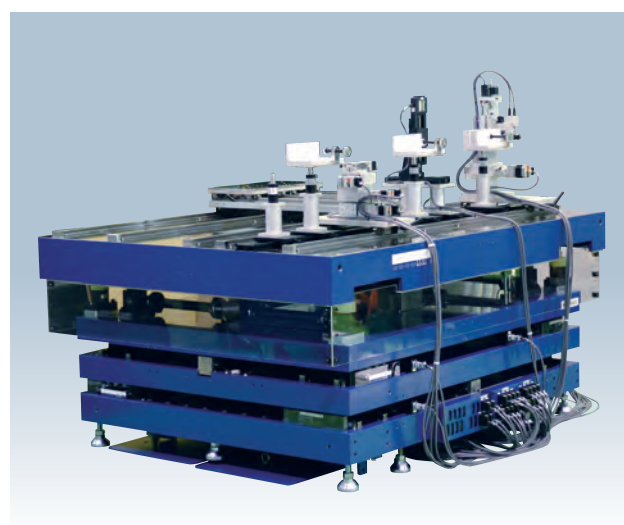
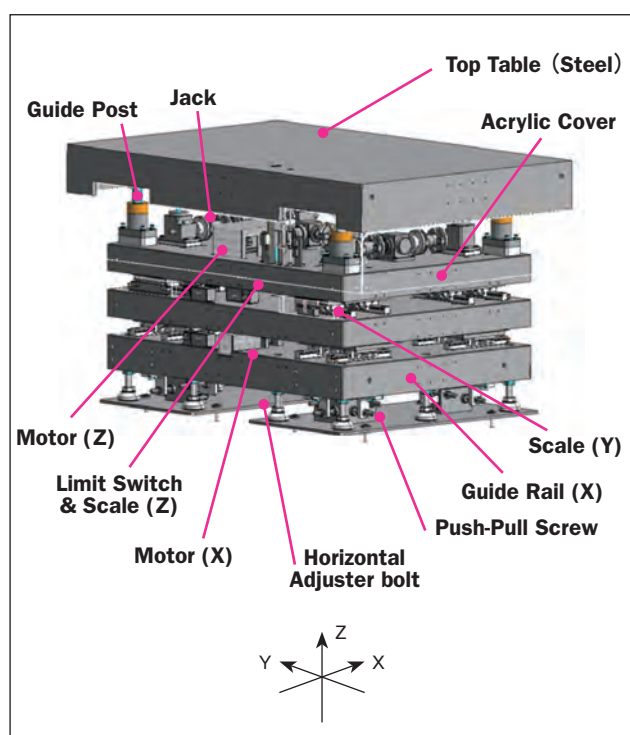
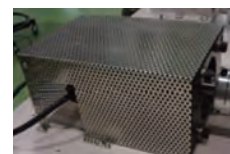
Nobody find anything like a “Precise Motorized Support Unit” even in precise mechanic business, but we Kohzu can produce “ZYXT<sup>3</sup>” series successively as the new category with our long experiential technology. The “ZYXT<sup>3</sup>” is a very useful support unit which can assemble or align instruments on it. It is realized for standardization and solution not only for national or international synchrotron X-ray radiation facilities but also any industries since it was modified for the traditional design to cost less and also keep with high quality at the same time. This is able to get high precise positioning with a good enough rigid and stability because of the redesign for liang and XYZ linear structure.

## 6. 精密駆動定盤 6. Optical Table

# Precision XYZ Table <ZYXT<sup>3</sup>>

### ■ Features

- Not only for support, released as a precise XYZ support table.
- 3 table sizes are available.
- 5-phase stepping motor drives.
- The table flatness is below 50 μm.
- 100 mm matrix M6 thread holes allows easily installation (no holes within 50 mm area from outer edge)
- Meshed motor cover prevents from electromagnetic influence.
- Option
  - Renishaw encoder for all axes.
  - The matrix tapped holes
  - Connector type



All axes are carefully measured and inspected by Kohzu craftsmanship.

### Specifications

Type	ZYXT <sup>3</sup> - 1510	ZYXT <sup>3</sup> - 1812	ZYXT <sup>3</sup> - 2015
Table size (mm)	1500 x 1000	1800 x 1200	2000 x 1500
Height	850 mm		
X-Y	Motion range	+/- 50 mm	
	Resolution	0.4 [μm / fullstep]	
	Pitch/Yaw	30 arcsec	
	Repeatability	+/- 1 μm	
Z	Motion range	0 - 100 mm	
	Resolution [μm / Fullstep]	0.067	0.033
	Pitch/Yaw	30 arcsec	
	Repeatability	+/- 1 μm	
Load capacity (kgf)	1000		
Weight (kg)	1700	2400	3200

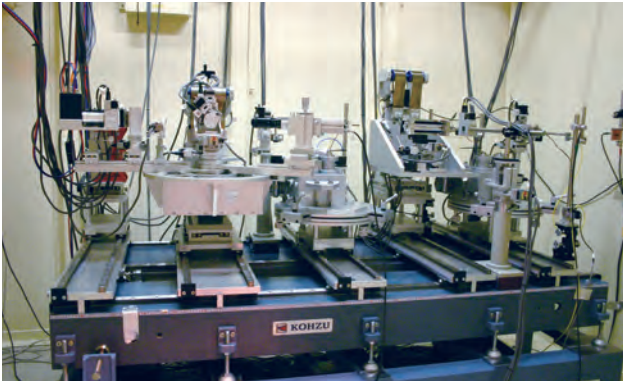
## 6. 精密駆動定盤 6.Optical Table

# Optical Carrier Table <KIG-Series>

### ■ Features

- Long Goniometer Table (Aluminum)
- Sub-carriers as Detector Table (Steel for magnetic bases)
- XY translations in the horizontal plane.
- Each carriers can be locked into desired positions by mechanical clamps.
- Easy positioning with tape scale.
- Top table can be rotated in the horizontal plane by pushing screws around vertical pivot.
- Manual adjuster bolts (bottom and middle) allows tilt and height alignment.

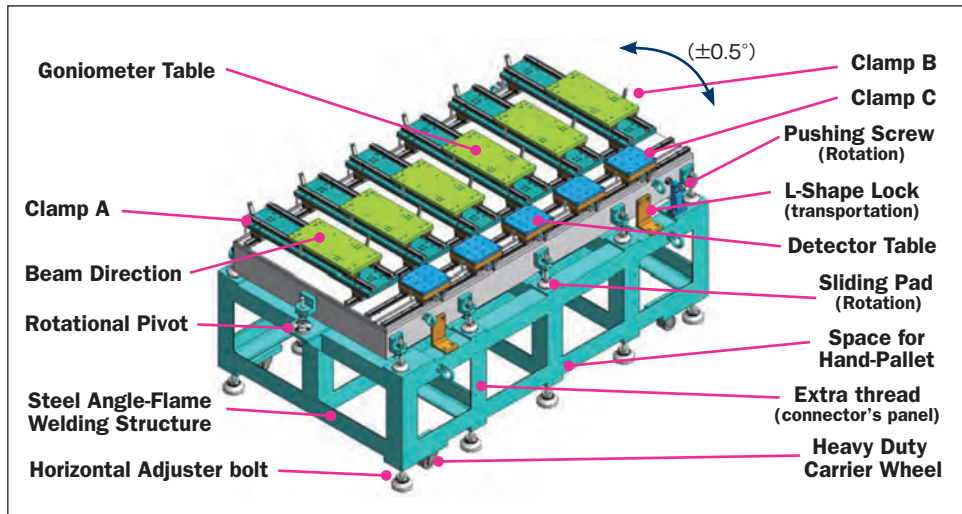
The firm structure allows for many variety of measurements. You can easily make a component changing and a fast measurement.



<Prototype KIG-20 series installed as HSM-13 at SP-8 >



<Prototype : KIG-20F >



### Specifications

Model	KIG-1209	KIG-1509	KIG-1809	KIG-2010	KIG-2410	
Stroke (manual)	±0.5 degree (on horizontal plane) ±20 mm (vertical)					
Carrier	4 (aluminum)			6 (aluminum)		
Sub-carrier	3 (steel)			5 (steel)		
Dimension (mm)	L	1200	1500	1800	2000	2400
	W	900			1000	
	H	1030				

# 汎用精密位置決めステージ モンブランシリーズ

Standard Positioning Stages

Montblanc Series

# 手動ステージ共通ガイダンス Common Features of Kohzu Manual Stages

## アクチュエータ Actuator Solutions

### マイクロメータヘッド Micrometer



マイクロメータヘッドは、精密に位置を決めるための器具で、研削加工されたネジと雌ネジで構成されています。スリーブの目盛とシンプルのバーニア目盛を組み合わせることで、10 $\mu$ m単位までの位置読みとりが可能です。

Kohzu standard micrometers offer precise ground-screw positioning and 10 micron resolution measured on laser etched vernier-scale along actuator body.

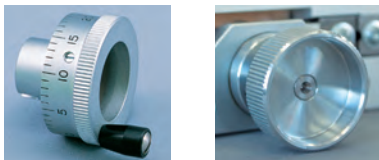
### 精密ポジショナー Fine Pitch Positioner



精密ポジショナーは、精密位置決め用に開発されたアクチュエータです。送り方式は研削ネジを利用した粗動と、弾性ヒンジを利用した微動から成り立ちます。弾性ヒンジ構造の採用でネジの噛み合わせによるバックラッシュを無くし、50nm程度の感度で位置決め調整ができます(詳細はO-008ページ)。

Kohzu's Fine Pitch Positioner (FPP) was developed for precise positioning. It has both coarse and fine position adjustments, a minimum resolution of 0.5 microns and an unrivaled 0.05 micron sensitivity. Refer page O-008.

### ハンドル Handle-Wheel



弊社独自のハンドルです。1周25分割の目盛が付いたもの、及び目盛の無いものの2種類があります。

Kohzu handle-wheel actuators with 25 divisions per revolution or no scale are also available. Device resolution is calculated by dividing lead-screw pitch by the number of divisions on the actuator barrel.

## アクチュエータ仕様一覧 Specification of Actuators

名称 Name	型式 Model Number	移動範囲 Motion Range	最小読取 Minimum Readout	ネジピッチ Thread Pitch (mm/p)	
マイクロメータヘッド Micrometer	MHT4-6.5	6.5mm	10 $\mu$ m	0.5mm/p	
	MHS4-13	13mm	10 $\mu$ m	0.5mm/p	
	MHM2-15	15mm	10 $\mu$ m	0.5mm/p	
	MHN4-25T	25mm	10 $\mu$ m	0.5mm/p	
精密ポジショナー(粗微動) Fine Pitch Positioner (coarse, fine)	FPP O3-13	粗動 Coarse	13mm	$\approx$ 10 $\mu$ m	0.5mm/p
		微動 Fine	0.3mm	$\approx$ 0.5 $\mu$ m (感度 50nm) (Sensitivity 50nm)	—

## クランプ Locking Mechanism

### ディスククランプ Caliper-Lock



ステンレス板のディスクを2枚の平板で挟み込むタイプのクランプです。クランプ時の位置ずれを数 $\mu$ m以下に抑えます。

The caliper-lock is used on most linear travel stages. In this mechanism locking is achieved by clamping two flat metal calipers against both sides of a flexible stainless plate (in similar fashion as calipers on a disc brake) by tightening a knurled thumb-screw. The benefit of this mechanism is positive locking with minimal lateral position displacement.

### 板バネクランプ Spring-Plate Lock



ゴシックアーク、Zステージ、スイベルステージに使用されています。板バネをクランプネジで移動体に押しつけて、移動体をクランプします。

Kohzu's spring-plate locking mechanism is used on all swivel-arc stages. It uses a flexible plate that deflects when locking screw is tightened.

### 回転ステージのクランプ Rotary Stage Table-Lock & Travel-Stop



回転ステージには、2つのクランプが取り付けられています。ひとつは粗動の動きを固定するクランプと、もうひとつはマイクロメータヘッドによって押されるバーを反対側から押さえつける微動クランプがあります(精密ポジショナー付回転ステージには、精密ポジショナーが破損する恐れがあるので付属致しません)。

Kohzu manual rotary stages are fitted with two separate locking mechanisms. First is a table-lock used to lock coarse rotation. The second lock is an actuator travel-stop and is used to prevent fine rotation produced by stage actuator. The travel-stop restricts forward (CW) actuator travel. However, it does not impede reverse (CCW) actuator travel. Stages fitted with FPP differential actuators do not include a travel-stop, because it can damage the FPP actuator if improperly used.

Kohzu manual rotary stages are fitted with two separate locking mechanisms. First is a table-lock used to lock coarse rotation. The second lock is an actuator travel-stop and is used to prevent fine rotation produced by stage actuator. The travel-stop restricts forward (CW) actuator travel. However, it does not impede reverse (CCW) actuator travel. Stages fitted with FPP differential actuators do not include a travel-stop, because it can damage the FPP actuator if improperly used.

### ハンドルクランプ Actuator-Lock



ハンドル付Zステージに使用されています。ハンドルの回転を防止します。

Actuator-Lock is used to vertical linear stage. Preserve the handle rotation.

## オプショングリス交換

### Option Lubricant Change

ご要望に応じてステージのグリスをクリーン対応グリス、または真空対応グリスに変更いたします。

\*グリス以外の部品、表面処理、組み立て環境は標準と同じです。

\*オプショングリス交換は、クリーン環境、真空環境でのご使用を保障するものではありません。

●**クリーングリス**: LG2 日本精工社製

(ねじやベアリングの回転時にも発塵量を少なく保つ効果があります。)

●**真空対応グリス**: フォンブリンYH-VAC140/13 ソルベイソレクシス

(高い真空環境を汚染しにくい、飽和蒸気圧の低いグリスです。)

\*標準グリスと粘性が異なるため、標準品とは感触が異なることがあります。

\*お客様ご指定のグリスも対応可能です(グリス代は別途費用となります)。

●**グリス交換箇所**

1. 案内部: ボールレースと円筒コロ摺動面、クロスローラベアリング。
2. 送り機構部: ウォーム&ウォームホイール、クサビ部、ラック&ピニオン部。
3. マイクロメータヘッド(精密ポジショナーFPP03-13を除く)。

Stage lubricants can be changed for clean-room and vacuum applications with strict lubrication requirements with charge.

\*Except lubricant, using parts and surface treatment and manufacturing environment is same as standard condition.

\*Clean room environment or vacuum environment cannot be guaranteed by option lubricant exchange.

●**Clean room lubricant**: LG2 from NSK LTD.

(Clean room lubricant aids in the reduction of particulate output when stage's screw and bearing rotating.)

●**Vacuum lubricant**: Fonblin YH-VAC140/13 from Solvay Solexis, Inc.

(Vacuum lubricant is low in particle emissions, and Low saturated vapor pressure.)

\*Viscosity is different from standard grease, then feeling can be different.

\*Customer's specified lubricant can be corresponded (lubricant cost will be added separately).

●**Affected parts**

1. Guide: ball race, sliding surface of ball bearing, crossed roller bearing.
2. Feeding mechanism: worm and worm wheel, wedge, rack and pinion
3. Micrometer (Except model number sfine pitch positioner "FPP03-13")

## 真空の区分と圧力範囲

### Vacuum category and pressure range

区分	圧力範囲 (Pa)	圧力範囲 (Torr)
低真空 Low Vacuum	100kPa~100Pa	760~1 Torr
中真空 Medium Vacuum	100Pa~0.1Pa	1~10 <sup>-3</sup> Torr
高真空 High Vacuum	0.1Pa~10 <sup>-5</sup> Pa	10 <sup>-3</sup> Torr~10 <sup>-7</sup> Torr
超高真空 Ultra-High Vacuum	10 <sup>-5</sup> Pa~10 <sup>-8</sup> Pa	10 <sup>-7</sup> Torr~10 <sup>-10</sup> Torr
極高真空 Extreme-High Vacuum	≤10 <sup>-8</sup> Pa	<10 <sup>-10</sup> Torr

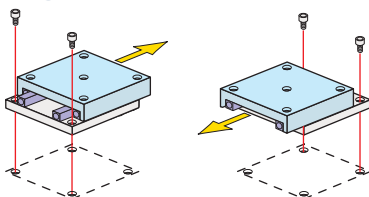
## 単位換算表

### conversion chart

	(Torr)	(atm)	(kgf/cm <sup>2</sup> )	(psi)	(Pa)
1Torr=1mmHg	1	1.31579×10 <sup>-3</sup>	1.35951×10 <sup>-3</sup>	1.9337×10 <sup>-2</sup>	1.33322×10 <sup>2</sup>
1atm	760	1	1.03323	1.4695×10	1.01325×10 <sup>5</sup>
1kgf/cm <sup>2</sup>	7.3556×10 <sup>2</sup>	9.6784×10 <sup>-1</sup>	1	1.4223×10	9.80665×10 <sup>4</sup>
1psi	5.1715×10	6.8046×10 <sup>-2</sup>	7.0307×10 <sup>-2</sup>	1	6.8948×10 <sup>3</sup>
1Pa (=1N/m <sup>2</sup> )	7.5006×10 <sup>-3</sup>	9.8692×10 <sup>-6</sup>	1.01972×10 <sup>-5</sup>	1.4503×10 <sup>-4</sup>	1

## ステージ取付方法

### Stage Installation



ステージを他のステージや定盤に組み付ける際は、テーブル面をずらすか、マイクロメータヘッドを十分に回転させてから行なって下さい。また、ステージの取り付け穴位置を合わせるために、各種スペーサをご用意しておりますのでご利用下さい。(O-006ページをご参照下さい)

\*テーブル面を戻す際に、バネの反動により深刻な障害を起こす恐れがありますので注意して作業を行なって下さい。

Mounting Kohzu stages is quick and simple. Mounting holes are provided on stage base and are counter-bored for standard metric socket-head screws. To access mounting holes (two at a time) move stage to each end of travel. Kohzu also offers a selection of adapter plates to facilitate stage mounting to third-party devices with custom bolt patterns. See page O-006 for available adapter plates.

\*You should take care to move back the stage from end of travel, there is heavy damage caused by spring kickback.

# 自動ステージ共通ガイドンス Common Features of Kohzu Motorized Stages

## 自動ステージ基本システム構成 Motorized Stage Basic System

自動ステージを駆動させるには、ドライバ内蔵のモーターコントローラか5相ステッピングモータードライバが必要となります。駆動方法の詳細についてはN-001ページからの制御装置をご覧ください。

\*下記のシステム以外にも、Motionnetを利用して最大32軸のステージを接続できるシステムがあります (ARIES/LYNX N-007ページ)

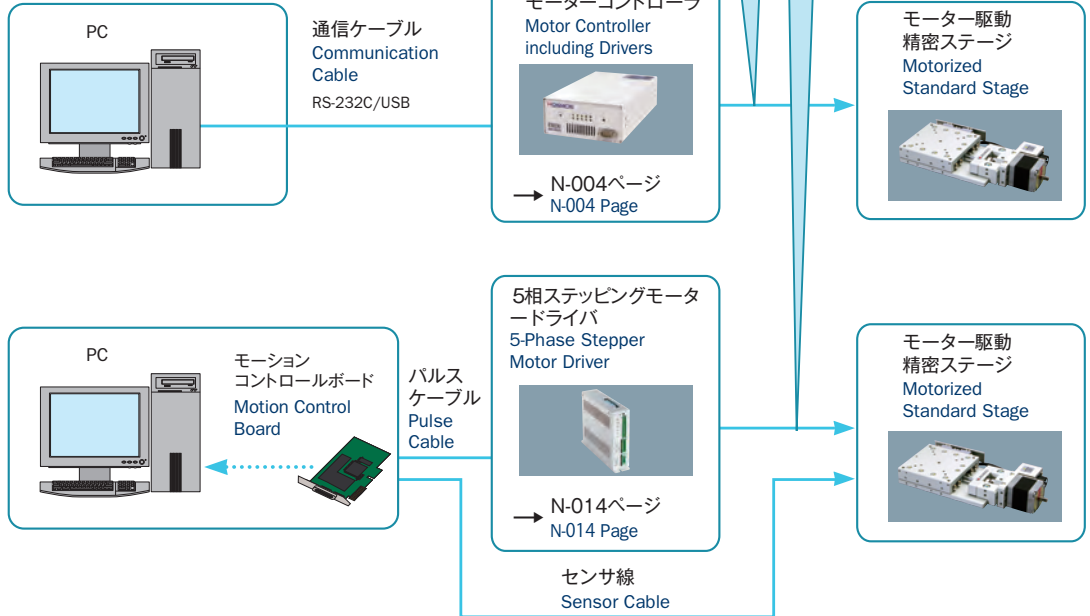
In order to drive the motorized stage, motor controller including drivers or 5-phase stepper motor driver is necessary.

About the detail of drive system, please refer "motor controllers" from page N-001 .

\*Without following system, the other system is able to connect maximum 32 axes stages with using Motionnet (ARIES/LYNX N-007 page).

モーターコントローラをご利用の場合  
In case of using motor controller

In case of using motor controller



## オプション Option

### モーター交換 Motor Exchange

#### ●モーター交換について

ご要望に応じて、標準モーターからご指定のモーターに変更することが可能です。

\*交換モーターの仕様によってはカタログスペックを満たせない事もあります。

\*ステッピングモーター以外への交換の場合は、標準モーターでの精度検査のみ行います。

#### ●交換費用

①同形モーター交換費：標準モーターと同等の取り付けサイズ及び軸径のステッピングモーターの場合。

②異形モーター交換費：標準モーターと取り付けサイズ又は軸径が異なる場合。

\*交換費用にはモーター費用は含まれておりませんので、お客様のご支給以外の場合は別途モーター費用が加算されます。

\*異形モーター交換費は、モーター部円盤 (ORG) ありの機種においては、モーター部円盤 (ORG) 無しの想定となっております。

(ORG機能は本体部のNORGをORGとして使用します)

\*モーター変更費は、モーターの形状により別途費用が発生することがあります。必ずご検討モーターの型式をご連絡願います。

#### ●Motor Change

Standard motor can be changed to customer specified motor by request.

\*Depends on the exchanged motor's specification, that of specification way not be achieved the catalog specification.

\*If customer specified motor is not stepping motor, that of inspection will be done by using standard motor only.

#### ●Change Price

①Same size motor change price:In case of same size motor's mounting and shaft diameter as standard motor's.

②Different size motor change price:In case of different size motor's mounting or shaft diameter from standard motor's.

\*Change price does not include the motor price. Thus additional motor price would be charged without supplied motor.

\*Different motor price estimated with no motor's disc (Home Position Sensor) type, in case of product with disc (Home position sensor) type. If it is necessary, additional cost would be charged.

(In this case, Proximity home position sensor equipped with motorized stage will be performed as home position sensor.)

\*Depending on the motor's type, motor price will be changed. Please inform us the motor model.

## グリス交換 Lubricant Change

ご要望に応じてステージのグリスをクリーン対応グリス、または真空対応グリスに変更いたします。

\*グリス以外の部品、表面処理、組み立て環境は標準と同じです

\*オプショングリス交換は、クリーン環境、真空環境でのご使用を保障するものではありません。

●**クリーングリス**：LG2 日本精工社製  
〔ネジやベアリングの回転時にも発塵量を少なく保つ効果があります。〕

●**真空対応グリス**：フォンブリンYH-VAC140/13 ソルベイソレクシス

〔真空環境を汚染しにくい、飽和蒸気圧の低いグリスです。コンタミを気にしない場合や、ロータリポンプで引くHe置換の場合などに利用可能です。放出ガスや真空中でのモーター耐久性において、よりクリーンで高真空中に適した専用ラインナップも取り揃えております。詳しくはM-002ページをご参照下さい。〕

\*標準グリスと粘性が異なるため、標準品とは感触が異なることがあります。

\*お客様ご指定のグリスも対応可能です。(グリス代は別途費用となります)

### ●グリス交換箇所

1. 案内部：ボールレースと円筒コロ摺動面、リニアガイド、クロスローラーベアリング
  2. 送り機構部：研削ネジ、ボールネジ、ウォーム&ウォームホイール、クサビ部、ラック&ピニオン部。
  3. ベアリング部
- \*モーター内部のグリスについては交換出来ません。  
\*リニアガイド、ボールネジについては社内簡易洗浄でのグリス交換となります。  
\*リニアガイド及びボールネジのメーカー戻しグリス交換は別途費用になります。

## 真空の区分と圧力範囲

### Vacuum category and pressure range

	区分	圧力範囲 (Pa)	圧力範囲 (Torr)
低真空	Low Vacuum	100kPa~100Pa	760~1 Torr
中真空	Medium Vacuum	100Pa~0.1Pa	1~10 <sup>-3</sup> Torr
高真空	High Vacuum	0.1Pa~10 <sup>-5</sup> Pa	10 <sup>-3</sup> Torr~10 <sup>-7</sup> Torr
超高真空	Ultra-High Vacuum	10 <sup>-5</sup> Pa~10 <sup>-8</sup> Pa	10 <sup>-7</sup> Torr~10 <sup>-10</sup> Torr
極高真空	Extreme-High Vacuum	≤10 <sup>-8</sup> Pa	<10 <sup>-10</sup> Torr

Stage lubricants can be changed for clean-room and vacuum applications.

\*Except lubricant, using parts and surface treatment and manufacturing environment is same as standard condition.

\*Clean room environment or vacuum environment cannot be guaranteed by option lubricant change.

●**Clean room lubricant**: LG2 from NSK LTD.  
(Clean room lubricant aids in the reduction of particulate output when stage's screw and bearing rotating.)

●**Vacuum oil**: Fonblin YH-VAC140 / 13 from Solvay Solexis, Inc.

(Vacuum oil is low in particle emissions, and Low saturated vapor pressure. The oil is available, when you don't care the contamination or the case of Helium displacement by rotary pump suction. More clean and high vacuum stages are lined up. Refer to page M-002 for more information.)

\*Viscosity is different from standard lubricant, then feeling can be different.

\*Customer's specified lubricant can be applied (lubricant cost will be added separately).

### ●Affected parts

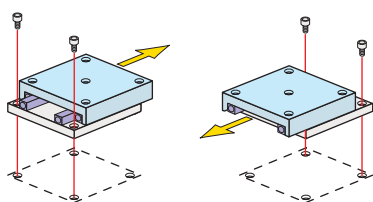
1. Guide: ball race, sliding surface of ball bearing, linear guide, crossed roller bearing.
  2. Feeding mechanism: ground screw, ball screw, worm and worm wheel, wedge, rack and pinion
  3. Bearing
- \*Inside of motor grease can not be changed.  
\*About the linear guide or ball screw, grease change will be done after simplified cleaning in kohzu.

## 単位換算表 conversion chart

	(Torr)	(atm)	(kgf/cm <sup>2</sup> )	(psi)	(Pa)
1Torr=1mmHg	1	1.31579×10 <sup>-3</sup>	1.35951×10 <sup>-3</sup>	1.9337×10 <sup>-2</sup>	1.33322×10 <sup>2</sup>
1atm	760	1	1.03323	1.4695×10	1.01325×10 <sup>5</sup>
1kgf/cm <sup>2</sup>	7.3556×10 <sup>2</sup>	9.6784×10 <sup>-1</sup>	1	1.4223×10	9.80665×10 <sup>4</sup>
1psi	5.1715×10	6.8046×10 <sup>-2</sup>	7.0307×10 <sup>-2</sup>	1	6.8948×10 <sup>3</sup>
1Pa (= 1N/m <sup>2</sup> )	7.5006×10 <sup>-3</sup>	9.8692×10 <sup>-6</sup>	1.01972×10 <sup>-5</sup>	1.4503×10 <sup>-4</sup>	1

## 取付方法

### Stage Installation



ステージを他のステージや定盤に組み付ける際には、ステージにモーターコントローラかモータードライバを接続した上で、ネジの取り付け穴が見えるまでテーブル面を移動させて下さい。また、ステージの取り付け穴位置を合わせるために、各種スペーサをご用意してありますのでご利用下さい(O-006ページをご参照下さい)。

\*ステージによっては、コントローラの駆動だけでは取付穴が出ない場合があります。モーター軸を直接手で回しテーブル面を移動させると、リミットを超えてセンサを破壊する等、深刻な障害を起こす恐れがあります。取付穴が利用できるようになった時点で移動を止め、注意して作業を行って下さい。

When you mount the stage onto other stage or a bread board, you need to connect the stage to a motor controller or a motor driver, then move the stage's table until appear the mounting hole for the screw. If that of mounting hole position does not match your favor, would you check the translation spacer in various size (see page O-006).

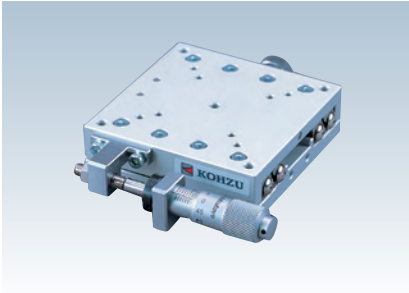
\*Depend on the stage, the mounting hole does not appear only using motor driving. In that case, move the stage with motor-shaft rotating by manual, but there is possibility of heavy damage like sensor destruction caused by limit over moving. When the mounting hole is able to use by manual moving, please note to operate carefully by manual.

# ステージ選択ガイド -手動ステージ-

## Guidance of stage selection -Manual Stage-

### 手動Xステージ

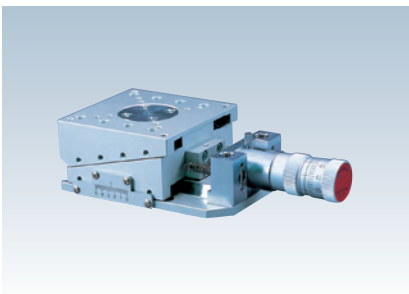
#### Manual X Linear stage



移動範囲 Motion Range	テーブルサイズ Table Size	型式 Model Number											
±3mm	70×70	YM07A-S1W								D-030page			
±3.25mm	30×30	GXM03S-**								D-010, D-014page			
		XM04A-**								D-018page			
±6.5mm	40×40	GXM04S-**								D-010, D-014page			
		XM05A-**								D-018, D-020page			
±12.5mm	50×50	GXM05S-**								D-012, D-016page			
		XM07A-**								D-022, D-026page			
	70×70	XM07F-**								D-024, D-028page			
		GXM07S-**								D-012, D-016page			
±12.5mm	100×100	XM10A-**								D-032, D-036page			
		XM10F-**								D-034, D-038page			
	XM13A-**									D-040, D-042page			
	130×130	XM13F-**									D-040, D-042page		
		XM16A-**									D-044, D-046page		
	160×160	XM16F-**								D-044, D-046page			
水平耐荷重 (N) Horizontal Load Capacity (N)			20	40	50	60	80	100	120	150	200	300	400

### 手動Zステージ

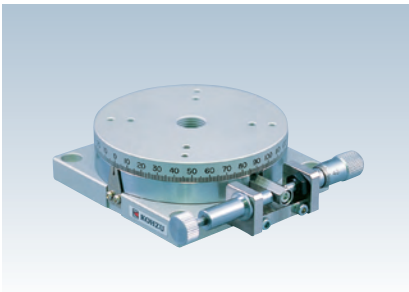
#### Manual Vertical Stage



移動範囲 Motion Range	テーブルサイズ Table Size	型式 Model Number									
±1.5	50×50	ZM05A-C1C								E-006page	
	70×70	ZM07A-C3C								E-012page	
	100×100	ZM10A-C3C								E-014page	
±2.5	40×40	ZM04A-C1								E-006page	
	70×70	ZM07A-C6C01								E-012page	
±3	100×100	ZM10A-C6C								E-014page	
	70×70	ZM07A-S3K								E-010page	
±3.25	30×30	GZM03S-X1								E-016page	
		ZM05A-C1K								E-008page	
±3.75	50×50	ZM05A-S1K, ZM05A-S3K								E-008page	
		ZM05A-X1								E-018page	
	70×70	ZM07A-S1K								E-010page	
±6.5	40×40	GZM04S-X1								E-016page	
		GZM05S-X1								E-016page	
	70×70	GZM07S-X1								E-016page	
±10	70×70	ZM07A-X1								E-018page	
		ZM07A-V1F								E-010page	
±12.5	100×100	ZM10A-X1								E-018page	
水平耐荷重 (N) Horizontal Load Capacity (N)			20	25	30	40	50	60	70	100	120

### 手動回転ステージ

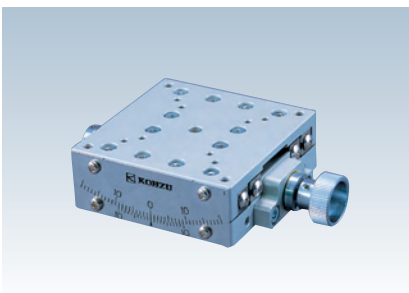
#### Manual Rotation Stage



回転範囲 Angular Range	テーブルサイズ Table Size	型式 Model Number								
粗動 360° Coarse 360°	φ36	RM04A-D1								F-004page
	φ49	RM05A-D1								F-004page
		RM07A-D1								F-006page
微動 ±3° Fine ±3°	φ68	RM07A-C1, RM07A-C3								F-006page
		RM10A-D1								F-008page
±3°	φ98	RM10A-C1, RM10A-C3								F-008page
		RM13A-D1								F-010page
	φ128	RM13A-C1, RM13A-C3								F-010page
		RM16A-D1								
φ158	RM16A-C1, RM16A-C3								F-012page	
水平耐荷重 (N) Horizontal Load Capacity (N)			30	40	50	80	100	150	200	300

### 手動スィベル(ゴニオ)ステージ

#### Manual Swivel (Tilt) Stage



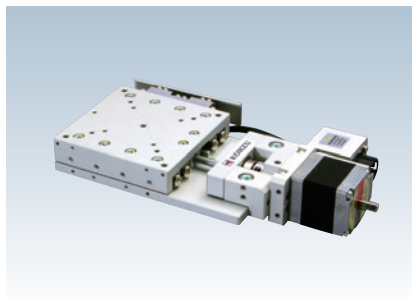
回転範囲 Angular Range	テーブルサイズ Table Size	W.D	型式 Model Number								
±10°	30×30	30	SH03B-DT							G-008page	
		44	SH03B-DM							G-008page	
		40	SH04B-RT								G-010page
		57	SH04B-RM								G-010page
		40	ST04A-**T								G-012, G-014page
±3°	40×40	57	ST04A-**M							G-012, G-014page	
		50	ST05A-**T								G-018, G-020, G-022page
		68	ST05A-**M								G-018, G-020, G-022page
		86	ST05A-**B								G-018, G-020, G-022page
±10°	50×50	50	SH05B-RT							G-016page	
		68	SH05B-RM								G-016page
		86	SH05B-RB								G-016page
±8°	50×50	70	ST07A-S1W							G-032page	
		70	ST07A-**T								G-026, G-028, G-030page
		96	ST07A-**M								G-026, G-028, G-030page
±10°	70×70	122	ST07A-**B							G-026, G-028, G-030page	
		70	SH07A-RT								G-024page
		96	SH07A-RM								G-024page
±8°	70×70	122	SH07A-RB							G-024page	
		95	SH10A-RT								G-034page
		134	SH10A-RM								G-034page
±10°	100×100	172	SH10A-RB							G-034page	
		120	SH13A-RT								G-036page
		173	SH13A-RM								G-036page
±10°	130×130	220	SH16A-RT							G-038page	
		280	SH16A-RM								G-038page
		280	SH16A-RM								G-038page
水平耐荷重 (N) Horizontal Load Capacity (N)			10	15	20	30	50	70	100	200	

# ステージ選択ガイド -自動ステージ-

## Guidance of stage selection -Motorized Stage-

### 自動Xステージ

#### Motorized X Linear stage

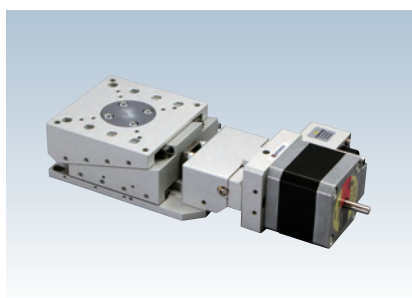


移動範囲 Motion Range	テーブルサイズ Table Size	型式 Model Number						
±5mm	40×40	XA04A-R**						H-008page
±7.5mm	50×50	XA05A-R**						H-010page
		XA07A-R2H						H-016page
		XA07A-R102						H-012page
±10mm	70×70	XA07A-R201						H-014page
		XA07F-R102						H-018page
		XA07F-R201						H-020page
		XA10A-R2H						H-024page
±12.5mm	100×100	XA10A-R**						H-022page
		XA10F-R**						H-026page
		XA05-L201						H-030page
±25mm	50×50	XA16A-R1						H-028page
±30mm	160×124	XA16A-R201						H-028page
±35mm	70×70	XA07A-L201						H-030page
	100×100	XA10A-L**						H-032page
±50mm		XA16F-L21						H-034page
±100mm	160×160	XA16F-L22						H-034page
±150mm		XA16F-L23						H-034page

水平耐荷重 (N) Horizontal Load Capacity (N) 40 50 60 70 100 180 200 300 400

### 自動Zステージ

#### Motorized Vertical Stage

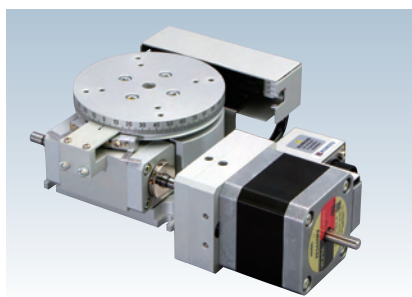


移動範囲 Motion Range	テーブルサイズ Table Size	型式 Model Number						
±1.5mm	50×50	ZA05A-W2C						I-006page
	40×40	ZA04A-W1						I-006page
±2.5mm	70×70	ZA07A-W2C01						I-008page
	100×100	ZA10A-W2C01						I-012page
±4mm	50×50	ZA05A-W1						I-006page
	70×70	ZA07A-W201						I-008page
±7mm	100×100	ZA10A-W201						I-012page
±7.5mm	50×50	ZA05A-X101						I-016page
±8mm	160×160	ZA16A-W2C						I-014page
		ZA07A-X102						I-016page
±10mm	70×70	ZA07F-X102						I-016page
		ZA07A-V1F						I-010page
±12.5mm	100×100	ZA10A-X101						I-018page
		ZA10F-X101						I-018page
±15mm	100×100	ZA10A-32F						I-014page
±25mm	160×124	ZA16A-X1						I-020page
	160×160	ZA16A-32F						I-014page
±50mm	100×100	ZA10A-X1T						I-020page

水平耐荷重 (N) Horizontal Load Capacity (N) 25 40 50 70 100 120 200 300 500

### 自動回転ステージ

#### Motorized Rotation Stage

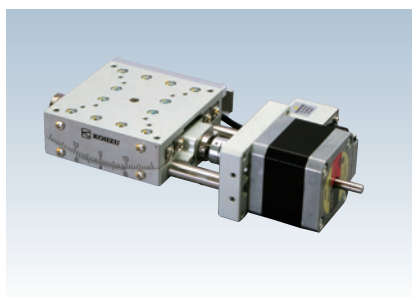


回転範囲 Angular Range	テーブルサイズ Table Size	型式 Model Number						
±177°	φ40	RA04A-W						J-006page
±157°	φ49	RA05A-W01						J-006page
±135°	φ68	RA07A-W01						J-008page
±5°	70×70	RA07A-T01						J-010page
±5°	100×100	RA10A-T01						J-010page
±140°	φ98	RA10A-W						J-008page
±155°	φ140	RA16A-W						J-012page
±170°	φ158	RA16A-WH						J-012page
±155°	φ176	RA20A-W						J-014page
±165°	φ274	RA30A-W						J-014page

水平耐荷重 (N) Horizontal Load Capacity (N) 40 60 100 200 250 400 600

### 自動スィベル(ゴニオ)ステージ

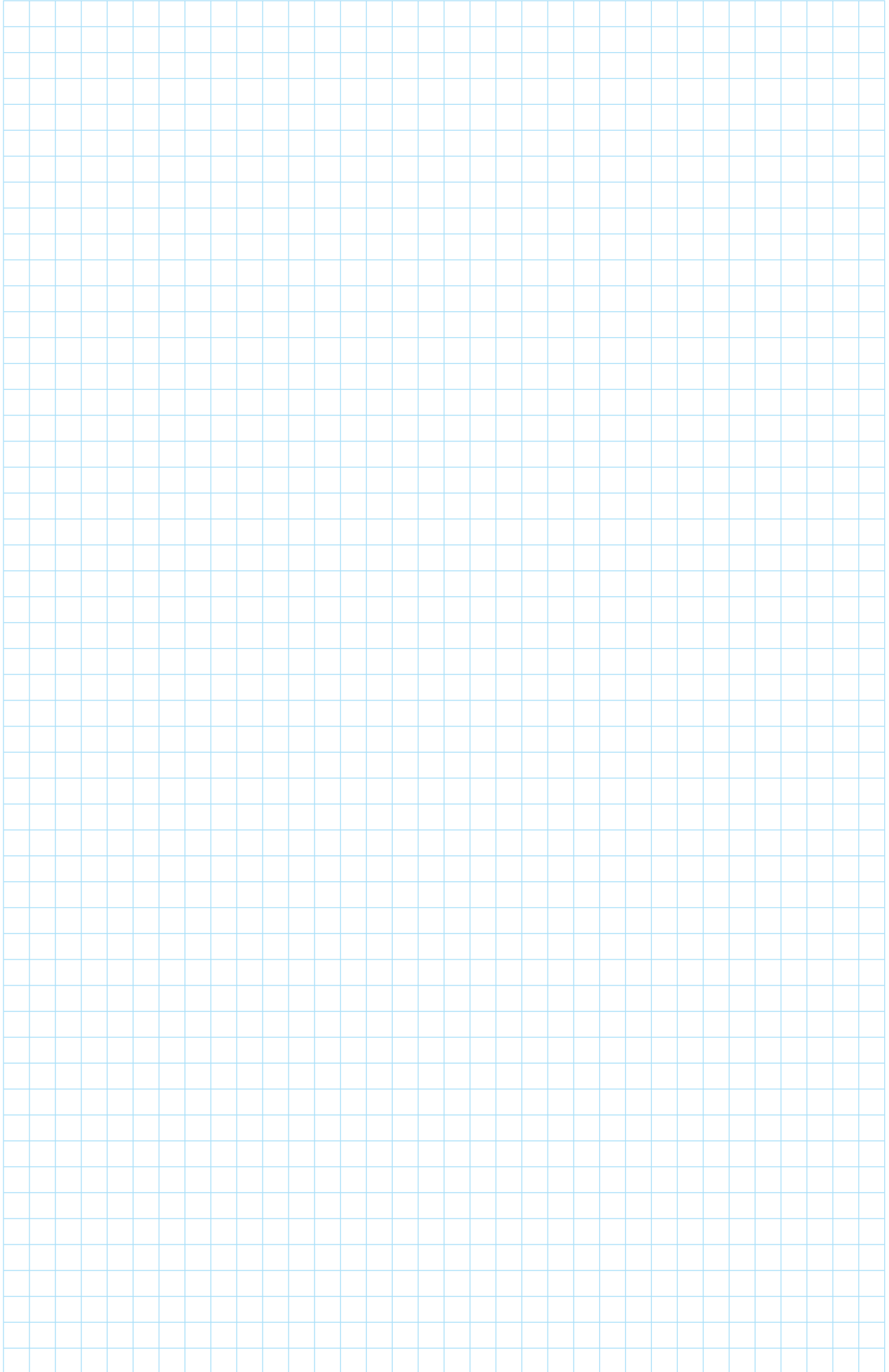
#### Motorized Swivel (Tilt) Stage



回転範囲 Angular Range	テーブルサイズ Table Size	W.D	型式 Model Number				
		40	SA04B-RT01				K-008page
±10°	40×40	57	SA04B-RM01				K-008page
±10°		50	SA05B-RT01				K-010page
±10°		68	SA05B-RM01				K-010page
±8°		86	SA05B-RB01				K-010page
±5°	50×50	50	SA05A-R2T				K-012page
±4.5°		68	SA05A-R2M				K-012page
±3.5°		86	SA05A-R2B				K-012page
±10°		70	SA07A-RT01				K-014page
±10°		96	SA07A-RM01				K-014page
±8°		122	SA07A-RB01				K-014page
±5°	70×70	70	SA07A-R2T				K-016page
±4.5°		96	SA07A-R2M				K-016page
±4°		122	SA07A-R2B				K-016page
±10°		95	SA10A-RT				K-018page
±10°	100×100	134	SA10A-RM				K-018page
±8°		172	SA10A-RB				K-018page
		120	SA13A-RT				K-020page
		173	SA13A-RM				K-020page
±10°	130×130	220	SA16A-RT				K-022page
	160×160	280	SA16A-RM				K-022page

水平耐荷重 (N) Horizontal Load Capacity (N) 20 30 50 70 100 200

# Memo

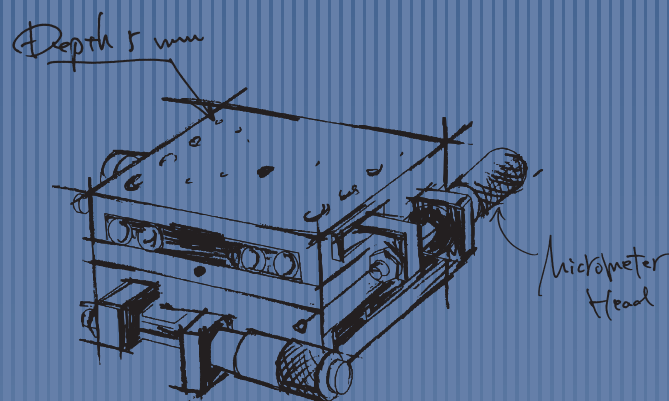


# 手動 X・XY ステージ

## Manual X · XY Linear Stage

### XM · YM シリーズ

#### XM · YM Series



移動範囲 Motion Range    テーブルサイズ Table Size    型式 Model Number

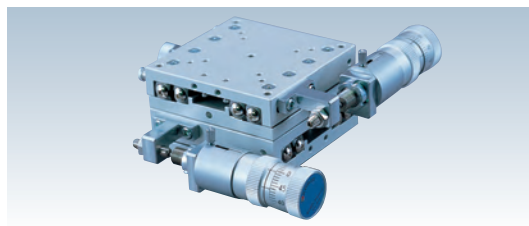
移動範囲 Motion Range	テーブルサイズ Table Size	型式 Model Number	水平耐荷重 (N) Horizontal Load Capacity (N)
±3mm	70×70	YM07A-S1W	20
±3.25mm	30×30	GXM03S-**	20
	40×40	XM04A-**	20
±6.5mm	50×50	GXM04S-**	20
±3.25mm		XM05A-**	20
±6.5mm	70×70	GXM05S-**	20
		XM07A-**	20
		XM07F-**	20
±12.5mm	100×100	GXM07S-**	20
		XM10A-**	20
	130×130	XM10F-**	20
		XM13A-**	20
±12.5mm	160×160	XM13F-**	20
		XM16A-**	20
		XM16F-**	20

型式 Model Number	参照ページ Reference Page
YM07A-S1W	D-030page
GXM03S-**	D-010, D-014page
XM04A-**	D-018page
GXM04S-**	D-010, D-014page
XM05A-**	D-018, D-020page
GXM05S-**	D-012, D-016page
XM07A-**	D-022, D-026page
XM07F-**	D-024, D-028page
GXM07S-**	D-012, D-016page
XM10A-**	D-032, D-036page
XM10F-**	D-034, D-038page
XM13A-**	D-040, D-042page
XM13F-**	D-040, D-042page
XM16A-**	D-044, D-046page
XM16F-**	D-044, D-046page

# 手動X・XYステージガイドンス Understanding Manual X, XY Linear Stage

## スペック表の見方 Understanding Specifications



YM07A-S3-CL

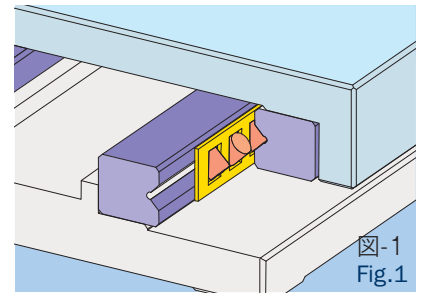
スペック表 Specifications		説明 Description
型式 Model Number	YM07A-S3-CL	① 型式の名称です。 Kohzu's significant alpha-numeric model numbers offer quick product insight.
勝手違い型式 Mirror Model Number	YM07A-S3-RRR-CL	② 型式①に対する逆勝手仕様の型式です。 Mirror symmetry of standard stage... see pages D-004~D-009 for various configurations and their specific model number extensions.
テーブル面 Table Size	70mm×70mm	③ ステージテーブル面の大きさです。 Table size refers to the stage's valid mounting table size.
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide	④ ステージの案内方式です。 Type of guide mechanism used on this stage.
移動範囲 Motion Range	粗動 13mm, 微動 0.3mm Coarse 13mm, Fine 0.3mm	⑤ 中立点を基準としてプラス、マイナスで表示します。精密ポジショナーの場合は、粗動と微動での移動範囲を表示します。 Stage travel range in the positive and negative directions from it's centered or neutral position. Fine Pitch Positioner types will indicate total coarse and fine travel ranges respectively.
真直度 Straightness	≤2μm/13mm	⑥ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-004ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-004.
最小読み取り Minimum Readout	粗動 10μm/目盛, 微動 0.5μm/目盛 Coarse 10μm/div, Fine 0.5μm/div	⑦ マイクロメータヘッド等で読み取ることのできる最小値です。 Minimum readout is the smallest measurable value of motion.
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.2 arcsec/N·cm	⑧ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-006ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-006.
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	53.9N (5.5kgf)	⑨ ステージ中央での搭載可能重量です。 Maximum load capacity is for a horizontally orientated stage with load centered on top-plate.
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	⑩ 主に使用されている材料を示します。 Material specification is for stage's main body components only.
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matte Anodizing	⑪ 外観の色や表面処理を示します。 Surface finish type and color.
自重 Weight	0.93kg	⑫ 製品の重量です。 Stage weight includes all components depicted in product photograph.
直交度 Perpendicularity	≤20μm/13mm	⑬ 2軸組合せステージの直交度を示します。 Perpendicularity (or orthogonality) between motion axes in a dual-axis XY stage assembly.
駆動方式 Actuator	精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)	⑭ 使用されているアクチュエータの型式と移動量を示します。 Actuator model number and travel range.
価格 Price(JPY)	¥152,000	⑮ 標準製品の価格を示します。 Catalog price in Japanese currency
オーバーホール費 Overhaul Price	¥30,000 ~	⑯ オーバーホールの費用を示します。 ←15ページ Overhaul price in Japanese currency ←16 page
クリーニングス交換費 Clean Room Lubricant Change Price	¥24,000	⑰ クリーニングスへの交換費用を示します。 ←C-003ページ Clean Room Lubricant change Price in Japanese currency. See page C-003
真空グリス交換費 Vacuum Lubricant Change Price	¥24,000	⑱ 真空グリスへの交換費用を示します。 ←C-003ページ Vacuum Lubricant change Price in Japanese currency. See page C-003

## 案内方式

### Guide Mechanism Type

#### ●クロスローラガイド Cross-Roller Guide

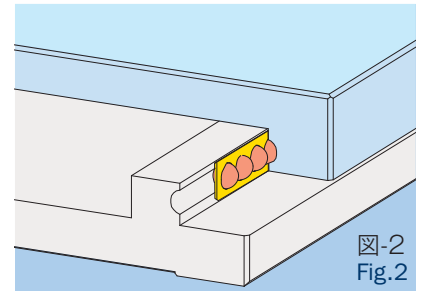
クロスローラガイドとは、90°のV溝を持つローラレースと円筒コロからなる案内方式です(図-1参照)。ローラレースの摺動面は焼入れ研磨仕上げにより平面度の精度が高く硬質に仕上げられています。円筒コロはこの2本のローラレースに挟まれた空間に互い違いに配置されています。ステージが駆動する際には、ローラレース上を複数の円筒コロが転がるため、停止時から起動時への摩擦の変化(静止摩擦と動摩擦の差)が小さく、作動すべりが起こりにくくなっています。また、クロスローラガイドは、線接触で荷重を支えるため、ボールガイド機構よりも剛性が高くなっています。このクロスローラガイドは、独自に設計された剛性が強く精度の高いものを使用し、ローラレースと円筒コロ間の予圧を精密に管理して高剛性を維持しています。



The cross-roller guide is a limited stroke linear and bending guide that consists of a roller race and rollers. The roller race has 90 degree V-shape surface and it is harden and precisely polished. It is not only had a polished precise surface but also precisely correct 90 degree. The cylindrical shaped rollers are inserted between two roller races and they are aligned alternately. When the stage is moved, these rollers are rolling smoothly at the same time with the same tension because the gap between roller race is correctly arranged and maintained for the same distance. There is no slipping, no stopping due to the effective contact. As one of the feature, it has highly rigid more than ball guide because it has a longer contact line.

#### ●ゴシックアーク Gothic Arc

ゴシックアークとは、擬円筒の摺動面とボールからなる案内方式です(図-2参照)。擬円筒の摺動面は、テーブルとベースに直接加工され、焼入れ研磨仕上げとなっています。ボールは、摺動面の作る擬円筒の溝に挟まれて配置されています。擬円筒面とボールは、互いに4点で接触するため、作動すべりが起こりにくい構造になっています。また、予圧管理はボールの大きさで行なわれ、部品点数を少なくしています。



Gothic arc is guide mechanism that is consist from the pseudo-cylindrical sliding surface and the ball (see fig-2). This sliding surface is processed into both of table and base of the stage, and finish in quench and grind. The ball is set between groove of sliding surface. The sliding surface touch the ball in each 4 point, then this point contact mechanism not likely to bring up differential slip. And the size of ball is used for pressurizing control, it bring decreasing of parts number.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	自動精密ステージ Motorized Stage	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X・XY X・XXY	X・XY X・XXY				
		Z	Z				
	回転 Rotation		回転 Rotation				
		スィベル(レニオ) Swivel(Trio)		スィベル(レニオ) Swivel(Trio)			
					アライメントステージ XYθ		

# 手動X・XYステージガイドンス Understanding Manual X, XY Linear Stage

## 標準勝手、逆組勝手、Z仕様 Standard & Mirror Symmetry, Vertical Configurations

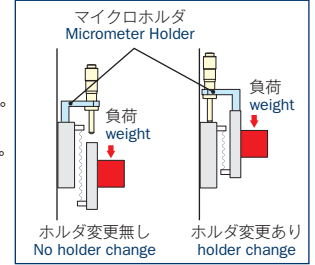
ご要望に応じて、マイクロメータとクランプを左右反転して取り付ける逆勝手仕様や、Z仕様に無償で対応いたします。  
Micrometer and clamp position can be customized to meet specific application requirements at no additional cost.

手動Zステージ(-X1タイプ)は、Z仕様Xステージをスタンドタイプにカスタマイズしたものです。

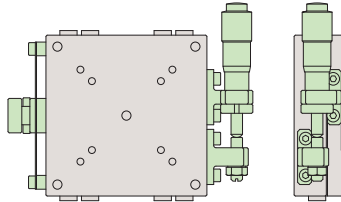
The bracket type vertical linear stage (-X1 type) has an X-axis stage customized to a stand type.

通常、ステージは動作時の影響がステージ上面に及ぶのを抑えるため、送り機構はステージ下面に取り付けてあります。ただしこの状態で縦置きにして用いた場合は、ステージ内のバネが伸びる方向に負荷がかかるため、重力によってステージが下がる場合があります(右図左)。この状態をマイクロホルダ取付位置の変更によって解消したのが、Z仕様ステージです(右図右)。

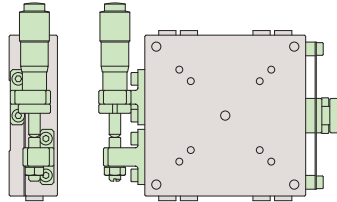
Typically, to suppress any influence from the stage top face, the feed mechanism is mounted on the base of stage. If the stand type is used with this mounting configuration, a load is applied along the spring extension of the stage and the stage may drop due to gravity (as shown in the left part in the right figure). Bracket type vertical linear stage may solve this problem by changing the position of micrometer holder.(see the right part in the right figure).



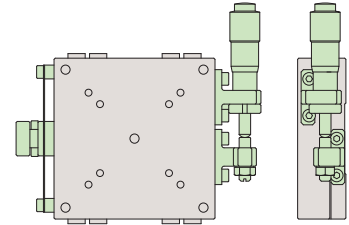
**XM07A-S1**  
標準勝手 Standard



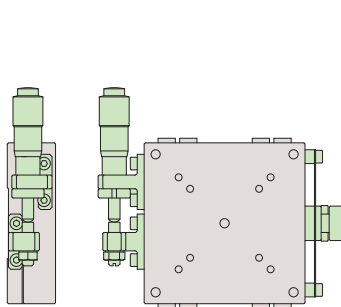
**XM07A-S1-R**  
逆勝手 Mirror Symmetry



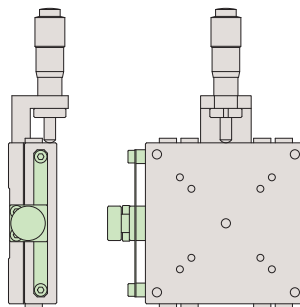
**XM07A-S1Z**  
Z仕様標準 Standard Vertical Orientation



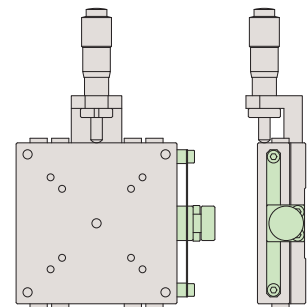
**XM07A-S1Z-R**  
Z仕様逆勝手 Mirror Symmetry Vertical Orientation



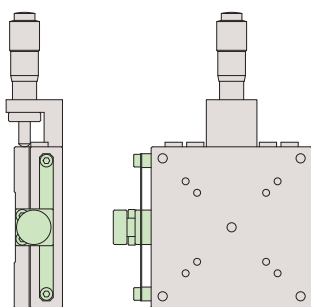
**XM07A-C1**  
標準勝手 Standard



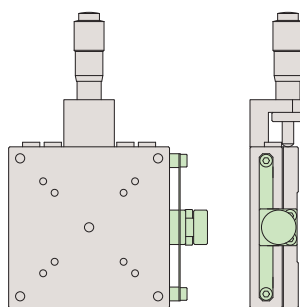
**XM07A-C1-R**  
逆勝手 Mirror Symmetry



**XM07A-C1Z**  
Z仕様標準 Standard Vertical Orientation



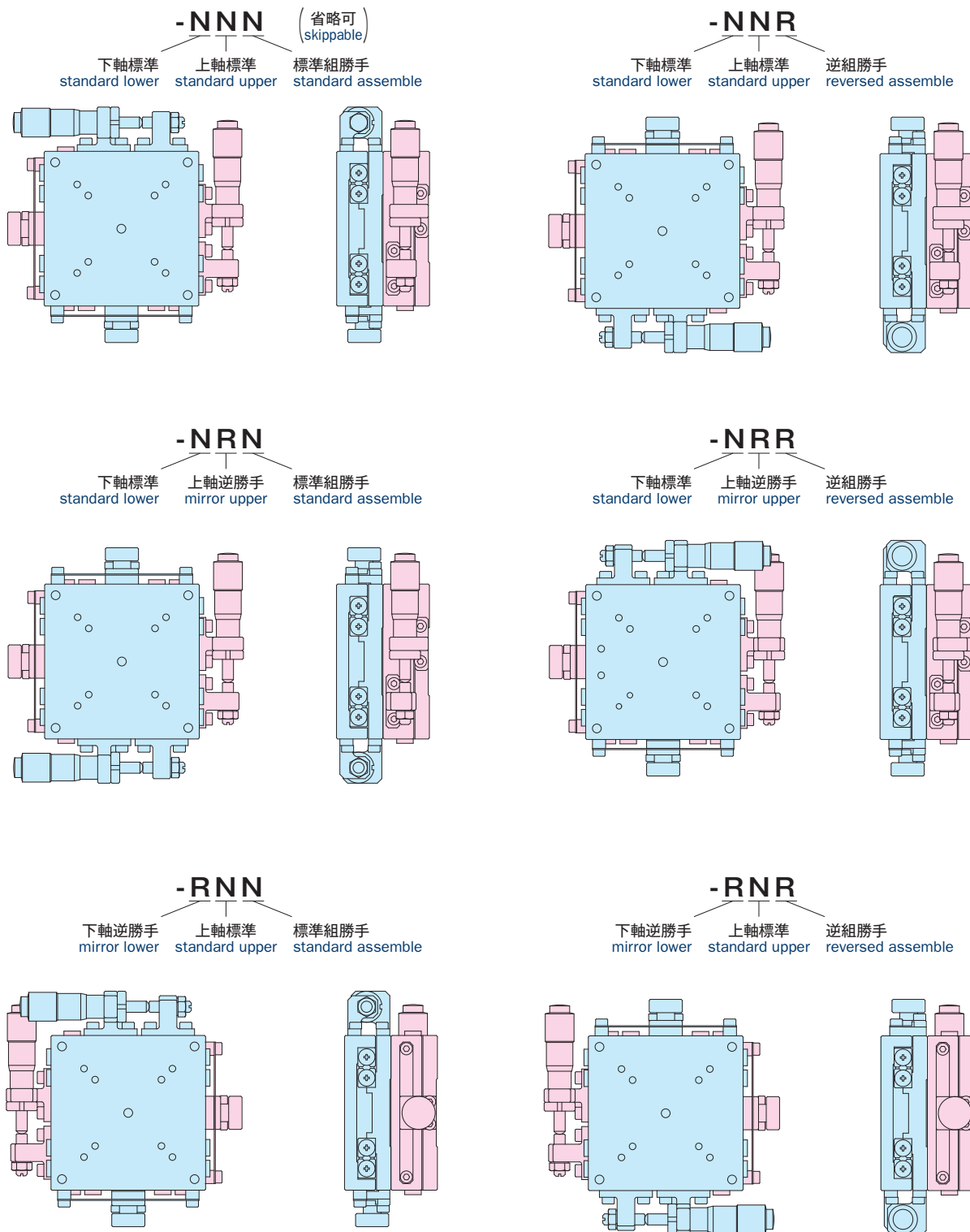
**XM07A-C1Z-R**  
Z仕様逆勝手 Mirror Symmetry Vertical Orientation



## ●XY組勝手一覧 XY Stage Assembly Configurations

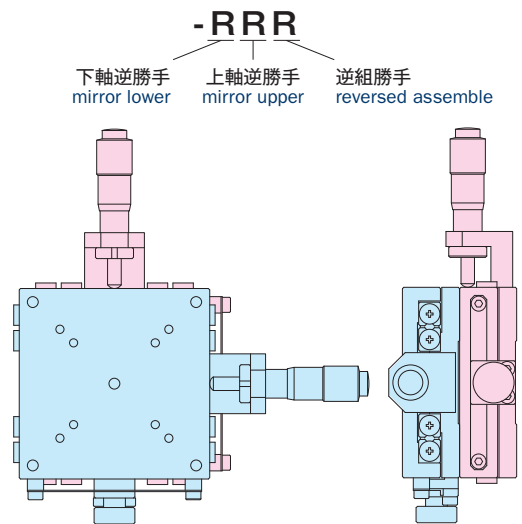
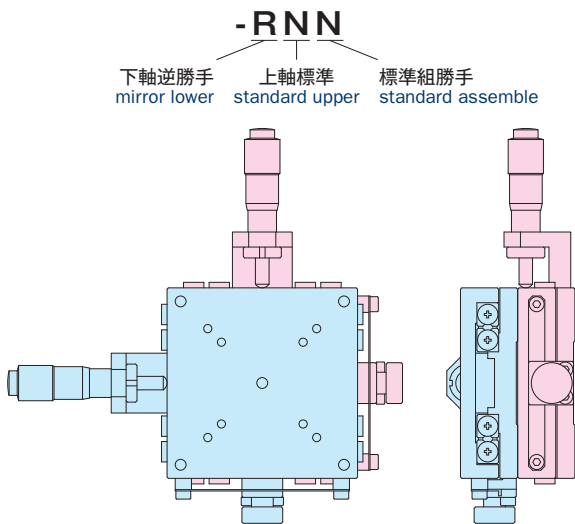
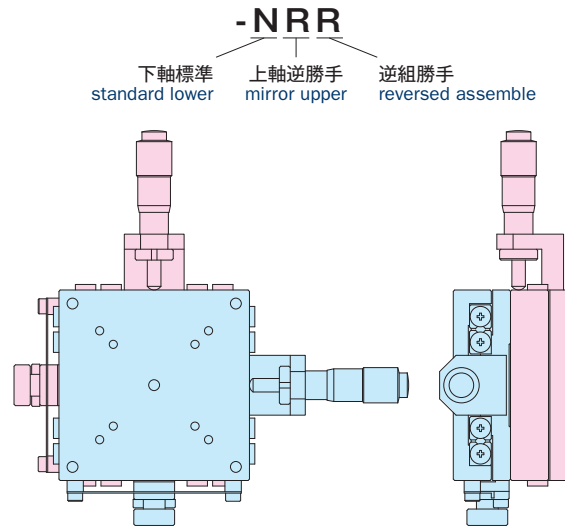
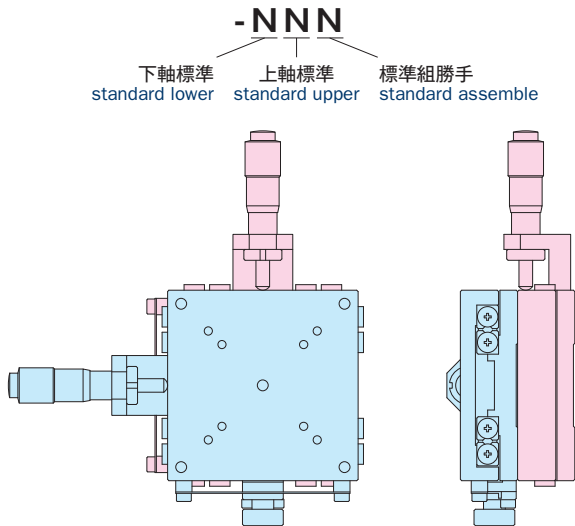
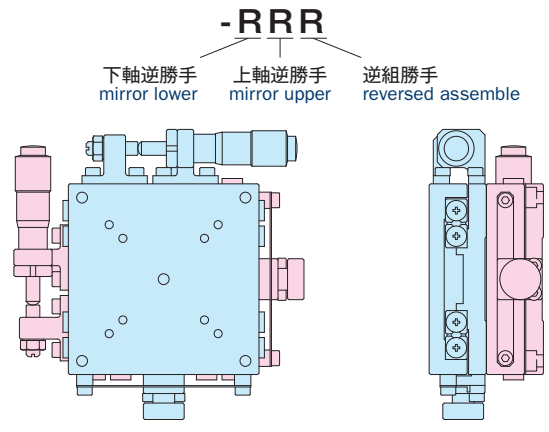
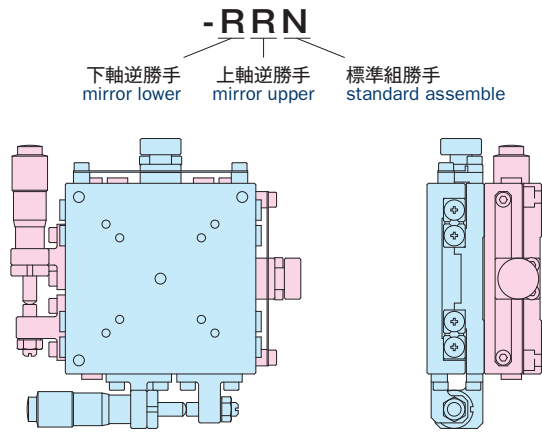
型式の後ろに-\*\*\*が追加されます。

Assembly model has -\*\*\* at the end of model number.



# 手動X・XYステージガイドンス

## Understanding Manual X, XY Linear Stage



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

X・XY

Z

回転  
Rotation

スイベル(チルト)  
Swivel(Tilt)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

X・XY

Z

回転  
Rotation

スイベル(チルト)  
Swivel(Tilt)

マルチアクスステージ  
Multi-axis Stage

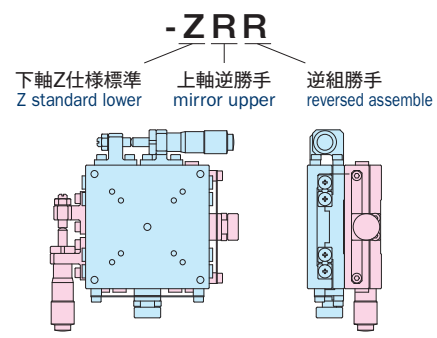
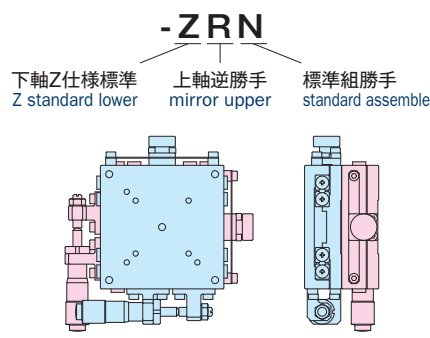
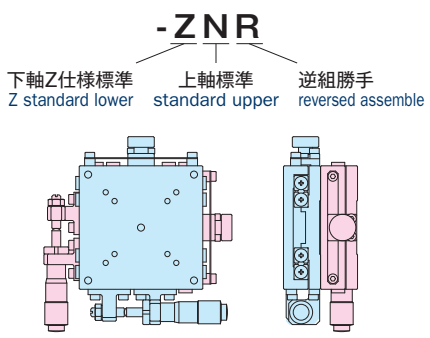
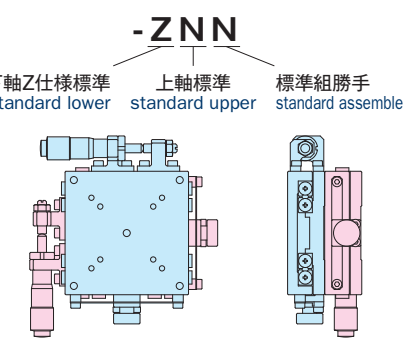
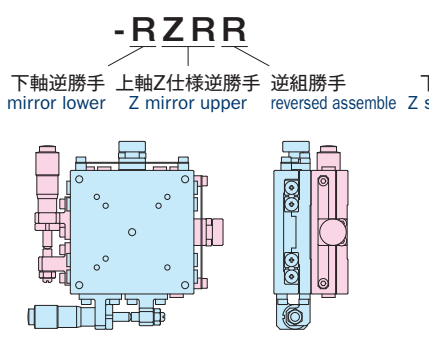
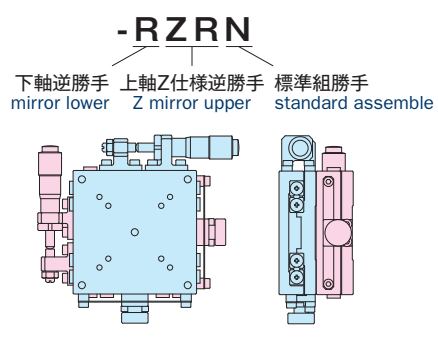
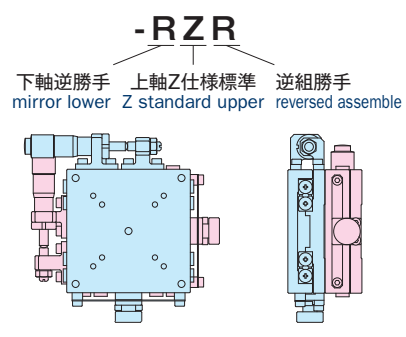
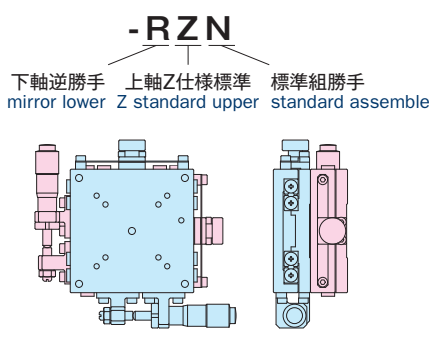
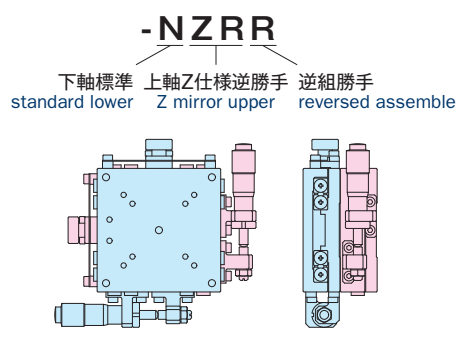
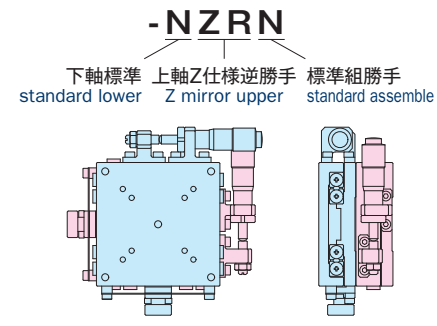
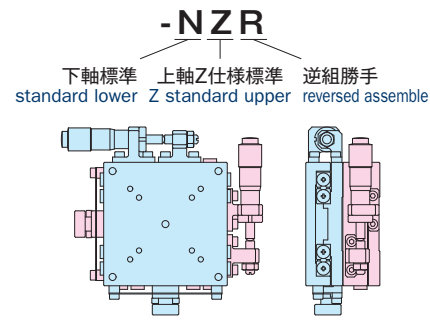
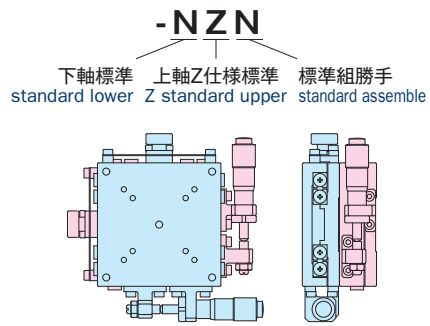
XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

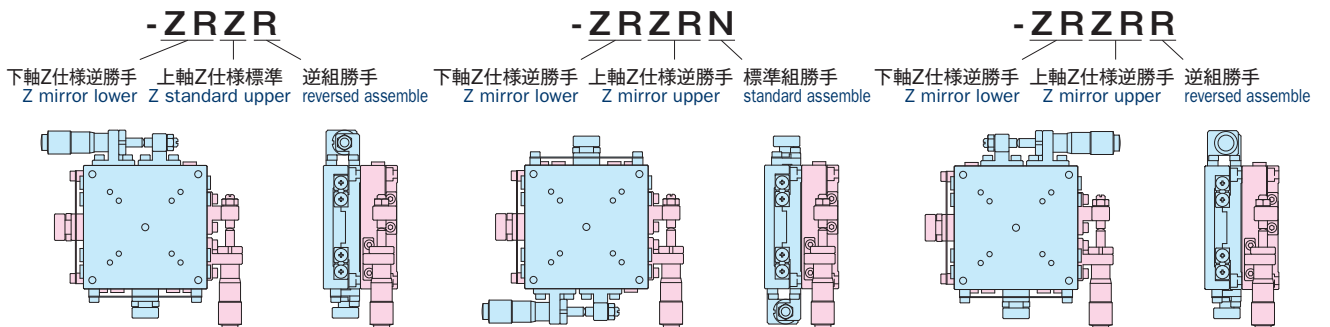
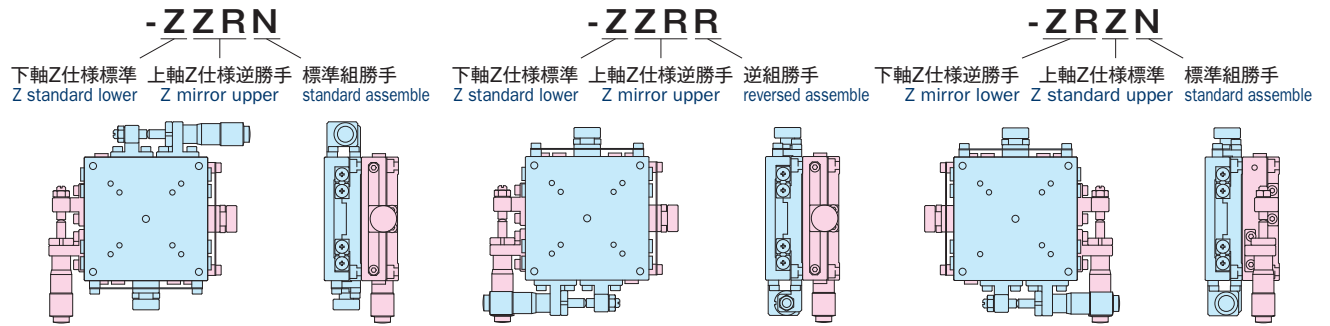
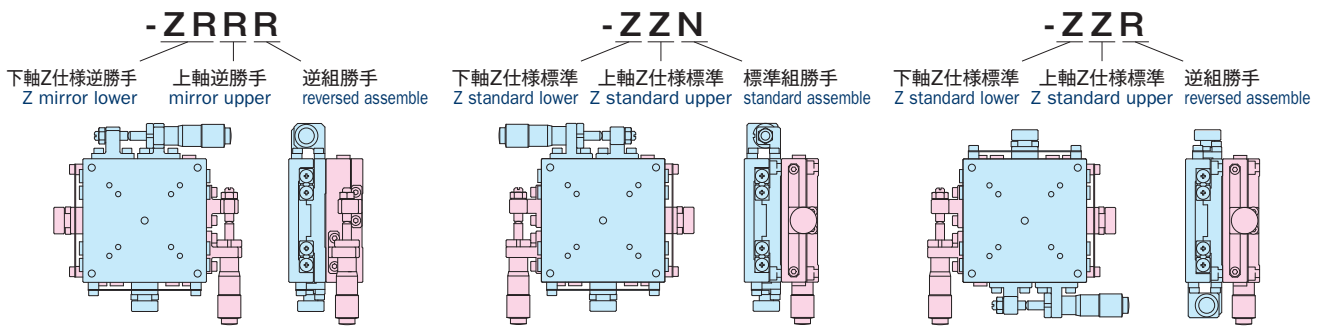
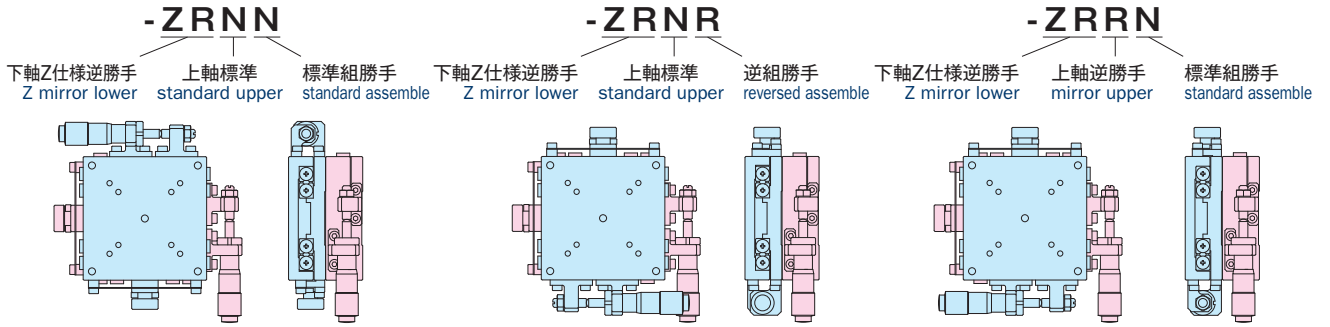
検査システム  
Inspection System

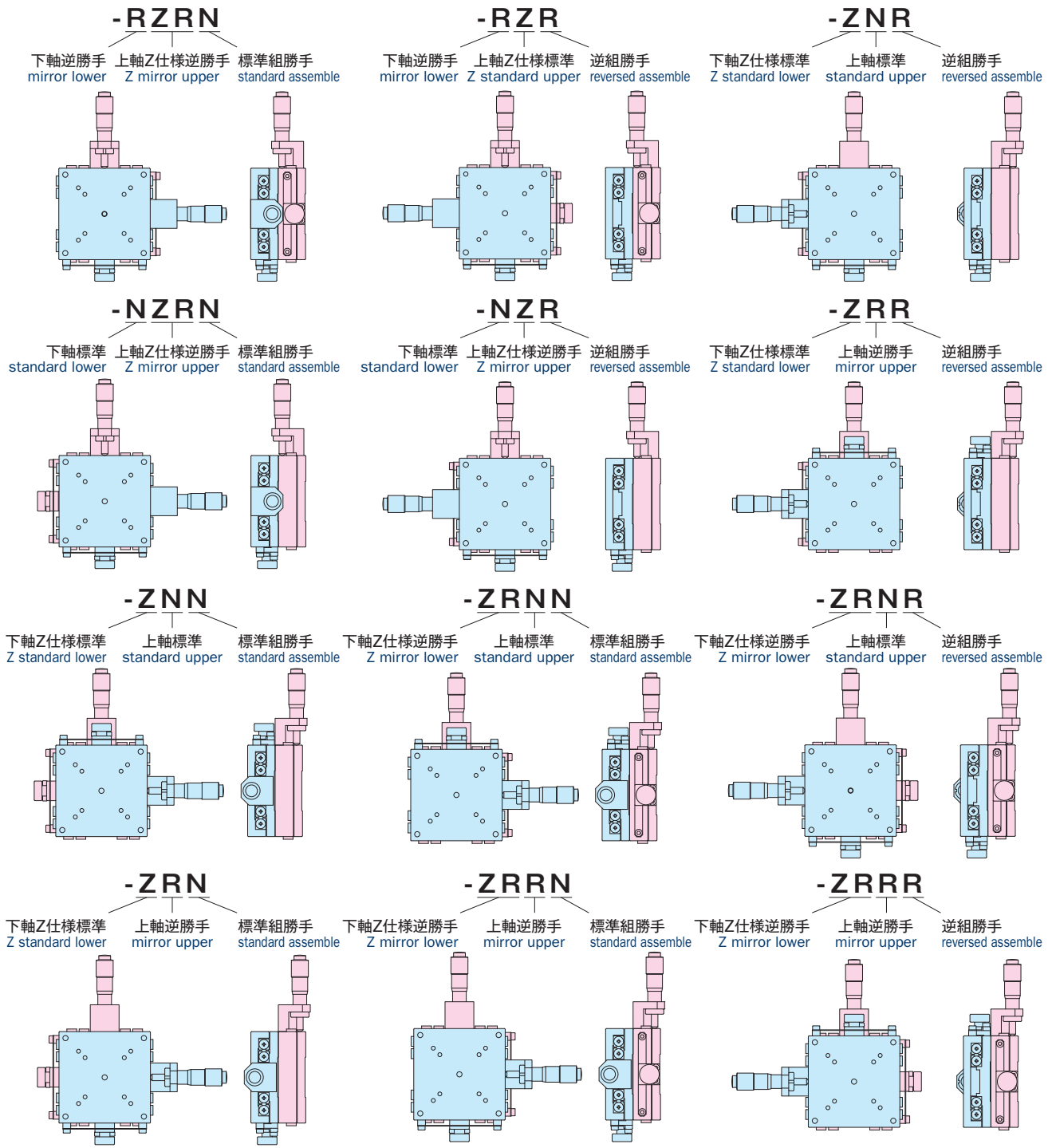


# 手動X・XYステージガイドス

## Understanding Manual X, XY Linear Stage

Industrial  
Experimental  
Manual Stage  
Rotation  
Swivel (Tilt)  
Motorized Stage  
Rotation  
Swivel (Tilt)  
XY  $\theta$   
Vacuum Stage  
Control Electronics  
Accessories  
Inspection System

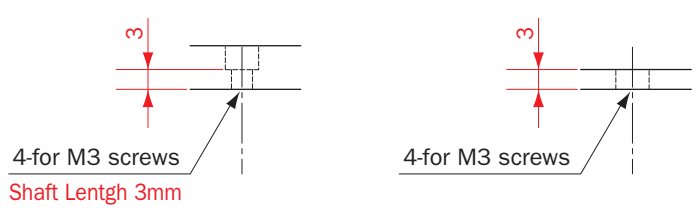




### ザグリ穴の首下寸法について About the shaft length of counterbore

カタログ図面ではステージ取り付けの際に用いるザグリ穴の首下寸法を、「Shaft Length \*\* mm」と表記します (右図、左)。

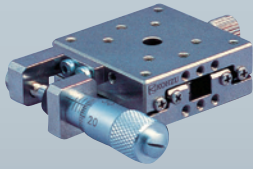
ザグリ穴が無く直接ネジを取り付ける場合はこの表記がなく、板厚が首下寸法となります (右図、右)。



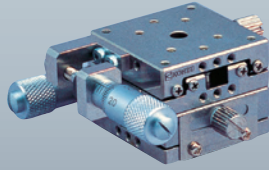
The length of counterbore's shaft for mounting is described "Shaft Length \*\* mm" (Top figure, left) in catalog drawing.  
If counterbore does not exist on mounting part, depth size of base will be shaft length size (Top figure, right).

# 手動X・XYステージ / テーブルサイズ 30×30, 40×40

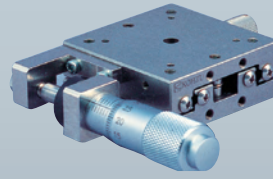
## Manual X,XY Linear Stages / Table Size 30×30, 40×40



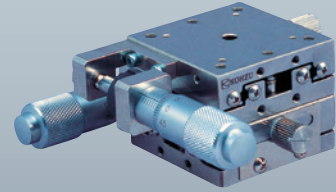
**GXM03S-S1**



**GYM03S-S1**

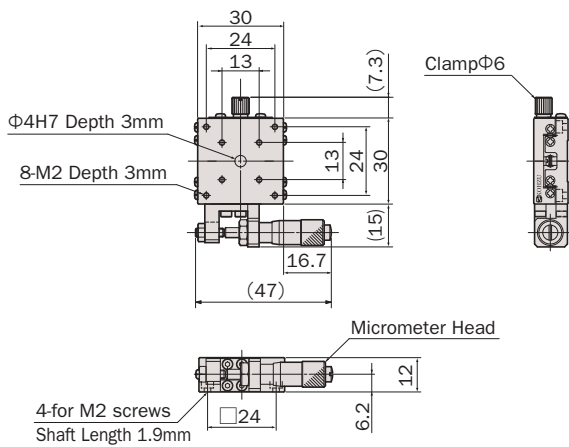


**GXM04S-S1**

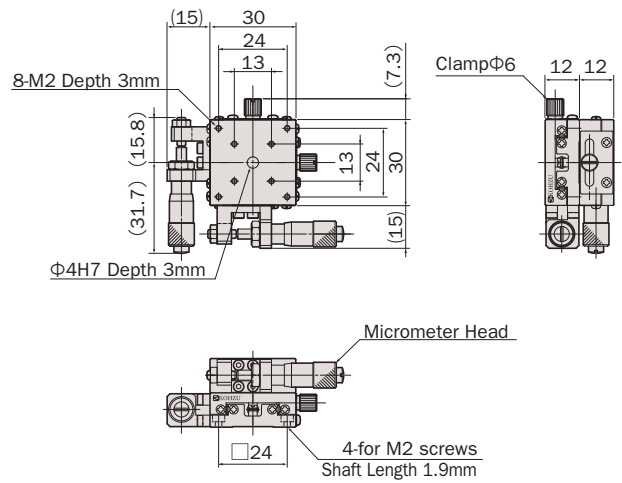


**GYM04S-S1**

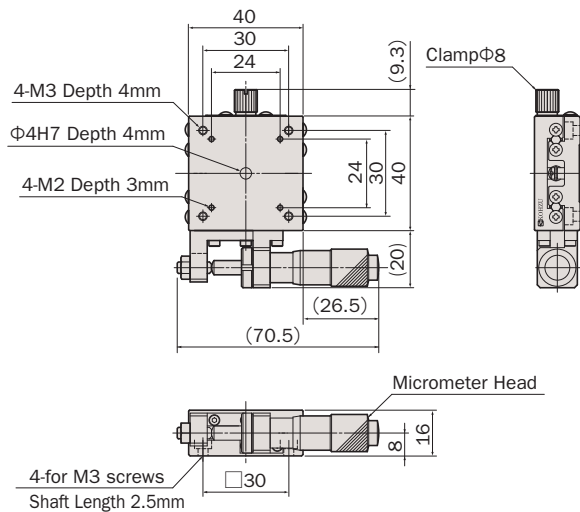
### ● GXM03S-S1



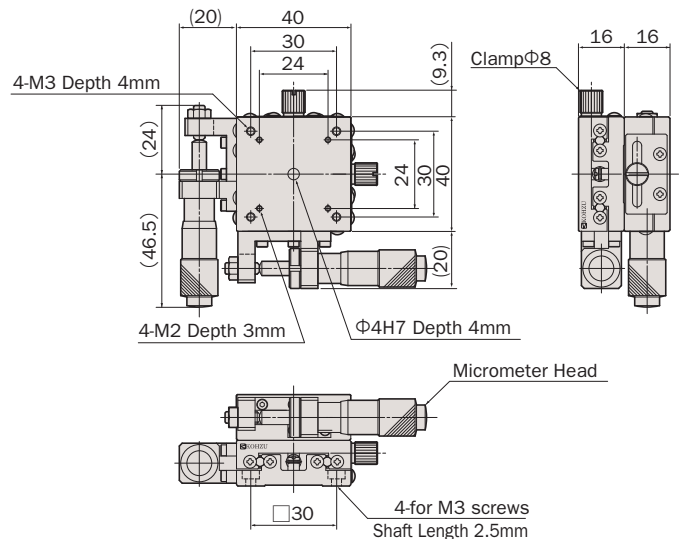
### ● GYM03S-S1



### ● GXM04S-S1



### ● GYM04S-S1



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

X・XY

回転  
Rotation

スイベル(111)  
Swivel(111)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

X・XY

回転  
Rotation

スイベル(111)  
Swivel(111)

XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# SUS / ゴシックアーク / マイクロメータサイド押し SUS Body / Gothic-Arc / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	GXM03S-S1	GYM03S-S1	GXM04S-S1	GYM04S-S1
勝手違い型式 ※1 Mirror Model Number	GXM03S-S1-R	GYM03S-S1-RRR	GXM04S-S1-R	GYM04S-S1-RRR
テーブル面 Table Size	30mm×30mm		40mm×40mm	
案内方式 Guide Mechanism	ゴシックアーク Gothic Arc			
移動範囲 Motion Range	±3.25mm		±6.5mm	
真直度 Straightness	≤1μm/6.5mm		≤1μm/13mm	
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div			
モーメント荷重 ※2 Moment Load Stiffness	0.51 arcsec/N·cm	1.02 arcsec/N·cm	0.31 arcsec/N·cm	0.61 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	19.6N (2kgf)		49N (5kgf)	
材質 Material	SUS440C			
外観 Finish	外装処理無し Nothing			
自重 Weight	0.1kg	0.2kg	0.23kg	0.46kg
直交度 Perpendicularity	—	≤20μm/6.5mm	—	≤20μm/13mm
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (6.5mm) Micrometer (6.5mm)		マイクロメータヘッド (13mm) Micrometer (13mm)	
価格 Price(JPY)	¥19,000	¥38,000	¥19,000	¥38,000
クリーングリス交換費 ※3 Clean Room Lubricant Change Price	¥3,000	¥6,000	¥3,000	¥6,000
真空グリス交換費 ※4 Vacuum Lubricant Change Price	—			

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはD-004ページを参照して下さい。  
Refer to page D-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※2 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。マイクロメータのみ対応しております（本体部はクリーングリス対応済み）。

※3 Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Only Micrometer part can change the clean room lubricant (Body part is already used the clean room lubricant).

※4 真空グリスに対応しておりません。  
Vacuum lubricant exchange is not available.

## 縦置きZ仕様 Vertical X linear stage customizing

縦置き用ブラケットを用いることで、XステージをZステージとして利用することが可能です。ただし、落下防止のためにステージをZ仕様にする必要があります（無償で対応致します）。Z仕様への改造についてはD-004ページの組勝手表も併せてご覧下さい。標準タイプの縦置きZステージについてはE-016ページをご覧下さい。  
X linear stage can utilize as a vertical stage by the use of an option bracket. However, such X linear stage should customize Z-specification(service without charge). Refer to page D-004 for further information. About the standard vertical X linear stage, refer to page E-016 for further information.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

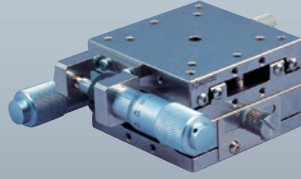
産業用 Industrial	
実験用 Experimental	
手動精密ステージ Manual Stage	X Y Z
回転 Rotation	回転
スイベル(ニオ) Swivel(Nio)	X Y
自動精密ステージ Motorized Stage	X Y Z
回転 Rotation	回転
スイベル(ニオ) Swivel(Nio)	X Y
XYθ XYθ	XYθ
真空ステージ Vacuum Stage	真空ステージ
制御装置 Control Electronics	制御装置
アクセサリ Accessories	アクセサリ
検査システム Inspection System	検査システム

# 手動X・XYステージ / テーブルサイズ 50×50, 70×70

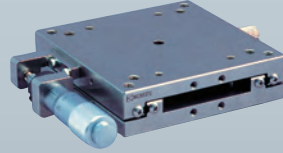
## Manual X,XY Linear Stages / Table Size 50×50, 70×70



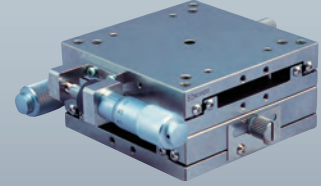
**GXM05S-S1**



**GYM05S-S1**

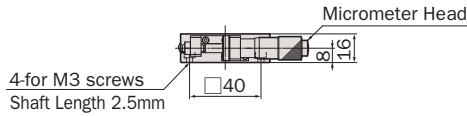
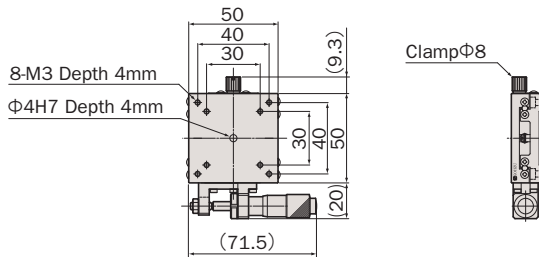


**GXM07S-S1**

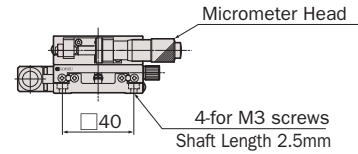
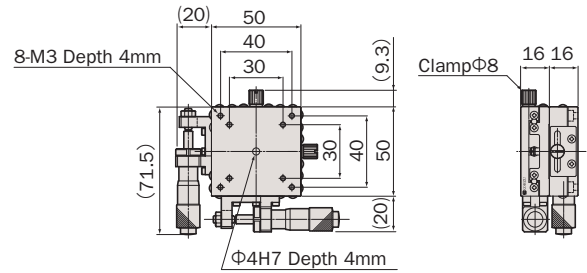


**GYM07S-S1**

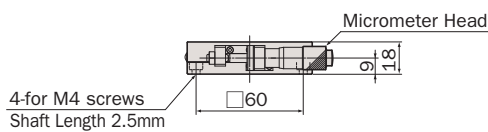
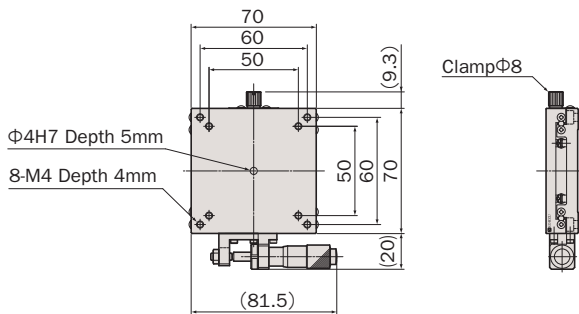
### ● GXM05S-S1



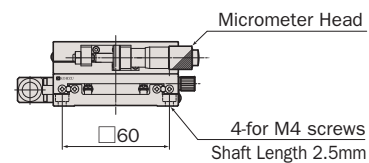
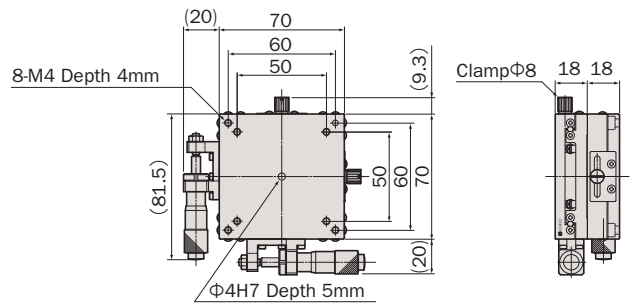
### ● GYM05S-S1



### ● GXM07S-S1



### ● GYM07S-S1



# SUS / ゴシックアーク / マイクロメータサイド押し SUS Body / Gothic-Arc / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	GXM05S-S1	GYM05S-S1	GXM07S-S1	GYM07S-S1
勝手違い型式 ※1 Mirror Model Number	GXM05S-S1-R	GYM05S-S1-RRR	GXM07S-S1-R	GYM07S-S1-RRR
テーブル面 Table Size	50mm×50mm		70mm×70mm	
案内方式 Guide Mechanism	ゴシックアーク Gothic Arc			
移動範囲 Motion Range	±6.5mm			
真直度 Straightness	≤1μm/13mm			
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div			
モーメント荷重 ※2 Moment Load Stiffness	0.2 arcsec/N·cm	0.41 arcsec/N·cm	0.05 arcsec/N·cm	0.1 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	78.4N (8kgf)		117.6N (12kgf)	
材質 Material	SUS440C			
外観 Finish	外装処理無し Nothing			
自重 Weight	0.31kg	0.62kg	0.57kg	1.14kg
直交度 Perpendicularity	—	≤20μm/13mm	—	≤20μm/13mm
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド(13mm) Micrometer (13mm)			
価格 Price(JPY)	¥20,000	¥40,000	¥26,000	¥52,000
クリーニンググリス交換費 ※3 Clean Room Lubricant Change Price	¥3,000	¥6,000	¥3,000	¥6,000
真空グリス交換費 ※4 Vacuum Lubricant Change Price	—			

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはD-004ページを参照して下さい。  
Refer to page D-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※2 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。マイクロメータのみ対応しております(本体部はクリーニンググリス対応済み)。

※3 Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Only Micrometer part can change the clean room lubricant (Body part is already used the clean room lubricant).

※4 真空グリスに対応していません。  
Vacuum lubricant exchange is not available.

## 縦置きZ仕様 Vertical X linear stage customizing

縦置き用ブラケットを用いることで、XステージをZステージとして利用することが可能です。ただし、落下防止のためにステージをZ仕様にする必要があります(無償で対応致します)。Z仕様への改造についてはD-004ページの組勝手表も併せてご覧下さい。標準タイプの縦置きZステージについてはE-016ページをご覧ください。  
X linear stage can utilize as a vertical stage by the use of an option bracket. However, such X linear stage should customize Z-specification(service without charge). Refer to page D-004 for further information. About the standard vertical X linear stage, refer to page E-016 for further information.

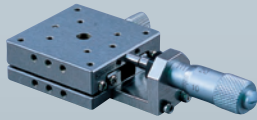
● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

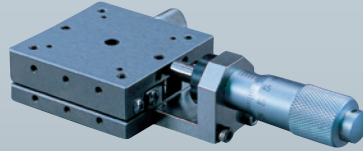
産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	自動精密ステージ Motorized Stage	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X・XY X・XY	X・XY X・XY	スイベル(ニオ) Swivel(Nio)	スイベル(ニオ) Swivel(Nio)	XYθ XYθ	
		Z	Z		回転 Rotation		

# 手動X・XYステージ / テーブルサイズ 30×30, 40×40

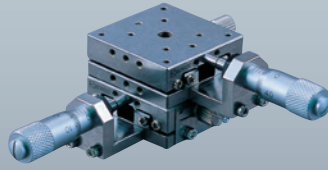
## Manual X,XY Linear Stages / Table Size 30×30, 40×40



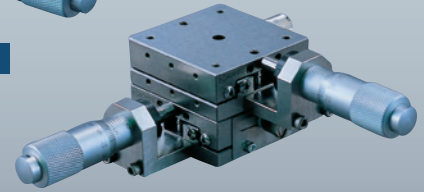
**GXM03S-C1**



**GXM04S-C1**

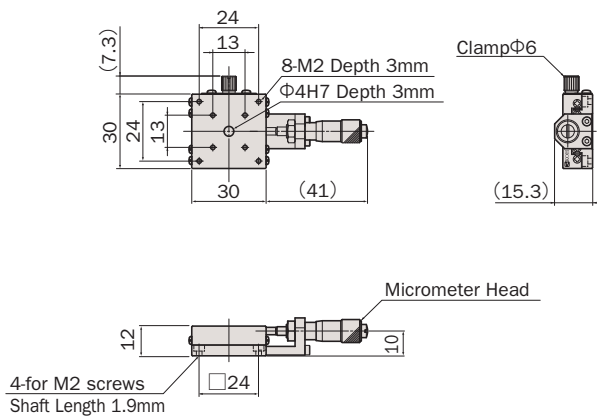


**GYM03S-C1**

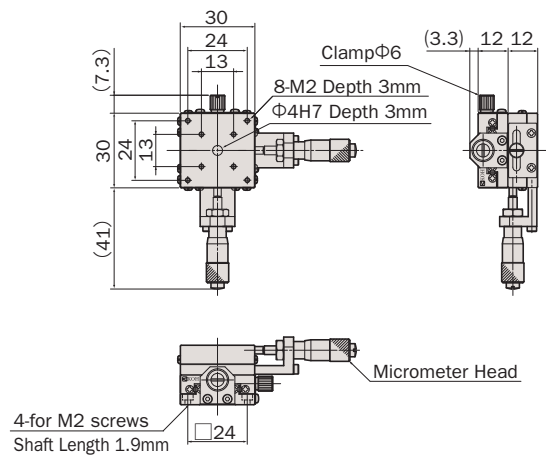


**GYM04S-C1**

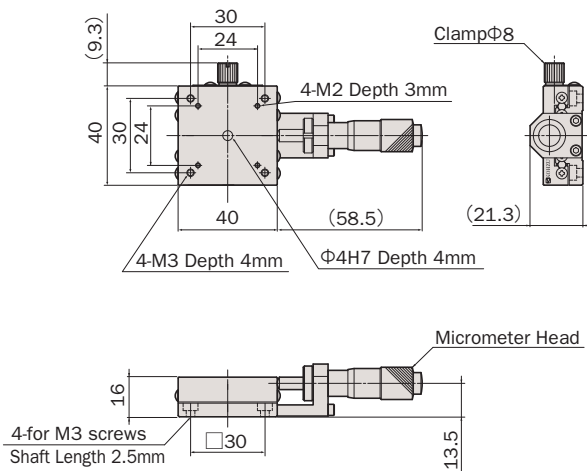
### ● GXM03S-C1



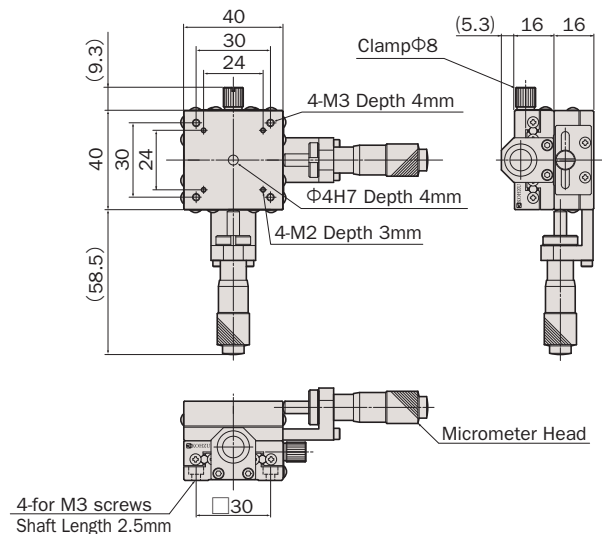
### ● GYM03S-C1



### ● GXM04S-C1



### ● GYM04S-C1



# SUS / ゴシックアーク / マイクロメータセンター押し SUS Body / Gothic-Arc / Center-Mount Micrometer



型式 Model Number	GXM03S-C1	GYM03S-C1	GXM04S-C1	GYM04S-C1
勝手違い型式 ※1 Mirror Model Number	GXM03S-C1-R	GYM03S-C1-RRR	GXM04S-C1-R	GYM04S-C1-RRR
テーブル面 Table Size	30mm×30mm		40mm×40mm	
案内方式 Guide Mechanism	ゴシックアーク Gothic Arc			
移動範囲 Motion Range	±3.25mm		±6.5mm	
真直度 Straightness	≤1μm/6.5mm		≤1μm/13mm	
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div			
モーメント荷重 ※2 Moment Load Stiffness	0.51 arcsec/N·cm	1.02 arcsec/N·cm	0.31 arcsec/N·cm	0.61 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	19.6N (2kgf)		49N (5kgf)	
材質 Material	SUS440C			
外観 Finish	外装処理無し Nothing			
自重 Weight	0.1kg	0.2kg	0.23kg	0.46kg
直交度 Perpendicularity	—	≤20μm/6.5mm	—	≤20μm/13mm
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (6.5mm) Micrometer (6.5mm)		マイクロメータヘッド (13mm) Micrometer (13mm)	
価格 Price(JPY)	¥19,000	¥38,000	¥19,000	¥38,000
クリーニング交換費 ※3 Clean Room Lubricant Change Price	¥3,000	¥6,000	¥3,000	¥6,000
真空グリス交換費 ※4 Vacuum Lubricant Change Price	—			

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはD-004ページを参照して下さい。  
Refer to pageD-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※2 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

クリーニング仕様は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。マイクロメータのみ対応しております(本体部はクリーニンググリス対応済み)。

※3 Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Only Micrometer part can change the clean room lubricant (Body part is already used the clean room lubricant).

※4 真空グリスに対応していません。  
Vacuum lubricant exchange is not available.

## 縦置きZ仕様 Vertical X linear stage customizing

縦置き用ブラケットを用いることで、XステージをZステージとして利用することが可能です。ただし、落下防止のためにステージをZ仕様にする必要があります(無償で対応致します)。Z仕様への改造についてはD-004ページの組勝手表も併せてご覧下さい。標準タイプの縦置きZステージについてはE-016ページをご覧ください。  
X linear stage can utilize as a vertical stage by the use of an option bracket. However, such X linear stage should customize Z-specification(service without charge). Refer to page D-004 for further information. About the standard vertical X linear stage, refer to page E-016 for further information.

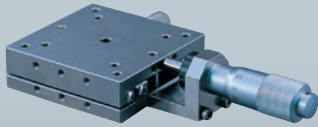
● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

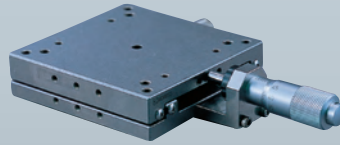
産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	自動精密ステージ Motorized Stage	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X・XY X・XY	X・XY X・XY	スイベル(ニオ) Swivel(Nio)	スイベル(ニオ) Swivel(Nio)	XYθ XYθ	
		Z	Z		回転 Rotation		

# 手動X・XYステージ / テーブルサイズ 50×50, 70×70

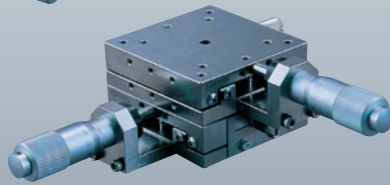
## Manual X, XY Linear Stages / Table Size 50×50, 70×70



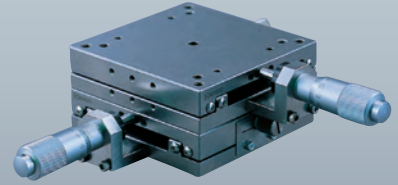
**GXM05S-C1**



**GXM07S-C1**

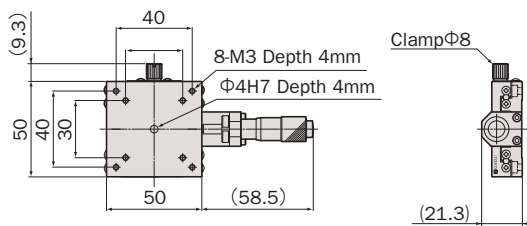


**GYM05S-C1**

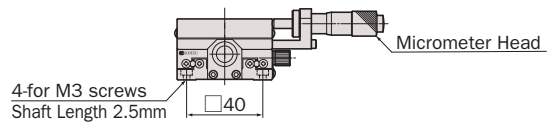
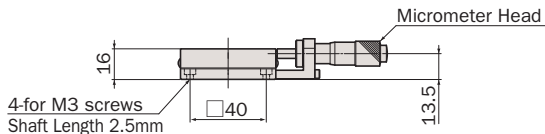
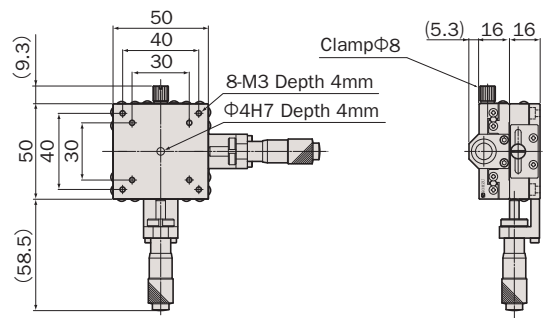


**GYM07S-C1**

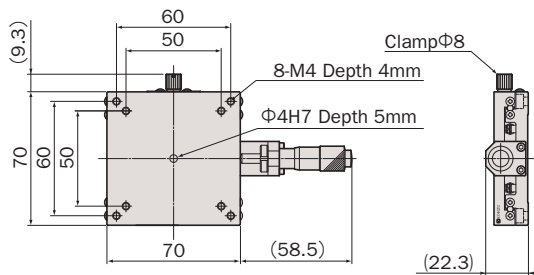
● **GXM05S-C1**



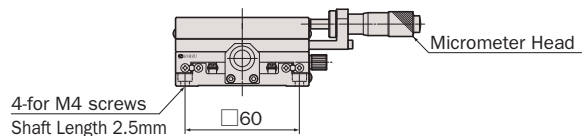
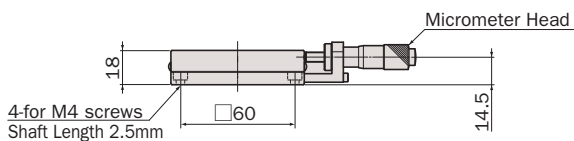
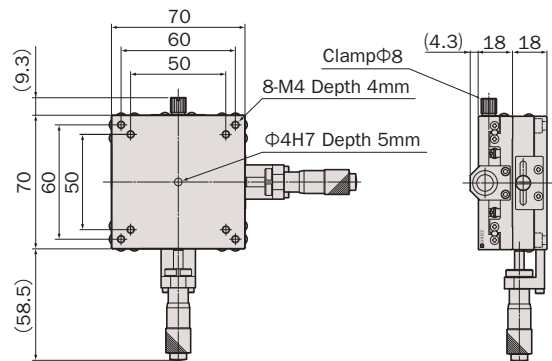
● **GYM05S-C1**



● **GXM07S-C1**



● **GYM07S-C1**



# SUS / ゴシックアーク / マイクロメータセンター押し SUS Body / Gothic-Arc / Center-Mount Micrometer



型式 Model Number	GXM05S-C1	GYM05S-C1	GXM07S-C1	GYM07S-C1
勝手違い型式 ※1 Mirror Model Number	GXM05S-C1-R	GYM05S-C1-RRR	GXM07S-C1-R	GYM07S-C1-RRR
テーブル面 Table Size	50mm×50mm		70mm×70mm	
案内方式 Guide Mechanism	ゴシックアーク Gothic Arc			
移動範囲 Motion Range	±6.5mm			
真直度 Straightness	≤1μm/13mm			
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div			
モーメント荷重 ※2 Moment Load Stiffness	0.2 arcsec/N·cm	0.41 arcsec/N·cm	0.05 arcsec/N·cm	0.1 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	78.4N (8kgf)		117.6N (12kgf)	
材質 Material	SUS440C			
外観 Finish	外装処理無し Nothing			
自重 Weight	0.31kg	0.62kg	0.57kg	1.14kg
直交度 Perpendicularity	—	≤20μm/13mm	—	≤20μm/13mm
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド(13mm) Micrometer (13mm)			
価格 Price(JPY)	¥20,000	¥40,000	¥26,000	¥52,000
クリーニンググリス交換費 ※3 Clean Room Lubricant Change Price	¥3,000	¥6,000	¥3,000	¥6,000
真空グリス交換費 ※4 Vacuum Lubricant Change Price	—			

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはD-004ページを参照して下さい。  
Refer to pageD-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※2 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。マイクロメータのみ対応しております(本体部はクリーニンググリス対応済み)。

※3 Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Only Micrometer part can change the clean room lubricant (Body part is already used the clean room lubricant).

※4 真空グリスに対応していません。  
Vacuum lubricant exchange is not available.

## 縦置きZ仕様 Vertical X linear stage customizing

縦置き用ブラケットを用いることで、XステージをZステージとして利用することが可能です。ただし、落下防止のためにステージをZ仕様にする必要があります(無償で対応致します)。Z仕様への改造についてはD-004ページの組勝手表も併せてご覧下さい。標準タイプの縦置きZステージについてはE-016ページをご覧ください。  
X linear stage can utilize as a vertical stage by the use of an option bracket. However, such X linear stage should customize Z-specification(service without charge). Refer to page D-004 for further information. About the standard vertical X linear stage, refer to page E-016 for further information.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	自動精密ステージ Motorized Stage	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X・XY X・XY	X・XY X・XY	X・XY X・XY	回転 Rotation	回転 Rotation	
		Z	Z	Z	スワイベル(ニオ) Swivel(Th)	スワイベル(ニオ) Swivel(Th)	
					XYθ XYθ		

# 手動X・XYステージ / テーブルサイズ 40×40, 50×50

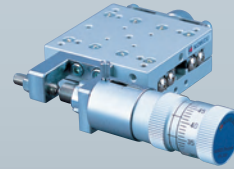
## Manual X, XY Linear Stages / Table Size 40×40, 50×50



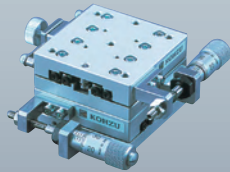
**XM04A-S1**



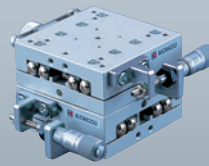
**XM05A-S1**



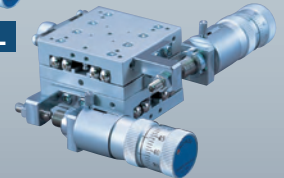
**XM05A-S3-CL**



**YM04A-S1**

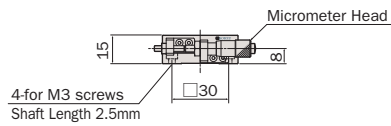
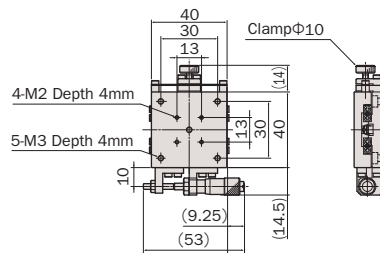


**YM05A-S1**

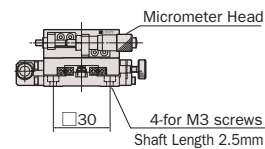
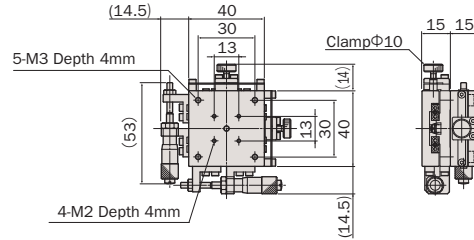


**YM05A-S3-CL**

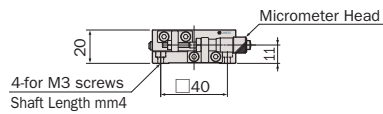
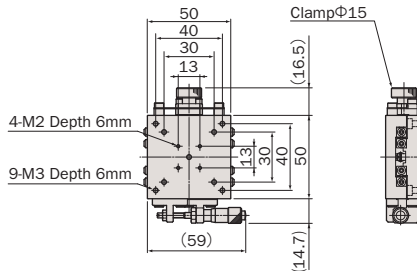
● **XM04A-S1**



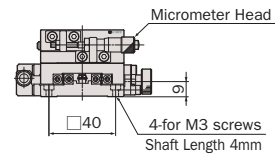
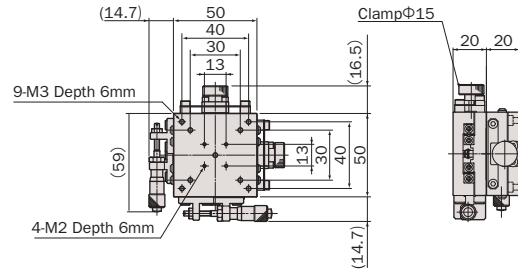
● **YM04A-S1**



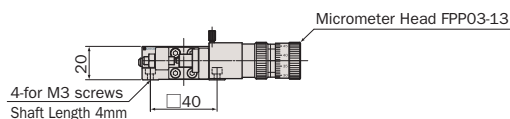
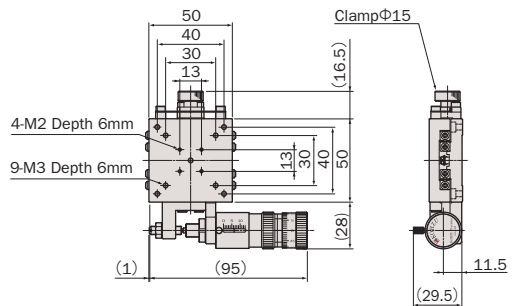
● **XM05A-S1**



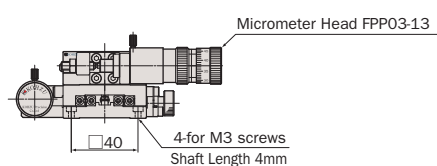
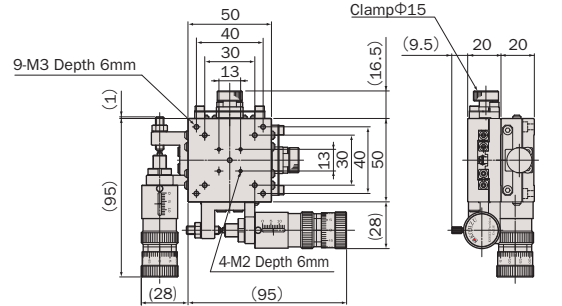
● **YM05A-S1**



● **XM05A-S3-CL**



● **YM05A-S3-CL**



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

X・Y

回転  
Rotation

スイベル(111)  
Swivel(111)

X・XY

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(111)  
Swivel(111)

XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / クロスローラガイド / マイクロメータサイド押し Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	XM04A-S1	YM04A-S1	XM05A-S1	YM05A-S1	XM05A-S3-CL	YM05A-S3-CL
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XM04A-S1-R	YM04A-S1-RRR	XM05A-S1-R	YM05A-S1-RRR	XM05A-S3-R-CL	YM05A-S3-RRR-CL
テーブル面 Table Size	40mm×40mm		50mm×50mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide					
移動範囲 Motion Range	±3.25mm			粗動 13mm, 微動 0.3mm Coarse 13mm, Fine 0.3mm		
真直度 Straightness	≤2μm/6.5mm		≤1μm/6.5mm		≤2μm/13mm	
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div			粗動 10μm/目盛, 微動 ≈ 0.5μm/目盛 Coarse 10μm/div, Fine ≈ 0.5μm/div		
モーメント荷重 Moment Load Stiffness ※2	0.82 arcsec/N·cm	1.63 arcsec/N·cm	0.31 arcsec/N·cm	0.61 arcsec/N·cm	0.31 arcsec/N·cm	0.61 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	39.2N (4kgf)					
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy					
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing					
自重 Weight	0.1kg	0.2kg	0.23kg	0.46kg	0.3kg	0.6kg
直交度 Perpendicularity	—	≤20μm/6.5mm	—	≤20μm/6.5mm	—	≤20μm/13mm
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (6.5mm) Micrometer (6.5mm)				精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)	
価格 Price(JPY)	¥35,000	¥70,000	¥40,000	¥80,000	¥76,000	¥152,000
オーバーホール費 Overhaul Price ※3	¥15,000 ~	¥30,000 ~	¥15,000 ~	¥30,000 ~	¥15,000 ~	¥30,000 ~
クリーニング交換費 Clean Room Lubricant Change Price ※4	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000
真空グリス交換費 Vacuum Lubricant Change Price ※5	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはD-004ページを参照して下さい。  
Refer to page D-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※2 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

クリーニング仕様仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。S3-CL、S3-R-CL、S3-RRR-CLのグリス交換は、本体のみとなります。

※4 Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant change is not available for actuators on stages that include the S3 model.

真空グリス仕様仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。S3-CL、S3-R-CL、S3-RRR-CLのグリス交換は、本体のみとなります。

※5 Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant change is not available for actuators on stages that include the S3 model.

## 縦置きZ仕様 Vertical X linear stage customizing

縦置き用ブラケットを用いることで、XステージをZステージとして利用することが可能です。ただし、落下防止のためにステージをZ仕様にする必要があります (無償で対応致します)。Z仕様への改造についてはD-004ページの組勝手表も併せてご覧下さい。標準タイプの縦置きZステージについてはE-016ページをご覧ください。

X linear stage can utilize as a vertical stage by the use of an option bracket. However, such X linear stage should customize Z-specification (service without charge). Refer to page D-004 for further information. About the standard vertical X linear stage, refer to page E-016 for further information.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。

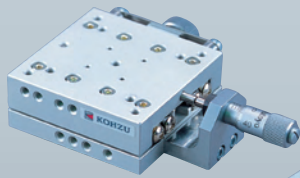
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。

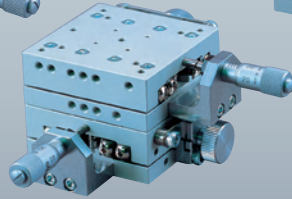
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Nio)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Nio)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	--------------------------	-----------------------------	----------------	--------------------------	------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

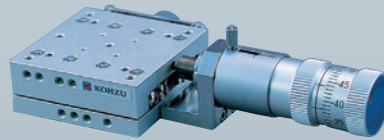
# 手動X・XYステージ / テーブルサイズ 50×50 Manual X, XY Linear Stages / Table Size 50×50



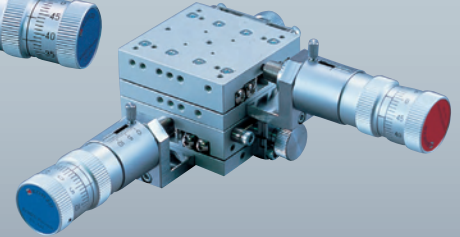
**XM05A-C1**



**YM05A-C1**

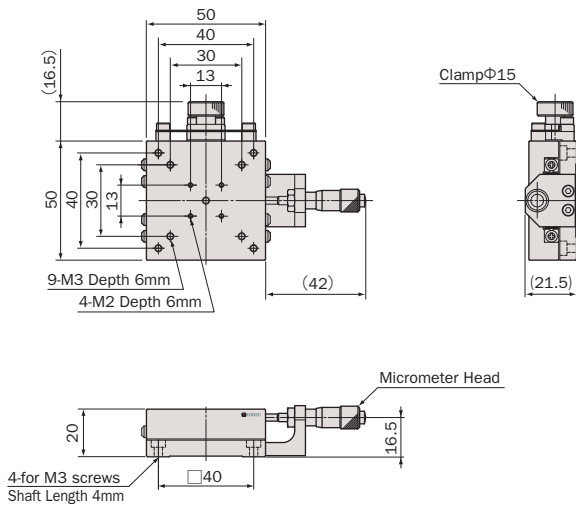


**XM05A-C3-CL**

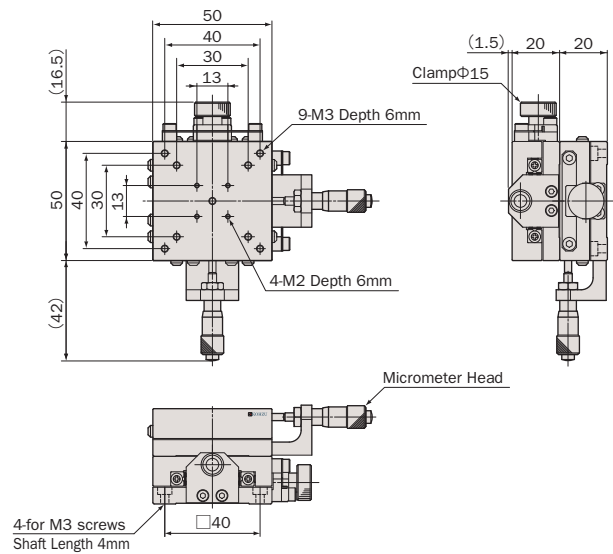


**YM05A-C3-CL**

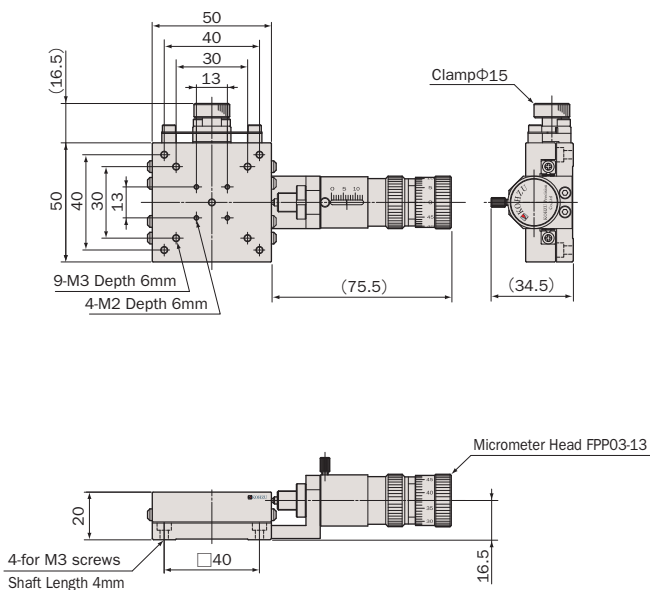
## ● XM05A-C1



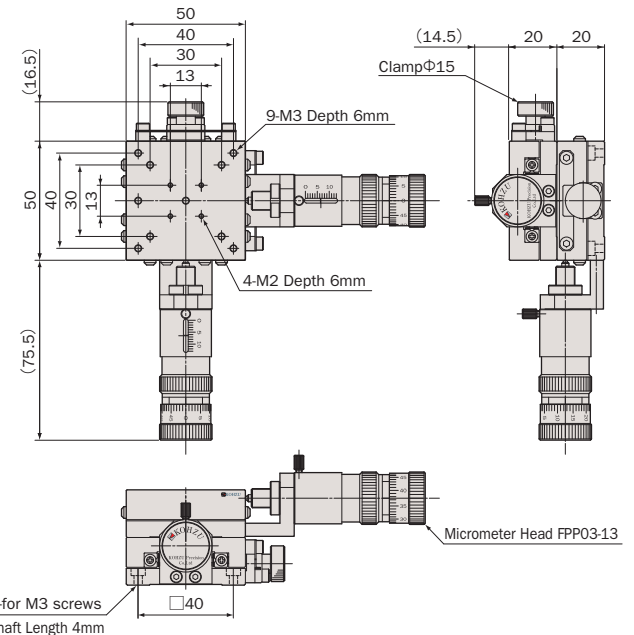
## ● YM05A-C1



## ● XM05A-C3-CL



## ● YM05A-C3-CL



# アルミ / クロスローラガイド / マイクロメータセンター押し Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Center-Mount Micrometer



型式 Model Number	XM05A-C1	YM05A-C1	XM05A-C3-CL	YM05A-C3-CL
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XM05A-C1-R	YM05A-C1-RRR	XM05A-C3-R-CL	YM05A-C3-RRR-CL
テーブル面 Table Size	50mm×50mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
移動範囲 Motion Range	±3.25mm		粗動 13mm, 微動 0.3mm Coarse 13mm, Fine 0.3mm	
真直度 Straightness	≤1μm/6.5mm		≤2μm/13mm	
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div		粗動 10μm/目盛, 微動 ≈ 0.5μm/目盛 Coarse 10μm/div, Fine ≈ 0.5μm/div	
モーメント荷重 Moment Load Stiffness ※2	0.31 arcsec/N·cm	0.61 arcsec/N·cm	0.31 arcsec/N·cm	0.61 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	39.2N (4kgf)			
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy			
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing			
自重 Weight	0.22kg	0.44kg	0.3kg	0.6kg
直交度 Perpendicularity	—	≤20μm/6.5mm	—	≤20μm/13mm
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (6.5mm) Micrometer (6.5mm)		精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)	
価格 Price(JPY)	¥40,000	¥80,000	¥76,000	¥152,000
オーバーホール費 Overhaul Price ※3	¥15,000 ~	¥30,000 ~	¥15,000 ~	¥30,000 ~
クリーニング交換費 Clean Room Lubricant Change Price ※4	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000
真空グリス交換費 Vacuum Lubricant Change Price ※5	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはD-004ページを参照して下さい。  
Refer to page D-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※2 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

クリーニング仕様仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3-CL、C3-R-CL、C3-RRR-CLのグリス交換は、本体のみとなります。

※4 Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant exchange is not available for actuators on stages that include the C3 model.

真空グリス仕様仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3-CL、C3-R-CL、C3-RRR-CLのグリス交換は、本体のみとなります。

※5 Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant exchange is not available for actuators on stages that include the C3 model.

## 縦置きZ仕様 Vertical X linear stage customizing

縦置き用ブラケットを用いることで、XステージをZステージとして利用することが可能です。ただし、落下防止のためにステージをZ仕様にする必要があります (無償で対応致します)。Z仕様への改造についてはD-004ページの組勝手表も併せてご覧下さい。標準タイプの縦置きZステージについてはE-016ページをご覧ください。

X linear stage can utilize as a vertical stage by the use of an option bracket. However, such X linear stage should customize Z-specification (service without charge). Refer to page D-004 for further information. About the standard vertical X linear stage, refer to page E-016 for further information.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。

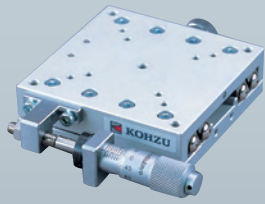
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。

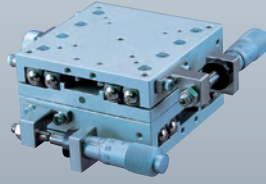
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Nio)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Nio)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	--------------------------	-----------------------------	----------------	--------------------------	------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

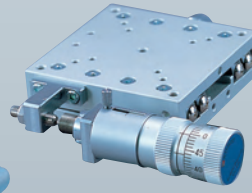
# 手動X・XYステージ / テーブルサイズ 70×70 Manual X, XY Linear Stages / Table Size 70×70



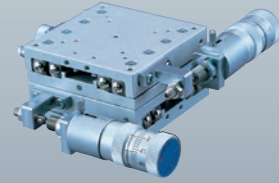
**XM07A-S1**



**YM07A-S1**

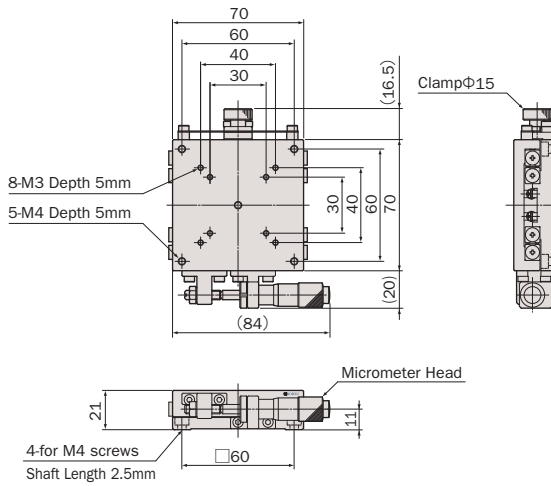


**XM07A-S3-CL**

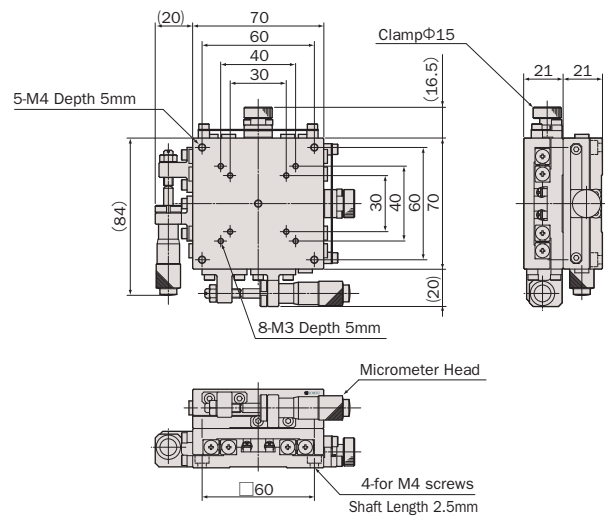


**YM07A-S3-CL**

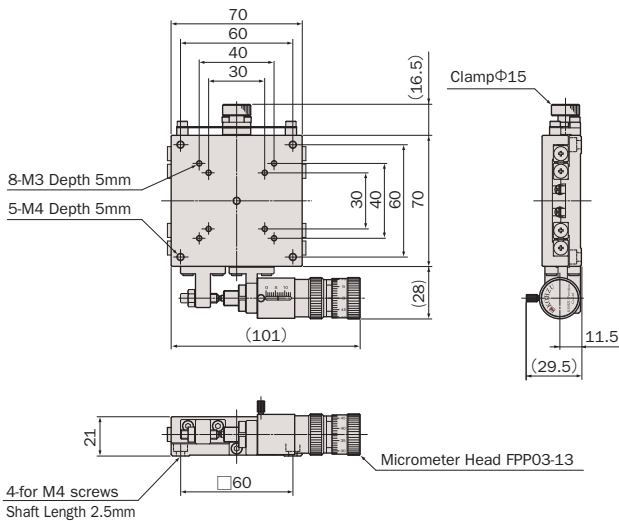
## ● XM07A-S1



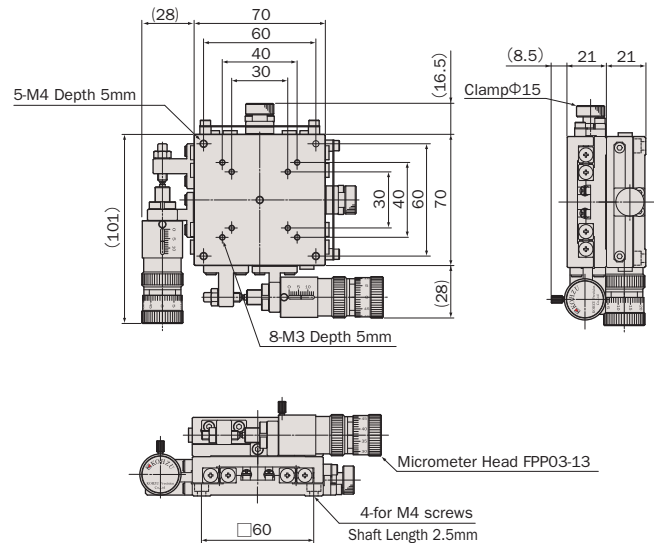
## ● YM07A-S1



## ● XM07A-S3-CL



## ● YM07A-S3-CL



# アルミ / クロスローラガイド / マイクロメータサイド押し Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	XM07A-S1	YM07A-S1	XM07A-S3-CL	YM07A-S3-CL
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XM07A-S1-R	YM07A-S1-RRR	XM07A-S3-R-CL	YM07A-S3-RRR-CL
テーブル面 Table Size	70mm×70mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
移動範囲 Motion Range	±6.5mm		粗動 13mm, 微動 0.3mm Coarse 13mm, Fine 0.3mm	
真直度 Straightness	≦2μm/13mm			
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div		粗動 10μm/目盛, 微動 ≈ 0.5μm/目盛 Coarse 10μm/div, Fine ≈ 0.5μm/div	
モーメント荷重 Moment Load Stiffness ※2	0.1 arcsec/N·cm	0.2 arcsec/N·cm	0.1 arcsec/N·cm	0.2 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	58.8N (6kgf)	53.9N (5.5kgf)	58.8N (6kgf)	53.9N (5.5kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy			
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing			
自重 Weight	0.43kg	0.86kg	0.47kg	0.93kg
直交度 Perpendicularity	—	≦20μm/13mm	—	≦20μm/13mm
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (13mm) Micrometer (13mm)		精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)	
価格 Price(JPY)	¥40,000	¥80,000	¥76,000	¥152,000
オーバーホール費 Overhaul Price ※3	¥15,000 ~	¥30,000 ~	¥15,000 ~	¥30,000 ~
クリーニング交換費 Clean Room Lubricant Change Price ※4	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000
真空グリス交換費 Vacuum Lubricant Change Price ※5	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはD-004ページを参照して下さい。  
Refer to pageD-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※2 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

クリーニング仕様仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。S3-CL、S3-R-CL、S3-RRR-CLのグリス交換は、本体のみとなります。

※4 Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant exchange is not available for actuators on stages that include the S3 model.

真空グリス仕様仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。S3-CL、S3-R-CL、S3-RRR-CLのグリス交換は、本体のみとなります。

※5 Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant exchange is not available for actuators on stages that include the S3 model.

## 縦置きZ仕様 Vertical X linear stage customizing

縦置き用ブラケットを用いることで、XステージをZステージとして利用することが可能です。ただし、落下防止のためにステージをZ仕様にする必要があります (無償で対応致します)。Z仕様への改造についてはD-004ページの組勝手表も併せてご覧下さい。標準タイプの縦置きZステージについてはE-016ページをご覧ください。  
X linear stage can utilize as a vertical stage by the use of an option bracket. However, such X linear stage should customize Z-specification(service without charge). Refer to page D-004 for further information. About the standard vertical X linear stage, refer to page E-016 for further information.

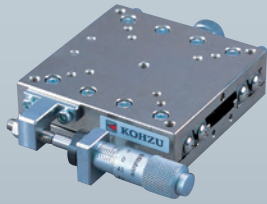
● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。

We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

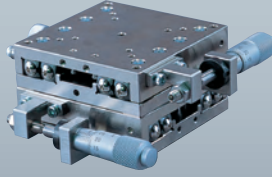
● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Nio)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Nio)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	--------------------------	-----------------------------	----------------	--------------------------	------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

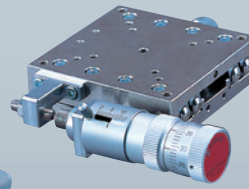
# 手動X・XYステージ / テーブルサイズ 70×70 Manual X, XY Linear Stages / Table Size 70×70



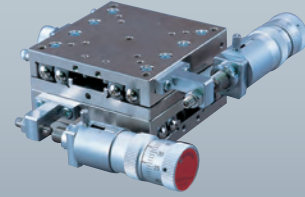
**XM07F-S1**



**YM07F-S1**

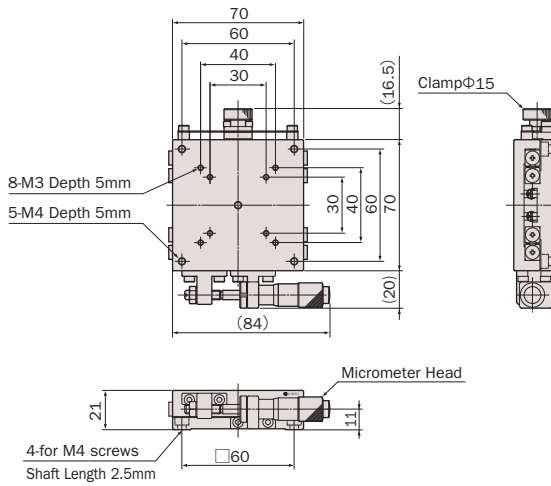


**XM07F-S3-CL**

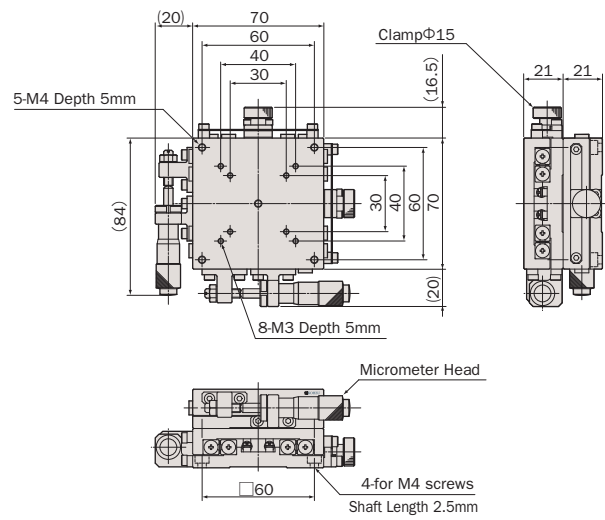


**YM07F-S3-CL**

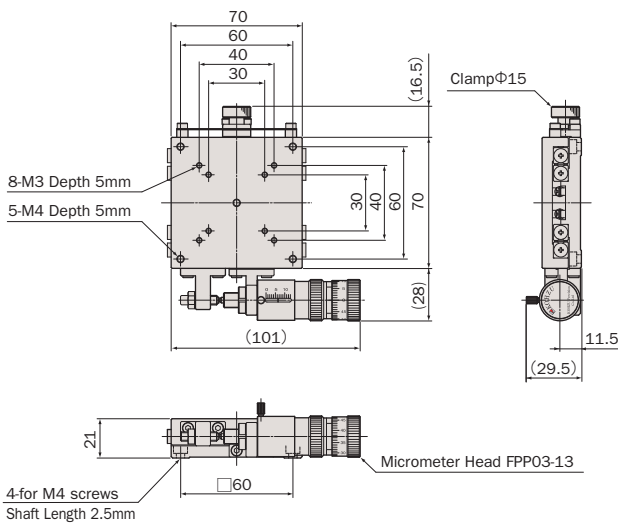
## ● XM07F-S1



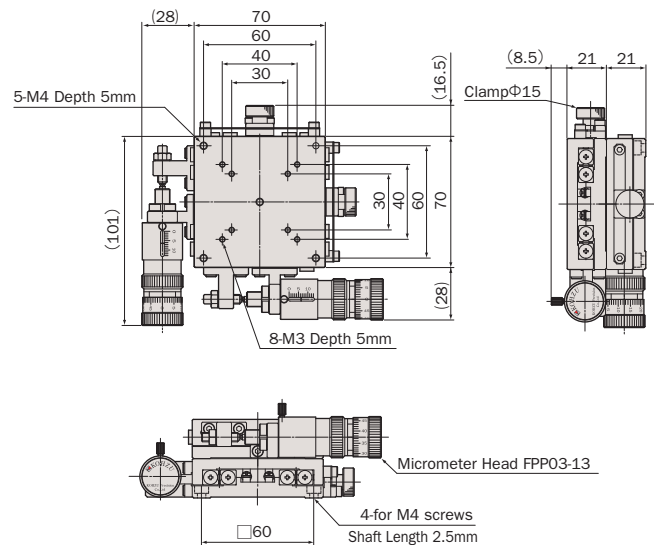
## ● YM07F-S1



## ● XM07F-S3-CL



## ● YM07F-S3-CL



# 鉄 / クロスローラガイド / マイクロメータサイド押し Steel Body / Cross-Roller Guide / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	XM07F-S1	YM07F-S1	XM07F-S3-CL	YM07F-S3-CL
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XM07F-S1-R	YM07F-S1-RRR	XM07F-S3-R-CL	YM07F-S3-RRR-CL
テーブル面 Table Size	70mm×70mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
移動範囲 Motion Range	±6.5mm		粗動 13mm, 微動 0.3mm Coarse 13mm, Fine 0.3mm	
真直度 Straightness	≦2μm/13mm			
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div		粗動 10μm/目盛, 微動 ≈ 0.5μm/目盛 Coarse 10μm/div, Fine ≈ 0.5μm/div	
モーメント荷重 Moment Load Stiffness ※2	0.08 arcsec/N·cm	0.16 arcsec/N·cm	0.08 arcsec/N·cm	0.16 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	117.6N (12kgf)	107.8N (11kgf)	117.6N (12kgf)	107.8N (11kgf)
材質 Material	鉄 Steel			
外観 Finish	ニッケルメッキ仕上げ Nickel Plating			
自重 Weight	0.92kg	1.84kg	0.96kg	1.92kg
直交度 Perpendicularity	—	≦20μm/13mm	—	≦20μm/13mm
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (13mm) Micrometer (13mm)		精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)	
価格 Price(JPY)	¥55,000	¥110,000	¥91,000	¥182,000
オーバーホール費 Overhaul Price ※3	¥15,000 ~	¥30,000 ~	¥15,000 ~	¥30,000 ~
クリーニング交換費 Clean Room Lubricant Change Price ※4	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000
真空グリス交換費 Vacuum Lubricant Change Price ※5	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはD-004ページを参照して下さい。  
Refer to page D-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※2 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

クリーニング仕様仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。S3-CL、S3-R-CL、S3-RRR-CLのグリス交換は、本体のみとなります。

※4 Clean room lubricant model has “C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant exchange is not available for actuators on stages that include the S3 model.

真空グリス仕様仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。S3-CL、S3-R-CL、S3-RRR-CLのグリス交換は、本体のみとなります。

※5 Vacuum lubricant model has “V” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant exchange is not available for actuators on stages that include the S3 model.

## 縦置きZ仕様 Vertical X linear stage customizing

縦置き用ブラケットを用いることで、XステージをZステージとして利用することが可能です。ただし、落下防止のためにステージをZ仕様にする必要があります (無償で対応致します)。Z仕様への改造についてはD-004ページの組勝手表も併せてご覧下さい。標準タイプの縦置きZステージについてはE-016ページをご覧ください。  
X linear stage can utilize as a vertical stage by the use of an option bracket. However, such X linear stage should customize Z-specification (service without charge). Refer to page D-004 for further information. About the standard vertical X linear stage, refer to page E-016 for further information.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。

We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

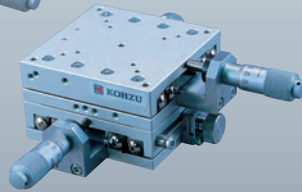
産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Thi)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Thi)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	--------------------------	-----------------------------	----------------	--------------------------	------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

# 手動X・XYステージ / テーブルサイズ 70×70

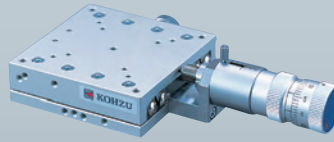
## Manual X, XY Linear Stages / Table Size 70×70



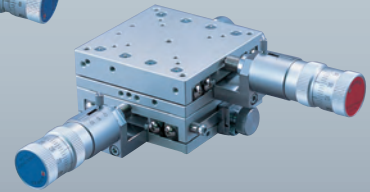
**XM07A-C1**



**YM07A-C1**

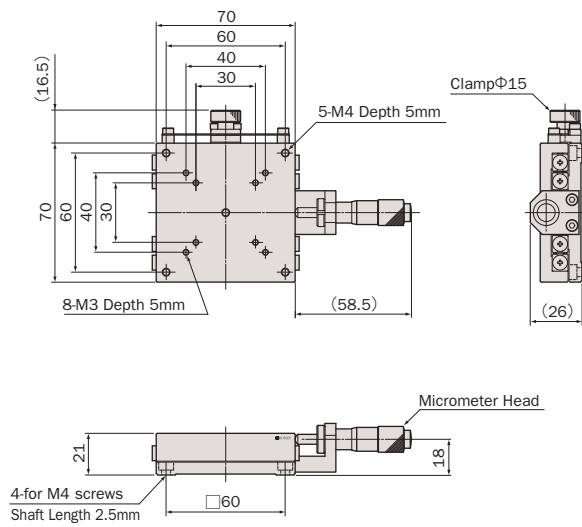


**XM07A-C3-CL**

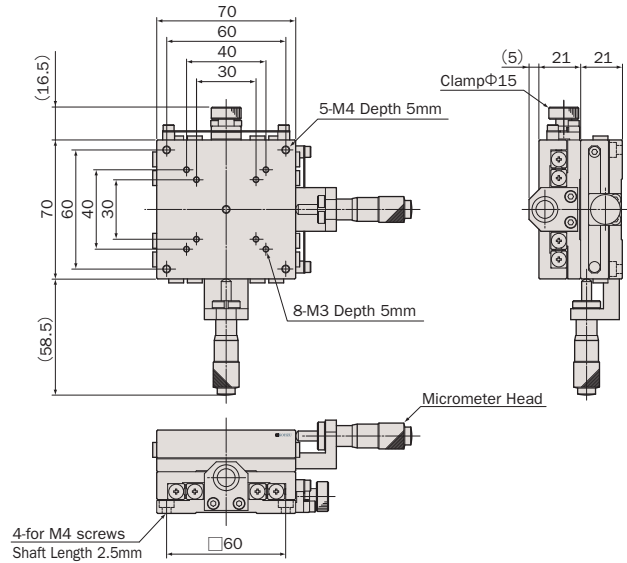


**YM07A-C3-CL**

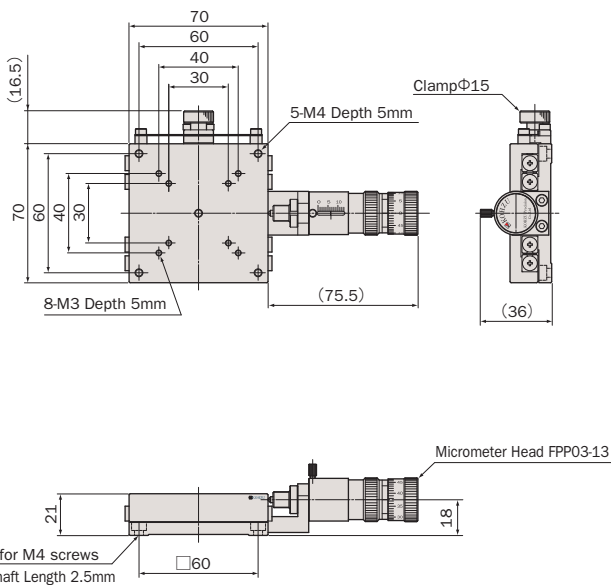
### ● XM07A-C1



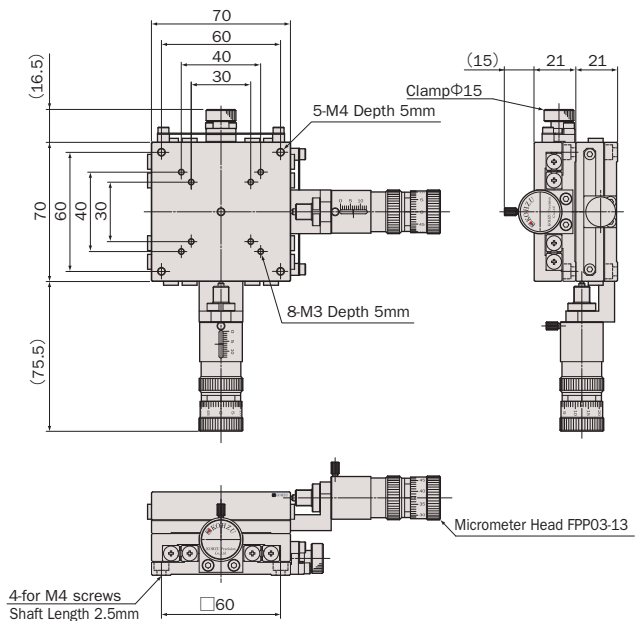
### ● YM07A-C1



### ● XM07A-C3-CL



### ● YM07A-C3-CL



# アルミ / クロスローラガイド / マイクロメータセンター押し

## Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Center-Mount Micrometer



型式 Model Number	XM07A-C1	YM07A-C1	XM07A-C3-CL	YM07A-C3-CL
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XM07A-C1-R	YM07A-C1-RRR	XM07A-C3-R-CL	YM07A-C3-RRR-CL
テーブル面 Table Size	70mm×70mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
移動範囲 Motion Range	±6.5mm		粗動 13mm, 微動 0.3mm Coarse 13mm, Fine 0.3mm	
真直度 Straightness	≦2μm/13mm			
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div		粗動 10μm/目盛, 微動 ≈ 0.5μm/目盛 Coarse 10μm/div, Fine ≈ 0.5μm/div	
モーメント荷重 Moment Load Stiffness ※2	0.1 arcsec/N·cm	0.2 arcsec/N·cm	0.1 arcsec/N·cm	0.2 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	58.8N (6kgf)	53.9N (5.5kgf)	58.8N (6kgf)	53.9N (5.5kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy			
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing			
自重 Weight	0.44kg	0.88kg	0.48kg	0.96kg
直交度 Perpendicularity	—	≦20μm/13mm	—	≦20μm/13mm
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (13mm) Micrometer (13mm)		精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)	
価格 Price(JPY)	¥40,000	¥80,000	¥76,000	¥152,000
オーバーホール費 Overhaul Price ※3	¥15,000 ~	¥30,000 ~	¥15,000 ~	¥30,000 ~
クリーニング交換費 Clean Room Lubricant Change Price ※4	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000
真空グリス交換費 Vacuum Lubricant Change Price ※5	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはD-004ページを参照して下さい。  
Refer to page D-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※2 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

クリーニング仕様仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3-CL、C3-R-CL、C3-RRR-CLのグリス交換は、本体のみとなります。

※4 Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant exchange is not available for actuators on stages that include the C3 model.

真空グリス仕様仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3-CL、C3-R-CL、C3-RRR-CLのグリス交換は、本体のみとなります。

※5 Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant exchange is not available for actuators on stages that include the C3 model.

### 縦置きZ仕様 Vertical X linear stage customizing

縦置き用ブラケットを用いることで、XステージをZステージとして利用することが可能です。ただし、落下防止のためにステージをZ仕様にする必要があります (無償で対応致します)。Z仕様への改造についてはD-004ページの組勝手表も併せてご覧下さい。標準タイプの縦置きZステージについてはE-016ページをご覧ください。  
X linear stage can utilize as a vertical stage by the use of an option bracket. However, such X linear stage should customize Z-specification (service without charge). Refer to page D-004 for further information. About the standard vertical X linear stage, refer to page E-016 for further information.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。

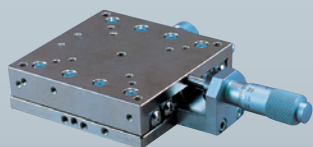
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。

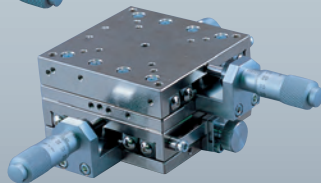
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial  
実験用 Experimental  
手動精密ステージ Manual Stage  
自動精密ステージ Motorized Stage  
回転 Rotation  
スィベル(ニオ) Swivel (Nio)  
真空ステージ Vacuum Stage  
制御装置 Control Electronics  
アクセサリ Accessories  
検査システム Inspection System

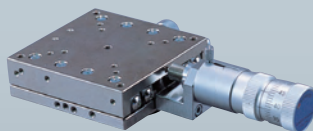
# 手動X・XYステージ / テーブルサイズ 70×70 Manual X, XY Linear Stages / Table Size 70×70



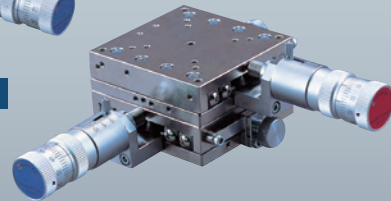
**XM07F-C1**



**YM07F-C1**

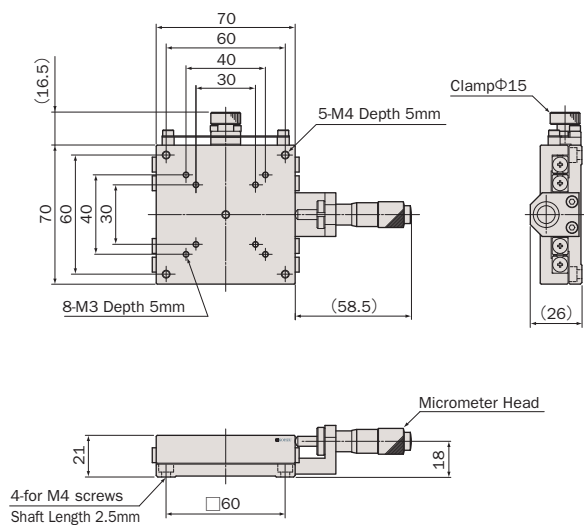


**XM07F-C3-CL**

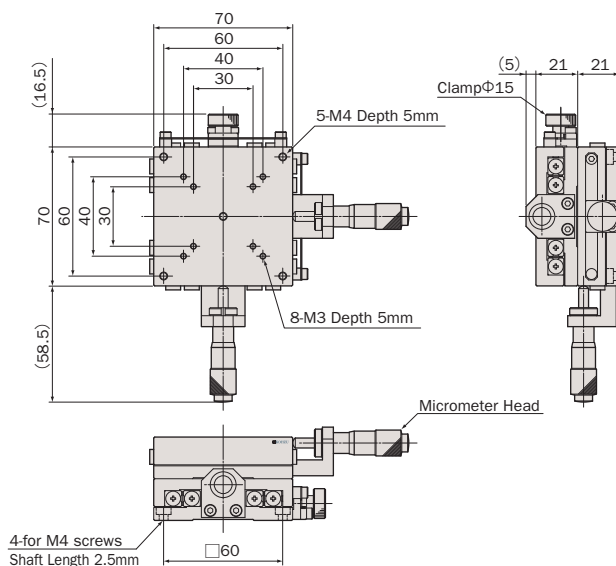


**YM07F-C3-CL**

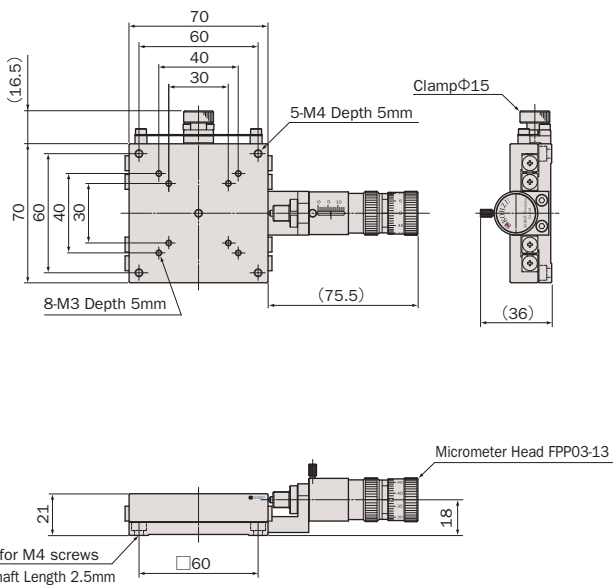
● **XM07F-C1**



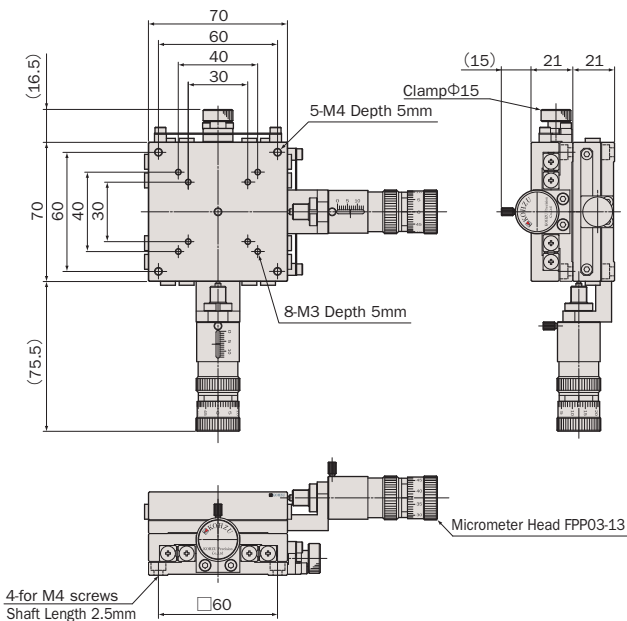
● **YM07F-C1**



● **XM07F-C3-CL**



● **YM07F-C3-CL**



# 鉄 / クロスローラガイド / マイクロメータセンター押し Steel Body / Cross-Roller Guide / Center-Mount Micrometer



型式 Model Number	XM07F-C1	YM07F-C1	XM07F-C3-CL	YM07F-C3-CL
勝手違い型式 ※1 Mirror Model Number	XM07F-C1-R	YM07F-C1-RRR	XM07F-C3-R-CL	YM07F-C3-RRR-CL
テーブル面 Table Size	70mm×70mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
移動範囲 Motion Range	±6.5mm		粗動 13mm, 微動 0.3mm Coarse 13mm, Fine 0.3mm	
真直度 Straightness	≦2μm/13mm			
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div		粗動 10μm/目盛, 微動 ≈ 0.5μm/目盛 Coarse 10μm/div, Fine ≈ 0.5μm/div	
モーメント荷重 ※2 Moment Load Stiffness	0.08 arcsec/N·cm	0.16 arcsec/N·cm	0.08 arcsec/N·cm	0.16 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	117.6N (12kgf)	107.8N (11kgf)	117.6N (12kgf)	107.8N (11kgf)
材質 Material	鉄 Steel			
外観 Finish	ニッケルメッキ仕上げ Nickel Plating			
自重 Weight	0.92kg	1.84kg	0.96kg	1.92kg
直交度 Perpendicularity	—	≦20μm/13mm	—	≦20μm/13mm
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (13mm) Micrometer (13mm)		精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)	
価格 Price(JPY)	¥55,000	¥110,000	¥91,000	¥182,000
オーバーホール費 ※3 Overhaul Price	¥15,000 ~	¥30,000 ~	¥15,000 ~	¥30,000 ~
クリーニング交換費 ※4 Clean Room Lubricant Change Price	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000
真空グリス交換費 ※5 Vacuum Lubricant Change Price	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはD-004ページを参照して下さい。  
Refer to page D-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※2 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3-CL、C3-R-CL、C3-RRR-CLのグリス交換は、本体のみとなります。

※4 Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant exchange is not available for actuators on stages that include the C3 model.

真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3-CL、C3-R-CL、C3-RRR-CLのグリス交換は、本体のみとなります。

※5 Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant exchange is not available for actuators on stages that include the C3 model.

## 縦置きZ仕様 Vertical X linear stage customizing

縦置き用ブラケットを用いることで、XステージをZステージとして利用することが可能です。ただし、落下防止のためにステージをZ仕様にする必要があります (無償で対応致します)。Z仕様への改造についてはD-004ページの組勝手表も併せてご覧下さい。標準タイプの縦置きZステージについてはE-016ページをご覧ください。  
X linear stage can utilize as a vertical stage by the use of an option bracket. However, such X linear stage should customize Z-specification (service without charge). Refer to page D-004 for further information. About the standard vertical X linear stage, refer to page E-016 for further information.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。

We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Nio)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Nio)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	-------------------------	-----------------------------	----------------	-------------------------	------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(Title)  
Swivel(Title)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(Title)  
Swivel(Title)

真空ステージ  
Vacuum Stage

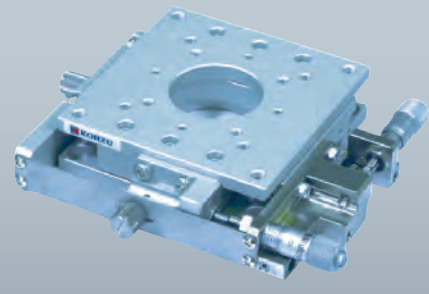
制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

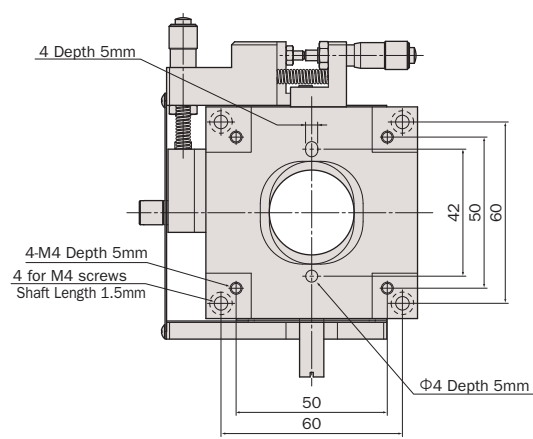
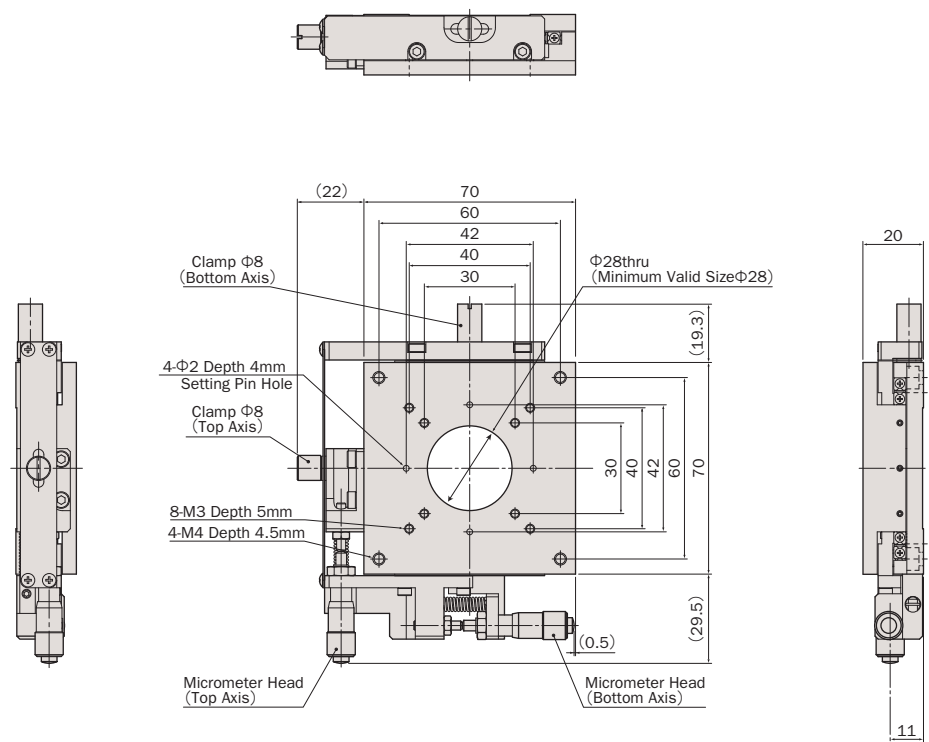
# 手動薄型XYステージ / テーブルサイズ 70×70

## Manual Thin XY Linear Stage / Table Size 70×70



**YM07A-S1W**

● **YM07A-S1W**



裏面  
Back Side

低頭ネジ(付属品)での取り付けとなります。  
Mounting by low head screw (attachment)

# アルミ / クロスローラガイド / マイクロメータサイド押し Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	YM07A-S1W
勝手違い型式 Mirror Model Number	—
テーブル面 Table Size	70mm×70mm
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide
移動範囲 Motion Range	±3mm
真直度 Straightness	≤1μm/6mm
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.4 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	49N (5kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing
自重 Weight	0.36kg
直交度 Perpendicularity	≤5μm/6mm
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (6.5mm) Micrometer (6.5mm)
価格 Price(JPY)	¥75,000
オーバーホール費 ※1 Overhaul Price	¥30,000 ~
クリーングリス交換費 ※2 Clean Room Lubricant Change Price	¥24,000
真空グリス交換費 ※3 Vacuum Lubricant Change Price	¥24,000

※1 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

※2 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

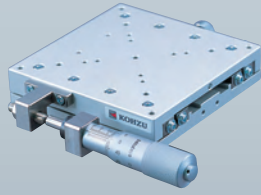
※3 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。Refer to page O-001 for information on accessory.

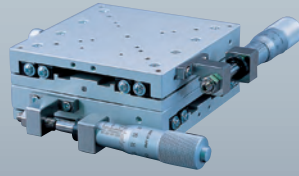
産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	自動精密ステージ Motorized Stage	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X·XY X·XY	X·XY X·XY	X·XY X·XY	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Nio)	スワイベル(ニオ) Swivel(Nio)
		Z	Z	Z	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Nio)	XYθ XYθ

# 手動X・XYステージ / テーブルサイズ 100×100

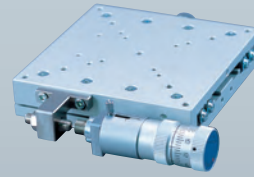
## Manual X,XY Linear Stages / Table Size 100×100



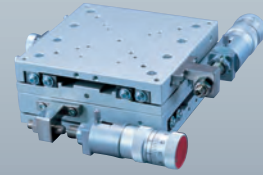
**XM10A-S1**



**YM10A-S1**

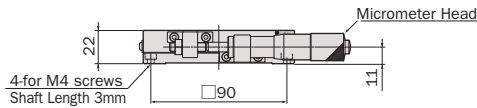
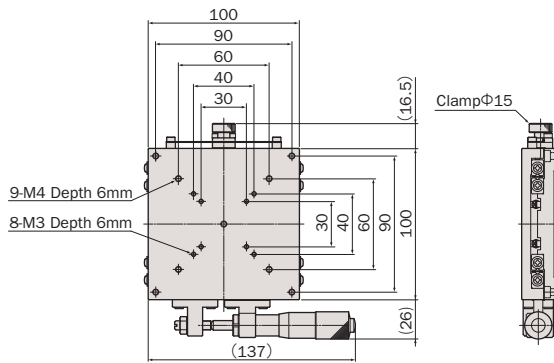


**XM10A-S3-CL**

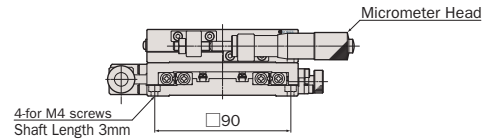
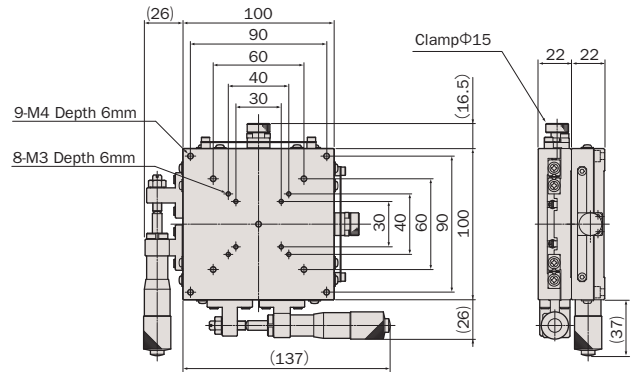


**YM10A-S3-CL**

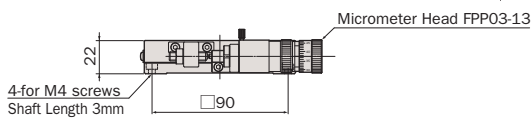
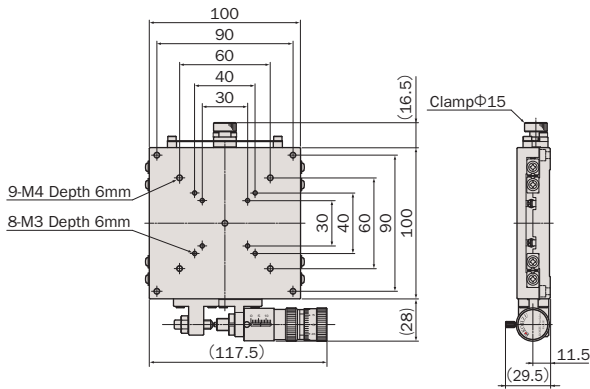
### ● XM10A-S1



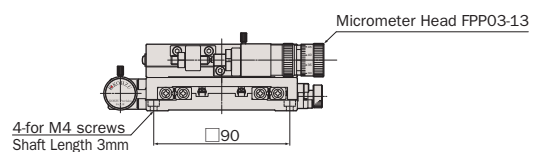
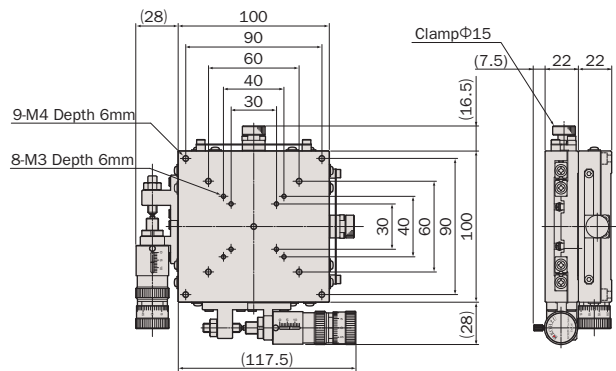
### ● YM10A-S1



### ● XM10A-S3-CL



### ● YM10A-S3-CL



# アルミ / クロスローラガイド / マイクロメータサイド押し Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	XM10A-S1	YM10A-S1	XM10A-S3-CL	YM10A-S3-CL
勝手違い型式 ※1 Mirror Model Number	XM10A-S1-R	YM10A-S1-RRR	XM10A-S3-R-CL	YM10A-S3-RRR-CL
テーブル面 Table Size	100mm×100mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
移動範囲 Motion Range	±12.5mm		粗動 13mm, 微動 0.3mm Coarse 13mm, Fine 0.3mm	
真直度 Straightness	≤2μm/25mm		≤1.5μm/13mm	
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div		粗動 10μm/目盛, 微動 ≈ 0.5μm/目盛 Coarse 10μm/div, Fine ≈ 0.5μm/div	
モーメント荷重 ※2 Moment Load Stiffness	0.07 arcsec/N·cm	0.14 arcsec/N·cm	0.07 arcsec/N·cm	0.14 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	98N (10kgf)	88.2N (9kgf)	98N (10kgf)	88.2N (9kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy			
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing			
自重 Weight	0.85kg	1.7kg	0.85kg	1.7kg
直交度 Perpendicularity	—	≤20μm/25mm	—	≤20μm/13mm
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (25mm) Micrometer (25mm)		精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)	
価格 Price(JPY)	¥55,000	¥110,000	¥91,000	¥182,000
オーバーホール費 ※3 Overhaul Price	¥15,000 ~	¥30,000 ~	¥15,000 ~	¥30,000 ~
クリーニング交換費 ※4 Clean Room Lubricant Change Price	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000
真空グリス交換費 ※5 Vacuum Lubricant Change Price	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはD-004ページを参照して下さい。  
Refer to pageD-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※2 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。S3-CL、S3-R-CL、S3-RRR-CLのグリス交換は、本体のみとなります。

※4 Clean room lubricant model has “C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant exchange is not available for actuators on stages that include the S3 model.

真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。S3-CL、S3-R-CL、S3-RRR-CLのグリス交換は、本体のみとなります。

※5 Vacuum lubricant model has “V” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant exchange is not available for actuators on stages that include the S3 model.

## 縦置きZ仕様 Vertical X linear stage customizing

縦置き用ブラケットを用いることで、XステージをZステージとして利用することが可能です。ただし、落下防止のためにステージをZ仕様にする必要があります (無償で対応致します)。Z仕様への改造についてはD-004ページの組勝手表も併せてご覧下さい。標準タイプの縦置きZステージについてはE-016ページをご覧ください。  
X linear stage can utilize as a vertical stage by the use of an option bracket. However, such X linear stage should customize Z-specification(service without charge). Refer to page D-004 for further information. About the standard vertical X linear stage, refer to page E-016 for further information.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。

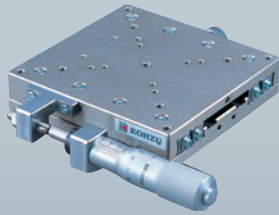
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

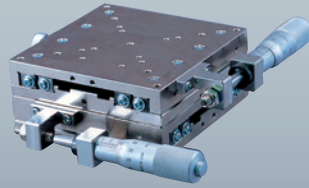
産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Nio)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Nio)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	-------------------------	-----------------------------	----------------	-------------------------	------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

# 手動X・XYステージ / テーブルサイズ 100×100

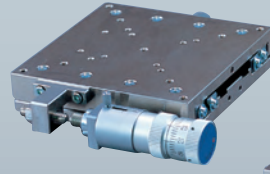
## Manual X, XY Linear Stages / Table Size 100×100



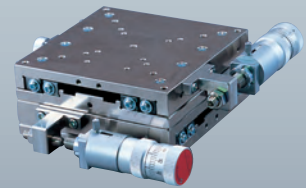
**XM10F-S1**



**YM10F-S1**

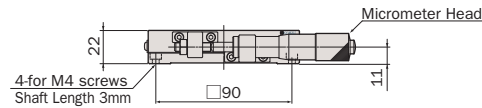
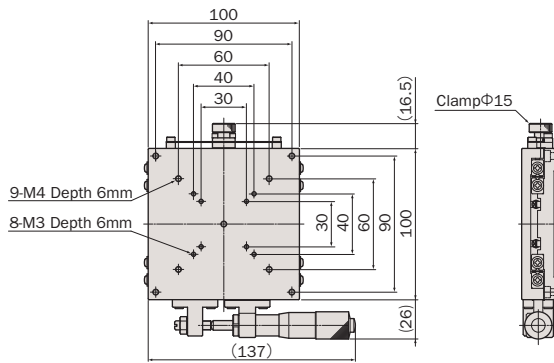


**XM10F-S3-CL**

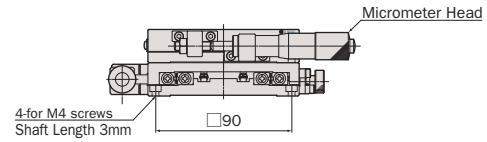
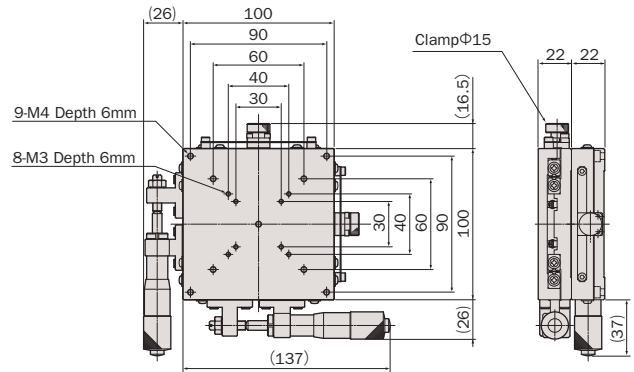


**YM10F-S3-CL**

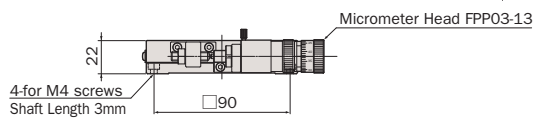
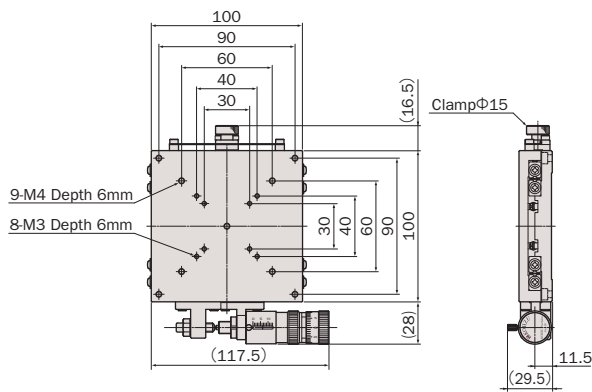
### ● XM10F-S1



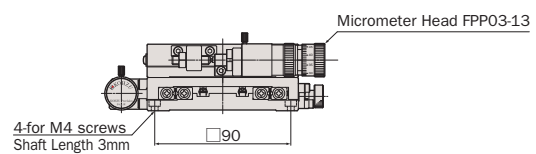
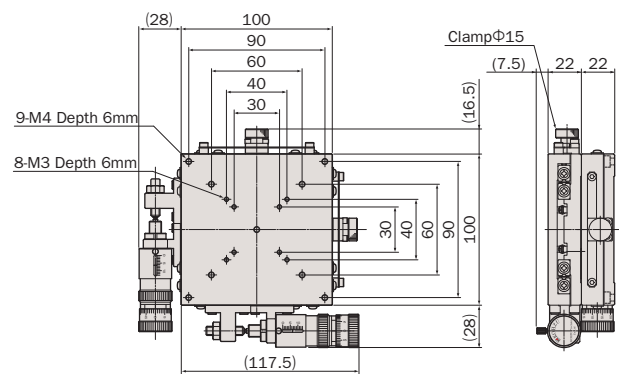
### ● YM10F-S1



### ● XM10F-S3-CL



### ● YM10F-S3-CL



# 鉄 / クロスローラガイド / マイクロメータサイド押し Steel Body / Cross-Roller Guide / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	XM10F-S1	YM10F-S1	XM10F-S3-CL	YM10F-S3-CL
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XM10F-S1-R	YM10F-S1-RRR	XM10F-S3-R-CL	YM10F-S3-RRR-CL
テーブル面 Table Size	100mm×100mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
移動範囲 Motion Range	±12.5mm		粗動 13mm, 微動 0.3mm Coarse 13mm, Fine 0.3mm	
真直度 Straightness	≤2μm/25mm		≤1.5μm/13mm	
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div		粗動 10μm/目盛, 微動 ≈ 0.5μm/目盛 Coarse 10μm/div, Fine ≈ 0.5μm/div	
モーメント荷重 Moment Load Stiffness ※2	0.04 arcsec/N·cm	0.08 arcsec/N·cm	0.04 arcsec/N·cm	0.08 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	196N (20kgf)	176.4N (18kgf)	196N (20kgf)	176.4N (18kgf)
材質 Material	鉄 Steel			
外観 Finish	ニッケルメッキ仕上げ Nickel Plating			
自重 Weight	1.6kg	3.2kg	1.6kg	3.2kg
直交度 Perpendicularity	—	≤20μm/25mm	—	≤20μm/13mm
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (25mm) Micrometer (25mm)		精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)	
価格 Price(JPY)	¥65,000	¥130,000	¥101,000	¥202,000
オーバーホール費 Overhaul Price ※3	¥15,000 ~	¥30,000 ~	¥15,000 ~	¥30,000 ~
クリーニング交換費 Clean Room Lubricant Change Price ※4	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000
真空グリス交換費 Vacuum Lubricant Change Price ※5	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはD-004ページを参照して下さい。  
Refer to page D-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※2 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

クリーニング仕様仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。S3-CL、S3-R-CL、S3-RRR-CLのグリス交換は、本体のみとなります。

※4 Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant exchange is not available for actuators on stages that include the S3 model.

真空グリス仕様仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。S3-CL、S3-R-CL、S3-RRR-CLのグリス交換は、本体のみとなります。

※5 Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant exchange is not available for actuators on stages that include the S3 model.

## 縦置きZ仕様 Vertical X linear stage customizing

縦置き用ブラケットを用いることで、XステージをZステージとして利用することが可能です。ただし、落下防止のためにステージをZ仕様にする必要があります (無償で対応致します)。Z仕様への改造についてはD-004ページの組勝手表も併せてご覧下さい。標準タイプの縦置きZステージについてはE-016ページをご覧ください。  
X linear stage can utilize as a vertical stage by the use of an option bracket. However, such X linear stage should customize Z-specification (service without charge). Refer to page D-004 for further information. About the standard vertical X linear stage, refer to page E-016 for further information.

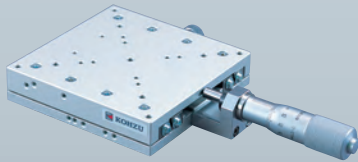
● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。

We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

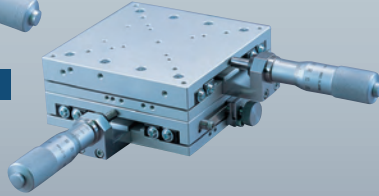
● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Thi)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Thi)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	--------------------------	-----------------------------	----------------	--------------------------	------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

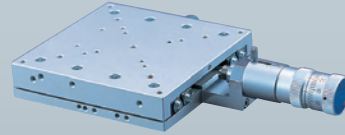
# 手動X・XYステージ / テーブルサイズ 100×100 Manual X, XY Linear Stages / Table Size 100×100



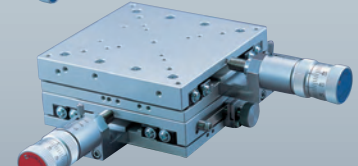
**XM10A-C1**



**YM10A-C1**

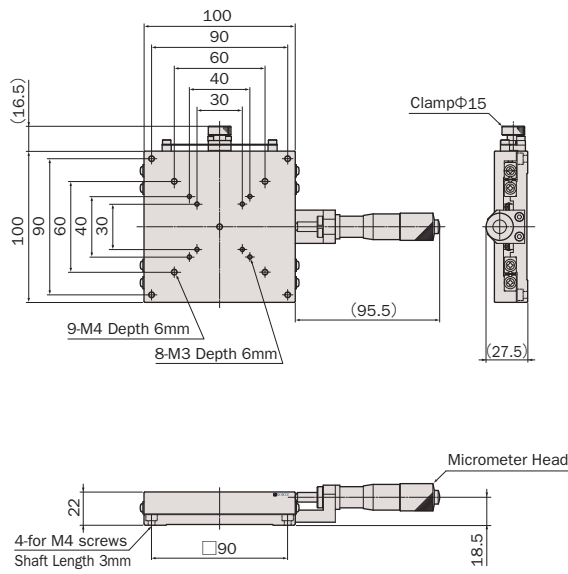


**XM10A-C3-CL**

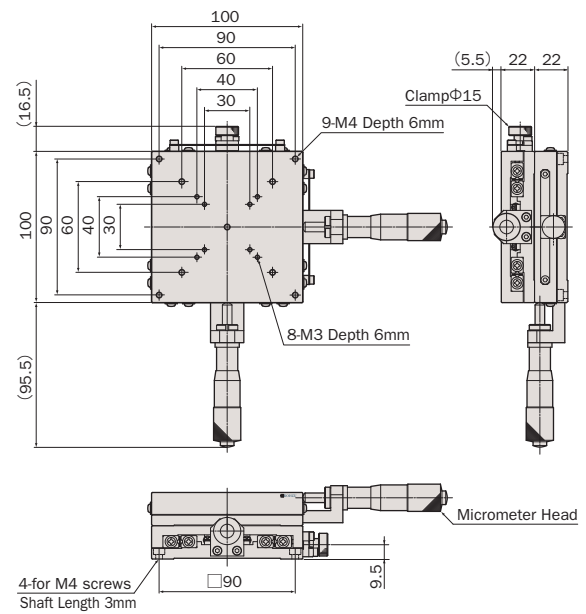


**YM10A-C3-CL**

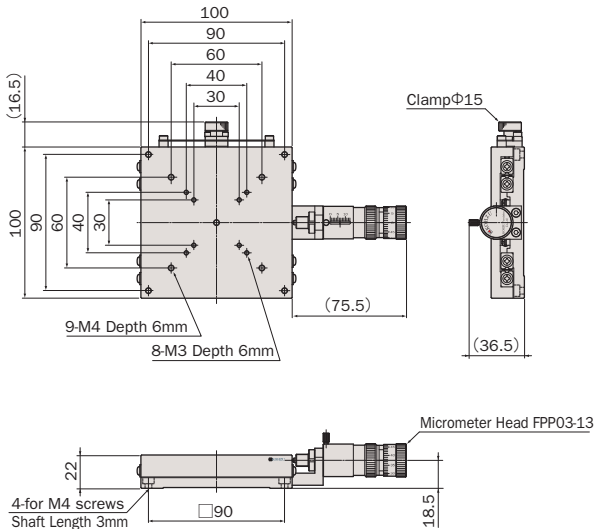
## ● XM10A-C1



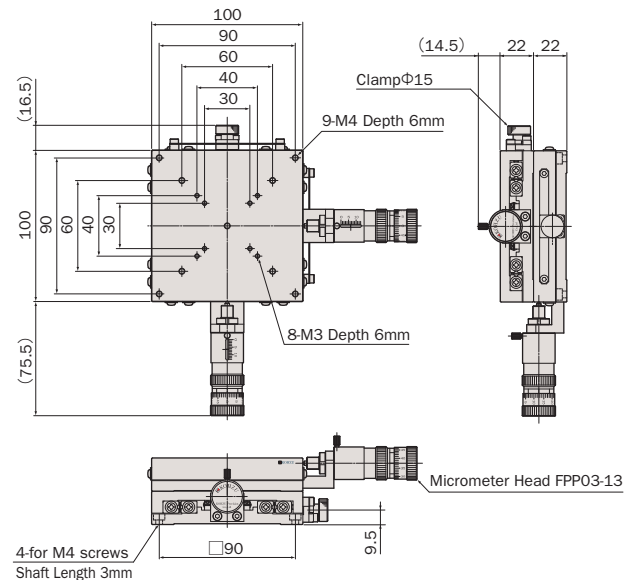
## ● YM10A-C1



## ● XM10A-C3-CL



## ● YM10A-C3-CL



# アルミ / クロスローラガイド / マイクロメータセンター押し Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Center-Mount Micrometer



型式 Model Number	XM10A-C1	YM10A-C1	XM10A-C3-CL	YM10A-C3-CL
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XM10A-C1-R	YM10A-C1-RRR	XM10A-C3-R-CL	YM10A-C3-RRR-CL
テーブル面 Table Size	100mm×100mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
移動範囲 Motion Range	±12.5mm		粗動 13mm, 微動 0.3mm Coarse 13mm, Fine 0.3mm	
真直度 Straightness	≤2μm/25mm		≤1.5μm/13mm	
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div		粗動 10μm/目盛, 微動 ≈ 0.5μm/目盛 Coarse 10μm/div, Fine ≈ 0.5μm/div	
モーメント荷重 ※2 Moment Load Stiffness	0.07 arcsec/N·cm	0.14 arcsec/N·cm	0.07 arcsec/N·cm	0.14 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	98N (10kgf)	88.2N (9kgf)	98N (10kgf)	88.2N (9kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy			
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing			
自重 Weight	0.85kg	1.7kg	0.85kg	1.7kg
直交度 Perpendicularity	—	≤20μm/25mm	—	≤20μm/13mm
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (25mm) Micrometer (25mm)		精密ポジショナー-FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)	
価格 Price(JPY)	¥55,000	¥110,000	¥91,000	¥182,000
オーバーホール費 ※3 Overhaul Price	¥15,000 ~	¥30,000 ~	¥15,000 ~	¥30,000 ~
クリーニンググリス交換費 ※4 Clean Room Lubricant Change Price	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000
真空グリス交換費 ※5 Vacuum Lubricant Change Price	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000

- ※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはD-004ページを参照して下さい。  
Refer to page D-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.
- ※2 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.
- ※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

- ※4 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3-CL、C3-R-CL、C3-RRR-CLのグリス交換は、本体のみとなります。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant exchange is not available for actuators on stages that include the C3 model.
- ※5 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3-CL、C3-R-CL、C3-RRR-CLのグリス交換は、本体のみとなります。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant exchange is not available for actuators on stages that include the C3 model.

## 縦置きZ仕様 Vertical X linear stage customizing

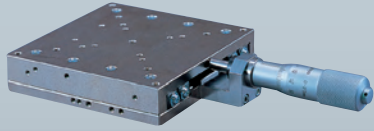
縦置き用ブラケットを用いることで、XステージをZステージとして利用することが可能です。ただし、落下防止のためにステージをZ仕様にする必要があります (無償で対応致します)。Z仕様への改造についてはD-004ページの組勝手表も併せてご覧下さい。標準タイプの縦置きZステージについてはE-016ページをご覧ください。  
X linear stage can utilize as a vertical stage by the use of an option bracket. However, such X linear stage should customize Z-specification(service without charge). Refer to page D-004 for further information. About the standard vertical X linear stage, refer to page E-016 for further information.

- お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.
- アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

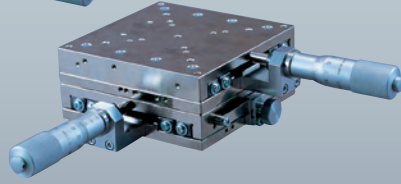
産業用 Industrial  
実験用 Experimental  
手動精密ステージ Manual Stage  
回転 Rotation  
スィベル(ニオ) Swivel(Nio)  
自動精密ステージ Motorized Stage  
回転 Rotation  
スィベル(ニオ) Swivel(Nio)  
XYθ  
真空ステージ Vacuum Stage  
制御装置 Control Electronics  
アクセサリ Accessories  
検査システム Inspection System

# 手動X・XYステージ / テーブルサイズ 100×100

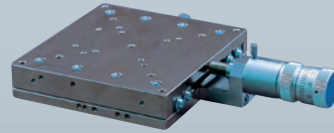
## Manual X, XY Linear Stages / Table Size 100×100



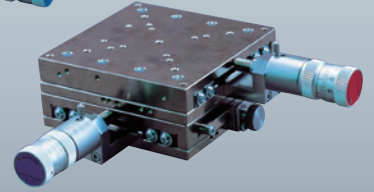
**XM10F-C1**



**YM10F-C1**

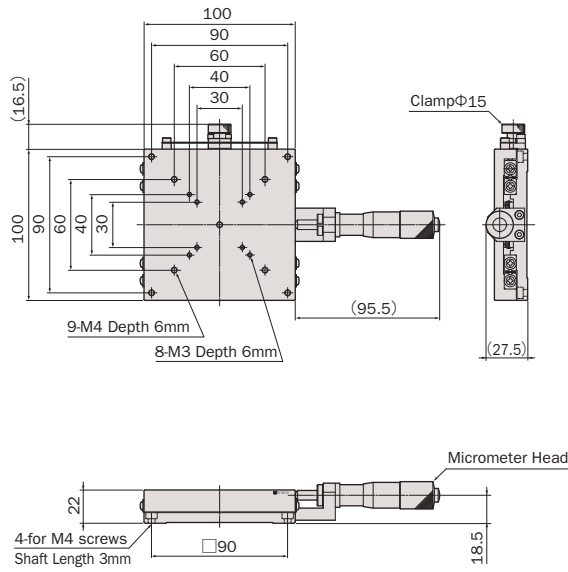


**XM10F-C3-CL**

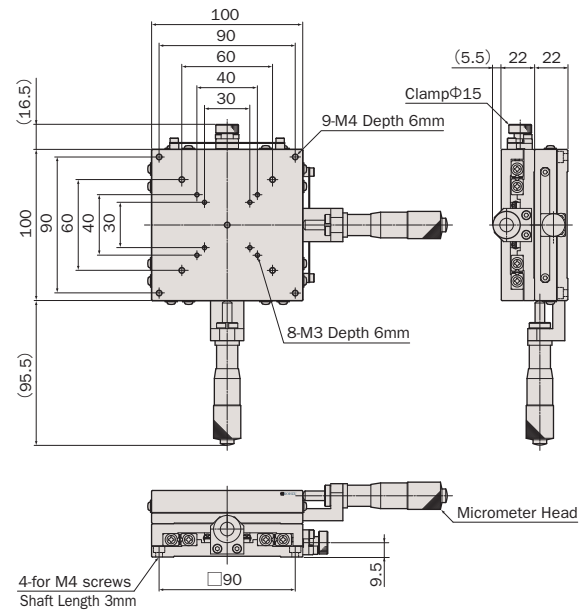


**YM10F-C3-CL**

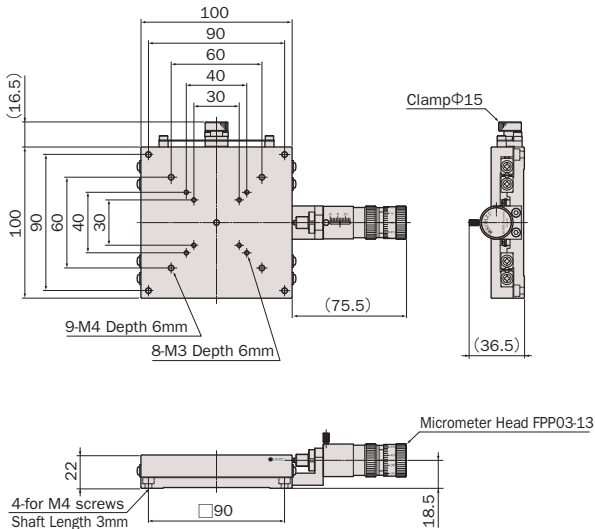
### ● XM10F-C1



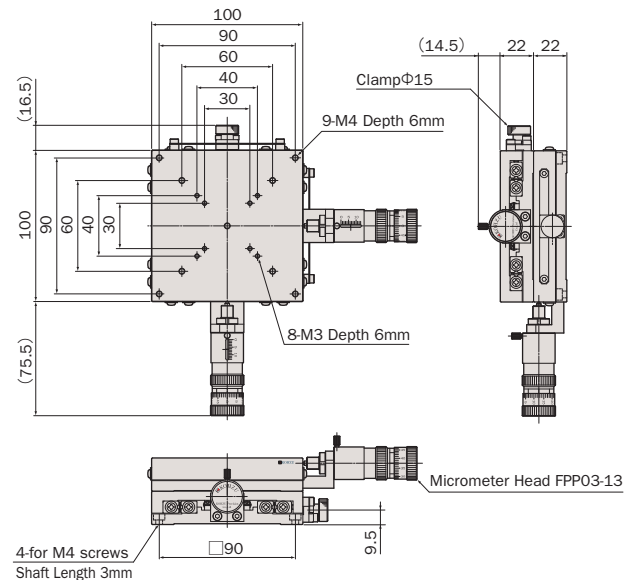
### ● YM10F-C1



### ● XM10F-C3-CL



### ● YM10F-C3-CL



# 鉄 / クロスローラガイド / マイクロメータセンター押し Steel Body / Cross-Roller Guide / Center-Mount Micrometer



型式 Model Number	XM10F-C1	YM10F-C1	XM10F-C3-CL	YM10F-C3-CL
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XM10F-C1-R	YM10F-C1-RRR	XM10F-C3-R-CL	YM10F-C3-RRR-CL
テーブル面 Table Size	100mm×100mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
移動範囲 Motion Range	±12.5mm		粗動 13mm, 微動 0.3mm Coarse 13mm, Fine 0.3mm	
真直度 Straightness	≤2μm/25mm		≤1.5μm/13mm	
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div		粗動 10μm/目盛, 微動 ≈ 0.5μm/目盛 Coarse 10μm/div, Fine ≈ 0.5μm/div	
モーメント荷重 Moment Load Stiffness ※2	0.04 arcsec/N·cm	0.08 arcsec/N·cm	0.04 arcsec/N·cm	0.08 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	196N (20kgf)	176.4N (18kgf)	196N (20kgf)	176.4N (18kgf)
材質 Material	鉄 Steel			
外観 Finish	ニッケルメッキ仕上げ Nickel Plating			
自重 Weight	1.6kg	3.2kg	1.6kg	3.2kg
直交度 Perpendicularity	—	≤20μm/25mm	—	≤20μm/13mm
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (25mm) Micrometer (25mm)		精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)	
価格 Price(JPY)	¥65,000	¥130,000	¥101,000	¥202,000
オーバーホール費 Overhaul Price ※3	¥15,000 ~	¥30,000 ~	¥15,000 ~	¥30,000 ~
クリーニング交換費 Clean Room Lubricant Change Price ※4	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000
真空グリス交換費 Vacuum Lubricant Change Price ※5	¥12,000	¥24,000	¥12,000	¥24,000

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはD-004ページを参照して下さい。  
Refer to page D-004 for information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※2 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3-CL、C3-R-CL、C3-RRR-CLのグリス交換は、本体のみとなります。

※4 Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant exchange is not available for actuators on stages that include the C3 model.

真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3-CL、C3-R-CL、C3-RRR-CLのグリス交換は、本体のみとなります。

※5 Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant exchange is not available for actuators on stages that include the C3 model.

## 縦置きZ仕様 Vertical X linear stage customizing

縦置き用ブラケットを用いることで、XステージをZステージとして利用することが可能です。ただし、落下防止のためにステージをZ仕様にする必要があります (無償で対応致します)。Z仕様への改造についてはD-004ページの組勝手表も併せてご覧下さい。標準タイプの縦置きZステージについてはE-016ページをご覧ください。  
X linear stage can utilize as a vertical stage by the use of an option bracket. However, such X linear stage should customize Z-specification (service without charge). Refer to page D-004 for further information. About the standard vertical X linear stage, refer to page E-016 for further information.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。

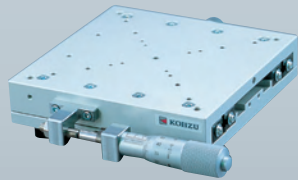
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

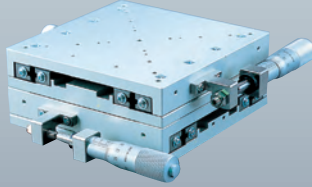
産業用 Industrial  
実験用 Experimental  
手動精密ステージ Manual Stage  
自動精密ステージ Motorized Stage  
回転 Rotation  
スィベル(Swivel)  
XYθ  
真空ステージ Vacuum Stage  
制御装置 Control Electronics  
アクセサリ Accessories  
検査システム Inspection System

# 手動X・XYステージ / テーブルサイズ 130×130

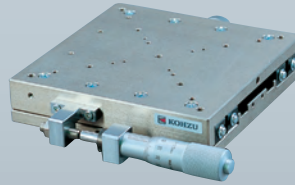
## Manual X,XY Linear Stages / Table Size 130×130



**XM13A-S1**



**YM13A-S1**

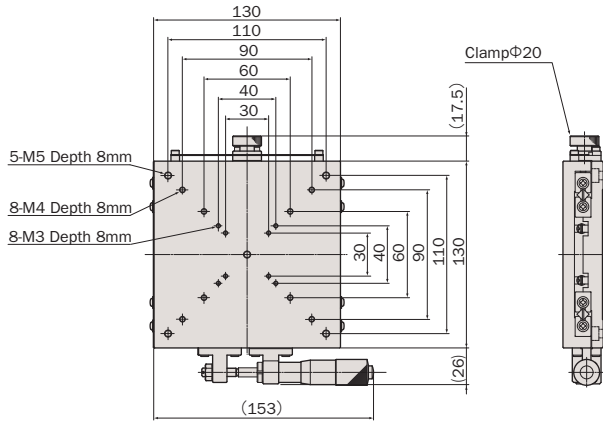


**XM13F-S1**

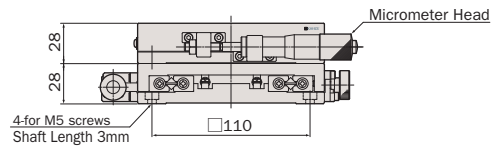
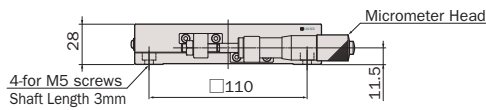
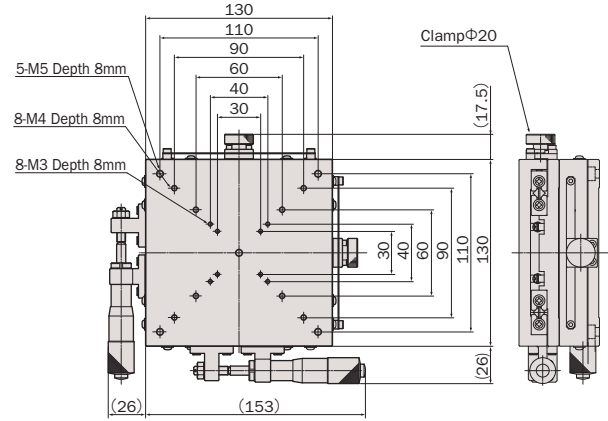


**YM13F-S1**

### ● XM13A-S1/XM13F-S1



### ● YM13A-S1/YM13F-S1



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

X・XY

回転  
Rotation

スイベル(110)  
Swivel(110)

X・XY

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(110)  
Swivel(110)

XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ, 鉄 / クロスローラガイド / マイクロメータサイド押し Aluminum, Steel Body / Cross-Roller Guide / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	XM13A-S1	YM13A-S1	XM13F-S1	YM13F-S1
勝手違い型式 ※1 Mirror Model Number	XM13A-S1-R	YM13A-S1-RRR	XM13F-S1-R	YM13F-S1-RRR
テーブル面 Table Size	130mm×130mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
移動範囲 Motion Range	±12.5mm			
真直度 Straightness	≤2μm/25mm			
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div			
モーメント荷重 ※2 Moment Load Stiffness	0.05 arcsec/N·cm	0.1 arcsec/N·cm	0.03 arcsec/N·cm	0.06 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	147N (15kgf)	127.4N (13kgf)	294N (30kgf)	254.8N (26kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy		鉄 Steel	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing		ニッケルメッキ仕上げ Nickel Plating	
自重 Weight	1.7kg	3.4kg	3.2kg	6.4kg
直交度 Perpendicularity	—	≤20μm/25mm	—	≤20μm/25mm
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (25mm) Micrometer (25mm)			
価格 Price(JPY)	¥70,000	¥140,000	¥85,000	¥170,000
オーバーホール費 ※3 Overhaul Price	¥21,000 ~	¥42,000 ~	¥21,000 ~	¥42,000 ~
クリーニング交換費 ※4 Clean Room Lubricant Change Price	¥18,000	¥36,000	¥18,000	¥36,000
真空グリス交換費 ※5 Vacuum Lubricant Change Price	¥18,000	¥36,000	¥18,000	¥36,000

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはD-004ページを参照して下さい。  
Refer to page D-004 for information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※2 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

※4 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

※5 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

## 縦置きZ仕様 Vertical X linear stage customizing

縦置き用ブラケットを用いることで、XステージをZステージとして利用することが可能です。ただし、落下防止のためにステージをZ仕様にする必要があります (無償で対応致します)。Z仕様への改造についてはD-004ページの組勝手表も併せてご覧下さい。標準タイプの縦置きZステージについてはE-016ページをご覧ください。  
X linear stage can utilize as a vertical stage by the use of an option bracket. However, such X linear stage should customize Z-specification (service without charge). Refer to page D-004 for further information. About the standard vertical X linear stage, refer to page E-016 for further information.

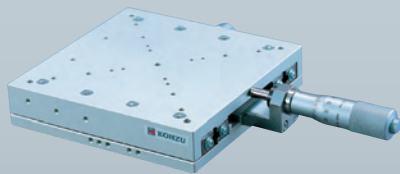
● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。

We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

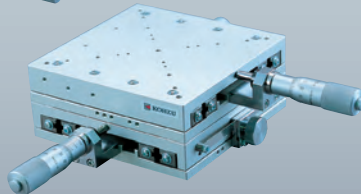
● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

# 手動X・XYステージ / テーブルサイズ 130×130

## Manual X,XY Linear Stages / Table Size 130×130



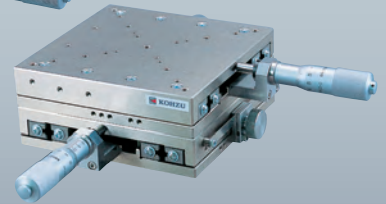
**XM13A-C1**



**YM13A-C1**

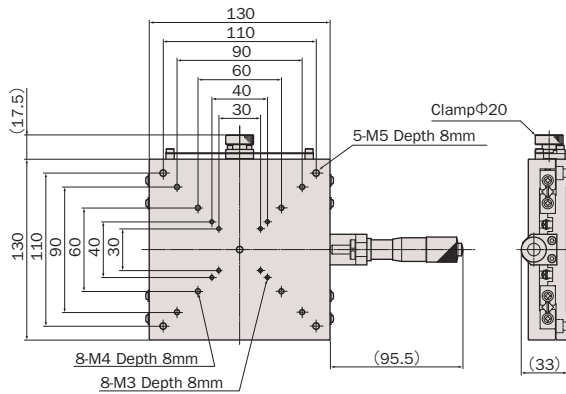


**XM13F-C1**

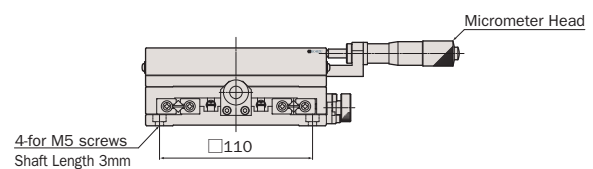
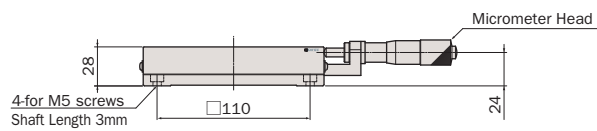
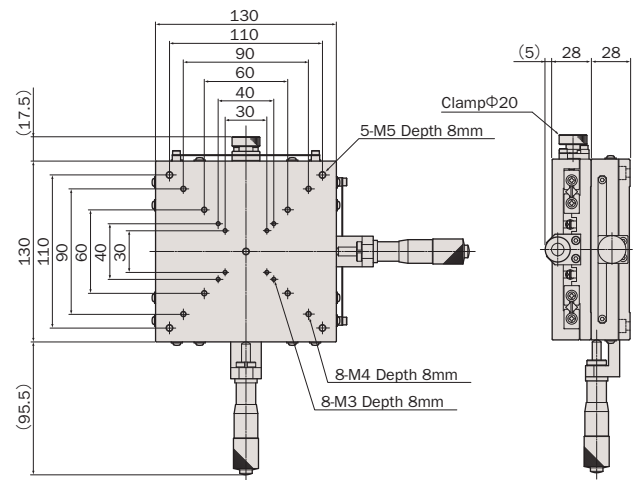


**YM13F-C1**

### ● XM13A-C1/XM13F-C1



### ● YM13A-C1/YM13F-C1



産業用 / Industrial  
実験用 / Experimental  
手動精密ステージ / Manual Stage  
X・XY  
Z  
回転 / Rotation  
ステージ(110) / Swivel(110)  
X・XY  
Z  
回転 / Rotation  
ステージ(110) / Swivel(110)  
XYθ  
真空ステージ / Vacuum Stage  
制御装置 / Control Electronics  
アクセサリ / Accessories  
検査システム / Inspection System

# アルミ, 鉄 / クロスローラガイド / マイクロメータセンター押し

## Aluminum, Steel Body / Cross-Roller Guide / Center-Mount Micrometer



型式 Model Number	XM13A-C1	YM13A-C1	XM13F-C1	YM13F-C1
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XM13A-C1-R	YM13A-C1-RRR	XM13F-C1-R	YM13F-C1-RRR
テーブル面 Table Size	130mm×130mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
移動範囲 Motion Range	±12.5mm			
真直度 Straightness	≤2μm/25mm			
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div			
モーメント荷重 Moment Load Stiffness ※2	0.05 arcsec/N·cm	0.1 arcsec/N·cm	0.03 arcsec/N·cm	0.06 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	147N (15kgf)	127.4N (13kgf)	294N (30kgf)	254.8N (26kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy		鉄 Steel	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing		ニッケルメッキ仕上げ Nickel Plating	
自重 Weight	1.7kg	3.4kg	3.2kg	6.4kg
直交度 Perpendicularity	—	≤20μm/25mm	—	≤20μm/25mm
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (25mm) Micrometer (25mm)			
価格 Price(JPY)	¥70,000	¥140,000	¥85,000	¥170,000
オーバーホール費 Overhaul Price ※3	¥21,000 ~	¥42,000 ~	¥21,000 ~	¥42,000 ~
クリーニング交換費 Clean Room Lubricant Change Price ※4	¥18,000	¥36,000	¥18,000	¥36,000
真空グリス交換費 Vacuum Lubricant Change Price ※5	¥18,000	¥36,000	¥18,000	¥36,000

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはD-004ページを参照して下さい。  
Refer to page D-004 for information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※2 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい(マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

※4 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

※5 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

### 縦置きZ仕様 Vertical X linear stage customizing

縦置き用ブラケットを用いることで、XステージをZステージとして利用することが可能です。ただし、落下防止のためにステージをZ仕様にする必要があります(無償で対応致します)。Z仕様への改造についてはD-004ページの組勝手表も併せてご覧下さい。標準タイプの縦置きZステージについてはE-016ページをご覧ください。  
X linear stage can utilize as a vertical stage by the use of an option bracket. However, such X linear stage should customize Z-specification(service without charge). Refer to page D-004 for further information. About the standard vertical X linear stage, refer to page E-016 for further information.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。

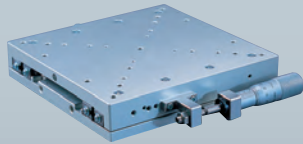
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

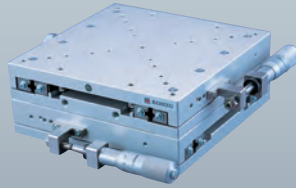
産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スライベル(ニオ) Sveil(TiH)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スライベル(ニオ) Sveil(TiH)	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X・XY			X・XY						
		Z			Z						

# 手動X・XYステージ / テーブルサイズ 160×160

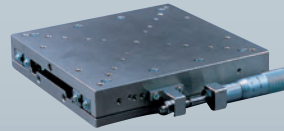
## Manual X,XY Linear Stages / Table Size 160×160



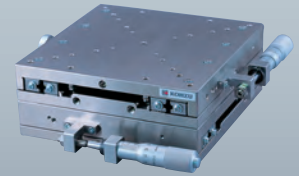
**XM16A-S1**



**YM16A-S1**

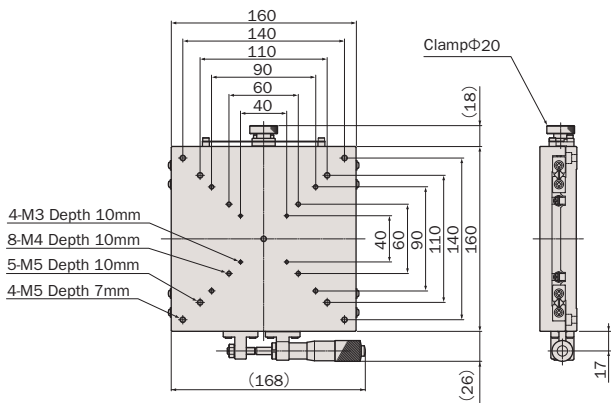


**XM16F-S1**

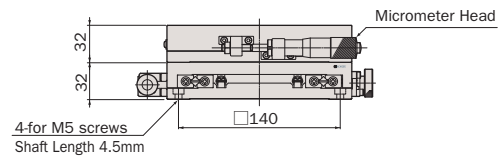
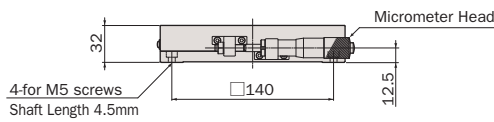
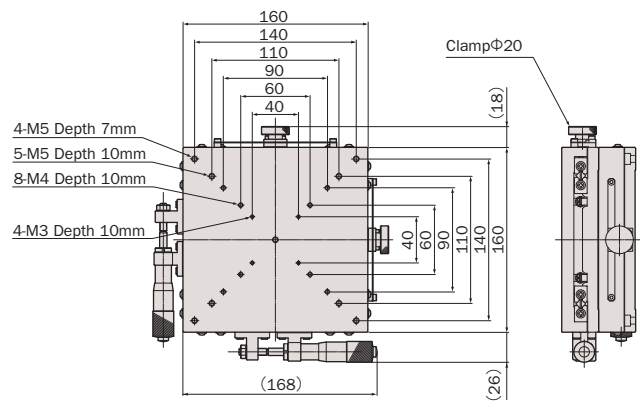


**YM16F-S1**

### ● XM16A-S1/XM16F-S1



### ● YM16A-S1/YM16F-S1



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

X・XY

回転  
Rotation

スワivel (Tilt)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

X・XY

回転  
Rotation

スワivel (Tilt)

XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ,鉄 / クロスローラガイド / マイクロメータサイド押し Aluminum, Steel Body / Cross-Roller Guide / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	XM16A-S1	YM16A-S1	XM16F-S1	YM16F-S1
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XM16A-S1-R	YM16A-S1-RRR	XM16F-S1-R	YM16F-S1-RRR
テーブル面 Table Size	160mm×160mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
移動範囲 Motion Range	±12.5mm			
真直度 Straightness	≤2μm/25mm			
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div			
モーメント荷重 Moment Load Stiffness ※2	0.03 arcsec/N·cm	0.06 arcsec/N·cm	0.02 arcsec/N·cm	0.04 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	196N (20kgf)	166.6N (17kgf)	392N (40kgf)	333.2N (34kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy		鉄 Steel	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing		ニッケルメッキ仕上げ Nickel Plating	
自重 Weight	2.7kg	5.4kg		10.8kg
直交度 Perpendicularity	—	≤20μm/25mm	—	≤20μm/25mm
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (25mm) Micrometer (25mm)			
価格 Price(JPY)	¥75,000	¥150,000	¥120,000	¥240,000
オーバーホール費 Overhaul Price ※3	¥21,000 ~	¥42,000 ~	¥21,000 ~	¥42,000 ~
クリーニング交換費 Clean Room Lubricant Change Price ※4	¥18,000	¥36,000	¥18,000	¥36,000
真空グリス交換費 Vacuum Lubricant Change Price ※5	¥18,000	¥36,000	¥18,000	¥36,000

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはD-004ページを参照して下さい。  
Refer to page D-004 for information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※2 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい(マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

※4 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

※5 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

## 縦置きZ仕様 Vertical X linear stage customizing

縦置き用ブラケットを用いることで、XステージをZステージとして利用することが可能です。ただし、落下防止のためにステージをZ仕様にする必要があります(無償で対応致します)。Z仕様への改造についてはD-004ページの組勝手表も併せてご覧下さい。標準タイプの縦置きZステージについてはE-016ページをご覧ください。  
X linear stage can utilize as a vertical stage by the use of an option bracket. However, such X linear stage should customize Z-specification(service without charge). Refer to page D-004 for further information. About the standard vertical X linear stage, refer to page E-016 for further information.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。

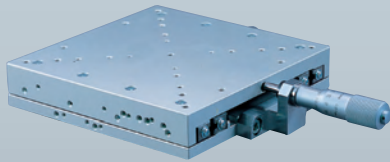
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

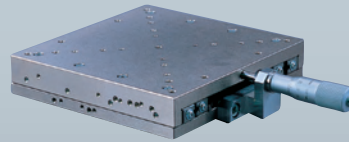
産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Thi)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Thi)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	--------------------------	-----------------------------	----------------	--------------------------	------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

# 手動X・XYステージ / テーブルサイズ 160×160

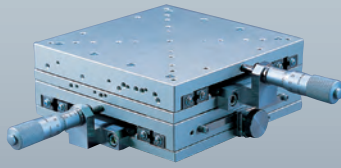
## Manual X,XY Linear Stages / Table Size 160×160



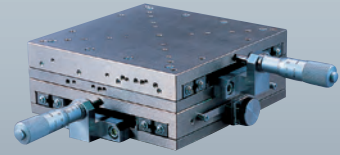
**XM16A-C1**



**XM16F-C1**

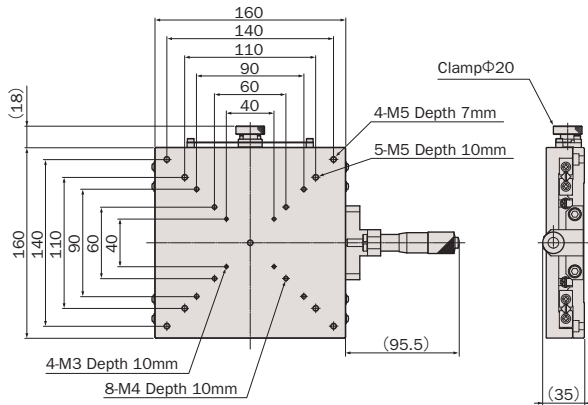


**YM16A-C1**

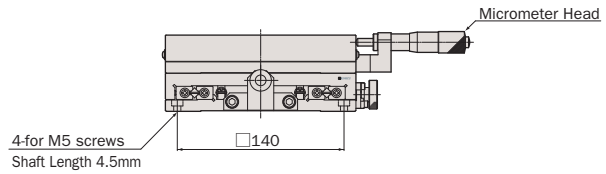
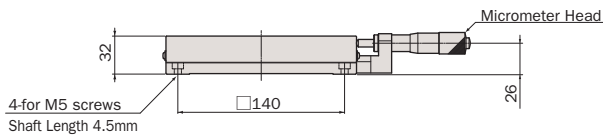
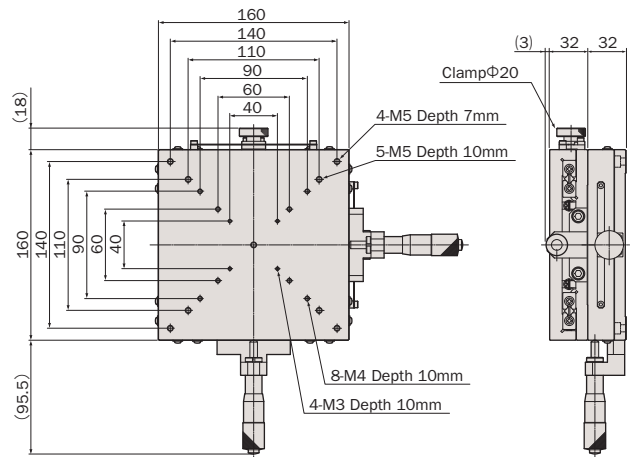


**YM16F-C1**

### ● XM16A-C1/XM16F-C1



### ● YM16A-C1/YM16F-C1



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

X・XY

Z

回転  
Rotation

スワivel (Tilt)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

X・XY

Z

回転  
Rotation

スワivel (Tilt)

XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ, 鉄 / クロスローラガイド / マイクロメータセンター押し

## Aluminum, Steel Body / Cross-Roller Guide / Center-Mount Micrometer



型式 Model Number	XM16A-C1	YM16A-C1	XM16F-C1	YM16F-C1
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XM16A-C1-R	YM16A-C1-RRR	XM16F-C1-R	YM16F-C1-RRR
テーブル面 Table Size	160mm×160mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
移動範囲 Motion Range	±12.5mm			
真直度 Straightness	≤2μm/25mm			
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div			
モーメント荷重 Moment Load Stiffness ※2	0.03 arcsec/N·cm	0.06 arcsec/N·cm	0.02 arcsec/N·cm	0.04 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	196N (20kgf)	166.6N (17kgf)	392N (40kgf)	333.2N (34kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy		鉄 Steel	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing		ニッケルメッキ仕上げ Nickel Plating	
自重 Weight	2.9kg	5.8kg		11.6kg
直交度 Perpendicularity	—	≤20μm/25mm	—	≤20μm/25mm
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (25mm) Micrometer (25mm)			
価格 Price(JPY)	¥75,000	¥150,000	¥120,000	¥240,000
オーバーホール費 Overhaul Price ※3	¥21,000 ~	¥42,000 ~	¥21,000 ~	¥42,000 ~
クリーニング交換費 Clean Room Lubricant Change Price ※4	¥18,000	¥36,000	¥18,000	¥36,000
真空グリス交換費 Vacuum Lubricant Change Price ※5	¥18,000	¥36,000	¥18,000	¥36,000

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはD-004ページを参照して下さい。  
Refer to page D-004 for information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※2 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい(マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

※4 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

※5 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

### 縦置きZ仕様 Vertical X linear stage customizing

縦置き用ブラケットを用いることで、XステージをZステージとして利用することが可能です。ただし、落下防止のためにステージをZ仕様にする必要があります(無償で対応致します)。Z仕様への改造についてはD-004ページの組勝手表も併せてご覧下さい。標準タイプの縦置きZステージについてはE-016ページをご覧ください。  
X linear stage can utilize as a vertical stage by the use of an option bracket. However, such X linear stage should customize Z-specification(service without charge). Refer to page D-004 for further information. About the standard vertical X linear stage, refer to page E-016 for further information.

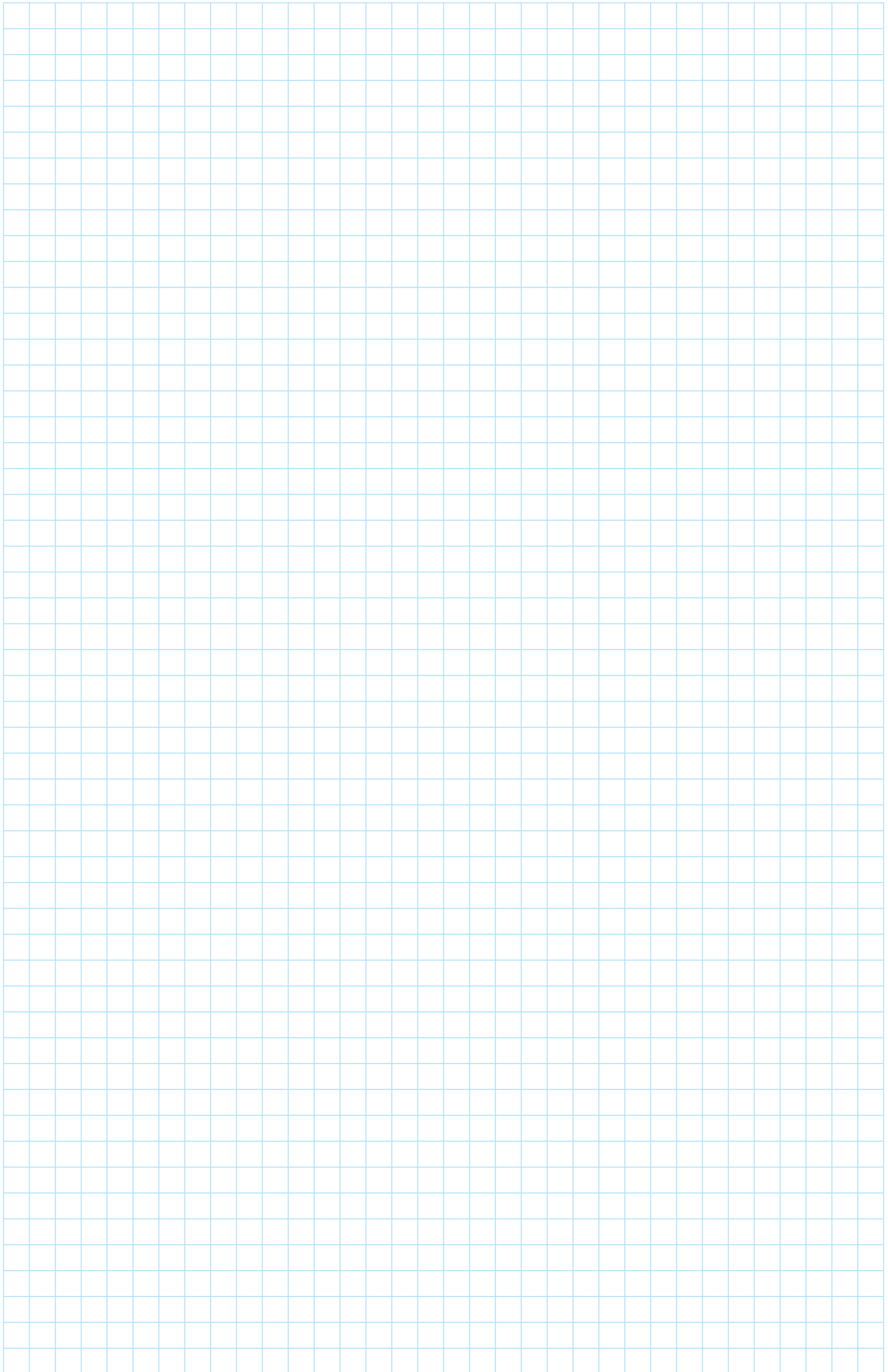
● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。

We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	------------------------	-----------------------------	----------------	------------------------	------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

# Memo

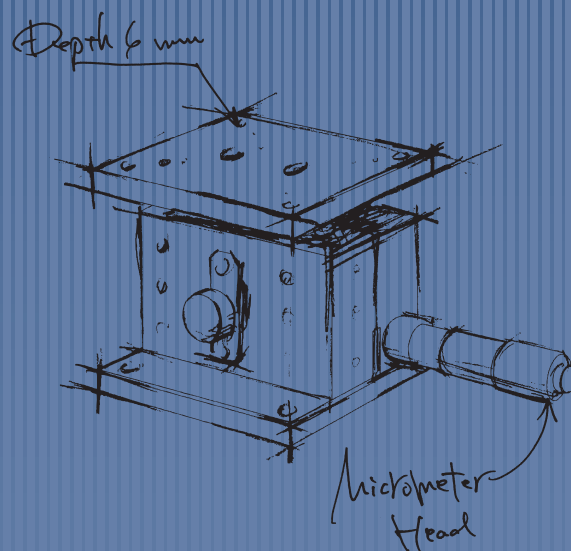


# 手動 Z ステージ

## Manual Vertical Linear Stage

### ZM シリーズ

#### ZM Series



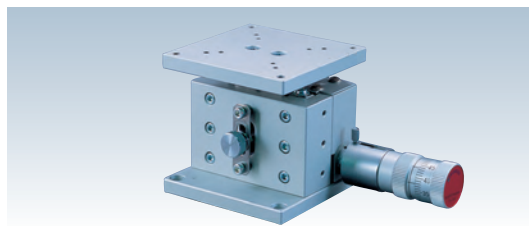
移動範囲 Motion Range テーブルサイズ Table Size 型式 Model Number

移動範囲 Motion Range	テーブルサイズ Table Size	型式 Model Number	20	25	30	40	50	60	70	100	120
±1.5mm	50×50	ZM05A-C1C									
	70×70	ZM07A-C3C									
	100×100	ZM10A-C3C									
±2.5mm	40×40	ZM04A-C1									
	70×70	ZM07A-C6C01									
±3mm	100×100	ZM10A-C6C									
	70×70	ZM07A-S3K									
±3.25mm	30×30	GZM03S-X1									
		ZM05A-C1K									
	50×50	ZM05A-S1K, ZM05A-S3K									
		ZM05A-X1									
±3.75mm	50×50	ZM05A-C1S									
	70×70	ZM07A-S1K									
±6.5mm	40×40	GZM04S-X1									
	50×50	GZM05S-X1									
		GZM07S-X1									
±10mm	70×70	ZM07A-X1									
		ZM07A-V1F									
±12.5mm	100×100	ZM10A-X1									

水平耐荷重 (N) Horizontal Load Capacity (N)

# 手動Zステージガイドンス Understanding Manual Vertical Linear Stage

## 仕様表の見方 Understanding Specifications



ZM07A-S3K

仕様表 Specifications		説明 Description
型式 Model Number	ZM07A-S3K	① 型式の名称です。 Kohzu's significant alpha-numeric model numbers offer quick product insight.
勝手違い型式 Mirror Model Number	ZM07A-S3K-R	② 型式①に対する逆勝手仕様の型式です。 Mirror symmetry of standard stage
テーブル面 Table Size	70mm x 70mm	③ ステージテーブル面の大きさ。 Table size refers to the stage's valid mounting table size.
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide	④ ステージの案内方式を示します。 Type of guide mechanism used on this stage.
移動範囲 Motion Range	±3mm	⑤ 中心点を基準としてプラス、マイナスで表示します。 Stage travel range in the positive and negative directions from it's centered or neutral position.
垂直度 Verticality	≤4μm/6mm	⑥ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-004ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-004.
最小読み取り Minimum Readout	粗動 5μm/目盛, 微動 0.25μm/目盛 Coarse 5μm/Scale, Fine 0.25μm/Scale	⑦ マイクロメータヘッド等で読み取ることのできる最小値です。 Minimum readout is the smallest measurable actuator motion increment.
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	29.4N (3kgf)	⑧ ステージ中央での搭載可能重量です。 Maximum load capacity is for a horizontally orientated stage with load centered on top-plate.
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	⑨ 主に使用されている材料を示します。 Material specification is for stage's main body components only.
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	⑩ 外観の色や表面処理を示します。 Surface finish type and color.
自重 Weight	0.9kg	⑪ 製品の重量です。 Stage weight includes all components depicted in product photograph.
駆動方式 Actuator	精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)	⑫ 使用されているアクチュエータの型式や移動量を示します。 Actuator model number and travel range.
価格 Price(JPY)	¥116,000	⑬ 標準製品の価格を示します。 Catalog price in Japanese currency.
オーバーホール費 ※ Overhaul Price	¥24,000 ~	⑭ オーバーホールの費用を示します。 ←15ページ Overhaul price in Japanese currency. ←16 page
クリーニングス交換費 Clean Room Lubricant Change Price	¥18,000	⑮ クリーニングスへの交換費用を示します。 ←C-003ページ Clean Room Lubricant change Price in Japanese currency. See page C-003
真空グリス交換費 Vacuum Lubricant Change Price	¥18,000	⑯ 真空グリスへの交換費用を示します。 ←C-003ページ Vacuum Lubricant change Price in Japanese currency. See page C-003

産業用 Industrial  
実験用 Experimental  
手動精密ステージ Manual Stage  
回転 Rotation  
スイベル(傾) Swivel(Tilt)  
自動精密ステージ Motorized Stage  
回転 Rotation  
スイベル(傾) Swivel(Tilt)  
XYθ  
真空ステージ Vacuum Stage  
制御装置 Control Electronics  
アクセサリ Accessories  
検査システム Inspection System

## 案内方式

### Guide Mechanism Type

#### ●クロスローラガイド Cross-Roller Guides

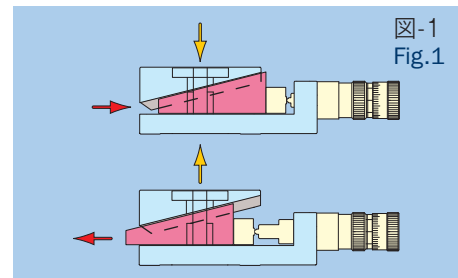
クロスローラガイドとは、90°のV溝を持つローラレースと円筒コロからなる案内方式です。ローラレースの摺動面は、焼入れ研磨仕上げにより平面度の精度が高く硬質に仕上げられています。円筒コロはこの2本のローラレースに挟まれた空間に互い違いに配置されています。ステージが駆動する際には、ローラレース上を複数の円筒コロが転がるため、停止時から起動時への摩擦の変化(静止摩擦と動摩擦の差)が小さく、作動すべりが起こりにくくなっています。また、クロスローラガイドは、線接触で荷重を支えるため、ボールガイド機構よりも剛性が高くなっています。このクロスローラガイドは、独自に設計された剛性が強く精度の高いものを使用し、ローラレースと円筒コロ間の予圧を精密に管理して高剛性を維持しています。

The cross-roller guide is a limited stroke linear and bending guide that consists of a roller race and rollers. The roller race has 90 degree V-shape surface and it is harden and precisely polished. It is not only had a polished precise surface but also precisely correct 90 degree. The cylindrical shaped rollers are inserted between two roller races and they are aligned alternately. When the stage is moved, these rollers are rolling smoothly at the same time with the same tension because the gap between roller race is correctly arranged and maintained for the same distance. There is no slipping, no stopping due to the effective contact. As one of the feature, it has highly rigid more than ball guide because it has a longer contact line.

#### ●クサビ型クロスローラガイド Wedge Type Cross-Roller Guides

クサビ型クロスローラガイドとは、一組のクロスローラガイドは水平面に、もう一組は正接が1/4になるように(約14°)傾けて配置してあります(図-1参照)。片側からクサビを押し込むと、中心軸上に固定されたテーブルが上下動します。傾いたクロスローラガイドが水平方向成分の力を支えるため、テーブル上面のモーメント荷重剛性が強化されています。

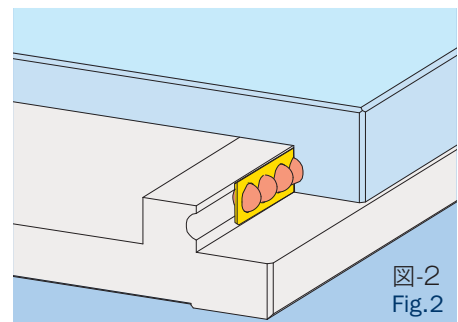
One set of wedge type cross-roller guides are mounted on the horizontal plane and the other set of guides are tilted so that tangent is 1/4 (approximately 14°) (see Fig. 1). If the wedge is pushed in from one side, the table fixed to the central axis moves vertically. Since the tilted cross roller guide supports the horizontal component of force, the moment load rigidity on the table top face is reinforced.



#### ●ゴシックアーク Gothic Arc

ゴシックアークとは、擬円筒の摺動面とボールからなる案内方式です(図-2参照)。擬円筒の摺動面は、テーブルとベースに直接加工され、焼入れ研磨仕上げとなっています。ボールは、摺動面の作る擬円筒の溝に挟まれて配置されています。擬円筒面とボールは、互いに4点で接触するため、作動すべりが起こりにくい構造になっています。また、予圧管理はボールの大きさで行なわれ、部品点数を少なくしています。

Gothic arc is guide mechanism that is consist from the pseudo-cylindrical sliding surface and the ball (see fig-2). This sliding surface is processed into both of table and base of the stage, and finish in quench and grind. The ball is set between groove of sliding surface. The sliding surface touch the ball in each 4 point, then this point contact mechanism not likely to bring up differential slip. And the size of ball is used for pressurizing control, it bring decreasing of parts number.

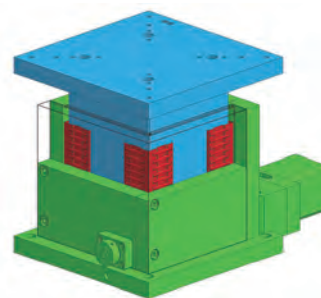


# 手動Zステージガイドス Understanding Manual Vertical Linear Stage

## ●四面フラットローラーガイド Tetrahedral Flat Roller

四面フラットローラとは、移動柱の四方向に円筒コロを配置し、その外側を四枚のガイド板で構成する案内方式です。移動柱、ガイド板は焼き入れ研磨仕上げにより平面、直角の精度が高く、硬質に仕上げられています。クロスローラーガイドと比べ円筒コロの長さ、数が多く接触面積が多い為、剛性が高く、姿勢安定性に優れた構造です。

Tetrahedral Flat Roller is guide mechanism, put the ground bearing on to four-way of transfer post, and set the four guide plate on the outside of bearing. The transfer post and guide plate are finished highly flatness, squareness and toughened by quench ground method. Compare with cross roller guide, longer than length and more quantity of the ground bearing, then bearing area is large. It is superior in terms of stiffness and angular stability as bearing contact area is large that's why longer and more quantity of the ground bearing than cross-roller guide.

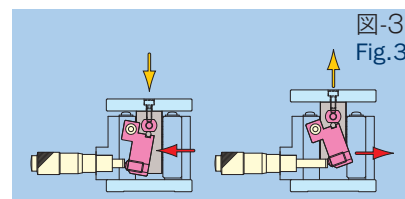


## 送り方式 Lead Mechanism

### ●マイクロレバー方式 Micrometer and Lever

マイクロメータヘッドなどの横方向の力を、レバーによって上下方向の力に変換し、ステージを上下動させる方式です(図-3参照)。基本的な構造は全て同じで、マイクロメータヘッド式と精密ポジショナー式の2種類があります。

This system converts the horizontal force of the micrometer head to a vertical force and moves the stage vertically by means of a lever (see Fig.3). The basic structure is the same for all types and two actuators, the micrometer head and fine pitch positioner are available.



### ●クサビ方式 Wedge type Cross-Roller Guides

マイクロメータヘッドなどの横方向の力を、クサビによって上下方向の力に変換し、ステージを上下動させる方式です(前ページ図-1参照)。基本的な構造は全て同じで、ハンドルの回転を研削ネジに直結させて駆動させる方式と精密ポジショナー式でクサビを押し方式の2種類があります。

This system converts the horizontal force of the micrometer head to a vertical force by means of a 1/4-wedge and moves the stage vertically (see Fig. 1 on the previous page). The basic structure is the same for all types and two actuators, direct connection of the handle-wheel rotation to the driving ground screw and a fine pitch positioner for pushing the wedge, are available.

## 移動量

### Accurate Travel Distance

- ※ 以下のタイプのZステージは、マイクロメータの読み取りと実際の移動量が異なります。  
The following type stage, the micrometer measurement display matches the actuator movement distance. With other stages, the display may not accurately match the actual movement distance.

#### ●レバー駆動タイプ Micrometer and Lever

マイクロメータヘッドで押した力をレバーによって上下方向の力に変換しています(図3参照)。厳密な移動距離は、レバーの支点から力点と作用点までの距離とマイクロメータヘッドの先端形状の関数で表されます。マイクロメータヘッドの移動量の約1/2が上下の移動量となります。

The force that is generated by pushing with the micrometer head is converted to a vertical force by means of a lever (see Fig.3). The precise movement distance is indicated by a function of distances from the fulcrum of the lever to the power point and to the action point, and by the shape of the micrometer head tip. The vertical movement distance is approximately 1/2 of the micrometer head movement distance.

#### ●クサビ駆動タイプ Wedge Type Cross-Roller Guides

ハンドルに直結した研削ネジもしくは精密ポジショナーでクサビを差込むことで上部ステージが上下動します(前ページ図-1参照)。クサビは縦横の比が1:4のため、クサビの押し込み量の1/4が上下動の移動量です。ハンドルタイプの場合、1回転あたり0.125mm、1目盛あたり10μm移動します。精密ポジショナータイプ場合、粗動で1目盛あたり2.5μm、微動1目盛あたりで0.125μm移動します。

The upper stage moves vertically by either of two means: the ground screw that is directly connected to the handle or by inserting a wedge to the fine pitch positioner (see Fig. 1 on the previous page). Since the vertical-to-horizontal ratio of the wedge is 1:4, the vertical movement distance is 1/4 of the wedge push-in depth. For the handle-wheel type, one rotation corresponds to 0.125 mm and one division of the scale corresponds to 10 μm of movement. For the fine pitch positioner type, coarse adjustment can be made in 2.5 μm increments and fine adjustment in 0.125 μm increments.

## 縦置き型Zステージ

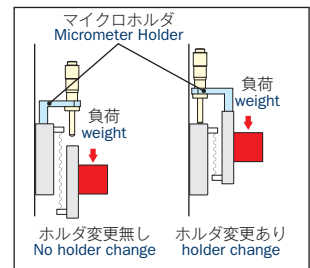
### Bracket Type Vertical Linear Stage

縦置き型Zステージは、X軸ステージをスタンドタイプにカスタマイズしたものです。

通常、ステージは動作時の影響がステージ上面に及ぶのをなるべく抑えるため、送り機構はステージ下面に取り付けてあります。ただしこの状態で縦置きにして用いた場合は、ステージ内のバネが伸びる方向に負荷がかかるため、重力によってステージが下がる場合があります(右図左)。この状態をマイクロホルダ取付位置の変更によって解消したのが、縦置き型Zステージです(右図右)。

The bracket type vertical linear stage has an X-axis stage customized to a stand type.

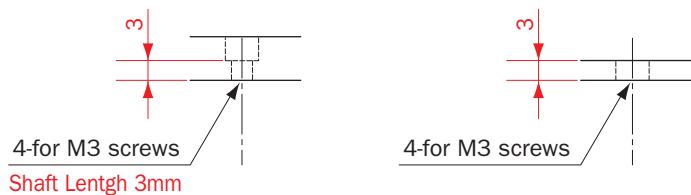
Typically, to suppress any influence from the stage top face, the feed mechanism is mounted on the stage bottom plate. If the stand type is used with this mounting configuration, a load is applied along the spring extension of the stage and the stage height may drop due to gravity (as shown in the left part in the right figure). Bracket type vertical linear stage may solve this problem by position change of micrometer holder.(see the right part in the right figure).



### ザグリ穴の首下寸法について About the shaft length of counterbore

カタログ図面ではステージ取り付けの際に用いるザグリ穴の首下寸法を、「Shaft Length \*\* mm」と表記します(右図、左)。

ザグリ穴が無く直接ネジを取り付ける場合はこの表記がなく、板厚が首下寸法となります(右図、右)。

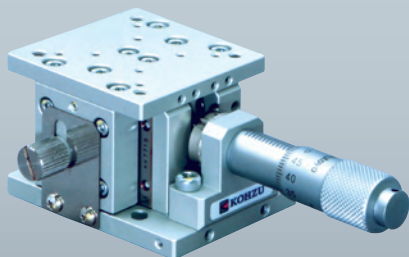


The length of counterbore's shaft for mounting is described "Shaft Length \*\* mm" (Top figure, left) in catalog drawing.

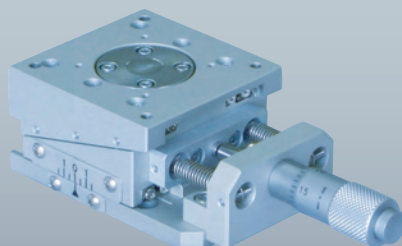
If counterbore does not exist on mounting part, depth size of base will be shaft length size (Top figure, right).

# 手動Zステージ / テーブルサイズ 40×40, 50×50

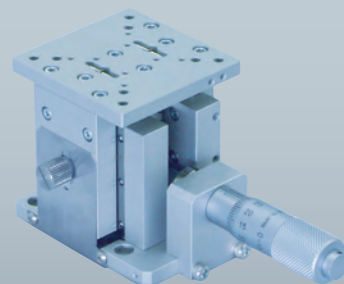
## Manual Vertical Linear Stages / Table Size 40×40, 50×50



ZM04A-C1

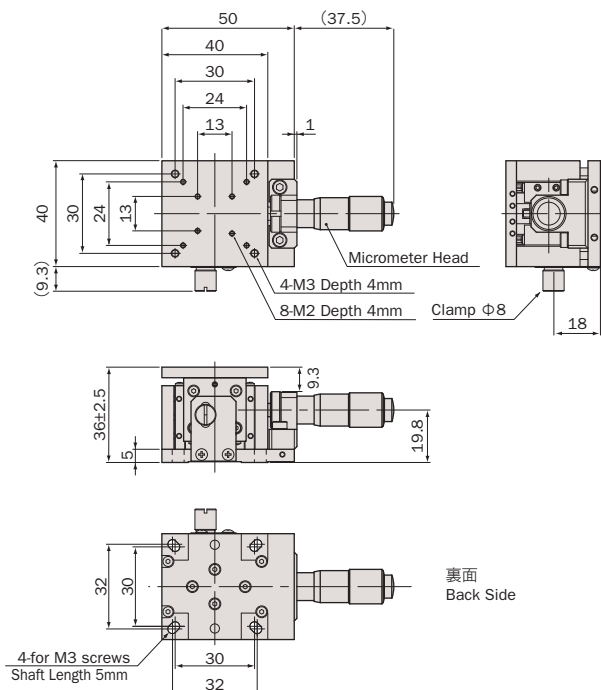


ZM05A-C1C

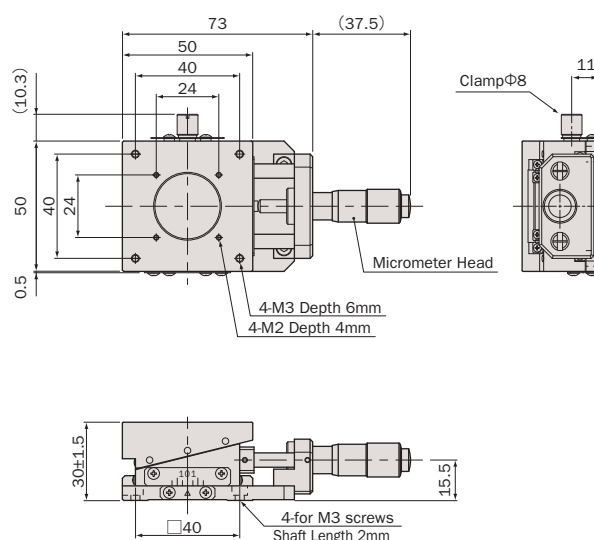


ZM05A-C1S

### ZM04A-C1

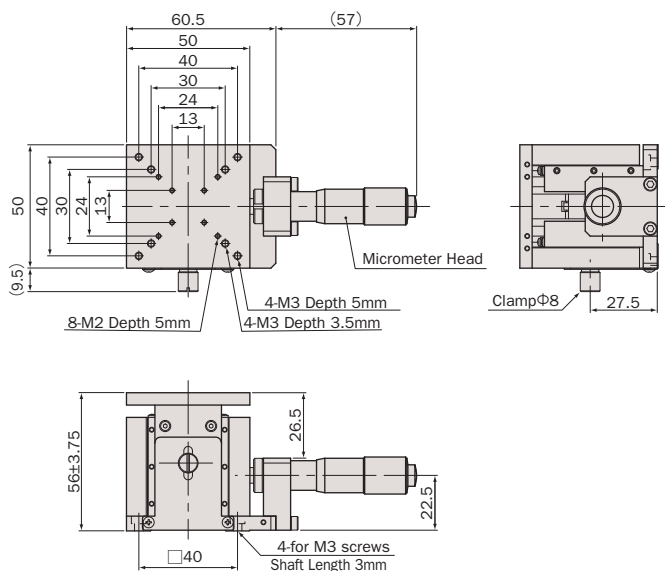


### ZM05A-C1C



低頭ネジ(付属品)での取り付けとなります。  
Mounting by low head screw (attachment)

### ZM05A-C1S



# アルミ / クロスローラガイド / クサビ / マイクロメータ Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Wedge / Micrometer



型式 Model Number	ZM04A-C1	ZM05A-C1C	ZM05A-C1S
勝手違い型式 Mirror Model Number	ZM04A-C1-R	ZM05A-C1C-R	ZM05A-C1S-R
テーブル面 Table Size	40mm×40mm	50mm×50mm	
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide		
移動範囲 Motion Range	±2.5mm	±1.5mm	±3.75mm
垂直度 Verticality	≤4μm/5mm	≤5μm/3mm	≤6μm/7.5mm
最小読み取り Minimum Readout	5μm/目盛 5μm/div	2.5μm/目盛 2.5μm/div	5μm/目盛 5μm/div
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	24.5N (2.5kgf)	39.2N (4kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy		
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing		
自重 Weight	0.19kg	0.29kg	0.41kg
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (13mm) Micrometer (13mm)		マイクロメータヘッド (15mm) Micrometer (15mm)
価格 Price(JPY)	¥105,000	¥125,000	¥110,000
オーバーホール費 ※1 Overhaul Price	¥36,000 ~	¥42,000 ~	
クリーングリス交換費 ※2 Clean Room Lubricant Change Price	¥24,000	¥30,000	¥24,000
真空グリス交換費 ※3 Vacuum Lubricant Change Price	¥24,000	¥30,000	¥24,000

※1 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

※2 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

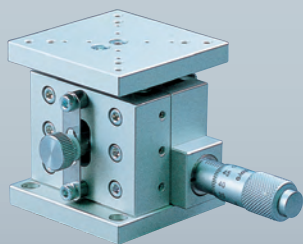
● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※3 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

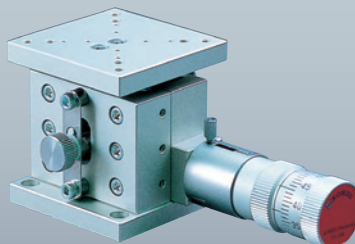
● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スライデル(ニオ) Slidert(Th)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スライデル(ニオ) Slidert(Th)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X・XY	Z	X・XY	X・XY	Z	X・XY					

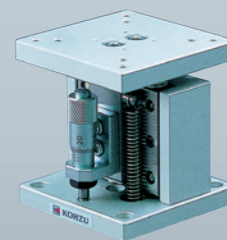
# 手動Zステージ / テーブルサイズ 50×50 Manual Vertical Linear Stages / Table Size 50×50



**ZM05A-S1K**

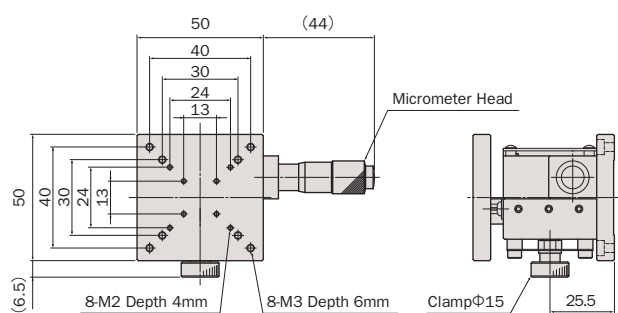


**ZM05A-S3K**

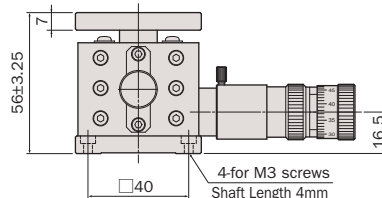
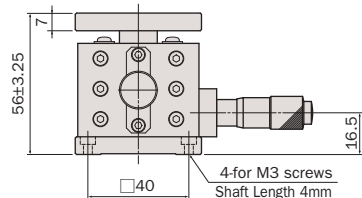
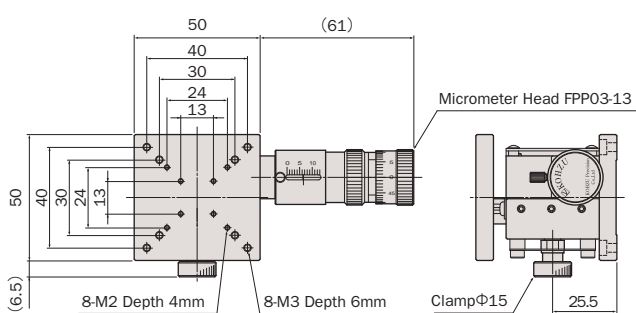


**ZM05A-C1K**

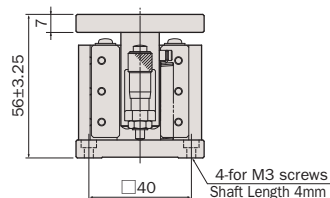
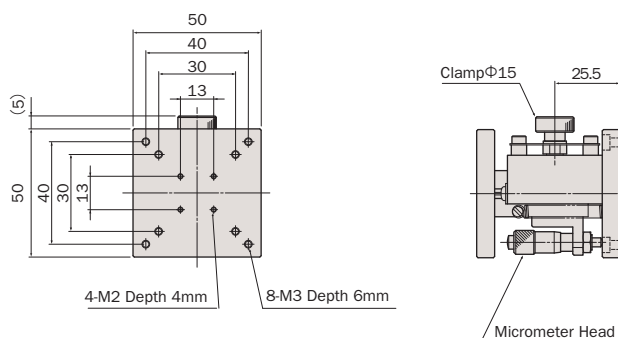
## ● ZM05A-S1K



## ● ZM05A-S3K



## ● ZM05A-C1K



# アルミ / クロスローラガイド / マイクロレバー, マイクロメータ

## Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Micro-Lever, Micrometer



型式 Model Number	ZM05A-S1K	ZM05A-S3K	ZM05A-C1K
勝手違い型式 Mirror Model Number	ZM05A-S1K-R	ZM05A-S3K-R	—
テーブル面 Table Size	50mm×50mm		
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide		
移動範囲 Motion Range	±3.25mm	粗動 ±3.25mm、微動 0.15mm Coarse ±3.25mm, Fine 0.15mm	±3.25mm
垂直度 Verticality	≤5μm/6.5mm		
最小読み取り Minimum Readout	≈ 5μm/目盛 ≈ 5μm/div	粗動 ≈ 5μm/目盛、微動 ≈ 0.25μm/目盛 Coarse ≈ 5μm/div, Fine ≈ 0.25μm/div	10μm/目盛 10μm/div
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	19.6N (2kgf)		
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy		
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing		
自重 Weight	0.33kg	0.38kg	0.3kg
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (13mm) Micrometer (13mm)	精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)	マイクロメータヘッド (6.5mm) Micrometer (6.5mm)
価格 Price(JPY)	¥80,000	¥112,000	¥60,000
オーバーホール費 ※1 Overhaul Price	¥24,000 ~	¥24,000 ~	¥18,000 ~
クリーングリス交換費 ※2 Clean Room Lubricant Change Price	¥18,000		¥12,000
真空グリス交換費 ※3 Vacuum Lubricant Change Price	¥18,000		¥12,000

※1 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

※2 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

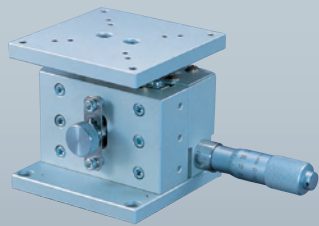
● お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※3 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

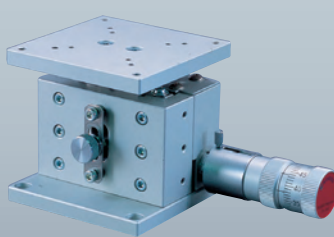
● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Nio)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Nio)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X・XY X・XY			X・XY X・XY							
		Z			Z							

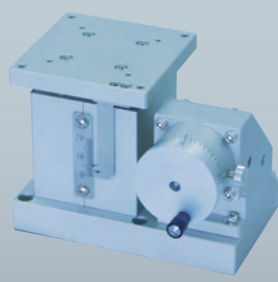
# 手動Zステージ / テーブルサイズ 70×70 Manual Vertical Linear Stages / Table Size 70×70



**ZM07A-S1K**

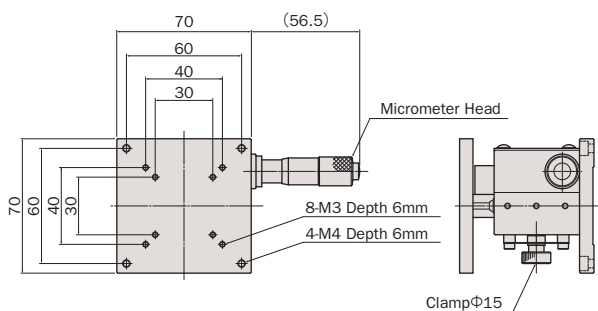


**ZM07A-S3K**

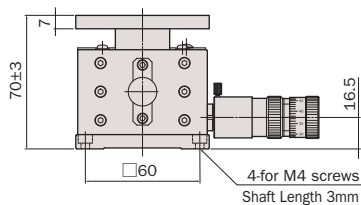
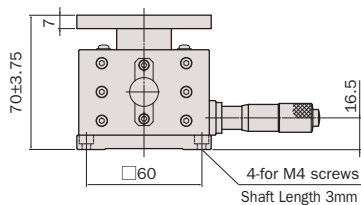
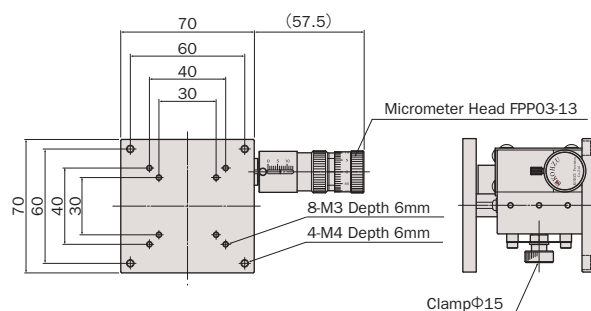


**ZM07A-V1F**

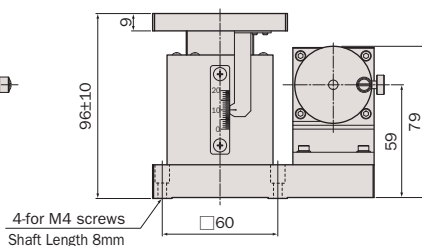
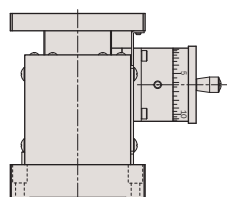
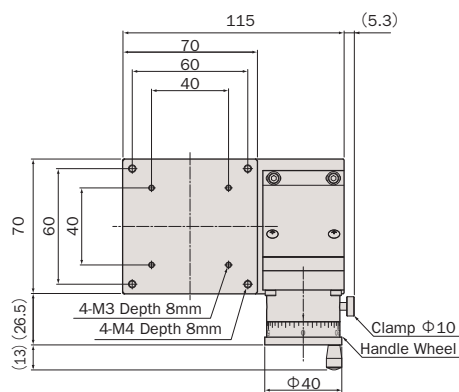
● **ZM07A-S1K**



● **ZM07A-S3K**



● **ZM07A-V1F**



# アルミ / クロスローラガイド, 四面フラットローラガイド / マイクロレバー, ベルト式 Aluminum Body / Cross-Roller Guide, Tetrahedral Flat-Roller Guide / Micro-Lever, Belt-Drive



型式 Model Number	ZM07A-S1K	ZM07A-S3K	ZM07A-V1F
勝手違い型式 Mirror Model Number	ZM07A-S1K-R	ZM07A-S3K-R	ZM07A-V1F-R
テーブル面 Table Size	70mm×70mm		
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide		四面フラットローラ Tetrahedral Flat-Roller Guide
移動範囲 Motion Range	±3.75mm	粗動 ±3mm, 微動 0.15mm Coarse ±3mm, Fine 0.15mm	±10mm
垂直度 Verticality	≤5μm/7.5mm	≤4μm/6mm	≤6μm/20mm
最小読み取り Minimum Readout	≈ 5μm/目盛 ≈ 5μm/div	粗動 ≈ 5μm/目盛, 微動 ≈ 0.25μm/目盛 Coarse ≈ 5μm/div, Fine ≈ 0.25μm/div	5μm/目盛 5μm/div
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	29.4N (3kgf)		117.6N (12kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy		
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing		
自重 Weight	0.7kg	0.9kg	1.9kg
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (15mm) Micrometer (15mm)	精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)	ハンドル Handle-Wheel
価格 Price(JPY)	¥80,000	¥116,000	¥210,000
オーバーホール費 ※1 Overhaul Price	¥24,000 ~		¥42,000 ~
クリーングリス交換費 ※2 Clean Room Lubricant Change Price	¥18,000		¥30,000
真空グリス交換費 ※3 Vacuum Lubricant Change Price	¥18,000		¥30,000

※1 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

※2 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

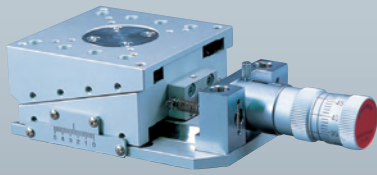
● お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※3 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

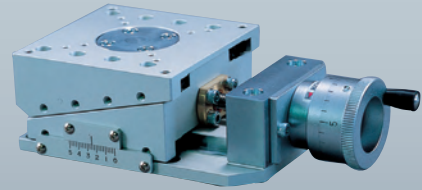
● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Thi)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Thi)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	-------------------------	-----------------------------	----------------	-------------------------	------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

# 手動Zステージ / テーブルサイズ 70×70 Manual Vertical Linear Stages / Table Size 70×70

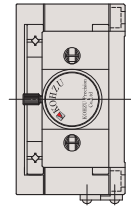
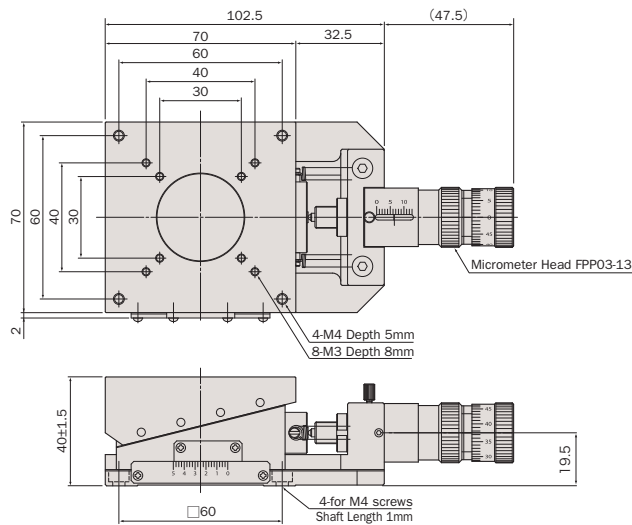


**ZM07A-C3C**



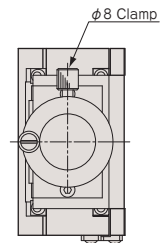
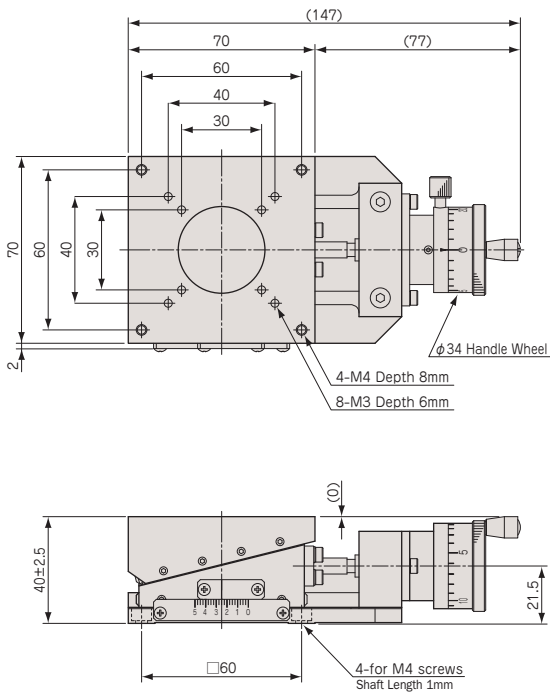
**ZM07A-C6C01**

## ● ZM07A-C3C



低頭ネジ (付属品) での取り付けとなります。  
Mounting by low head screw (attachment)

## ● ZM07A-C6C01



低頭ネジ (付属品) での取り付けとなります。  
Mounting by low head screw (attachment)

# アルミ / クロスローラガイド / クサビ Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Wedge



型式 Model Number	ZM07A-C3C	ZM07A-C6C01
勝手違い型式 Mirror Model Number	ZM07A-C3C-R	ZM07A-C6C01-R
テーブル面 Table Size	70mm×70mm	
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide	
移動範囲 Motion Range	粗動 ±1.5mm, 微動 0.075mm Coarse ±1.5mm, Fine 0.075mm	±2.5mm
垂直度 Verticality	≤3μm/3mm	≤5μm/5mm
最小読み取り Minimum Readout	粗動 ≈ 2.5μm/目盛, 微動 ≈ 0.125μm/目盛 Coarse ≈ 2.5μm/div, Fine ≈ 0.125μm/div	10μm/目盛 10μm/div
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	49N (5kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	
自重 Weight	0.75kg	0.85kg
駆動方式 Actuator	精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)	ハンドル Handle-Wheel
価格 Price(JPY)	¥195,000	¥205,000
オーバーホール費 ※1 Overhaul Price	¥42,000 ~	
クリーニンググリス交換費 ※2 Clean Room Lubricant Change Price	¥30,000	
真空グリス交換費 ※3 Vacuum Lubricant Change Price	¥30,000	

※1 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい（マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります）。Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

※2 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3C、C3C-Rのグリス交換は本体のみとなります。Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant change is not available for actuators on stages that include the C3C model.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

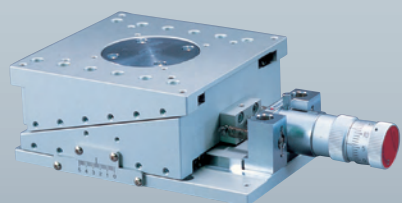
※3 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3C、C3C-Rのグリス交換は本体のみとなります。Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant change is not available for actuators on stages that include the C3C model.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

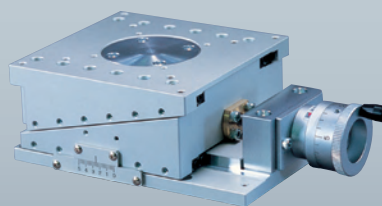
産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	自動精密ステージ Motorized Stage	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X・XY X・XY Z	X・XY X・XY Z		回転 Rotation		
		スィベル(ニオ) Swivel(Th)	スィベル(ニオ) Swivel(Th)				
			XYθ XYθ				

# 手動Zステージ / テーブルサイズ 100×100

## Manual Vertical Linear Stages / Table Size 100×100

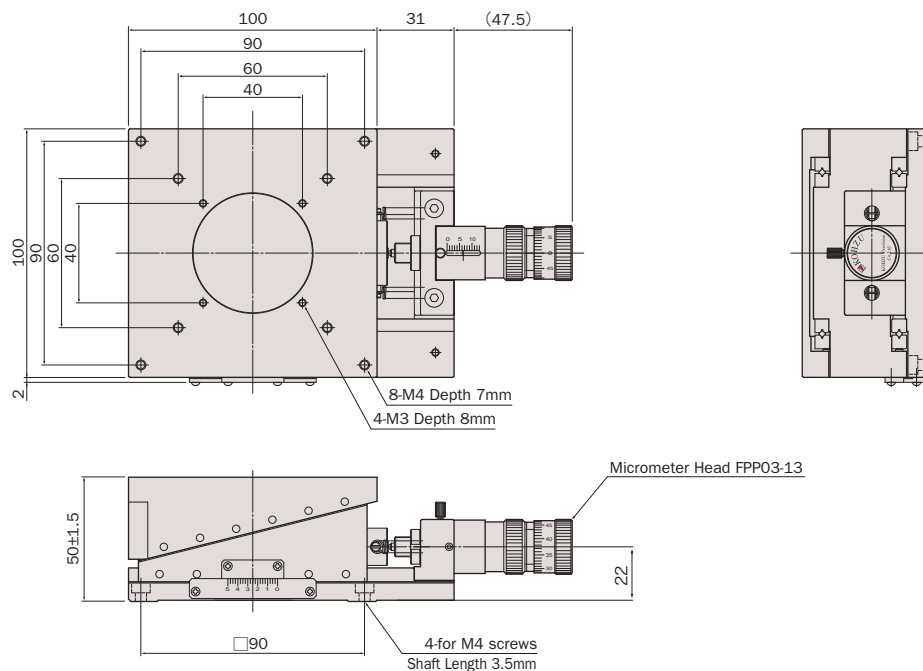


**ZM10A-C3C**

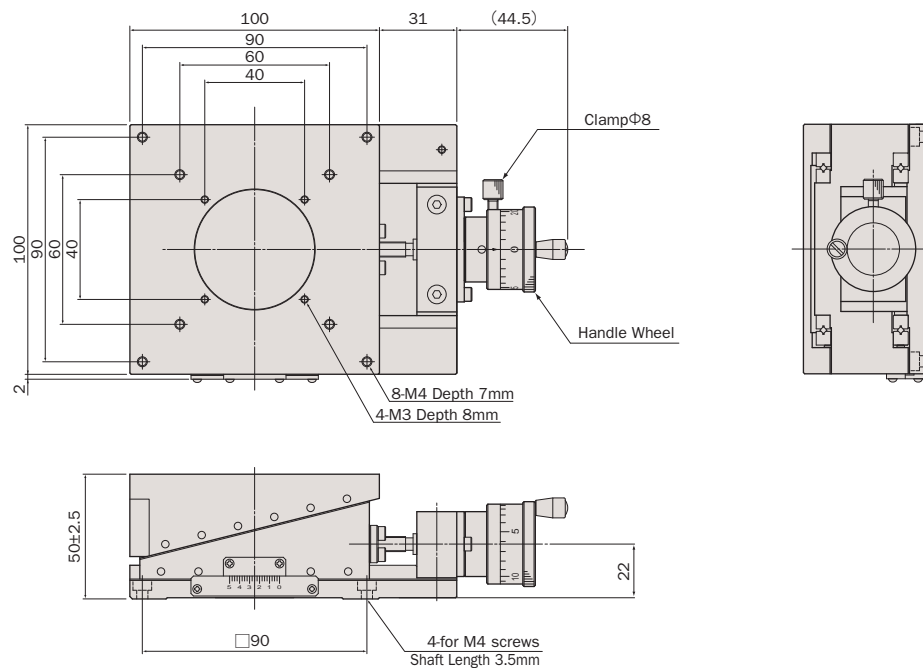


**ZM10A-C6C**

### ZM10A-C3C



### ZM10A-C6C



# アルミ / クロスローラガイド / クサビ Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Wedge



型式 Model Number	ZM10A-C3C	ZM10A-C6C
勝手違い型式 Mirror Model Number	ZM10A-C3C-R	ZM10A-C6C-R
テーブル面 Table Size	100mm×100mm	
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide	
移動範囲 Motion Range	粗動 ±1.5mm, 微動 0.075mm Coarse ±1.5mm, Fine 0.075mm	±2.5mm
垂直度 Verticality	≤3μm/3mm	≤5μm/5mm
最小読み取り Minimum Readout	粗動 ≈ 2.5μm/目盛, 微動 ≈ 0.125μm/目盛 Coarse ≈ 2.5μm/div, Fine ≈ 0.125μm/div	10μm/目盛 10μm/div
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	68.6N (7kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	
自重 Weight	1.7kg	1.8kg
駆動方式 Actuator	精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)	ハンドル Handle-Wheel
価格 Price(JPY)	¥230,000	¥240,000
オーバーホール費 ※1 Overhaul Price	¥42,000 ~	¥42,000 ~
クリーニンググリス交換費 ※2 Clean Room Lubricant Change Price	¥30,000	
真空グリス交換費 ※3 Vacuum Lubricant Change Price	¥30,000	

※1 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい（マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります）。Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

※2 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3C、C3C-Rのグリス交換は本体のみとなります。Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant change is not available for actuators on stages that include the C3C model.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※3 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3C、C3C-Rのグリス交換は本体のみとなります。Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant change is not available for actuators on stages that include the C3C model.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X・XY X・XY			X・XY X・XY							
		Z			Z							

# 手動Zステージ / テーブルサイズ 30×30, 40×40, 50×50, 70×70

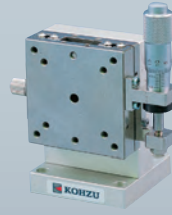
## Manual Vertical Linear Stages / Table Size 30×30, 40×40, 50×50, 70×70



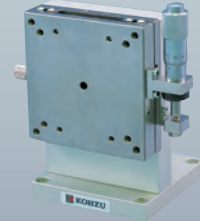
**GZM03S-X1**



**GZM04S-X1**

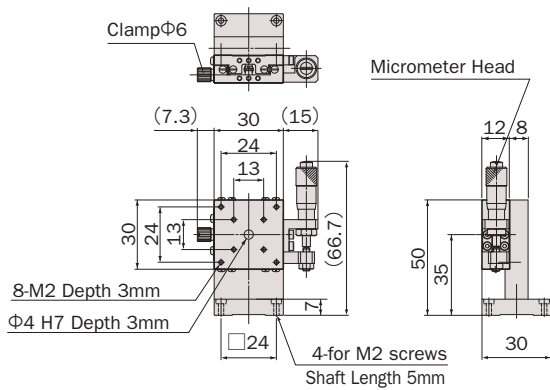


**GZM05S-X1**

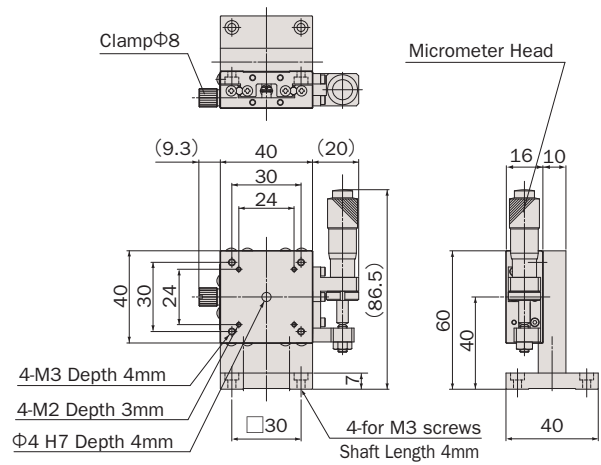


**GZM07S-X1**

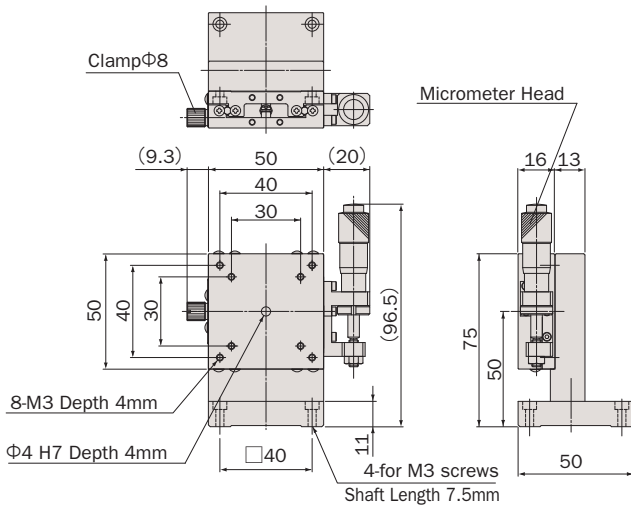
### ● GZM03S-X1



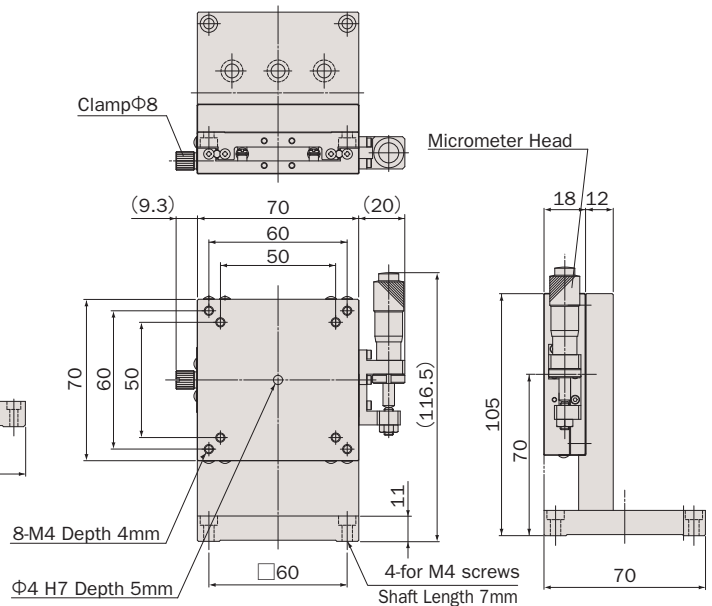
### ● GZM04S-X1



### ● GZM05S-X1



### ● GZM07S-X1



# SUS / 縦置き / ゴシックアーキ / マイクロメータサイド押し

## SUS Body / Vertical X / Gothic-Arc / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	GZM03S-X1	GZM04S-X1	GZM05S-X1	GZM07S-X1
勝手違い型式 Mirror Model Number	GZM03S-X1-R	GZM04S-X1-R	GZM05S-X1-R	GZM07S-X1-R
テーブル面 Table Size	30mm×30mm	40mm×40mm	50mm×50mm	70mm×70mm
案内方式 Guide Mechanism	ゴシックアーキ Gothic Arc			
移動範囲 Motion Range	±3.25mm	±6.5mm		
垂直度 Verticality	≤10μm/6.5mm	≤10μm/13mm		
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div			
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	19.6N (2kgf)	29.4N (3kgf)		
材質 Material	SUS440C (ブラケット部はアルミ合金) SUS440C (Bracket material is Aluminum Alloy)			
外観 Finish	外装処理無し (ブラケット部は白色仕上げ) Nothing (Bracket finishing is Clear-Matt Anodizing)			
自重 Weight	0.14kg	0.31kg	0.49kg	0.95kg
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (6.5mm) Micrometer (6.5mm)	マイクロメータヘッド (13mm) Micrometer (13mm)		
価格 Price(JPY)	¥26,000		¥30,000	¥36,000
クリーングリス交換費 ※1 Clean Room Lubricant Change Price	¥3,000			
真空グリス交換費 ※2 Vacuum Lubricant Change Price	—			

※1 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。マイクロメータのみ対応しております (本体部はクリーングリス対応済み)。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Only Micrometer part can change the clean room lubricant (Body part is already used the clean room lubricant).

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※2 真空グリスに対応しておりません。  
Vacuum lubricant exchange is not available.

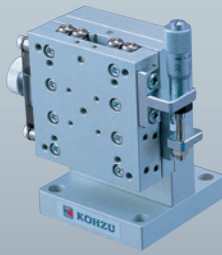
● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial  
実験用 Experimental  
手動精密ステージ Manual Stage  
自動精密ステージ Motorized Stage  
真空ステージ Vacuum Stage  
制御装置 Control Electronics  
アクセサリ Accessories  
検査システム Inspection System

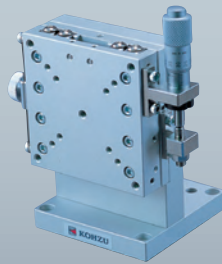
XY  
XY  
Z  
回転 Rotation  
スイベル(ニオ) Swivel(Nio)  
XY  
XY  
Z  
回転 Rotation  
スイベル(ニオ) Swivel(Nio)  
XYθ  
XYθ

# 手動Zステージ / テーブルサイズ 50×50, 70×70, 100×100

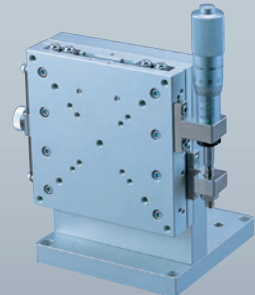
## Manual Vertical Linear Stages / Table Size 50×50, 70×70, 100×100



**ZM05A-X1**

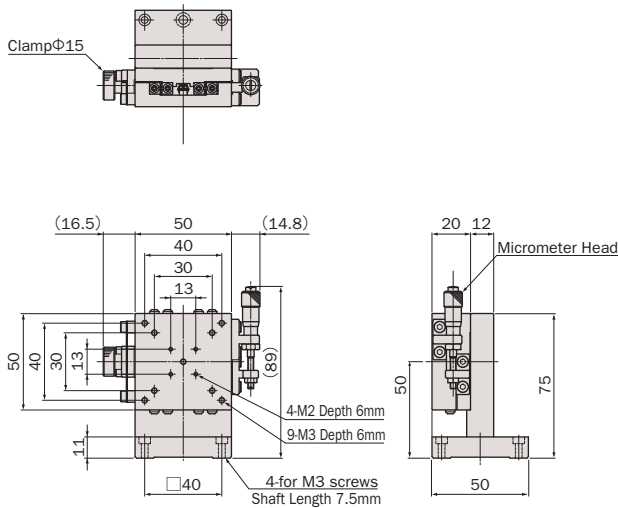


**ZM07A-X1**

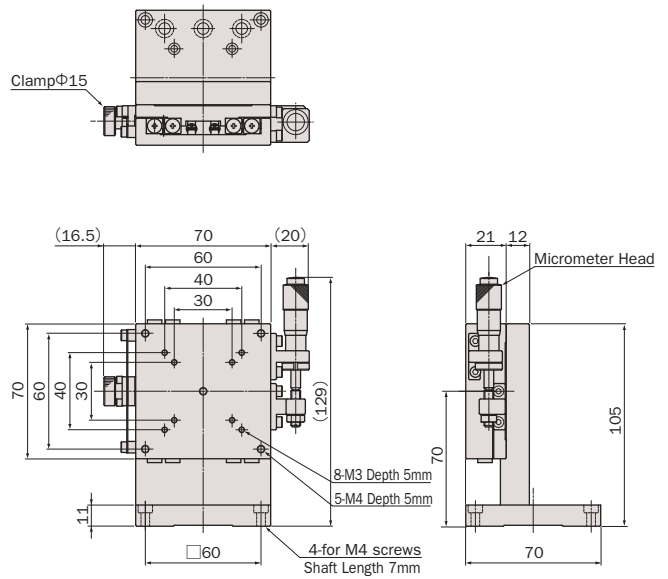


**ZM10A-X1**

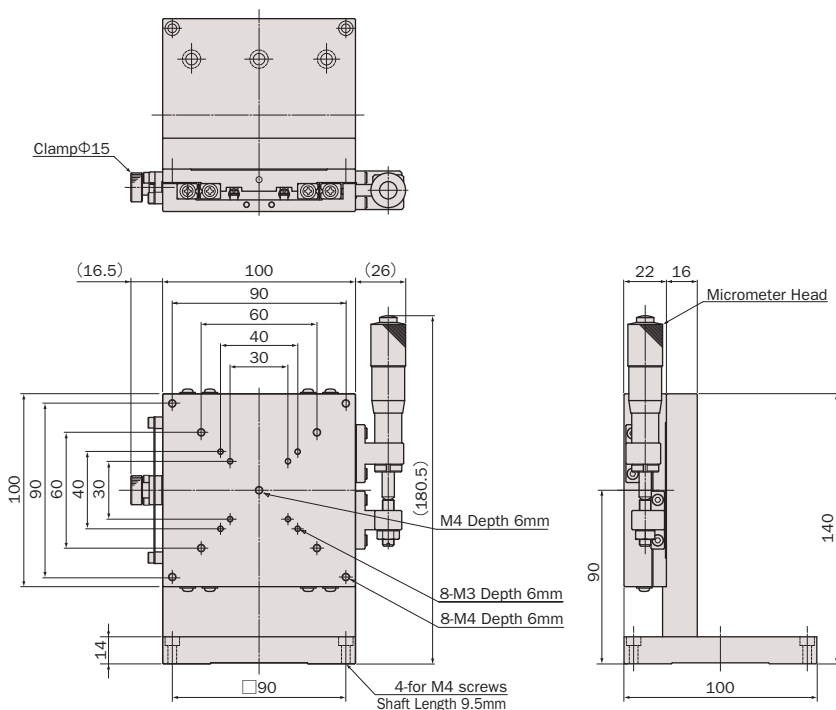
### ZM05A-X1



### ZM07A-X1



### ZM10A-X1



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スワivel (Tilt)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スワivel (Tilt)

XY  $\theta$

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / 縦置き / クロスローラガイド / マイクロメータサイド押し

## Aluminum Body / Vertical X / Cross-Roller Guide / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	ZM05A-X1	ZM07A-X1	ZM10A-X1
勝手違い型式 Mirror Model Number	ZM05A-X1-R	ZM07A-X1-R	ZM10A-X1-R
テーブル面 Table Size	50mm×50mm	70mm×70mm	100mm×100mm
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide		
移動範囲 Motion Range	±3.25mm	±6.5mm	±12.5mm
垂直度 Verticality	≤5μm/6.5mm	≤7μm/13mm	≤10μm/25mm
最小読み取り Minimum Readout	10μm/目盛 10μm/div		
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	19.6N (2kgf)	29.4N (3kgf)	39.2N (4kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy		
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing		
自重 Weight	0.3kg	0.8kg	1.8kg
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (6.5mm) Micrometer (6.5mm)	マイクロメータヘッド (13mm) Micrometer (13mm)	マイクロメータヘッド (25mm) Micrometer (25mm)
価格 Price(JPY)	¥50,000		¥65,000
オーバーホール費 ※1 Overhaul Price	¥15,000 ~		¥15,000 ~
クリーニンググリス交換費 ※2 Clean Room Lubricant Change Price	¥12,000		
真空グリス交換費 ※3 Vacuum Lubricant Change Price	¥12,000		

※1 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

※2 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

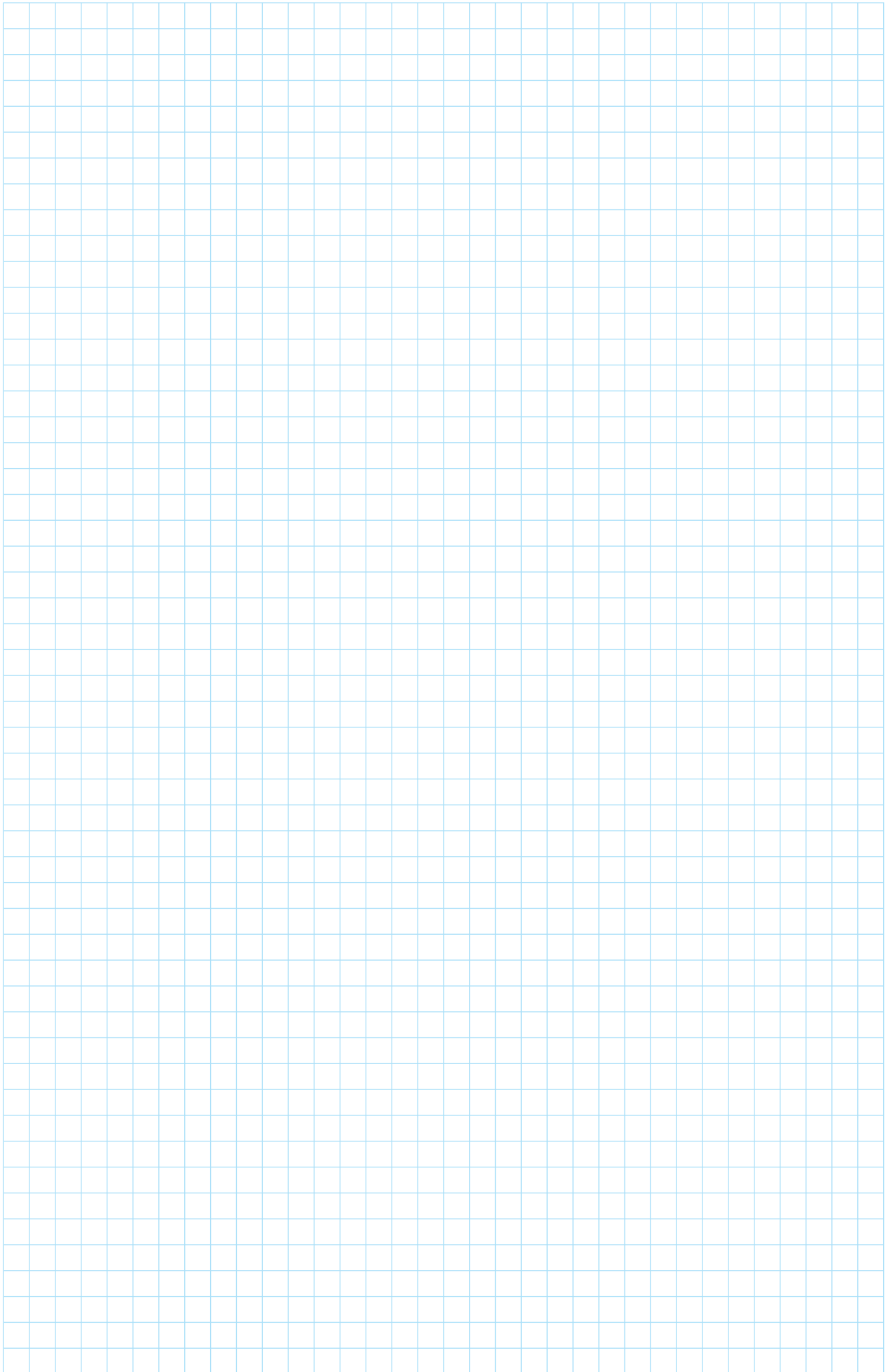
● お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※3 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Nio)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Nio)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X・XY			X・XY							
		Z			Z							

# Memo

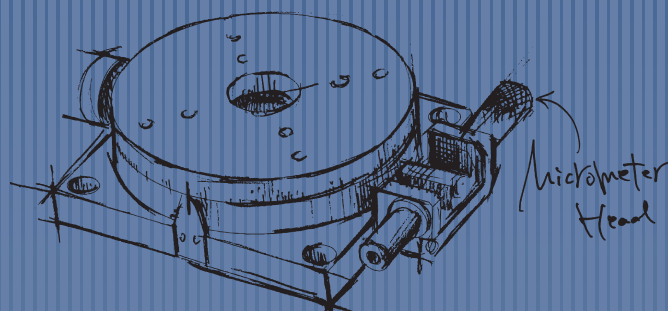


# 手動回転ステージ

## Manual Rotation Stage

### RM シリーズ

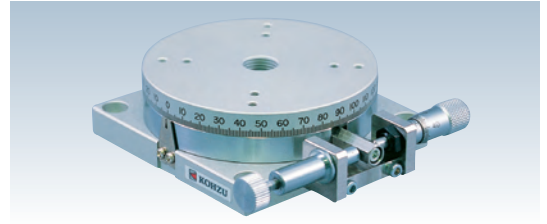
#### RM Series



回転範囲	Angular Range	テーブルサイズ	Table Size	型式	Model Number								
		Φ36		RM04A-D1									F-004page
		Φ49		RM05A-D1									F-004page
粗動 360° Coarse 360°		Φ68		RM07A-D1									F-006page
				RM07A-C1, RM07A-C3									F-006page
微動 ±3° Fine ±3°		Φ98		RM10A-D1									F-008page
				RM10A-C1, RM10A-C3									F-008page
		Φ128		RM13A-D1									F-010page
				RM13A-C1, RM13A-C3									F-010page
		Φ158		RM16A-D1									F-012page
				RM16A-C1, RM16A-C3									F-012page
				水平耐荷重 (N)	Horizontal Load Capacity (N)	30	40	50	80	100	150	200	300

# 手動回転ステージガイドンス Understanding Manual Rotation Stage

## 仕様表の見方 Understanding Specifications



RM07A-C1

仕様表 Specifications		説明 Description	
型式 Model Number	RM07A-C1	① 型式の名称です。 Kohzu's significant alpha-numeric model numbers offer quick product insight.	
勝手違い型式 Mirror Model Number	RM07A-C1-R	② 型式①に対する逆勝手仕様様の型式です。 Mirror symmetry of standard stage.	
テーブル面 Table Size	φ68mm	③ ステージテーブル面の大きさ。 Table size refers to the stage's valid mounting table size.	
案内方式 Guide Mechanism	クロスローラベアリング Cross-Roller Bearing	④ ステージの案内方式を示します。 Type of guide mechanism used on this stage.	
回転範囲 Angular Range	粗動 Coarse	360°	⑤ 粗動で回転出来るテーブルの範囲を示します。 Stage Angular range (coarse).
	微動 Fine	±3°	⑥ 中心点を基準としてプラス、マイナスで表示します。 Stage Angular range (fine) in the positive and negative directions from it's centered or neutral position.
偏心 Eccentricity	15μm/360°	⑦ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-009ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-009.	
面振れ Surface Runout	15μm/360°	⑧ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-009ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-009.	
最小読み取り Minimum Readout	テーブル Table	1°/目盛 1°/div	⑨ テーブルの目盛で読み取ることでできる最小値です。 Minimum readout of Table is the smallest measurable value of motion.
	マイクロ Micrometer	0.013°/目盛 0.013°/div	⑩ マイクロメータヘッド、バーニア目盛等で読み取ることができる最小値です。 Minimum readout of Micrometer is the smallest measurable actuator motion increment at Micrometer or vernier scale.
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.31 arcsec/N·cm	⑪ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-006ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-006.	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	98N (10kgf)	⑫ ステージ中央での搭載可能重量。 Maximum load capacity is for a horizontally orientated stage with load centered on top-plate.	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	⑬ 主に使用されている材料を示します。 Material specification is for stage's main body components only.	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	⑭ 外観の色や表面処理を示します。 Surface finish type and color.	
自重 Weight	0.42kg	⑮ 製品の重量です。 Stage weight includes all components depicted in product photograph.	
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (6.5mm) Micrometer (6.5mm)	⑯ 使用されているアクチュエータの型式と移動量を示します。 Actuator model number and travel range.	
価格 Price(JPY)	¥62,000	⑰ 標準製品の価格を示します。 catalog price in Japanese currency	
オーバーホール費 ※ Overhaul Price	¥21,000 ~	⑱ オーバーホールの費用を示します。 ← 15ページ overhaul price in Japanese currency ←16 page	
クリーニング交換費 Clean Room Lubricant Change Price	¥15,000	⑲ クリーニングスへの交換費用を示します。 ←C-003ページ Clean Room Lubricant change Price in Japanese currency. See page C-003	
真空グリス交換費 Vacuum Lubricant Change Price	¥15,000	⑳ 真空グリスへの交換費用を示します。 ←C-003ページ Vacuum Lubricant change Price in Japanese currency. See page C-003	

※ オーバーホール費に部品代は含まれません。  
Parts price is not included overhaul price.

※ マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります。  
Micrometer is exempt overhaul.

### ●粗動クランプの取り扱いについて Coarse Clamping Torque:

粗動クランプの推奨締め付けトルクは下記の通りになります。  
The preferred clamping torque of coarse clamp is defined as below.

RM05A~RM07A:14.7N·cm  
RM10A~RM16A:19.6N·cm

粗動クランプを締めすぎると、動作に支障をきたす場合がありますのでご注意ください。  
Caution: Over-tightening of coarse clamp will result in restricted movement.

### 回転ステージのクランプ Rotary Stage Table-Lock & Travel-Stop



回転ステージには、2つのクランプが取り付けられています。ひとつは粗動の動きを固定するクランプと、もうひとつはマイクロメータヘッドによって押されるバーを反対側から押さえつける微動クランプがあります(精密ポジショナー付回転ステージには、精密ポジショナーが破損する恐れがあるので付属致しません)。

Kohzu manual rotary stages are fitted with two separate locking mechanisms. First is a table-lock used to lock coarse rotation. The second lock is an actuator travel-stop and is used to prevent fine rotation produced by stage actuator. The travel-stop restricts forward (CW) actuator travel. However, it does not impede reverse (CCW) actuator travel. Stages fitted with FPP differential actuators do not include a travel-stop, because it can damage the FPP actuator if improperly used.

## 案内方式

### Guide Mechanism Type

#### ●クロスローラベアリング Cross-Roller Bearing

クロスローラベアリングとは、90°のV溝を持つローラレースと円筒コロからなる案内方式です(図-1参照)。ローラレースの摺動面は、焼入れ研磨仕上げにより平面度の精度が高く硬質に仕上げられています。円筒コロはこの2本のローラレースに挟まれた空間に互い違いに配置されています。ステージが駆動する際には、ローラレース上を複数の円筒コロが転がるため、停止時から起動時への摩擦の変化(静止摩擦と動摩擦の差)が小さく、作動すべりが起こりにくくなっています。また、クロスローラベアリングは、線接触で荷重を支えるため、ボールガイド機構よりも剛性が高くなっています。

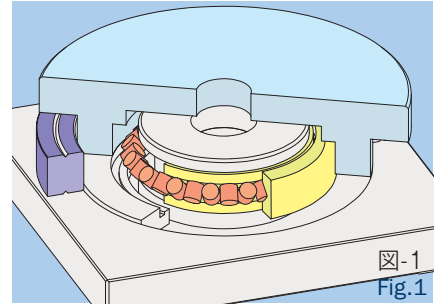


図-1 Fig.1

The cross-roller bearing is a limited stroke linear and bending guide that consists of a roller race and rollers. The roller race has 90 degree V-shape surface and it is hardened and precisely polished. It is not only had a polished precise surface but also precisely correct 90 degree. The cylindrical shaped rollers are inserted between two roller races and they are aligned alternately. When the stage is moved, these rollers are rolling smoothly at the same time with the same tension because the gap between roller race is correctly arranged and maintained for the same distance. There is no slipping, no stopping due to the effective contact. As one of the feature, it has highly rigid more than ball guide because it has a longer contact line.

#### ●アリ摺動(すり合わせ) Slide Guide

アリ摺動とは、接触する2つの面からなる案内方式です(図-2)。固定面と移動面が摺動するため、機構を簡素化することができ、隙間に汚れが入りにくい構造です。また支える接触面積が大きいいため、衝撃荷重や大きな荷重に耐えることができます。

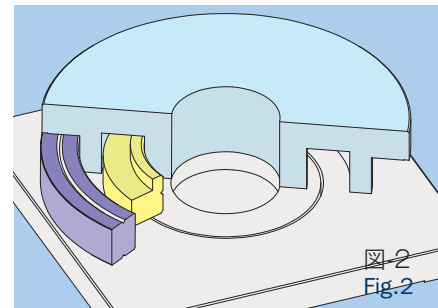


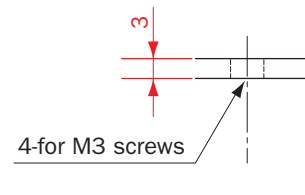
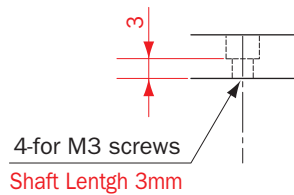
図-2 Fig.2

The rotation stage has a special guide system which has two sliding planes inside. It is possible to keep with the high load stiffness and high precise eccentricity at the same time by using the precise sliding plane instead of popular bearing system. It has a precise ring which has an extremely flat surface of the horizontal sides and completely smooth cylindrical surface for inner and outer radial planes. These surfaces are sliding between its table and base plate. For those techniques, it is possible to keep with very high load capacity by the wide supporting area and smooth rotation because lubricant is also circulating between the rotating surfaces.

### ザグリ穴の首下寸法について About the shaft length of counterbore

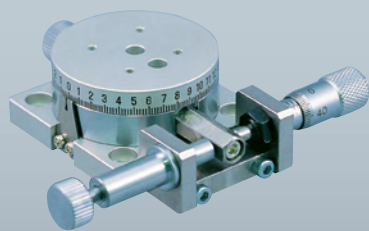
カタログ図面ではステージ取り付けの際に用いるザグリ穴の首下寸法を、「Shaft Length \*\* mm」と表記します(右図、左)。

ザグリ穴が無く直接ネジを取り付ける場合はこの表記がなく、板厚が首下寸法となります(右図、右)。

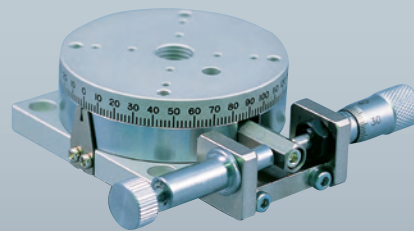


The length of counterbore's shaft for mounting is described "Shaft Length \*\* mm" (Top figure, left) in catalog drawing.  
 If counterbore does not exist on mounting part, depth size of base will be shaft length size (Top figure, right).

# 手動回転ステージ / テーブルサイズ $\Phi 36$ , $\Phi 49$ Manual Rotation Stages / Table Size $\Phi 36$ , $\Phi 49$

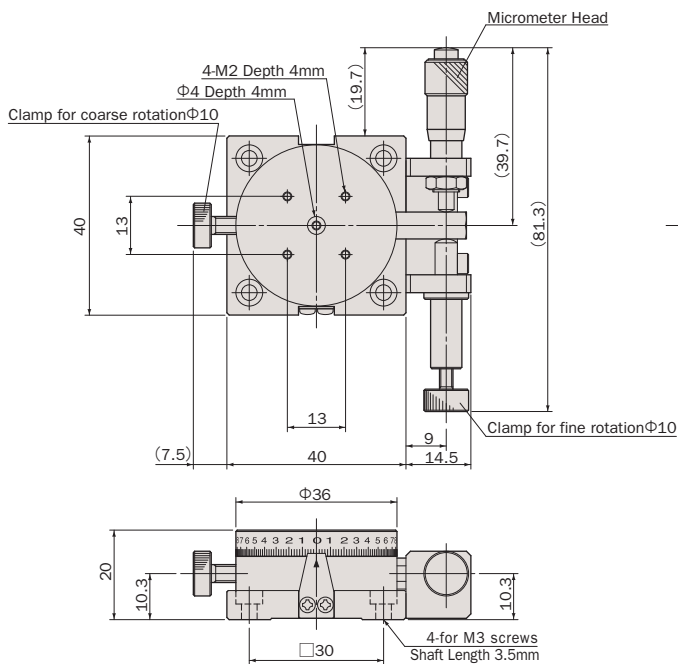


**RM04A-D1**

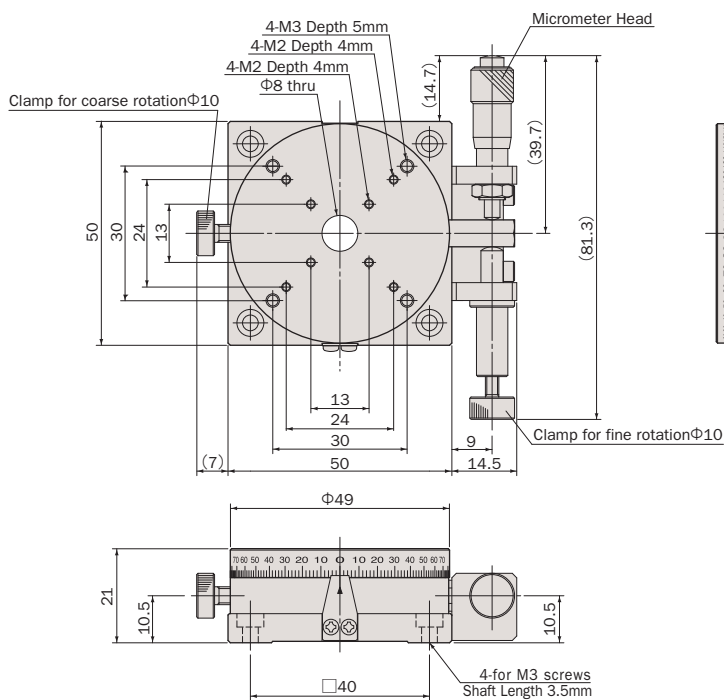


**RM05A-D1**

## ● RM04A-D1



## ● RM05A-D1



# アルミ / アリ摺動 / マイクロメータサイド押しタイプ Aluminum Body / Slide Guide / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	RM04A-D1	RM05A-D1
勝手違い型式 Mirror Model Number	RM04A-D1-R	RM05A-D1-R
テーブル面 Table Size	Φ36mm	Φ49mm
案内方式 Guide Mechanism	アリ摺動 Slide Guide	
回転範囲 Angular Range	粗動 Coarse	360°
	微動 Fine	±3°
偏心 Eccentricity	15μm/360°	
面振れ Surface Runout	15μm/360°	
最小読み取り Minimum Readout	テーブル Table	2°/目盛 2°/div
	マイクロ Micrometer	≈ 0.02°/目盛 ≈ 0.02°/div
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.71 arcsec/N·cm	0.61 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	29.4N (3kgf)	39.2N (4kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	
自重 Weight	0.14kg	0.19kg
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド(6.5mm) Micrometer (6.5mm)	
価格 Price(JPY)	¥36,000	¥39,000
オーバーホール費 Overhaul Price ※1	¥18,000 ~	
クリーニングリス交換費 Clean Room Lubricant Change Price ※2	—	
真空グリス交換費 Vacuum Lubricant Change Price ※3	¥12,000	

※1 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい(マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

※2 RM04A-D1とRM05A-D1は真空グリスのみの対応となります。Only vacuum lubricant exchange is available on the RM04A-D1 or RM05A-D1.

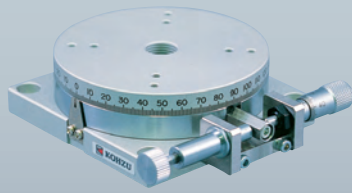
● お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※3 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

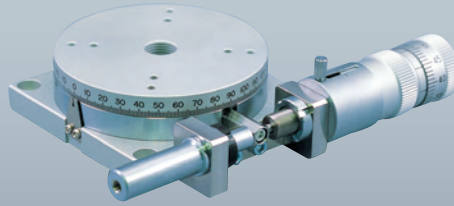
● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Nio)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Nio)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	--------------------------	-----------------------------	----------------	--------------------------	------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

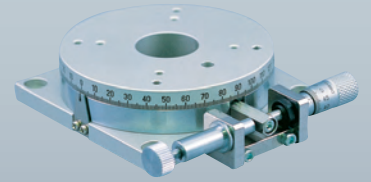
# 手動回転ステージ / テーブルサイズ Φ68 Manual Rotation Stages / Table Size Φ68



**RM07A-C1**

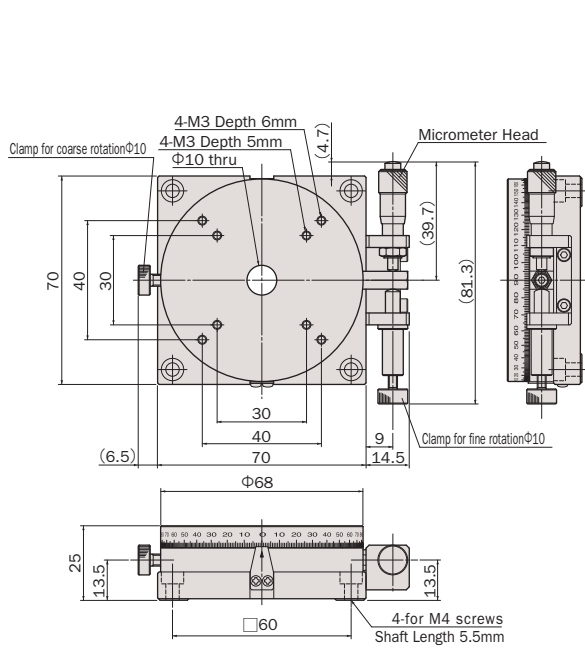


**RM07A-C3**

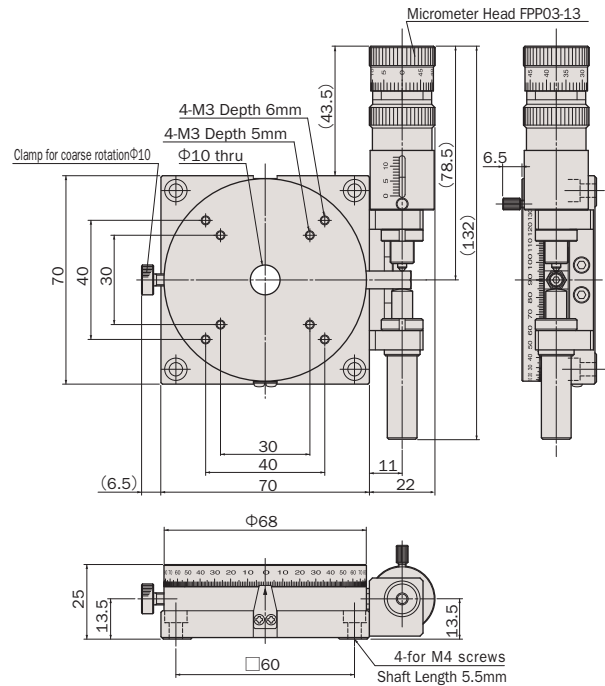


**RM07A-D1**

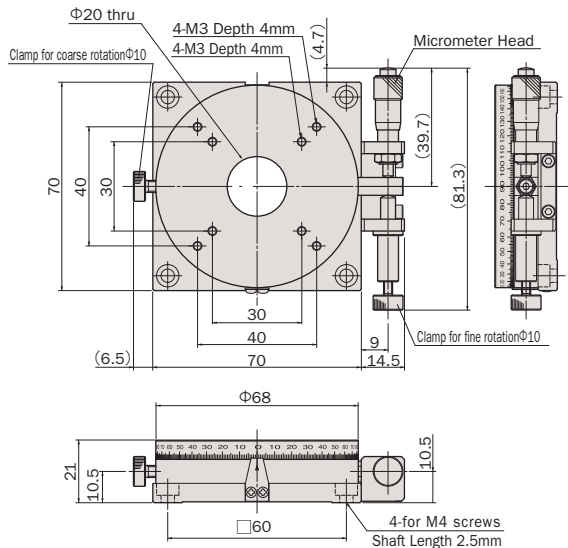
## ● RM07A-C1



## ● RM07A-C3



## ● RM07A-D1



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

ステンレス  
Swivel (TiTi)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

ステンレス  
Swivel (TiTi)

XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / クロスローラベアリング, アリ摺動 / マイクロメータサイド押しタイプ Aluminum Body / Cross-Roller Bearing, Slide Guide / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	RM07A-C1		RM07A-C3		RM07A-D1	
勝手違い型式 Mirror Model Number	RM07A-C1-R		RM07A-C3-R		RM07A-D1-R	
テーブル面 Table Size	Φ68mm					
案内方式 Guide Mechanism	クロスローラベアリング Cross-Roller Bearing				アリ摺動 Slide Guide	
回転範囲 Angular Range	粗動 Coarse		360°			
	微動 Fine		±3°			
偏心 Eccentricity	15μm/360°					
面振れ Surface Runout	15μm/360°					
最小読み取り Minimum Readout	テーブル Table		1°/目盛 1°/div			
	マイクロ Micrometer		≈ 0.013°/目盛 ≈ 0.013°/div		粗動 ≈ 0.013°/目盛, 微動 ≈ 0.00062°/目盛 Coarse ≈ 0.013°/div, Fine ≈ 0.00062°/div	
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.31 arcsec/N·cm				0.61 arcsec/N·cm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	98N (10kgf)				49N (5kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy					
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing					
自重 Weight	0.42kg		0.49kg		0.35kg	
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (6.5mm) Micrometer (6.5mm)		精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)		マイクロメータヘッド (6.5mm) Micrometer (6.5mm)	
価格 Price(JPY)	¥62,000		¥98,000		¥42,000	
オーバーホール費 ※1 Overhaul Price	¥21,000 ~				¥18,000 ~	
クリーニング交換費 ※2 Clean Room Lubricant Change Price	¥15,000				—	
真空グリス交換費 ※3 Vacuum Lubricant Change Price	¥15,000				¥12,000	

※1 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

※2 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3、C3-Rのグリス交換は本体のみとなります。RM07A-D1は真空グリスのみの対応。

※3 Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant change is not available for actuators on stages that include the C3 model. Vacuum lubricant exchange is only available on the RM07A-D1.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。

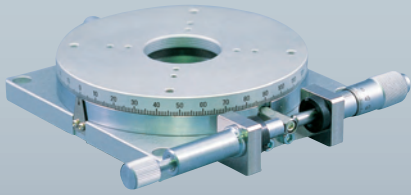
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※3 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3、C3-Rのグリス交換は本体のみとなります。Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant change is not available for actuators on stages that include the C3 model.

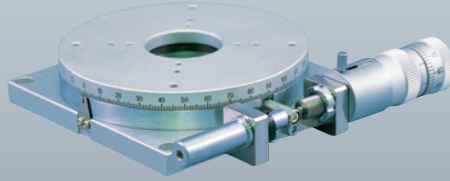
● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Nio)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Nio)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	--------------------------	-----------------------------	----------------	--------------------------	------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

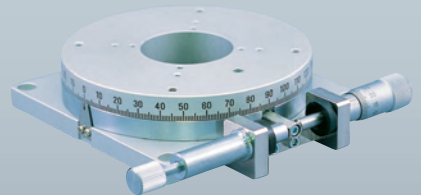
# 手動回転ステージ / テーブルサイズ $\Phi 98$ Manual Rotation Stages / Table Size $\Phi 98$



**RM10A-C1**

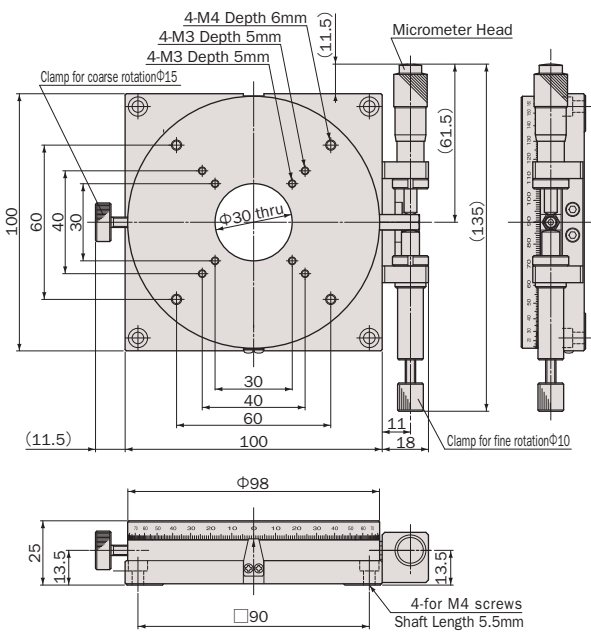


**RM10A-C3**

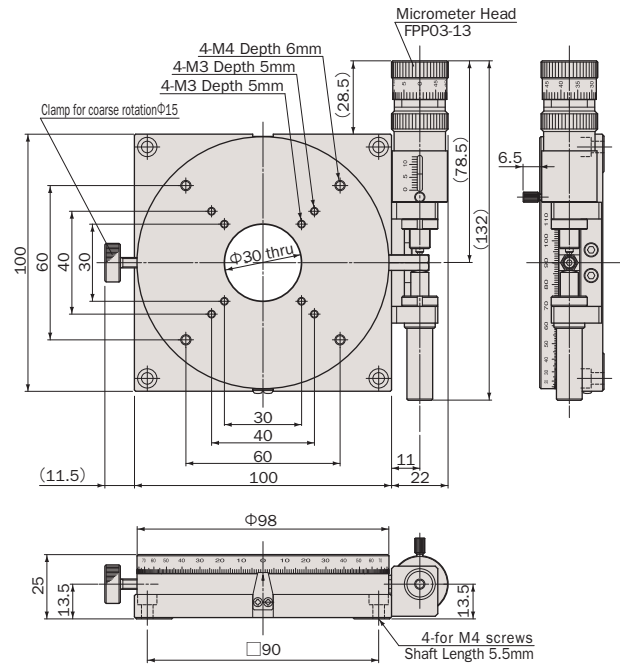


**RM10A-D1**

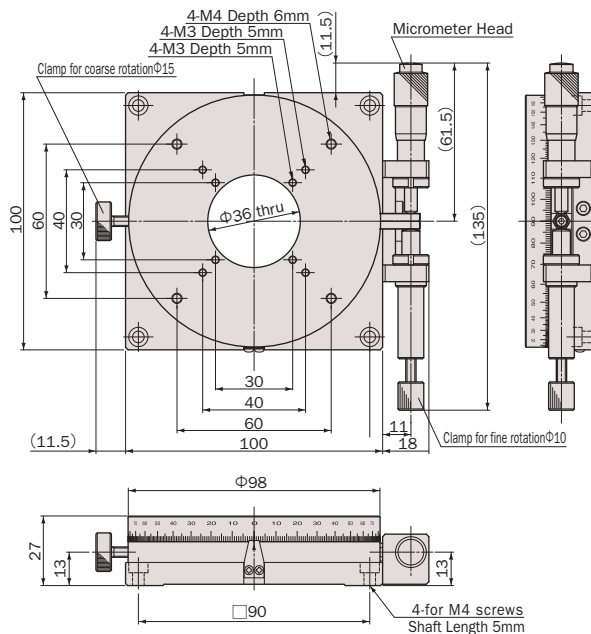
## ● RM10A-C1



## ● RM10A-C3



## ● RM10A-D1



# アルミ / クロスローラベアリング, アリ摺動 / マイクロメータサイド押シタイプ Aluminum Body / Cross-Roller Bearing, Slide Guide / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	RM10A-C1	RM10A-C3	RM10A-D1
勝手違い型式 Mirror Model Number	RM10A-C1-R	RM10A-C3-R	RM10A-D1-R
テーブル面 Table Size	Φ98mm		
案内方式 Guide Mechanism	クロスローラベアリング Cross-Roller Bearing		アリ摺動 Slide Guide
回転範囲 Angular Range	粗動 Coarse		360°
	微動 Fine		±3°
偏心 Eccentricity	15μm/360°		
面振れ Surface Runout	15μm/360°		
最小読み取り Minimum Readout	テーブル Table	1°/目盛 1°/div	
	マイクロ Micrometer	≈ 0.0094°/目盛 ≈ 0.0094°/div	粗動 ≈ 0.0094°/目盛, 微動 ≈ 0.00047°/目盛 Coarse ≈ 0.0094°/div, Fine ≈ 0.00047°/div
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.15 arcsec/N-cm		0.31 arcsec/N-cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	147N (15kgf)		78.4N (8kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy		
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing		
自重 Weight	0.77kg	0.83kg	0.82kg
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (13mm) Micrometer (13mm)	精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)	マイクロメータヘッド (13mm) Micrometer (13mm)
価格 Price(JPY)	¥80,000	¥116,000	¥48,000
オーバーホール費 ※1 Overhaul Price	¥21,000 ~		¥18,000 ~
クリーニンググリス交換費 ※2 Clean Room Lubricant Change Price	¥15,000		—
真空グリス交換費 ※3 Vacuum Lubricant Change Price	¥15,000		¥12,000

※1 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

※2 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。RM10A-C3のグリス交換は本体のみとなります。RM10A-D1は真空グリスのみの対応。

※3 Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant change is not available for actuators on stages that include the C3 model. Only vacuum lubricant exchange is available on the RM10A-D1.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。

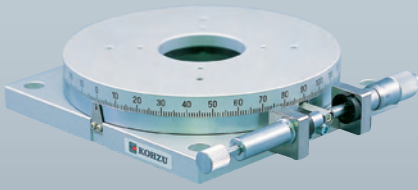
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※3 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3、C3-Rのグリス交換は本体のみとなります。Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant change is not available for actuators on stages that include the C3 model.

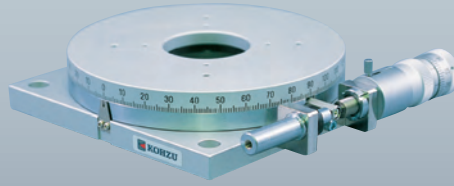
● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Nio)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Nio)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	--------------------------	-----------------------------	----------------	--------------------------	------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

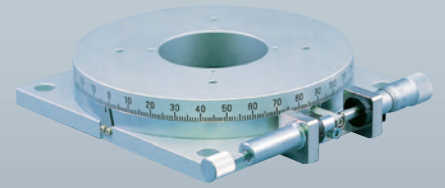
# 手動回転ステージ / テーブルサイズ $\Phi 128$ Manual Rotation Stages / Table Size $\Phi 128$



**RM13A-C1**

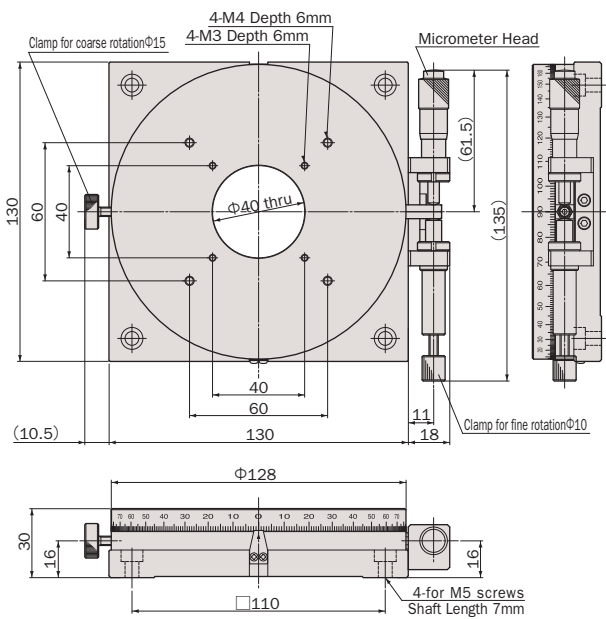


**RM13A-C3**

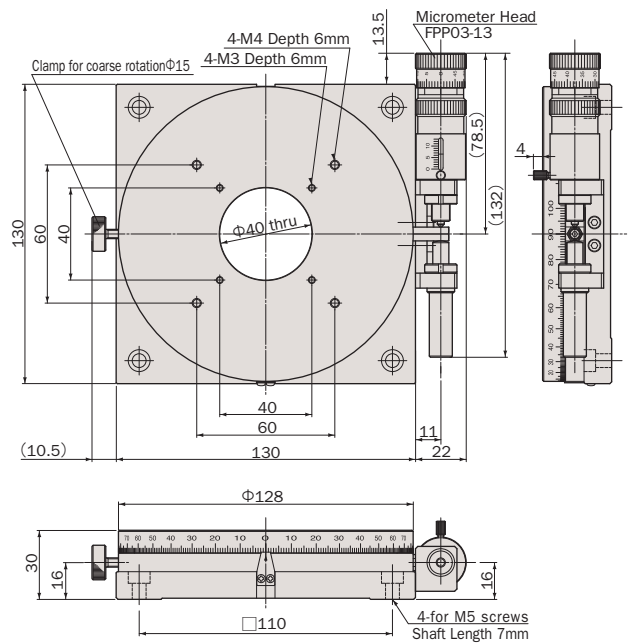


**RM13A-D1**

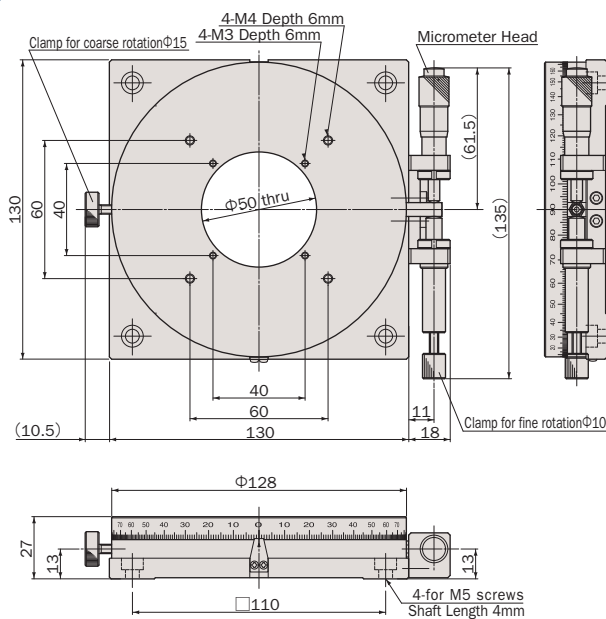
## ● RM13A-C1



## ● RM13A-C3



## ● RM13A-D1



# アルミ / クロスローラベアリング, アリ摺動 / マイクロメータサイド押しタイプ Aluminum Body / Cross-Roller Bearing, Slide Guide / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	RM13A-C1		RM13A-C3	RM13A-D1
勝手違い型式 Mirror Model Number	RM13A-C1-R		RM13A-C3-R	RM13A-D1-R
テーブル面 Table Size	Φ128mm			
案内方式 Guide Mechanism	クロスローラベアリング Cross-Roller Bearing			アリ摺動 Slide Guide
回転範囲 Angular Range	粗動 Coarse		360°	
	微動 Fine		±3°	
偏心 Eccentricity	15μm/360°			
面振れ Surface Runout	20μm/360°			
最小読み取り Minimum Readout	テーブル Table	1°/目盛 1°/div		
	マイクロ Micrometer	≈ 0.0075°/目盛 ≈ 0.0075°/div	粗動 ≈ 0.0075°/目盛, 微動 ≈ 0.00038°/目盛 Coarse ≈ 0.0075°/div, Fine ≈ 0.00038°/div	≈ 0.0075°/目盛 ≈ 0.0075°/div
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.1 arcsec/N·cm			0.2 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	196N (20kgf)			78.4N (8kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy			
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing			
自重 Weight	1.4kg			1.2kg
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (13mm) Micrometer (13mm)	精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)		マイクロメータヘッド (13mm) Micrometer (13mm)
価格 Price(JPY)	¥105,000	¥141,000		¥70,000
オーバーホール費 ※1 Overhaul Price	¥24,000 ~			¥18,000 ~
クリーニンググリス交換費 ※2 Clean Room Lubricant Change Price	¥15,000			—
真空グリス交換費 ※3 Vacuum Lubricant Change Price	¥15,000			—

※1 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

※2 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3、C3-Rのグリス交換は本体のみとなります。RM13A-D1はクリーニンググリスに対応しておりません。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant change is not available for actuators on stages that include the C3 model. Clean room lubricant is not available on the RM13A-D1.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※3 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3、C3-Rのグリス交換は本体のみとなります。RM13A-D1は真空グリスに対応しておりません。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant change is not available for actuators on stages that include the C3 model. Vacuum lubricant exchange is not available on the RM13A-D1.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Th)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Th)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	-------------------------	-----------------------------	----------------	-------------------------	------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動回転ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

自動回転ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スワivel (Tilt)

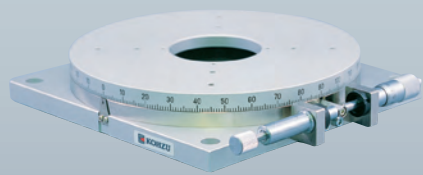
真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

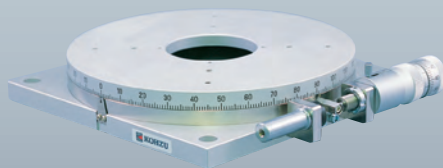
アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

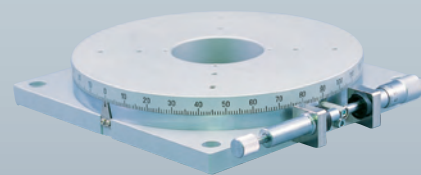
# 手動回転ステージ / テーブルサイズ $\Phi 158$ Manual Rotation Stages / Table Size $\Phi 158$



**RM16A-C1**

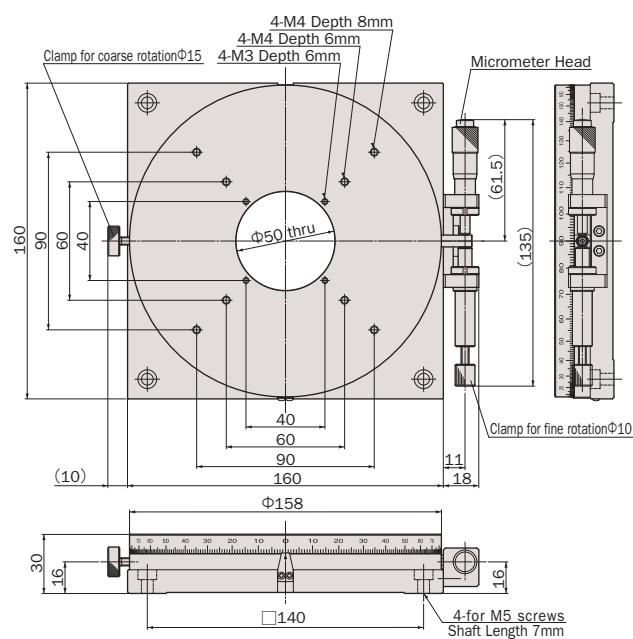


**RM16A-C3**

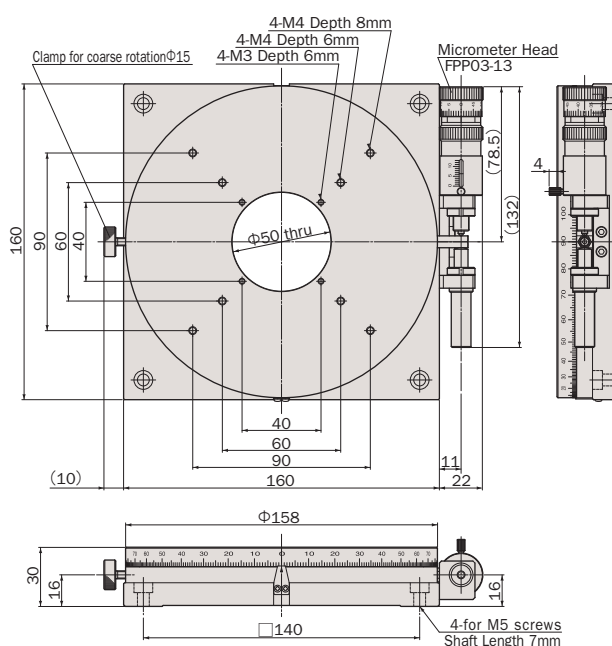


**RM16A-D1**

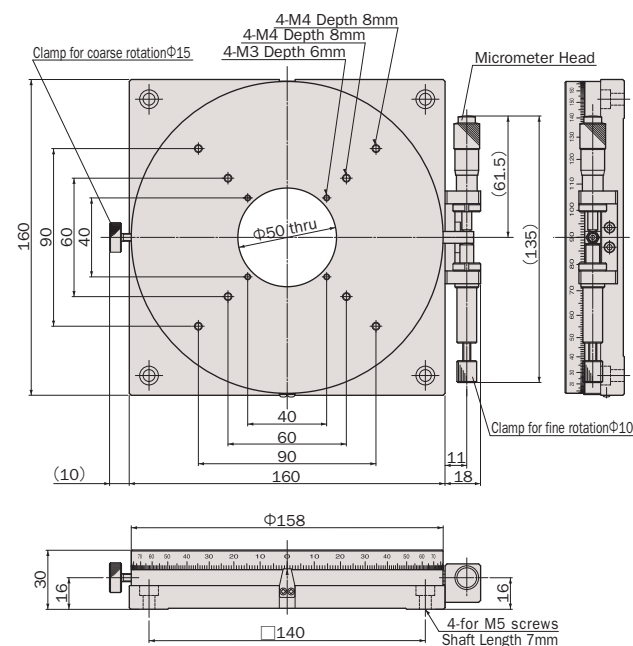
## ● RM16A-C1



## ● RM16A-C3



## ● RM16A-D1



# アルミ / クロスローラベアリング, アリ摺動 / マイクロメータサイド押シタイプ Aluminum Body / Cross-Roller Bearing, Slide Guide / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	RM16A-C1		RM16A-C3		RM16A-D1	
勝手違い型式 Mirror Model Number	RM16A-C1-R		RM16A-C3-R		RM16A-D1-R	
テーブル面 Table Size	Φ158mm					
案内方式 Guide Mechanism	クロスローラベアリング Cross-Roller Bearing				アリ摺動 Slide Guide	
回転範囲 Angular Range	粗動 Coarse		360°			
	微動 Fine		±3°			
偏心 Eccentricity	15μm/360°					
面振れ Surface Runout	20μm/360°					
最小読み取り Minimum Readout	テーブル Table		1°/目盛 1°/div			
	マイクロ Micrometer		≈ 0.0063°/目盛 ≈ 0.0063°/div		粗動 ≈ 0.0063°/目盛, 微動 ≈ 0.00031°/目盛 Coarse ≈ 0.0063°/div, Fine ≈ 0.00031°/div	
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.05 arcsec/N-cm				0.15 arcsec/N-cm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	294N (30kgf)				78.4N (8kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy					
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing					
自重 Weight	1.9kg				2.1kg	
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (13mm) Micrometer (13mm)		精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)		マイクロメータヘッド (13mm) Micrometer (13mm)	
価格 Price(JPY)	¥110,000		¥146,000		¥76,000	
オーバーホール費 ※1 Overhaul Price	¥24,000 ~				¥18,000 ~	
クリーニンググリス交換費 ※2 Clean Room Lubricant Change Price	¥15,000				—	
真空グリス交換費 ※3 Vacuum Lubricant Change Price	¥15,000				—	

※1 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

※2 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3、C3-Rのグリス交換は本体のみとなります。RM16A-D1はクリーニンググリスに対応しておりません。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant change is not available for actuators on stages that include the C3 model. Clean room lubricant is not available on the RM16A-D1.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

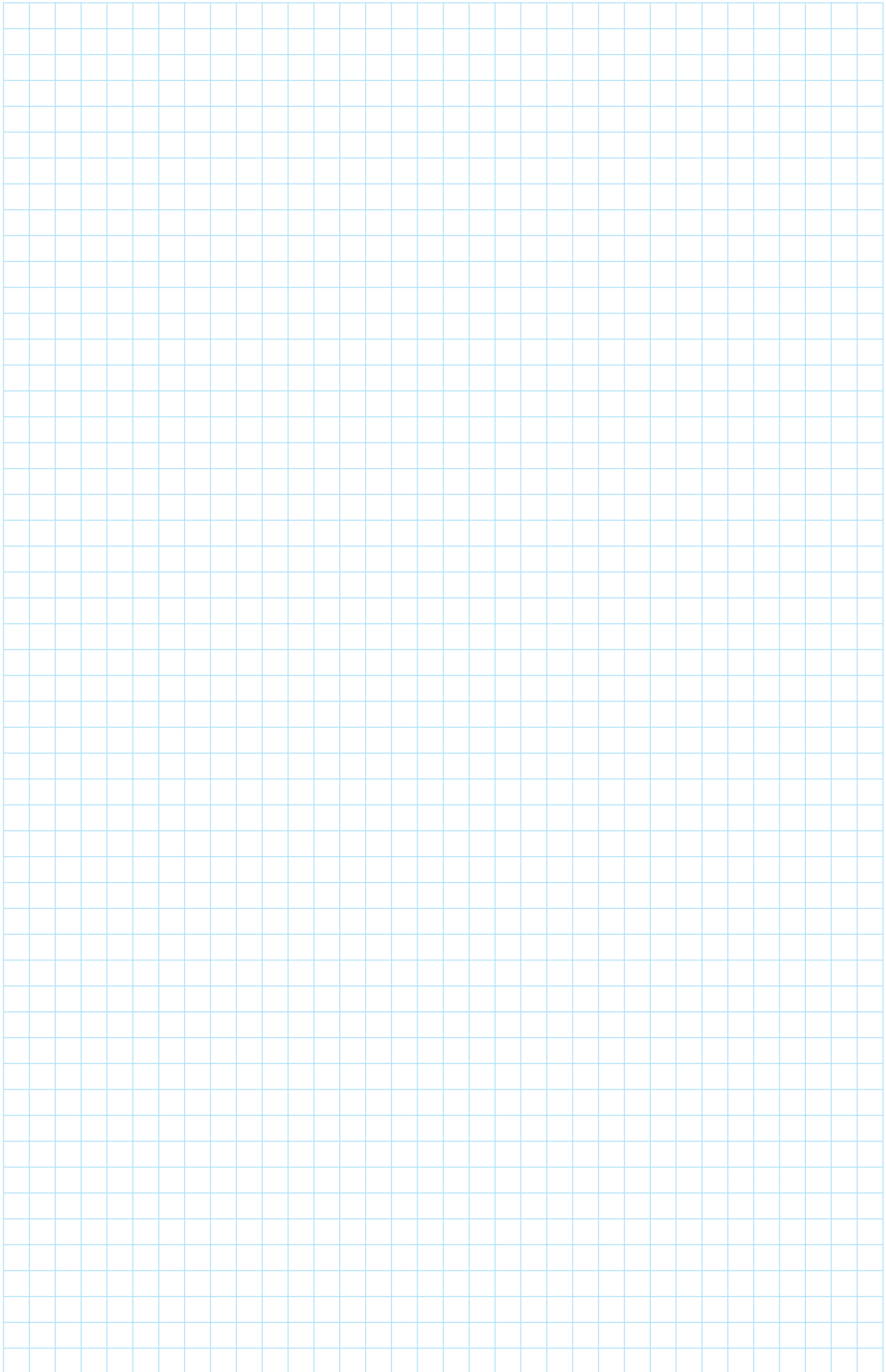
※3 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。C3、C3-Rのグリス交換は本体のみとなります。RM16A-D1は真空グリスに対応しておりません。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant change is not available for actuators on stages that include the C3 model. Vacuum lubricant exchange is not available on the RM16A-D1.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial  
実験用 Experimental  
手動精密ステージ Manual Stage  
自動精密ステージ Motorized Stage  
真空ステージ Vacuum Stage  
制御装置 Control Electronics  
アクセサリ Accessories  
検査システム Inspection System

回転 Rotation  
XYθ  
Z  
XYθ  
Z  
XYθ  
Z  
XYθ

# Memo

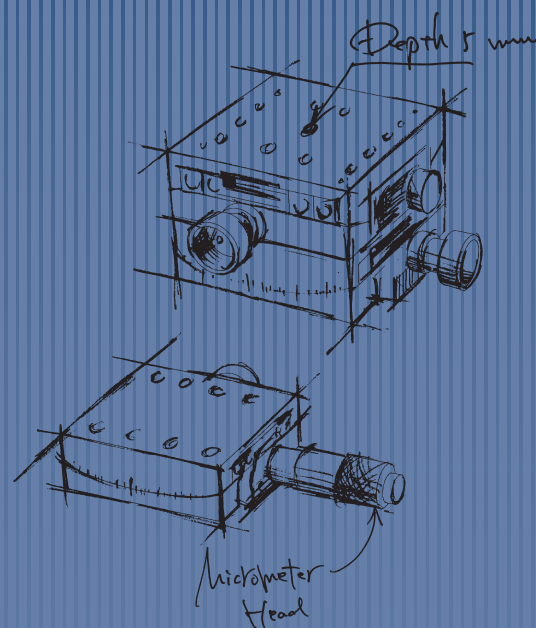


# 手動スイベル（ゴニオ）ステージ

## Manual Swivel (Tilt) Stage

### SH・ST シリーズ

#### SH・ST Series

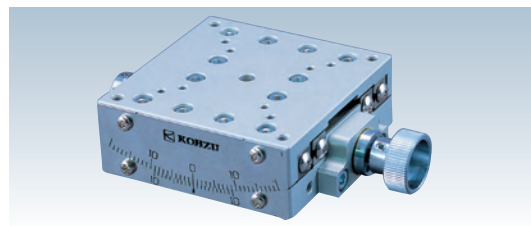


回転範囲 Angular Range	テーブルサイズ Table Size	W.D	型式 Model Number	
±10°	30×30	30	SH03B-DT	G-008page
		44	SH03B-DM	G-008page
	40	SH04B-RT	G-010page	
±3°	40×40	57	SH04B-RM	G-010page
		40	ST04A-**T	G-012, G-014page
	57	ST04A-**M	G-012, G-014page	
	50	ST05A-**T	G-018, G-020, G-022page	
±10°	50×50	68	ST05A-**M	G-018, G-020, G-022page
		86	ST05A-**B	G-018, G-022page
	50	SH05B-RT	G-016page	
	68	SH05B-RM	G-016page	
±8°	50×50	86	SH05B-RB	G-016page
		70	ST07A-S1W	G-032page
	70	ST07A-**T	G-026, G-028, G-030page	
	96	ST07A-**M	G-026, G-028, G-030page	
±10°	70×70	122	ST07A-**B	G-026, G-030page
		70	SH07A-RT	G-024page
	96	SH07A-RM	G-024page	
	122	SH07A-RB	G-024page	
±10°	100×100	95	SH10A-RT	G-034page
		134	SH10A-RM	G-034page
		172	SH10A-RB	G-034page
±10°	130×130	120	SH13A-RT	G-036page
		173	SH13A-RM	G-036page
	160×160	220	SH16A-RT	G-038page
		280	SH16A-RM	G-038page

水平耐荷重 (N) Horizontal Load Capacity (N) 10 15 20 30 50 70 100 200

# 手動スイベル(ゴニオ) ステージガイドンス Understanding Manual Swivel (Tilt) Stage

## スペック表の見方 Understanding Specifications



SH07A-RT

スペック表 Specifications		説明 Description
型式 Model Number	SH07A-RT	① 型式の名称です。 Kohzu's significant alphanumeric model numbers offer quick product insight.
勝手違い型式 Mirror Model Number	SH07A-RT-R	② 型式①に対する逆勝手仕様様の型式です。 Mirror symmetry of standard stage... see pages G004-G007 for various configurations and their specific model number extensions.
テーブル面 Table Size	70mm×70mm	③ ステージテーブル面の大きさ。 Table size refers to the stage's valid mounting table size.
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide	④ ステージの案内方式を示す。 Type of guide mechanism used on this stage.
回転範囲 Angular Range	±10°	⑤ 中立点を基準としてプラス、マイナスで表示します。 Stage travel range in the positive and negative directions from it's centered or neutral position.
ワークディスタンス Work Distance	70mm±0.2mm	⑥ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-007ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-007.
回転中心変位量 Rotation Center Error	φ0.05mm/±10°	⑦ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-007ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-007.
最小読み取り Minimum Readout	0.1° (バーニヤ) 0.1° (vernier)	⑧ テーブルの目盛で読み取ることでできる最小値。 Minimum readout of Table is the smallest measurable value of motion.
回転角 Angular Motion	1.53°/ハンドル1回転 1.53°/Handle Revolution	⑨ ハンドルを一回転したときのステージの傾斜角度。 Angle of gradient per handle-wheel revolution.
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.09 arcsec/N·cm	⑩ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-006ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-006.
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	49N (5kgf)	⑪ ステージ中央での搭載可能重量。 Maximum load capacity is for a horizontally orientated stage with load centered on top-plate.
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	⑫ 主に使用されている材料を示します。 Material specification is for stage's main body components only.
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matte Anodizing	⑬ 外観の色や表面処理を示します。 Surface finish type and color.
自重 Weight	0.57kg	⑭ 製品の重量です。 Stage weight includes all components depicted in product photograph.
直交度 Perpendicularity	—	⑮ 2軸組合せステージの直交度を示します。 Perpendicularity between motion axes in a dual-axis XY stage assembly.
駆動方式 Actuator	ハンドル Handle-Wheel	⑯ 使用されているアクチュエータの型式と移動量を示します。 Actuator model number and travel range.
価格 Price(JPY)	¥85,000	⑰ 標準製品の価格を示します。 Catalog price in Japanese currency
オーバーホール費 Overhaul Price	¥24,000 ~	⑱ オーバーホールの費用を示します。 ←15ページ Overhaul price in Japanese currency ←16 page
クリーニンググリス交換費 Clean Room Lubricant Change Price	¥18,000	⑲ クリーニンググリスへの交換費用を示します。 ←C-003ページ Clean Room Lubricant change Price in Japanese currency. See page C-003
真空グリス交換費 Vacuum Lubricant Change Price	¥18,000	⑳ 真空グリスへの交換費用を示します。 ←C-003ページ Vacuum Lubricant change Price in Japanese currency. See page C-003

産業用 Industrial  
実験用 Experimental  
手動精密ステージ Manual Stage  
回転 Rotation  
スイベル(Tilt) Swivel(Tilt)  
自動精密ステージ Motorized Stage  
回転 Rotation  
スイベル(Tilt) Swivel(Tilt)  
真空ステージ Vacuum Stage  
制御装置 Control Electronics  
アクセサリ Accessories  
検査システム Inspection System

## 案内方式

### Guide Mechanism Type

#### ●クロスローラガイド Cross-Roller Guide

クロスローラガイドとは、90°のV溝を持つローラレースと円筒コロからなる案内方式です(図-1参照)。ローラレースの摺動面は焼入れ研磨仕上げにより平面度の精度が高く硬質に仕上げられています。円筒コロはこの2本のローラレースに挟まれた空間に互い違いに配置されています。ステージが駆動する際には、ローラレース上を複数の円筒コロが転がるため、停止時から起動時への摩擦の変化(静止摩擦と動摩擦の差)が小さく、作動すべりが起こりにくくなっています。また、クロスローラガイドは、線接触で荷重を支えるため、ボールガイド機構よりも剛性が高くなっています。このクロスローラガイドは、独自に設計された剛性が強く精度の高いものを使用し、ローラレースと円筒コロ間の予圧を精密に管理して高剛性を維持しています。

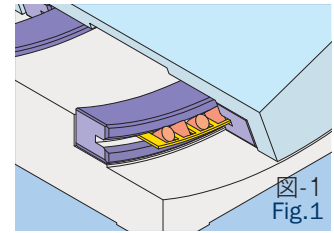


図-1  
Fig.1

The cross-roller guide is a limited stroke linear and bending guide that consists of a roller race and rollers. The roller race has 90 degree V-shape surface and it is harden and precisely polished. It is not only had a polished precise surface but also precisely correct 90 degree. The cylindrical shaped rollers are inserted between two roller races and they are aligned alternately. When the stage is moved, these rollers are rolling smoothly at the same time with the same tension because the gap between roller race is correctly arranged and maintained for the same distance. There is no slipping, no stopping due to the effective contact. As one of the feature, it has highly rigid more than ball guide because it has a longer contact line.

#### ●アリ摺動(すり合わせ) Dove-Tail Slide

アリ摺動とは、接触する2つの面からなる案内方式です(図-2参照)。固定面と移動面が摺動するため、機構を簡素化することができ、隙間に汚れが入りにくい構造です。また支える接触面積が大きいので、衝撃荷重や大きな荷重に耐えることができます。

Dove-Tail Slide is guide mechanism which is build from contiguous two face (Ref. Fig.2). In other words, that of guide mechanism is built from fixed part and movement part only. That is efficient of dust reduction from the parts slit. In addition, this type of stage have high load capacity and mechanical Shock, because supporttable touch field is large.

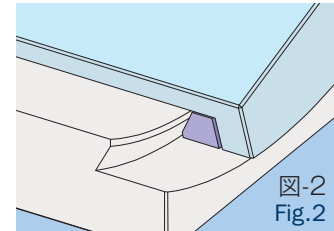


図-2  
Fig.2

## 送り方式

### Lead Mechanism

#### ●ウォームとウォームホイール Worm and Worm Wheel

ウォームとウォームホイールの噛みあわせによって強い力を生み出すことができます。結果として減速駆動となりますが、その分精密な送り方式となります。

It allows to produce strong power or torque with the worm and worm wheel mechanism. As a result, it is decelerated but it can move precisely even when it has a big load.

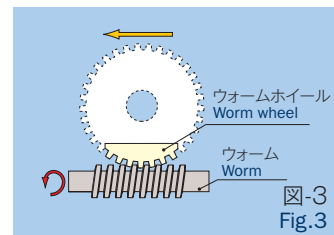


図-3  
Fig.3

# 手動スイベル(ゴニオ)ステージガイドス Understanding Manual Swivel (Tilt) Stage

## 標準勝手、逆勝手、組勝手

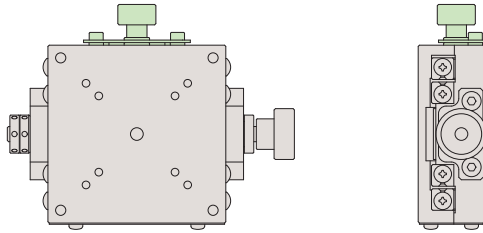
### Standard & Mirror Symmetry Configurations

ご希望に応じてクランプとマイクロメータ(STシリーズサイド押しの場合)を左右反転して取り付ける、逆勝手仕様に無償で対応いたします。また、2軸の組合せステージにも標準ステージと逆勝手ステージの組合せに対応いたします。

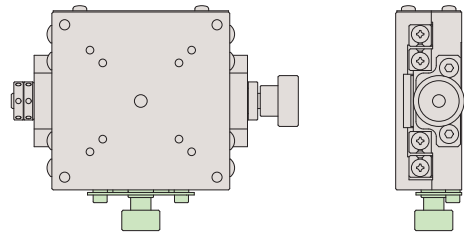
Assemble multiple stages can be customized to meet specific application requirements at no additional cost.

#### (SHシリーズ) (SH Series)

標準勝手  
Standard Configuration

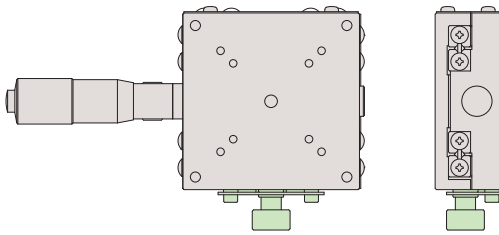


逆勝手  
Mirror Configuration

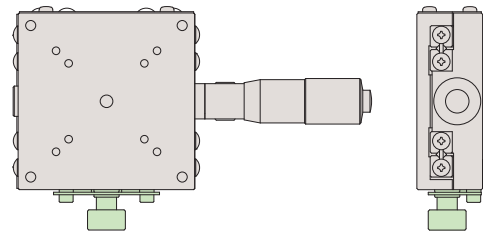


#### (STシリーズ) (ST Series)

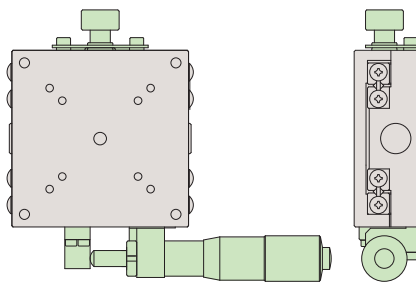
標準勝手  
Standard Configuration



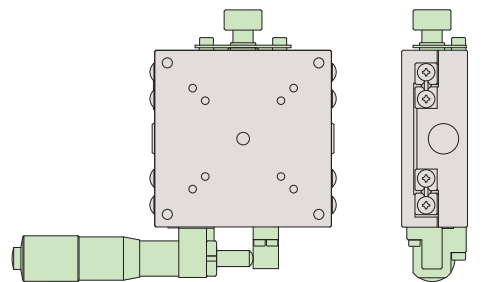
逆勝手  
Mirror Configuration



標準勝手  
Standard Configuration



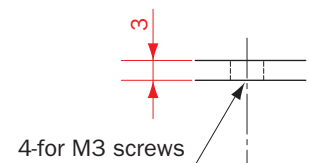
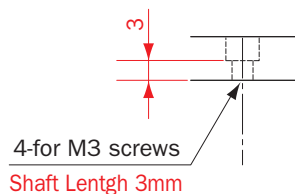
逆勝手  
Mirror Configuration



#### ザグリ穴の首下寸法について About the shaft length of counterbore

カタログ図面ではステージ取り付けの際に用いるザグリ穴の首下寸法を、「Shaft Length \*\* mm」と表記します(右図、左)。

ザグリ穴が無く直接ネジを取り付ける場合はこの表記がなく、板厚が首下寸法となります(右図、右)。



The length of counterbore's shaft for mounting is described "Shaft Length \*\* mm" (Top figure, left) in catalog drawing.

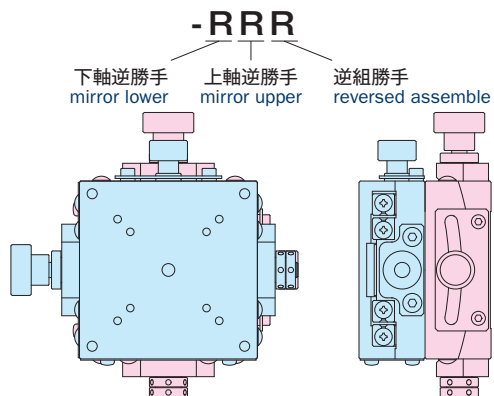
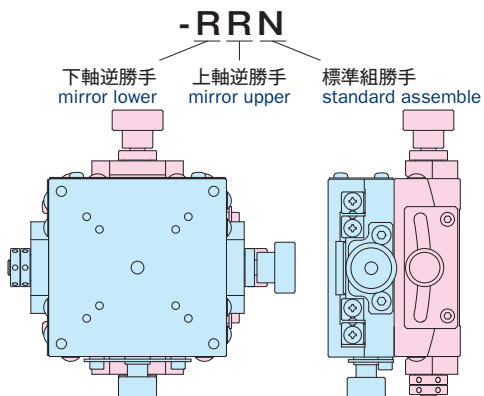
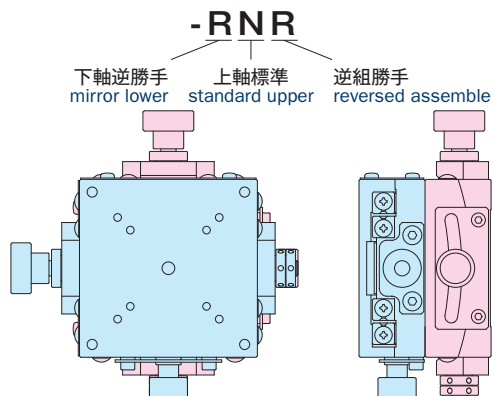
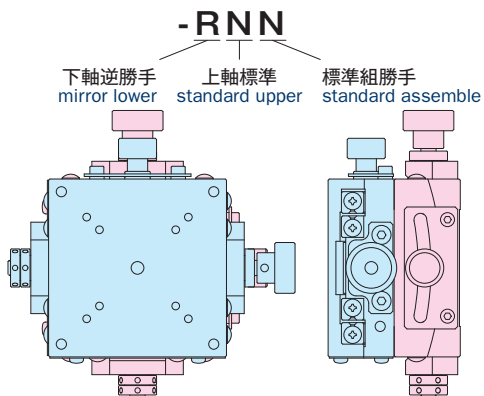
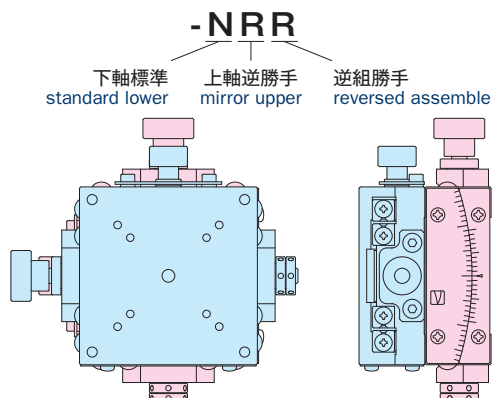
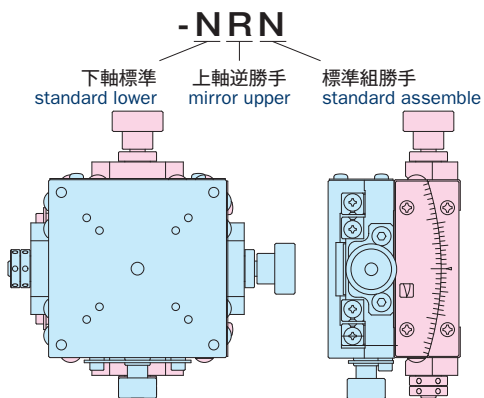
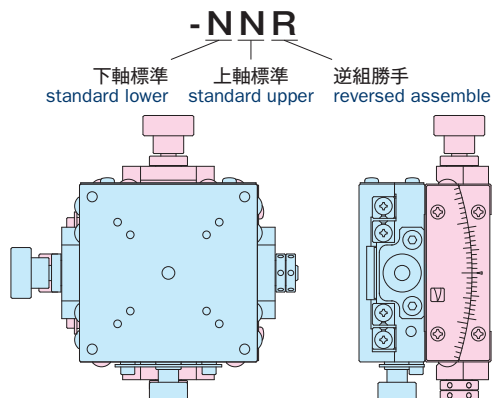
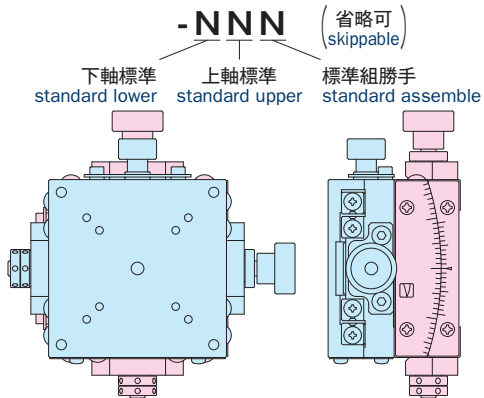
If counterbore does not exist on mounting part, depth size of base will be shaft length size (Top figure, right).

## ●2軸組勝手一覧 2-Axes Stage Assembly Configurations

型式の後ろに-\*\*\*が追加されます。

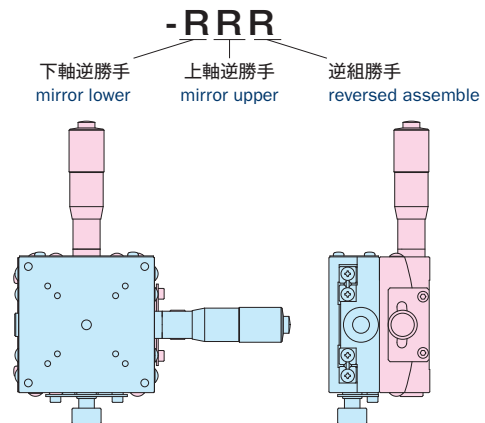
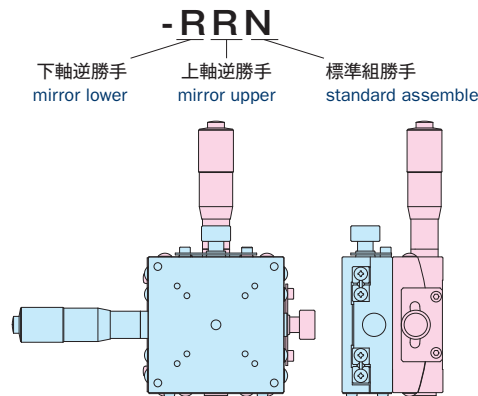
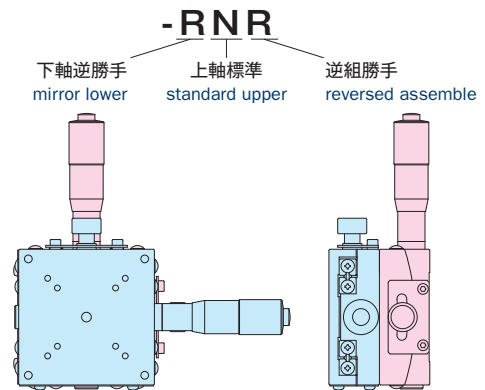
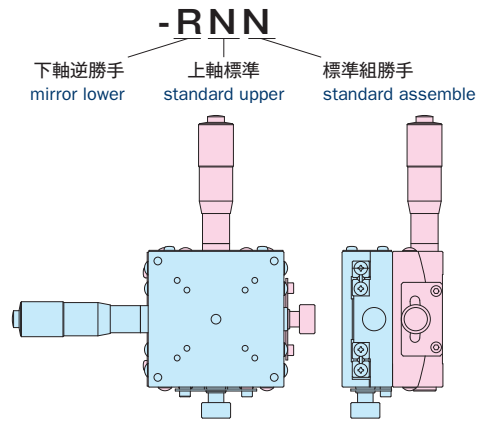
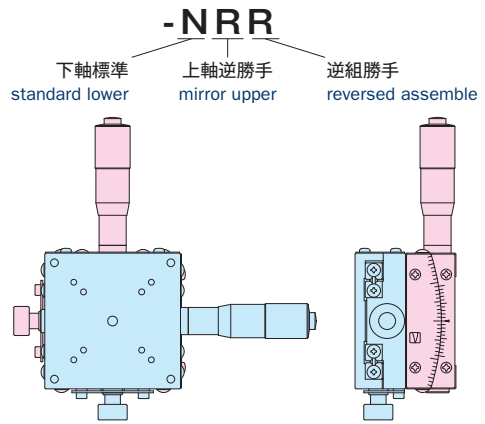
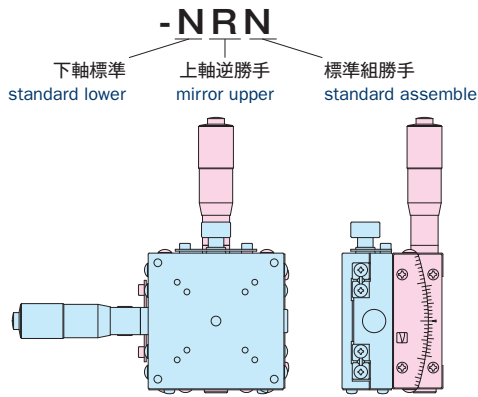
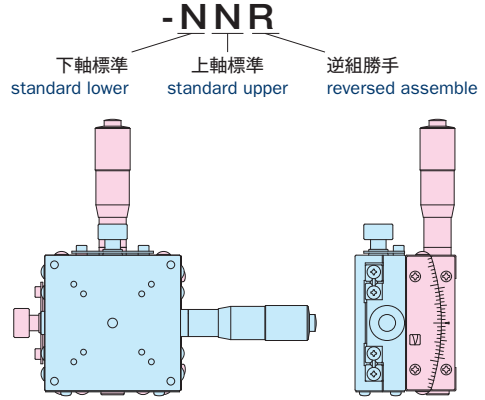
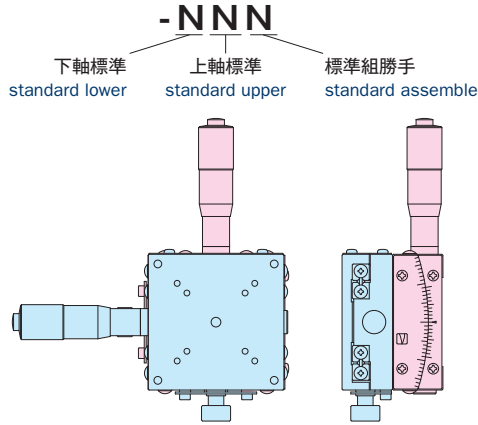
Assembly model has -\*\*\* at the end of model number.

### (SHシリーズ) (SH Series)



# 手動スイベル(ゴニオ)ステージガイドス Understanding Manual Swivel (Tilt) Stage

## (STシリーズ)(ST Series)



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

Z

回転  
Rotation

スワivel(Tilt)  
Swivel(Tilt)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

Z

回転  
Rotation

スワivel(Tilt)  
Swivel(Tilt)

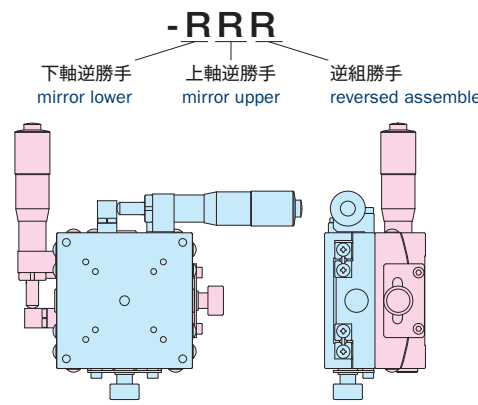
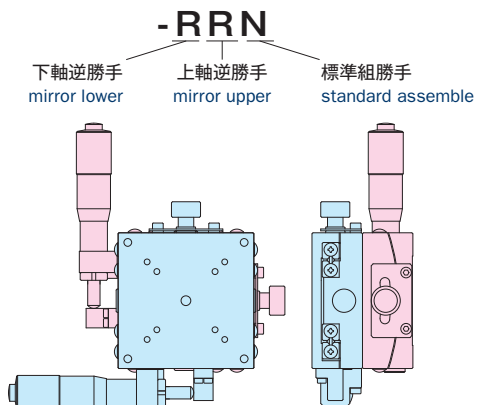
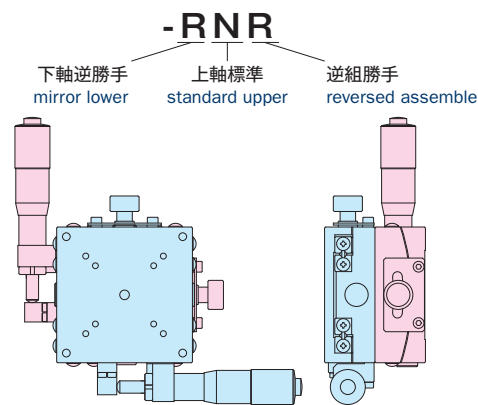
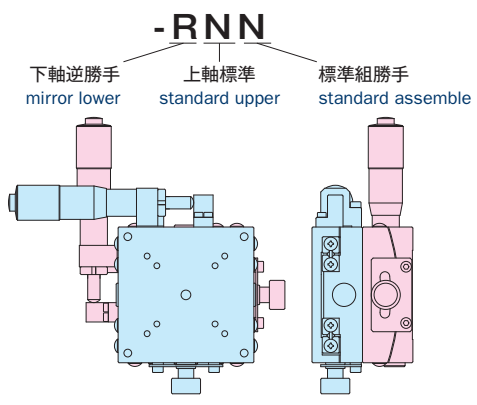
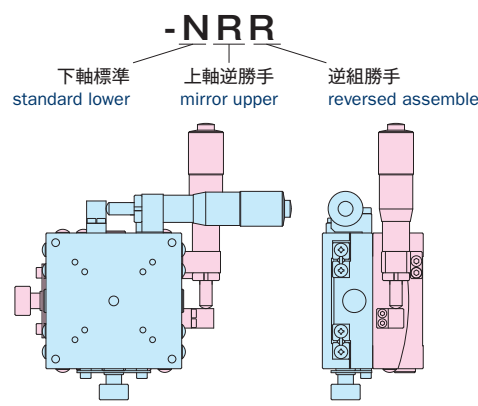
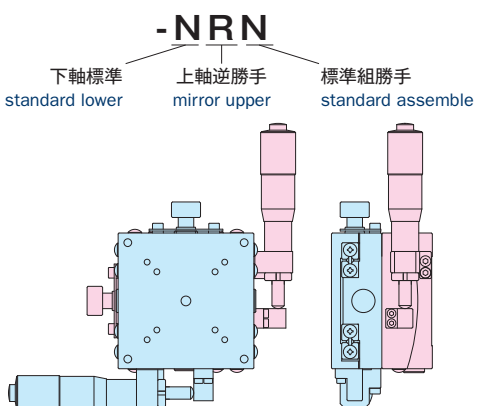
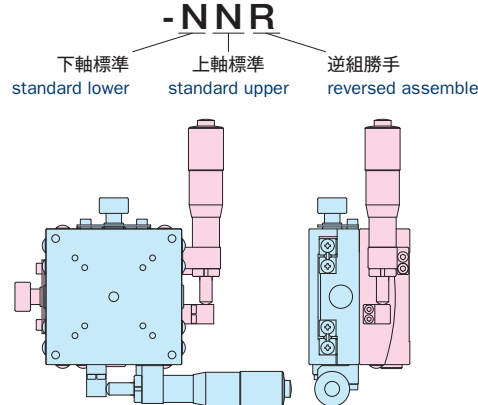
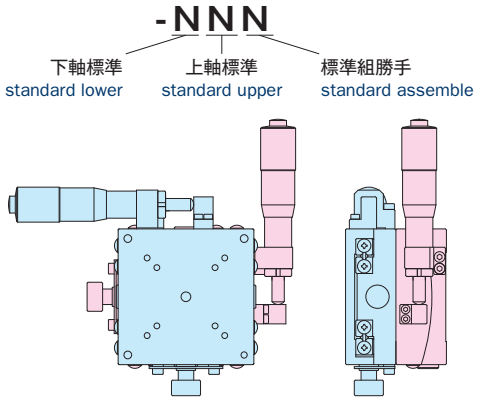
回転ステージ  
Rotation Stage

真空ステージ  
Vacuum Stage

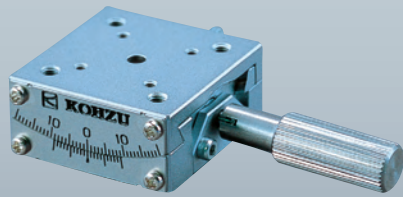
制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

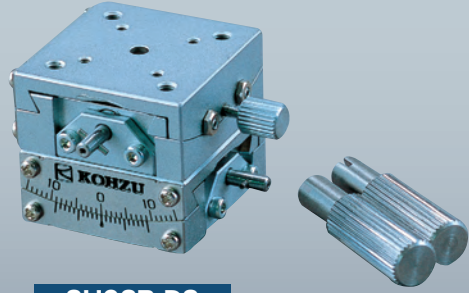
検査システム  
Inspection System



# 手動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 30×30 Manual Swivel (Tilt) Stages / Table Size 30×30

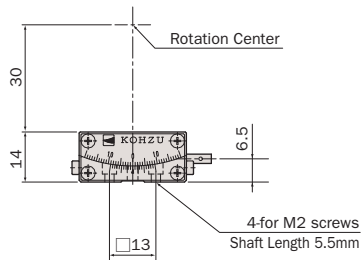
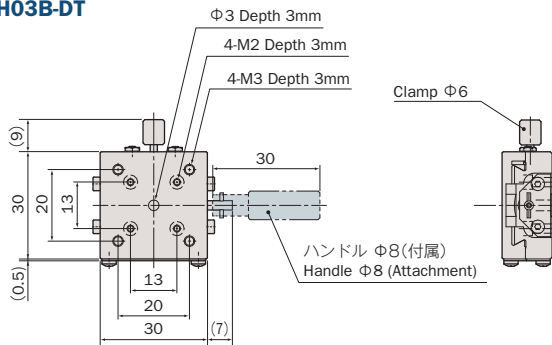


**SH03B-DT**  
**SH03B-DM**

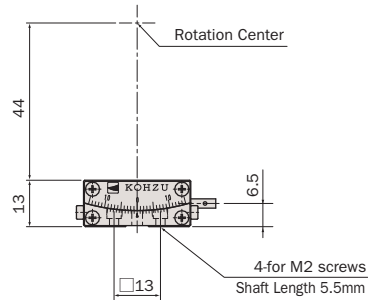
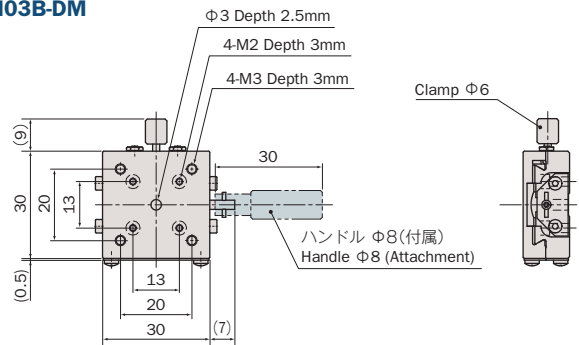


**SH03B-DS**

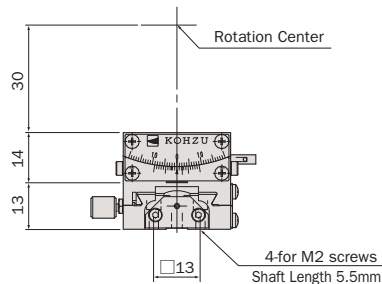
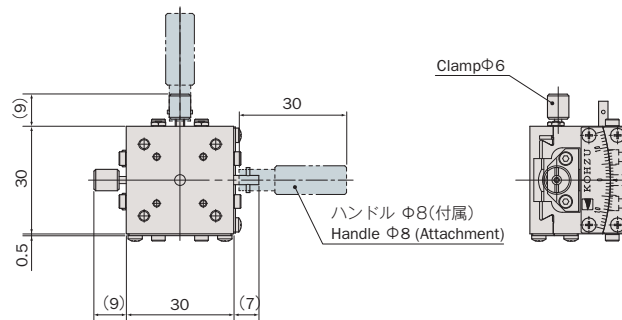
## SH03B-DT



## SH03B-DM



## SH03B-DS



# 真鍮 / アリ摺動 / ウォーム&ウォームホイール Brass Body / Dove-Tail Slide / Worm and Worm Wheel



型式 Model Number	SH03B-DT		SH03B-DM	SH03B-DS ※1
勝手違い型式 Mirror Model Number ※2	SH03B-DT-R		SH03B-DM-R	SH03B-DS-RRR
テーブル面 Table Size	30mm×30mm			
案内方式 Guide Mechanism	アリ摺動 Dove-Tail Slide			
回転範囲 Angular Range	±10°			
ワークディスタンス Work Distance	30mm±0.1mm	44mm±0.1mm	30mm±0.2mm	
回転中心変位量 Rotation Center Error	φ0.1mm/±10°			φ0.2mm/±10°
最小読み取り Minimum Readout	0.1°(バーニヤ) 0.1°(vernier)			
回転角 Angular Motion	2.06°/ハンドル1回転 2.06°/Handle Revolution	1.5°/ハンドル1回転 1.5°/Handle Revolution	2.06°/ハンドル1回転(DT) 1.5°/ハンドル1回転(DM) 2.06°/ハンドル1回転(DT) 1.5°/ハンドル1回転(DM)	
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	1.22 arcsec/N·cm			2.45 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	9.8N(1kgf)			
材質 Material	真鍮 Brass			
外観 Finish	梨地メッキ仕上げ Chromium Matte Plating			
自重 Weight	0.1kg		0.2kg	
直交度 Perpendicularity	—		≤90°±1'	
駆動方式 Actuator	ハンドル Handle-Wheel			
価格 Price(JPY)	¥45,000		¥90,000	
オーバーホール費 ※4 Overhaul Price	¥21,000 ~		¥42,000 ~	
クリーニンググリス交換費 ※5 Clean Room Lubricant Change Price	¥15,000		¥30,000	
真空グリス交換費 ※6 Vacuum Lubricant Change Price	¥15,000		¥30,000	

※1 SH03B-DSは、SH03B-DTとSH03B-DMの組み合わせです。  
Combination of SH03B-DT and SH03B-DM form 2-axes swivel stage model SH03B-DS.

※2 勝手違い、重ねの組勝手についてはG-004ページを参照して下さい。  
Refer to page G-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※3 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single Swivel stage is measured in Roll Direction.

※4 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※5 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

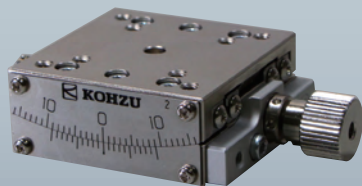
※6 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

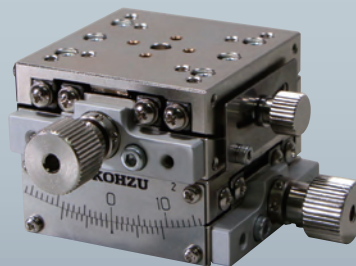
産業用 Industrial  
実験用 Experimental  
手動精密ステージ Manual Stage  
自動精密ステージ Motorized Stage  
真空ステージ Vacuum Stage  
制御装置 Control Electronics  
アクセサリ Accessories  
検査システム Inspection System

回転 Rotation  
スイベル(ニオ) Swivel(Th)  
XYθ  
XYθ

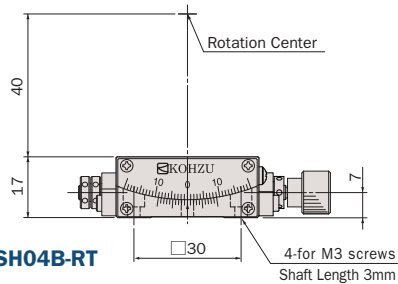
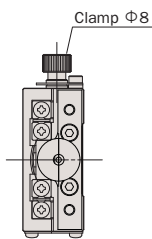
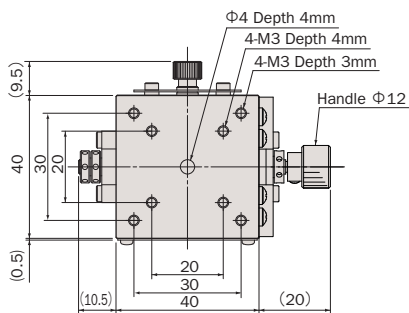
# 手動スィベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 40×40 Manual Swivel (Tilt) Stages / Table Size 40×40



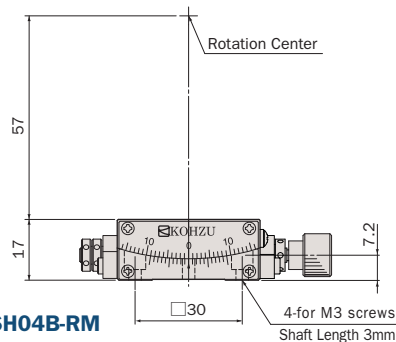
**SH04B-RT**  
**SH04B-RM**



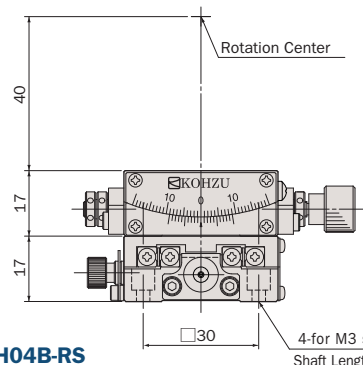
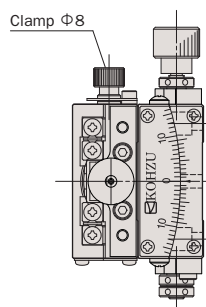
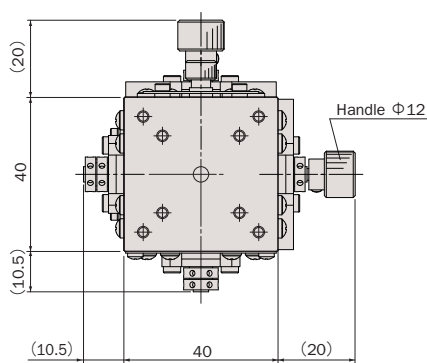
**SH04B-RS**



● SH04B-RT



● SH04B-RM



● SH04B-RS

# 真鍮 / クロスローラガイド / ウォーム&ウォームホイール Brass Body / Cross-Roller Guide / Worm and Worm Wheel



型式 Model Number	SH04B-RT		SH04B-RM	SH04B-RS ※1
勝手違い型式 Mirror Model Number ※2	SH04B-RT-R		SH04B-RM-R	SH04B-RS-RRR
テーブル面 Table Size	40mm×40mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
回転範囲 Angular Range	±10°			
ワークディスタンス Work Distance	40mm±0.2mm		57mm±0.2mm	40mm±0.4mm
回転中心変位量 Rotation Center Error	Φ0.05mm/±10°			Φ0.1mm/±10°
最小読み取り Minimum Readout			0.1°(バーニヤ) 0.1°(vernier)	
回転角 Angular Motion	1.34°/ハンドル1回転 1.34°/Handle Revolution		0.99°/ハンドル1回転 0.99°/Handle Revolution	1.34°/ハンドル1回転(RT) 0.99°/ハンドル1回転(RM) 1.34°/Handle Revolution (RT) 0.99°/Handle Revolution (RM)
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	0.41 arcsec/N·cm			1.22 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	19.6N (2kgf)			
材質 Material	真鍮 Brass			
外観 Finish	梨地メッキ仕上げ Chromium Matte Plating			
自重 Weight	0.25kg			0.5kg
直交度 Perpendicularity	—			≤90°±1'
駆動方式 Actuator	ハンドル Handle-Wheel			
価格 Price(JPY)	¥105,000			¥210,000
オーバーホール費 ※4 Overhaul Price	¥24,000 ~			¥48,000 ~
クリーニンググリス交換費 ※5 Clean Room Lubricant Change Price	¥18,000			¥36,000
真空グリス交換費 ※6 Vacuum Lubricant Change Price	¥18,000			¥36,000

※1 SH04B-RSは、SH04B-RTとSH04B-RMの組み合わせです。  
Combination of SH04B-RT and SH04B-RM form 2-axes swivel stage model SH04B-RS.

※2 勝手違い、重ねの組勝手についてはG-004ページを参照して下さい。  
Refer to page G-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※3 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single Swivel stage is measured in Roll Direction.

※4 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※5 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

※6 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel(Th)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel(Th)

XYθ  
XYθ

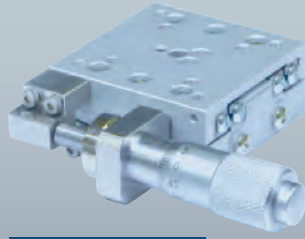
真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

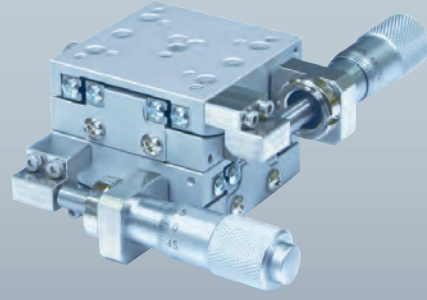
アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

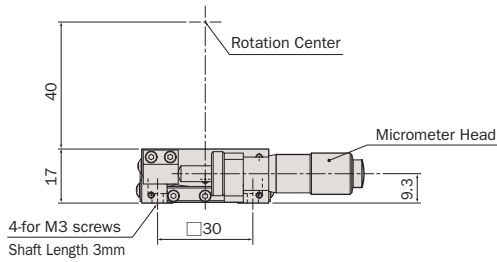
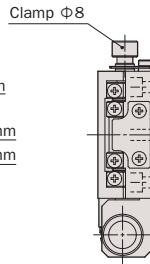
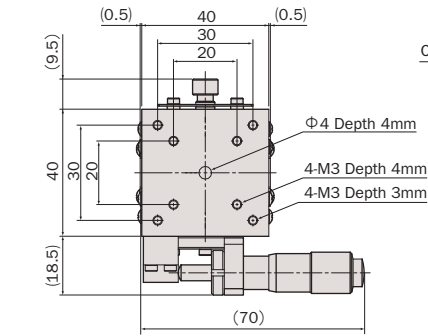
# 手動スィベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 40×40 Manual Swivel (Tilt) Stages / Table Size 40×40



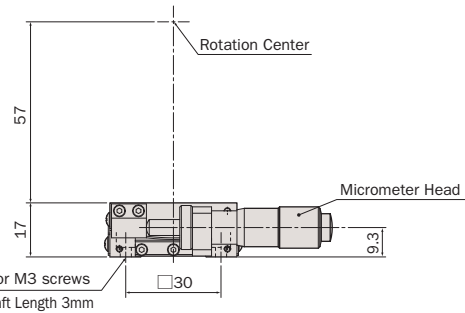
**ST04A-S1T**  
**ST04A-S1M**



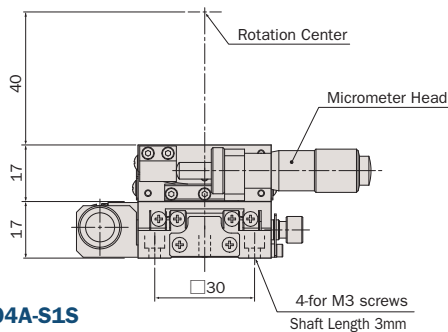
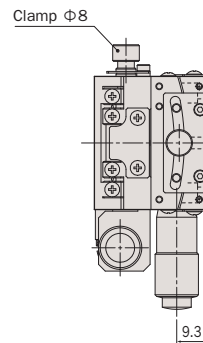
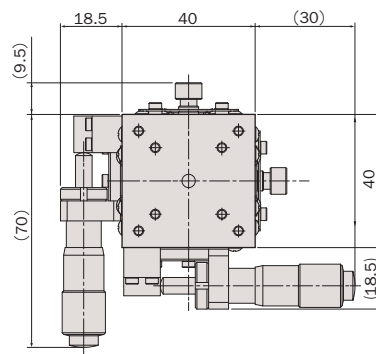
**ST04A-S1S**



● **ST04A-S1T**



● **ST04A-S1M**



● **ST04A-S1S**

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スィベル(Tilt)  
Swivel(Tilt)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スィベル(Tilt)  
Swivel(Tilt)

XYθ  
XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / クロスローラガイド / マイクロメータサイド押し Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	ST04A-S1T		ST04A-S1M	ST04A-S1S ※1
勝手違い型式 ※2 Mirror Model Number	ST04A-S1T-R		ST04A-S1M-R	ST04A-S1S-RRR
テーブル面 Table Size	40mm×40mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
回転範囲 Angular Range	±3°			
ワークディスタンス Work Distance	40mm±0.2mm	57mm±0.2mm		40mm±0.4mm
回転中心変位量 Rotation Center Error	φ0.05mm/±3°			φ0.1mm/±3°
最小読み取り Minimum Readout	—			
回転角 Angular Motion	≈ 0.0116°/目盛 ≈ 0.0116°/div	≈ 0.0087°/目盛 ≈ 0.0087°/div		≈ 0.0116°/目盛 (S1T) ≈ 0.0087°/目盛 (S1M) ≈ 0.0116°/div (S1T) ≈ 0.0087°/div (S1M)
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	0.41 arcsec/N·cm			1.22 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	19.6N (2kgf)			
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy			
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing			
自重 Weight	0.14kg		0.28kg	
直交度 Perpendicularity	—			≤90°±1'
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (13mm) Micrometer (13mm)			
価格 Price (JPY)	¥70,000		¥140,000	
オーバーホール費 ※4 Overhaul Price	¥24,000 ~		¥48,000 ~	
クリーニンググリス交換費 ※5 Clean Room Lubricant Change Price	¥18,000		¥36,000	
真空グリス交換費 ※6 Vacuum Lubricant Change Price	¥18,000		¥36,000	

※1 ST04A-S1Sは、ST04A-S1TとST04A-S1Mの組み合わせです。  
Combination of ST04A-S1T and ST04A-S1M form 2-axes swivel stage model ST04A-S1S.

※2 勝手違い、重ねの組勝手についてはG-004ページを参照して下さい。  
Refer to page G-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※3 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single Swivel stage is measured in Roll Direction.

※4 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※5 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

※6 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel(Th)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel(Th)

XYθ  
XYθ

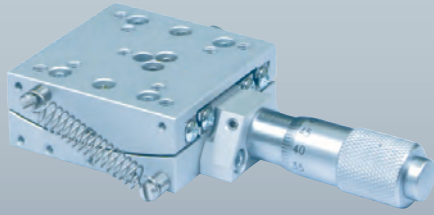
真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

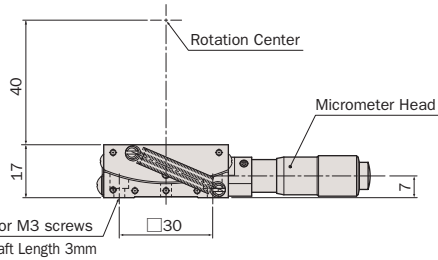
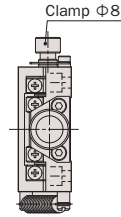
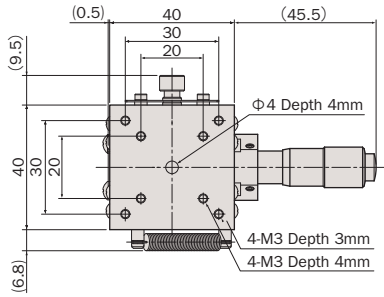
# 手動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 40×40 Manual Swivel (Tilt) Stages / Table Size 40×40



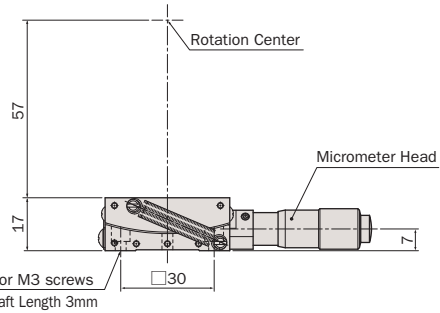
**ST04A-C1T**  
**ST04A-C1M**



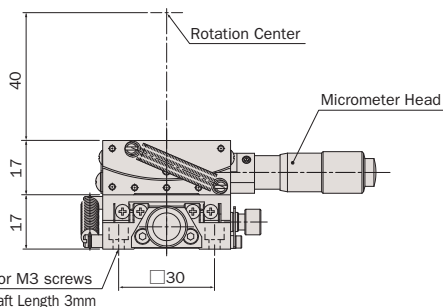
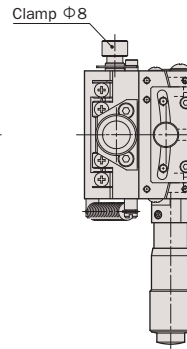
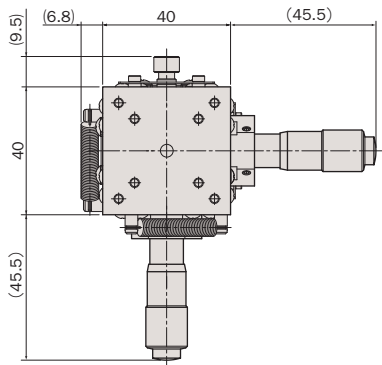
**ST04A-C1S**



● **ST04A-C1T**



● **ST04A-C1M**



● **ST04A-C1S**

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

回転  
Rotation

スワivel(Tilt)  
Swivel(Tilt)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スワivel(Tilt)  
Swivel(Tilt)

XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / クロスローラガイド / マイクロメータセンター押し

## Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Center-Mount Micrometer



型式 Model Number	ST04A-C1T		ST04A-C1M	ST04A-C1S ※1
勝手違い型式 ※2 Mirror Model Number	ST04A-C1T-R		ST04A-C1M-R	ST04A-C1S-RRR
テーブル面 Table Size	40mm×40mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
回転範囲 Angular Range	±3°			
ワークディスタンス Work Distance	40mm±0.2mm	57mm±0.2mm		40mm±0.4mm
回転中心変位量 Rotation Center Error	φ0.05mm/±3°			φ0.1mm/±3°
最小読み取り Minimum Readout	—			
回転角 Angular Motion	≈ 0.0112°/目盛 ≈ 0.0112°/div	≈ 0.0085°/目盛 ≈ 0.0085°/div		≈ 0.0112°/目盛 (C1T) ≈ 0.0085°/目盛 (C1M) ≈ 0.0112°/div (C1T) ≈ 0.0085°/div (C1M)
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	0.41 arcsec/N·cm			1.22 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	19.6N (2kgf)			
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy			
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing			
自重 Weight	0.12kg		0.24kg	
直交度 Perpendicularity	—		≤90°±1'	
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (13mm) Micrometer (13mm)			
価格 Price(JPY)	¥70,000		¥140,000	
オーバーホール費 ※4 Overhaul Price	¥24,000 ~		¥48,000 ~	
クリーニングス交換費 ※5 Clean Room Lubricant Change Price	¥18,000		¥36,000	
真空グリス交換費 ※6 Vacuum Lubricant Change Price	¥18,000		¥36,000	

※1 ST04A-C1Sは、ST04A-C1TとST04A-C1Mの組み合わせです。  
Combination of ST04A-C1T and ST04A-C1M form 2-axes swivel stage model ST04A-C1S.

※2 勝手違い、重ねの組勝手についてはG-004ページを参照して下さい。  
Refer to page G-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※3 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single Swivel stage is measured in Roll Direction.

※4 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

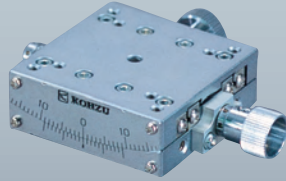
※5 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

※6 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

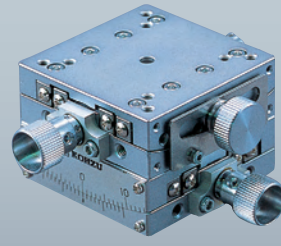
産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	------------------------	-----------------------------	----------------	------------------------	------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

# 手動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 50×50 Manual Swivel (Tilt) Stages / Table Size 50×50



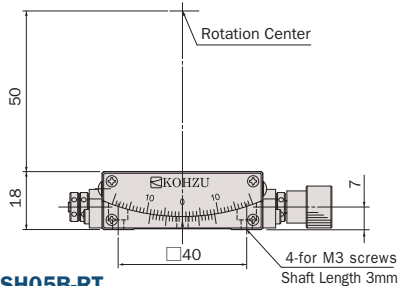
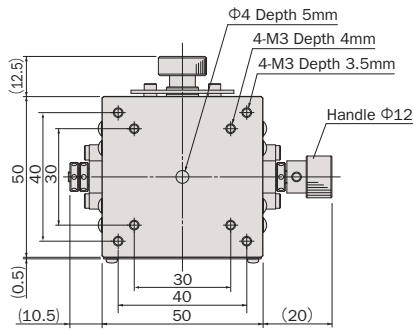
SH05B-RT

SH05B-RB

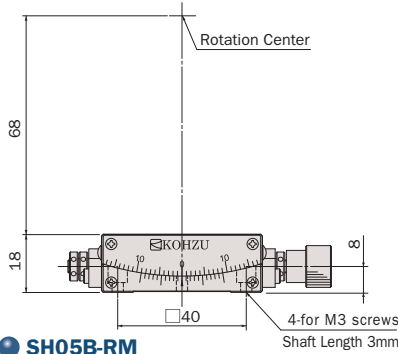
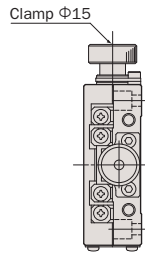


SH05B-RS

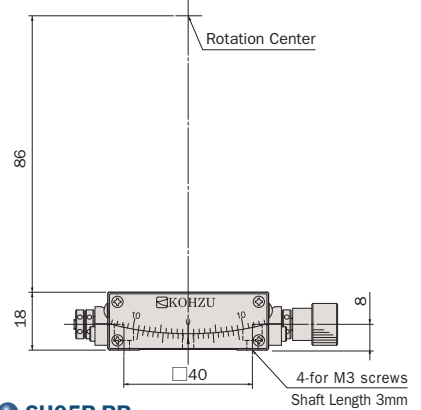
SH05B-RL



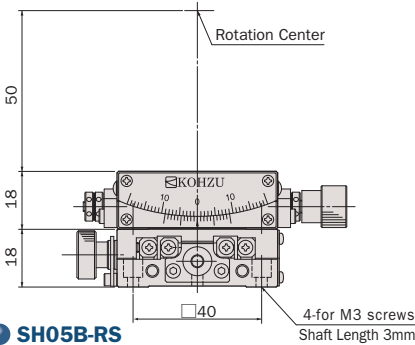
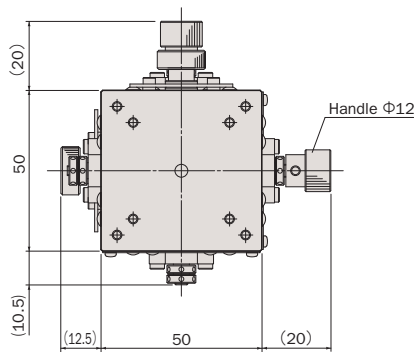
SH05B-RT



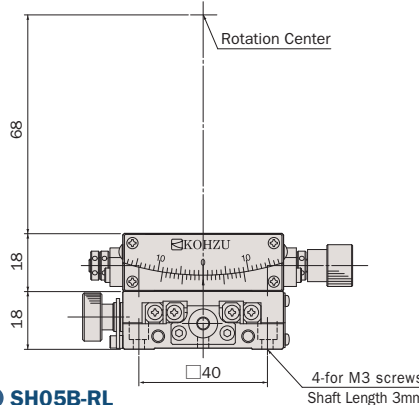
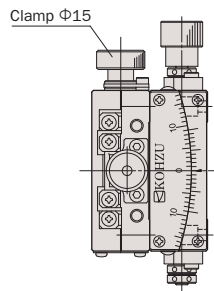
SH05B-RM



SH05B-RB



SH05B-RS



SH05B-RL

# 真鍮 / クロスローラガイド / ウォーム&ウォームホイール Brass Body / Cross-Roller Guide / Worm and Worm Wheel



型式 Model Number	SH05B-RT	SH05B-RM	SH05B-RB	SH05B-RS ※1	SH05B-RL ※2
勝手違い型式 ※3 Mirror Model Number	SH05B-RT-R	SH05B-RM-R	SH05B-RB-R	SH05B-RS-RRR	SH05B-RL-RRR
テーブル面 Table Size	50mm×50mm				
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide				
回転範囲 Angular Range	±10°		±8°	±10°	±10° (RM), ±8° (RB)
ワークディスタンス Work Distance	50mm±0.2mm	68mm±0.2mm	86mm±0.2mm	50mm±0.4mm	68mm±0.4mm
回転中心変位量 Rotation Center Error	Φ0.05mm/±10°		Φ0.05mm/±8°	Φ0.1mm/±10°	Φ0.1mm/±8°
最小読み取り Minimum Readout	0.1° (バーニヤ) 0.1° (vernier)				
回転角 Angular Motion	1.55°/ハンドル1回転 1.55°/Handle Revolution	1.2°/ハンドル1回転 1.2°/Handle Revolution	0.97°/ハンドル1回転 0.97°/Handle Revolution	1.55°/ハンドル1回転 (RM) 1.2°/ハンドル1回転 (RM) 1.55°/Handle Revolution (RT) 1.2°/Handle Revolution (RM)	1.2°/ハンドル1回転 (RM) 0.97°/ハンドル1回転 (RB) 1.2°/Handle Revolution (RM) 0.97°/Handle Revolution (RB)
モーメント荷重 ※4 Moment Load Stiffness	0.31 arcsec/N·cm			0.92 arcsec/N·cm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	29.4N (3kgf)			24.5N (2.5kgf)	
材質 Material	真鍮 Brass				
外観 Finish	梨地メッキ仕上げ Chromium Matte Plating				
自重 Weight	0.36kg			0.72kg	
直交度 Perpendicularity	—			≤90°±1'	
駆動方式 Actuator	ハンドル Handle-Wheel				
価格 Price(JPY)	¥85,000			¥170,000	
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price	¥24,000 ~			¥48,000 ~	
クリーニンググリス交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price	¥18,000 ~			¥36,000 ~	
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price	¥18,000 ~			¥36,000 ~	

※1 SH05B-RSは、SH05B-RTとSH05B-RMの組み合わせです。  
Combination of SH05B-RT and SH05B-RM form 2-axes swivel stage model SH05B-RS.

※2 SH05B-RLは、SH05B-RMとSH05B-RBの組み合わせです。  
Combination of SH05B-RM and SH05B-RB form 2-axes swivel stage model SH05B-RL.

※3 勝手違い、重ねの組勝手についてはG-004ページを参照して下さい。  
Refer to page G-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※4 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single Swivel stage is measured in Roll Direction.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※5 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.

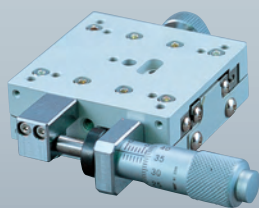
※6 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

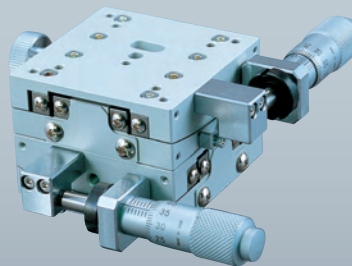
産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	アライメントステージ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	------------------------	-----------------------------	----------------	------------------------	-------------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

# 手動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 50×50 Manual Swivel (Tilt) Stages / Table Size 50×50

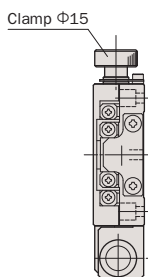
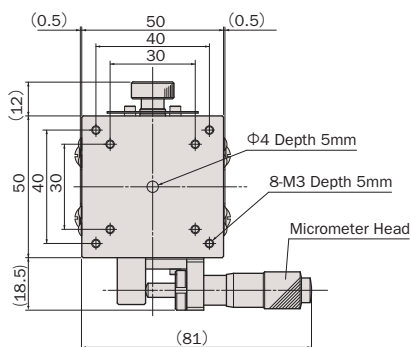


**ST05A-S1T**  
**ST05A-S1M**

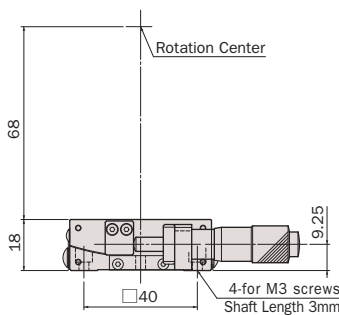
**ST05A-S1B**



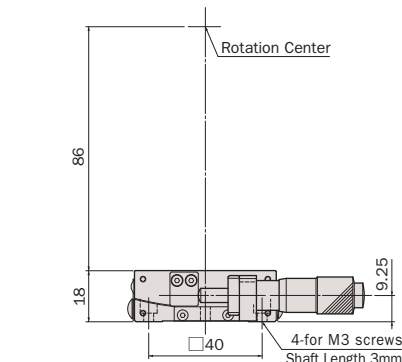
**ST05A-S1S**  
**ST05A-S1L**



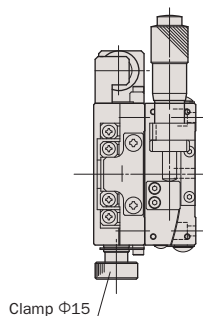
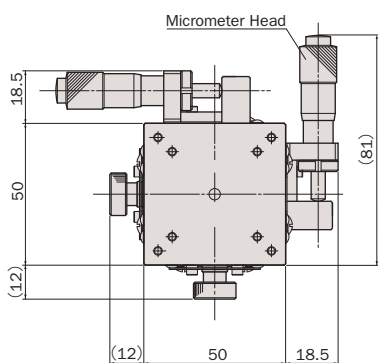
● **ST05A-S1T**



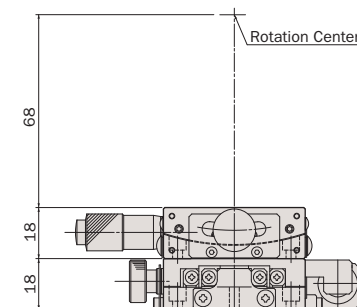
● **ST05A-S1M**



● **ST05A-S1B**



● **ST05A-S1S**



● **ST05A-S1L**

# アルミ / クロスローラガイド / マイクロメータサイド押し Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	ST05A-S1T	ST05A-S1M	ST05A-S1B	ST05A-S1S ※1	ST05A-S1L ※2
勝手違い型式 ※3 Mirror Model Number	ST05A-S1T-R	ST05A-S1M-R	ST05A-S1B-R	ST05A-S1S-RRR	ST05A-S1L-RRR
テーブル面 Table Size	50mm×50mm				
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide				
回転範囲 Angular Range	±3°				
ワークディスタンス Work Distance	50mm±0.2mm	68mm±0.2mm	86mm±0.2mm	50mm±0.4mm	68mm±0.4mm
回転中心変位量 Rotation Center Error	Φ0.05mm/±3°			Φ0.1mm/±3°	
最小読み取り Minimum Readout	—				
回転角 Angular Motion	≈ 0.0097°/目盛 ≈ 0.0097°/div	≈ 0.0074°/目盛 ≈ 0.0074°/div	≈ 0.006°/目盛 ≈ 0.006°/div	≈ 0.0097°/目盛 (S1T) ≈ 0.0074°/目盛 (S1M) ≈ 0.0097°/div (S1T) ≈ 0.0074°/div (S1M)	≈ 0.0074°/目盛 (S1M) ≈ 0.006°/目盛 (S1B) ≈ 0.0074°/div (S1M) ≈ 0.006°/div (S1B)
モーメント荷重 ※4 Moment Load Stiffness	0.31 arcsec/N·cm			0.92 arcsec/N·cm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	29.4N (3kgf)				
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy				
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing				
自重 Weight	0.21kg			0.42kg	
直交度 Perpendicularity	—			≤90°±1'	
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (13mm) Micrometer (13mm)				
価格 Price(JPY)	¥70,000			¥140,000	
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price	¥24,000 ~			¥48,000 ~	
クリーニンググリス交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price	¥18,000			¥36,000	
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price	¥18,000			¥36,000	

※1 ST05A-S1Sは、ST05A-S1TとST05A-S1Mの組み合わせです。  
Combination of ST05A-S1T and ST05A-S1M form 2-axes swivel stage model ST05A-S1S.

※2 ST05A-S1Lは、ST05A-S1MとST05A-S1Bの組み合わせです。  
Combination of ST05A-S1M and ST05A-S1B form 2-axes swivel stage model ST05A-S1L.

※3 勝手違い、重ねの組勝手についてはG-004ページを参照して下さい。  
Refer to page G-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※4 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single Swivel stage is measured in Roll Direction.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※5 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

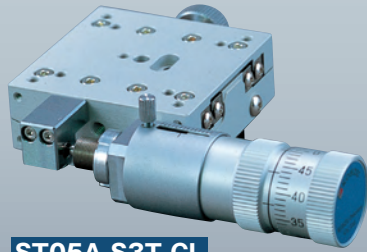
※6 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

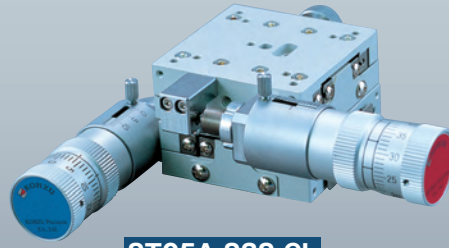
● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	アイソメトリックステージ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	------------------------	-----------------------------	----------------	------------------------	---------------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

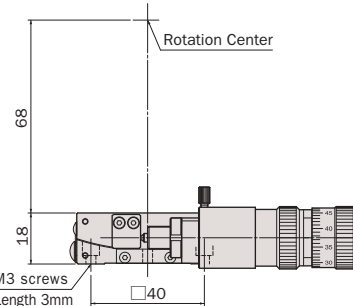
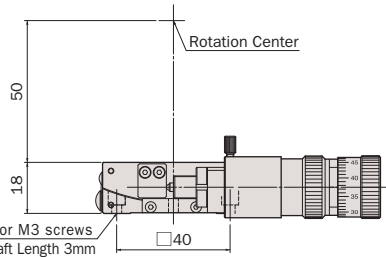
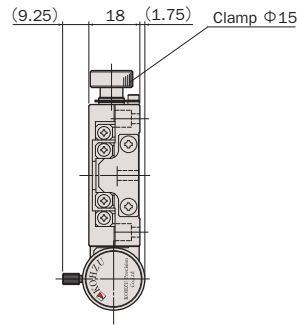
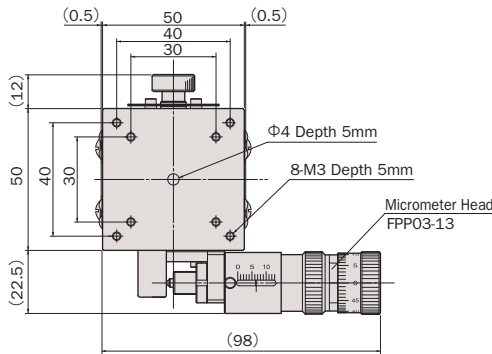
# 手動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 50×50 Manual Swivel (Tilt) Stages / Table Size 50×50



**ST05A-S3T-CL**  
**ST05A-S3M-CL**

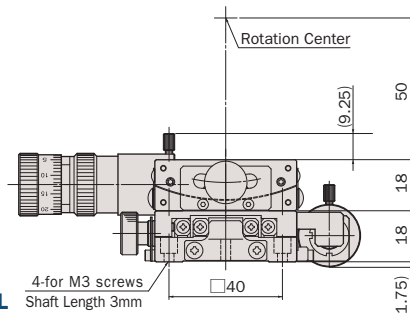
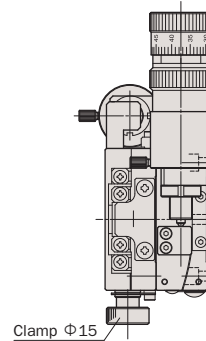
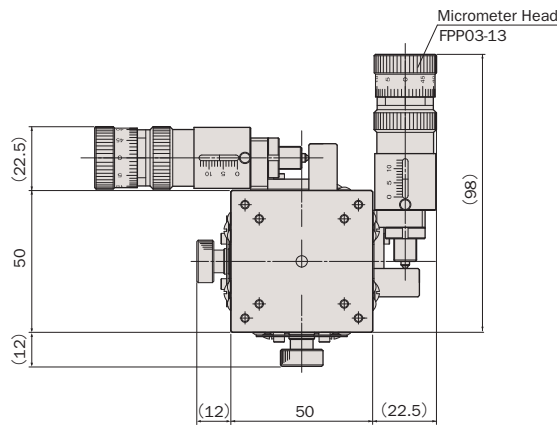


**ST05A-S3S-CL**



● **ST05A-S3T-CL**

● **ST05A-S3M-CL**



● **ST05A-S3S-CL**

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スワivel(傾)  
Swivel(Tilt)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スワivel(傾)  
Swivel(Tilt)

XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / クロスローラガイド / 精密ポジショナーサイド押し

## Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Side-Mount Fine Pitch Positioner



型式 Model Number	ST05A-S3T-CL		ST05A-S3M-CL	ST05A-S3S-CL ※1
勝手違い型式 Mirror Model Number ※2	ST05A-S3T-R-CL		ST05A-S3M-R-CL	ST05A-S3S-RRR-CL
テーブル面 Table Size	50mm×50mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
回転範囲 Angular Range	±3°			
ワークディスタンス Work Distance	50mm±0.2mm	68mm±0.2mm	50mm±0.4mm	
回転中心変位量 Rotation Center Error	Φ0.05mm/±3°			Φ0.1mm/±3°
最小読み取り Minimum Readout	—			
回転角 Angular Motion	粗動 ≈ 0.0097°/目盛, 微動 ≈ 0.00048°/目盛 Coarse ≈ 0.0097°/div, Fine ≈ 0.00048°/div	粗動 ≈ 0.0074°/目盛, 微動 ≈ 0.00037°/目盛 Coarse ≈ 0.0074°/div, Fine ≈ 0.00037°/div	粗動 ≈ 0.0097°/目盛, 微動 ≈ 0.00048°/目盛 (S3T), 粗動 ≈ 0.0074°/目盛, 微動 ≈ 0.00037°/目盛 (S3M) Coarse ≈ 0.0097°/div, Fine ≈ 0.00048°/div (S3T), Coarse ≈ 0.0074°/div, Fine ≈ 0.00037°/div (S3M)	
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	0.31 arcsec/N-cm			0.92 arcsec/N-cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	29.4N (3kgf)			
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy			
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing			
自重 Weight	0.21kg	0.21kg	0.42kg	
直交度 Perpendicularity	—			≤90°±1'
駆動方式 Actuator	精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)			
価格 Price(JPY)	¥106,000		¥212,000	
オーバーホール費 ※4 Overhaul Price	¥24,000 ~		¥48,000 ~	
クリーニンググリス交換費 ※5 Clean Room Lubricant Change Price	¥18,000		¥36,000	
真空グリス交換費 ※6 Vacuum Lubricant Change Price	¥18,000		¥36,000	

※1 ST05A-S3S-CLは、ST05A-S3T-CLとST05A-S3M-CLの組み合わせです。  
Combination of ST05A-S3T-CL and ST05A-S3M-CL form 2-axes swivel stage model ST05A-S3S-CL.

※2 勝手違い、重ねの組勝手についてはG-004ページを参照して下さい。  
Refer to page G-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※3 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single Swivel stage is measured in Roll Direction.

※4 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

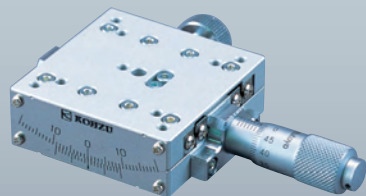
※5 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。グリス交換は本体のみとなります。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant change is not available for actuators on stages.

※6 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。グリス交換は本体のみとなります。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant change is not available for actuators on stages.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

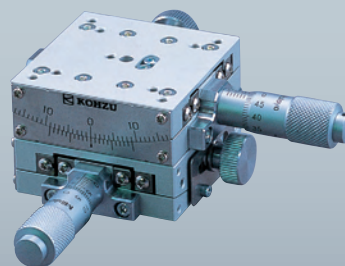
産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	------------------------	-----------------------------	----------------	------------------------	------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

# 手動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 50×50 Manual Swivel (Tilt) Stages / Table Size 50×50

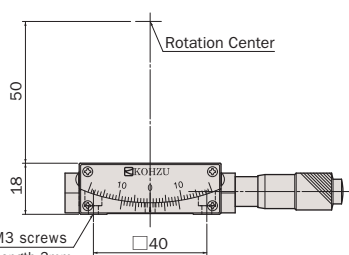
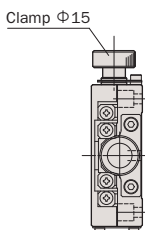
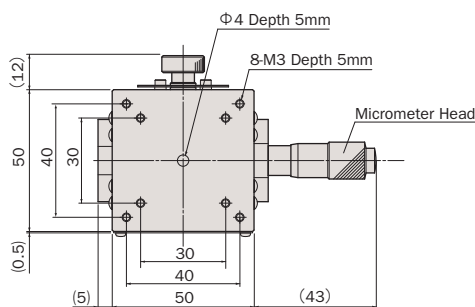


**ST05A-C1T**  
**ST05A-C1M**

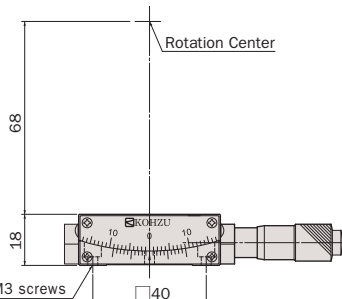
**ST05A-C1B**



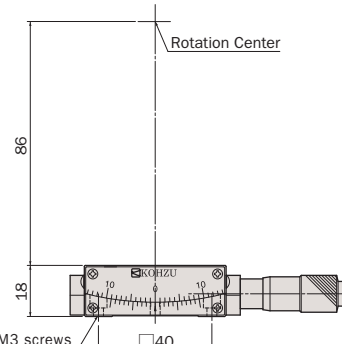
**ST05A-C1S**  
**ST05A-C1L**



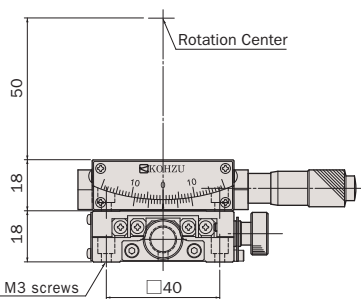
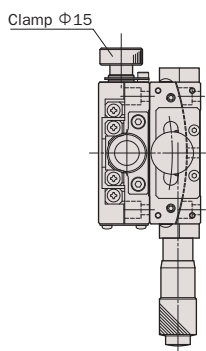
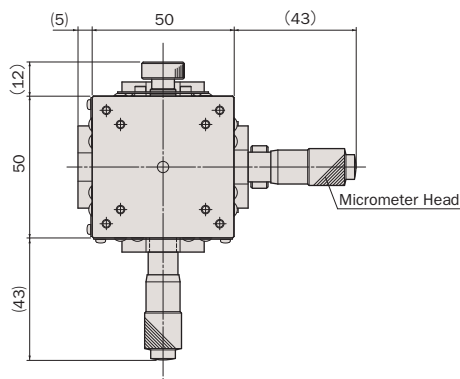
4-for M3 screws  
Shaft Length 3mm  
● **ST05A-C1T**



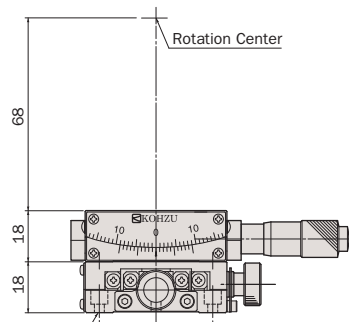
4-for M3 screws  
Shaft Length 3mm  
● **ST05A-C1M**



4-for M3 screws  
Shaft Length 3mm  
● **ST05A-C1B**



4-for M3 screws  
Shaft Length 3mm  
● **ST05A-C1S**



4-for M3 screws  
Shaft Length 3mm  
● **ST05A-C1L**

# アルミ / クロスローラガイド / マイクロメータセンター押し Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Center-Mount Micrometer



型式 Model Number	ST05A-C1T	ST05A-C1M	ST05A-C1B	ST05A-C1S ※1	ST05A-C1L ※2
勝手違い型式 ※3 Mirror Model Number	ST05A-C1T-R	ST05A-C1M-R	ST05A-C1B-R	ST05A-C1S-RRR	ST05A-C1L-RRR
テーブル面 Table Size	50mm×50mm				
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide				
回転範囲 Angular Range	±3°				
ワークディスタンス Work Distance	50mm±0.2mm	68mm±0.2mm	86mm±0.2mm	50mm±0.4mm	68mm±0.4mm
回転中心変位量 Rotation Center Error	Φ0.05mm/±3°			Φ0.1mm/±3°	
最小読み取り Minimum Readout	0.1° (バーニヤ) 0.1° (vernier)				
回転角 Angular Motion	≈ 0.0095°/目盛 ≈ 0.0095°/div	≈ 0.0073°/目盛 ≈ 0.0073°/div	≈ 0.0059°/目盛 ≈ 0.0059°/div	≈ 0.0095°/目盛 (C1T) ≈ 0.0073°/目盛 (C1M) ≈ 0.0095°/div (C1T) ≈ 0.0073°/div (C1M)	≈ 0.0073°/目盛 (C1M) ≈ 0.0059°/目盛 (C1B) ≈ 0.0073°/div (C1M) ≈ 0.0059°/div (C1B)
モーメント荷重 ※4 Moment Load Stiffness	0.31 arcsec/N·cm			0.92 arcsec/N·cm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	29.4N (3kgf)				
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy				
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing				
自重 Weight	0.21kg			0.42kg	
直交度 Perpendicularity	—			≤90°±1'	
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (13mm) Micrometer (13mm)				
価格 Price(JPY)	¥70,000			¥140,000	
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price	¥24,000 ~			¥48,000 ~	
クリーニンググリス交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price	¥18,000			¥36,000	
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price	¥18,000			¥36,000	

※1 ST05A-C1Sは、ST05A-C1TとST05A-C1Mの組み合わせです。  
Combination of ST05A-C1T and ST05A-C1M form 2-axes swivel stage model ST05A-C1S.

※2 ST05A-C1Lは、ST05A-C1MとST05A-C1Bの組み合わせです。  
Combination of ST05A-C1M and ST05A-C1B form 2-axes swivel stage model ST05A-C1L.

※3 勝手違い、重ねの組勝手についてはG-004ページを参照して下さい。  
Refer to page G-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※4 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single Swivel stage is measured in Roll Direction.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※5 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

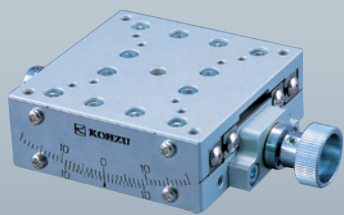
※6 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial  
実験用 Experimental  
手動精密ステージ Manual Stage  
回転 Rotation  
スイベル(ニオ) Swivel(Th)  
自動精密ステージ Motorized Stage  
回転 Rotation  
スイベル(ニオ) Swivel(Th)  
XYθ アライメントステージ  
真空ステージ Vacuum Stage  
制御装置 Control Electronics  
アクセサリ Accessories  
検査システム Inspection System

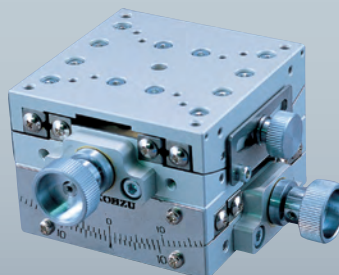
# 手動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 70×70 Manual Swivel (Tilt) Stages / Table Size 70×70



**SH07A-RT**

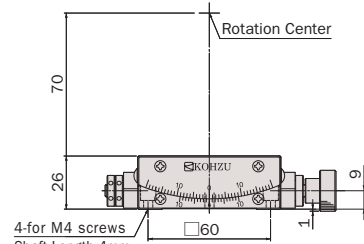
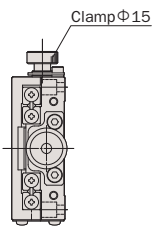
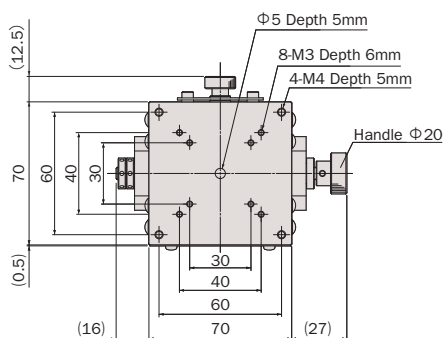
**SH07A-RB**

**SH07A-RM**

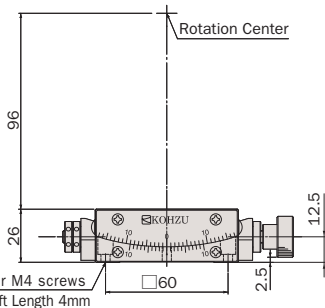


**SH07A-RS**

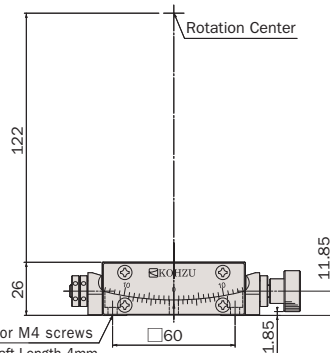
**SH07A-RL**



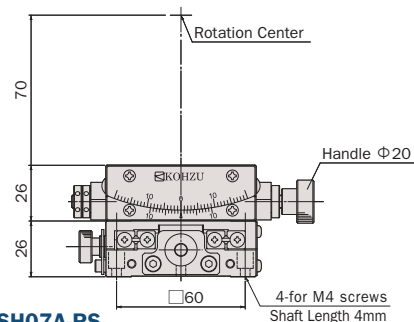
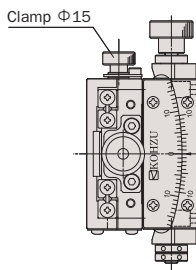
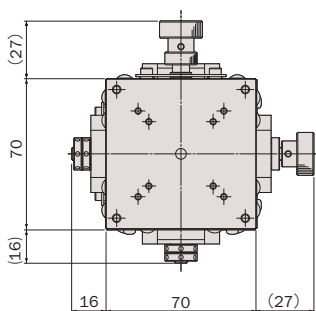
● **SH07A-RT**



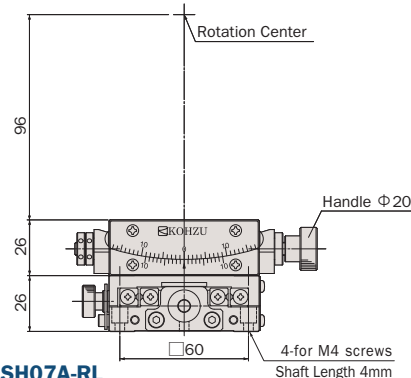
● **SH07A-RM**



● **SH07A-RB**



● **SH07A-RS**



● **SH07A-RL**

# アルミ / クロスローラガイド / ウォーム&ウォームホイール Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Worm and Worm Wheel



型式 Model Number	SH07A-RT	SH07A-RM	SH07A-RB	SH07A-RS ※1	SH07A-RL ※2
勝手違い型式 ※3 Mirror Model Number	SH07A-RT-R	SH07A-RM-R	SH07A-RB-R	SH07A-RS-RRR	SH07A-RL-RRR
テーブル面 Table Size	70mm×70mm				
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide				
回転範囲 Angular Range	±10°		±8°	±10°	±10° (RM), ±8° (RB)
ワークディスタンス Work Distance	70mm±0.2mm	96mm±0.2mm	122mm±0.2mm	70mm±0.4mm	96mm±0.4mm
回転中心変位量 Rotation Center Error	Φ0.05mm/±10°		Φ0.05mm/±8°	Φ0.1mm/±10°	Φ0.1mm/±8°
最小読み取り Minimum Readout	0.1° (バーニヤ) 0.1° (vernier)				
回転角 Angular Motion	1.53°/ハンドル1回転 1.53°/Handle Revolution	1.2°/ハンドル1回転 1.2°/Handle Revolution	0.96°/ハンドル1回転 0.96°/Handle Revolution	1.53°/ハンドル1回転 (RT) 1.2°/ハンドル1回転 (RM) 1.53°/Handle Revolution (RT) 1.2°/Handle Revolution (RM)	1.2°/ハンドル1回転 (RM) 0.96°/ハンドル1回転 (RB) 1.2°/Handle Revolution (RM) 0.96°/Handle Revolution (RB)
モーメント荷重 ※4 Moment Load Stiffness	0.09 arcsec/N·cm			0.28 arcsec/N·cm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	49N (5kgf)			44.1N (4.5kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy				
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing				
自重 Weight	0.57kg			1.14kg	
直交度 Perpendicularity	—			≤90°±1'	
駆動方式 Actuator	ハンドル Handle-Wheel				
価格 Price(JPY)	¥85,000			¥170,000	
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price	¥24,000 ~			¥48,000 ~	
クリーニング交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price	¥18,000			¥36,000	
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price	¥18,000			¥36,000	

※1 SH07A-RSは、SH07A-RTとSH07A-RMの組み合わせです。  
Combination of SH07A-RT and SH07A-RM form 2-axes swivel stage model SH07ARS.

※2 SH07A-RLは、SH07A-RMとSH07A-RBの組み合わせです。  
Combination of SH07A-RM and SH07A-RB form 2-axes swivel stage model SH07ARL.

※3 勝手違い、重ねの組勝手についてはG-004ページを参照して下さい。  
Refer to page G-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※4 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single Swivel stage is measured in Roll Direction.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※5 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.

※6 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	アイソメトリクステージ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	------------------------	-----------------------------	----------------	------------------------	--------------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

XY

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

XY

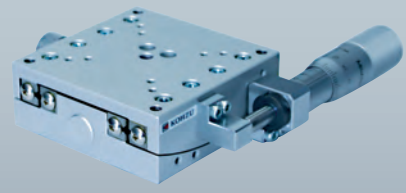
真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

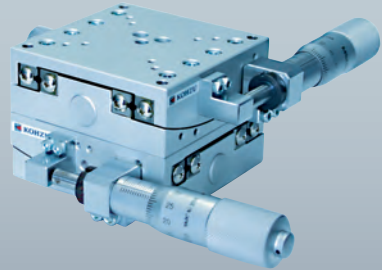
アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

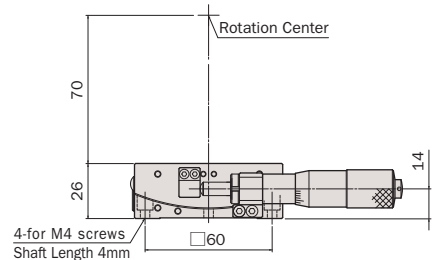
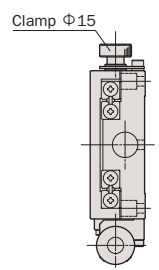
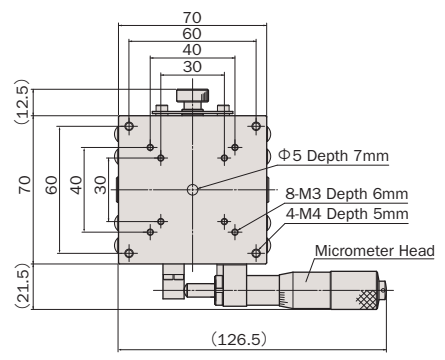
# 手動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 70×70 Manual Swivel (Tilt) Stages / Table Size 70×70



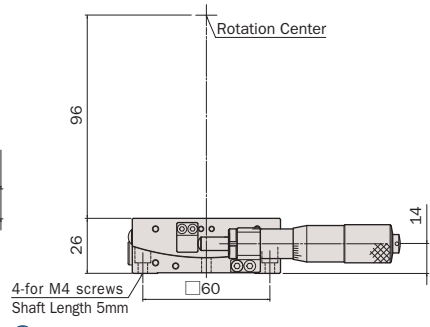
**ST07A-S1T**  
**ST07A-S1M**



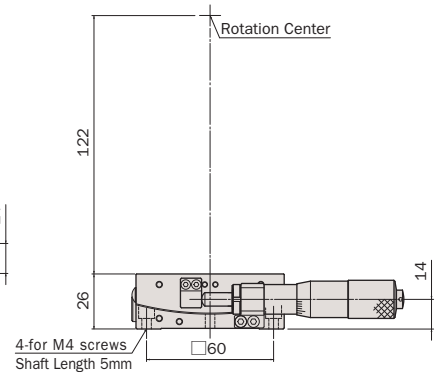
**ST07A-S1S**  
**ST07A-S1L**



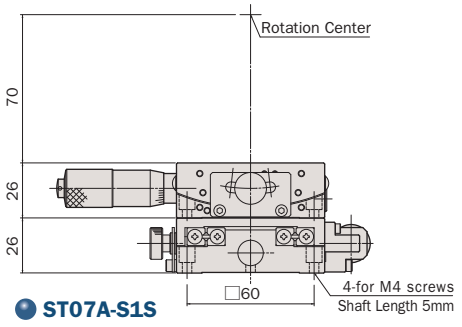
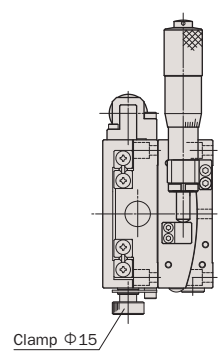
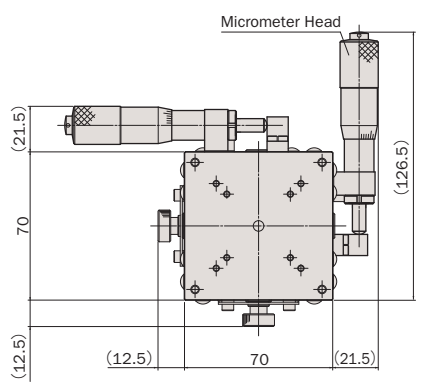
**ST07A-S1T**



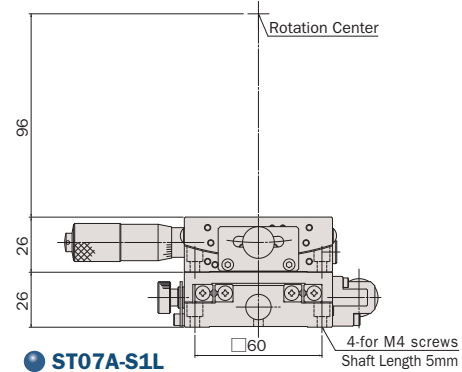
**ST07A-S1M**



**ST07A-S1B**



**ST07A-S1S**



**ST07A-S1L**

# アルミ / クロスローラガイド / マイクロメータサイド押し Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	ST07A-S1T	ST07A-S1M	ST07A-S1B	ST07A-S1S ※1	ST07A-S1L ※2
勝手違い型式 Mirror Model Number ※3	ST07A-S1T-R	ST07A-S1M-R	ST07A-S1B-R	ST07A-S1S-RRR	ST07A-S1L-RRR
テーブル面 Table Size	70mm×70mm				
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide				
回転範囲 Angular Range	±3°				
ワークディスタンス Work Distance	70mm±0.2mm	96mm±0.2mm	122mm±0.2mm	70mm±0.4mm	96mm±0.4mm
回転中心変位量 Rotation Center Error	Φ0.05mm/±3°			Φ0.1mm/±3°	
最小読み取り Minimum Readout	—				
回転角 Angular Motion	≈ 0.0069°/目盛 ≈ 0.0069°/div	≈ 0.0053°/目盛 ≈ 0.0053°/div	≈ 0.0042°/目盛 ≈ 0.0042°/div	≈ 0.0069°/目盛 (S1T) ≈ 0.0053°/目盛 (S1M) ≈ 0.0069°/div (S1T) ≈ 0.0053°/div (S1M)	≈ 0.0053°/目盛 (S1M) ≈ 0.0042°/目盛 (S1B) ≈ 0.0053°/div (S1M) ≈ 0.0042°/div (S1B)
モーメント荷重 ※4 Moment Load Stiffness	0.09 arcsec/N·cm			0.28 arcsec/N·cm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	49N (5kgf)			44.1N (4.5kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy				
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing				
自重 Weight	0.52kg			1.04kg	
直交度 Perpendicularity	—			≤90°±1'	
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (25mm) Micrometer (25mm)				
価格 Price(JPY)	¥72,000			¥144,000	
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price	¥24,000 ~			¥48,000 ~	
クリーニングリス交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price	¥18,000			¥36,000	
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price	¥18,000			¥36,000	

※1 ST07A-S1Sは、ST07A-S1TとST07A-S1Mの組み合わせです。  
Combination of ST07A-S1T and ST07A-S1M form 2-axes swivel stage model ST07A-S1S.

※2 ST07A-S1Lは、ST07A-S1MとST07A-S1Bの組み合わせです。  
Combination of ST07A-S1M and ST07A-S1B form 2-axes swivel stage model ST07A-S1L.

※3 勝手違い、重ねの組勝手についてはG-004ページを参照して下さい。  
Refer to page G-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※4 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single Swivel stage is measured in Roll Direction.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※5 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

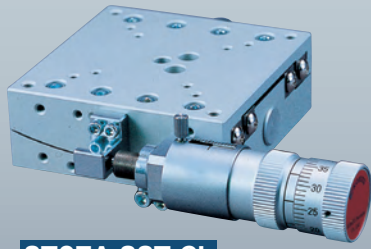
※6 クリーニングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

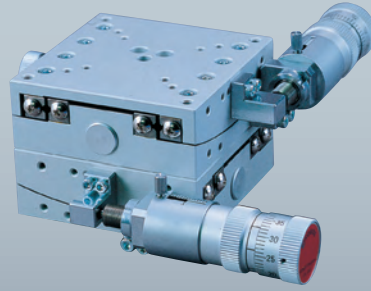
● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	------------------------	-----------------------------	----------------	------------------------	------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

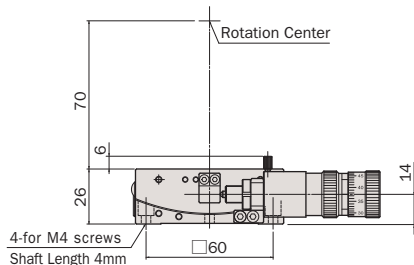
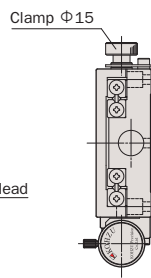
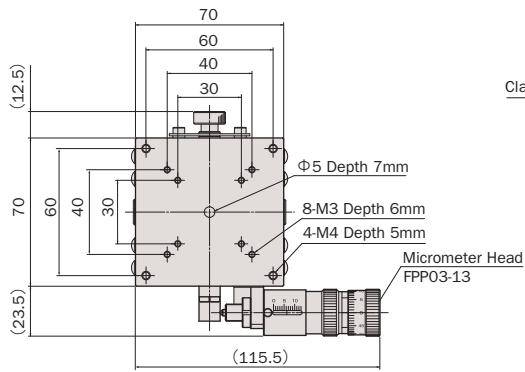
# 手動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 70×70 Manual Swivel (Tilt) Stages / Table Size 70×70



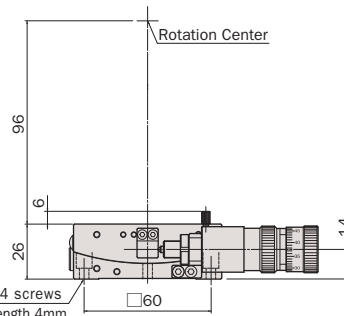
**ST07A-S3T-CL**  
**ST07A-S3M-CL**



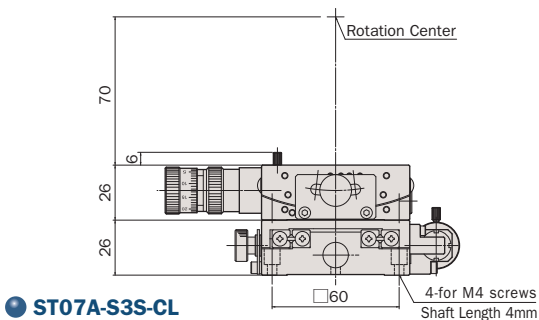
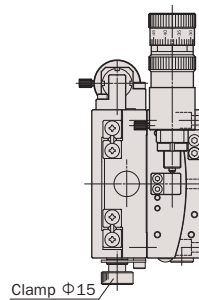
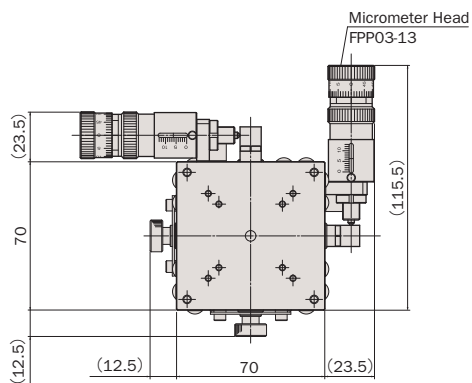
**ST07A-S3S-CL**



● **ST07A-S3T-CL**



● **ST07A-S3M-CL**



● **ST07A-S3S-CL**

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スワivel(傾)  
Swivel(Tilt)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スワivel(傾)  
Swivel(Tilt)

XYθ  
XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / クロスローラガイド / 精密ポジショナーサイド押し

## Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Side-Mount Fine Pitch Positioner



型式 Model Number	ST07A-S3T-CL		ST07A-S3M-CL	ST07A-S3S-CL ※1
勝手違い型式 Mirror Model Number ※2	ST07A-S3T-R-CL		ST07A-S3M-R-CL	ST07A-S3S-RRR-CL
テーブル面 Table Size	70mm×70mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
回転範囲 Angular Range	±3°			
ワークディスタンス Work Distance	70mm±0.2mm	96mm±0.2mm	70mm±0.4mm	
回転中心変位量 Rotation Center Error	φ0.05mm/±3°			φ0.1mm/±3°
最小読み取り Minimum Readout	—			
回転角 Angular Motion	粗動 ≈ 0.0069°/目盛, 微動 ≈ 0.00034°/目盛 Coarse ≈ 0.0069°/div, Fine ≈ 0.00034°/div	粗動 ≈ 0.0053°/目盛, 微動 ≈ 0.00026°/目盛 Coarse ≈ 0.0053°/div, Fine ≈ 0.00026°/div	粗動 ≈ 0.0069°/目盛, 微動 ≈ 0.00034°/目盛 (S3T) 粗動 ≈ 0.0053°/目盛, 微動 ≈ 0.00026°/目盛 (S3M) Coarse ≈ 0.0069°/div, Fine ≈ 0.00034°/div (S3T) Coarse ≈ 0.0053°/div, Fine ≈ 0.00026°/div (S3M)	
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	0.09 arcsec/N-cm			0.28 arcsec/N-cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	49N (5kgf)			44.1N (4.5kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy			
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing			
自重 Weight	0.52kg		1.04kg	
直交度 Perpendicularity	—		≤90°±1'	
駆動方式 Actuator	精密ポジショナー FPP03-13 (13mm) Fine Pitch Positioner FPP03-13 (13mm)			
価格 Price(JPY)	¥108,000		¥216,000	
オーバーホール費 ※4 Overhaul Price	¥24,000 ~		¥48,000 ~	
クリーニンググリス交換費 ※5 Clean Room Lubricant Change Price	¥18,000		¥36,000	
真空グリス交換費 ※6 Vacuum Lubricant Change Price	¥18,000		¥36,000	

※1 ST07A-S3S-CLは、ST07A-S3T-CLとST07A-S3M-CLの組み合わせです。  
Combination of ST07A-S3T-CL and ST07A-S3M-CL form 2-axes swivel stage model ST07A-S3S-CL.

※2 勝手違い、重ねの組勝手についてはG-004ページを参照して下さい。  
Refer to page G-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※3 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single Swivel stage is measured in Roll Direction.

※4 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。

We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

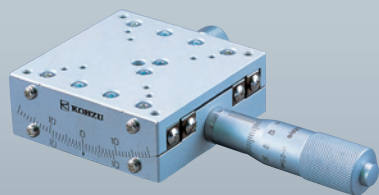
※5 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。グリス交換は本体のみとなります。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant change is not available for actuators on stages.

※6 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。グリス交換は本体のみとなります。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information. Lubricant change is not available for actuators on stages.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	------------------------	-----------------------------	----------------	------------------------	------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

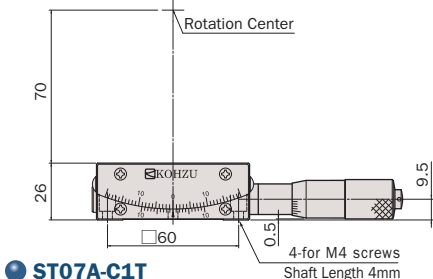
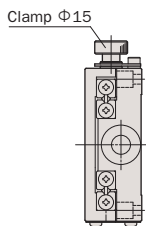
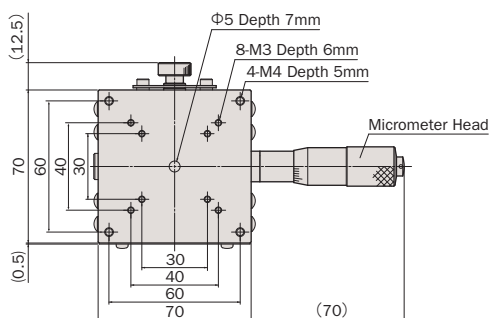
# 手動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 70×70 Manual Swivel (Tilt) Stages / Table Size 70×70



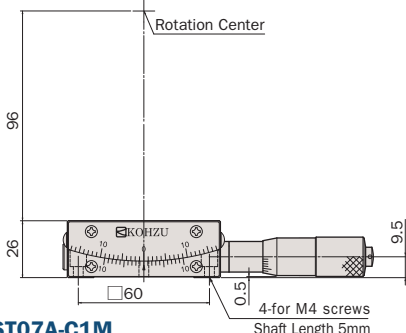
**ST07A-C1T**  
**ST07A-C1M**



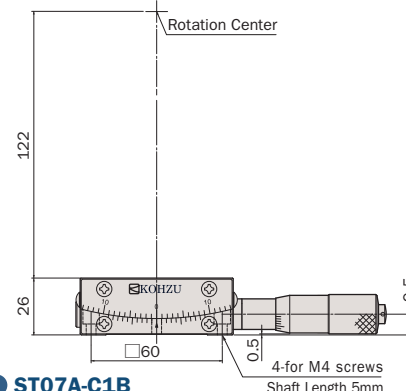
**ST07A-C1S**  
**ST07A-C1L**



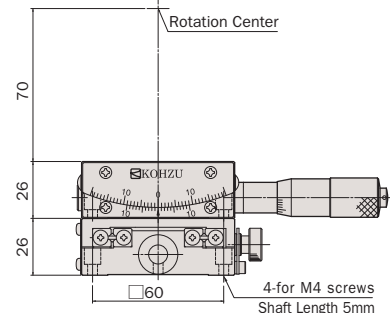
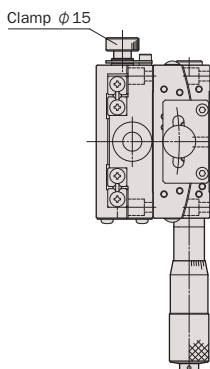
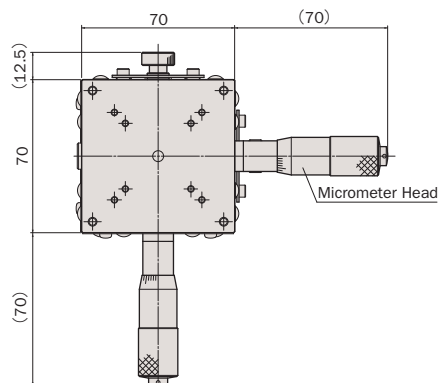
● **ST07A-C1T**



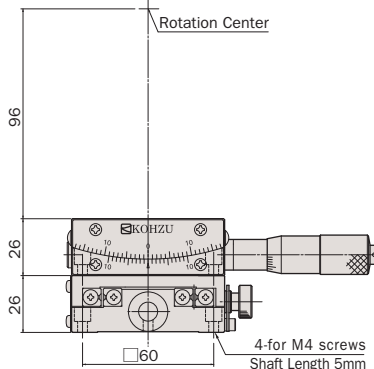
● **ST07A-C1M**



● **ST07A-C1B**



● **ST07A-C1S**



● **ST07A-C1L**

# アルミ / クロスローラガイド / マイクロメータセンター押し Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Center-Mount Micrometer



型式 Model Number	ST07A-C1T	ST07A-C1M	ST07A-C1B	ST07A-C1S ※1	ST07A-C1L ※2
勝手違い型式 Mirror Model Number ※3	ST07A-C1T-R	ST07A-C1M-R	ST07A-C1B-R	ST07A-C1S-RRR	ST07A-C1L-RRR
テーブル面 Table Size	70mm×70mm				
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide				
回転範囲 Angular Range	±3°				
ワークディスタンス Work Distance	70mm±0.2mm	96mm±0.2mm	122mm±0.2mm	70mm±0.4mm	96mm±0.4mm
回転中心変位量 Rotation Center Error	Φ0.05mm/±3°			Φ0.1mm/±3°	
最小読み取り Minimum Readout	0.1° (バーニヤ) 0.1° (vernier)				
回転角 Angular Motion	≈ 0.0066°/目盛 ≈ 0.0066°/div	≈ 0.0055°/目盛 ≈ 0.0055°/div	≈ 0.0041°/目盛 ≈ 0.0041°/div	≈ 0.0066°/目盛 (C1T) ≈ 0.0055°/目盛 (C1M) ≈ 0.0066°/div (C1T) ≈ 0.0055°/div (C1M)	≈ 0.0055°/目盛 (C1M) ≈ 0.0041°/目盛 (C1B) ≈ 0.0055°/div (C1M) ≈ 0.0041°/div (C1B)
モーメント荷重 ※4 Moment Load Stiffness	0.09 arcsec/N·cm			0.28 arcsec/N·cm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	49N (5kgf)			44.1N (4.5kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy				
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing				
自重 Weight	0.52kg			1.04kg	
直交度 Perpendicularity	—			≤90°±1'	
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド (25mm) Micrometer (25mm)				
価格 Price(JPY)	¥72,000			¥144,000	
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price	¥24,000 ~			¥48,000 ~	
クリーニンググリス交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price	¥18,000			¥36,000	
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price	¥18,000			¥36,000	

※1 ST07A-C1Sは、ST07A-C1TとST07A-C1Mの組み合わせです。  
Combination of ST07A-C1T and ST07A-C1M form 2-axes swivel stage model ST07A-C1S.

※2 ST07A-C1Lは、ST07A-C1MとST07A-C1Bの組み合わせです。  
Combination of ST07A-C1M and ST07A-C1B form 2-axes swivel stage model ST07A-C1L.

※3 勝手違い、重ねの組勝手についてはG-004ページを参照して下さい。  
Refer to page G-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※4 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single Swivel stage is measured in Roll Direction.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※5 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい (マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

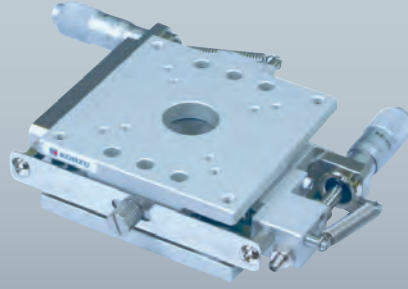
※6 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C” が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V” が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

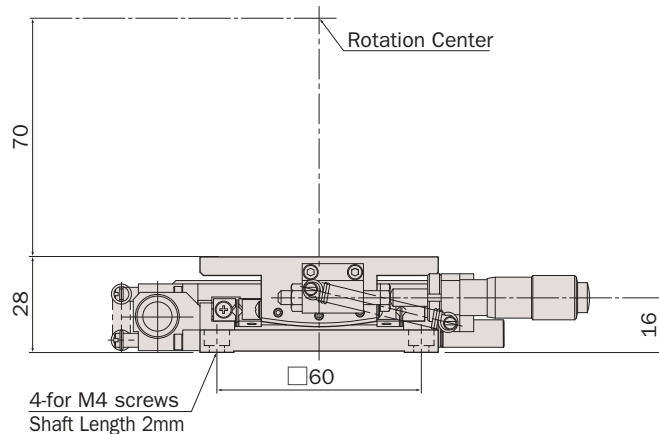
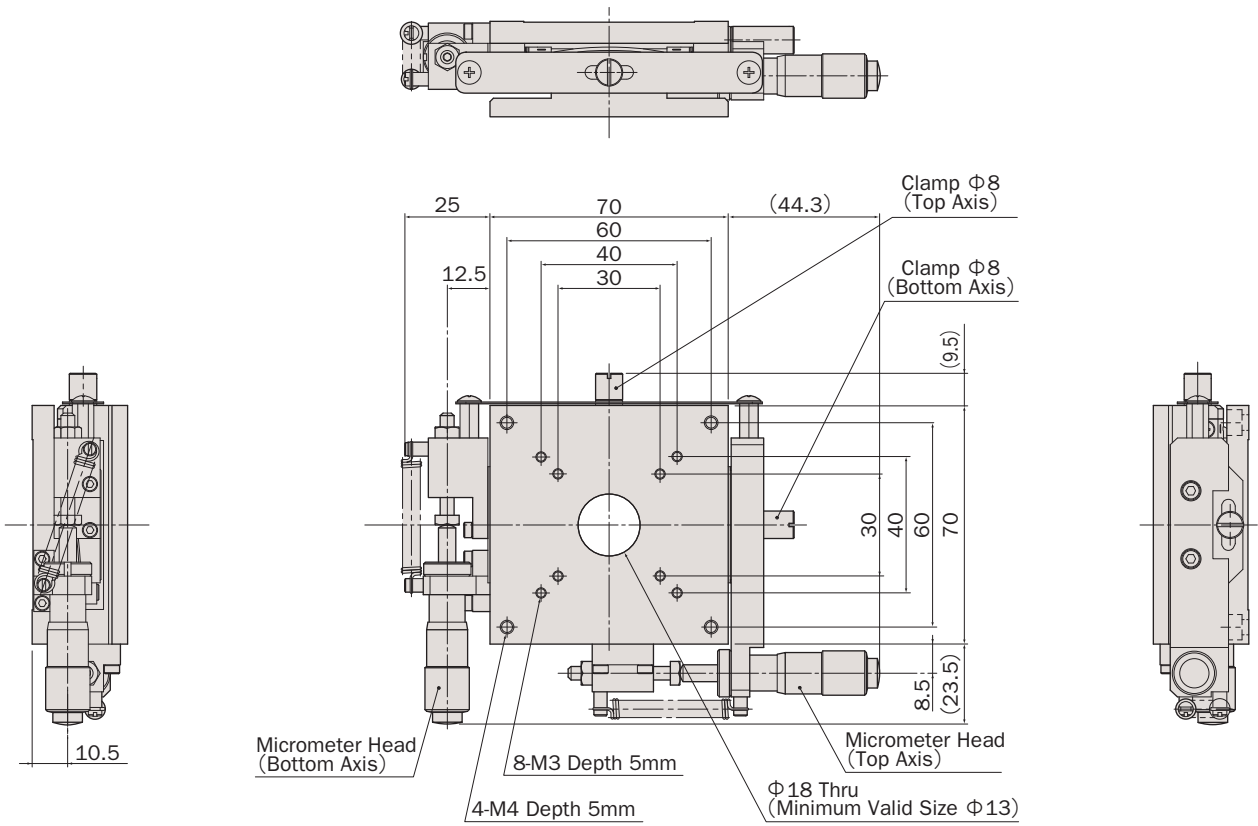
産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	自動精密ステージ Motorized Stage	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X · XY	X · XY	X · XY	X · XY	X · XY	X · XY
		Z	Z	Z	Z	Z	Z
		回転 Rotation	回転 Rotation	回転 Rotation	回転 Rotation	回転 Rotation	回転 Rotation
		スイベル(ニオ) Swivel(Th)	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	スイベル(ニオ) Swivel(Th)

# 手動薄型2軸スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 70×70 Manual 2-Axes Thin Swivel (Tilt) Stage / Table Size 70×70



**ST07A-S1W**

● **ST07A-S1W**



低頭ネジ(付属品)での取付となります。  
Mounting by low head screw (attachment).

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(ティルト)  
Swivel(Tilt)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(ティルト)  
Swivel(Tilt)

XY  $\theta$

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / クロスローラガイド / マイクロメータサイド押し Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Side-Mount Micrometer



型式 Model Number	ST07A-S1W
勝手違い型式 Mirror Model Number	—
テーブル面 Table Size	70mm×70mm
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide
回転範囲 Angular Range	±3°
ワークディスタンス Work Distance	70mm±0.4mm
回転中心変位量 Rotation Center Error	Φ0.05mm/±3°
最小読み取り Minimum Readout	—
回転角 Angular Motion	≈ 0.007°/目盛(上軸) ≈ 0.0066°/目盛(下軸) ≈ 0.007°/div (top) ≈ 0.0066°/div (bottom)
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.71 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	49N (5kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing
自重 Weight	0.51kg
直交度 Perpendicularity	—
駆動方式 Actuator	マイクロメータヘッド(13mm) Micrometer (13mm)
価格 Price(JPY)	¥150,000
オーバーホール費 ※1 Overhaul Price	¥48,000 ~
クリーニングリス交換費 ※2 Clean Room Lubricant Change Price	¥36,000
真空グリス交換費 ※3 Vacuum Lubricant Change Price	¥36,000

※1 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい(マイクロメータヘッドはオーバーホール対象外となります)。Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information (Micrometer is not included in the overhaul).

※2 クリーニングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

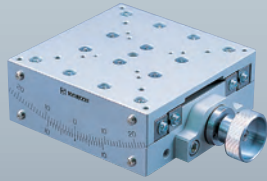
● お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※3 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

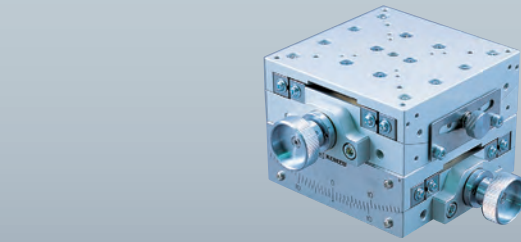
● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Tilt)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Tilt)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	---------------------------	-----------------------------	----------------	---------------------------	------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

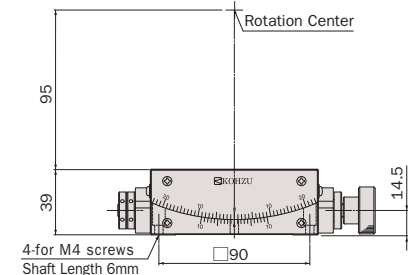
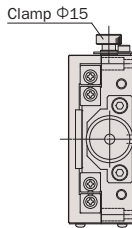
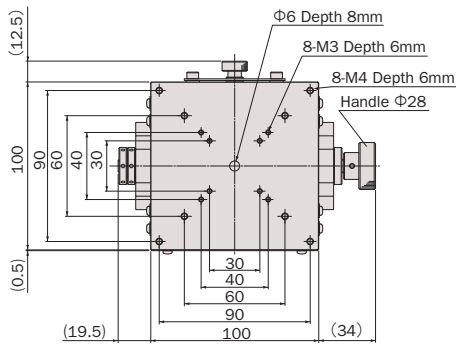
# 手動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 100×100 Manual Swivel (Tilt) Stages / Table Size 100×100



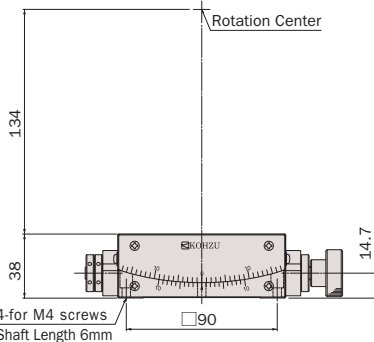
**SH10A-RT**  
**SH10A-RM**



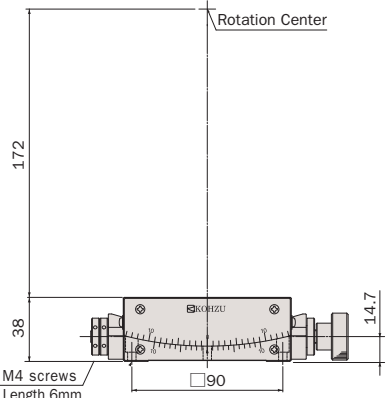
**SH10A-RS**  
**SH10A-RL**



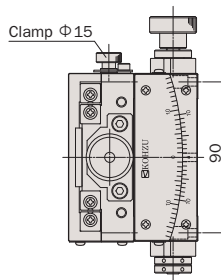
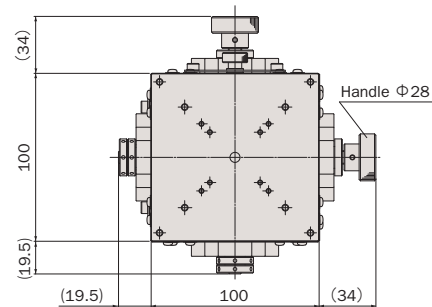
● **SH10A-RT**



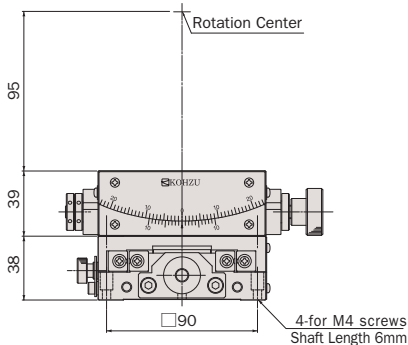
● **SH10A-RM**



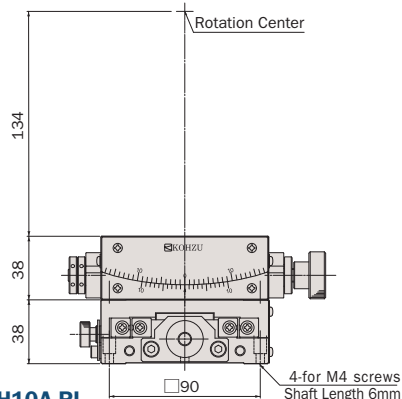
● **SH10A-RB**



● **SH10A-RS**



● **SH10A-RL**



# アルミ / クロスローラガイド / ウォーム&ウォームホイール Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Worm and Worm Wheel



型式 Model Number	SH10A-RT	SH10A-RM	SH10A-RB	SH10A-RS ※1	SH10A-RL ※2
勝手違い型式 Mirror Model Number ※3	SH10A-RT-R	SH10A-RM-R	SH10A-RB-R	SH10A-RS-RRR	SH10A-RL-RRR
テーブル面 Table Size	100mm×100mm				
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide				
回転範囲 Angular Range	±10°		±8°	±10°	±10° (RM), ±8° (RB)
ワークディスタンス Work Distance	95mm±0.2mm	134mm±0.2mm	172mm±0.2mm	95mm±0.4mm	134mm±0.4mm
回転中心変位量 Rotation Center Error	Φ0.05mm/±10°		Φ0.05mm/±8°	Φ0.1mm/±10°	Φ0.1mm/±8°
最小読み取り Minimum Readout	0.1° (バーニヤ) 0.1° (vernier)				
回転角 Angular Motion	1.125°/ハンドル1回転 1.125°/Handle Revolution	0.84°/ハンドル1回転 0.84°/Handle Revolution	0.67°/ハンドル1回転 0.67°/Handle Revolution	1.125°/ハンドル1回転 (RT) 0.84°/ハンドル1回転 (RM) 1.125°/Handle Revolution (RT) 0.84°/Handle Revolution (RM)	0.84°/ハンドル1回転 (RM) 0.67°/ハンドル1回転 (RB) 0.84°/Handle Revolution (RM) 0.67°/Handle Revolution (RB)
モーメント荷重 ※4 Moment Load Stiffness	0.02 arcsec/N·cm			0.06 arcsec/N·cm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	68.6N (7kgf)			49N (5kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy				
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing				
自重 Weight	1.7kg			3.4kg	
直交度 Perpendicularity	—			≤90°±1'	
駆動方式 Actuator	ハンドル Handle-Wheel				
価格 Price(JPY)	¥150,000		¥170,000	¥300,000	¥320,000
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price	¥24,000 ~			¥48,000 ~	
クリーニンググリス交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price	¥18,000			¥36,000	
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price	¥18,000			¥36,000	

※1 SH10A-RSは、SH10A-RTとSH10A-RMの組み合わせです。  
Combination of SH10A-RT and SH10A-RM form 2-axes swivel stage model SH10ARS.

※2 SH10A-RLは、SH10A-RMとSH10A-RBの組み合わせです。  
Combination of SH10A-RM and SH10A-RB form 2-axes swivel stage model SH10ARL.

※3 勝手違い、重ねの組勝手についてはG-004ページを参照して下さい。  
Refer to page G-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※4 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single Swivel stage is measured in Roll Direction.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※5 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.

※6 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

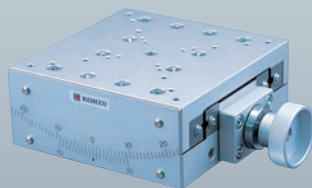
● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用 Industrial  
実験用 Experimental  
手動精密ステージ Manual Stage  
自動精密ステージ Motorized Stage  
真空ステージ Vacuum Stage  
制御装置 Control Electronics  
アクセサリ Accessories  
検査システム Inspection System

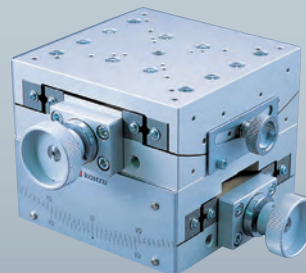
XY  
X・XY  
Z  
回転  
スイベル(ニオ)  
XY  
Z  
回転  
スイベル(ニオ)  
XYθ

# 手動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 130×130

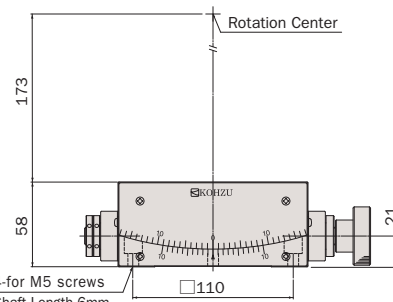
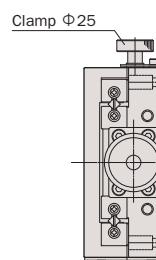
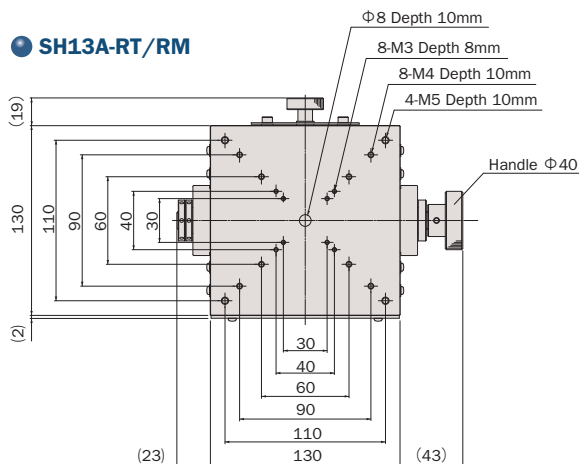
## Manual Swivel (Tilt) Stages / Table Size 130×130



**SH13A-RT**  
**SH13A-RM**

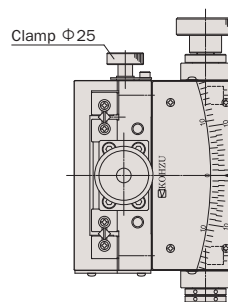
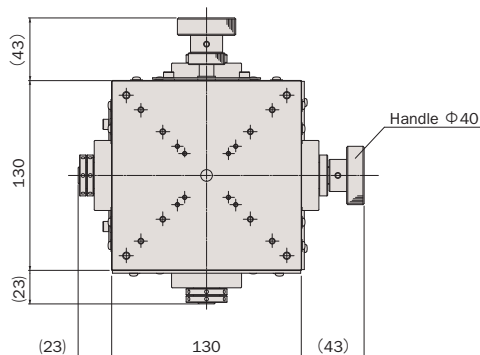


**SH13A-RS**

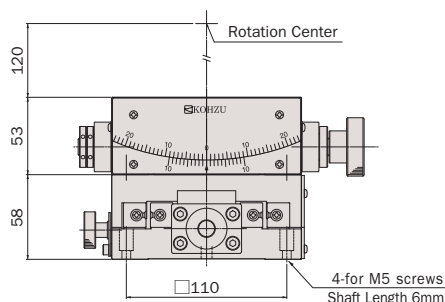


**SH13A-RT**

**SH13A-RM**



**SH13A-RS**



# アルミ / クロスローラガイド / ウォーム&ウォームホイール Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Worm and Worm Wheel



型式 Model Number	SH13A-RT		SH13A-RM	SH13A-RS ※1
勝手違い型式 Mirror Model Number ※2	SH13A-RT-R		SH13A-RM-R	SH13A-RS-RRR
テーブル面 Table Size	130mm×130mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
回転範囲 Angular Range	±10°			
ワークディスタンス Work Distance	120mm±0.5mm	173mm±0.5mm	120mm±1mm	
回転中心変位量 Rotation Center Error	φ0.05mm/±10°		φ0.1mm/±10°	
最小読み取り Minimum Readout	0.1°(バーニヤ) 0.1°(vernier)			
回転角 Angular Motion	1.25°/ハンドル1回転 1.25°/Handle Revolution	0.9°/ハンドル1回転 0.9°/Handle Revolution	1.25°/ハンドル1回転(RT) 0.9°/ハンドル1回転(RM) 1.25°/Handle Revolution (RT) 0.9°/Handle Revolution (RM)	
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	0.02 arcsec/N·cm		0.06 arcsec/N·cm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	98N (10kgf)		58.8N (6kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy			
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing			
自重 Weight	3.6kg	4kg	7.6kg	
直交度 Perpendicularity	—		≤90°±1'	
駆動方式 Actuator	ハンドル Handle-Wheel			
価格 Price(JPY)	¥290,000		¥580,000	
オーバーホール費 ※4 Overhaul Price	¥30,000 ~		¥60,000 ~	
クリーニンググリス交換費 ※5 Clean Room Lubricant Change Price	¥24,000		¥48,000	
真空グリス交換費 ※6 Vacuum Lubricant Change Price	¥24,000		¥48,000	

※1 SH13A-RSは、SH13A-RTとSH13A-RMの組み合わせです。  
Combination of SH13A-RT and SH13A-RM form 2-axes swivel stage model SH13A-RS.

※2 勝手違い、重ねの組勝手についてはG-004ページを参照して下さい。  
Refer to page G-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※3 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single Swivel stage is measured in Roll Direction.

※4 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

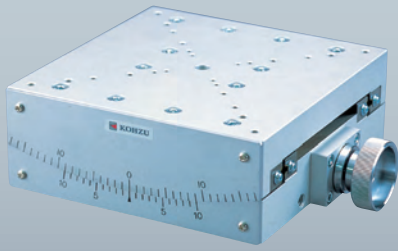
※5 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

※6 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

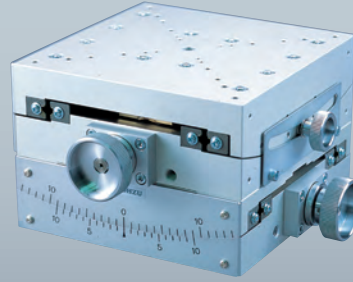
産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Th)	アライメントステージ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-------------------	---------------------	--------------------------	----------------	------------------------	-----------------------------	----------------	------------------------	-------------------	------------------------	-----------------------------	----------------------	-----------------------------

# 手動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 160×160 Manual Swivel (Tilt) Stages/ Table Size 160×160

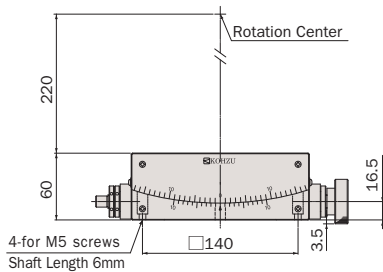
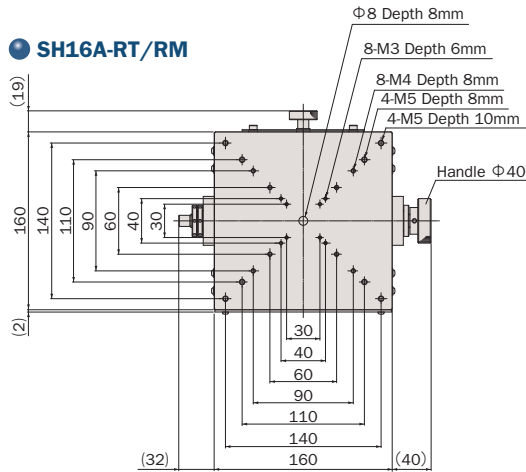


SH16A-RT

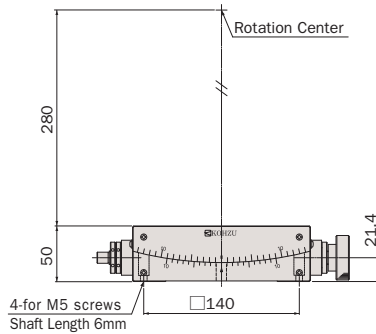
SH16A-RM



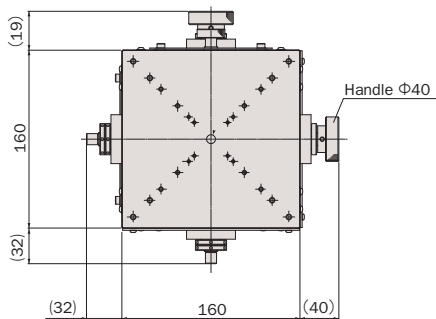
SH16A-RS



● SH16A-RT



● SH16A-RM



● SH16A-RS

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

回転  
Rotation

スワivel (Tilt)  
Swivel (Tilt)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スワivel (Tilt)  
Swivel (Tilt)

XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / クロスローラガイド / ウォーム&ウォームホイール Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Worm and Worm Wheel



型式 Model Number	SH16A-RT		SH16A-RM	SH16A-RS ※1
勝手違い型式 Mirror Model Number ※2	SH16A-RT-R		SH16A-RM-R	SH16A-RS-RRR
テーブル面 Table Size	160mm×160mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
回転範囲 Angular Range	±10°			
ワークディスタンス Work Distance	220mm±0.5mm	280mm±0.5mm		220mm±1mm
回転中心変位量 Rotation Center Error	φ0.5mm/±10°			φ1mm/±10°
最小読み取り Minimum Readout	0.1°(パーニヤ) 0.1°(vernier)			
回転角 Angular Motion	0.705°/ハンドル1回転 0.705°/Handle Revolution	0.6°/ハンドル1回転 0.6°/Handle Revolution		0.705°/ハンドル1回転(RT) 0.6°/ハンドル1回転(RM) 0.705°/ハンドル1回転(RT) 0.6°/ハンドル1回転(RM)
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	0.02 arcsec/N·cm			0.06 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	196N (20kgf)			147N (15kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy			
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing			
自重 Weight	5.2kg	4.5kg		9.7kg
直交度 Perpendicularity	—			≤90°±1'
駆動方式 Actuator	ハンドル Handle-Wheel			
価格 Price(JPY)	¥400,000			¥800,000
オーバーホール費 ※4 Overhaul Price	¥36,000 ~			¥72,000 ~
クリーニンググリス交換費 ※5 Clean Room Lubricant Change Price	¥24,000			¥48,000
真空グリス交換費 ※6 Vacuum Lubricant Change Price	¥24,000			¥48,000

※1 SH16A-RSは、SH16A-RTとSH16A-RMの組み合わせです。  
Combination of SH16A-RT and SH16A-RM form 2-axes swivel stage model SH16A-RS.

※2 勝手違い、重ねの組勝手についてはG-004ページを参照して下さい。  
Refer to page G-004 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※3 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single Swivel stage is measured in Roll Direction.

※4 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※5 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-003 for further information.

※6 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-003ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-003 for further information.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel(Th)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel(Th)

アイソメトリックステージ  
XYθ

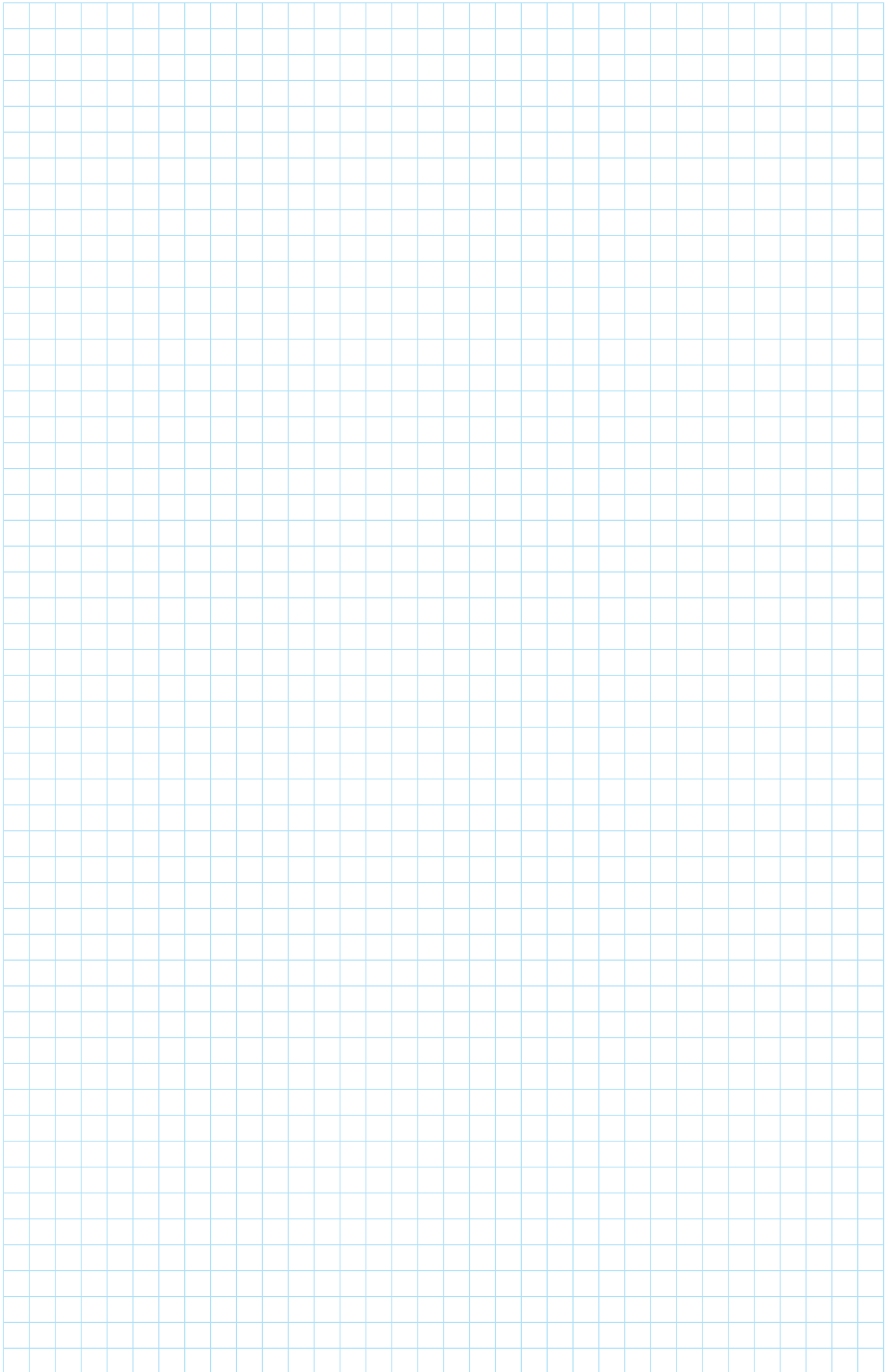
真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# Memo

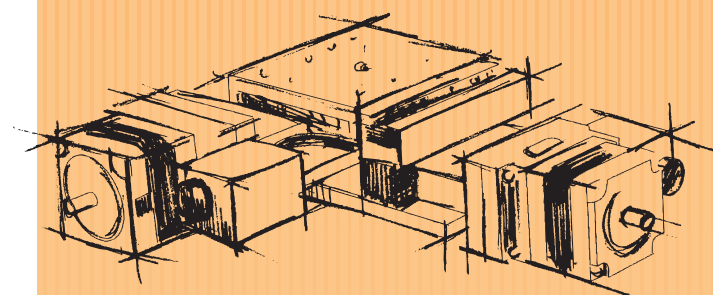


# 自動 X・XY ステージ

## Motorized X・XY Linear Stage

### XA・YA シリーズ

#### XA・YA Series



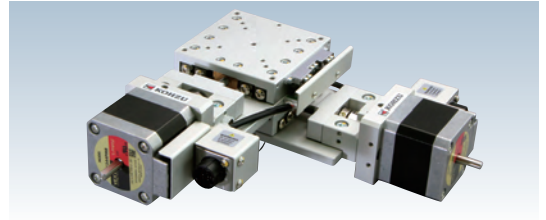
移動範囲 Motion Range テーブルサイズ Table Size 型式 Model Number

移動範囲 Motion Range	テーブルサイズ Table Size	型式 Model Number	40	50	60	70	100	180	200	300	400
±5mm	40×40	XA04A-R**									
±7.5mm	50×50	XA05A-R**									
		XA07A-R2H									
		XA07A-R102									
±10mm	70×70	XA07A-R201									
		XA07F-R102									
		XA07F-R201									
		XA10A-R2H									
±12.5mm	100×100	XA10A-R**									
		XA10F-R**									
±25mm	50×50	XA05-L201									
	160×124	XA16A-R1									
±30mm		XA16A-R201									
±35mm	70×70	XA07A-L201									
±50mm	100×100	XA10A-L**									
		XA16F-L21									
±100mm	160×160	XA16F-L22									
±150mm		XA16F-L23									

水平耐荷重 (N) Horizontal Load Capacity (N)

# 自動X・XYステージガイドンス Understanding Motorized X, XY Linear Stage

## スペック表の見方 Understanding Specifications



YA07A-R102

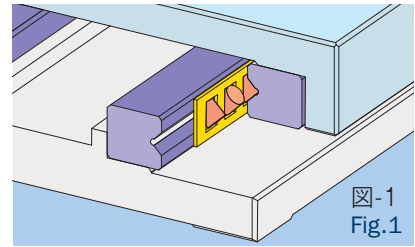
スペック表 Specifications		説明 Description
型式 Model Number	YA07A-R102	① 型式の名称です。 Kohzu's significant alpha-numeric model numbers offer quick product insight.
勝手違い型式 Mirror Model Number	YA07A-R102-RRR	② 型式①に対する逆勝手仕様です。 Mirror symmetry of standard stage.
テーブル面 Table Size	70mm×70mm	③ ステージテーブル面の大きさです。 Table size refers to the stage's valid mounting table size.
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide	④ ステージの案内方式です。 Type of guide mechanism used on this stage.
移動範囲 Motion Range	±10mm	⑤ 中心点を基準としてプラス、マイナスで表示します。 Stage travel range in the positive and negative directions from it's centered or neutral position.
送り方式 Lead Mechanism	研削ネジ、リード 0.5mm Ground Screw, Lead 0.5mm	⑥ ステージの送り方式です。 Feeding Mechanism.
分解能 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	⑦ マイクロステップ分割数の違いによる、ステージの各分解能です。 Variation of the stage resolution which is defined by microstep division.
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	
最高速度 Maximum Speed	2.5mm/sec	⑧ ステージが動作できる最高速度(ハーフステップ、10kpps時)です。 Maximum Speed of standard stage (half step, 10kpps).
累積リード誤差 Accumulated Lead Error	≤10μm/20mm	⑨ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-002ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-002.
繰返し位置決め精度 Repeatability	≤±0.3μm	⑩ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-002ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-002.
ロストモーション Lost Motion	≤1μm	⑪ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-003ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-003.
真直度 Straightness	水平 Horizontal	⑫ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-004ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-004.
	垂直 Vertical	
バックラッシュ Backlash	≤1μm	⑬ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-005ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-005.
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.31 arcsec/N·cm	⑭ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-006ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-006.
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	88.2N (9kgf)	⑮ ステージ中央での搭載可能重量です。 Maximum load capacity is for a horizontally orientated stage with load centered on top-plate.
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	⑯ 主に使用されている材料を示します。 Material specification is for stage's main body components only.
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matte Anodizing	⑰ 外観の色や表面処理を示します。 Surface finish type and color.
自重 Weight	1.7kg	⑱ 製品の重量です。 Stage weight includes all components depicted in product photograph.
直交度 Perpendicularity	≤5μm/20mm	⑲ 2軸組合せステージの直交度を示します。 Perpendicularity (or orthogonality) between motion axes in a dual-axis XY stage assembly.
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK544PMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK544PMB (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)	⑳ 使用されているモーターの型式及び仕様を示します。 Motor type and specification.
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	Φ5mm オプションハンドル: A type Φ5mm Conformance option handle: A type	㉑ モーターの軸径と適合オプションハンドルを示します。
コネクタ Connector	丸形20ピン(ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)	㉒ ステージに使用されているコネクタの形状とピン数です。(詳細は、N-018ページ) Connector type of standard stage. See page N-018.
ステージ結線タイプ Stage Wiring Type	V3	㉓ ステージの結線形式です。 ←N-034ページ~ Wiring type is connection of stage. N-034 page~
センサ基板型式 Sensor Model	F-116, 勝手違い: F-116R F-116, Mirror Model: F-116R	㉔ ステージに使用するセンサーの型式です。 Sensor model for the stage.
価格 Price(JPY)	¥260,000	㉕ 標準製品の価格を示します。 Catalog price in Japanese currency.
オーバーホール費 Overhaul Price	¥84,000 ~	㉖ オーバーホールの費用を示します。 ←15ページ Overhaul price in Japanese currency. ←16 page
クリーニング交換費 Clean Room Lubricant Change Price	¥60,000	㉗ クリーニングへの交換費用を示します。 ←C-005ページ Clean Room Lubricant change Price in Japanese currency. See page C-005
真空グリス交換費 Vacuum Lubricant Change Price	¥60,000	㉘ 真空グリスへの交換費用を示します。 ←C-005ページ Vacuum Lubricant change Price in Japanese currency. See page C-005
同形モーター交換費 Same Size Motor Change Price	¥24,000 ~	㉙ 標準モーターと取り付けサイズが同等のモーターへの交換費用を示します。 ←C-004ページ Change price of same size motor's mounting as standard motor's in Japanese currency. See page C-004
異形モーター交換費 Different Size Motor Change Price	¥60,000 ~	㉚ 標準モーターと取り付けサイズが異なるモーターへの交換費用を示します。 ←C-004ページ Change price of different size motor's mounting as standard motor's in Japanese currency. See page C-004

## 案内方式

### Guide Mechanism Type

#### ●クロスローラガイド Cross-Roller Guide

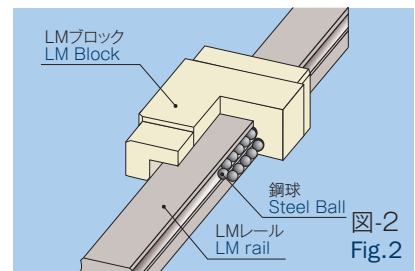
クロスローラガイドとは、90°のV溝を持つローラレースと円筒コロからなる案内方式です(図-1参照)。ローラレースの摺動面は焼入れ研磨仕上げにより平面度の精度が高く硬質に仕上げられています。円筒コロはこの2本のローラレースに挟まれた空間に互い違いに配置されています。ステージが駆動する際には、ローラレース上を複数の円筒コロが転がるため、停止時から起動時への摩擦の変化(静止摩擦と動摩擦の差)が小さく、作動すべりが起こりにくくなっています。また、クロスローラガイドは、線接触で荷重を支えるため、ボールガイド機構よりも剛性が高くなっています。このクロスローラガイドは、独自に設計された剛性が強く精度の高いものを使用し、ローラレースと円筒コロ間の予圧を精密に管理して高剛性を維持しています。



In cross-roller guides, quench hardened and precision ground bearing surfaces move upon loose hardened steel cylinders (rollers) with rotation axes oriented in alternating 90 degree angles (Ref. Fig.1). Having rollers arranged in an alternating cross pattern allows preloading and operation at any angle. The roller bearings are held apart from one another by a bearing cage, which prevents adjacent rollers from touching. Since cross roller bearings have little difference between static and dynamic friction they minimize start-to-stop slip-motion typical of other bearing types. The line contact of roller bearings along with precise roller-to-race gap management provide larger load-bearing surfaces, higher preloads and meet very tight runout and stiffness specifications.

#### ●リニアガイド Linear Guide

リニアガイドとは、レールと循環するボールからなる案内方式です(図-2参照)。ボールはレールの溝中を転動し、LMブロック端に設けたエンドキャップですくい上げられ、LMブロック本体にある循環穴を通りもう片方の端に戻ります。レールは、摺動面の焼入れ研磨仕上げにより平面度の精度が高く硬質に仕上げられています。ボールは、摺動面の作る擬円筒の溝に挟まれて配置されています。擬円筒面とボールは、互いに2点もしくは4点で接触するため、作動すべりが起こりにくい構造になっています。



The linear guide system consists of a LM rail and steel ball (see Fig. 2). The ball rolls in the groove of the rail, is picked up by an end cap at the LM block, passes through the circulating hole in the LM block main body, and returns to the other end. Since the sliding surface is fabricated by quenching and abrasive finishing, the rail surface is precise, flat and hard. The ball is set in the pseudo-cylinder shaped groove formed by the sliding surface. Since the pseudo-cylinder surface and the bearing are in contact with each other at two points or four points, slipping does not easily occur.

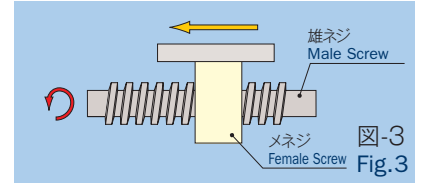
# 自動X・XYステージガイドンス Understanding Motorized X, XY Linear Stage

## 送り方式

### Lead Mechanism

#### ● 研削ネジ Ground Screw

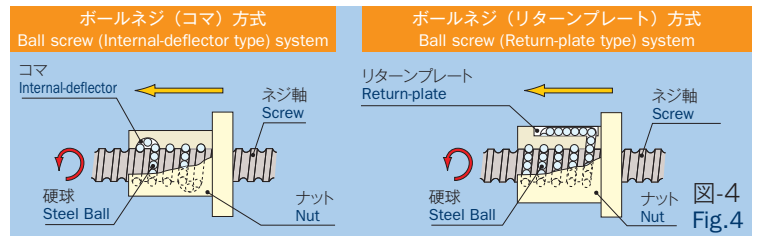
研削ネジは、高い精度で研削加工された雄ネジとそれを受けるメネジから構成されています(図-3参照)。雄ネジとメネジは、お互いに広い面積にわたり接触するため、ステージが横方向の荷重を受けても移動することはありません。また、ボールネジに比べ一回転あたりの送り量を細かくでき分解能を高めることができます。



The ground screw is ground at high precision and is held in place by a female screw (see Fig. 3). Since the ground screw and female screw are in contact with each other over a wide area, they do not move even if a horizontal load is applied to the stage. Also compared with the ball screw, the feed distance per rotation can be reduced to improve the resolution.

#### ● ボールネジ Ball Screw

ボールネジは、ネジ軸とナットの間ボールを挟み込んだ構造をしています(図-4)。ネジを回転させると、ボールがネジ軸とナットの間を転がりながら移動し、再びもとの場所に戻るようになっています。ボールの転がりを利用するため、摩擦が小さく高い伝達効率を得られ、静摩擦と動摩擦の差が小さくスティックスリップが起こりにくくなります。



The ball screw consists of a screw spindle, a nut, and steel ball between them (Fig. 4). When the screw is rotated, the ball rolls and moves between the ball screw and the nut, and then returns to its original position. Since a ball is rolled, the friction is low, a high transmission efficiency is obtained, the difference between static friction and dynamic friction is small, and stick-slip does not easily occur.

- ・ 分解能  
ステージの分解能は、以下の計算から求められます。

$$\Delta X = \left( \frac{p \cdot \Delta \theta}{360m} \right) \quad \Delta X: \text{分解能(mm)} \quad \Delta \theta: \text{モーターの基本ステップ角(°)}$$

p : 送りネジのリード(mm)  
m : マイクロステップの分割数

- ・ Resolution  
Resolution of standard stage is calculated based on the following formula.

$$\Delta X = \left( \frac{p \cdot \Delta \theta}{360m} \right) \quad \Delta X: \text{Resolution (mm)} \quad \Delta \theta: \text{Basic step angle of motor (°)}$$

p : Screw lead (mm)  
m : Division number of micro step

Industrial Products Manual Stage Motorized Stage Vacuum Stage Control Electronics Accessories Inspection System  
 産業用 実験用 手動精密ステージ 回転 スイッチ X・XY Z 回転 スイッチ X・XY Z 真空ステージ 制御装置 アクセサリー 検査システム

## 最高速度

### Maximum Speed

最高速度は、高速域でのモーターとドライバのトルク特性に依存しますが、弊社ではドライバをハーフステップに設定し、10kppsで動作させたときの速度として定義しています。

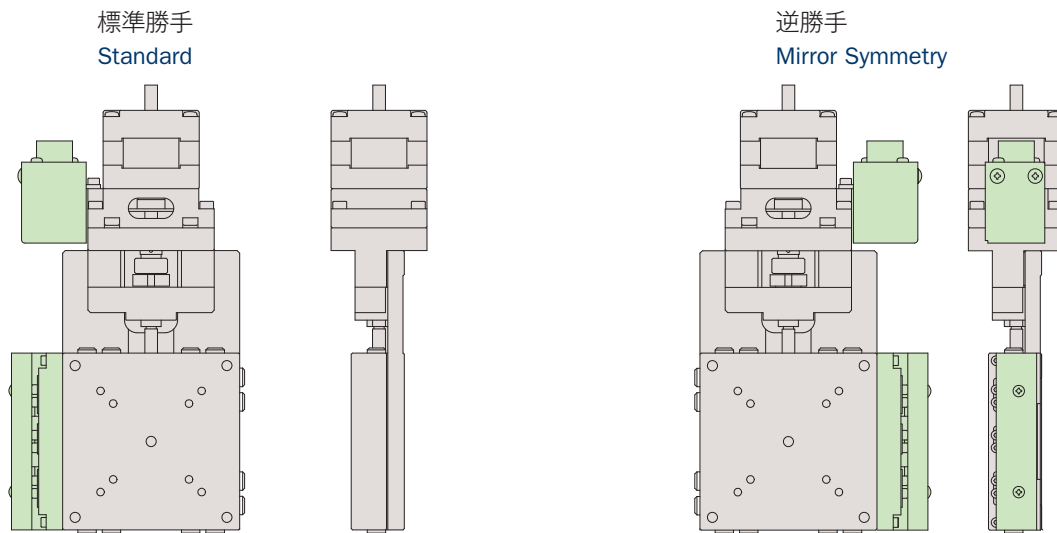
Maximum speed depends on motor torque characteristics in higher speed range. However, we calculate maximum speed at 10kpps with motor in half-step mode.

## 勝手違い(逆勝手、組勝手)

### Standard & Mirror Symmetry Configurations

ご要望に応じてコネクタとセンサを左右反転して取り付ける、逆勝手仕様に対応いたします。また、XY方向の組合せステージにも標準ステージと逆勝手ステージの組合せに対応いたします。

Upon request, we can supply reverse arrangement specifications in which the connector and the sensor are mounted in reverse horizontally. We can also provide a combination stage of a standard and reverse arrangement in the X-Y-direction.

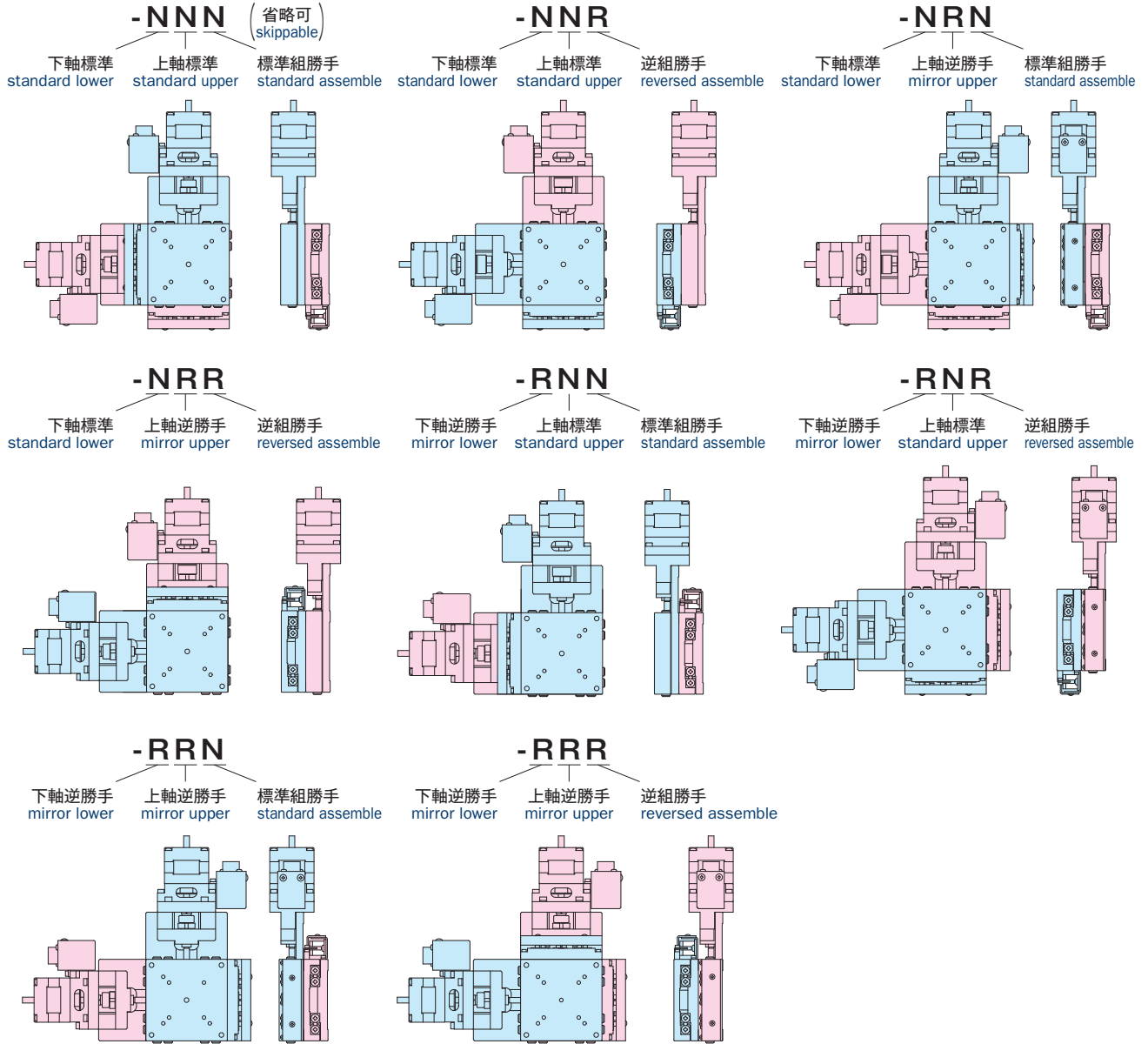


# 自動X・XYステージガイドンス Understanding Motorized X, XY Linear Stage

## ●XY組勝手一覧 XY Stage Assembly Configurations

型式の後ろに-\*\*\*が追加されます。

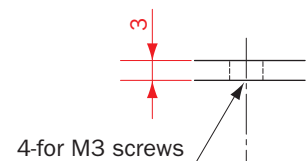
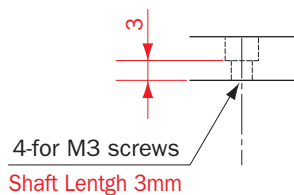
Assembly model has -\*\*\* at the end of model number.



### ザグリ穴の首下寸法について About the shaft length of counterbore

カタログ図面ではステージ取り付けの際に用いるザグリ穴の首下寸法を、「Shaft Length \*\* mm」と表記します (右図、左)。

ザグリ穴が無く直接ネジを取り付ける場合はこの表記がなく、板厚が首下寸法となります (右図、右)。



The length of counterbore's shaft for mounting is described "Shaft Length \*\* mm" (Top figure, left) in catalog drawing.  
If counterbore does not exist on mounting part, depth size of base will be shaft length size (Top figure, right).

# ステージ結線表

## Stage wiring list

### 自動Xステージ

#### Motorized X Linear stage

型式 Model Number	結線タイプ Wiring Type	センサ基板型式 Sensor Type	モーター/定格電流値 Motor / Phase Current	基本ステップ角 Basic Step Angle	コネクタ形状 Connector Type
XA04A-R101	V2	F-106	PK513PB/0.35A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
<b>XA04A-R101-R</b>	V2	<b>F-106R</b>	PK513PB/0.35A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
XA04A-R2	V2	F-106	TS3664N16E2/0.75A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
<b>XA04A-R2-R</b>	V2	<b>F-106R</b>	TS3664N16E2/0.75A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
XA05A-R101	V3	F-116	PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
<b>XA05A-R101-R</b>	V3	<b>F-116R</b>	PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
XA05A-R201	V3	F-116	PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
<b>XA05A-R201-R</b>	V3	<b>F-116R</b>	PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
XA07A-R102	V3	F-116	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
<b>XA07A-R102-R</b>	V3	<b>F-116R</b>	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
XA07A-R201	V3	F-116	PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
<b>XA07A-R201-R</b>	V3	<b>F-116R</b>	PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
XA07A-R2H	V2	F-106	TS3664N29E4/0.75A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
<b>XA07A-R2H-R</b>	V2	<b>F-106R</b>	TS3664N29E4/0.75A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
XA07F-R102	V3	F-116	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
<b>XA07F-R102-R</b>	V3	<b>F-116R</b>	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
XA07F-R201	V3	F-116	PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
<b>XA07F-R201-R</b>	V3	<b>F-116R</b>	PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
XA10A-R101	V3	F-101	PK544PMB/0.75A	0.36°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA10A-R101-R	V3	F-101	PK544PMB/0.75A	0.36°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA10A-R201	V3	F-101	PK544PMB/0.75A	0.36°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA10A-R201-R	V3	F-101	PK544PMB/0.75A	0.36°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA10A-R2H	V2	F-106	TS3664N29E4/0.75A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
<b>XA10A-R2H-R</b>	V2	<b>F-106R</b>	TS3664N29E4/0.75A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
XA10F-R101	V3	F-101	PK544PMB/0.75A	0.36°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA10F-R101-R	V3	F-101	PK544PMB/0.75A	0.36°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA10F-R201	V3	F-101	PK544PMB/0.75A	0.36°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA10F-R201-R	V3	F-101	PK544PMB/0.75A	0.36°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA16A-R1	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA16A-R1-R	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA16A-R201	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA16A-R201-R	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA05A-L201	V3	F-107, F-108	PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
XA05A-L201-R	V3	F-107, F-108	PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
XA07A-L201	V3	F-107, F-108	PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
XA07A-L201-R	V3	F-107, F-108	PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
XA10A-L1	X1	F-104/F-105	※PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA10A-L1-R	X1	F-104/F-105	※PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA10A-L2	X1	F-104/F-105	※PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA10A-L2-R	X1	F-104/F-105	※PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA16F-L21	X1	F-104/F-105/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA16F-L21-R	X1	F-104/F-105/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA16F-L22	X1	F-104/F-105/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA16F-L22-R	X1	F-104/F-105/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA16F-L23	X1	F-104/F-105/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
XA16F-L23-R	X1	F-104/F-105/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular

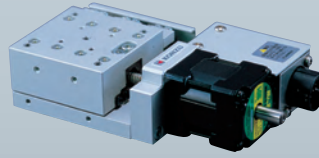
「勝手違い型式」によりセンサ基板型式の異なる機種は、赤字表記となっております。  
Red colored character means different Sensor Type caused by mirror model.

※ 出力側軸端をカットしています。  
Cut off the edge of motor shaft's output side.

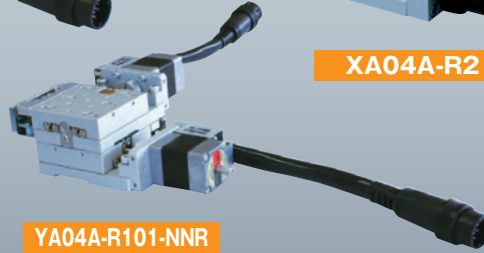
# 自動X・XYステージ / テーブルサイズ 40×40 Motorized X, XY Linear Stages / Table Size 40×40



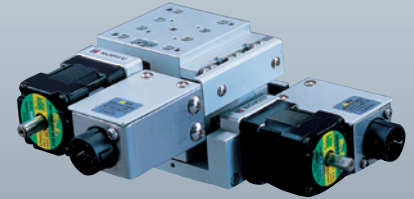
**XA04A-R101**



**XA04A-R2**

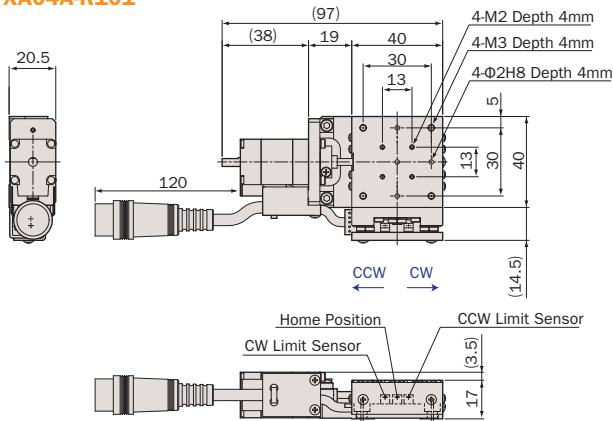


**YA04A-R101-NNR**

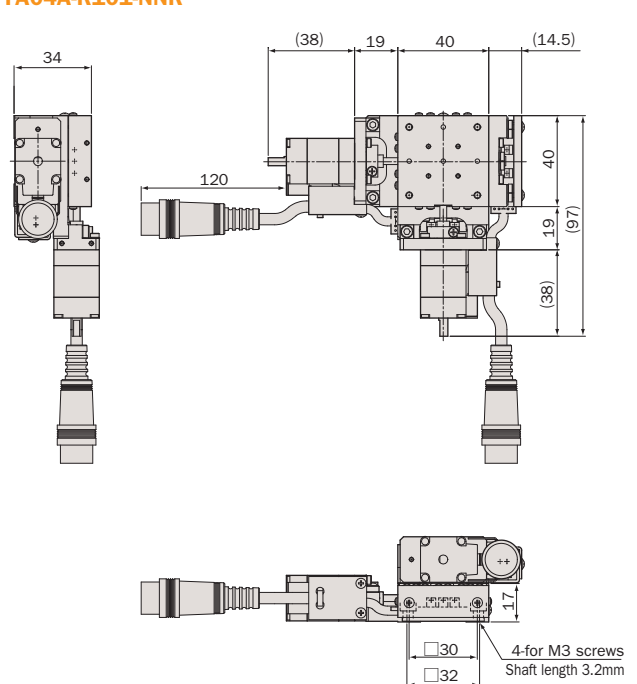


**YA04A-R2**

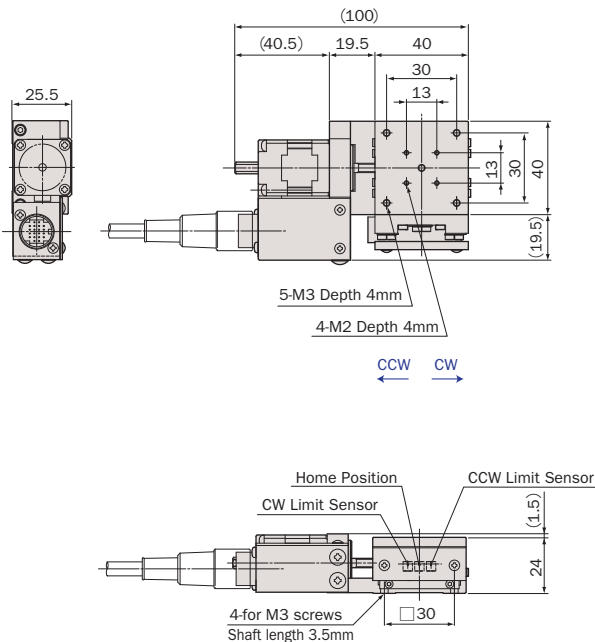
**XA04A-R101**



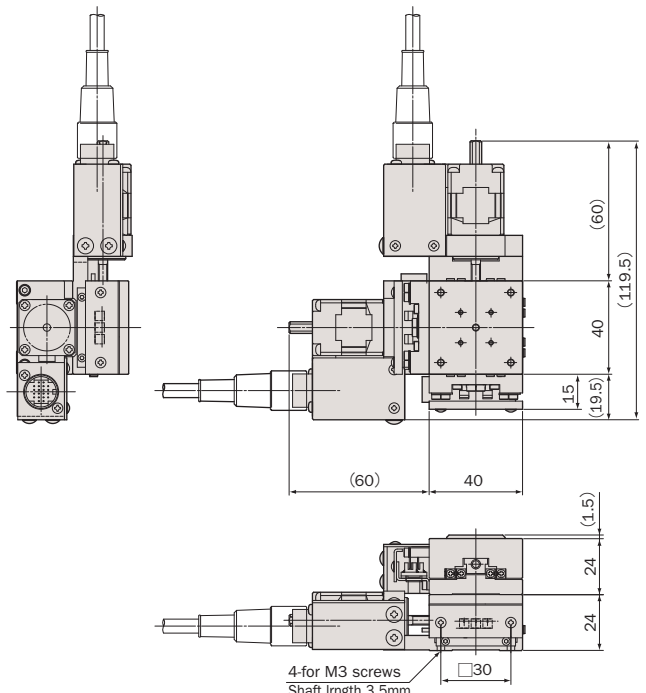
**YA04A-R101-NNR**



**XA04A-R2**



**YA04A-R2**



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / クロスローラガイド / 研削ネジ, ボールネジ

## Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Ground Screw, Ball Screw

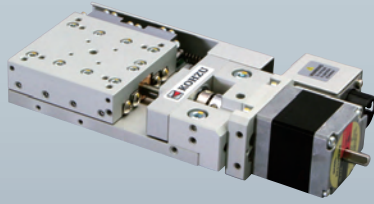


型式 Model Number	XA04A-R101	YA04A-R101-NNR	XA04A-R2	YA04A-R2
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XA04A-R101-R	YA04A-R101-RRN	XA04A-R2-R	YA04A-R2-RRR
テーブル面 Table Size	40mm×40mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
移動範囲 Motion Range	±5mm			
送り方式 Lead Mechanism	研削ネジ, リード 0.5mm Ground Screw, Lead 0.5mm		ボールネジ, リード 1.0mm Ball Screw, Lead 1.0mm	
分解能 ※2 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	1μm/0.5μm		2μm/1μm
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.05μm		0.1μm
最高速度 Maximum Speed	5mm/sec		10mm/sec	
累積リード誤差 Accumulated Lead Error	≤5μm/10mm		≤5μm/10mm	
繰返し位置決め精度 Repeatability	≤±0.3μm		≤±0.2μm	
ロストモーション Lost Motion	≤2μm		≤1μm	
真直度 Straightness	水平 Horizontal	≤2μm/10mm		≤1μm/10mm
	垂直 Vertical	≤2μm/10mm		≤1μm/10mm
バックラッシュ Backlash	≤2μm		≤0.5μm	
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	0.78 arcsec/N·cm	1.56 arcsec/N·cm	0.51 arcsec/N·cm	1.02 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	39.2N (4kgf)		39.2N (4kgf)	34.3N (3.5kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy			
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing			
自重 Weight	0.19kg	0.38kg	0.28kg	0.56kg
直交度 Perpendicularity	—	≤8μm/10mm	—	≤5μm/10mm
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK513PB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.35A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線5本) PK513PB (Oriental Motor: Phase Current 0.35A, Basic Step Angle 0.72°, 5-Leads)		TS3664N16E2 (多摩川精機: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線5本) TS3664N16E2 (Tamagawa Seiki: Phase Current 0.75A, Basic Step 0.72°, 5-Leads)	
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	Φ4mm オプションハンドル: C type Φ4mm Conformance option handle: C type		Φ5mm オプションハンドル: A type Φ5mm Conformance option handle: A type	
コネクタ Connector	丸形20ピン (ヒロセ: RP13A-12JG-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12JG-20PC)		丸形20ピン (ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)	
ステージ結線タイプ ※4 Stage Wiring Type	V2			
センサ基板型式 Sensor Model	F-106(HOME,LIMIT), 勝手違い: F-106R(HOME,LIMIT) F-106(HOME,LIMIT), Mirror Model: F-106R(HOME,LIMIT)			
価格 Price(JPY)	¥115,000	¥230,000	¥135,000	¥270,000
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price	¥42,000 ~	¥84,000 ~	¥42,000 ~	¥84,000 ~
クリーニング交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price	¥30,000	¥60,000	¥30,000	¥60,000
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price	¥30,000	¥60,000	¥30,000	¥60,000
同形モーター交換費 ※8 Same Size Motor Change Price	—	—	—	—
異形モーター交換費 ※8 Different Size Motor Change Price	—	—	—	—

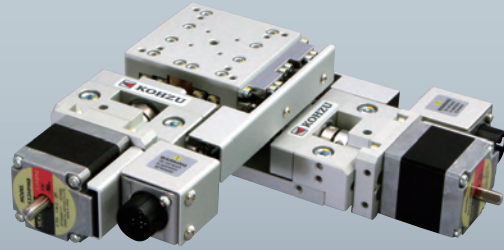
- ※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはH-005ページを参照して下さい。  
Refer to page H-005 for information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.
- ※2 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※3 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.
- ※4 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035ページを参照して下さい。  
Refer to page N-034,N-035 for stage wiring connection information.
- ※5 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

- ※6 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※8 XA04A-R101、YA04A-R101、XA04A-R2、YA04A-R2はモーター交換ができません。  
XA04A-R101, YA04A-R101, XA04A-R2, YA04A-R2 are impossible to change the motor.
- アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

# 自動X・XYステージ / テーブルサイズ 50×50 Motorized X, XY Linear Stages / Table Size 50×50

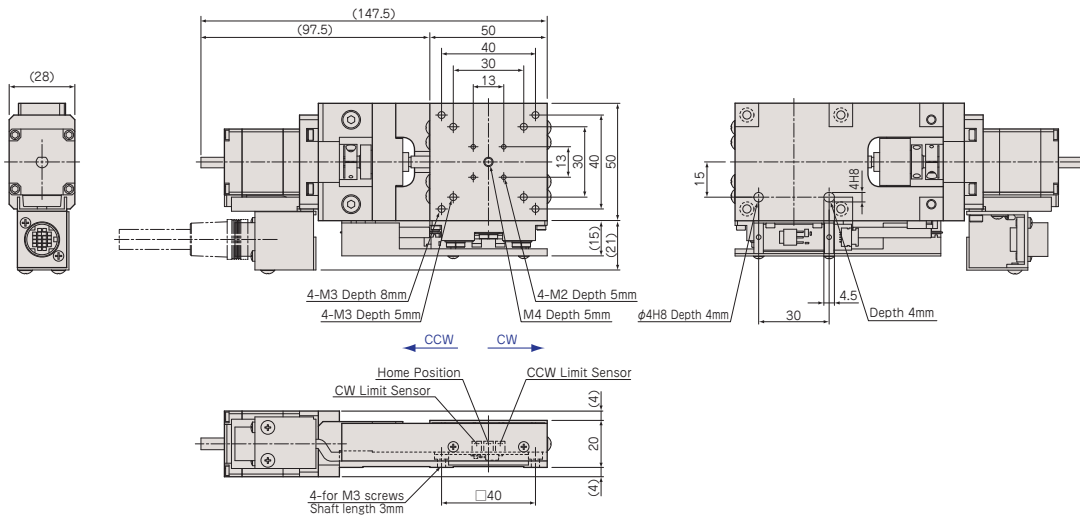


**XA05A-R101**  
**XA05A-R201**

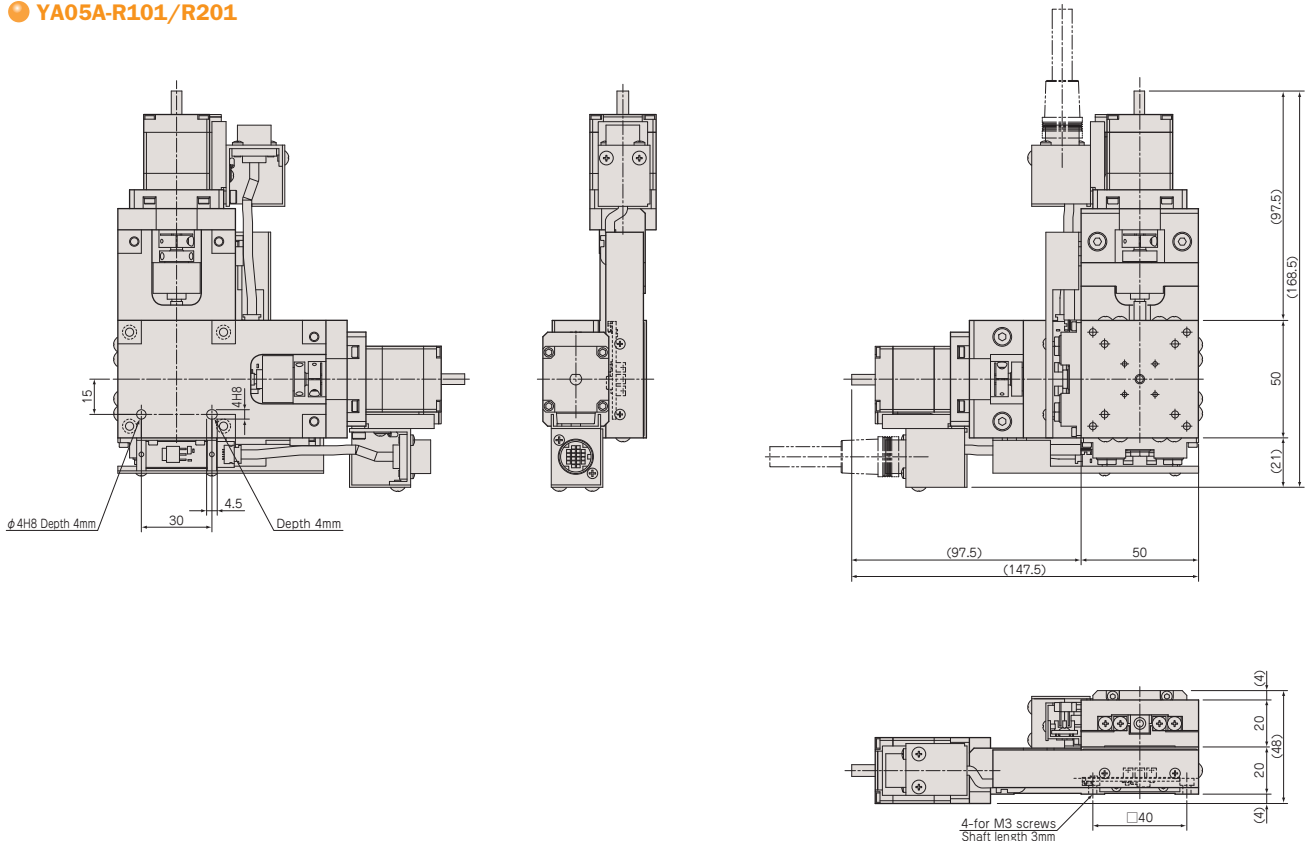


**YA05A-R101**  
**YA05A-R201**

## ● XA05A-R101/R201



## ● YA05A-R101/R201



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(111°)  
Swivel(111°)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(111°)  
Swivel(111°)

XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / クロスローラガイド / 研削ネジ, ボールネジ

## Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Ground Screw, Ball Screw



型式 Model Number	XA05A-R101	YA05A-R101	XA05A-R201	YA05A-R201
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XA05A-R101-R	YA05A-R101-RRR	XA05A-R201-R	YA05A-R201-RRR
テーブル面 Table Size	50mm×50mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
移動範囲 Motion Range	±7.5mm			
送り方式 Lead Mechanism	研削ネジ, リード 0.5mm Ground Screw, Lead 0.5mm		ボールネジ, リード 1.0mm Ball Screw, Lead 1.0mm	
分解能 ※2 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step		1μm/0.5μm	
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)		0.025μm	
最高速度 Maximum Speed	2.5mm/sec		5mm/sec	
累積リード誤差 Accumulated Lead Error	≤6μm/15mm		≤5μm/15mm	
繰返し位置決め精度 Repeatability	≤±0.3μm		≤±0.2μm	
ロストモーション Lost Motion	≤1μm		≤0.5μm	
真直度 Straightness	水平 Horizontal	≤1μm/15mm		
	垂直 Vertical	≤1μm/15mm		
バックラッシュ Backlash	≤1μm		≤0.2μm	
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	0.31 arcsec/N·cm	0.61 arcsec/N·cm	0.31 arcsec/N·cm	0.61 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	49N (5kgf)	39.2N (4kgf)	49N (5kgf)	39.2N (4kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy			
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing			
自重 Weight	0.45kg	0.9kg	0.45kg	0.9kg
直交度 Perpendicularity	—	≤5μm/15mm	—	≤5μm/15mm
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK523HPMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK523HPMB (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)			
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	Φ5mm オプションハンドル: A type Φ5mm Conformance option handle: A type			
コネクタ Connector	丸形20ピン(ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)			
ステージ結線タイプ ※4 Stage Wiring Type	V3			
センサ基板型式 Sensor Model	F-116(HOME,LIMIT), 勝手違い: F-116R(HOME,LIMIT) F-116(HOME,LIMIT), Mirror Model: F-116R(HOME,LIMIT)			
価格 Price(JPY)	¥120,000	¥240,000	¥120,000	¥240,000
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price	¥42,000 ~	¥84,000 ~	¥42,000 ~	¥84,000 ~
クリーニンググリス交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price	¥30,000	¥60,000	¥30,000	¥60,000
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price	¥30,000	¥60,000	¥30,000	¥60,000
同形モーター交換費 ※8 Same Size Motor Change Price	¥12,000 ~	¥24,000 ~	¥12,000 ~	¥24,000 ~
異形モーター交換費 ※8 Different Size Motor Change Price	¥30,000 ~	¥60,000 ~	¥30,000 ~	¥60,000 ~

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはH-005ページを参照して下さい。  
Refer to page H-005 for information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※2 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.

※3 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

※4 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035ページを参照して下さい。  
Refer to page N-034,N-035 for stage wiring connection information.

※5 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.

● 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.

● 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※6 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.

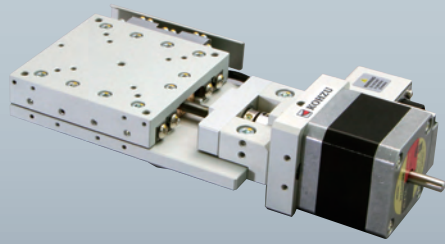
※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.

※8 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.

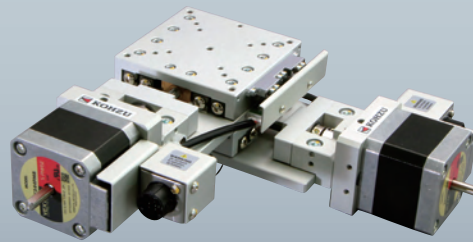
● アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

● オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

# 自動X・XYステージ / テーブルサイズ 70×70 Motorized X, XY Linear Stages / Table Size 70×70

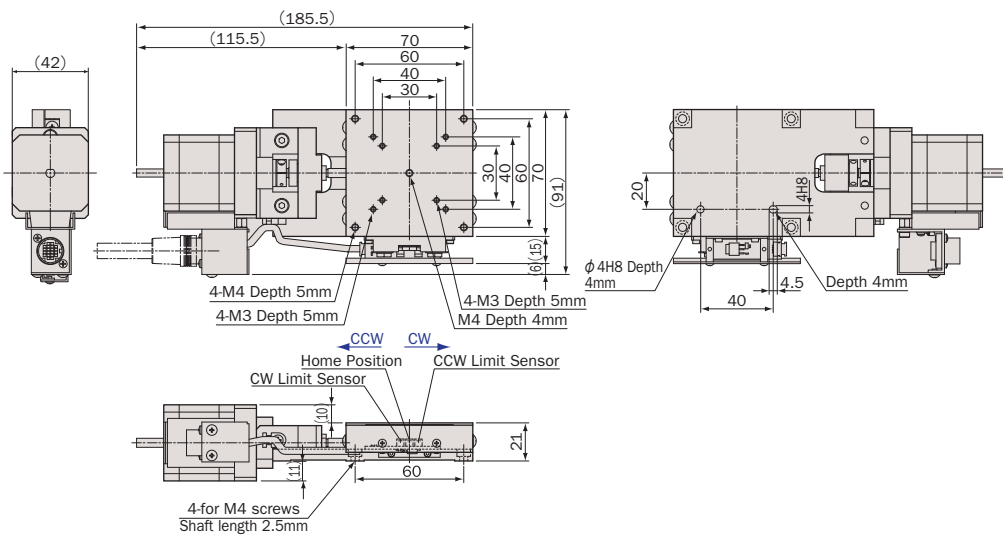


**XA07A-R102**

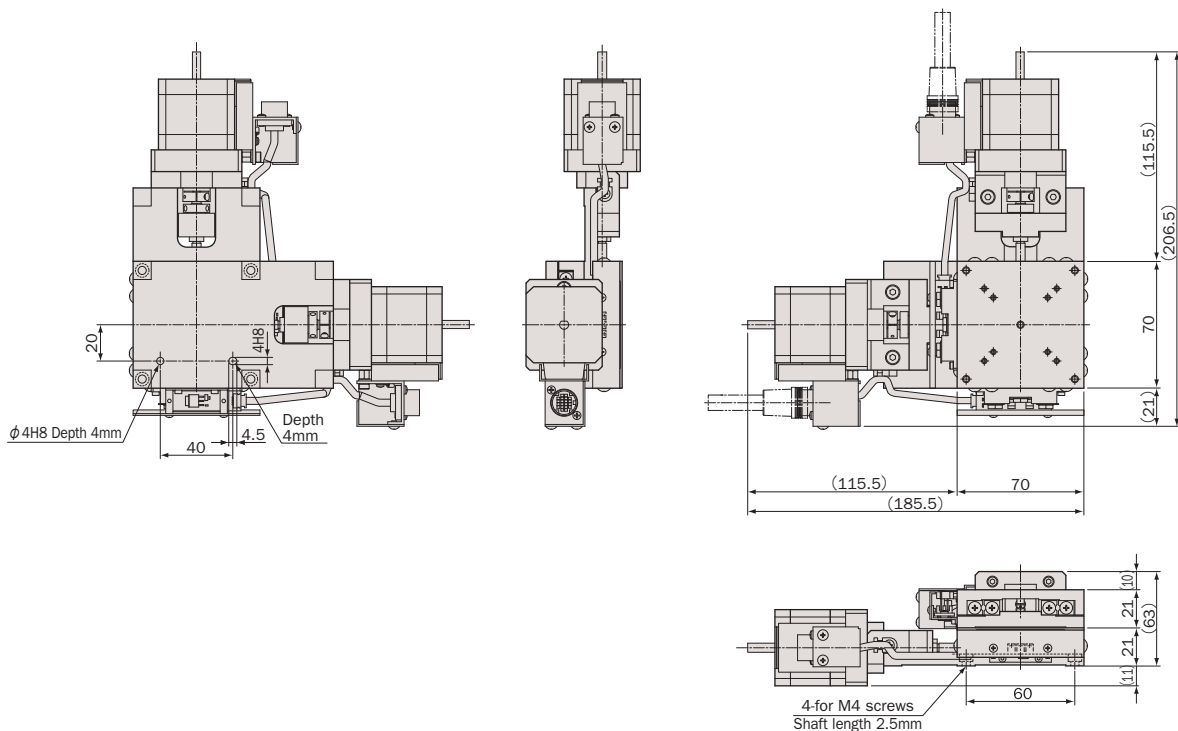


**YA07A-R102**

● XA07A-R102



● YA07A-R102



産業用  
Industrial  
実験用  
Experimental  
手動精密ステージ  
Manual Stage  
X・XY  
X・XY  
Z  
Z  
回転  
Rotation  
スイベル(111°)  
Swivel(111°)  
自動精密ステージ  
Motorized Stage  
X・XY  
X・XY  
Z  
Z  
回転  
Rotation  
スイベル(111°)  
Swivel(111°)  
XYθ  
真空ステージ  
Vacuum Stage  
制御装置  
Control Electronics  
アクセサリ  
Accessories  
検査システム  
Inspection System

# アルミ / クロスローラガイド / 研削ネジ

## Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Ground Screw



型式 Model Number	XA07A-R102	YA07A-R102
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XA07A-R102-R	YA07A-R102-RRR
テーブル面 Table Size	70mm×70mm	
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide	
移動範囲 Motion Range	±10mm	
送り方式 Lead Mechanism	研削ネジ, リード 0.5mm Ground Screw, Lead 0.5mm	
分解能 ※2 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.5μm/0.25μm
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.025μm
最高速度 Maximum Speed	2.5mm/sec	
累積リード誤差 Accumulated Lead Error	≤10μm/20mm	
繰返し位置決め精度 Repeatability	≤±0.3μm	
ロストモーション Lost Motion	≤1μm	
真直度 Straightness	水平 Horizontal	≤0.5μm/20mm
	垂直 Vertical	≤1μm/20mm
バックラッシュ Backlash	≤1μm	
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	0.10 arcsec/N·cm	0.31 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	98N (10kgf)	88.2N (9kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	
自重 Weight	0.85kg	1.7kg
直交度 Perpendicularity	—	≤5μm/20mm
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK544PMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK544PMB (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)	
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	Φ5mm オプションハンドル: A type Φ5mm Conformance option handle: A type	
コネクタ Connector	丸形20ピン(ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)	
ステージ結線タイプ ※4 Stage Wiring Type	V3	
センサ基板型式 Sensor Model	F-116(HOME,LIMIT), 勝手違い: F-116R(HOME,LIMIT) F-116(HOME,LIMIT), Mirror Model: F-116R(HOME,LIMIT)	
価格 Price(JPY)	¥130,000	¥260,000
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price	¥42,000 ~	¥84,000 ~
クリーニンググリス交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price	¥30,000	¥60,000
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price	¥30,000	¥60,000
同形モーター交換費 ※8 Same Size Motor Change Price	¥12,000 ~	¥24,000 ~
異形モーター交換費 ※8 Different Size Motor Change Price	¥30,000 ~	¥60,000 ~

- ※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはH-005ページを参照して下さい。  
Refer to page H-005 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.
- ※2 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※3 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.
- ※4 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035ページを参照して下さい。  
Refer to page N-034,N-035 for stage wiring connection information.
- ※5 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

- ※6 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※8 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.

- アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

Industrial System Products

産業用 実験用

Industrial Experimental

手動精密ステージ Manual Stage

X・XY Z

回転 Rotation

スワイベル(ニオ) Swivel(Tilt)

電動精密ステージ Motorized Stage

X・XY Z

回転 Rotation

スワイベル(ニオ) Swivel(Tilt)

XYθ

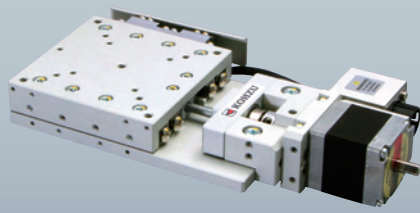
真空ステージ Vacuum Stage

制御装置 Control Electronics

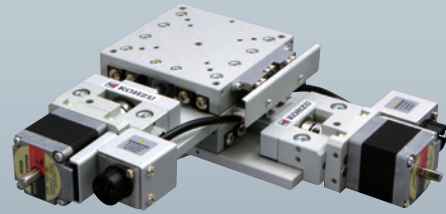
アクセサリ Accessories

検査システム Inspection System

# 自動X・XYステージ / テーブルサイズ 70×70 Motorized X, XY Linear Stages / Table Size 70×70

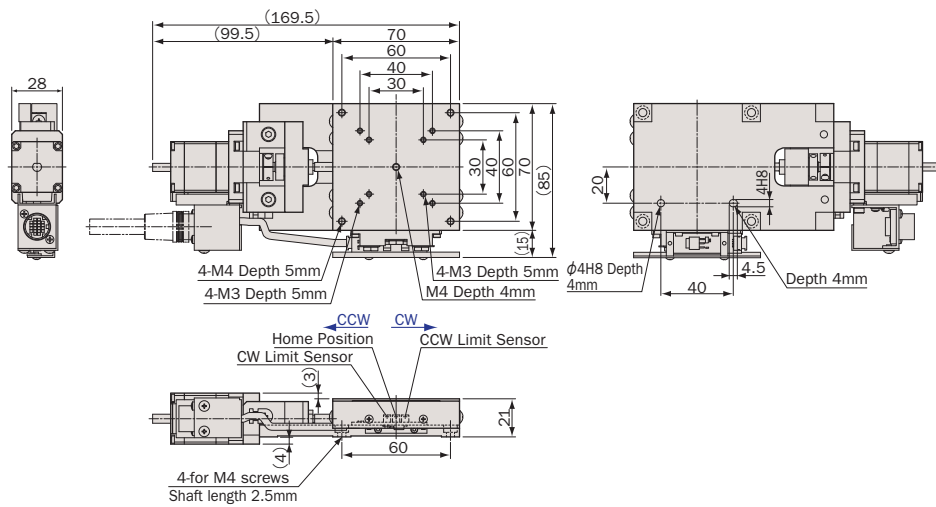


**XA07A-R201**

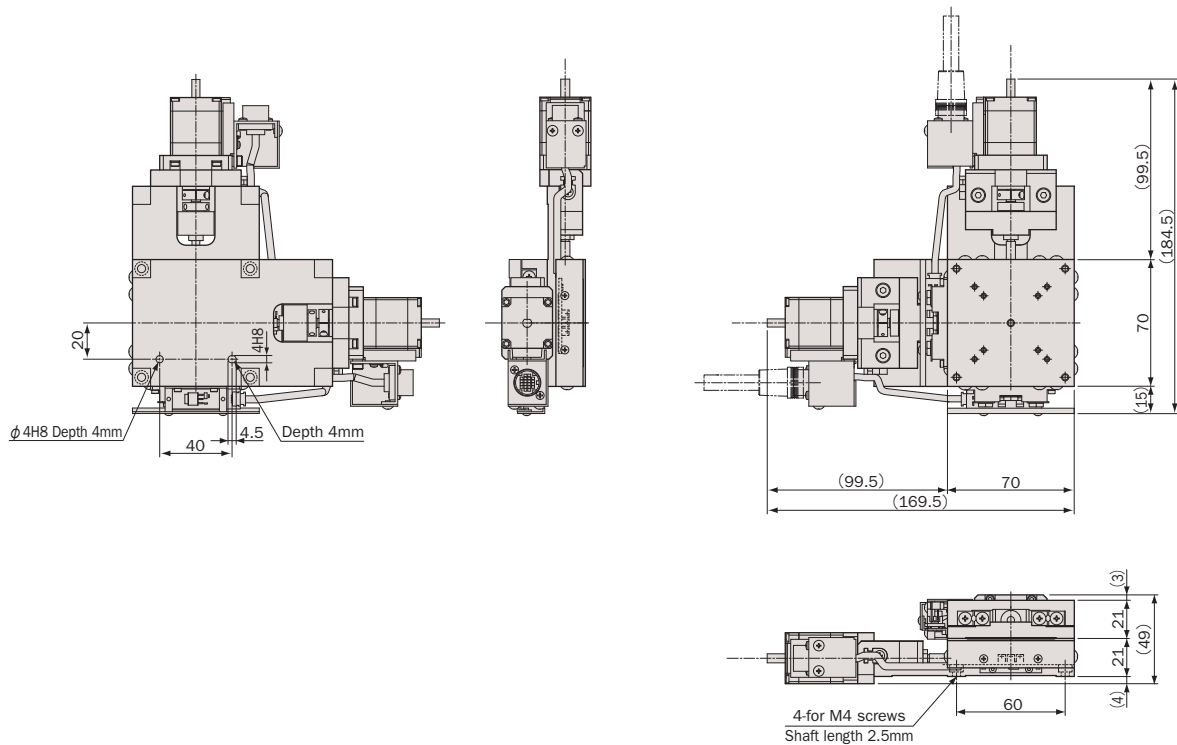


**YA07A-R201**

● XA07A-R201



● YA07A-R201



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(111°)  
Swivel(111°)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(111°)  
Swivel(111°)

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

H-014

# アルミ / クロスローラガイド / ボールネジ Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Ball Screw



型式 Model Number	XA07A-R201	YA07A-R201
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XA07A-R201-R	YA07A-R201-RRR
テーブル面 Table Size	70mm×70mm	
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide	
移動範囲 Motion Range	±10mm	
送り方式 Lead Mechanism	ボールネジ, リード 1.0mm Ball Screw, Lead 1.0mm	
分解能 ※2 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	1μm/0.5μm
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.05μm
最高速度 Maximum Speed	5mm/sec	
累積リード誤差 Accumulated Lead Error	≤5μm/20mm	
繰返し位置決め精度 Repeatability	≤±0.2μm	
ロストモーション Lost Motion	≤0.5μm	
真直度 Straightness	水平 Horizontal	≤0.5μm/20mm
	垂直 Vertical	≤1μm/20mm
バックラッシュ Backlash	≤0.2μm	
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	0.10 arcsec/N·cm	0.31 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	98N (10kgf)	88.2N (9kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	
自重 Weight	0.6kg	1.2kg
直交度 Perpendicularity	—	≤5μm/20mm
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK523HPMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK523HPMB (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)	
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	Φ5mm オプションハンドル: A type Φ5mm Conformance option handle: A type	
コネクタ Connector	丸形20ピン(ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)	
ステージ結線タイプ ※4 Stage Wiring Type	V3	
センサ基板型式 Sensor Model	F-116(HOME,LIMIT), 勝手違い: F-116R(HOME,LIMIT) F-116(HOME,LIMIT), Mirror Model: F-116R(HOME,LIMIT)	
価格 Price(JPY)	¥130,000	¥260,000
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price	¥42,000 ~	¥84,000 ~
クリーニンググリス交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price	¥30,000	¥60,000
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price	¥30,000	¥60,000
同形モーター交換費 ※8 Same Size Motor Change Price	¥12,000 ~	¥24,000 ~
異形モーター交換費 ※8 Different Size Motor Change Price	¥30,000 ~	¥60,000 ~

- ※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはH-005ページを参照して下さい。  
Refer to page H-005 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.
- ※2 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※3 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.
- ※4 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035ページを参照して下さい。  
Refer to page N-034,N-035 for stage wiring connection information.
- ※5 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

- ※6 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※8 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.
- アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel(Tilt)

電動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel(Tilt)

XYθ  
XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

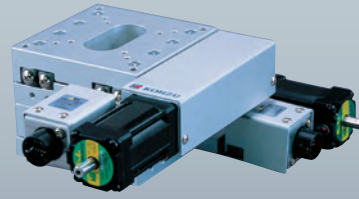
アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# 自動X・XYステージ / テーブルサイズ 70×70 Motorized X, XY Linear Stage / Table size 70×70

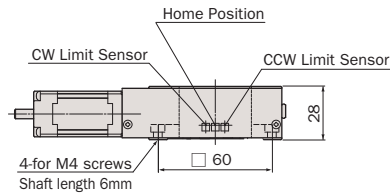
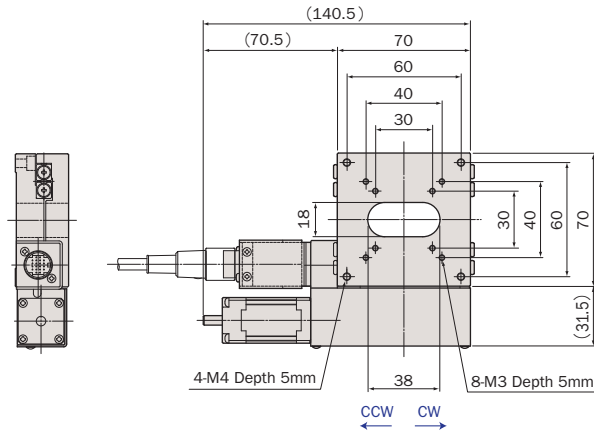


**XA07A-R2H**

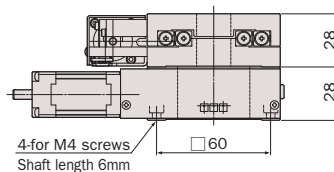
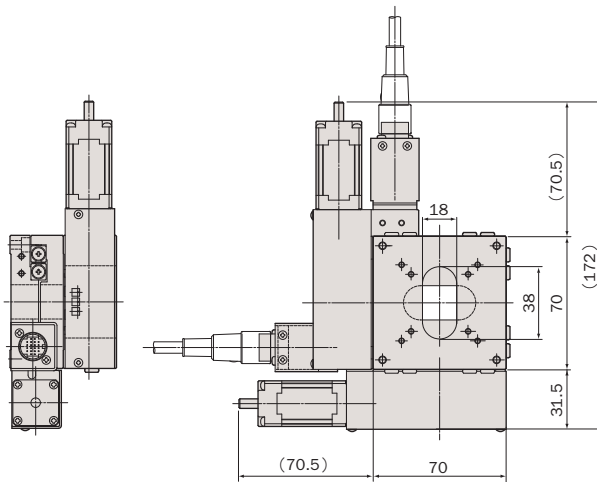


**YA07A-R2H**

● **XA07A-R2H**



● **YA07A-R2H**



産業用  
Industrial  
System Products

実験用  
Experimental  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(711) (T)  
Swivel (Tilt)

自動精密ステージ  
Motorized Stage  
X・XY  
Z

回転  
Rotation

スイベル(711) (T)  
Swivel (Tilt)

XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control  
Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection  
System

# アルミ / クロスローラガイド / ボールネジ

## Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Ball Screw



型式 Model Number	XA07A-R2H		YA07A-R2H	
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XA07A-R2H-R		YA07A-R2H-RRR	
テーブル面 Table Size	70mm×70mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
移動範囲 Motion Range	±10mm			
送り方式 Lead Mechanism	ボールネジ, リード 1.0mm Ball Screw, Lead 1.0mm			
分解能 ※2 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	2μm/1μm		
	マイクロステップ (1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.1μm		
最高速度 Maximum Speed	10mm/sec			
累積リード誤差 Accumulated Lead Error	≤5μm/20mm			
繰返し位置決め精度 Repeatability	≤±0.2μm			
ロストモーション Lost Motion	≤0.5μm			
真直度 Straightness	水平 Horizontal	≤0.5μm/20mm		
	垂直 Vertical	≤1μm/20mm		
バックラッシュ Backlash	≤0.5μm			
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	0.05 arcsec/N·cm		0.15 arcsec/N·cm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	98N (10kgf)		88.2N (9kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy			
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing			
自重 Weight	0.65kg		1.3kg	
直交度 Perpendicularity	—		≤5μm/20mm	
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	TS3664N29E4 (多摩川精機: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線5本) TS3664N29E4 (Tamagawa Seiki: Phase Current 0.75A, Basic Step 0.72°, 5-Leads)			
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	Φ5mm オプションハンドル: A type Φ5mm Conformance option handle: A type			
コネクタ Connector	丸形20ピン (ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)			
ステージ結線タイプ ※4 Stage Wiring Type	V2			
センサ基板型式 Sensor Model	F-106(HOME,LIMIT), 勝手違い: F-106R(HOME,LIMIT) F-106(HOME,LIMIT), Mirror Model: F-106R(HOME,LIMIT)			
価格 Price(JPY)	¥160,000		¥320,000	
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price	¥42,000 ~		¥84,000 ~	
クリーニンググリス交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price	¥30,000		¥60,000	
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price	¥30,000		¥60,000	
同形モーター交換費 ※8 Same Size Motor Change Price	—		—	
異形モーター交換費 ※8 Different Size Motor Change Price	—		—	

- ※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはH-005ページを参照して下さい。  
Refer to page H-005 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.
- ※2 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※3 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.
- ※4 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035ページを参照して下さい。  
Refer to page N-034,N-035 for stage wiring connection information.
- ※5 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

- ※6 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※8 XA07A-R2H, YA07A-R2Hはモーター交換が出来ません。  
XA07A-R2H, YA07A-R2H are impossible to change the motor.
- アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.



# 鉄 / クロスローラガイド / 研削ネジ

## Steel Body / Cross-Roller Guide / Ground Screw



型式 Model Number		XA07F-R102	YA07F-R102
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1		XA07F-R102-R	YA07F-R102-RRR
テーブル面 Table Size		70mm×70mm	
案内方式 Guide Mechanism		精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide	
移動範囲 Motion Range		±10mm	
送り方式 Lead Mechanism		研削ネジ, リード 0.5mm Ground Screw, Lead 0.5mm	
分解能 ※2 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.5μm/0.25μm	
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.025μm	
最高速度 Maximum Speed		2.5mm/sec	
累積リード誤差 Accumulated Lead Error		≦10μm/20mm	
繰返し位置決め精度 Repeatability		≦±0.3μm	
ロストモーション Lost Motion		≦1μm	
真直度 Straightness	水平 Horizontal	≦0.5μm/20mm	
	垂直 Vertical	≦1μm/20mm	
バックラッシュ Backlash		≦1μm	
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness		0.05 arcsec/N·cm	0.15 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)		98N (10kgf)	88.2N (9kgf)
材質 Material		鉄 Steel	
外観 Finish		ニッケルメッキ仕上げ Nickel Plating	
自重 Weight		1.3kg	2.6kg
直交度 Perpendicularity		—	≦5μm/20mm
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor		PK544PMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK544PMB (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)	
モーター軸径 Motor Shaft Diameter		Φ5mm オプションハンドル: A type (参照ページO-008) Φ5mm Conformance option handle: A type	
コネクタ Connector		丸形20ピン (ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)	
ステージ結線タイプ ※4 Stage Wiring Type		V3	
センサ基板型式 Sensor Model		F-116(HOME,LIMIT), 勝手違い: F-116R(HOME,LIMIT) F-116(HOME,LIMIT), Mirror Model: F-116R(HOME,LIMIT)	
価格 Price(JPY)		¥150,000	¥300,000
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price		¥42,000 ~	¥84,000 ~
クリーニングリス交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price		¥30,000	¥60,000
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price		¥30,000	¥60,000
同形モーター交換費 ※8 Same Size Motor Change Price		¥12,000 ~	¥24,000 ~
異形モーター交換費 ※8 Different Size Motor Change Price		¥30,000 ~	¥60,000 ~

- ※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはH-005ページを参照して下さい。  
Refer to page H-005 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.
- ※2 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※3 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.
- ※4 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035ページを参照して下さい。  
Refer to page N-034,N-035 for stage wiring connection information.  
オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

- ※6 クリーニングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※8 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.
- アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スワイベル(ニオ)  
Swivel(Th)

電動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スワイベル(ニオ)  
Swivel(Th)

XYθ  
XYθ

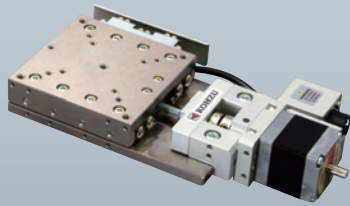
真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

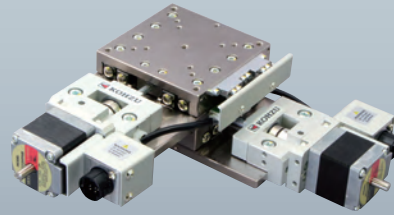
アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# 自動X・XYステージ / テーブルサイズ 70×70 Motorized X, XY Linear Stages / Table Size 70×70

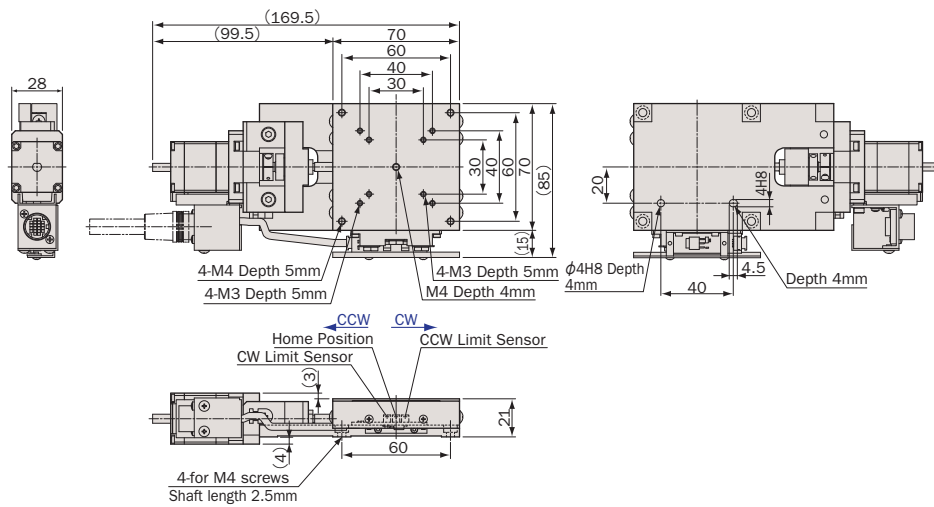


**XA07F-R201**

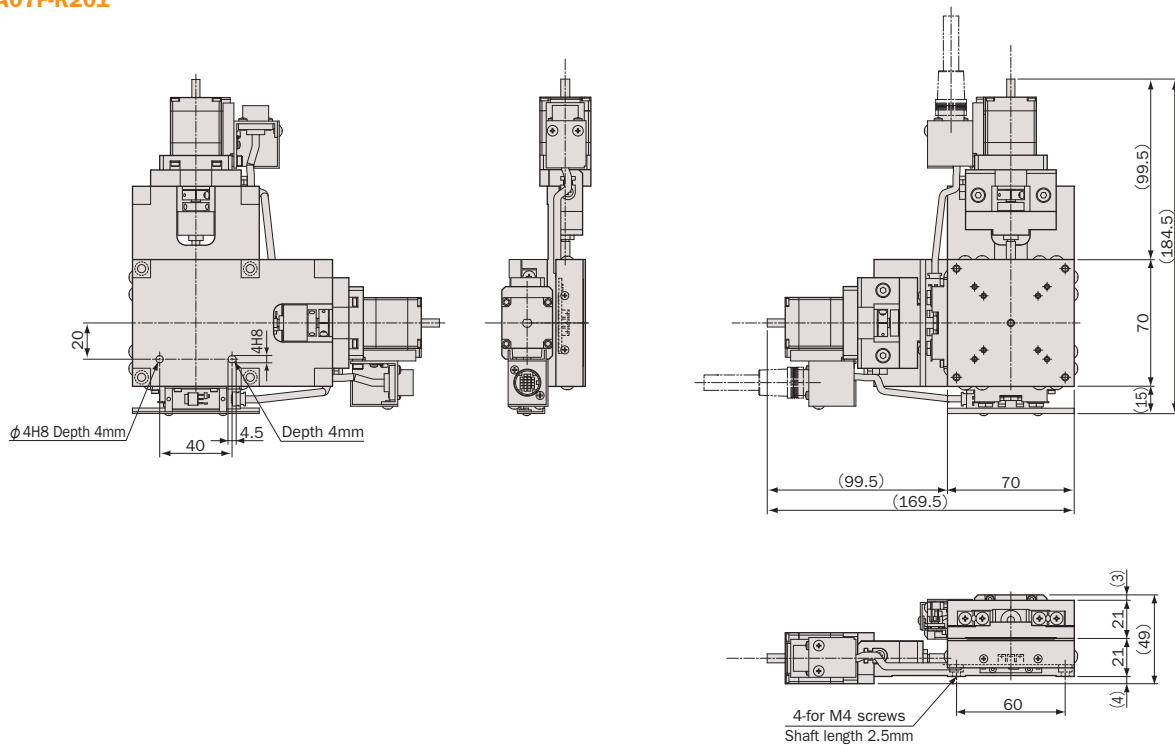


**YA07F-R201**

## XA07F-R201



## YA07F-R201



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# 鉄 / クロスローラガイド / ボールネジ

## Steel Body / Cross-Roller Guide / Ball Screw



型式 Model Number		XA07F-R201	YA07F-R201
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1		XA07F-R201-R	YA07F-R201-RRR
テーブル面 Table Size		70mm×70mm	
案内方式 Guide Mechanism		精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide	
移動範囲 Motion Range		±10mm	
送り方式 Lead Mechanism		ボールネジ, リード 1.0mm Ball Screw, Lead 1.0mm	
分解能 ※2 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	1μm/0.5μm	
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.05μm	
最高速度 Maximum Speed		5mm/sec	
累積リード誤差 Accumulated Lead Error		≤5μm/20mm	
繰返し位置決め精度 Repeatability		≤±0.2μm	
ロストモーション Lost Motion		≤0.5μm	
真直度 Straightness	水平 Horizontal	≤0.5μm/20mm	
	垂直 Vertical	≤1μm/20mm	
バックラッシュ Backlash		≤0.2μm	
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness		0.05 arcsec/N·cm	0.15 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)		98N (10kgf)	88.2N (9kgf)
材質 Material		鉄 Steel	
外観 Finish		ニッケルメッキ仕上げ Nickel Plating	
自重 Weight		1.05kg	2.1kg
直交度 Perpendicularity		—	≤5μm/20mm
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor		PK523HPMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK523HPMB (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)	
モータ軸径 Motor Shaft Diameter		Φ5mm オプションハンドル: A type Φ5mm Conformance option handle: A type	
コネクタ Connector		丸形20ピン (ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)	
ステージ結線タイプ ※4 Stage Wiring Type		V3	
センサ基板型式 Sensor Model		F-116(HOME,LIMIT), 勝手違い: F-116R(HOME,LIMIT) F-116(HOME,LIMIT), Mirror Model: F-116R(HOME,LIMIT)	
価格 Price(JPY)		¥150,000	¥300,000
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price		¥42,000 ~	¥84,000 ~
クリーニンググリス交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price		¥30,000	¥60,000
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price		¥30,000	¥60,000
同形モーター交換費 ※8 Same Size Motor Change Price		¥12,000 ~	¥24,000 ~
異形モーター交換費 ※8 Different Size Motor Change Price		¥30,000 ~	¥60,000 ~

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはH-005ページを参照して下さい。  
Refer to page H-005 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※2 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.

※3 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

※4 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035ページを参照して下さい。  
Refer to page N-034,N-035 for stage wiring connection information.  
オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.

● 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.

● 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※6 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.

※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.

※8 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.

● アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

● オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スライバルミ  
Slyval (ミ)

電動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スライバルミ  
Slyval (ミ)

XYθ  
XYθ

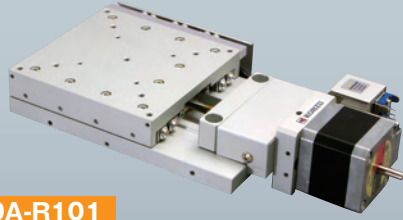
真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

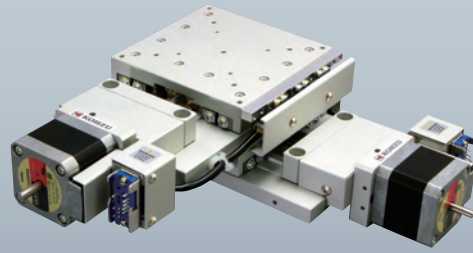
アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# 自動X・XYステージ / テーブルサイズ 100×100 Motorized X, XY Linear Stages / Table Size 100×100

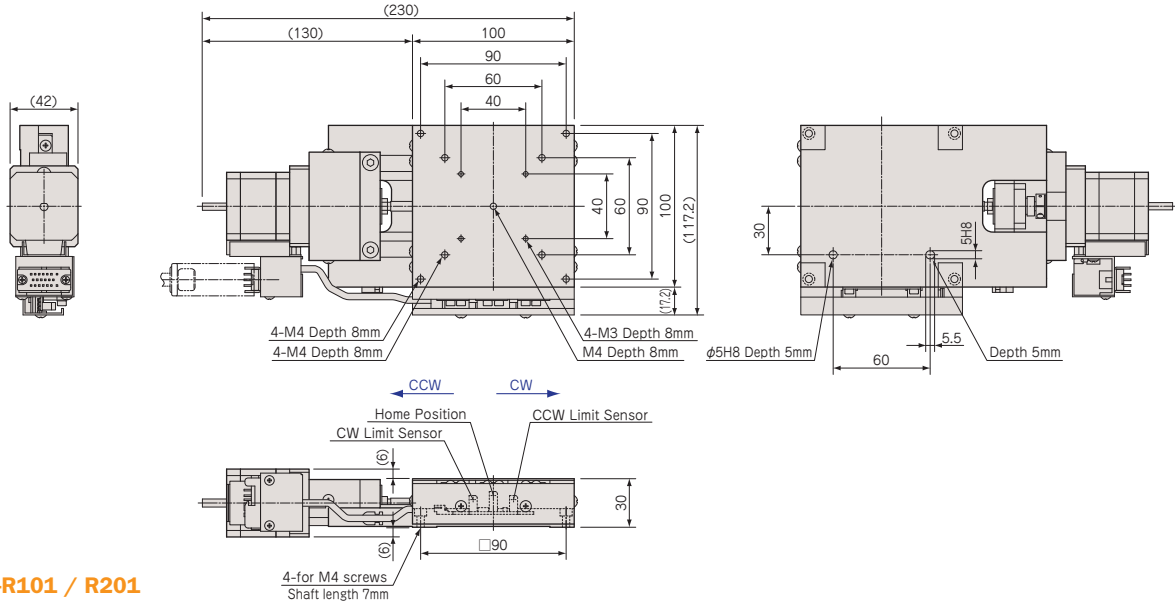


**XA10A-R101**  
**XA10A-R201**

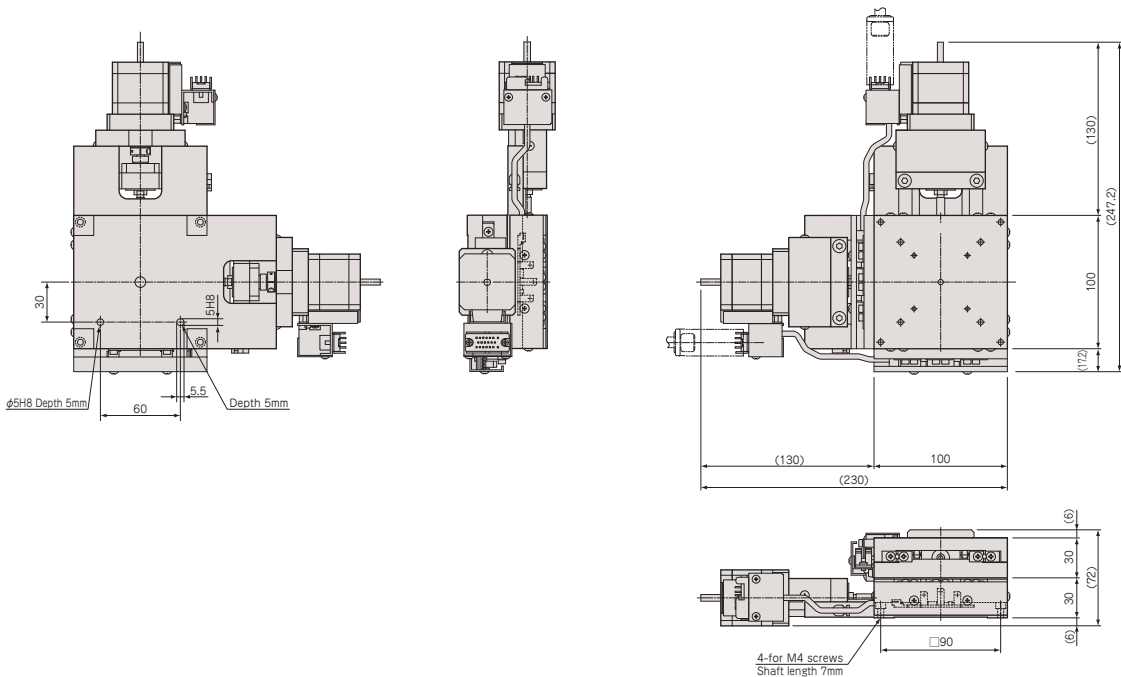


**YA10A-R101**  
**YA10A-R201**

## ● XA10A-R101 / R201



## ● YA10A-R101 / R201



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(111°)  
Swivel(111°)

X・XY

電動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(111°)  
Swivel(111°)

X・Y  
XY θ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / クロスローラガイド / 研削ネジ, ボールネジ

## Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Ground Screw, Ball Screw

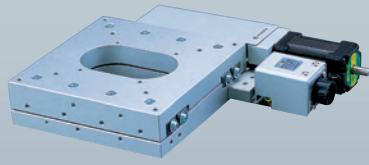


型式 Model Number	XA10A-R101	YA10A-R101	XA10A-R201	YA10A-R201
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XA10A-R101-R	YA10A-R101-RRR	XA10A-R201-R	YA10A-R201-RRR
テーブル面 Table Size	100mm×100mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
移動範囲 Motion Range	±12.5mm			
送り方式 Lead Mechanism	研削ネジ, リード 0.5mm Ground Screw, Lead 0.5mm		ボールネジ, リード 1.0mm Ball Screw, Lead 1.0mm	
分解能 ※2 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step		0.5μm/0.25μm	
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)		0.025μm	
最高速度 Maximum Speed	2.5mm/sec		5mm/sec	
累積リード誤差 Accumulated Lead Error	≤8μm/25mm		≤5μm/25mm	
繰返し位置決め精度 Repeatability	≤±0.3μm		≤±0.2μm	
ロストモーション Lost Motion	≤1μm		≤0.5μm	
真直度 Straightness	水平 Horizontal	≤0.5μm/25mm		
	垂直 Vertical	≤1μm/25mm		
バックラッシュ Backlash	≤0.5μm			
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	0.02 arcsec/N·cm	0.06 arcsec/N·cm	0.02 arcsec/N·cm	0.06 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	196N (20kgf)	176.4N (18kgf)	196N (20kgf)	176.4N (18kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy			
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing			
自重 Weight	1.55kg	3.1kg	1.55kg	3.1kg
直交度 Perpendicularity	—	≤5μm/25mm	—	≤5μm/25mm
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK544PMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK544PMB (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)			
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	Φ5mm オプションハンドル: A type Φ5mm Conformance option handle: A type			
コネクタ Connector	角形20ピン(ヒロセ: PC-1620, P-1620A-STA) 20Pin Rectangular (Hirose: PC-1620, P-1620A-STA)			
ステージ結線タイプ ※4 Stage Wiring Type	V3			
センサ基板型式 Sensor Model	F-101(HOME,LIMIT)			
価格 Price(JPY)	¥170,000	¥340,000	¥170,000	¥340,000
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price	¥48,000 ~	¥96,000 ~	¥48,000 ~	¥96,000 ~
クリーニンググリス交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price	¥36,000	¥72,000	¥36,000	¥72,000
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price	¥36,000	¥72,000	¥36,000	¥72,000
同形モーター交換費 ※8 Same Size Motor Change Price	¥12,000 ~	¥24,000 ~	¥12,000 ~	¥24,000 ~
異形モーター交換費 ※8 Different Size Motor Change Price	¥30,000 ~	¥60,000 ~	¥30,000 ~	¥60,000 ~

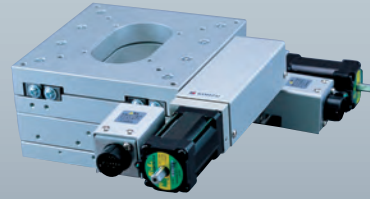
- ※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはH-005ページを参照して下さい。  
Refer to page H-005 for information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.
- ※2 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※3 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.
- ※4 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035ページを参照して下さい。  
Refer to page N-034,N-035 for stage wiring connection information.
- ※5 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

- ※6 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※8 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.
- アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

# 自動X・XYステージ / テーブルサイズ 100×100 Motorized X, XY Linear Stages / Table Size 100×100

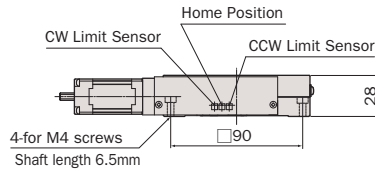
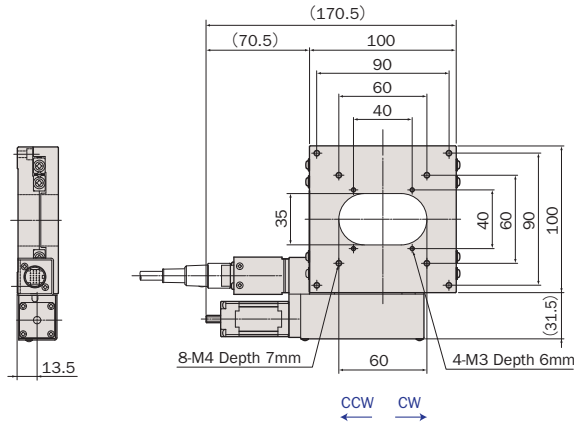


**XA10A-R2H**

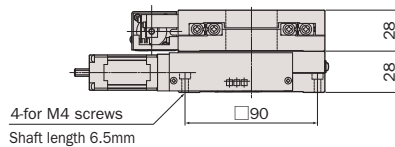
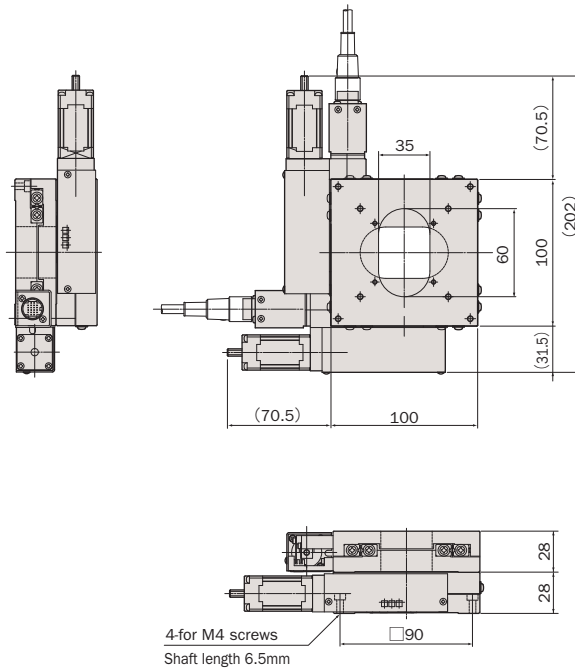


**YA10A-R2H**

● XA10A-R2H



● YA10A-R2H



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

ステージ(111)  
Stage (111)

XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / クロスローラガイド / ボールネジ

## Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Ball Screw



型式 Model Number	XA10A-R2H	YA10A-R2H
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XA10A-R2H-R	YA10A-R2H-RRR
テーブル面 Table Size	100mm×100mm	
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide	
移動範囲 Motion Range	±12.5mm	
送り方式 Lead Mechanism	ボールネジ, リード 1.0mm Ball Screw, Lead 1.0mm	
分解能 ※2 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	2μm/1μm
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.1μm
最高速度 Maximum Speed	10mm/sec	
累積リード誤差 Accumulated Lead Error	≤5μm/25mm	
繰返し位置決め精度 Repeatability	≤±0.3μm	
ロストモーション Lost Motion	≤1μm	
真直度 Straightness	水平 Horizontal	≤0.5μm/25mm
	垂直 Vertical	≤1μm/25mm
バックラッシュ Backlash	≤0.5μm	
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	0.02 arcsec/N·cm	0.06 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	196N (20kgf)	176.4N (18kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	
自重 Weight	1kg	2kg
直交度 Perpendicularity	—	≤5μm/25mm
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	TS3664N29E4 (多摩川精機: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線5本) TS3664N29E4 (Tamagawa Seiki: Phase Current 0.75A, Basic Step 0.72°, 5-Leads)	
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	Φ5mm オプションハンドル: A type Φ5mm Conformance option handle: A type	
コネクタ Connector	丸形20ピン(ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)	
ステージ結線タイプ ※4 Stage Wiring Type	V2	
センサ基板型式 Sensor Model	F-106(HOME,LIMIT), 勝手違い: F-106R(HOME,LIMIT) F-106(HOME,LIMIT), Mirror Model: F-106R(HOME,LIMIT)	
価格 Price(JPY)	¥180,000	¥360,000
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price	¥48,000 ~	¥96,000 ~
クリーニンググリス交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price	¥36,000	¥72,000
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price	¥36,000	¥72,000
同形モーター交換費 ※8 Same Size Motor Change Price	—	—
異形モーター交換費 ※8 Different Size Motor Change Price	—	—

- ※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはH-005ページを参照して下さい。  
Refer to page H-005 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.
- ※2 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※3 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.
- ※4 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035ページを参照して下さい。  
Refer to page N-034,N-035 for stage wiring connection information.
- ※5 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

- ※6 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※8 XA10A-R2H,YA10A-R2Hはモーター交換ができません。  
XA10A-R2H,YA10A-R2H are impossible to change the motor.
- アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

Industrial System Products

Experimental

Handwritten: X, XY, Y

Manual Stage

Z

Rotation

Swivel (Tilt)

Swivel (Tilt)

Swivel (Tilt)

Motorized Stage

X, XY, Y

Z

Rotation

Swivel (Tilt)

Swivel (Tilt)

Vacuum Stage

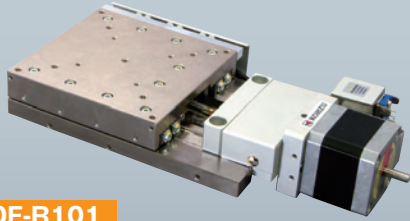
Control Electronics

Accessories

Inspection System

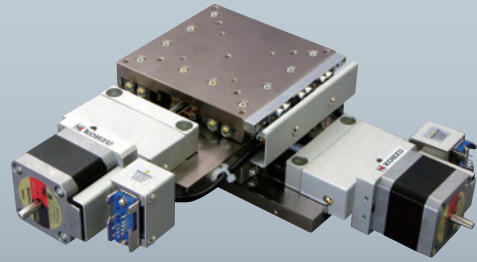
H-025

# 自動X・XYステージ / テーブルサイズ 100×100 Motorized X, XY Linear Stages / Table Size 100×100



**XA10F-R101**

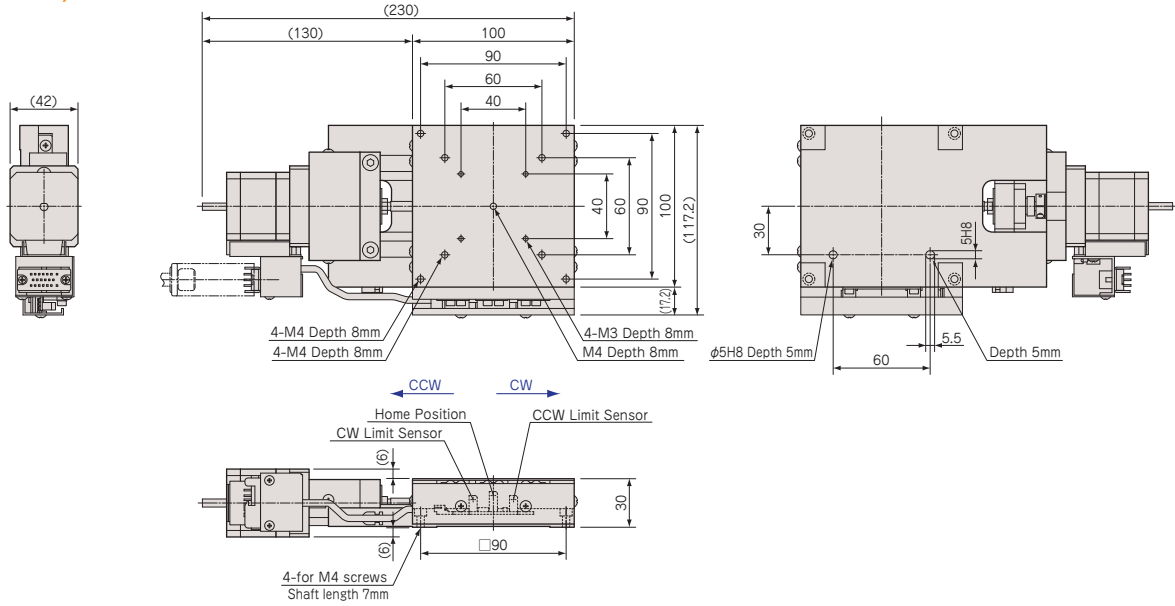
**XA10F-R201**



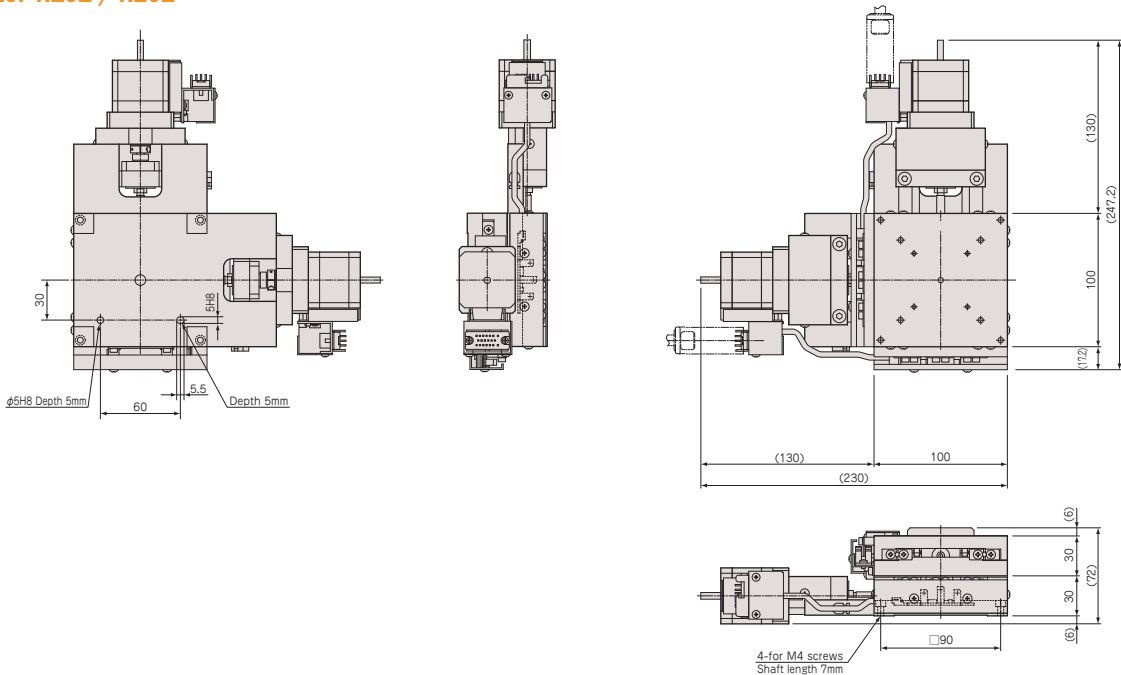
**YA10F-R101**

**YA10F-R201**

## ● XA10F-R101 / R201



## ● YA10F-R101 / R201



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(110°)  
Swivel(110°)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(110°)  
Swivel(110°)

XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# 鉄 / クロスローラガイド / 研削ネジ, ボールネジ

## Steel Body / Cross-Roller Guide / Ground Screw, Ball Screw



型式 Model Number	XA10F-R101	YA10F-R101	XA10F-R201	YA10F-R201
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XA10F-R101-R	YA10F-R101-RRR	XA10F-R201-R	YA10F-R201-RRR
テーブル面 Table Size	100mm×100mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
移動範囲 Motion Range	±12.5mm			
送り方式 Lead Mechanism	研削ネジ, リード 0.5mm Ground Screw, Lead 0.5mm		ボールネジ, リード 1.0mm Ball Screw, Lead 1.0mm	
分解能 ※2 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.5μm/0.25μm		1μm/0.5μm
	マイクロステップ (1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.025μm		0.05μm
最高速度 Maximum Speed	2.5mm/sec		5mm/sec	
累積リード誤差 Accumulated Lead Error	≤8μm/25mm		≤5μm/25mm	
繰返し位置決め精度 Repeatability	≤±0.3μm		≤±0.2μm	
ロストモーション Lost Motion	≤1μm		≤0.5μm	
真直度 Straightness	水平 Horizontal	≤0.5μm/25mm		
	垂直 Vertical	≤1μm/25mm		
バックラッシュ Backlash	≤0.5μm			
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	0.01 arcsec/N·cm	0.03 arcsec/N·cm	0.01 arcsec/N·cm	0.03 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	196N (20kgf)	166.6N (17kgf)	196N (20kgf)	166.6N (17kgf)
材質 Material	鉄 Steel			
外観 Finish	ニッケルメッキ仕上げ Nickel Plating			
自重 Weight	2.75kg	5.5kg	2.75kg	5.5kg
直交度 Perpendicularity	—	≤5μm/25mm	—	≤5μm/25mm
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK544PMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK544PMB(Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)			
モータ軸径 Motor Shaft Diameter	Φ5mm オプションハンドル: A type Φ5mm Conformance option handle: A type			
コネクタ Connector	角形20ピン (ヒロセ: PC-1620, P-1620A-STA) 20Pin Rectangular (Hirose: PC-1620, P-1620A-STA)			
ステージ結線タイプ ※4 Stage Wiring Type	V3			
センサ基板型式 Sensor Model	F-101 (HOME, LIMIT)			
価格 Price (JPY)	¥190,000	¥380,000	¥190,000	¥380,000
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price	¥48,000 ~	¥96,000 ~	¥48,000 ~	¥96,000 ~
クリーニング交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price	¥36,000	¥72,000	¥36,000	¥72,000
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price	¥36,000	¥72,000	¥36,000	¥72,000
同形モーター交換費 ※8 Same Size Motor Change Price	¥12,000 ~	¥24,000 ~	¥12,000 ~	¥24,000 ~
異形モーター交換費 ※8 Different Size Motor Change Price	¥30,000 ~	¥60,000 ~	¥30,000 ~	¥60,000 ~

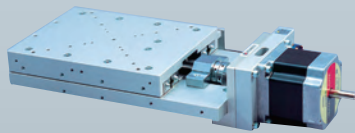
- ※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはH-005ページを参照して下さい。  
Refer to page H-005 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.
- ※2 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※3 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.
- ※4 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035ページを参照して下さい。  
Refer to page N-034,N-035 for stage wiring connection information.
- ※5 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

- ※6 クリーニング仕様仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※7 真空グリス仕様仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※8 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.

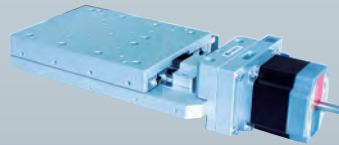
- アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

# 自動X・XYステージ / テーブルサイズ 160×124

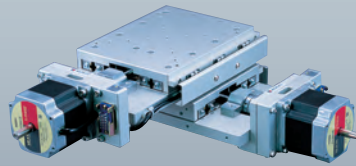
## Motorized X, XY Linear Stages / Table Size 160×124



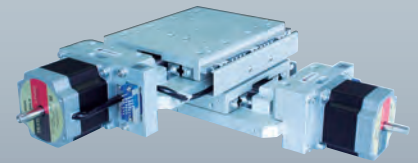
**XA16A-R1**



**YA16A-R201**

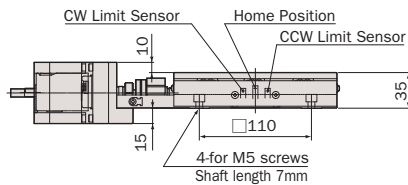
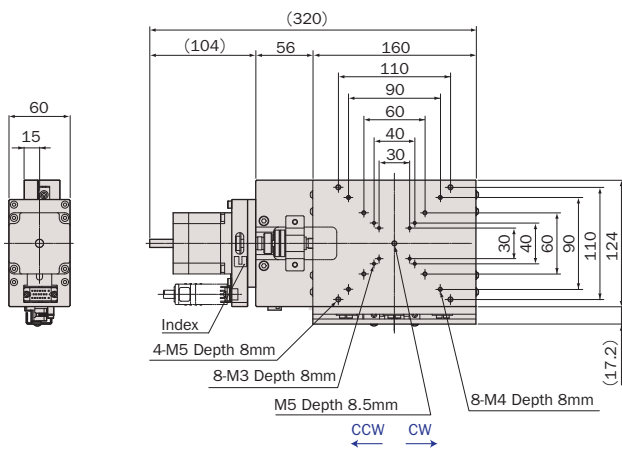


**YA16A-R1**

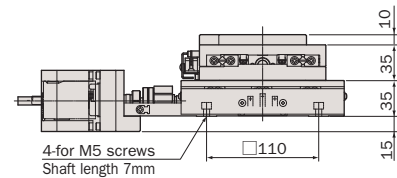
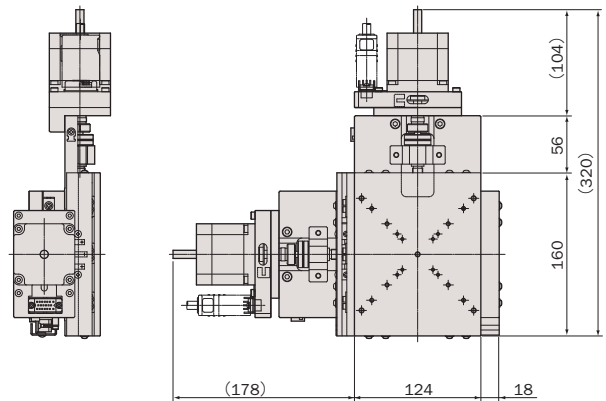


**YA16A-R201**

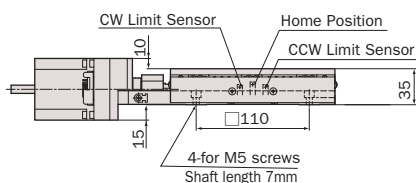
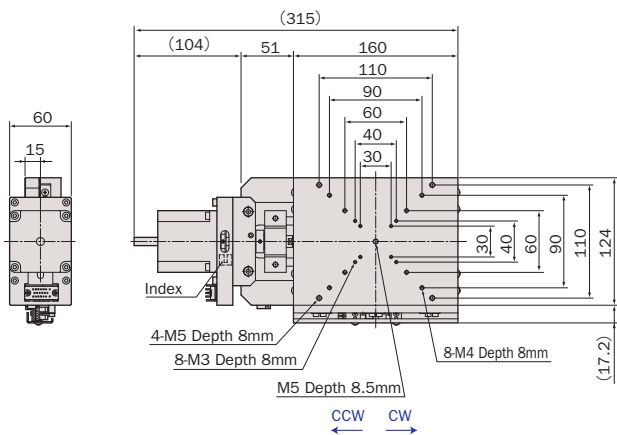
● **XA16A-R1**



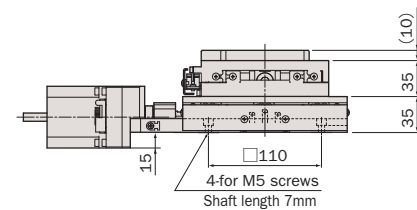
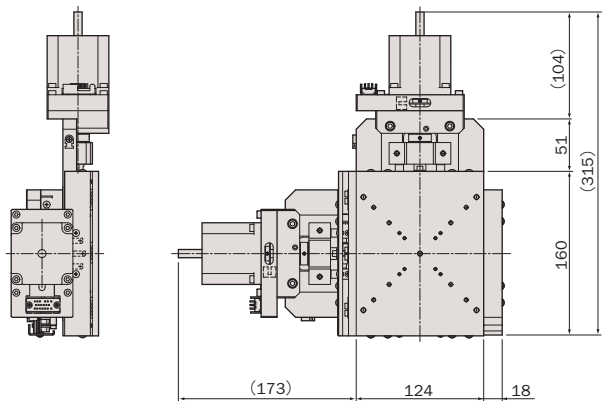
● **YA16A-R1**



● **XA16A-R201**



● **YA16A-R201**



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

回転  
Rotation

ステージ  
Stage

手動  
Manual

回転  
Rotation

ステージ  
Stage

真空  
Vacuum

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / クロスローラガイド / 研削ネジ, ボールネジ

## Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Ground Screw, Ball Screw



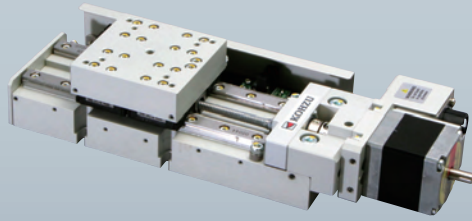
型式 Model Number	XA16A-R1		YA16A-R1		XA16A-R201		YA16A-R201	
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XA16A-R1-R		YA16A-R1-RRR		XA16A-R201-R		YA16A-R201-RRR	
テーブル面 Table Size	160mm×124mm							
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide							
移動範囲 Motion Range	±25mm				±30mm			
送り方式 Lead Mechanism	研削ネジ, リード 1.0mm Ground Screw, Lead 1.0mm				ボールネジ, リード 2.0mm Ball Screw, Lead 2.0mm			
分解能 ※2 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step		2μm/1μm		4μm/2μm			
	マイクロステップ (1/20分割) Micro Step (1/20 div)		0.1μm		0.2μm			
最高速度 Maximum Speed	10mm/sec				20mm/sec			
累積リード誤差 Accumulated Lead Error	≤10μm/50mm				≤10μm/60mm			
繰返し位置決め精度 Repeatability	±0.5μm				±0.2μm			
ロストモーション Lost Motion	≤2μm							
真直度 Straightness	水平 Horizontal		≤1μm/50mm		≤1μm/60mm			
	垂直 Vertical		≤2μm/50mm		≤2μm/60mm			
バックラッシュ Backlash	≤1μm				≤0.5μm			
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	0.01 arcsec/N·cm		0.03 arcsec/N·cm		0.01 arcsec/N·cm		0.03 arcsec/N·cm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	294N (30kgf)		254.8N (26kgf)		294N (30kgf)		254.8N (26kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy							
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing							
自重 Weight	3.6kg		7.2kg		3.6kg		7.2kg	
直交度 Perpendicularity	—		≤5μm/50mm		—		≤5μm/60mm	
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK566-B (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線10本) PK566-B (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.72°, 10-Leads)							
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	Φ8mm オプションハンドル: B type Φ8mm Conformance option handle: B type							
コネクタ Connector	角形20ピン (ヒロセ: PC-1620, P-1620A-STA) 20Pin Rectangular (Hirose: PC-1620, P-1620A-STA)							
ステージ結線タイプ ※4 Stage Wiring Type	X1							
センサ基板型式 Sensor Model	F101(HOME,LIMIT), F107(INDEX)							
価格 Price(JPY)	¥210,000		¥420,000		¥240,000		¥480,000	
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price	¥60,000 ~		¥120,000 ~		¥60,000 ~		¥120,000 ~	
クリーングリス交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price	¥48,000		¥96,000		¥48,000		¥96,000	
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price	¥48,000		¥96,000		¥48,000		¥96,000	
同形モーター交換費 ※8 Same Size Motor Change Price	¥15,000 ~		¥30,000 ~		¥15,000 ~		¥30,000 ~	
異形モーター交換費 ※8 Different Size Motor Change Price	¥36,000 ~		¥72,000 ~		¥36,000 ~		¥72,000 ~	

- ※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはH-005ページを参照して下さい。  
Refer to page H-005 for information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.
- ※2 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※3 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.
- ※4 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035ページを参照して下さい。  
Refer to page N-034,N-035 for stage wiring connection information.
- ※5 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

- ※6 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※8 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.
- アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

# 自動Xステージ / テーブルサイズ 50×50, 70×70

## Motorized X Linear Stages / Table Size 50×50, 70×70

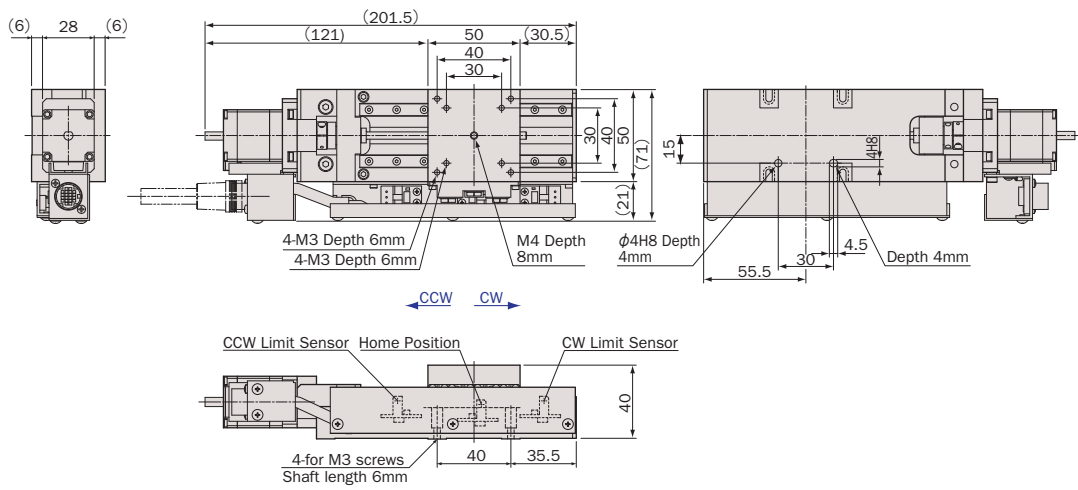


**XA05A-L201**

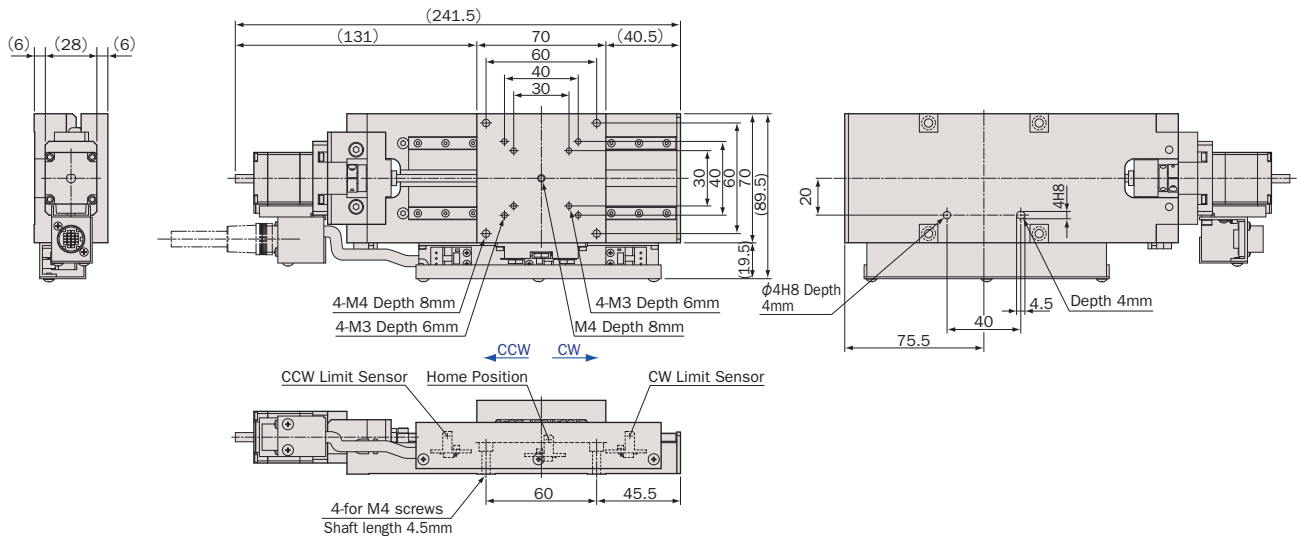


**XA07A-L201**

### XA05A-L201



### XA07A-L201



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(111)  
Swivel(111)

X・XY  
X・XY

Z  
Z

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(111)  
Swivel(111)

XYθ  
XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / リニアガイド / ボールネジ Aluminum Body / Linear Guide / Ball Screw

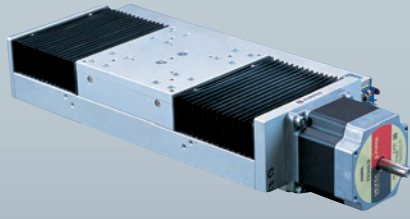


型式 Model Number	XA05A-L201	XA07A-L201
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XA05A-L201-R	XA07A-L201-R
テーブル面 Table Size	50mm×50mm	70mm×70mm
案内方式 Guide Mechanism	精密リニアガイド Linear Guide	
移動範囲 Motion Range	±25mm	±35mm
送り方式 Lead Mechanism	ボールネジ, リード 1.0mm Ball Screw, Lead 1.0mm	
分解能 ※2 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	1μm/0.5μm
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.05μm
最高速度 Maximum Speed	5mm/sec	
累積リード誤差 Accumulated Lead Error	≤15μm/50mm	≤15μm/70mm
繰返し位置決め精度 Repeatability	≤±0.5μm	
ロストモーション Lost Motion	≤1μm	
真直度 Straightness	水平 Horizontal	≤3μm/50mm
	垂直 Vertical	≤3μm/50mm
バックラッシュ Backlash	≤1μm	
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	0.26 arcsec/N·cm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	49N (5kgf)	68.6N (7kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	
自重 Weight	0.75kg	1.15kg
直交度 Perpendicularity	—	
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK523HPMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK523HPMB (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)	
モータ軸径 Motor Shaft Diameter	Φ5mm 適合オプションハンドル: A type (参照ページO-008) Φ5mm Conformance option handle: A type (Refer to page O-008)	
コネクタ Connector	丸形20ピン(ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)	
ステージ結線タイプ ※4 Stage Wiring Type	V3	
センサ基板型式 Sensor Model	F-107(LIMIT), F-108(HOME)	
価格 Price(JPY)	¥160,000	¥190,000
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price	¥48,000 ~	
クリーングリス交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price	¥36,000	
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price	¥36,000	
同形モーター交換費 ※8 Same Size Motor Change Price	¥12,000 ~	
異形モーター交換費 ※8 Different Size Motor Change Price	¥30,000 ~	

- ※1 勝手違いについてはH-005ページを参照して下さい。  
Refer to page H-005 for information on Mirror Symmetry Configuration.
- ※2 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※3 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.
- ※4 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035ページを参照して下さい。  
Refer to page N-034,N-035 for stage wiring connection information.
- ※5 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- XYでの組み付けをご希望の際は、営業部までお問い合わせ下さい。  
About the XY assembly for these stages, contact us for further information.

- ※6 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※8 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.
- アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

# 自動X・XYステージ / テーブルサイズ 100×100 Motorized X, XY Linear Stages / Table Size 100×100



XA10A-L1

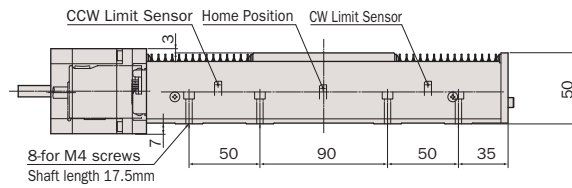
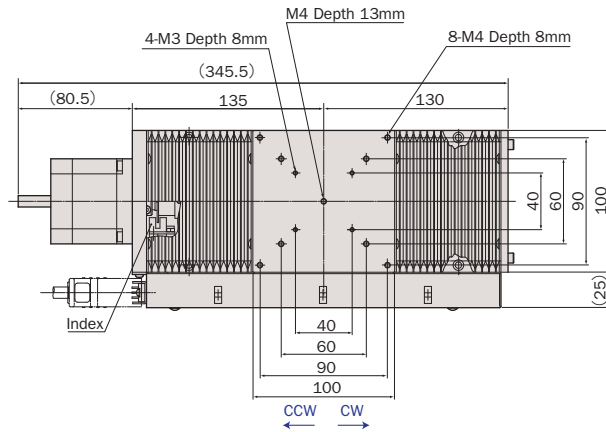
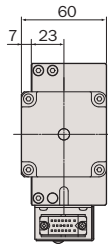
XA10A-L2



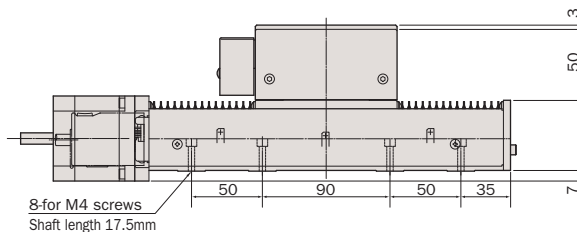
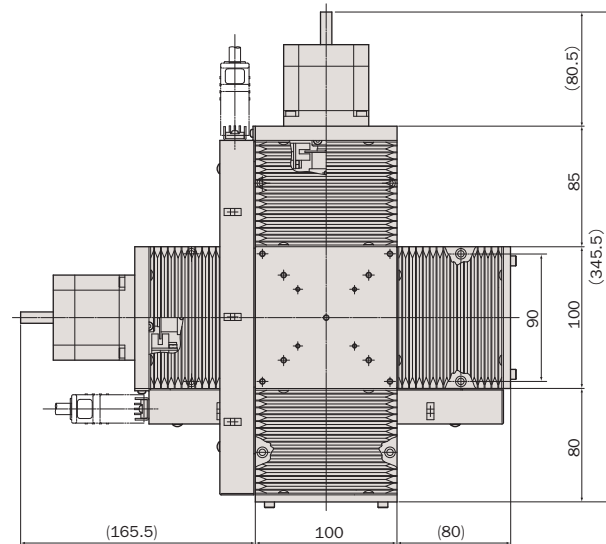
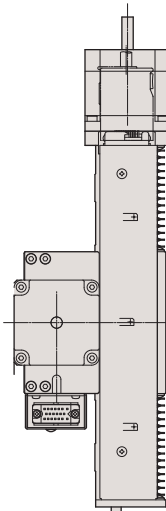
YA10A-L1

YA10A-L2

## XA10A-L1/L2



## YA10A-L1/L2



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(チルト)  
Swivel(Tilt)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

Z

回転  
Rotation

スイベル(チルト)  
Swivel(Tilt)

XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / リニアガイド / 研削ネジ, ボールネジ

## Aluminum Body / Linear Guide / Ground Screw, Ball Screw



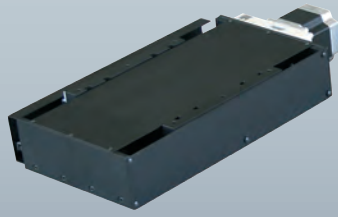
型式 Model Number	XA10A-L1	YA10A-L1	XA10A-L2	YA10A-L2
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XA10A-L1-R	YA10A-L1-RRR	XA10A-L2-R	YA10A-L2-RRR
テーブル面 Table Size	100mm×100mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密リニアガイド Linear Guide			
移動範囲 Motion Range	±50mm			
送り方式 Lead Mechanism	研削ネジ, リード 1.0mm Ground Screw, Lead 1.0mm		ボールネジ, リード 2.0mm Ball Screw, Lead 2.0mm	
分解能 ※2 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	2μm/1μm		4μm/2μm
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.1μm		0.2μm
最高速度 Maximum Speed	10mm/sec		20mm/sec	
累積リード誤差 Accumulated Lead Error	≤20μm/100mm		≤15μm/100mm	
繰返し位置決め精度 Repeatability	≤±0.5μm			
ロストモーション Lost Motion	≤2μm			
真直度 Straightness	水平 Horizontal	≤3μm/100mm		
	垂直 Vertical	≤3μm/100mm		
バックラッシュ Backlash	≤2μm			
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	0.05 arcsec/N·cm	0.10 arcsec/N·cm	0.05 arcsec/N·cm	0.10 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	196N (20kgf)	156.8N (16kgf)	196N (20kgf)	156.8N (16kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy			
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing			
自重 Weight	3.8kg	7.6kg	3.8kg	7.6kg
直交度 Perpendicularity	—	≤10μm/100mm	—	≤10μm/100mm
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	※9 PK566-B (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線10本) PK566-B (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.72°, 10-Leads)			
モータ軸径 Motor Shaft Diameter	Φ8mm オプションハンドル: B type Φ8mm Conformance option handle: B type			
コネクタ Connector	角形20ピン(ヒロセ: PC-1620, P-1620A-STA) 20Pin Rectangular (Hirose: PC-1620, P-1620A-STA)			
ステージ結線タイプ ※4 Stage Wiring Type	X1			
センサ基板型式 Sensor Model	F104(INDEX,LIMIT), F105(HOME)			
価格 Price(JPY)	¥250,000	¥500,000	¥250,000	¥500,000
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price	¥48,000 ~	¥96,000 ~	¥48,000 ~	¥96,000 ~
クリーニンググリス交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price	¥36,000	¥72,000	¥36,000	¥72,000
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price	¥36,000	¥72,000	¥36,000	¥72,000
同形モーター交換費 ※8 Same Size Motor Change Price	¥15,000 ~	¥30,000 ~	¥15,000 ~	¥30,000 ~
異形モーター交換費 ※8 Different Size Motor Change Price	¥36,000 ~	¥72,000 ~	¥36,000 ~	¥72,000 ~

- ※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはH-005ページを参照して下さい。  
Refer to page H-005 for information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.
- ※2 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※3 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.
- ※4 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035ページを参照して下さい。  
Refer to page N-034,N-035 for stage wiring connection information.
- ※5 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

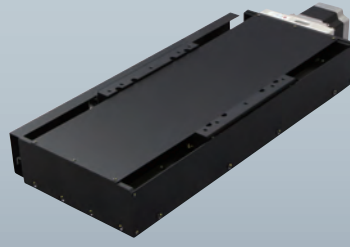
- ※6 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※8 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.
- ※9 出力側軸端をカットしています。  
Cut off the edge of motor shaft's output side.
- アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

# 自動Xステージ / テーブルサイズ 160×160

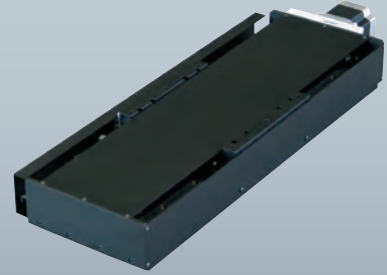
## Motorized X Linear Stages / Table Size 160×160



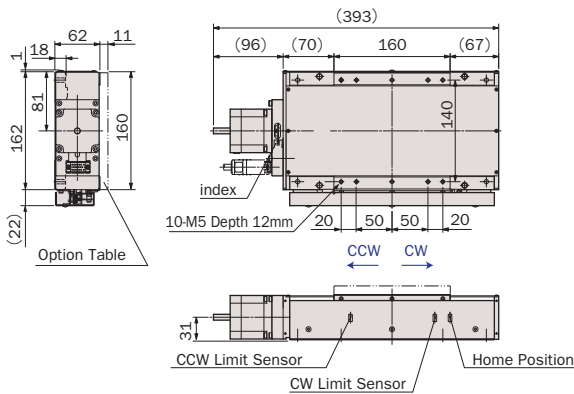
**XA16F-L21**



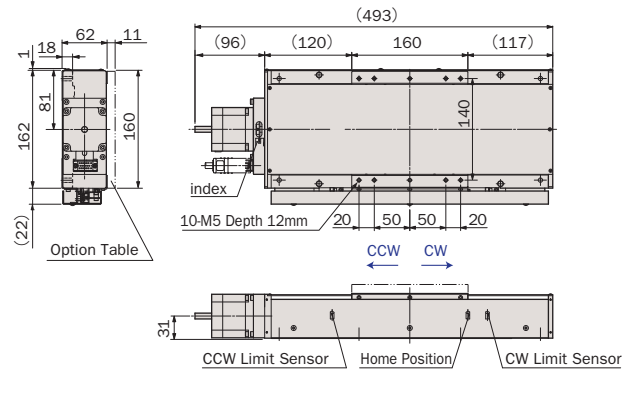
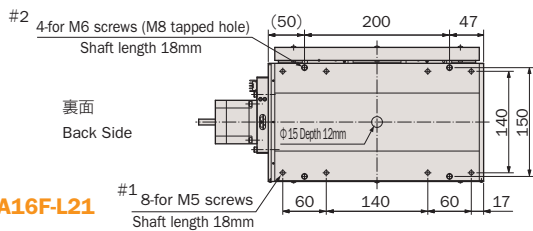
**XA16F-L22**



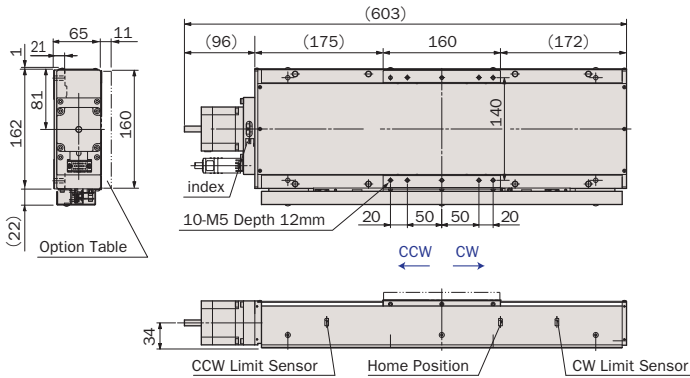
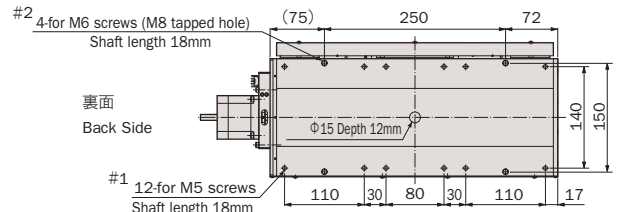
**XA16F-L23**



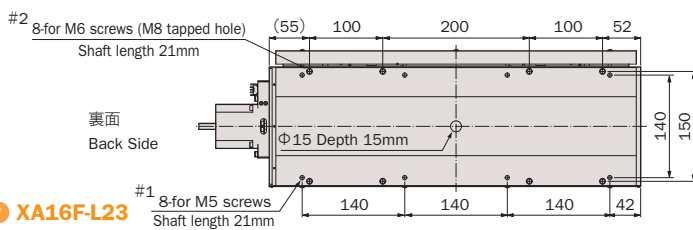
● **XA16F-L21**



● **XA16F-L22**

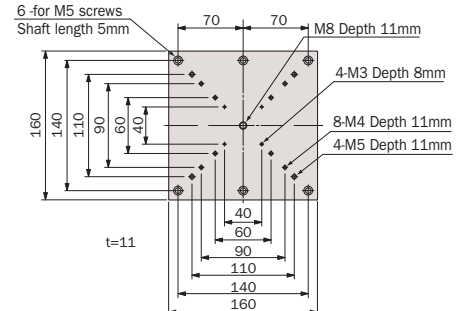


● **XA16F-L23**



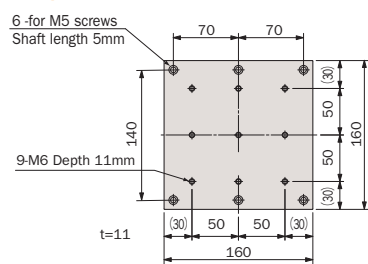
- #1 表側からステージを取り付ける際はM5用貫通穴となります。  
Through hole for M5 screw mount from upper side.
- #2 裏側からステージを取り付ける際はM8タップ穴となります。  
Tapping hole for M8 screw mount from back side.

### オプションテーブル Option Table



● **OTX160-K** ¥12,000

● **OTX160-M6** ¥12,000



# 鉄 / リニアガイド / ボールネジ Steel Body / Linear Guide / Ball Screw



型式 Model Number	XA16F-L21	XA16F-L22	XA16F-L23	
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	XA16F-L21-R	XA16F-L22-R	XA16F-L23-R	
テーブル面 Table Size	160mm×160mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密リニアガイド Linear Guide			
移動範囲 Motion Range	±50mm	±100mm	±150mm	
送り方式 Lead Mechanism	ボールネジ, リード 5.0mm Ball Screw, Lead 5.0mm			
分解能 ※2 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	10μm/5μm		
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.5μm		
最高速度 Maximum Speed	50mm/sec			
累積リード誤差 Accumulated Lead Error	≤15μm/100mm	≤20μm/200mm	≤20μm/300mm	
繰返し位置決め精度 Repeatability	±0.5μm			
ロストモーション Lost Motion	≤5μm			
真直度 Straightness	水平 Horizontal	≤4μm/100mm	≤5μm/200mm	≤5μm/300mm
	垂直 Vertical	≤4μm/100mm	≤5μm/200mm	≤5μm/300mm
バックラッシュ Backlash	≤2μm			
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	0.02 arcsec/N·cm			
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	392N (40kgf)			
材質 Material	鉄(テーブル: アルミ合金) Steel (Table: Aluminum Alloy)			
外観 Finish	黒色仕上げ Matt Black			
自重 Weight	11.5kg	13.5kg	18.2kg	
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK566-B (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線10本) PK566-B (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.72°, 10-Leads)			
モータ軸径 Motor Shaft Diameter	Φ8mm オプションハンドル: B type Φ8mm Conformance option handle: B type			
コネクタ Connector	角形20ピン(ヒロセ: PC-1620, P-1620A-STA) 20Pin Rectangular (Hirose: PC-1620, P-1620A-STA)			
ステージ結線タイプ ※4 Stage Wiring Type	X1			
原点復帰 Returning direction	原点復帰の際に、領域(データム)センサを利用しています。CW側常時遮光。 Returning direction is determined with zone sensor. CW side's light is intercepted in all time.			
センサ基板型式 Sensor Model	F104 (LIMIT), F105 (HOME), F107 (INDEX)			
価格 Price(JPY)	¥360,000	¥390,000	¥420,000	
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price	¥60,000 ~	¥72,000 ~	¥84,000 ~	
クリーニンググリス交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price	¥48,000	¥54,000	¥60,000	
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price	¥48,000	¥54,000	¥60,000	
同形モーター交換費 ※8 Same Size Motor Change Price	¥15,000 ~			
異形モーター交換費 ※8 Different Size Motor Change Price	¥36,000 ~			

- ※1 勝手違いについてはH-005ページを参照して下さい。  
Refer to page H-005 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.
- ※2 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※3 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.
- ※4 ステージ結線の詳細についてはM-028~M-034ページを参照して下さい。  
Refer to page M-028, M-034 for stage wiring connection information.
- ※5 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- XYでの組み付けをご希望の際は、営業部までお問い合わせ下さい。  
About the XY assembly for these stages, contact us for further information.

- ※6 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※8 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.
- アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

Industrial System Products

産業用  
実験用

Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

X・XY  
Z

回転

スワイベル(ニオ)

電動精密ステージ  
Motorized Stage

X・XY  
Z

回転

スワイベル(ニオ)

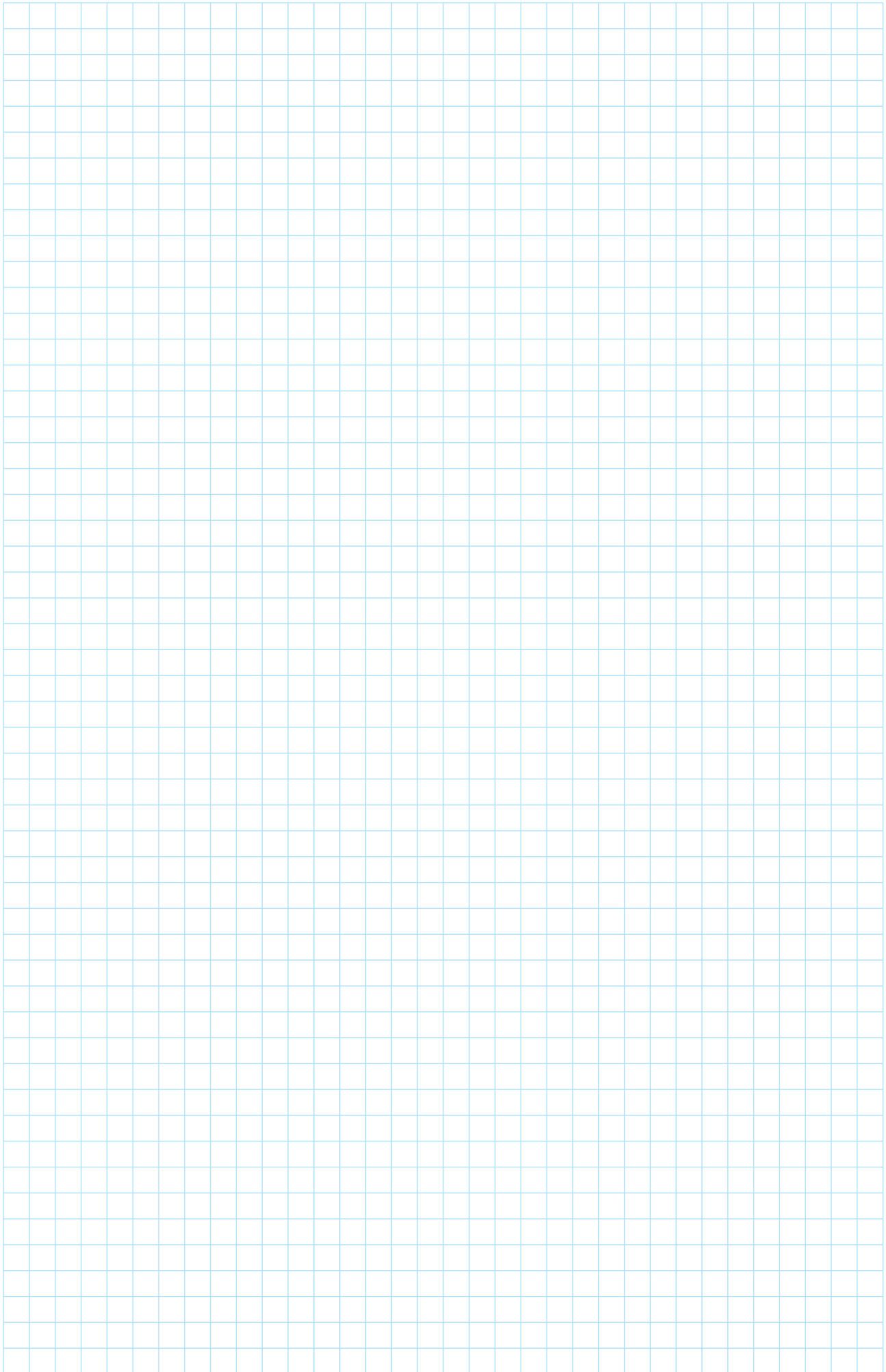
XYθ  
真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# Memo

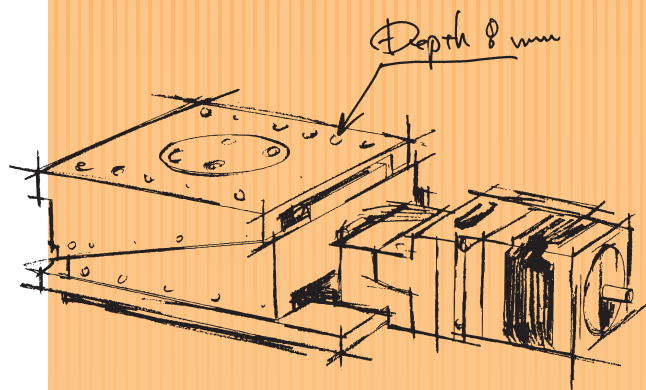


# 自動 Z ステージ

## Motorized Vertical Linear Stage

### ZA シリーズ

#### ZA Series



移動範囲 Motion Range	テーブルサイズ Table Size	型式 Model Number						
±1.5mm	50×50	ZA05A-W2C						I-006page
	40×40	ZA04A-W1						I-006page
±2.5mm	70×70	ZA07A-W2C01						I-008page
	100×100	ZA10A-W2C01						I-012page
±4mm	50×50	ZA05A-W1						I-006page
	70×70	ZA07A-W201						I-008page
±7mm	100×100	ZA10A-W201						I-012page
±7.5mm	50×50	ZA05A-X101						I-016page
±8mm	160×160	ZA16A-W2C						I-014page
		ZA07A-X102						I-016page
		ZA07F-X102						I-016page
±10mm	70×70	ZA07A-V1F						I-010page
		ZA10A-X101						I-018page
		ZA10F-X101						I-018page
±15mm	100×100	ZA10A-32F					I-014page	
±25mm	160×124	ZA16A-X1						I-020page
	160×160	ZA16A-32F						I-014page
±50mm	100×100	ZA10A-X1T						I-020page

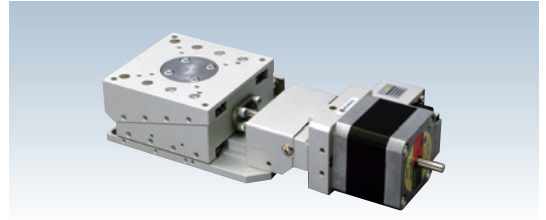
水平耐荷重 (N) Horizontal Load Capacity (N) 25 40 50 70 100 120 200 300 500

# 自動Zステージガイドンス

## Understanding Motorized Vertical Linear Stage

### 仕様表の見方

### Understanding Specifications



ZA07A-W2C01

仕様表 Specifications		説明 Description
型式 Model Number	ZA07A-W2C01	① 型式の名称です。 Kohzu's significant alpha-numeric model numbers offer quick product insight.
勝手違い型式 Mirror Model Number	ZA07A-W2C01-R	② 型式①に対する逆勝手仕様の型式です。 Mirror symmetry of standard stage.
テーブル面 Table Size	70mm×70mm	③ ステージテーブル面の大きさです。 Table size refers to the stage's valid mounting table size.
案内方式 Guide Mechanism	精度クロスローラガイド Cross-Roller Guide	④ ステージの案内方式です。 Type of guide mechanism used on this stage.
移動範囲 Motion Range	±2.5mm	⑤ 中心点を基準としてプラス、マイナスで表示します。 Stage travel range in the positive and negative directions from it's centered or neutral position.
送り方式 Lead Mechanism	1/4-クサビ、ボールネジ、リード1.0mm 1/4-Wedge, Ball Screw, Lead 1.0mm	⑥ ステージの送り方式です。 Feeding Mechanism.
分解能 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	⑦ マイクロステップ分割数の違いによる、ステージの各分解能です。 Variation of the stage resolution which is defined by microstep division.
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	
最高速度 Maximum Speed	1.25mm/sec	⑧ ステージが動作できる最高速度(ハーフステップ、10kpps時)です。 Maximum Speed of standard stage (half step, 10kpps).
繰返し位置決め精度 Repeatability	±0.5μm	⑨ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-002ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-002.
ロストモーション Lost Motion	≤0.3μm	⑩ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-003ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-003.
垂直度 Verticality	≤5μm/5mm	⑪ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-004ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-004.
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	49N (5kgf)	⑫ ステージ中央での搭載可能重量です。 Maximum load capacity is for a horizontally orientated stage with load centered on top-plate.
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	⑬ 主に使用されている材料を示します。 Material specification is for stage's main body components only.
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matte Anodizing	⑭ 外観の色や表面処理を示します。 Surface finish type and color.
自重 Weight	1.15kg	⑮ 製品の重量です。 Stage weight includes all components depicted in product photograph.
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK544PMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK544PMB(Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)	⑯ 使用されているモーターの型式及び仕様を示します。 Motor type and specification.
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	Φ5mm オプションハンドル: A type Φ5mm Conformance option handle: A type	⑰ モーターの軸径と適合オプションハンドルを示します。
コネクタ Connector	丸形20ピン(ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)	⑱ ステージに使用されているコネクタの形状とピン数です。(詳細は、N-018ページ) Connector type of standard stage. See page N-018.
ステージ結線タイプ Stage Wiring Type	V3	⑲ ステージの結線形式です。 ←N-034ページ~ Wiring type is connection of stage. N-034 page~
センサ基板型式 Sensor Model	F-116(HOME,LIMIT) 勝手違い: F-116R(HOME,LIMIT) F-116(HOME,LIMIT), Mirror Model: F-116R(HOME,LIMIT)	⑳ ステージに使用するセンサーの型式です Sensor model for the stage.
価格 Price(JPY)	¥230,000	㉑ 標準製品の価格を示します。 Catalog price in Japanese currency.
オーバーホール費 Overhaul Price	¥48,000 ~	㉒ オーバーホールの費用を示します。 ←15ページ Overhaul price in Japanese currency. ←16 page
クリーンルーム交換費 Clean Room Lubricant Change Price	¥36,000	㉓ クリーンルームへの交換費用を示します。 ←C-005ページ Clean Room Lubricant change Price in Japanese currency. See page C-005
真空グリス交換費 Vacuum Lubricant Change Price	¥36,000	㉔ 真空グリスへの交換費用を示します。 ←C-005ページ Vacuum Lubricant change Price in Japanese currency. See page C-005
同形モーター交換費 Same Size Motor Change Price	¥12,000 ~	㉕ 標準モーターと取り付けサイズが同等のモーターへの交換費用を示します。 ←C-004ページ Change price of same size motor's mounting as standard motor's in Japanese currency. See page C-004
異形モーター交換費 Different Size Motor Change Price	¥30,000 ~	㉖ 標準モーターと取り付けサイズが異なるモーターへの交換費用を示します。 ←C-004ページ Change price of different size motor's mounting as standard motor's in Japanese currency. See page C-004

## 案内方式

### Guide Mechanism Type

#### ●クロスローラガイド Cross-Roller Guide

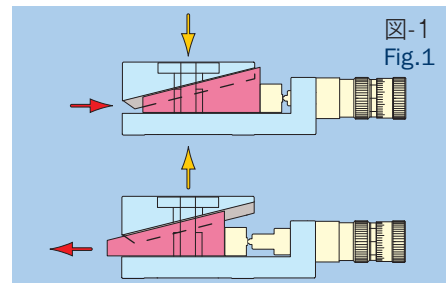
クロスローラガイドとは、90°のV溝を持つローラレースと円筒コロからなる案内方式です。ローラレースの摺動面は、焼入れ研磨仕上げにより平面度の精度が高く硬質に仕上げられています。円筒コロはこの2本のローラレースに挟まれた空間に互いに配置されています。ステージが駆動する際には、ローラレース上を複数の円筒コロが転がるため、停止時から起動時への摩擦の変化(静止摩擦と動摩擦の差)が小さく、作動すべりが起こりにくくなっています。また、クロスローラガイドは、線接触で荷重を支えるため、ボールガイド機構よりも剛性が高くなっています。このクロスローラガイドは、独自に設計された剛性が強く精度の高いものを使用し、ローラレースと円筒コロ間の予圧を精密に管理して高剛性を維持しています。

In cross roller guides, quench hardened and precision ground bearing surfaces move upon loose hardened steel cylinders (rollers) with rotation axes oriented in alternating 90 degree angles. Having rollers arranged in an alternating cross pattern allows preloading and operation at any angle. The roller bearings are held apart from one another by a bearing cage, which prevents adjacent rollers from touching. Since cross-roller bearing have little difference between static and dynamic friction they minimize start-to-stop slip-motion typical of other bearing types. The line contact of roller bearings along with precise roller-to-race gap management provide larger load bearing surfaces, higher preloads and meet very tight runout and stiffness specifications.

#### ●クサビ型クロスローラガイド Wedge Type Cross Roller Guides

クサビ型クロスローラガイドとは、一組のクロスローラガイドは水平面に、もう一組は正接が1/4になるように(約14°)傾けて配置してあります(図-1参照)。片側からクサビを押し込むと、中心軸上に固定されたテーブルが上下動します。傾いたクロスローラガイドが水平方向成分の力を支えるため、テーブル上面のモーメント荷重剛性が強化されています(ガイドを垂直に配置した1/2タイプもあります)。

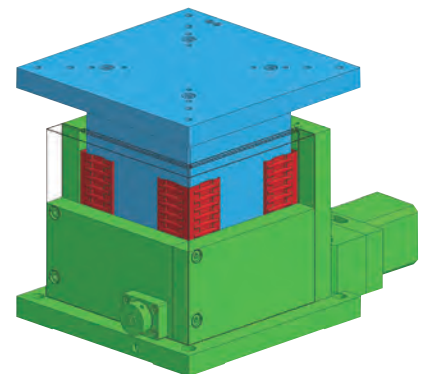
One set of wedge type cross roller guides are mounted on the horizontal plane and the other set of guides are tilted so that tangent is 1/4 (approximately 14 degree) (see Fig. 1). If the wedge is pushed in from one side, the table fixed to the central axis moves vertically. Since the tilted cross roller guide supports the horizontal component of force, the moment load rigidity on the table top face is reinforced(1/2 type is available, which of guide is set vertically).



#### ●四面フラットローラガイド Tetrahedral Flat Roller

四面フラットローラとは、移動柱の四方向に円筒コロを配置し、その外側を四枚のガイド板で構成する案内方式です。移動柱、ガイド板は焼き入れ研磨仕上げにより平面、直角の精度が高く、硬質に仕上げられています。クロスローラガイドと比べ円筒コロの長さ、数が多く接触面積が多い為、剛性が高く、姿勢安定性に優れた構造です。

Tetrahedral Flat Roller is guide mechanism, put the ground bearing on to four-way of transfer post, and set the four guide plate on the outside of bearing. The transfer post and guide plate are finished highly flatness, squareness and toughend by quench ground method. Compare with cross roller guide, longer than length and more quantity of the ground bearing, then bearing area is large. It is superior in terms of stiffness and angular stability as bearing contact area is large that's why longer and more quantity of the ground bearing than cross-roller guide.



# 自動Zステージガイドンス

## Understanding Motorized Vertical Linear Stage

### 送り方式

#### Lead Mechanism

##### ● 研削ネジ、ボールネジ Ground screw, Ball screw

**研削ネジ**：研削ネジは、高い精度で研削加工された雄ネジとそれを受けるメネジから構成されています。雄ネジとメネジは、お互いに広い面積にわたり接触するため摩擦が大きくなりますが、モーターの励磁オフによるステージ上面の落下を防ぎます。また、一回転あたりの送り量を細かくでき分解能を高めることができます。

**Ground screw** : The ground screw is ground at high precision and is held in place by a female screw. Since the ground screw and female screw are in contact each other over a wide area, the friction is high. It preserves the drop of stage's upper table by motor current off. In addition, it reduce the lead length per rotation, and the resolution will increase.

**ボールネジ**：ボールネジは、ネジ軸とナットの間ボールを挟み込んだ構造をしています。ネジを回転させると、ボールがネジ軸とナットの間を転がりながら移動し、再びもとの場所に戻るよう設計されています。ボールの転がりを利用するため、摩擦が小さく高い伝達効率を得られ、静摩擦と動摩擦の差が小さくスティックスリップが起こりにくくなります。

**Ball screw** : The ball screw consists of a screw spindle, a nut, and a ball between them. When the screw is rotated, the ball rolls and moves between the ball screw spindle and the nut, and then returns to its original position. Since a ball is rolled, the friction is low, a high transmission efficiency is obtained, the difference between static friction and dynamic friction is small, and stick-slip does not easily occur.

##### ● 送りネジ+減速機構(クサビ、ベルト式、ウォーム&ウォームホイール)

#### Feed Screw + Deceleration Mechanism (Wedge, Belt Drive, Worm & Worm Wheel)

減速機構によりモータートルクを増幅させ、上下動へと伝達します。

The deceleration mechanism increases the motor torque, and it convert the up-and-down motion.

・ 分解能  
ステージの分解能は、以下の計算から求められます。

$$\Delta X = \left( \frac{p \cdot \Delta \theta}{360n \cdot m} \right) \quad \Delta X: \text{分解能 (mm)} \\ \Delta \theta: \text{モーターの基本ステップ角 (°)}$$

p : 送りネジのリード(mm)

n : 減速比(クサビ、ベルト式、ウォーム&ウォームホイール)

m : マイクロステップの分割数

・ Resolution

Resolution of standard stage is calculated based on the following formula.

$$\Delta X = \left( \frac{p \cdot \Delta \theta}{360n \cdot m} \right) \quad \Delta X: \text{Resolution (mm)} \\ \Delta \theta: \text{Basic step angle of motor (°)}$$

p : Feed screw lead (mm)

n : Reduction ratio (Wedge, Belt Drive, Worm & Worm Wheel)

m : Division number of micro-step

### 最高速度

#### Maximum Speed

最高速度は、高速域でのモーターとドライバのトルク特性に依存しますが、弊社ではドライバをハーフステップに設定し、10kppsで動作させたときの速度として定義しています。

Maximum speed depends on motor torque characteristics in higher speed area. However, we calculate maximum speed at 10kpps with motor in half-step mode.

##### ● ステージの落下について About the table drop

送り方式にボールネジを利用した自動Zステージは、モーターの励磁をオフにするとステージ上面が落下する可能性があります。オプション対応として、そのような場合の落下を防ぐための電磁ブレーキを装着することが可能です。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。

The motorized vertical stage which of lead mechanism is ball screw, there is possibility to drop the stage table when motor's current is turned off. As an option extra, electromagnetic brake is possible to equip. Contact us for further information.

## 勝手違い(逆勝手)

### Reverse Stage (Mirror Model)

ご要望に応じてコネクタとセンサを左右反転して取り付ける、逆勝手仕様に対応いたします。

※対応機種の内、ZA07A-W201とZA10A-W201以外はコネクタ部のみの逆勝手仕様となります。

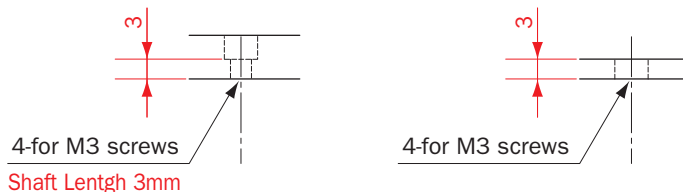
Upon request, we can supply reverse arrangement specifications in which the connector and the sensor are mounted in reverse.

※Except model ZA07A-W201 and ZA10A-W201, only connector part is mounted in reverse..

#### ザグリ穴の首下寸法について About the shaft length of counterbore

カタログ図面ではステージ取り付けの際に用いるザグリ穴の首下寸法を、「Shaft Length \*\* mm」と表記します(右図、左)。

ザグリ穴が無く直接ネジを取り付ける場合はこの表記がなく、板厚が首下寸法となります(右図、右)。



The length of counterbore's shaft for mounting is described "Shaft Length \*\* mm" (Top figure, left) in catalog drawing.

If counterbore does not exist on mounting part, depth size of base will be shaft length size (Top figure, right).

## ステージ結線表

### Stage Wiring List

#### 自動Zステージ

#### Motorized Vertical Stage

型式 Model Number	結線タイプ Wiring Type	センサ基板型式 Sensor Type	モーター/定格電流値 Motor / Phase Current	基本ステップ角 Basic Step Angle	コネクタ形状 Connector Type
ZA04A-W1	V4	F-113	PX513PB/0.35A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA04A-W1-R	V4	F-113	PX513PB/0.35A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA05A-W1	V2	F-106	PK513PB/0.35A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA05A-W1-R	V2	F-106R	PK513PB/0.35A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA05A-W2C	V2	F-106	TS3664N16E2/0.75A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA05A-W2C-R	V2	F-106R	TS3664N16E2/0.75A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA07A-W201	V3	F-115R	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA07A-W201-R	V3	F-115R	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA07A-W2C01	V3	F-116	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA07A-W2C01-R	V3	F-116R	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA07A-V1F	X2	F-106	PK543-B/0.75A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA10A-W201	V3	F-115R	PK544PMB/0.75A	0.36°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
ZA10A-W201-R	V3	F-115R	PK544PMB/0.75A	0.36°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
ZA10A-W2C01	V3	F-116	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA10A-W2C01-R	V3	F-116R	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA10A-32F	V1	F-101/F-113	PK525HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA10A-32F-R	V1	F-101/F-113	PK525HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA16A-32F	X1	F-101/F-107	PK545-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
ZA16A-W2C	X1	F-101/F-107	PK545-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
ZA16A-W2C-R	X1	F-101/F-107	PK545-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
ZA05A-X101	V3	F-116	PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA05A-X101-R	V3	F-116R	PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA07A-X102	V3	F-116	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA07A-X102-R	V3	F-116R	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA07F-X102	V3	F-116	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA07F-X102-R	V3	F-116R	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
ZA10A-X101	V3	F-116	PK544PMB/0.75A	0.36°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
ZA10A-X101-R	V3	F-116R	PK544PMB/0.75A	0.36°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
ZA10F-X101	V3	F-116	PK544PMB/0.75A	0.36°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
ZA10F-X101-R	V3	F-116R	PK544PMB/0.75A	0.36°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
ZA10A-X1T	X1	F-104/F-105	※PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
ZA10A-X1T-R	X1	F-104/F-105	※PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
ZA16A-X1	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
ZA16A-X1-R	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular

「勝手違い型式」によりセンサ基板型式の異なる機種は、赤字表記となっております。

Red colored character means different Sensor Type caused by mirror model.

出力側軸端をカットしています

※ Cut off the edge of motor shaft's output side.

# 自動Zステージ / テーブルサイズ 40×40, 50×50 Motorized Vertical Linear Stages / Table Size 40×40, 50×50

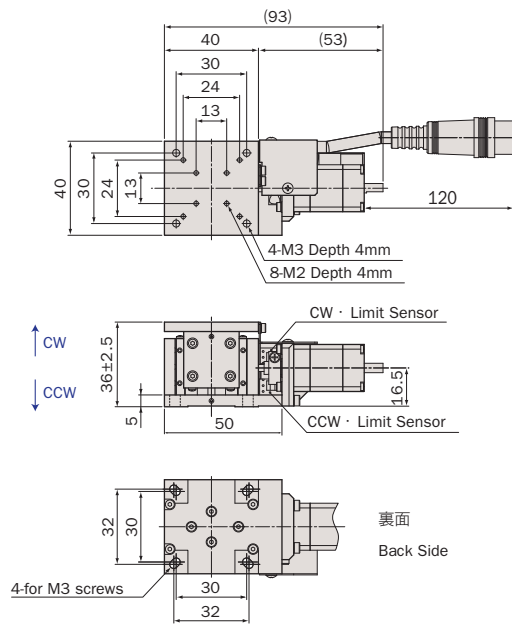


**ZA04A-W1**

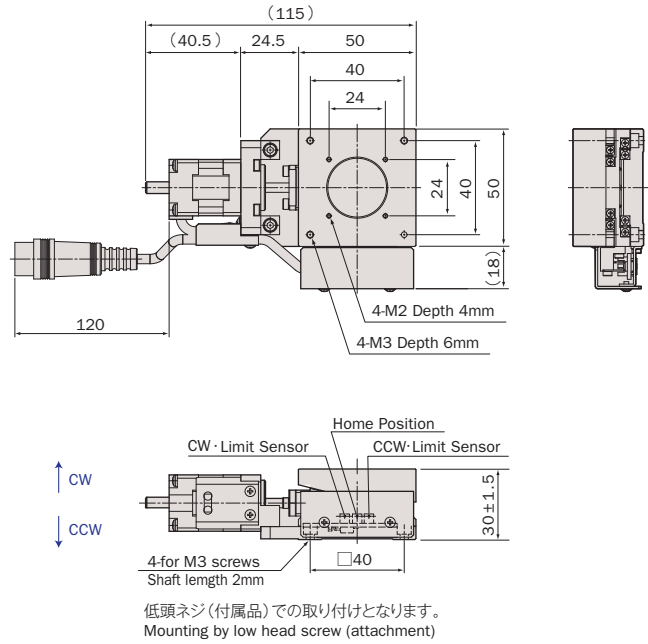
**ZA05A-W1**

**ZA05A-W2C**

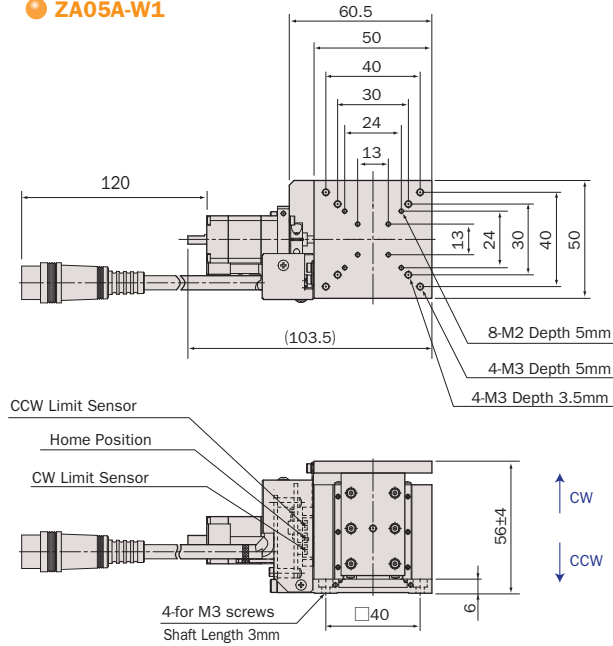
● **ZA04A-W1**



● **ZA05A-W2C**



● **ZA05A-W1**



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル (Tilt)  
Swivel (Tilt)

XY  
X · XY

電動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル (Tilt)  
Swivel (Tilt)

XY  
XY θ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / クロスローラガイド / クサビ / 研削ネジ, ボールネジ

## Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Wedge / Ground Screw, Ball Screw



型式 Model Number	ZA04A-W1	ZA05A-W1	ZA05A-W2C
勝手違い型式 Mirror Model Number	ZA04A-W1-R	ZA05A-W1-R	ZA05A-W2C-R
テーブル面 Table Size	40mm×40mm	50mm×50mm	
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide		
移動範囲 Motion Range	±2.5mm	±4mm	±1.5mm
送り方式 Lead Mechanism	1/2-クサビ, 研削ネジ, リード 0.5mm 1/2-Wedge, Ground Screw, Lead 0.5mm		1/4-クサビ, ボールネジ, リード1.0mm 1/4-Wedge, Ball Screw, Lead 1.0mm
分解能 ※1 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.5μm/0.25μm	
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.025μm	
最高速度 Maximum Speed	2.5mm/sec		
繰返し位置決め精度 Repeatability	±0.5μm		
ロストモーション Lost Motion	≤2μm		≤0.3μm
垂直度 Vertically	≤4μm/5mm	≤6μm/8mm	≤5μm/3mm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	24.5N (2.5kgf)	39.2N (4kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy		
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing		
自重 Weight	0.23kg	0.42kg	0.45kg
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK513PB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.35A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線5本) PK513PB (Oriental Motor: Phase Current 0.35A, Basic Step Angle 0.72°, 5-Leads)		TS3664N16E2 (多摩川精機: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線5本) TS3664N16E2 (Tamagawa Seiki: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.72°, 5-Leads)
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	Φ4mm オプションハンドル: C type Φ4mm Conformance option handle: C type		Φ5mm オプションハンドル: A type Φ5mm Conformance option handle: A type
コネクタ Connector	丸形20ピン (ヒロセ: RP13A-12JG-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12JG-20PC)		
ステージ結線タイプ ※2 Stage Wiring Type	V4	V2	
センサ基板型式 Sensor Model	F-113(LIMIT)	F-106(HOME,LIMIT), 勝手違い: F-106R(HOME,LIMIT) F-106(HOME,LIMIT), Mirror Model: F-106R(HOME,LIMIT)	
価格 Price(JPY)	¥145,000	¥150,000	¥220,000
オーバーホール費 ※3 Overhaul Price	¥42,000 ~	¥48,000 ~	
クリーニング交換費 ※4 Clean Room Lubricant Change Price	¥30,000	¥36,000	
真空グリス交換費 ※5 Vacuum Lubricant Change Price	¥30,000	¥36,000	
同形モーター交換費 ※6 Same Size Motor Change Price	—		
異形モーター交換費 ※6 Different Size Motor Change Price	—		

- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※2 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035を参照して下さい。  
Refer to page N-034,N-035 for stage wiring connection information.
- ※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

- ※4 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※5 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※6 モーター交換はできません。  
It is impossible to change the motor.
- アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スワイベル(ニオ)  
Swivel(Nio)

電動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スワイベル(ニオ)  
Swivel(Nio)

XYθ  
XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スワivel (Tilt)

XY

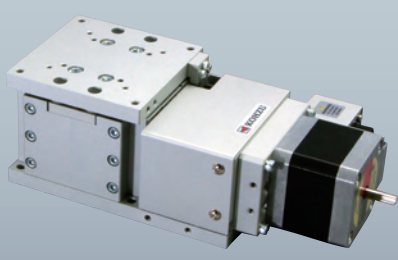
真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

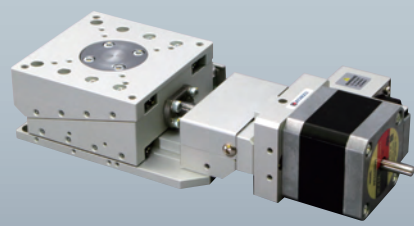
アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# 自動Zステージ / テーブルサイズ 70×70 Motorized Vertical Linear Stages / Table Size 70×70

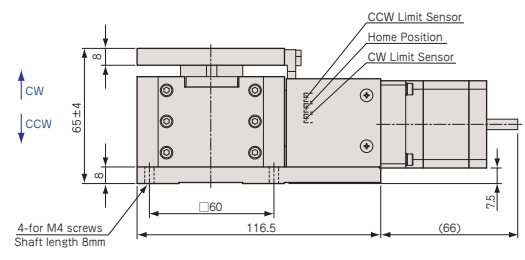
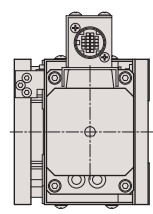
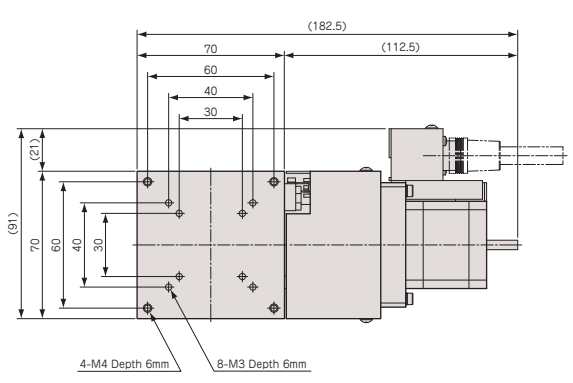


**ZA07A-W201**

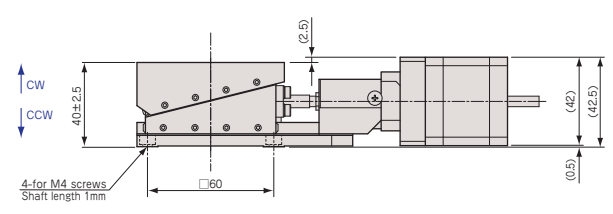
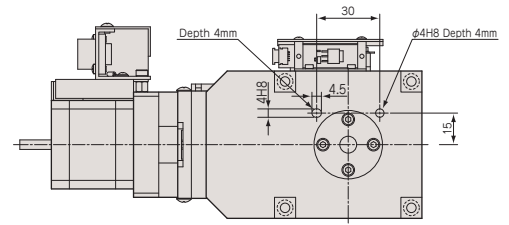
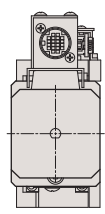
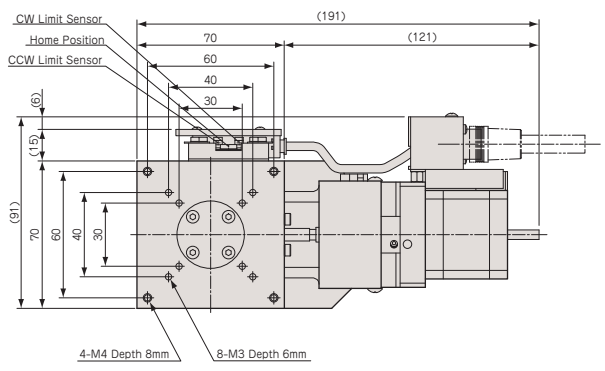


**ZA07A-W2C01**

## ● ZA07A-W201



## ● ZA07A-W2C01



低頭ネジ (付属品) での取り付けとなります。  
Mounting by low head screw (attachment)

# アルミ / クロスローラガイド / クサビ / ボールネジ Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Wedge / Ball Screw



型式 Model Number	ZA07A-W201	ZA07A-W2C01
勝手違い型式 Mirror Model Number	ZA07A-W201-R	ZA07A-W2C01-R
テーブル面 Table Size	70mm×70mm	
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide	
移動範囲 Motion Range	±4mm	±2.5mm
送り方式 Lead Mechanism	1/2-クサビ, ボールネジ, リード1.0mm 1/2-Wedge, Ball Screw, Lead 1.0mm	1/4-クサビ, ボールネジ, リード 1.0mm 1/4-Wedge, Ball Screw, Lead 1.0mm
分解能 ※1 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.5μm/0.25μm
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.025μm
最高速度 Maximum Speed	2.5mm/sec	1.25mm/sec
繰返し位置決め精度 Repeatability	±0.5μm	
ロストモーション Lost Motion	≤1μm	≤0.3μm
垂直度 Vertically	≤5μm/8mm	≤5μm/5mm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	49N (5kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	
自重 Weight	1.7kg	1.15kg
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK544PMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK544PMB(Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)	
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	Φ5mm オプションハンドル: A type Φ5mm Conformance option handle: A type	
コネクタ Connector	丸形20ピン(ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)	
ステージ結線タイプ ※2 Stage Wiring Type	V3	
センサ基板型式 Sensor Model	F-115R(HOME,LIMIT)	F-116(HOME,LIMIT) 勝手違い: F-116R(HOME,LIMIT) F-116(HOME,LIMIT), Mirror Model: F-116R(HOME,LIMIT)
価格 Price(JPY)	¥270,000	¥230,000
オーバーホール費 ※3 Overhaul Price	¥48,000 ~	
クリーニング交換費 ※4 Clean Room Lubricant Change Price	¥36,000	
真空グリス交換費 ※5 Vacuum Lubricant Change Price	¥36,000	
同形モーター交換費 ※6 Same Size Motor Change Price	¥12,000 ~	
異形モーター交換費 ※6 Different Size Motor Change Price	¥30,000 ~	

- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※2 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035を参照して下さい。  
Refer to page N-034, N-035 for stage wiring connection information.
- ※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

- クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※4 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※5 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.
- アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

Industrial  
実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スワイベル(ニオ)  
Swivel(Tilt)

電動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スワイベル(ニオ)  
Swivel(Tilt)

XYθ  
XYθ

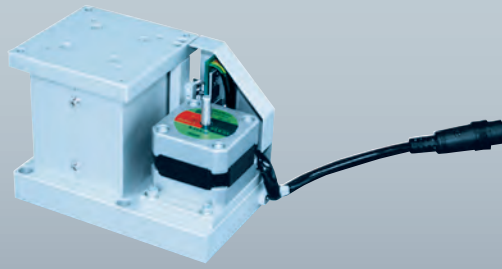
真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

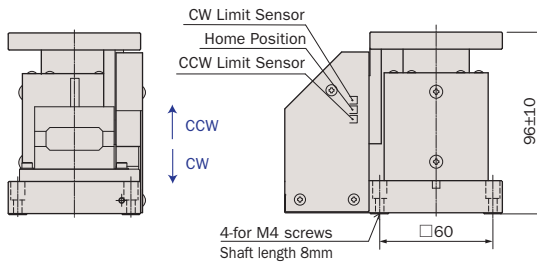
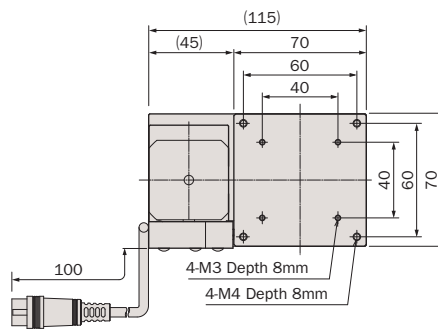
検査システム  
Inspection System

# 自動Zステージ / テーブルサイズ 70×70 Motorized Vertical Linear Stages / Table Size 70×70



**ZA07A-V1F**

● ZA07A-V1F



産業用 Industrial	システム製品 System Products	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スワivel (Tilt)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スワivel (Tilt)	XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
			X・XY	Z		X・XY	Z						

# アルミ / 四面フラットローラガイド / ベルト式 / 研削ネジ

## Aluminum Body / Tetrahedral Flat-Roller Guide / Belt-Drive / Ground Screw



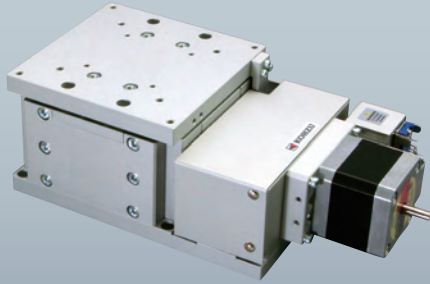
型式 Model Number	ZA07A-V1F	
勝手違い型式 Mirror Model Number	—	
テーブル面 Table Size	70mm×70mm	
案内方式 Guide Mechanism	四面フラットローラガイド Tetrahedral Flat-Roller Guide	
移動範囲 Motion Range	±10mm	
送り方式 Lead Mechanism	1/2-ベルト, 研削ネジ, リード 0.5mm 1/2 Belt Drive, Ground Screw, Lead 0.5mm	
分解能 ※1 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.5μm/0.25μm
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.025μm
最高速度 Maximum Speed	2.5mm/sec	
繰返し位置決め精度 Repeatability	±0.5μm	
ロストモーション Lost Motion	≤2μm	
垂直度 Vertically	≤6μm/20mm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	117.6N (12kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	
自重 Weight	1.8kg	
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK543-B (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線10本) PK543-B (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.72°, 10-Leads)	
モータ軸径 Motor Shaft Diameter	Φ5mm オプションハンドル: A type Φ5mm Conformance option handle: A type	
コネクタ Connector	丸形20ピン (ヒロセ: RP13A-12JG-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12JG-20PC)	
ステージ結線タイプ ※2 Stage Wiring Type	X2	
センサ基板型式 Sensor Model	F-106(HOME,LIMIT)	
価格 Price(JPY)	¥240,000	
オーバーホール費 ※3 Overhaul Price	¥48,000 ~	
クリーニンググリス交換費 ※4 Clean Room Lubricant Change Price	¥36,000	
真空グリス交換費 ※5 Vacuum Lubricant Change Price	¥36,000	
同形モーター交換費 ※6 Same Size Motor Change Price	¥12,000 ~	
異形モーター交換費 ※6 Different Size Motor Change Price	¥30,000 ~	

- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※2 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035を参照して下さい。  
Refer to page N-034, N-035 for stage wiring connection information.
- ※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

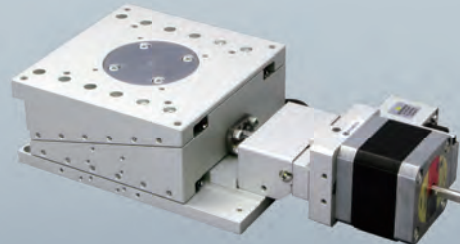
- クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※4 Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※5 Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※6 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.
- アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Nio)	電動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スワイベル(ニオ) Swivel(Nio)	アライメントステージ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X・XY		X・XY	Z		X・XY					

# 自動Zステージ / テーブルサイズ 100×100 Motorized Vertical Linear Stages / Table Size 100×100

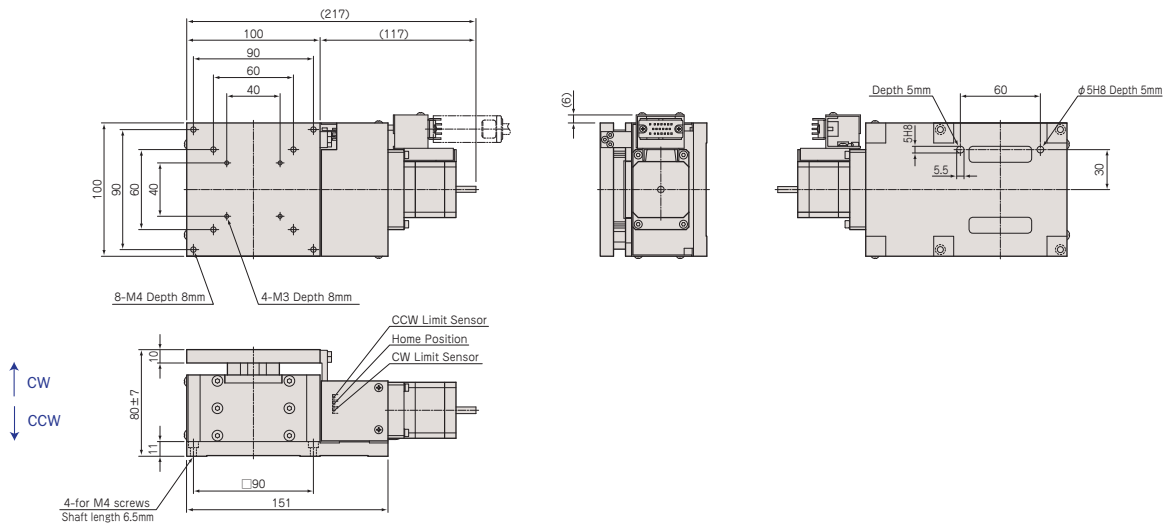


**ZA10A-W201**

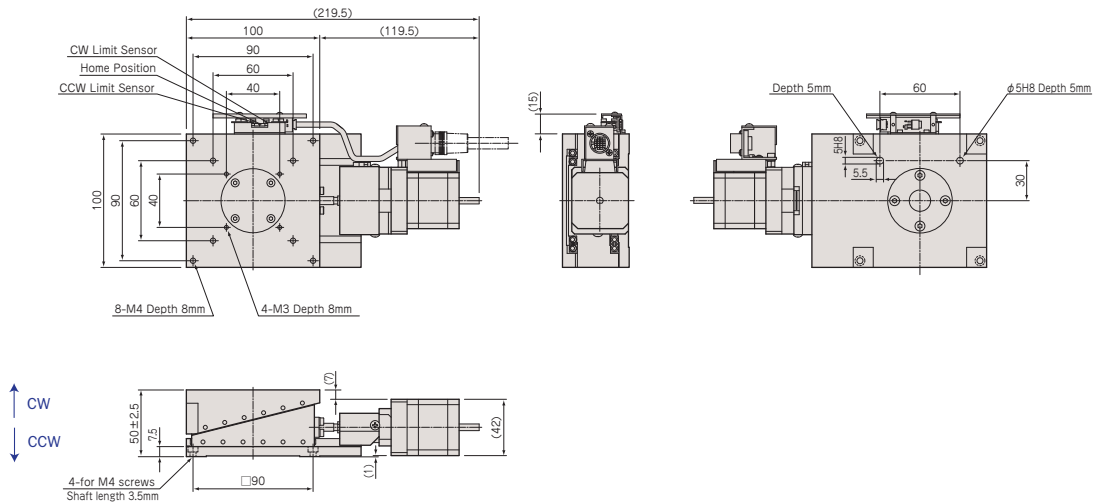


**ZA10A-W2C01**

● **ZA10A-W201**



● **ZA10A-W2C01**



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(111°)  
Swivel(111°)

X・XY  
X・XY

Z  
Z

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(111°)  
Swivel(111°)

XYθ  
XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / クロスローラガイド / クサビ / ボールネジ Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Wedge / Ball Screw



型式 Model Number	ZA10A-W201	ZA10A-W2C01
勝手違い型式 Mirror Model Number	ZA10A-W201-R	ZA10A-W2C01-R
テーブル面 Table Size	100mm×100mm	
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide	
移動範囲 Motion Range	±7mm	±2.5mm
送り方式 Lead Mechanism	1/2-クサビ, ボールネジ, リード1.0mm 1/2-Wedge, Ball Screw, Lead 1.0mm	1/4-クサビ, ボールネジ, リード1.0mm 1/4-Wedge, Ball Screw, Lead 1.0mm
分解能 ※1 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.5μm/0.25μm
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.025μm
最高速度 Maximum Speed	2.5mm/sec	1.25mm/sec
繰返し位置決め精度 Repeatability	±0.5μm	
ロストモーション Lost Motion	≤1μm	≤0.3μm
垂直度 Vertically	≤5μm/14mm	≤4μm/5mm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	98N (10kgf)	68.6N (7kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	
自重 Weight	3.25kg	2.05kg
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK544PMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK544PMB(Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)	
モータ軸径 Motor Shaft Diameter	Φ5mm オプションハンドル: A type Φ5mm Conformance option handle: A type	
コネクタ Connector	角形20ピン (ヒロセ: PC-1620, P-1620A-STA) 20Pin Rectangular (Hirose: PC-1620, P-1620A-STA)	丸形20ピン (ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)
ステージ結線タイプ ※2 Stage Wiring Type	V3	
センサ基板型式 Sensor Model	F-115R(HOME,LIMIT)	F-116(HOME,LIMIT), 勝手違い: F-116R(HOME,LIMIT) F-116(HOME,LIMIT), Mirror Model: F-116R(HOME,LIMIT)
価格 Price(JPY)	¥410,000	¥275,000
オーバーホール費 ※3 Overhaul Price	¥60,000 ~	¥48,000 ~
クリーニング交換費 ※4 Clean Room Lubricant Change Price	¥36,000	
真空グリス交換費 ※5 Vacuum Lubricant Change Price	¥36,000	
同形モーター交換費 ※6 Same Size Motor Change Price	¥12,000 ~	
異形モーター交換費 ※6 Different Size Motor Change Price	¥30,000 ~	

- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※2 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035を参照して下さい。  
Refer to page N-034, N-035 for stage wiring connection information.
- ※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- ※4 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

- 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※5
- ※6 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.

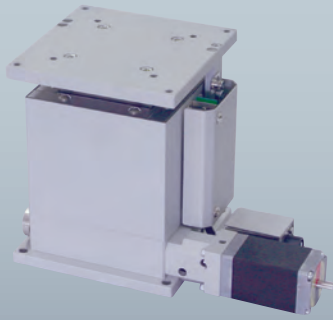
- アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

Industrial  
Experimental  
Manual Stage  
Motorized Stage  
Rotation  
Swivel (Tilt)  
XYθ  
Vacuum Stage  
Control Electronics  
Accessories  
Inspection System

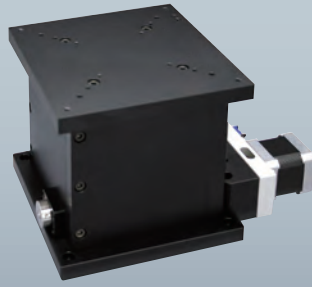
産業用  
実験用  
手動精密ステージ  
電動精密ステージ  
回転  
スワイヤル(ヒョウ)  
XYθ  
真空ステージ  
制御装置  
アクセサリ  
検査システム

# 自動Zステージ / テーブルサイズ 100×100, 160×160

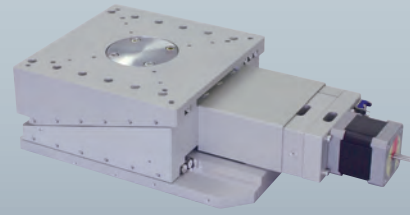
## Motorized Vertical Linear Stages / Table Size 100×100, 160×160



ZA10A-32F

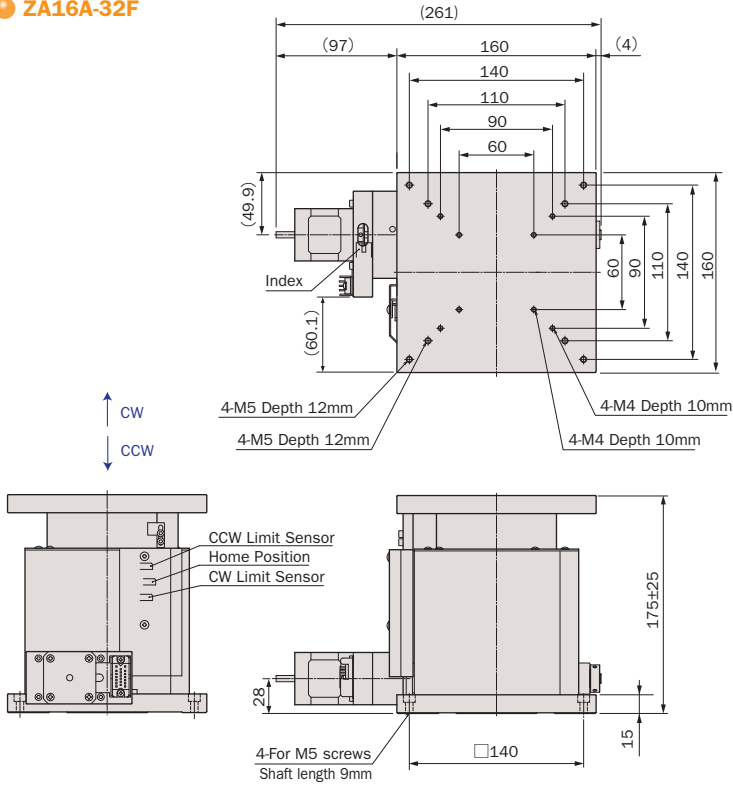


ZA16A-32F

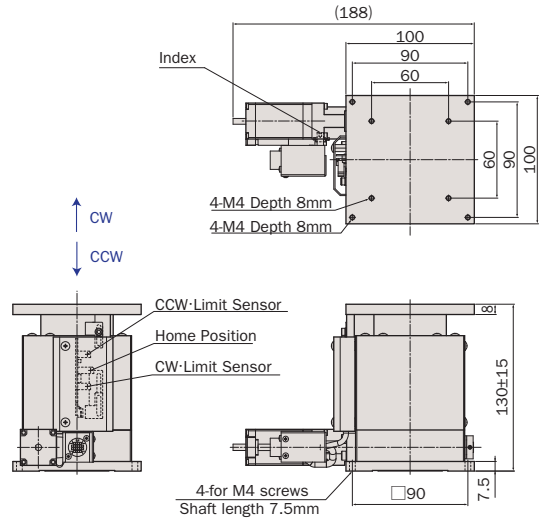


ZA16A-W2C

### ZA16A-32F

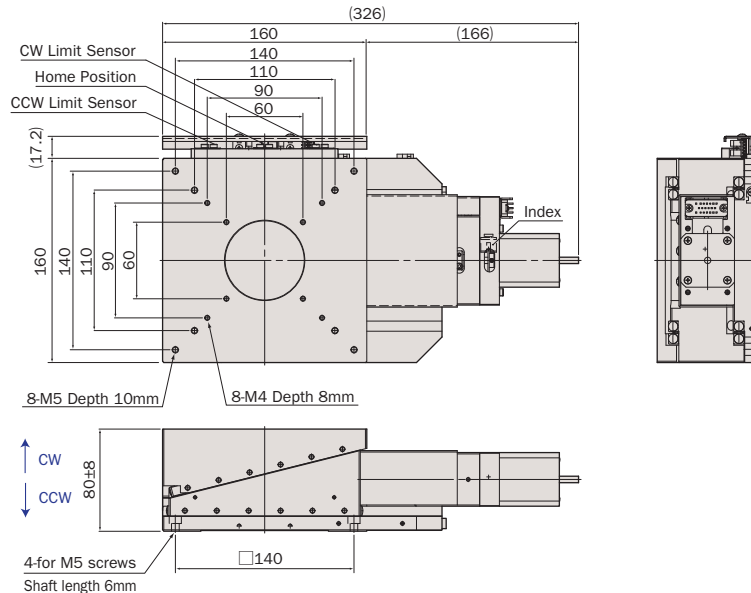


### ZA10A-32F



### ZA16A-W2C

受注生産 Build-To-Order



アルミ / 四面フラットローラガイド, クロスローラガイド / ウォーム&ウォームホイール, クサビ / ボールネジ  
 Aluminum Body / Tetrahedral Flat-Roller Guide, Cross-Roller Guide / Worm & Worm Wheel, Wedge / Ball Screw



型式 Model Number	ZA10A-32F	ZA16A-32F	ZA16A-W2C
勝手違い型式 Mirror Model Number	ZA10A-32F-R	—	ZA16A-W2C-R
テーブル面 Table Size	100mm×100mm	160mm×160mm	160mm×160mm
案内方式 Guide Mechanism	四面フラットローラガイド Tetrahedral Flat-Roller Guide		精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide
移動範囲 Motion Range	±15mm	±25mm	±8mm
送り方式 Lead Mechanism	1/40-ウォーム&ウォームホイール, ボールネジ, リード 4.0mm 1/40-Worm & Worm Wheel, Ball Screw, Lead 4.0mm		1/4-クサビ, ボールネジ, リード1.0mm 1/4-Wedge, Ball Screw, Lead 1.0mm
分解能 ※1 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.1μm/0.05μm	0.2μm/0.1μm
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.005μm	0.01μm
最高速度 Maximum Speed	0.5mm/sec	1mm/sec	2.5mm/sec
繰返し位置決め精度 Repeatability	±0.5μm		
ロストモーション Lost Motion	≤2μm		≤0.5μm
垂直度 Vertically	≤8μm/30mm	≤8μm/50mm	≤10μm/16mm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	294N (30kgf)	490N (50kgf)	196N (20kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy		
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	黒色仕上げ Matt Black	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing
自重 Weight	4.3kg	14.5kg	7.2kg
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK525HPMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK525HPMB (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)		PK545-B (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線10本) PK545-B (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.72°, 10-Leads)
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	φ5mm オプションハンドル: A type φ5mm Conformance option handle: A type		
コネクタ Connector	丸形20ピン (ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)	角形20ピン (ヒロセ: PC-1620, P-1620A-STA) 20Pin Rectangular (Hirose: PC-1620, P-1620A-STA)	
ステージ結線タイプ ※2 Stage Wiring Type	V1	X1	
原点復帰 Returning direction	原点復帰の際に、領域 (データム) センサを利用しています。CW側常時遮光。 Returning direction is determined with zone sensor. CW side's light is intercepted in all time.		—
センサ基板型式 Sensor Model	F-101(HOME,LIMIT), F-113(INDEX)	F-101(HOME,LIMIT), F-107(INDEX)	
価格 Price(JPY)	¥400,000	¥600,000	受注生産 Build-To-Order
オーバーホール費 ※3 Overhaul Price	¥60,000 ~	¥90,000 ~	—
クリーングリス交換費 ※4 Clean Room Lubricant Change Price	¥48,000	¥64,000	—
真空グリス交換費 ※5 Vacuum Lubricant Change Price	¥48,000	¥64,000	—
同形モーター交換費 ※6 Same Size Motor Change Price	¥12,000 ~		—
異形モーター交換費 ※6 Different Size Motor Change Price	¥30,000 ~		—

- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※2 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035を参照して下さい。  
Refer to page N-034, N-035 for stage wiring connection information.
- ※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- ※4 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。ZA16A-W2Cのグリス交換についてはお問い合わせください。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information. Please contact us about lubricant change of ZA16A-W2C.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

- ※5 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。ZA16A-W2Cのグリス交換についてはお問い合わせ下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information. Please contact us about lubricant change of ZA16A-W2C.
- ※6 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。ZA16A-W2Cのモーター交換についてはお問い合わせください。  
Page C-004 for further information about motor change. Contact us about motor change of ZA16A-W2C.
- アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

Industrial System Products

産業用  
実験用

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スワイベル(ニオ)  
Swivel(TiO)

電動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スワイベル(ニオ)  
Swivel(TiO)

XYθ  
XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

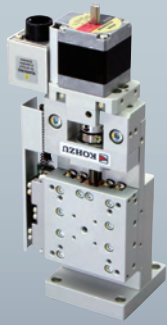
制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# 自動Zステージ / テーブルサイズ 50×50,70×70

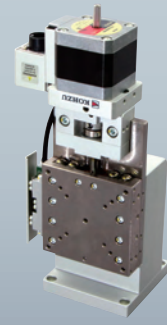
## Motorized Vertical Linear Stages / Table Size 50×50,70×70



**ZA05A-X101**



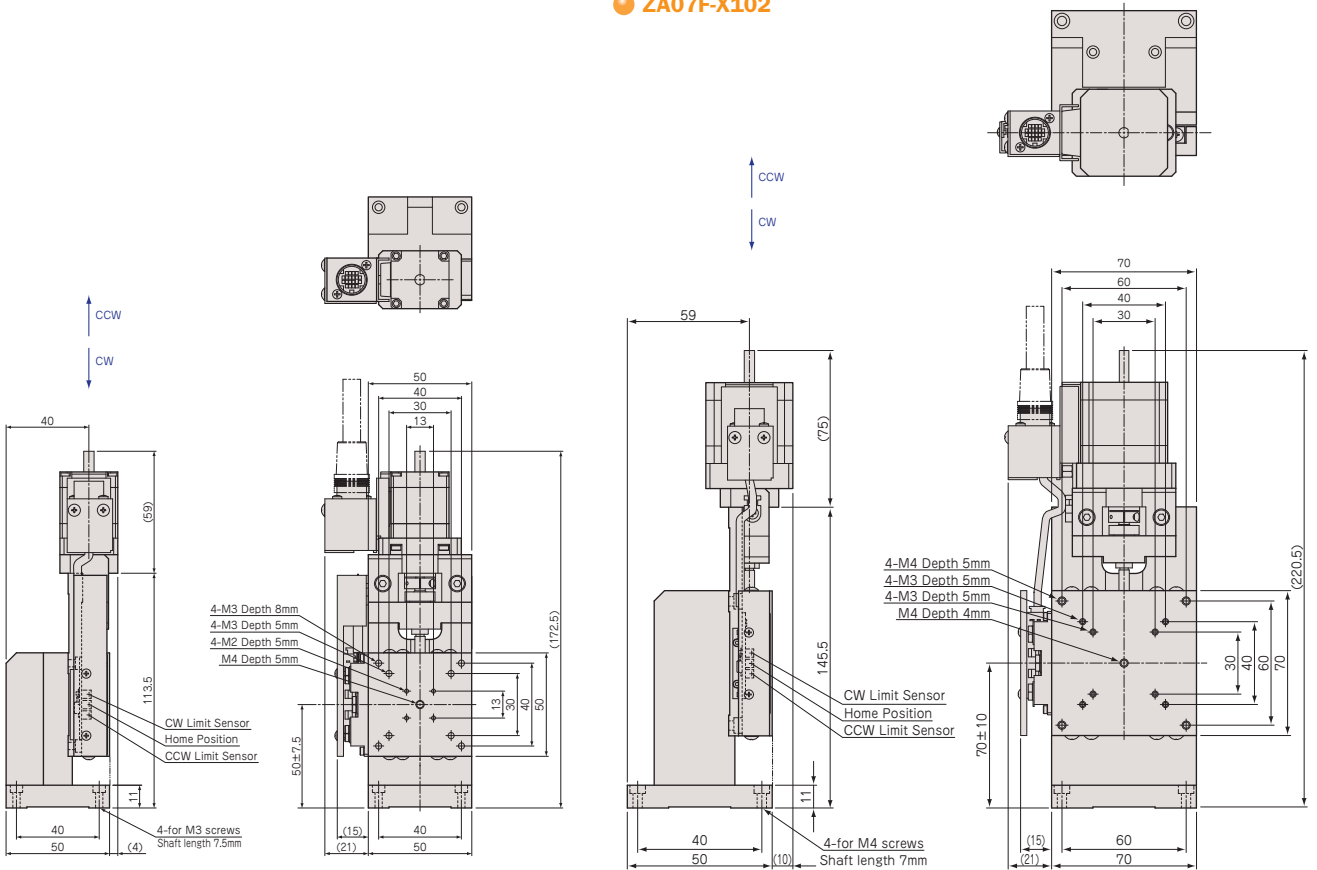
**ZA07A-X102**



**ZA07F-X102**

● **ZA05A-X101**

● **ZA07A-X102**  
● **ZA07F-X102**



産業用 / Industrial  
実験用 / Experimental  
手動精密ステージ / Manual Stage  
回転 / Rotation  
スイベル(711) / Swivel (711)  
自動精密ステージ / Motorized Stage  
回転 / Rotation  
スイベル(711) / Swivel (711)  
XYθ / XYθ  
真空ステージ / Vacuum Stage  
制御装置 / Control Electronics  
アクセサリ / Accessories  
検査システム / Inspection System

# アルミ, 鉄 / 縦置き / クロスローラガイド / 研削ネジ

## Aluminum, Steel Body / Vertical X / Cross-Roller Guide / Ground Screw



型式 Model Number	ZA05A-X101	ZA07A-X102	ZA07F-X102
勝手違い型式 Mirror Model Number	ZA05A-X101-R	ZA07A-X102-R	ZA07F-X102-R
テーブル面 Table Size	50mm×50mm	70mm×70mm	
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide		
移動範囲 Motion Range	±7.5mm	±10mm	
送り方式 Lead Mechanism	研削ネジ, リード 0.5mm Ground Screw, Lead 0.5mm		
分解能 ※1 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.5μm/0.25μm	
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.025μm	
最高速度 Maximum Speed	2.5mm/sec		
繰返し位置決め精度 Repeatability	±0.3μm		
ロストモーション Lost Motion	≤1μm	≤1.5μm	
垂直度 Vertically	≤5μm/15mm	≤7μm/20mm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	24.5N (2.5kgf)	49N (5kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	鉄 Steel	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	ニッケルメッキ仕上げ Nickel Plating	
自重 Weight	0.65kg	1.4kg	1.85kg
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK523HPMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK523HPMB (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)	PK544PMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK544PMB (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)	
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	Φ5mm オプションハンドル: A type Φ5mm Conformance option handle: A type		
コネクタ Connector	丸形20ピン (ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)		
ステージ結線タイプ ※2 Stage Wiring Type	V3		
センサ基板型式 Sensor Model	F-116(HOME,LIMIT), 勝手違い: F-116R(HOME,LIMIT) F-116(HOME,LIMIT), Mirror Model: F-116R(HOME,LIMIT)		
価格 Price(JPY)	¥135,000	¥145,000	¥165,000
オーバーホール費 ※3 Overhaul Price	¥42,000 ~		
クリーニングリス交換費 ※4 Clean Room Lubricant Change Price	¥30,000		
真空グリス交換費 ※5 Vacuum Lubricant Change Price	¥30,000		
同形モーター交換費 ※6 Same Size Motor Change Price	¥12,000 ~		
異形モーター交換費 ※6 Different Size Motor Change Price	¥30,000 ~		

- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※2 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035を参照して下さい。  
Refer to page N-034, N-035 for stage wiring connection information.
- ※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

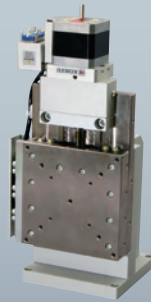
- ※4 クリーニングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※5 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※6 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.
- アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

産業用 Industrial  
実験用 Experimental  
手動精密ステージ Manual Stage  
回転 Rotation  
スイベル(ニオ) Swivel(Nio)  
電動精密ステージ Motorized Stage  
回転 Rotation  
スイベル(ニオ) Swivel(Nio)  
アライメントステージ  
真空ステージ Vacuum Stage  
制御装置 Control Electronics  
アクセサリ Accessories  
検査システム Inspection System

# 自動Zステージ / テーブルサイズ 100×100 Motorized Vertical Linear Stages / Table Size 100×100

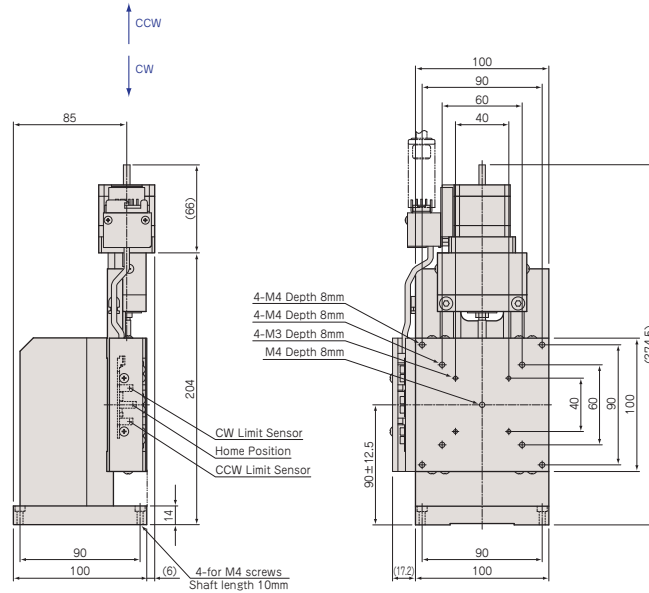
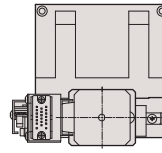


**ZA10A-X101**



**ZA10F-X101**

- ZA10A-X101
- ZA10F-X101



産業用 Industrial	システム製品 System Products	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スイベル(110°) Swivel(110°)	自動精密ステージ Motorized Stage	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
			X・X・Y X・XY Z			X・X・Y X・XY Z				

# アルミ, 鉄 / 縦置き / クロスローラガイド / 研削ネジ

## Aluminum, Steel Body / Vertical X / Cross-Roller Guide / Ground Screw



型式 Model Number	ZA10A-X101	ZA10F-X101
勝手違い型式 Mirror Model Number	ZA10A-X101-R	ZA10F-X101-R
テーブル面 Table Size	100mm×100mm	
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide	
移動範囲 Motion Range	±12.5mm	
送り方式 Lead Mechanism	研削ネジ, リード 0.5mm Ground Screw, Lead 0.5mm	
分解能 ※1 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.5μm/0.25μm
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.025μm
最高速度 Maximum Speed	2.5mm/sec	
繰返し位置決め精度 Repeatability	±0.3μm	
ロストモーション Lost Motion	≤2μm	
垂直度 Vertically	≤10μm/25mm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	98N (10kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	鉄 Steel
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	ニッケルメッキ仕上げ Nickel Plating
自重 Weight	2.95kg	4.15kg
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK544PMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK544PMB(Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)	
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	Φ5mm オプションハンドル:A type Φ5mm Conformance option handle:A type	
コネクタ Connector	角形20ピン(ヒロセ: PC-1620, P-1620A-STA) 20Pin Rectangular (Hirose: PC-1620, P-1620A-STA)	
ステージ結線タイプ ※2 Stage Wiring Type	V3	
センサ基板型式 Sensor Model	F-101(HOME,LIMIT)	
価格 Price(JPY)	¥195,000	¥215,000
オーバーホール費 ※3 Overhaul Price	¥48,000 ~	
クリーニング交換費 ※4 Clean Room Lubricant Change Price	¥36,000	
真空グリス交換費 ※5 Vacuum Lubricant Change Price	¥36,000	
同形モーター交換費 ※6 Same Size Motor Change Price	¥12,000 ~	
異形モーター交換費 ※6 Different Size Motor Change Price	¥30,000 ~	

- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※2 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035を参照して下さい。  
Refer to page N-034, N-035 for stage wiring connection information.
- ※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

- ※4 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※5 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※6 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.
- アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel(Nio)

X・XY

Z

電動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel(Nio)

XYθ  
XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

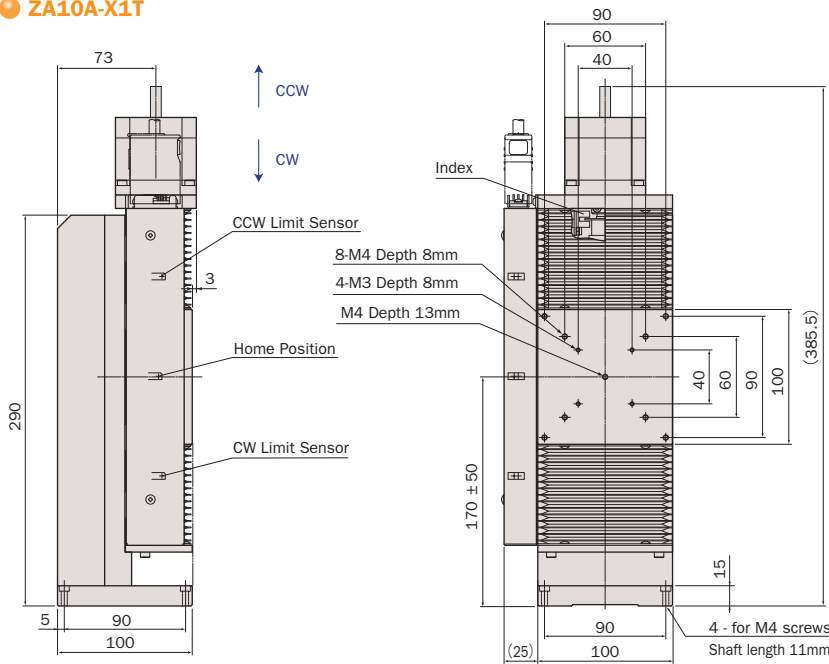
# 自動Zステージ / テーブルサイズ 100×100, 160×124

## Motorized Vertical Linear Stages / Table Size 100×100, 160×124

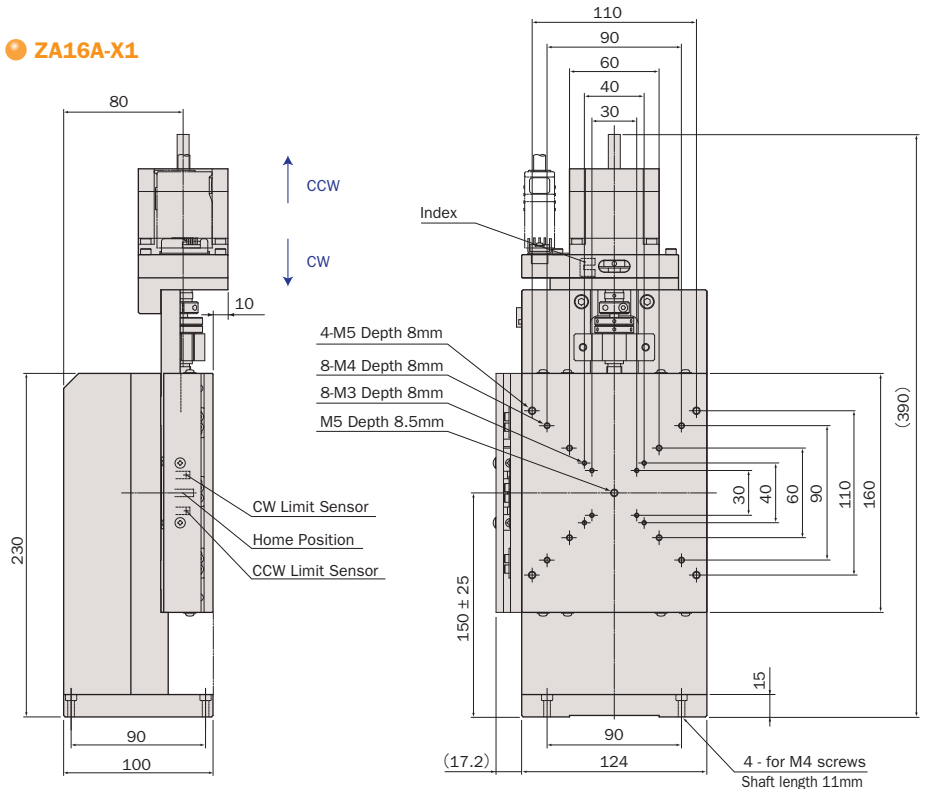
**ZA10A-X1T**

**ZA16A-X1**

**ZA10A-X1T**



**ZA16A-X1**



- 産業用  
Industrial
- 実験用  
Experimental
- 手動精密ステージ  
Manual Stage
- 回転  
Rotation
- スワivel (Tilt)
- 自動精密ステージ  
Motorized Stage
- 回転  
Rotation
- スワivel (Tilt)
- XYθ
- 真空ステージ  
Vacuum Stage
- 制御装置  
Control Electronics
- アクセサリ  
Accessories
- 検査システム  
Inspection System

# アルミ / 縦置き / リニアガイド, クロスローラガイド / 研削ネジ

## Aluminum Body / Vertical X / Linear Guide, Cross-Roller Guide / Ground Screw



型式 Model Number	ZA10A-X1T	ZA16A-X1
勝手違い型式 Mirror Model Number	ZA10A-X1T-R	ZA16A-X1-R
テーブル面 Table Size	100mm×100mm	160mm×124mm
案内方式 Guide Mechanism	精密リニアガイド Linear Guide	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide
移動範囲 Motion Range	±50mm	±25mm
送り方式 Lead Mechanism	研削ネジ, リード 1.0mm Ground Screw, Lead 1.0mm	
分解能 ※1 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	2μm/1μm
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.1μm
最高速度 Maximum Speed	10mm/sec	
繰返し位置決め精度 Repeatability	±0.5μm	
ロストモーション Lost Motion	≤2μm	≤4μm
垂直度 Vertically	≤10μm/100mm	≤10μm/50mm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	98N (10kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	
自重 Weight	6.8kg	6.2kg
5相ステップモーター 5 Phase Stepper Motor	※7 PK566-B (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線10本) PK566-B(Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.72°, 10-Leads)	
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	Φ8mm オプションハンドル: B type Φ8mm Conformance option handle: B type	
コネクタ Connector	角形20ピン (ヒロセ: PC-1620, P-1620A-STA) 20Pin Rectangular (Hirose: PC-1620, P-1620A-STA)	
ステージ結線タイプ ※2 Stage Wiring Type	X1	
センサ基板型式 Sensor Model	F-104(INDEX,LIMIT), F-105(HOME)	F-101(HOME,LIMIT),F-107(INDEX)
価格 Price(JPY)	¥290,000	¥230,000
オーバーホール費 ※3 Overhaul Price	¥42,000 ~	¥60,000 ~
クリーニング交換費 ※4 Clean Room Lubricant Change Price	¥36,000	¥48,000
真空グリス交換費 ※5 Vacuum Lubricant Change Price	¥36,000	¥48,000
同形モーター交換費 ※6 Same Size Motor Change Price	¥15,000 ~	
異形モーター交換費 ※6 Different Size Motor Change Price	¥36,000 ~	

- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※2 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035を参照して下さい。  
Refer to page N-034, N-035 for stage wiring connection information.
- ※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- ※4 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※5 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※6 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.
- ※7 ZA10A-X1Tは出力側軸端をカットしています。  
Cut off the edge of motor shaft's output side of ZA10A-X1T.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.
- アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel(Nio)

電動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel(Nio)

アライメントステージ  
XYθ

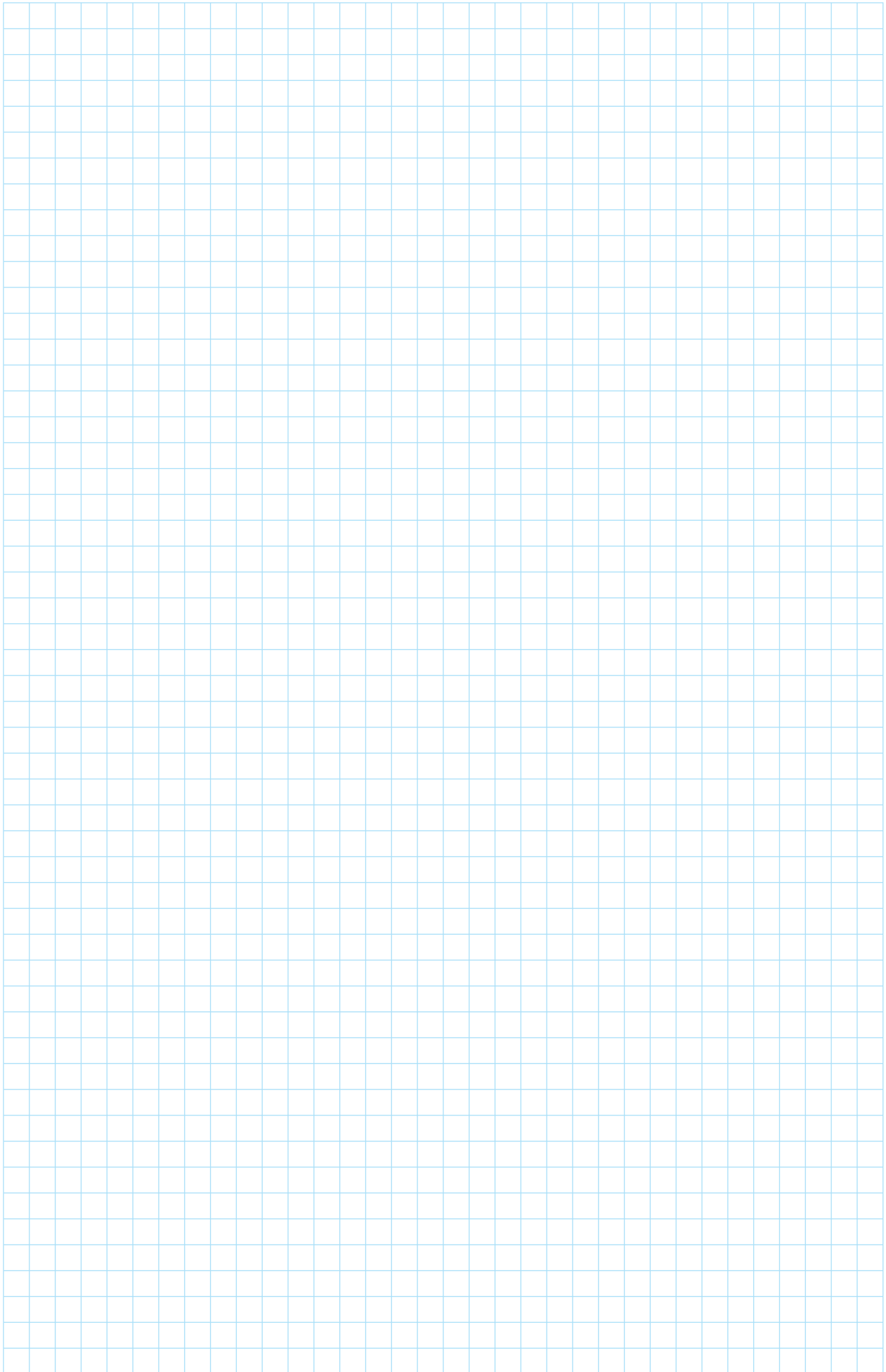
真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# Memo

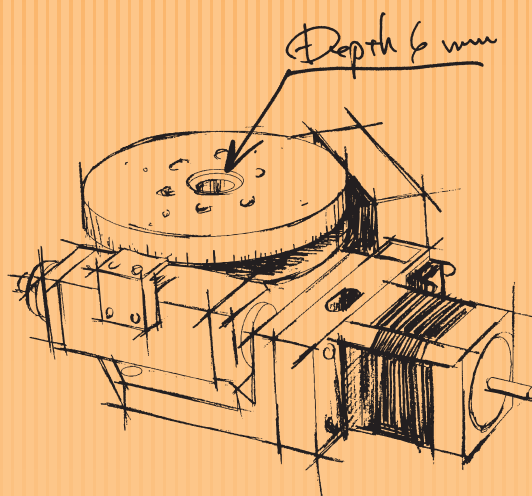


# 自動回転 ステージ

## Motorized Rotation Stage

### RA シリーズ

#### RA Series

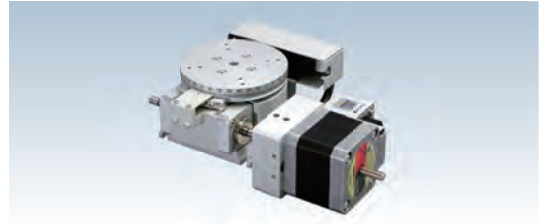


回転範囲 Angular Range	テーブルサイズ Table Size	型式 Model Number					
±177°	Φ40	RA04A-W					J-006page
±157°	Φ49	RA05A-W01					J-006page
±135°	Φ68	RA07A-W01					J-008page
±5°	70×70	RA07A-T01					J-010page
±5°	100×100	RA10A-T01					J-010page
±140°	Φ98	RA10A-W					J-008page
±170°	Φ158	RA16A-WH					J-012page
±155°	Φ176	RA20A-W					J-014page
±165°	Φ274	RA30A-W					J-014page

水平耐荷重 (N) Horizontal Load Capacity (N)      40   60   100   200   250   400   600

# 自動回転ステージガイドンス Understanding Motorized Rotation Stage

## 仕様表の見方 Understanding Specifications



RA07A-W01

仕様表 Specifications		説明 Description
型式 Model Number	RA07A-W01	① 型式の名称です。 Kohzu's significant alpha-numeric model numbers offer quick product insight.
テーブル面 Table Size	φ68mm	② ステージテーブル面の大きさです。 Table size refers to the stage's valid mounting table size.
案内方式 Guide Mechanism	アンギュラベアリング Angular Bearing	③ ステージの案内方式です。 Type of guide mechanism used on this stage.
回転範囲 Angular Range	±135°	④ 中心点を基準としてプラス、マイナスで表示します。 Stage travel range in the positive and negative directions from it's centered or neutral position.
送り方式 Lead Mechanism	ウォーム&ウォームホイール 1/90 Worm & Worm Wheel 1/90	⑤ ステージの送り方式と減速比です Feeding Mechanism and Reduction Ratio.
分解能 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	⑥ マイクロステップ分割数の違いによる、ステージの各分解能です。 Variation of the stage resolution which is defined by microstep division.
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	
最高速度 Maximum Speed	20°/sec	⑦ ステージが動作できる最高速度(ハーフステップ、10kpps時)です。 Maximum Speed of standard stage (half step, 10kpps).
累積誤差 Accumulated Lead Error	≤0.015°/360°	⑧ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-008ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-008.
ロストモーション Lost Motion	≤0.006°	⑨ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-008ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-008.
角度再現性 Angular Repeatability	≤0.003°	⑩ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-009ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-009.
ピッチ誤差 Pitch Error	≤0.01°/4°	⑪ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-009ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-009.
バックラッシュ Backlash	≤0.001°	⑫ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-005ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-005.
面振れ Surface Runout	≤20μm/360°	⑬ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-009ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-009.
偏心 Eccentricity	≤5μm/360°	⑭ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-009ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-009.
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.51 arcsec/N·cm	⑮ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-006ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-006.
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	58.8N (6kgf)	⑯ ステージ中央での搭載可能重量です。 Maximum load capacity is for a horizontally orientated stage with load centered on top-plate.
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	⑰ 主に使用されている材料を示します。 Material specification is for stage's main body components only.
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	⑱ 外観の色や表面処理を示します。 Surface finish type and color.
自重 Weight	1.2kg	⑲ 製品の重量です。 Stage weight includes all components depicted in product photograph.
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK544PMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK544PMB(Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)	⑳ 使用されているモーターの型式及び仕様を示します。 Motor type and specification.
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	φ5mm オプションハンドル: A type φ5mm Conformance option handle: A type	㉑ モーターの軸径と適合オプションハンドルを示します。
コネクタ Connector	丸形20ピン(ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)	㉒ ステージに使用されているコネクタの形状とピン数です。(詳細はN-018ページ) Connector type of standard stage. See page N-018.
ステージ結線タイプ Stage Wiring Type	V3	㉓ ステージの結線形式です。 ←N-034ページ~ Wiring type is connection of stage. N-034 page~
センサ基板型式 Sensor Model	F-101(HOME,LIMIT)	㉔ ステージに使用するセンサーの型式です。 Sensor model for the stage.
価格 Price(JPY)	¥205,000	㉕ 標準製品の価格を示します。 Catalog price in Japanese currency.
オーバーホール費 Overhaul Price	¥48,000 ~	㉖ オーバーホールの費用を示します。 ←15ページ Overhaul price in Japanese currency. ←16 page
クリーニング交換費 Clean Room Lubricant Change Price	¥36,000	㉗ クリーニンググリスへの交換費用を示します。 ←C-005ページ Clean Room Lubricant change Price in Japanese currency. See page C-005
真空グリス交換費 Vacuum Lubricant Change Price	¥36,000	㉘ 真空グリスへの交換費用を示します。 ←C-005ページ Vacuum Lubricant change Price in Japanese currency. See page C-005
同形モーター交換費 Same Size Motor Change Price	¥12,000 ~	㉙ 標準モーターと取り付けサイズが同等のモーターへの交換費用を示します。 ←C-004ページ Change price of same size motor's mounting as standard motor's in Japanese currency. See page C-004
異形モーター交換費 Different Size Motor Change Price	¥30,000 ~	㉚ 標準モーターと取り付けサイズが異なるモーターへの交換費用を示します。 ←C-004ページ Change price of different size motor's mounting as standard motor's in Japanese currency. See page C-004

## 案内方式

### Guide Mechanism Type

#### ●アンギュラベアリング Angular Bearing

アンギュラベアリングとは接触角を持ったベアリングで、一方向のアキシャル荷重または合成荷重を受けるのに適しています(図-1参照)。案内方式としてこのベアリングを用いる際は、対向方向に向かい合わせて使用しています。それにより、ラジアル方向とアキシャル方向の両方の荷重に対して剛性を持たせることが出来ます。

The angular bearing has a contact angle appropriate to receive a unidirectional axial load or a combined radial and axial load (see Fig. 1). To use this bearing as a guide system, set two bearings back-to-back arrangement (DB). This arrangement provides rigidity for loads both in the radial and axial directions.

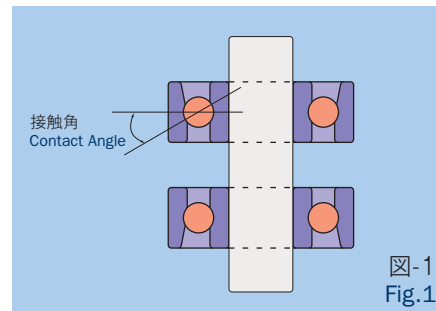


図-1  
Fig.1

#### ●クロスローラベアリング Cross-Roller Bearing

クロスローラベアリングとは、90°のV溝を持つローラレースと円筒コロからなる案内方式です(図-2参照)。ローラレースの摺動面は、焼入れ研磨されて摺動面の平面度の精度が高く硬質に仕上げられています。円筒コロはこの2本のローラレースに挟まれた空間に互い違いに配置されています。ステージが駆動する際には、ローラレース上を複数の円筒コロが転がるため、停止時から起動時への摩擦の変化(静止摩擦と動摩擦の差)が小さく、作動すべりが起こりにくくなっています。また、クロスローラベアリングは、線接触で荷重を支えるため、ボールガイド機構よりも剛性が高くなっています。

The cross-roller bearing is a limited stroke linear and bending guide that consists of a roller race and rollers. The roller race has 90 degree V-shape surface and it is hardened and precisely polished. It is not only had a polished precise surface but also precisely correct 90 degree. The cylindrical shaped rollers are inserted between two roller races and they are aligned alternately. When the stage is moved, these rollers are rolling smoothly at the same time with the same tension because the gap between roller race is correctly arranged and maintained for the same distance. There is no slipping, no stopping due to the effective contact. As one of the feature, it has highly rigid more than ball guide because it has a longer contact line.

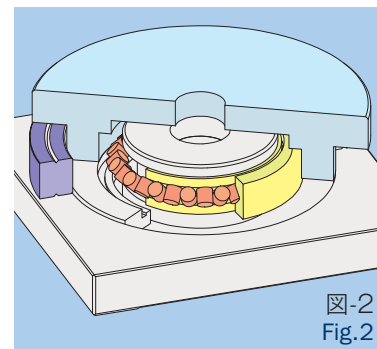


図-2  
Fig.2

# 自動回転ステージガイドンス Understanding Motorized Rotation Stage

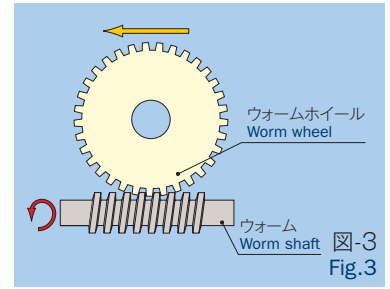
## 送り方式

### Lead Mechanism

#### ●ウォーム&ウォームホイール Worm & Worm Wheel

ウォーム&ウォームホイールは、高い精度で研削加工されたウォームホイールと精密研磨加工されたウォームから構成されています(図-3参照)。

The worm wheel is ground at high precision and the worm shaft was processed with a precision abrasive finish (see Fig. 3).



- ・ 分解能  
送り方式がウォーム&ウォームホイールの回転ステージの分解能は、下記の計算式から求められます。

$$\Delta\theta_s = \frac{\Delta\theta}{n \cdot m} \quad \Delta\theta_s: \text{分解能} (^\circ) \quad \Delta\theta: \text{モーターの基本ステップ角} (^\circ)$$

n: ウォーム&ウォームホイールの減速比  
m: マイクロステップの分割数

- ・ Resolution  
Resolution of worm & worm wheel lead mechanism rotation stage are calculated based on the following formula.

$$\Delta\theta_s = \frac{\Delta\theta}{n \cdot m} \quad \Delta\theta_s: \text{Resolution} (^\circ) \quad \Delta\theta: \text{Basic step angle of motor} (^\circ)$$

n: Reduction ratio of Worm and Worm wheel  
m: Division number of micro-step

#### ●タンジェントバー方式(ボールネジ) Tangent-Bar System (Ball Screw)

回転軸から伸びたバーの先端にボールネジで接線方向に直線変位を与えることで回転運動を作っています。回転範囲は狭くなりますが、高分解能と耐久性の両立を兼ね備えています。

Rotary movement is generated by applying linear displacement to the bar tip extending from the rotary axis in the tangential direction by means of a ball screw. This is the optimum feed system when the rotation range is small but a fine rotary movement at a high resolution is required.

- ・ 分解能  
送り方式がタンジェントバー方式の回転ステージの分解能は、下記の計算式から求められます。

$$\Delta\theta_s = \tan^{-1} \left( \frac{\Delta\theta \cdot P}{360 \cdot R \cdot m} \right) \quad \Delta\theta_s: \text{分解能} (^\circ) \quad \Delta\theta: \text{モーターの基本ステップ角} (^\circ)$$

P: ボールネジのリード(mm)  
R: タンジェントバーの長さ(mm)  
R=42mm (RA07A-T01)  
R=57mm (RA10A-T01)  
m: マイクロステップの分割数  
注) 原点(0°)からの計算式です。

- ・ Resolution  
Resolution of Tangent-bar lead mechanism rotation stage are calculated based on the following formula.

$$\Delta\theta_s = \tan^{-1} \left( \frac{\Delta\theta \cdot P}{360 \cdot R \cdot m} \right) \quad \Delta\theta_s: \text{Resolution} (^\circ) \quad \Delta\theta: \text{Basic step angular of motor} (^\circ)$$

P: Ball screw lead (mm)  
R: Length of tangent-bar (mm)  
R=42mm (RA07A-T01)  
R=57mm (RA10A-T01)  
m: Division number of micro-step  
Note: Angular motion is calculated from origin point(0°).

## 最高速度

### Maximum Speed

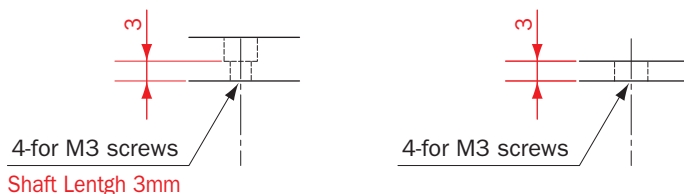
最高速度は、高速域でのモーターとドライバのトルク特性に依存しますが、弊社ではドライバをハーフステップに設定し、10kppsで動作させたときの速度として定義しています。10kpps以外の場合は、各仕様欄へ記載してあります。

Maximum speed depends on motor torque characteristics in higher speed area. However, we calculate maximum speed at 10kpps with motor in half-step mode. Except of 10kpps, the value is fill in each specification.

## ザグリ穴の首下寸法について About the shaft length of counterbore

カタログ図面ではステージ取り付けの際に用いるザグリ穴の首下寸法を、「Shaft Length \*\* mm」と表記します(右図、左)。

ザグリ穴が無く直接ネジを取り付ける場合はこの表記がなく、板厚が首下寸法となります(右図、右)。



The length of counterbore's shaft for mounting is described "Shaft Length \*\* mm" (Top figure, left) in catalog drawing.

If counterbore does not exist on mounting part, depth size of base will be shaft length size (Top figure, right).

## ステージ結線表

### Stage wiring list

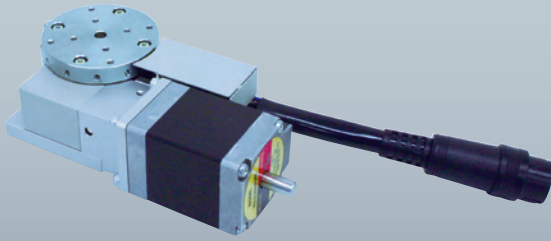
#### 自動回転ステージ

#### Motorized Rotation Stage

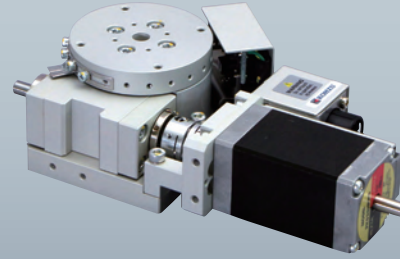
型式 Model Number	結線タイプ Wiring Type	センサ基板型式 Sensor Type	モーター/定格電流値 Motor / Phase Current	基本ステップ角 Basic Step Angle	コネクタ形状 Connector Type
RA04A-W	V4	F-113	※PK524HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
RA05A-W01	V3	F-113 / PM-L24	PK525HPMB/0.75 A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
RA07A-W01	V3	F-101	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
RA07A-T01	V3	F-115	※PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
RA10A-W	X1	F-101/F-107	PK545-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
RA10A-T01	V3	F-115	※PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
RA16A-WH	X1	F-106/F-107	PK545-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
RA20A-W	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
RA30A-W	X1	F-101/F-104	※PK596-B/1.4A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular

※出力側軸端をカットしています  
Cut off the edge of motor shaft's output side.

# 自動回転ステージ / テーブルサイズ $\Phi 40, \Phi 49$ Motorized Rotation Stages / Table Size $\Phi 40, \Phi 49$ ,



**RA04A-W**



**RA05A-W01**

## RA04A-W

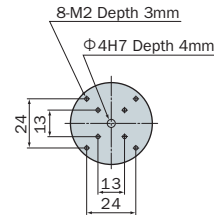
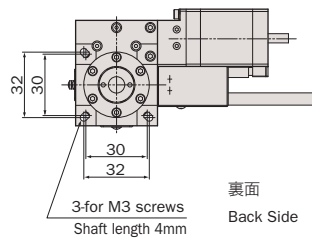
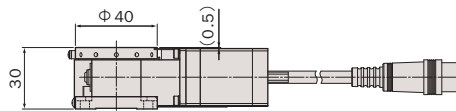
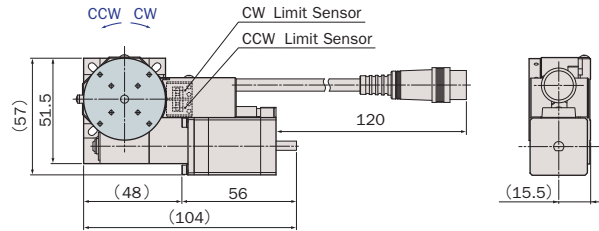


Table matrix

## RA05A-W01

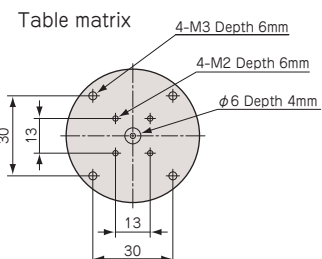
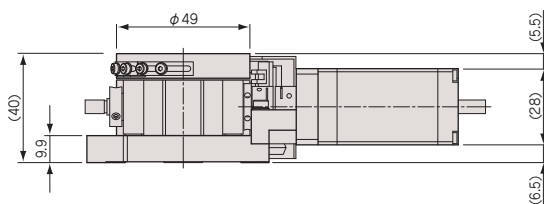
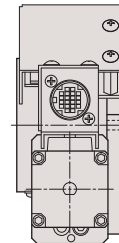
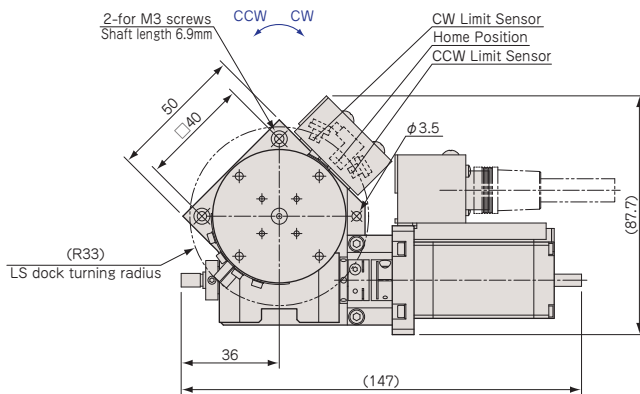


Table matrix

# アルミ / アンギュラベアリング / ウォーム&ウォームホイール Aluminum Body / Angular Bearing / Worm and Worm Wheel



型式 Model Number	RA04A-W	RA05A-W01
テーブル面 Table Size	Φ40mm	Φ49mm
案内方式 Guide Mechanism	アンギュラベアリング Angular Bearing	
回転範囲 Angular Range	±177°	±157°
送り方式 Lead Mechanism	ウォーム&ウォームホイール 1/90 Worm & Worm Wheel 1/90	
分解能 ※1 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.004°/0.002°
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.0002°
最高速度 Maximum Speed	20°/sec	
累積誤差 Accumulated Lead Error	≤0.02°/360°	
ロストモーション Lost Motion	≤0.02°	≤0.009°
角度再現性 Angular Repeatability	≤0.005°	
ピッチ誤差 Pitch Error	≤0.02°/4°	≤0.015°/4°
バックラッシュ Backlash	≤0.002°	≤0.001°
面振れ Surface Runout	≤20μm/360°	
偏心 Eccentricity	≤20μm/360°	≤5μm/360°
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.9 arcsec/N·cm	0.82 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	39.2N (4kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	
自重 Weight	0.42kg	0.7kg
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	※7 PK524HPMB(オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相,基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK524HPMB(Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)	PK525HPMB(オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相,基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK525HPMB(Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	Φ5mm オプションハンドル: A type Φ5mm Conformance option handle: A type	
コネクタ Connector	丸形20ピン(ヒロセ: RP13A-12JG-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12JG-20PC)	丸形20ピン(ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)
ステージ結線タイプ ※2 Stage Wiring Type	V4	V3
センサ基板型式 Sensor Model	F-113(LIMIT)	F-113(LIMIT), PM-L24(HOME)
価格 Price(JPY)	¥145,000	¥180,000
オーバーホール費 ※3 Overhaul Price	¥48,000 ~	
クリーニンググリス交換費 ※4 Clean Room Lubricant Change Price	¥36,000	
真空グリス交換費 ※5 Vacuum Lubricant Change Price	¥36,000	
同形モーター交換費 ※6 Same Size Motor Change Price	—	¥12,000 ~
異形モーター交換費 ※6 Different Size Motor Change Price	—	¥30,000 ~

- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※2 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035を参照して下さい。  
Refer to page N-034,N-035 for stage wiring connection information.
- ※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- ※4 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

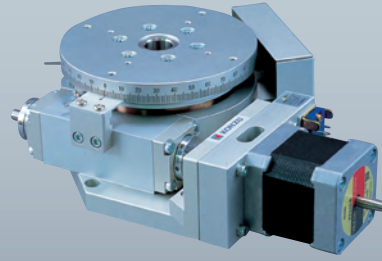
- ※5 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※6 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。RA04A-Wはモーター交換が出来ません。  
Page C-004 for further information about motor change. RA04A-W is impossible to change the motor.
- ※7 出力側軸端をカットしています  
Cut off the edge of motor shaft's output side.
- アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動 Manual Stage	回転 Rotation	スライバ Scribe	電動 Motorized Stage	回転 Rotation	スライバ Scribe	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X・XY	X・XY	Z	X・XY	X・XY	Z	X・XY	XYθ		

# 自動回転ステージ / テーブルサイズ $\Phi 68, \Phi 98$ Motorized Rotation Stages / Table Size $\Phi 68, \Phi 98$

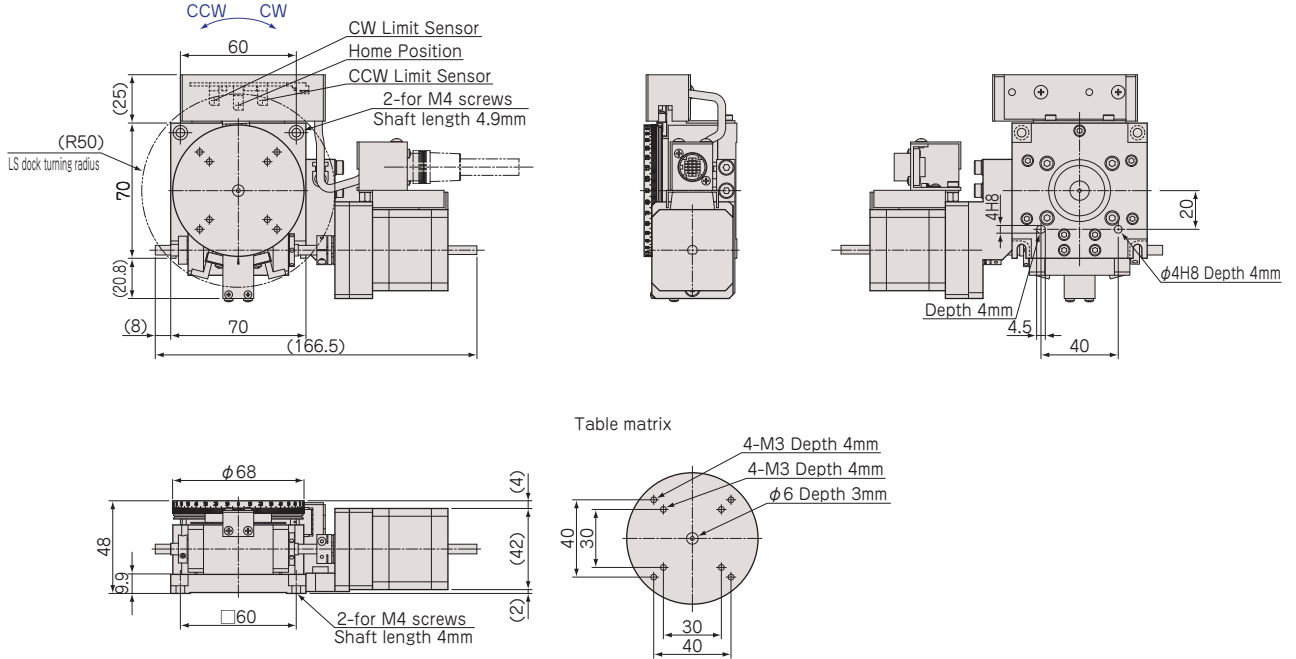


**RA07A-W01**

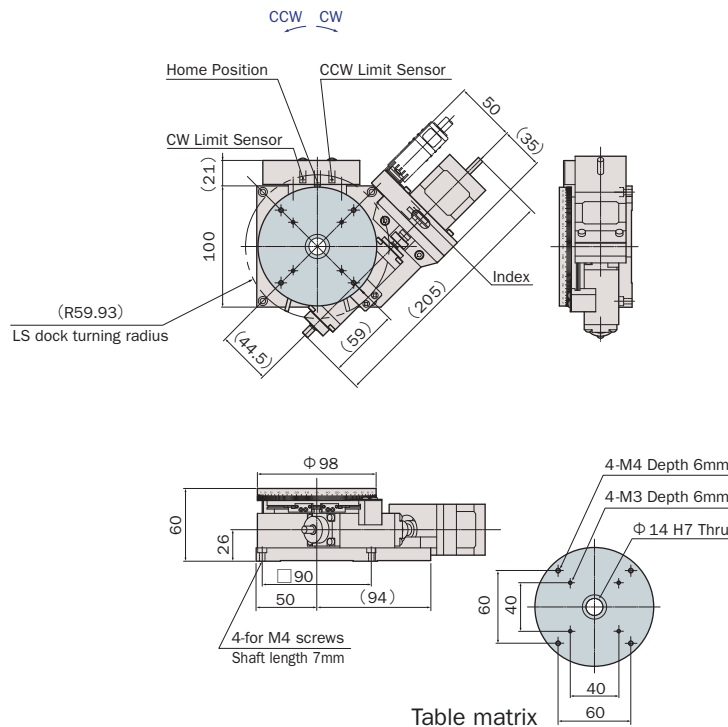


**RA10A-W**

● **RA07A-W01**



● **RA10A-W**



# アルミ / アンギュラベアリング / ウォーム&ウォームホイール Aluminum Body / Angular Bearing / Worm and Worm Wheel



型式 Model Number	RA07A-W01	RA10A-W
テーブル面 Table Size	Φ68mm	Φ98mm
案内方式 Guide Mechanism	アンギュラベアリング Angular Bearing	
回転範囲 Angular Range	±135°	±140°
送り方式 Lead Mechanism	ウォーム&ウォームホイール 1/90 Worm & Worm Wheel 1/90	ウォーム&ウォームホイール 1/180 Worm & Worm Wheel 1/180
分解能 ※1 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.004°/0.002°
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.0002°
最高速度 Maximum Speed	20°/sec	
累積誤差 Accumulated Lead Error	≤0.015°/360°	≤0.01°/360°
ロストモーション Lost Motion	≤0.006°	≤0.005°
角度再現性 Angular Repeatability	≤0.003°	≤0.002°
ピッチ誤差 Pitch Error	≤0.01°/4°	≤0.005°/2°
バックラッシュ Backlash	≤0.001°	
面振れ Surface Runout	≤20μm/360°	
偏心 Eccentricity	≤5μm/360°	≤6μm/360°
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.51 arcsec/N·cm	0.10 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	58.8N (6kgf)	98N (10kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	
自重 Weight	1.2kg	2.9kg
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK544PMB(オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK544PMB(Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)	PK545-B(オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線10本) PK545-B(Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.72°, 10-Leads)
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	Φ5mm オプションハンドル: A type Φ5mm Conformance option handle: A type	
コネクタ Connector	丸形20ピン(ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)	角形20ピン(ヒロセ: PC-1620, P-1620A-STA) 20Pin Rectangular (Hirose: PC-1620, P-1620A-STA)
ステージ結線タイプ ※2 Stage Wiring Type	V3	X1
センサ基板型式 Sensor Model	F-101(HOME,LIMIT)	F-101(HOME,LIMIT), F-107(INDEX)
価格 Price(JPY)	¥205,000	¥255,000
オーバーホール費 ※3 Overhaul Price	¥48,000 ~	¥60,000 ~
クリーニング交換費 ※4 Clean Room Lubricant Change Price	¥36,000	¥48,000
真空グリス交換費 ※5 Vacuum Lubricant Change Price	¥36,000	¥48,000
同形モーター交換費 ※6 Same Size Motor Change Price	¥12,000 ~	
異形モーター交換費 ※6 Different Size Motor Change Price	¥30,000 ~	

- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※2 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035を参照して下さい。  
Refer to page N-034,N-035 for stage wiring connection information.
- ※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- ※4 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※5 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※6 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様の要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.
- アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精鋭ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スィベル(ニオ)  
Swivel(Tilt)

電動精鋭ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スィベル(ニオ)  
Swivel(Tilt)

アライメントステージ  
XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

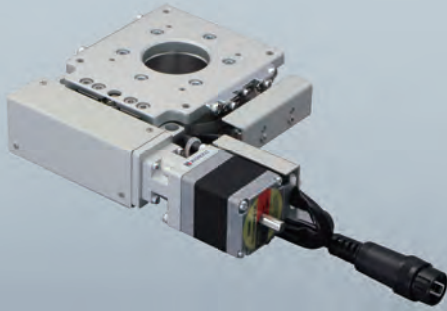
制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

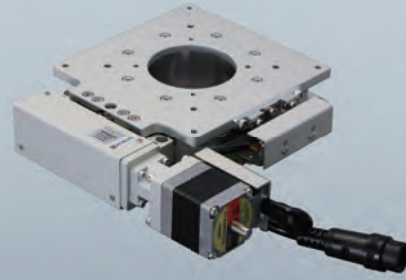
検査システム  
Inspection System

# 自動回転ステージ / テーブルサイズ 70×70, 100×100

## Motorized Rotation Stages / Table Size 70×70, 100×100

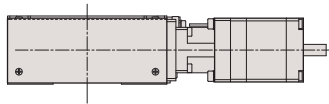
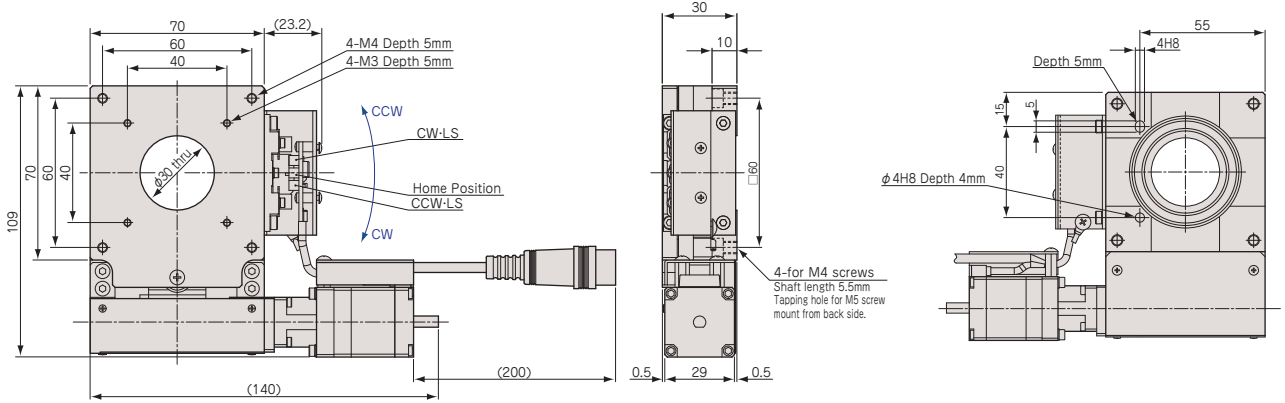


RA07A-T01



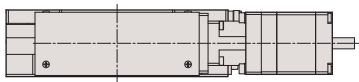
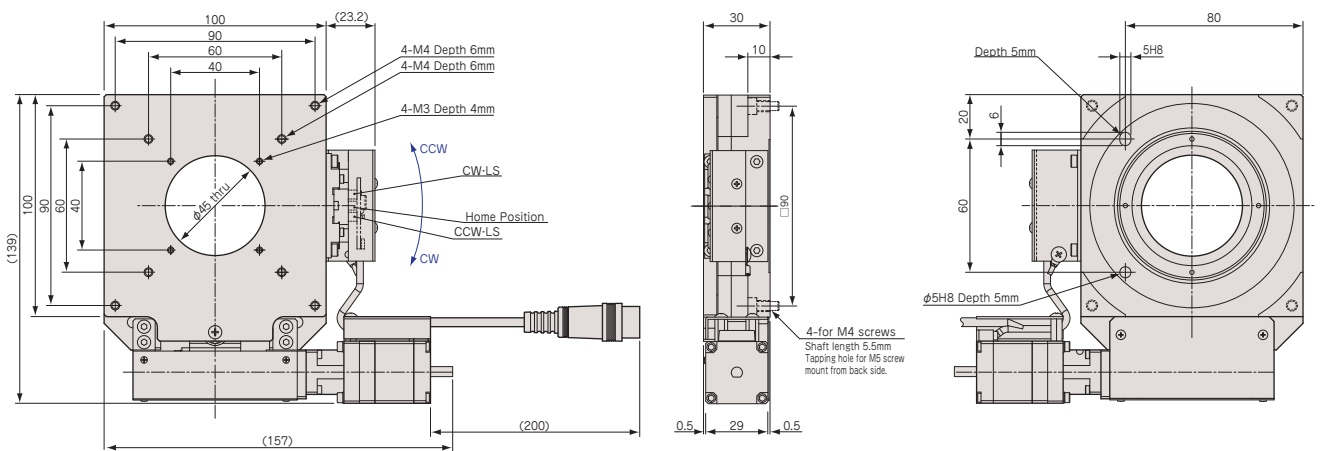
RA10A-T01

### RA07A-T01



低頭ネジ(付属品)での取り付けとなります。  
Mounting by low head screw (attachment)

### RA10A-T01



低頭ネジ(付属品)での取り付けとなります。  
Mounting by low head screw (attachment)

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(111)  
Swivel(111)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(111)  
Swivel(111)

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / クロスローラベアリング / タンジェントバー方式 (ボールネジ) Aluminum Body / Cross-Roller Bearing / Tangent-Bar (Ball Screw)



型式 Model Number	RA07A-T01	RA10A-T01	
テーブル面 Table Size	70mm×70mm	100mm×100mm	
案内方式 Guide Mechanism	クロスローラベアリング Cross-Roller Bearing		
回転範囲 Angular Range	±5°		
送り方式 Lead Mechanism	タンジェントバー方式 (ボールネジ) Tangent-Bar System (Ball Screw)		
分解能 ※1 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	≈0.001364°/0.000682°	≈0.001°/0.0005°
	マイクロステップ (1/20分割) Micro Step (1/20 div)	≈0.0000682°	≈0.00005°
最高速度 Maximum Speed	13.64°/sec: Half 20kpps	10°/sec: Half 20kpps	
累積誤差 Accumulated Lead Error	—		
ロストモーション Lost Motion	≤0.005°		
角度再現性 Angular Repeatability	≤0.002°		
ピッチ誤差 Pitch Error	—		
バックラッシュ Backlash	≤0.005°		
面振れ Surface Runout	≤5μm/±5°		
偏心 Eccentricity	≤5μm/±5°		
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.15 arcsec/N·cm	0.05 arcsec/N·cm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	78N (8kgf)	147N (15kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy		
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing		
自重 Weight	0.9kg	1.53kg	
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	※7 PK523HPMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK523HPMB (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)		
モータ軸径 Motor Shaft Diameter	Φ5mm オプションハンドル: A type Φ5mm Conformance option handle: A type		
コネクタ Connector	丸形20ピン (ヒロセ: RP13A-12JG-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12JG-20PC)		
ステージ結線タイプ Stage Wiring Type	※2 V3		
センサ基板型式 Sensor Model	F-115 (HOME,LIMIT), 勝手違い: F-115R (HOME,LIMIT) F-115 (HOME,LIMIT), Mirror Model: F-115R (HOME,LIMIT)		
価格 Price (JPY)	¥198,000	¥255,000	
オーバーホール費 ※3 Overhaul Price	¥60,000 ~		
クリーングリス交換費 ※4 Clean Room Lubricant Change Price	¥48,000 (標準品はクリーングリスAFF使用)		
真空グリス交換費 ※5 Vacuum Lubricant Change Price	¥48,000		
同形モーター交換費 ※6 Same Size Motor Change Price	¥12,000 ~		
異形モーター交換費 ※6 Different Size Motor Change Price	¥30,000 ~		

- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※2 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035を参照して下さい。  
Refer to page N-034,N-035 for stage wiring connection information.
- ※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- ※4 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※5 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- ※6 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- ※7 お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

- ※5 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※6 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.
- ※7 出力側軸端をカットしています。  
Cut off the edge of motor shaft's output side.
- ※8 アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- ※9 オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精鋭ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スワイベル(ニオ)  
Swivel (Nio)

電動精鋭ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スワイベル(ニオ)  
Swivel (Nio)

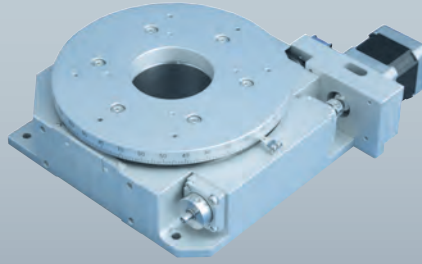
真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

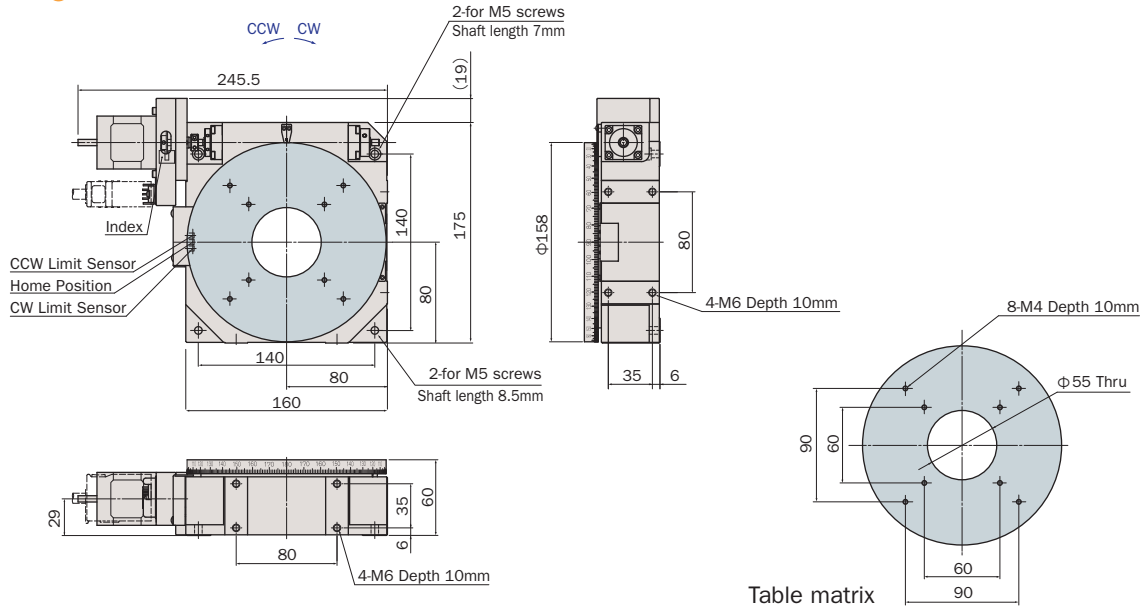
検査システム  
Inspection System

# 自動回転ステージ / テーブルサイズ Φ158 Motorized Rotation Stages / Table Size Φ158



**RA16A-WH**

● **RA16A-WH**



Industrial  
Experimental  
手動精密ステージ  
Manual Stage  
回転  
Rotation  
スイベル(111)  
Swivel(111)  
X・XY  
X・XY  
Z  
Z  
回転  
Rotation  
スイベル(111)  
Swivel(111)  
XYθ  
XYθ  
真空ステージ  
Vacuum Stage  
制御装置  
Control Electronics  
アクセサリ  
Accessories  
検査システム  
Inspection System

# アルミ / アンギュラベアリング / ウォーム&ウォームホイール Aluminum Body / Angular Bearing / Worm and Worm Wheel



型式 Model Number	RA16A-WH	
テーブル面 Table Size	Φ158mm	
案内方式 Guide Mechanism	アンギュラベアリング Angular Bearing	
回転範囲 Angular Range	±170°	
送り方式 Lead Mechanism	ウォーム&ウォームホイール 1/180 Worm & Worm Wheel 1/180	
分解能 ※1 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.004°/0.002°
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.0002°
最高速度 Maximum Speed	20°/sec	
累積誤差 Accumulated Lead Error	≤0.006°/360°	
ロストモーション Lost Motion	≤0.004°	
角度再現性 Angular Repeatability	≤0.001°	
ピッチ誤差 Pitch Error	≤0.004°/2°	
バックラッシュ Backlash	≤0.001°	
面振れ Surface Runout	≤20μm/360°	
偏心 Eccentricity	≤10μm/360°	
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.03 arcsec/N-cm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	588N (60kgf): 水平, 98N (10kgf): 垂直 588N (60kgf): horizontal, 98N (10kgf): vertical	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	
自重 Weight	5.4kg	
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK545-B(オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相,基本ステップ角 0.72°, リード線10本) PK545-B(Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.72°, 10-Leads)	
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	Φ5mm オプションハンドル: A type Φ5mm Conformance option handle: A type	
コネクタ Connector	角形20ピン(ヒロセ: PC-1620, P-1620A-STA) 20Pin Rectangular (Hirose: PC-1620, P-1620A-STA)	
ステージ結線タイプ ※2 Stage Wiring Type	X1	
センサ基板型式 Sensor Model	F-106(HOME,LIMIT), F-107(INDEX)	
価格 Price(JPY)	¥400,000	
オーバーホール費 ※3 Overhaul Price	¥72,000 ~	
クリーングリス交換費 ※4 Clean Room Lubricant Change Price	¥60,000	
真空グリス交換費 ※5 Vacuum Lubricant Change Price	¥60,000	
同形モーター交換費 ※6 Same Size Motor Change Price	¥12,000 ~	
異形モーター交換費 ※6 Different Size Motor Change Price	¥30,000 ~	

- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※2 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035を参照して下さい。  
Refer to page N-034,N-035 for stage wiring connection information.
- ※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- ※4 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※5 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※6 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.
- アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スライバル(ニオ)  
Swivel(Tilt)

電動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スライバル(ニオ)  
Swivel(Tilt)

XYθ  
XYθ

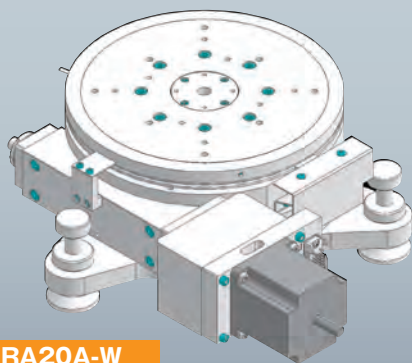
真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

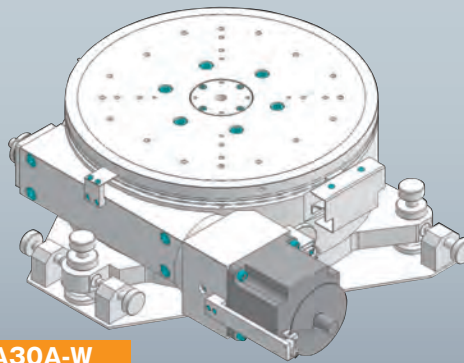
アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# 自動回転ステージ / テーブルサイズ Φ176, Φ274 Motorized Rotation Stages / Table Size Φ176, Φ274

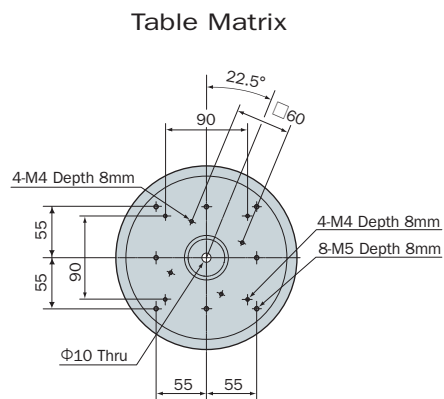
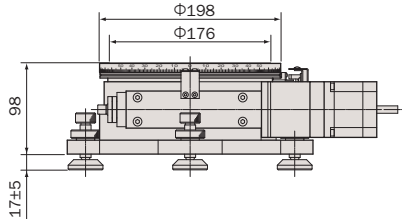
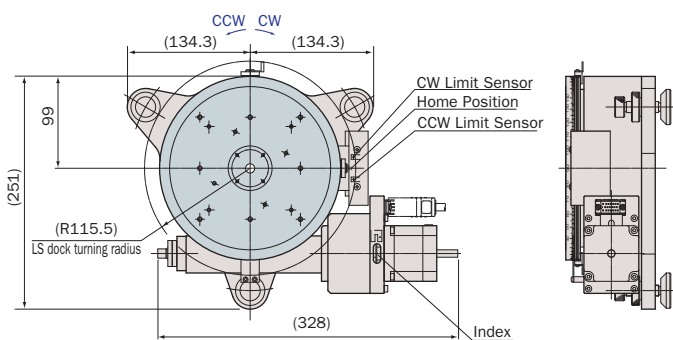


RA20A-W

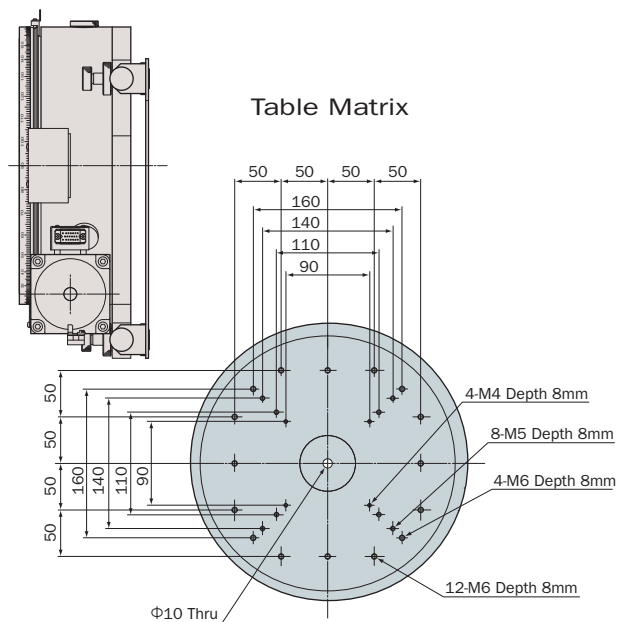
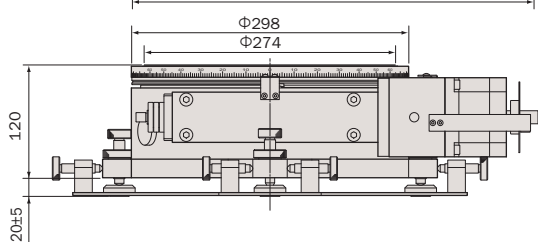
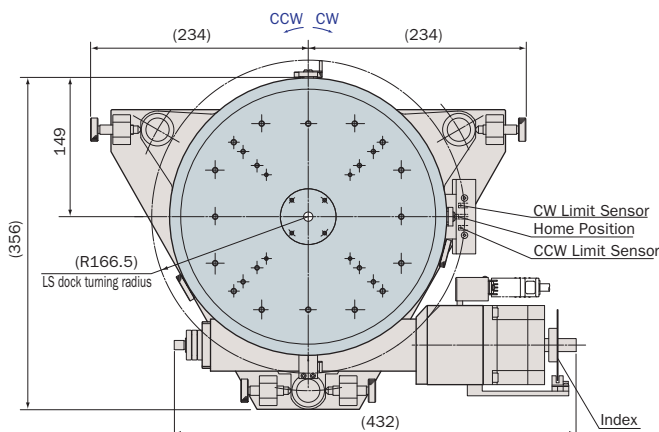


RA30A-W

● RA20A-W 受注生産 Build-To-Order



● RA30A-W 受注生産 Build-To-Order



# アルミ / アンギュラベアリング / ウォーム&ウォームホイール Aluminum Body / Angular Bearing / Worm and Worm Wheel



型式 Model Number	RA20A-W	RA30A-W
テーブル面 Table Size	Φ176mm	Φ274mm
案内方式 Guide Mechanism	アンギュラベアリング Angular Bearing	
回転範囲 Angular Range	±155°	±165°
送り方式 Lead Mechanism	ウォーム&ウォームホイール 1/180 Worm & Worm Wheel 1/180	ウォーム&ウォームホイール 1/360 Worm & Worm Wheel 1/360
分解能 ※1 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.004°/0.002°
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.0002°
最高速度 Maximum Speed	20°/sec	10°/sec
累積誤差 Accumulated Lead Error	≤0.01°/360°	≤0.005°/360°
ロストモーション Lost Motion	≤0.003°	≤0.0015°
角度再現性 Angular Repeatability	≤0.004°	≤0.002°
ピッチ誤差 Pitch Error	≤0.004°/2°	≤0.002°/1°
バックラッシュ Backlash	≤0.003°	≤0.0015°
面振れ Surface Runout	≤20μm/360°	
偏心 Eccentricity	≤10μm/360°	
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.04 arcsec/N·cm	0.01 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	245N (25kgf)	392N (40kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	
自重 Weight	15kg	41.5kg
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK566-B(オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線10本) PK566-B(Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.72°, 10-Leads)	※6 PK596-B(オリエンタルモーター: 定格電流 1.4A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線10本) PK596-B(Oriental Motor: Phase Current 1.4A, Basic Step Angle 0.72°, 10-Leads)
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	Φ8mm オプションハンドル: B type Φ8mm Conformance option handle: B type	—
コネクタ Connector	角形20ピン(ヒロセ: PC-1620, P-1620A-STA) 20Pin Rectangular (Hirose: PC-1620, P-1620A-STA)	
ステージ結線タイプ ※2 Stage Wiring Type	X1	
センサ基板型式 Sensor Model	F-101(HOME,LIMIT), F-107(INDEX)	F-101(HOME,LIMIT), F-104(INDEX)
価格 Price(JPY)	受注生産 Build-To-Order	
クリーニングリス交換費 ※3 Clean Room Lubricant Change Price	—	
真空グリス交換費 ※4 Vacuum Lubricant Change Price	—	
同形モーター交換費 ※5 Same Size Motor Change Price	—	
異形モーター交換費 ※5 Different Size Motor Change Price	—	

※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.

※2 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035を参照して下さい。  
Refer to page N-034,N-035 for stage wiring connection information.

※3 クリーニングリス交換についてはお問い合わせ下さい。  
Please contact us about clean room lubricant change.

● 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.

● 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※4 真空グリス交換についてはお問い合わせ下さい。  
Please contact us about vacuum lubricant change.

※5 モーター交換についてはお問い合わせ下さい。  
Please contact us about lubricant change.

※6 出力側軸端をカットしています。  
Cut off the edge of motor shaft's output side.

● アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

● オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動  
Manual Stage

回転  
Rotation

スワイベル  
Swivel(TH)

XYθ

電動  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スワイベル  
Swivel(TH)

XYθ

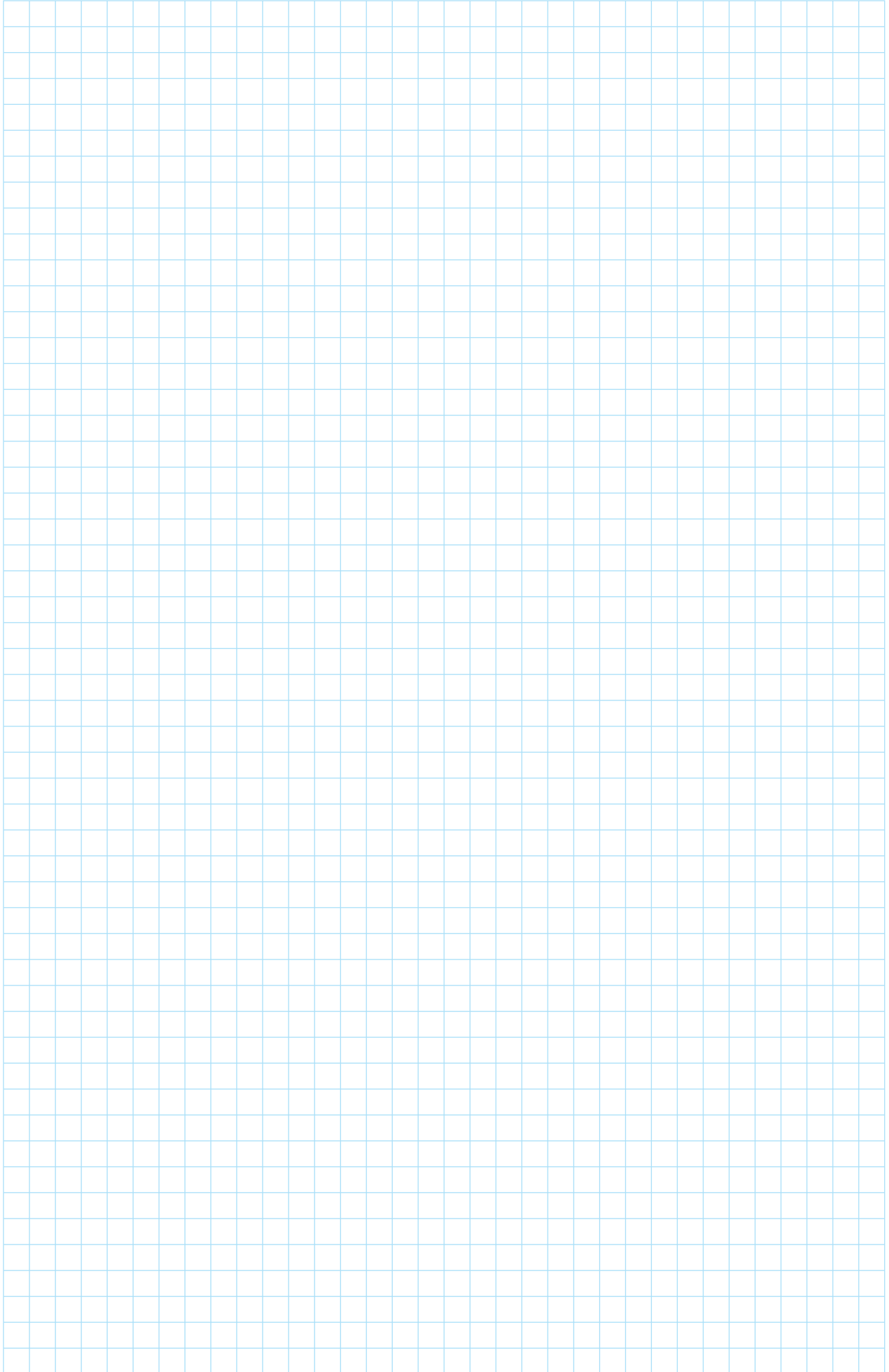
真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# Memo

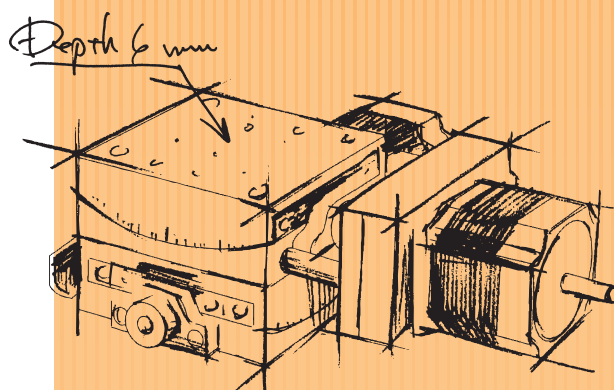


# 自動スイベル（ゴニオ）ステージ

## Motorized Swivel (Tilt) Stage

### SA シリーズ

#### SA Series

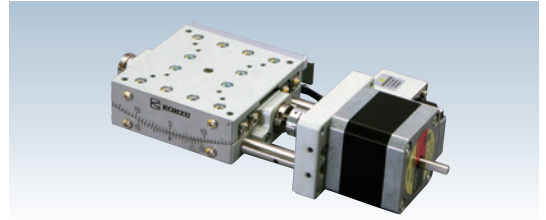


回転範囲 Angular Range	テーブルサイズ Table Size	W.D	型式 Model Number		
±10°	40×40	40	SA04B-RT01	K-008page	
		57	SA04B-RM01	K-008page	
±10°	50×50	50	SA05B-RT01	K-010page	
±10°		68	SA05B-RM01	K-010page	
±8°		86	SA05B-RB01	K-010page	
±5°		50	SA05A-R2T	K-012page	
±4.5°		68	SA05A-R2M	K-012page	
±3.5°		86	SA05A-R2B	K-012page	
±10°	70×70	70	SA07A-RT01	K-016page	
±10°		96	SA07A-RM01	K-016page	
±8°		122	SA07A-RB01	K-016page	
±5°		70	SA07A-R2T	K-018page	
±4.5°		96	SA07A-R2M	K-018page	
±4°		122	SA07A-R2B	K-018page	
±10°	100×100	95	SA10A-RT	K-020page	
±10°		134	SA10A-RM	K-020page	
±8°		172	SA10A-RB	K-020page	
±10°		130×130	120	SA13A-RT	K-022page
			173	SA13A-RM	K-022page
		160×160	220	SA16A-RT	K-024page
		280	SA16A-RM	K-024page	

水平耐荷重 (N) Horizontal Load Capacity (N)      20   30   50   70   100   200

# 自動スイベル(ゴニオ)ステージガイドンス Understanding Motorized Swivel (Tilt) Stage

## 仕様表の見方 Understanding Specifications



SA07A-RT01

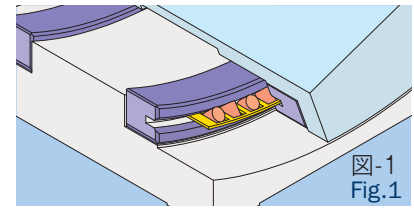
仕様表 Specifications		説明 Description
型式 Model Number	SA07A-RT01	① 型式の名称です。 Kohzu's significant alpha-numeric model numbers offer quick product insight.
勝手違い型式 Mirror Model Number	SA07A-RT01-R	② 型式①に対する逆勝手仕様様の型式です。 Mirror symmetry of standard stage.
テーブル面 Table Size	70mm×70mm	③ ステージテーブル面の大きさです。 Table size refers to the stage's valid mounting table size.
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide	④ ステージの案内方式です。 Type of guide mechanism used on this stage.
回転範囲 Angular Range	±10°	⑤ 中心点を基準としてプラス、マイナスで表示します。 Stage travel range in the positive and negative directions from it's centered or neutral position.
送り方式 Lead Mechanism	ウォーム&ウォームホイール Worm & Worm Wheel	⑥ ステージの送り方式です。 Feeding Mechanism.
減速比 Reduction Ratio	235	⑦ ウォームとウォームホイールの減速比です。 Reduction ratio of Worm & Worm Wheel.
分解能 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	⑧ マイクロステップ分割数の違いによる、ステージの各分解能です。 Variation of the stage resolution which is defined by microstep division.
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	
最高速度 Maximum Speed	7.65°/sec	⑨ ステージが動作できる最高速度(ハーフステップ、10kpps時)です。 Maximum Speed of standard stage (half step, 10kpps).
繰返し位置決め精度 Repeatability	±0.001°	⑩ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-002ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-002.
ワークディスタンス Work Distance	70mm±0.2mm	⑪ ステージ上面とステージの回転中心との距離です。 Distance from table surface to rotation center.
回転中心変位量 Rotation Center Error	φ0.05mm±10°	⑫ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-007ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-007.
ロストモーション Lost Motion	≤0.003°	⑬ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-003ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-003
バックラッシュ Backlash	≤0.001°	⑭ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-005ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-005
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.09 arcsec/N·cm	⑮ 検査方法を参照して下さい。 ←検査方法P-006ページ See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-006.
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	49N (5kgf)	⑯ ステージ中央での搭載可能重量です。 Maximum load capacity is for a horizontally orientated stage with load centered on top-plate.
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	⑰ 主に使用されている材料を示します。 Material specification is for stage's main body components only.
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	⑱ 外観の色や表面処理を示します。 Surface finish type and color.
自重 Weight	0.95kg	⑲ 製品の重量です。 Stage weight includes all components depicted in product photograph.
直交度 Perpendicularity	-	⑳ 2軸組合せステージの直交度を示します。 Perpendicularity (or orthogonality) between motion axes in a dual-axis XY direction assembly.
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK544PMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相、基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK544PMB (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)	㉑ 使用されているモーターの型式及び仕様を示します。 Motor type and specification.
モーター軸径 Motor Shaft Diameter	φ5mm オプションハンドル: A type φ5mm Conformance option handle: A type	㉒ モーターの軸径と適合オプションハンドルを示します。
コネクタ Connector	丸形20ピン(ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)	㉓ ステージに使用されているコネクタの形状とピン数です。(詳細は、N-018ページ) Connector type of standard stage. See page N-018.
ステージ結線タイプ Stage Wiring Type	V3	㉔ ステージの結線形式です。 ←N-034ページ~ Wiring type is connection of stage. N-034 page~
センサ基板型式 Sensor Model	F-116(HOME,LIMIT), 勝手違い: F-116R(HOME,LIMIT) F-116(HOME,LIMIT), Mirror Model: F-116R(HOME,LIMIT)	㉕ ステージに使用するセンサーの型式です。 Sensor model for the stage.
価格 Price(JPY)	¥149,000	㉖ 標準製品の価格を示します。 Catalog price in Japanese currency.
オーバーホール費 Overhaul Price	¥36,000 ~	㉗ オーバーホールの費用を示します。 ←15ページ overhaul price in Japanese currency. ←16 page
クリーニング交換費 Clean Room Lubricant Change Price	¥24,000	㉘ クリーニング交換への交換費用を示します。 ←C-005ページ Clean Room Lubricant change Price in Japanese currency. See page C-005
真空グリス交換費 Vacuum Lubricant Change Price	¥24,000	㉙ 真空グリスへの交換費用を示します。 ←C-005ページ Vacuum Lubricant change Price in Japanese currency. See page C-005
同形モーター交換費 Same Size Motor Change Price	¥12,000 ~	㉚ 標準モーターと取り付けサイズが同等のモーターへの交換費用を示します。 ←C-004ページ Change price of same size motor's mounting as standard motor's in Japanese currency. See page C-004
異形モーター交換費 Different Size Motor Change Price	¥30,000 ~	㉛ 標準モーターと取り付けサイズが異なるモーターへの交換費用を示します。 ←C-004ページ Change price of different size motor's mounting as standard motor's in Japanese currency. See page C-004

## 案内方式

### Guide Mechanism Type

#### ●クロスローラガイド Cross-Roller Guide

クロスローラガイドとは、90°のV溝を持つローラレースと円筒コロからなる案内方式です(図-1参照)。ローラレースの摺動面は焼入れ研磨仕上げにより平面度の精度が高く硬質に仕上げられています。円筒コロはこの2本のローラレースに挟まれた空間に互い違いに配置されています。



ステージが駆動する際には、ローラレース上を複数の円筒コロが転がるため、停止時から起動時への摩擦の変化(静止摩擦と動摩擦の差)が小さく、作動すべりが起こりにくくなっています。また、クロスローラガイドは、線接触で荷重を支えるため、ボールガイド機構よりも剛性が高くなっています。このクロスローラガイドは、独自に設計された剛性が強く精度の高いものを使用し、ローラレースと円筒コロ間の予圧を精密に管理して高剛性を維持しています。

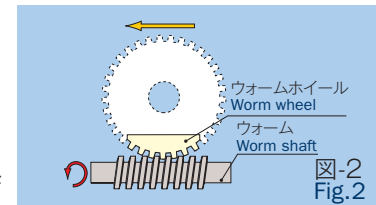
In cross-roller bearing guides, quench hardened and precision ground bearing surfaces move upon loose hardened steel cylinders (rollers) with rotation axes oriented in alternating 90 degree angles (Ref. Fig.1). Having rollers arranged in an alternating cross pattern allows preloading and operation at any angle. The roller bearings are held apart from one another by a bearing cage, which prevents adjacent rollers from touching. Since cross roller bearings have little difference between static and dynamic friction they minimize start-to-stop slip-motion typical of other bearing types. The line contact of roller bearings along with precise roller-to-race gap management provide larger loadbearing surfaces, higher preloads and meet very tight run out and stiffness specifications.

## 送り方式

### Lead Mechanism

#### ●ウォーム&ウォームホイール Worm and Worm Wheel

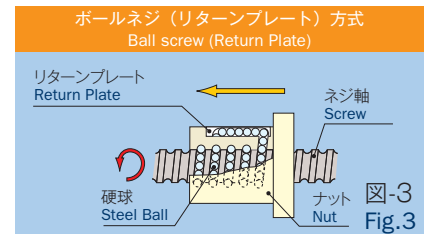
ウォームとウォームホイールの噛みあわせによって強い力を生み出すことができます。結果として減速駆動となりますが、その分精密な送り方式となります(図-2参照)。



It allows to produce strong power or torque with the worm and worm wheel mechanism. As a result, it is decelerated but it can move precisely even when it has a big load (Fig. 2).

#### ●ボールネジ Ball Screw

ボールネジは、ネジ軸とナットの間にボールを挟み込んだ構造をしています(図-3)。ネジを回転させると、ボールがネジ軸とナットの間を転がりながら移動し、再びもとの場所に戻るよう設計されています。ボールの転がりを利用するため、摩擦が小さく高い伝達効率を得られ、静摩擦と動摩擦の差が小さくスティックスリップが起こりにくくなります。



The ball screw consists of a screw spindle, a nut, and steel ball between them (Fig. 3). When the screw is rotated, the ball rolls and moves between the ball screw and the nut, and then returns to its original position. Since a ball is rolled, the friction is low, a high transmission efficiency is obtained, the difference between static friction and dynamic friction is small, and stick-slip does not easily occur.

### ボールねじの特徴 Feature of Ball Screw

#### ●高耐久性 High Durability

転がり駆動により耐久性に優れています。

Rolling drive is superior in terms of durability.

#### ●小型化、軽量化 Downsizing and Weight Saving

ボールネジは動力の伝達効率が高いので小型モーターを採用しコンパクト化が可能となります。

Ball Screw is high transmission efficiency of driving, then downsizing is substantialized by using the small size motor.

### < ボールネジスイベル取付の際の注意 Notification of Ball-screw Swivel Stage Mounting >

コントローラで駆動させるとリミットセンサが感知し、取付穴が出てきませんので、手動にて取付穴を出し、固定して下さい。

※駆動させる際には必ず、原点付近に戻してから電源を入れて下さい。

Mounting hole will not be appeared by driving of motor controller, because the controller detect the limit sensor. Then move the stage's table until appear the mounting hole for the screw by manual. In addition, when you drive the stage, set back around the home position and turn on the power.

# 自動スイベル(ゴニオ)ステージガイドンス Understanding Motorized Swivel (Tilt) Stage

## 移動量 Angular Motion

### ●ウォーム&ウォームホイール Worm & Worm Wheel

ウォーム軸に直結したモーターを回転させることにより傾斜角度を調整します。傾斜角度とモーターの回転量との間には以下のような関係が成り立ちます。

Gradient angle adjustment of swivel stages are derived by motor rotation connected with worm shaft.

$$\Delta\theta_s = \frac{\Delta\theta}{n \cdot m}$$

$\Delta\theta_s$ : 分解能(°)  
 $\Delta\theta$ : モーターの基本ステップ角(°)  
 $n$ : ウォーム&ウォームホイールの減速比  
 $m$ : マイクロステップの分割数

$$\Delta\theta_s = \frac{\Delta\theta}{n \cdot m}$$

$\Delta\theta_s$ : Resolution (°)  
 $\Delta\theta$ : Basic step angle of motor (°)  
 $n$ : Reduction ratio of Worm and worm wheel  
 $m$ : Division number of micro-step

型式 Model Number	減速比n Reduction ratio (n)	モーターの基本ス テップ角°/pulse Basic step angle of motor (°/pulse)
SA04B-RT01	268	0.36
SA04B-RM01	364	0.36
SA05B-RT01	232	0.36
SA05B-RB01	300	0.36
SA05B-RB01	372	0.36
SA07A-RT01	235	0.36
SA07A-RM01	300	0.36
SA07A-RB01	375	0.36
SA10A-RT	320	0.72
SA10A-RM	428	0.72
SA10A-RB	536	0.72
SA13A-RT	288	0.72
SA13A-RM	400	0.72
SA16A-RT	510	0.72
SA16A-RM	600	0.72

### ●最高速度 Maximum Speed

最高速度は、高速域でのモーターとドライバのトルク特性に依存しますが、弊社ではドライバをハーフステップに設定し、10kppsで動作させたときの速度として定義しています。10kpps以外の場合は、各仕様欄へ記載してあります。

Maximum speed depends on individual motor torque characteristics. However, we calculate maximum speed at 10kpps with motor in half-step mode. Except of 10kpps, the value is fill in each specification.

### ●ボールネジ Ball Screw

直線運動を回転運動に変換している為、ステージ位置によって分解能が異なります。

Transform from the linear motion to revolution motion, then resolution is different by stage's position. Then, if pulse signal is sent by constant speed, driving speed is not constant.

・ 分解能

$$\Delta\theta_s = \sin^{-1} \left( \frac{\Delta\theta \cdot P}{360 \cdot R \cdot m} \right)$$

・ 入力パルス

$$p = \frac{360 \cdot m \cdot R \cdot \sin(\theta)}{\Delta\theta \cdot P}$$

・ Resolution

$$\Delta\theta_s = \sin^{-1} \left( \frac{\Delta\theta \cdot P}{360 \cdot R \cdot m} \right)$$

・ Input Pulse

$$p = \frac{360 \cdot m \cdot R \cdot \sin(\theta)}{\Delta\theta \cdot P}$$

$\Delta\theta_s$  : 分解能(°)  
 $\Delta\theta$  : モーターの基本ステップ角(°)  
 $P$  : ボールネジのリード(mm)  
 $R$  : 支点間距離(mm)  
 $m$  : マイクロステップの分割数  
 $p$  : 入力パルス  
 $\theta$  : 移動角(°)

$\Delta\theta_s$  : Resolution (°)  
 $\Delta\theta$  : Basic step angle of motor (°)  
 $P$  : Lead of ball screw (mm)  
 $R$  : Distance between the fulcrum (mm)  
 $m$  : Division number of micro step  
 $p$  : Input pulse  
 $\theta$  : Angular motion (°)

注) 原点(0°)からの計算式です。

Note: Angular motion is calculated from origin point(0°).

型式	Model Number	$\Delta\theta$	P	R
	SA05A-R2T	0.72	1	53.9
	SA05A-R2M	0.72	1	71.9
	SA05A-R2B	0.72	1	89.9
	SA07A-R2T	0.36	1	75.75
	SA07A-R2M	0.36	1	101.75
	SA07A-R2B	0.36	1	127.75

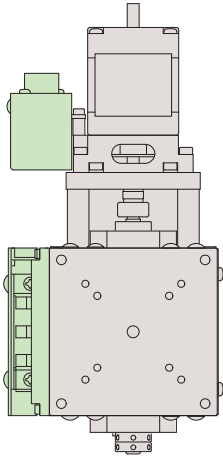
## 勝手違い(逆勝手、組勝手)

### Standard & Mirror Symmetry Configurations

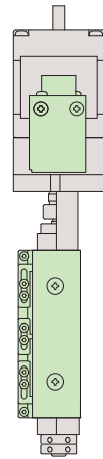
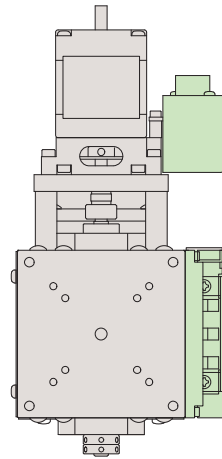
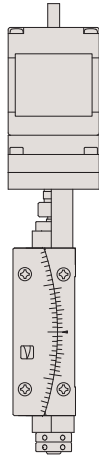
ご要望に応じてコネクタとセンサを左右反転して取り付け、逆勝手仕様に無償で対応いたします。また、2軸の組合せステージにも標準ステージと逆勝手ステージの組合せに対応いたします。

Upon request, we can supply reverse arrangement specifications in which the connector and the sensor are mounted in reverse horizontally. We can also provide a combination stage of a standard and reverse arrangement.

標準勝手  
Standard



逆勝手  
Mirror Symmetry

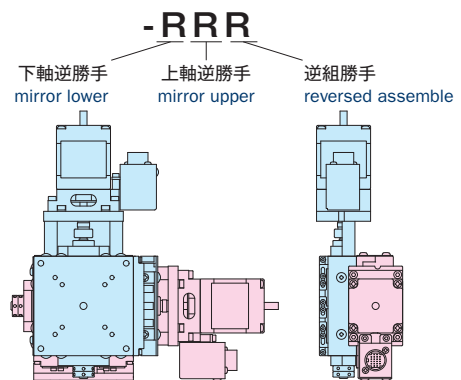
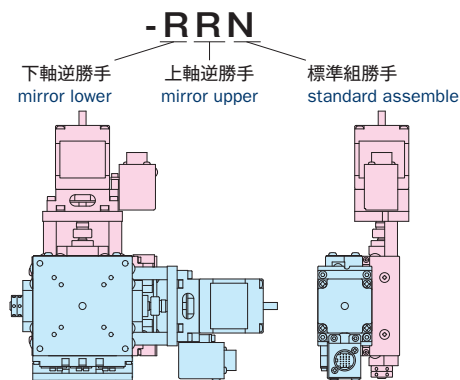
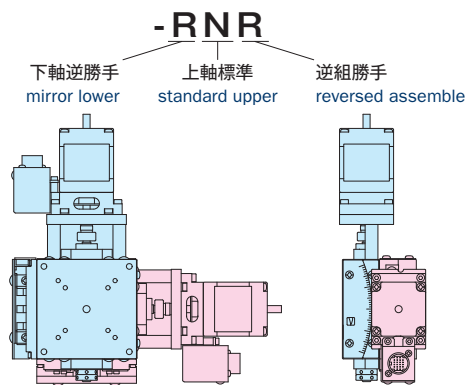
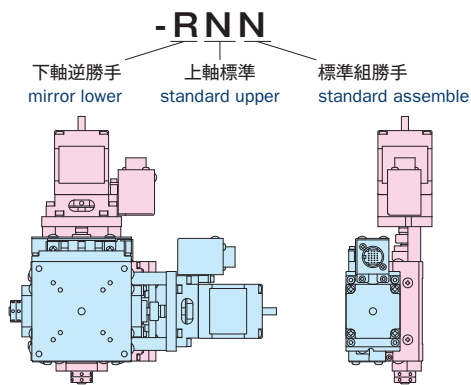
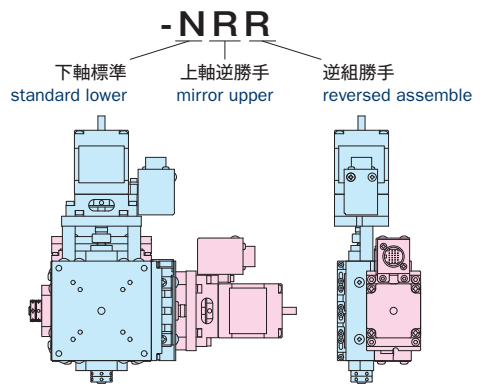
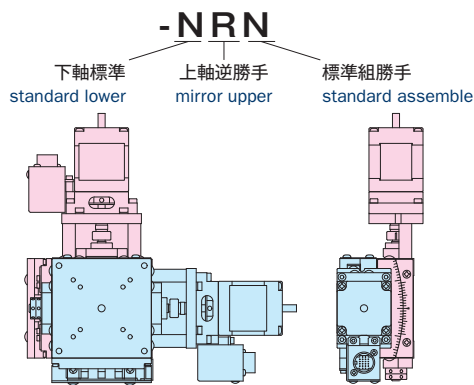
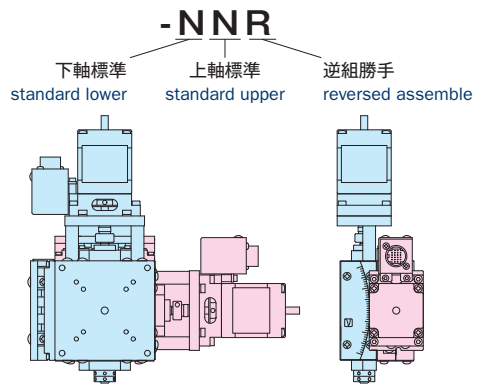
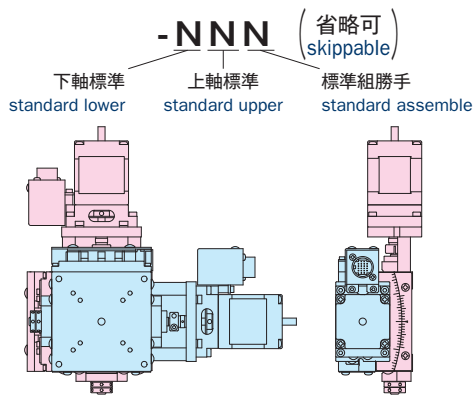


産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スィベル(ニオ) Swivel(Nio)	手動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スィベル(ニオ) Swivel(Nio)	アライメントステージ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X・XY X・XY			X・XY X・XY							
		Z			Z							

# 自動スイベル(ゴニオ)ステージガイドンス Understanding Motorized Swivel (Tilt) Stage

## ●2軸組勝手一覧 2-Axes Stage Assembly Configurations

型式の後ろに-\*\*\*が追加されます。



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(ゴニオ)  
Swivel(Tilt)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(ゴニオ)  
Swivel(Tilt)

XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

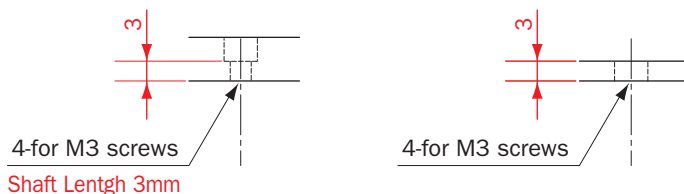
アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

## ザグリ穴の首下寸法について About the shaft length of counterbore

カタログ図面ではステージ取り付けの際に用いるザグリ穴の首下寸法を、「Shaft Length \*\* mm」と表記します(右図、左)。

ザグリ穴が無く直接ネジを取り付ける場合はこの表記がなく、板厚が首下寸法となります(右図、右)。



The length of counterbore's shaft for mounting is described "Shaft Length \*\* mm" (Top figure, left) in catalog drawing.

If counterbore does not exist on mounting part, depth size of base will be shaft length size (Top figure, right).

## ステージ結線表

### Stage Wiring List

#### 自動スイベル(ゴニオ)ステージ

#### Motorized Swivel (Tilt) Stage

型式 Model Number	結線タイプ Wiring Type	センサ基板型式 Sensor Type	モーター/定格電流値 Motor / Phase Current	基本ステップ角 Basic Step Angle	コネクタ形状 Connector Type
SA04B-RT01	V3	F-116	PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA04B-RT01-R	V3	F-116R	PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA04B-RM01	V3	F-116	PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA04B-RM01-R	V3	F-116R	PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA05B-RT01	V3	F-116	PK525HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA05B-RT01-R	V3	F-116R	PK525HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA05B-RM01	V3	F-116	PK525HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA05B-RM01-R	V3	F-116R	PK525HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA05B-RB01	V3	F-116	PK525HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA05B-RB01-R	V3	F-116R	PK525HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA05A-R2T	V2	F-106	PK513PB/0.35A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA05A-R2T-R	V2	F-106R	PK513PB/0.35A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA05A-R2M	V2	F-106	PK513PB/0.35A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA05A-R2M-R	V2	F-106R	PK513PB/0.35A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA05A-R2B	V2	F-106	PK513PB/0.35A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA05A-R2B-R	V2	F-106R	PK513PB/0.35A	0.72°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA07A-RT01	V3	F-116	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA07A-RT01-R	V3	F-116R	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA07A-RM01	V3	F-116	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA07A-RM01-R	V3	F-116R	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA07A-RB01	V3	F-116	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA07A-RB01-R	V3	F-116R	PK544PMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA07A-R2T	V2	F-101	※PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA07A-R2T-R	V2	F-101	※PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA07A-R2M	V2	F-101	※PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA07A-R2M-R	V2	F-101	※PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA07A-R2B	V2	F-101	※PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA07A-R2B-R	V2	F-101	※PK523HPMB/0.75A	0.36°	丸形20ピン, 20 Pin Round
SA10A-RT	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
SA10A-RT-R	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
SA10A-RM	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
SA10A-RM-R	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
SA10A-RB	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
SA10A-RB-R	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
SA13A-RT	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
SA13A-RT-R	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
SA13A-RM	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
SA13A-RM-R	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
SA16A-RT	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
SA16A-RT-R	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
SA16A-RM	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular
SA16A-RM-R	X1	F-101/F-107	PK566-B/0.75A	0.72°	角形20ピン, 20 Pin Rectangular

「勝手違い型式」によりセンサ基板型式の異なる機種は、赤字表記となっております

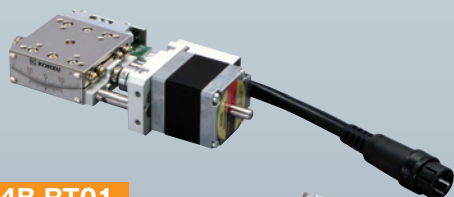
Red colored character means different sensor type cased by mirror model

出力側軸端をカットしています

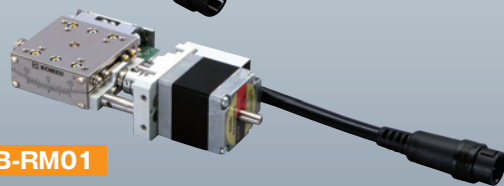
※ Cut off the edge of motor shaft's output side.

産業用  
実験用  
X・XY  
Z  
回転  
Swivel (Tilt)  
X・XY  
Z  
回転  
Swivel (Tilt)  
XYθ  
真空ステージ  
制御装置  
アクセサリ  
検査システム

# 自動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 40×40 Motorized Swivel (Tilt) Stages / Table Size 40×40



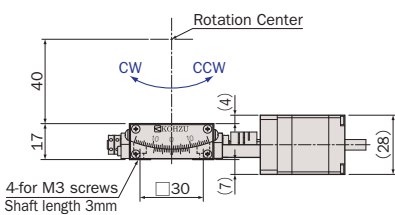
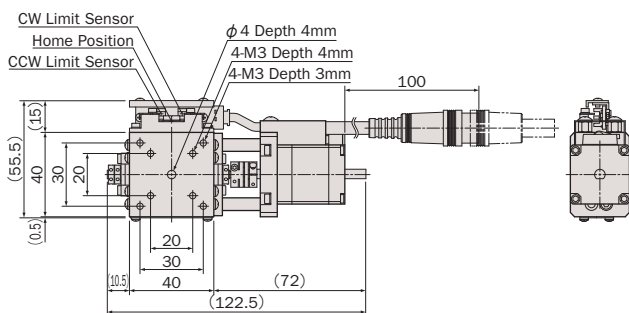
SA04B-RT01



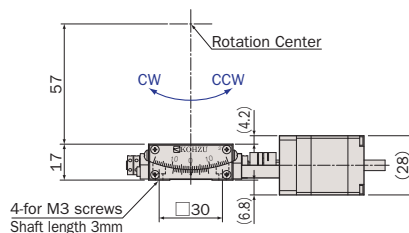
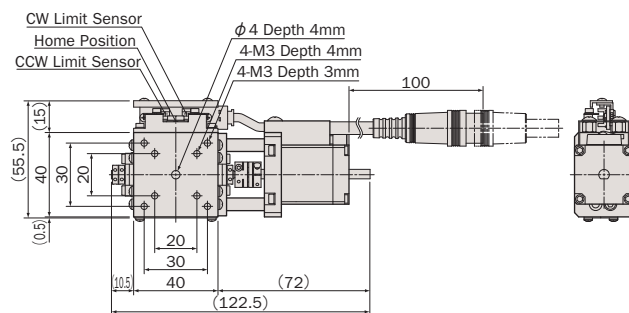
SA04B-RM01



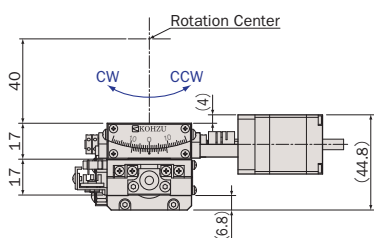
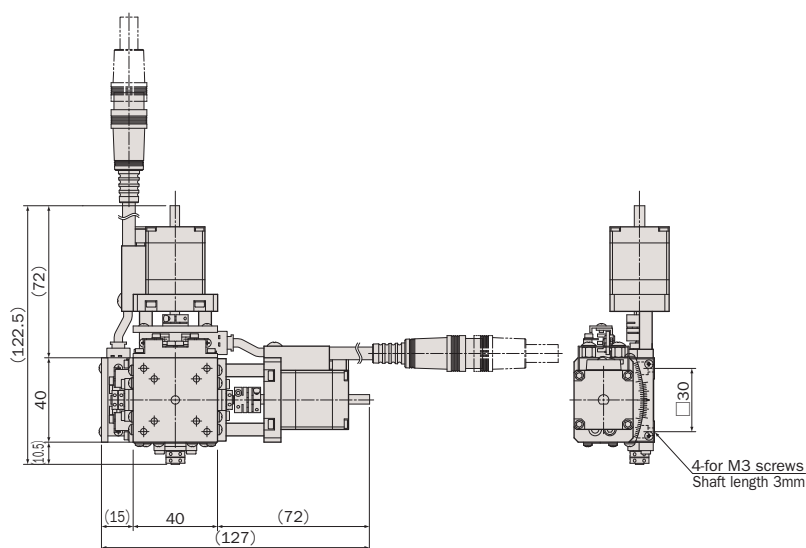
SA04B-RS01



SA04B-RT01



SA04B-RM01



SA04B-RS01

# 真鍮 / クロスローラガイド / ウォーム&ウォームホイール Brass Body / Cross-Roller Guide / Worm and Worm Wheel



型式 Model Number	SA04B-RT01	SA04B-RM01	SA04B-RS01 ※1
勝手違い型式 Mirror Model Number ※2	SA04B-RT01-R	SA04B-RM01-R	SA04B-RS01-RRR
テーブル面 Table Size	40mm×40mm		
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide		
回転範囲 Angular Range	±10°		
送り方式 Lead Mechanism	ウォーム&ウォームホイール Worm & Worm Wheel		
減速比 Reduction Ratio	268	364	268(RT) 364(RM)
分解能 ※3 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.00134°/0.00067°	0.00099°/0.000495°
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.000067°	0.0000495°
最高速度 Maximum Speed	13.4°/sec, Half 20kpps	9.9°/sec, Half 20kpps	13.4°/sec (RT), 9.9°/sec (RM), Half 20kpps
繰返し位置決め精度 Repeatability	±0.001°		
ワークディスタンス Work Distance	40mm±0.2mm	57mm±0.2mm	40mm±0.4mm
回転中心変位量 Rotation Center Error	φ0.05mm/±10°		φ0.1mm/±10°
ロストモーション Lost Motion	≤0.004°		
バックラッシュ Backlash	≤0.001°		
モーメント荷重 ※4 Moment Load Stiffness	0.41 arcsec/N-cm		1.22 arcsec/N-cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	19.6N (2kgf)		
材質 Material	真鍮 Brass		
外観 Finish	白色梨地仕上げ Chromium Matte Plating		
自重 Weight	0.4kg		0.8kg
直交度 Perpendicularity	—		≤90°±1'
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK523HPMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK523HPMB (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)		
モータ軸径 Motor Shaft Diameter	φ5mm オプションハンドル: A type φ5mm Conformance option handle: A type		
コネクタ Connector	丸形20ピン (ヒロセ: RP13A-12JG-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12JG-20PC)		
ステージ結線タイプ ※5 Stage Wiring Type	V3		
センサ基板型式 Sensor Model	F-116(HOME,LIMIT), 勝手違い: F-116R(HOME,LIMIT) F-116(HOME,LIMIT), Mirror Model: F-116R(HOME,LIMIT)		
価格 Price(JPY)	¥135,000		¥270,000
オーバーホール費 ※6 Overhaul Price	¥36,000 ~		¥72,000 ~
クリーンルーム交換費 ※7 Clean Room Lubricant Change Price	¥24,000		¥48,000
真空グリス交換費 ※8 Vacuum Lubricant Change Price	¥24,000		¥48,000
同形モーター交換費 ※9 Same Size Motor Change Price	¥12,000~		¥24,000~
異形モーター交換費 ※9 Different Size Motor Change Price	¥24,000~		¥48,000~

※1 SA04B-RS01は、SA04B-RT01とSA04B-RM01の組み合わせです。  
Combination of SA04B-RT01 and SA04B-RM01 form 2-axes swivel stage model SA04A-RS01.

※2 勝手違い、重ねの組勝手についてはK-005ページを参照して下さい。  
Refer to page K-005 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※3 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.

※4 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single swivel stage is measured in Roll Direction.

※5 ステージ結線の詳細についてはN-032,N-034を参照して下さい。  
Refer to page N-032,N-034 for stage wiring connection information.

● 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.

● 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.

● お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※6 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.

※7 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.

※8 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.

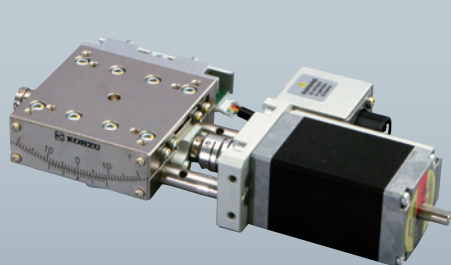
※9 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.

● アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

● オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

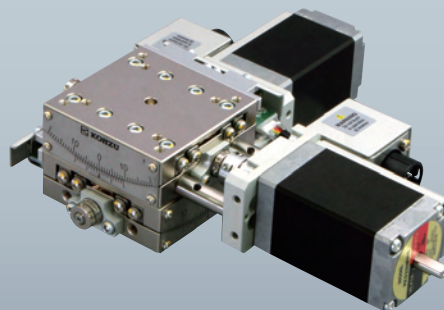
産業用  
実験用  
手動精密ステージ  
Manual Stage  
回転  
Rotation  
スワivel (Tilt)  
Swivel (Tilt)  
自動精密ステージ  
Motorized Stage  
回転  
Rotation  
スワivel (Tilt)  
Swivel (Tilt)  
XYθ  
真空ステージ  
Vacuum Stage  
制御装置  
Control Electronics  
アクセサリ  
Accessories  
検査システム  
Inspection System

# 自動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 50×50 Motorized Swivel (Tilt) Stages / Table Size 50×50



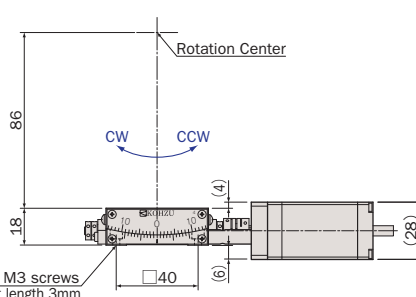
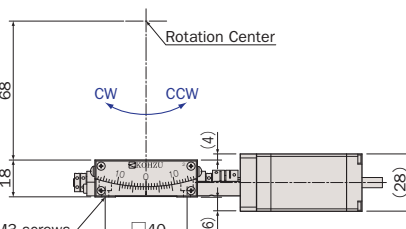
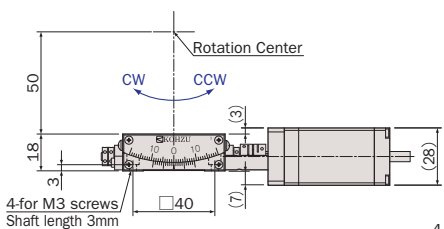
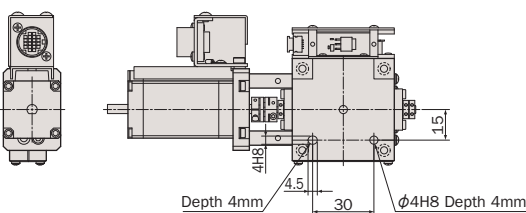
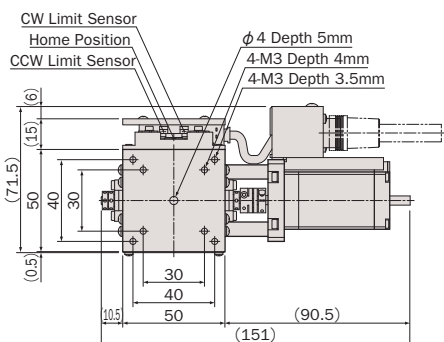
SA05B-RT01

SA05B-RB01



SA05B-RS01

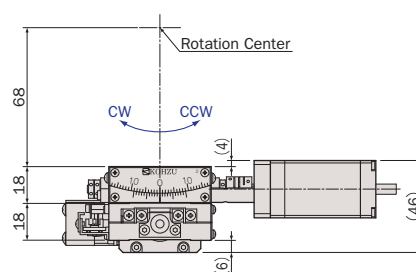
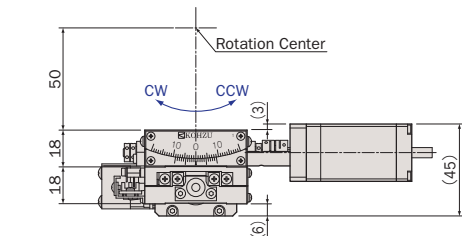
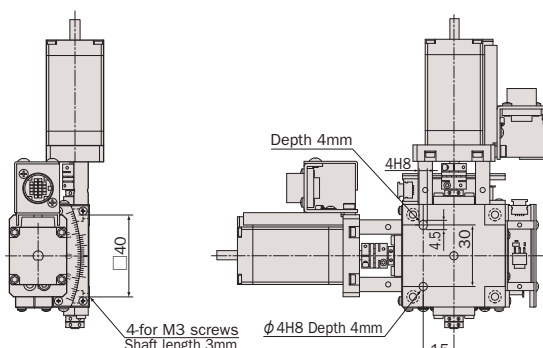
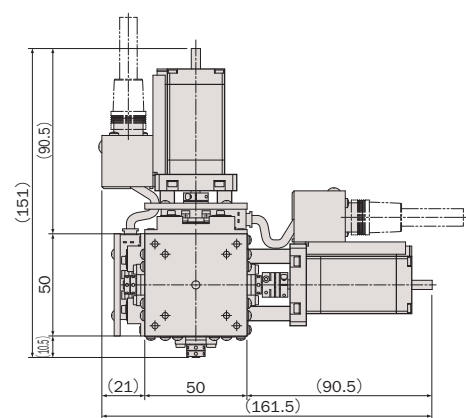
SA05B-RL01



SA05B-RT01

SA05B-RM01

SA05B-RB01



SA05B-RS01

SA05B-RL01

# 真鍮 / クロスローラガイド / ウォーム&ウォームホイール Brass Body / Cross-Roller Guide / Worm and Worm Wheel



型式 Model Number	SA05B-RT01	SA05B-RM01	SA05B-RB01	SA05B-RS01 ※1	SA05B-RL01 ※2
勝手違い型式 Mirror Model Number ※3	SA05B-RT01-R	SA05B-RM01-R	SA05B-RB01-R	SA05B-RS01-RRR	SA05B-RL01-RRR
テーブル面 Table Size	50mm×50mm				
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide				
回転範囲 Angular Range	±10°		±8°	±10°	±10° (RM), ±8° (RB)
送り方式 Lead Mechanism	ウォーム&ウォームホイール Worm & Worm Wheel				
減速比 Reduction Ratio	232	300	372	232(RT) 300(RM)	300(RM) 372(RB)
分解能 ※4 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.00156°/0.00078°	0.0012°/0.0006°	0.00096°/0.00048°	0.00156°/0.00078° (RT), 0.0012°/0.0006° (RM), 0.00096°/0.00048° (RB)
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.000078°	0.00006°	0.000048°	0.000078° (RT), 0.00006° (RM), 0.000048° (RB)
最高速度 Maximum Speed	7.75°/sec	6°/sec	4.8°/sec	7.75°/sec (RT), 6°/sec (RM)	6°/sec (RM), 4.8°/sec (RB)
繰返し位置決め精度 Repeatability	±0.001°				
ワークディスタンス Work Distance	50mm±0.2mm	68mm±0.2mm	86mm±0.2mm	50mm±0.4mm	68mm±0.4mm
回転中心変位量 Rotation Center Error	φ0.05mm/±10°		φ0.05mm/±8°	φ0.1mm/±10°	φ0.1mm/±8°
ロストモーション Lost Motion	≤0.003°				
バックラッシュ Backlash	≤0.001°				
モーメント荷重 ※5 Moment Load Stiffness	0.31 arcsec/N·cm			0.92 arcsec/N·cm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	29.4N (3kgf)			19.6N (2kgf)	
材質 Material	真鍮 Brass				
外観 Finish	白色梨地仕上げ Chromium Matte Plating				
自重 Weight	0.6kg			1.2kg	
直交度 Perpendicularity	—			≤90°±1'	
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK525HPMB (オリエンタルモーター: 定格電流0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK525HPMB (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)				
モータ軸径 Motor Shaft Diameter	φ5mm オプションハンドル: A type φ5mm Conformance option handle: A type				
コネクタ Connector	丸形20ピン (ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)				
ステージ結線タイプ ※6 Stage Wiring Type	V3				
センサ基板型式 Sensor Model	F-116(HOME,LIMIT), 勝手違い: F-116R(HOME,LIMIT) F-116(HOME,LIMIT), Mirror Model: F-116R(HOME,LIMIT)				
価格 Price(JPY)	¥150,000			¥300,000	
オーバーホール費 ※7 Overhaul Price	¥36,000 ~			¥72,000 ~	
クリーングリス交換費 ※8 Clean Room Lubricant Change Price	¥24,000			¥48,000	
真空グリス交換費 ※9 Vacuum Lubricant Change Price	¥24,000			¥48,000	
同形モーター交換費 ※10 Same Size Motor Change Price	¥12,000~			¥24,000~	
異形モーター交換費 ※10 Different Size Motor Change Price	¥30,000~			¥60,000~	

※1 SA05B-RS01は、SA05B-RT01とSA05B-RM01の組み合わせです。  
Combination of SA05B-RT01 and SA05B-RM01 form 2-axes swivel stage model SA05B-RS01.

※2 SA05B-RL01は、SA05B-RM01とSA05B-RB01の組み合わせです。  
Combination of SA05B-RM01 and SA05B-RB01 form 2-axes swivel stage model SA05B-RL01.

※3 勝手違い、重ねの組勝手についてはK-005ページを参照して下さい。  
Refer to page K-005 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※4 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.

※5 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single swivel stage is measured in Roll Direction.

※6 ステージ結線の詳細についてはN-032,N-034を参照して下さい。  
Refer to page N-032,N-034 for stage wiring connection information.

○ 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.

○ 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.

○ お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※7 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.

※8 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.

※9 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.

※10 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.

○ アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

○ オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

Z

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel (Th)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

Z

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel (Th)

XYθ  
XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

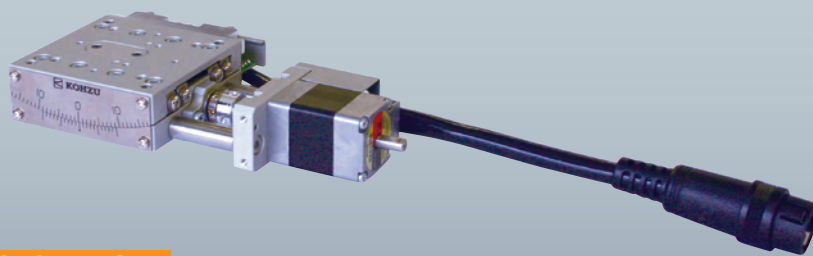
制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

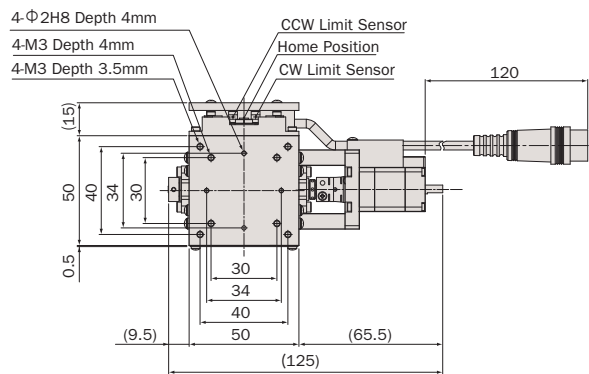
検査システム  
Inspection System

産業用  
実験用  
X・XY  
Z  
回転  
Swivel(Tilt)  
X・XY  
Z  
回転  
Swivel(Tilt)  
XYθ  
真空ステージ  
制御装置  
アクセサリ  
検査システム

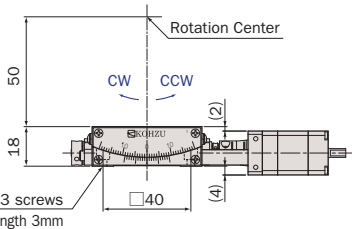
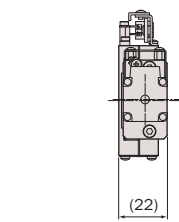
# 自動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 50×50 Motorized Swivel (Tilt) Stages / Table Size 50×50



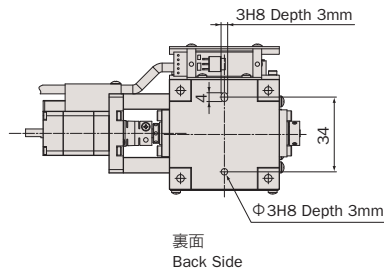
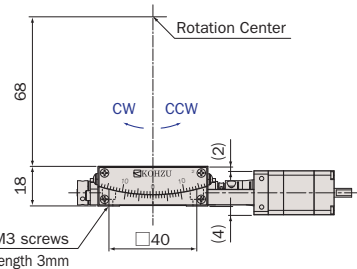
- SA05A-R2T
- SA05A-R2M
- SA05A-R2B
- SA05A-R2G



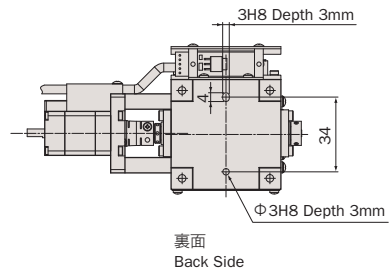
● SA05A-R2T



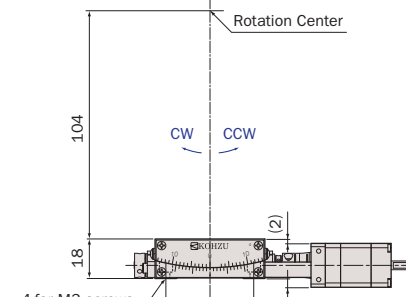
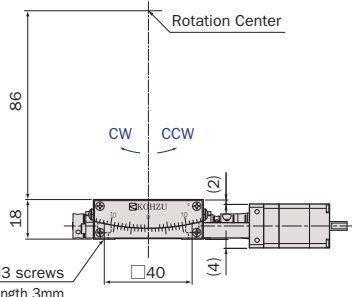
● SA05A-R2M



● SA05A-R2B



● SA05A-R2G



# アルミ / クロスローラガイド / ボールネジ

## Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Ball Screw



型式 Model Number	SA05A-R2T	SA05A-R2M	SA05A-R2B	<b>NEW</b> SA05A-R2G	
勝手違い型式 Mirror Model Number ※1	SA05A-R2T-R	SA05A-R2M-R	SA05A-R2B-R	SA05A-R2G-R	
テーブル面 Table Size	50mm×50mm				
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide				
回転範囲 Angular Range	±5°	±4.5°	±3.5°	±3.0°	
送り方式 Lead Mechanism	ボールネジ, リード1.0mm Ball Screw, Lead 1.0mm				
分解能 ※2 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	≈ 0.002126°/0.001063°	≈ 0.001594°/0.000797°	≈ 0.001274°/0.000637°	≈ 0.001062°/0.000531°
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	≈ 0.0001063°	≈ 0.0000797°	≈ 0.0000637°	≈ 0.0000531°
最高速度 Maximum Speed	16°/sec : Half 15kpps	12°/sec : Half 15kpps	9.6°/sec : Half 15kpps	8°/sec : Half 15kpps	
繰返し位置決め精度 Repeatability	≤±0.003°				
ワークディスタンス Work Distance	50mm±0.2mm	68mm±0.2mm	86mm±0.2mm	104mm±0.2mm	
回転中心変位量 Rotation Center Error	φ0.05mm/±5°	φ0.05mm/±4.5°	φ0.05mm/±3.5°	φ0.05mm/±3.0°	
ロストモーション Lost Motion	≤0.003°				
バックラッシュ Backlash	≤0.003°				
モーメント荷重 ※3 Moment Load Stiffness	0.41 arcsec/N·cm				
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	29.4N (3kgf)				
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy				
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing				
自重 Weight	0.27kg				
直交度 Perpendicularity	—				
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK513PB (オリエンタルモーター: 定格電流0.35A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線5本) PK513PB (Oriental Motor: Phase Current 0.35A, Basic Step Angle 0.72°, 5-Leads)				
モータ軸径 Motor Shaft Diameter	φ4mm オプションハンドル: C type φ4mm Conformance option handle: C type				
コネクタ Connector	丸形20ピン(ヒロセ: RP13A-12JG-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12JG-20PC)				
ステージ結線タイプ ※4 Stage Wiring Type	V2				
センサ基板型式 Sensor Model	F-106(HOME,LIMIT), 勝手違い: F-106R(HOME,LIMIT) F-106(HOME,LIMIT), Mirror Model: F-106R(HOME,LIMIT)				
価格 Price(JPY)	¥170,000				
オーバーホール費 ※5 Overhaul Price	¥36,000 ~				
クリーンルーム交換費 ※6 Clean Room Lubricant Change Price	¥24,000				
真空グリス交換費 ※7 Vacuum Lubricant Change Price	¥24,000				
同形モーター交換費 ※8 Same Size Motor Change Price	¥12,000~				
異形モーター交換費 ※8 Different Size Motor Change Price	¥30,000~				

※1 勝手違い、重ねの組勝手についてはK-005ページを参照して下さい。  
Refer to page K-005 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※2 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.

※3 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single swivel stage is measured in Roll Direction.

※4 ステージ結線の詳細についてはN-032,N-034を参照して下さい。  
Refer to page N-032,N-034 for stage wiring connection information.

※5 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.

○ 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.

○ 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.

○ お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※6 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.

※7 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.

※8 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.

○ アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

○ オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel (Th)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel (Th)

ドライバ/モーター  
Driver/Motor

真空ステージ  
Vacuum Stage

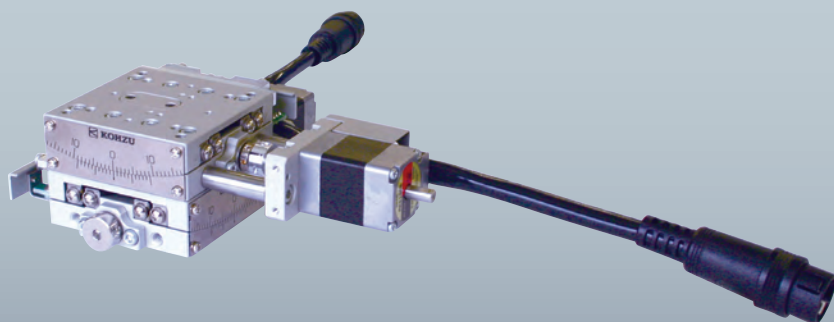
制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

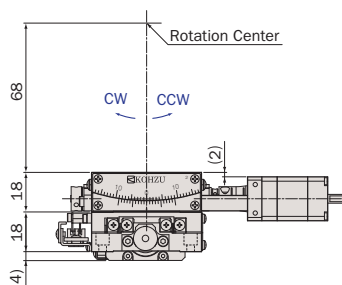
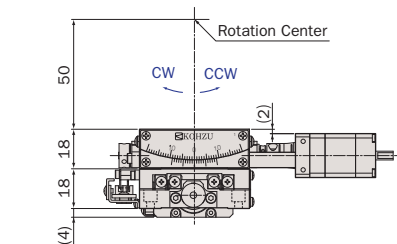
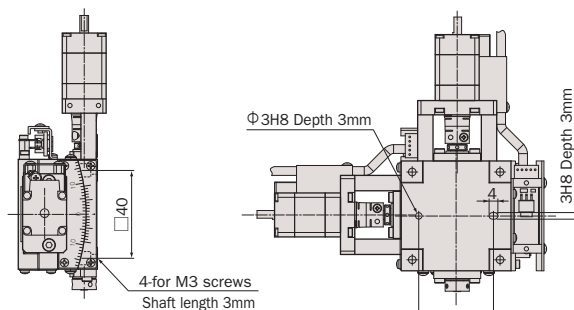
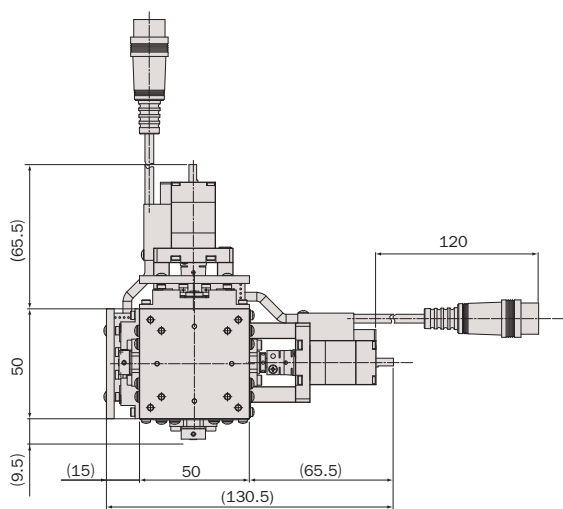
検査システム  
Inspection System

産業用  
実験用  
X・XY  
Z  
回転  
スワivel(Tilt)  
X・XY  
Z  
回転  
スワivel(Tilt)  
XYθ  
真空ステージ  
制御装置  
アクセサリ  
検査システム

# 自動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 50×50 Motorized Swivel (Tilt) Stages / Table Size 50×50

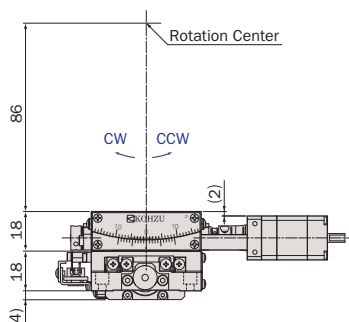
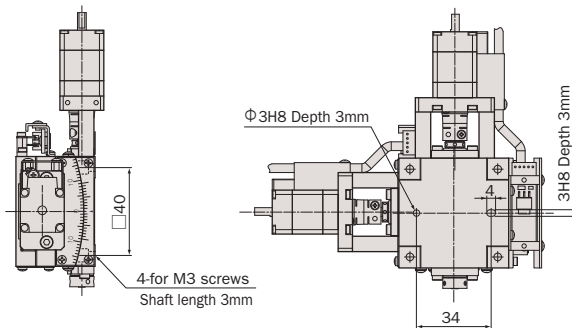


- SA05A-R2S
- SA05A-R2L
- SA05A-R2BG



● SA05A-R2L

● SA05A-R2S



● SA05A-R2BG

# アルミ / クロスローラガイド / ボールネジ

## Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Ball Screw



型式 Model Number	SA05A-R2S ※1	SA05A-R2L ※2	<b>NEW</b> SA05A-R2BG
勝手違い型式 Mirror Model Number ※3	SA05A-R2S-RRR	SA05A-R2L-RRR	SA05A-R2BG-RRR
テーブル面 Table Size	50mm×50mm		
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide		
回転範囲 Angular Range	±5° (R2T), ±4.5° (R2M)	±4.5° (R2M), ±3.5° (R2B)	±4.5° (R2B), ±3.5° (R2G)
送り方式 Lead Mechanism	ボールネジ, リード1.0mm Ball Screw, Lead 1.0mm		
分解能 ※4 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	≈ 0.002126°/0.001063° (R2T), ≈ 0.001594°/0.000797° (R2M)	≈ 0.001274°/0.000637° (R2B), ≈ 0.001062°/0.000531° (R2G)
	マイクロステップ (1/20分割) Micro Step (1/20 div)	≈ 0.0001063° (R2T), ≈ 0.0000797° (R2M)	≈ 0.0000797° (R2M), ≈ 0.0000637° (R2B)
最高速度 Maximum Speed	16°/sec (R2T), 12°/sec (R2M): Half 15kpps	12°/sec (R2M), 9.6°/sec (R2B): Half 15kpps	9.6°/sec (R2B), 8°/sec (R2G): Half 15kpps
繰返し位置決め精度 Repeatability	≤±0.003°		
ワークディスタンス Work Distance	50mm±0.4mm	68mm±0.4mm	86mm±0.4mm
回転中心変位量 Rotation Center Error	Φ0.1mm/±4.5°	Φ0.1mm/±3.5°	Φ0.1mm/±3.0°
ロストモーション Lost Motion	≤0.003°		
バックラッシュ Backlash	≤0.003°		
モーメント荷重 ※5 Moment Load Stiffness	1.20 arcsec/N·cm		
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	29.4N (3kgf)		
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy		
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing		
自重 Weight	0.54kg		
直交度 Perpendicularity	≤90°±1'		
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK513PB (オリエンタルモーター: 定格電流0.35A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線5本) PK513PB (Oriental Motor: Phase Current 0.35A, Basic Step Angle 0.72°, 5-Leads)		
モータ軸径 Motor Shaft Diameter	Φ4mm オプションハンドル: C type Φ4mm Conformance option handle: C type		
コネクタ Connector	丸形20ピン (ヒロセ: RP13A-12JG-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12JG-20PC)		
ステージ結線タイプ ※6 Stage Wiring Type	V2		
センサ基板型式 Sensor Model	F-106(HOME,LIMIT), 勝手違い: F-106R(HOME,LIMIT) F-106(HOME,LIMIT), Mirror Model: F-106R(HOME,LIMIT)		
価格 Price(JPY)	¥340,000		
オーバーホール費 ※7 Overhaul Price	¥72,000 ~		
クリーニングリス交換費 ※8 Clean Room Lubricant Change Price	¥48,000		
真空グリス交換費 ※9 Vacuum Lubricant Change Price	¥48,000		
同形モーター交換費 ※10 Same Size Motor Change Price	¥24,000~		
異形モーター交換費 ※10 Different Size Motor Change Price	¥60,000~		

※1 SA05A-R2Sは、SA05A-R2TとSA05A-R2Mの組み合わせです。  
Combination of SA05A-R2T and SA05A-R2M form 2-axes swivel stage model SA05A-R2S.

※2 SA05A-R2Lは、SA05A-R2MとSA05A-R2Bの組み合わせです。  
Combination of SA05A-R2M and SA05A-R2B form 2-axes swivel stage model SA05A-R2L.

※3 勝手違い、重ねの組勝手についてはK-005ページを参照して下さい。  
Refer to page K-005 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※4 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.

※5 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single swivel stage is measured in Roll Direction.

※6 ステージ結線の詳細についてはN-032,N-034を参照して下さい。  
Refer to page N-032,N-034 for stage wiring connection information.

○ 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.

○ 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.

○ お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※7 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.

※8 クリーニングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.

※9 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.

※10 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.

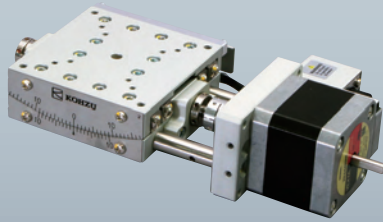
○ アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

○ オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

産業用  
Industrial  
実験用  
Experimental  
手動精密ステージ  
Manual Stage  
自動精密ステージ  
Motorized Stage  
真空ステージ  
Vacuum Stage  
制御装置  
Control Electronics  
アクセサリ  
Accessories  
検査システム  
Inspection System

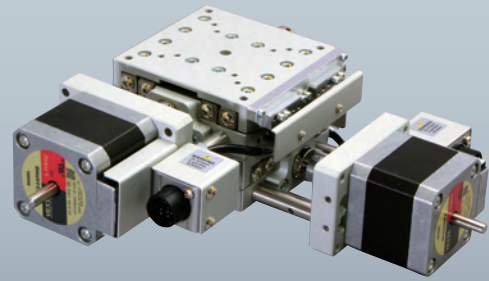
X・XY  
X・XY  
Z  
Z  
X・XY  
X・XY  
Z  
Z  
回転  
Rotation  
回転  
Rotation  
スイベル(ニオ)  
Swivel (Th)  
スイベル(ニオ)  
Swivel (Th)  
XYθ  
XYθ  
XYθ

# 自動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 70×70 Motorized Swivel (Tilt) Stages / Table Size 70×70



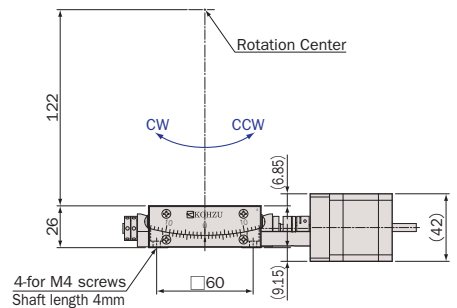
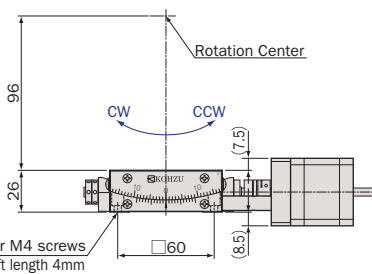
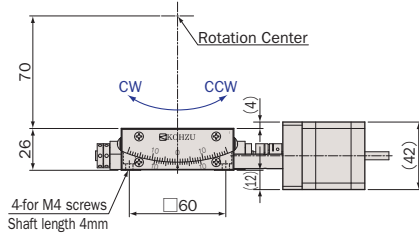
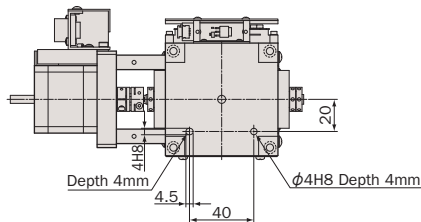
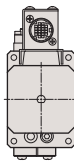
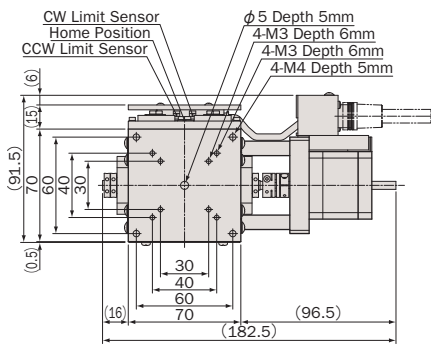
SA07A-RT01

SA07A-RM01



SA07A-RS01

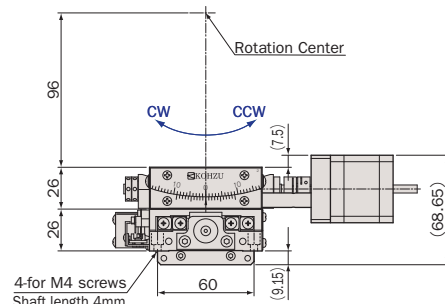
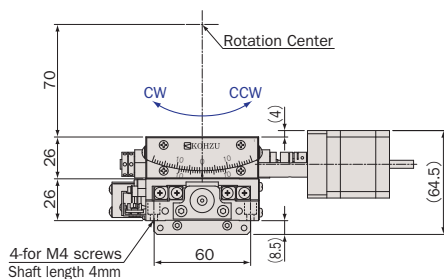
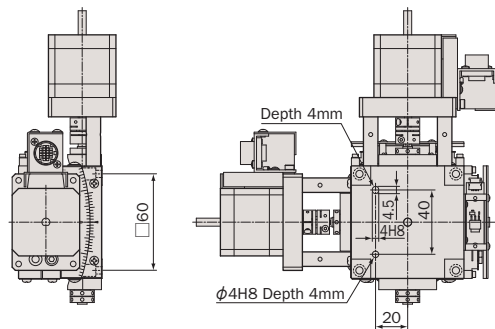
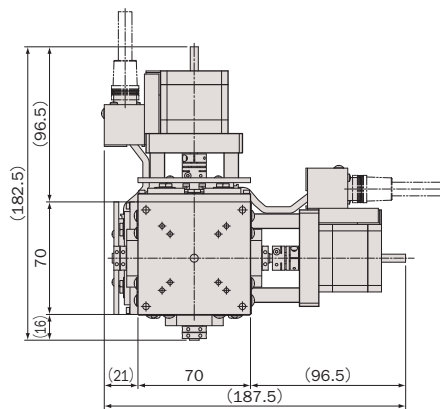
SA07A-RL01



SA07A-RT01

SA07A-RM01

SA07A-RB01



SA07A-RS01

SA07A-RL01

# アルミ / クロスローラガイド / ウォーム&ウォームホイール Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Worm and Worm Wheel



型式 Model Number	SA07A-RT01	SA07A-RM01	SA07A-RB01	SA07A-RS01 ※1	SA07A-RL01 ※2
勝手違い型式 Mirror Model Number ※3	SA07A-RT01-R	SA07A-RM01-R	SA07A-RB01-R	SA07A-RS01-RRR	SA07A-RL01-RRR
テーブル面 Table Size	70mm×70mm				
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide				
回転範囲 Angular Range	±10°		±8°	±10°	±10° (RM), ±8° (RB)
送り方式 Lead Mechanism	ウォーム&ウォームホイール Worm & Worm Wheel				
減速比 Reduction Ratio	235	300	375	235(RT) 300(RM)	300(RM) 375(RB)
分解能 ※4 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.00153°/0.000765°	0.0012°/0.0006°	0.00096°/0.00048°	0.00153°/0.000765° (RT), 0.0012°/0.0006° (RM), 0.00096°/0.00048° (RB)
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.0000765°	0.00006°	0.000048°	0.0000765° (RT), 0.00006° (RM), 0.000048° (RB)
最高速度 Maximum Speed	7.65°/sec	6°/sec	4.8°/sec	7.65°/sec (RT), 6°/sec (RM)	6°/sec (RM), 4.8°/sec (RB)
繰返し位置決め精度 Repeatability	≤±0.001°				
ワークディスタンス Work Distance	70mm±0.2mm	96mm±0.2mm	122mm±0.2mm	70mm±0.4mm	96mm±0.4mm
回転中心変位量 Rotation Center Error	φ0.05mm/±10°		φ0.05mm/±8°	φ0.1mm/±10°	φ0.1mm/±8°
ロストモーション Lost Motion	≤0.003°				
バックラッシュ Backlash	≤0.001°				
モーメント荷重 ※5 Moment Load Stiffness	0.09 arcsec/N·cm			0.28 arcsec/N·cm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	49N (5kgf)			39.2N (4kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy				
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing				
自重 Weight	0.95kg			1.9kg	
直交度 Perpendicularity	—			≤90°±1'	
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK544PMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK544PMB (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)				
モータ軸径 Motor Shaft Diameter	φ5mm オプションハンドル: A type φ5mm Conformance option handle: A type				
コネクタ Connector	丸形20ピン (ヒロセ: RP13A-12RA-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12RA-20PC)				
ステージ結線タイプ ※6 Stage Wiring Type	V3				
センサ基板型式 Sensor Model	F-116(HOME,LIMIT), 勝手違い: F-116R(HOME,LIMIT) F116(HOME,LIMIT), Mirror Model: F-116R(HOME,LIMIT)				
価格 Price(JPY)	¥149,000			¥298,000	
オーバーホール費 ※7 Overhaul Price	¥36,000 ~			¥72,000 ~	
クリーングリス交換費 ※8 Clean Room Lubricant Change Price	¥24,000			¥48,000	
真空グリス交換費 ※9 Vacuum Lubricant Change Price	¥24,000			¥48,000	
同形モーター交換費 ※10 Same Size Motor Change Price	¥12,000~			¥24,000~	
異形モーター交換費 ※10 Different Size Motor Change Price	¥30,000~			¥60,000~	

※1 SA07A-RS01は、SA07A-RT01とSA07A-RM01の組み合わせです。  
Combination of SA07A-RT01 and SA07A-RM01 form 2-axes swivel stage model SA07A-RS01.

※2 SA07A-RL01は、SA07A-RM01とSA07A-RB01の組み合わせです。  
Combination of SA07A-RM01 and SA07A-RB01 form 2-axes swivel stage model SA07A-RL01.

※3 勝手違い、重ねの組勝手についてはK-005ページを参照して下さい。  
Refer to page K-005 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.

※4 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.

※5 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single swivel stage is measured in Roll Direction.

※6 ステージ結線の詳細についてはN-032,N-034を参照して下さい。  
Refer to page N-032,N-034 for stage wiring connection information.

○ 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.

○ 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.

○ お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

※7 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.

※8 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.

※9 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.

※10 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.

○ アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.

○ オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

Z

回転  
Rotation

スイベル(二軸)  
Swivel(Th)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

Z

回転  
Rotation

スイベル(二軸)  
Swivel(Th)

メンテナンス  
Maintenance

真空ステージ  
Vacuum Stage

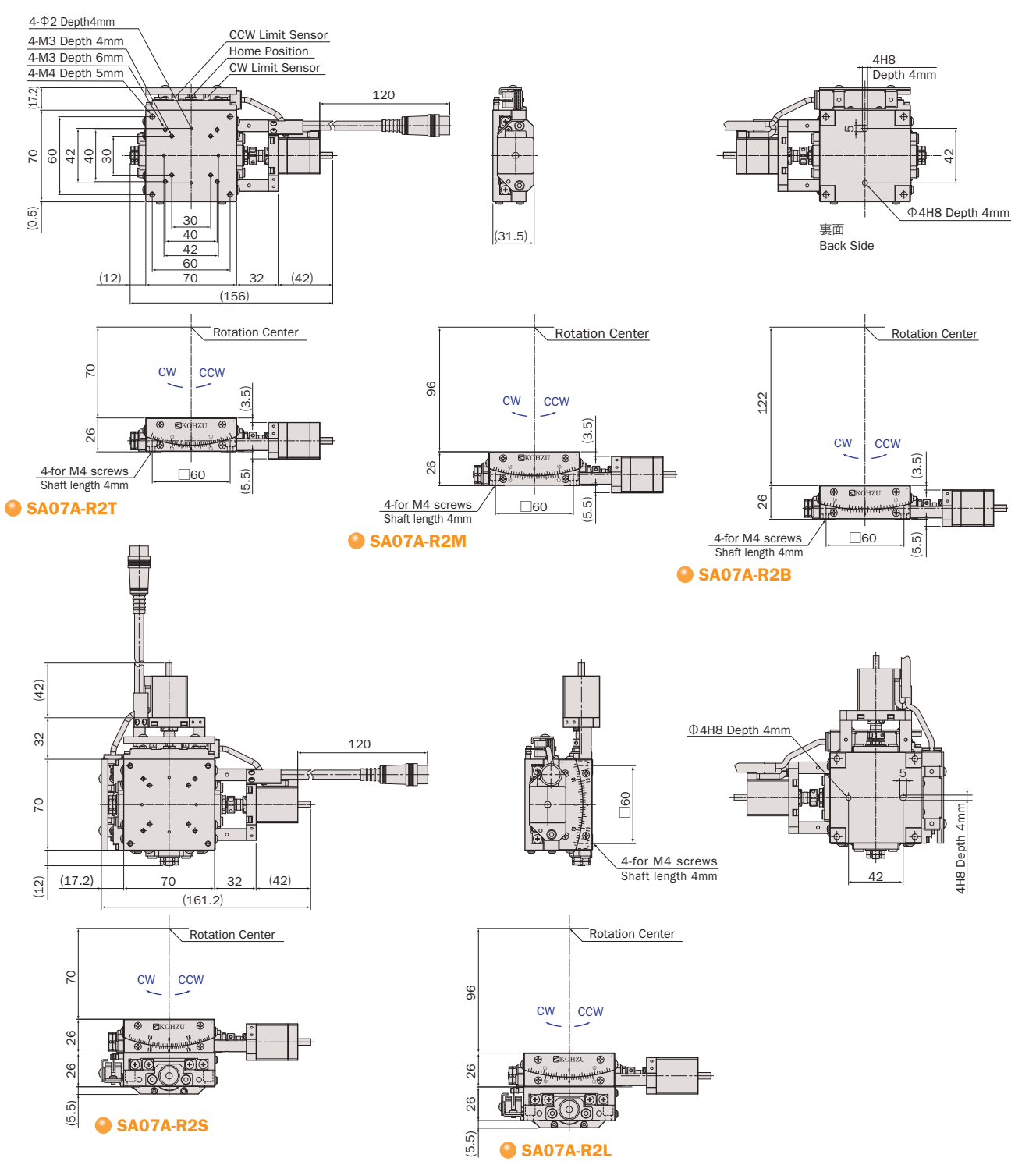
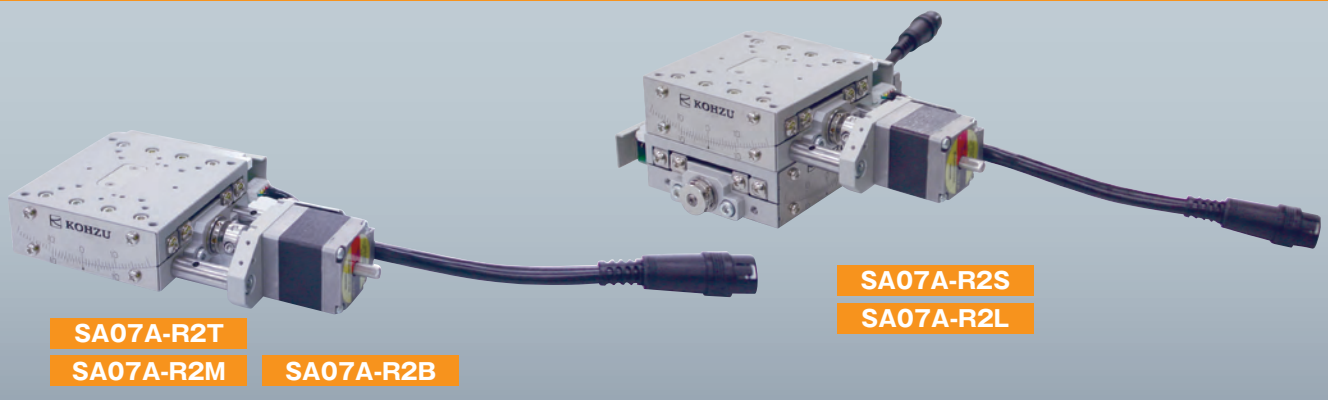
制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

産業用  
実験用  
X・XY  
Z  
回転  
Swivel(Tilt)  
X・XY  
Z  
回転  
Swivel(Tilt)  
XYθ  
真空ステージ  
制御装置  
アクセサリ  
検査システム

# 自動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 70×70 Motorized Swivel (Tilt) Stages / Table Size 70×70



# アルミ / クロスローラガイド / ボールネジ

## Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Ball Screw



型式 Model Number	SA07A-R2T	SA07A-R2M	SA07A-R2B	SA07A-R2S ※1	SA07A-R2L ※2	
勝手違い型式 Mirror Model Number ※3	SA07A-R2T-R	SA07A-R2M-R	SA07A-R2B-R	SA07A-R2S-RRR	SA07A-R2L-RRR	
テーブル面 Table Size	70mm×70mm					
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide					
回転範囲 Angular Range	±5°	±4.5°	±4°	±5° (R2T), ±4.5° (R2M)	±4.5° (R2M), ±4° (R2B)	
送り方式 Lead Mechanism	ボールネジ, リード1.0mm Ball Screw, Lead 1.0mm					
分解能 ※4 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	≈ 0.000756°/0.000378°	≈ 0.000564°/0.000282°	≈ 0.000448°/0.000224°	≈ 0.000756°/0.000378° (R2T), ≈ 0.000564°/0.000282° (R2B)	≈ 0.000564°/0.000282° (R2M), ≈ 0.000448°/0.000224° (R2B)
	マイクロステップ (1/20分割) Micro Step (1/20 div)	≈ 0.0000378°	≈ 0.0000282°	≈ 0.0000224°	≈ 0.0000378° (R2T), ≈ 0.0000282° (R2M)	≈ 0.0000282° (R2M), ≈ 0.0000224° (R2B)
最高速度 Maximum Speed	11.3°/sec : Half 30kpps	8.5°/sec : Half 30kpps	6.7°/sec : Half 30kpps	11.3°/sec (R2T), 8.5°/sec (R2M): Half 30kpps	8.5°/sec (R2M), 6.7°/sec (R2B): Half 30kpps	
繰返し位置決め精度 Repeatability	≤±0.001°					
ワークディスタンス Work Distance	70mm±0.2mm	96mm±0.2mm	122mm±0.2mm	70mm±0.4mm	96mm±0.4mm	
回転中心変位量 Rotation Center Error	φ0.05mm/±5°	φ0.05mm/±4.5°	φ0.05mm/±4°	φ0.1mm/±4.5°	φ0.1mm/±4°	
ロストモーション Lost Motion	≤0.003°					
バックラッシュ Backlash	≤0.003°					
モーメント荷重 ※5 Moment Load Stiffness	0.06 arcsec/N·cm			0.35 arcsec/N·cm		
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	49N (5kgf)			42.1N (4.3kgf)		
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy					
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing					
自重 Weight	0.66kg			1.32kg		
直交度 Perpendicularity	—			≤90°±1'		
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	※11	PK523HPMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK523HPMB (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)				
モータ軸径 Motor Shaft Diameter	φ5mm オプションハンドル: A type φ5mm Conformance option handle: A type					
コネクタ Connector	丸形20ピン (ヒロセ: RP13A-12JG-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12JG-20PC)					
ステージ結線タイプ ※6 Stage Wiring Type	V2					
センサ基板型式 Sensor Model	F-101 (HOME, LIMIT)					
価格 Price (JPY)	¥170,000			¥340,000		
オーバーホール費 ※7 Overhaul Price	¥36,000 ~			¥72,000 ~		
クリーニング交換費 ※8 Clean Room Lubricant Change Price	¥24,000			¥48,000		
真空グリス交換費 ※9 Vacuum Lubricant Change Price	¥24,000			¥48,000		
同形モーター交換費 ※10 Same Size Motor Change Price	¥12,000~			¥24,000~		
異形モーター交換費 ※10 Different Size Motor Change Price	¥30,000~			¥60,000~		

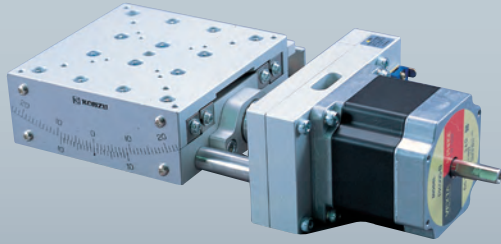
- ※1 SA07A-R2Sは、SA07A-R2TとSA07A-R2Mの組み合わせです。  
Combination of SA07A-R2T and SA07A-R2M form 2-axes swivel stage model SA07A-R2S.
- ※2 SA07A-R2Lは、SA07A-R2MとSA07A-R2Bの組み合わせです。  
Combination of SA07A-R2M and SA07A-R2B form 2-axes swivel stage model SA07A-R2L.
- ※3 勝手違い、重ねの組勝手についてはK-005ページを参照して下さい。  
Refer to page K-005 for information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.
- ※4 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※5 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single swivel stage is measured in Roll Direction.
- ※6 ステージ結線の詳細についてはN-032,N-034を参照して下さい。  
Refer to page N-032,N-034 for stage wiring connection information.

- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

- ※7 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- ※8 クリーニンググリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※9 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※10 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.
- ※11 出力側軸端をカットしています。  
Cut off the edge of motor shaft's output side.
- アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

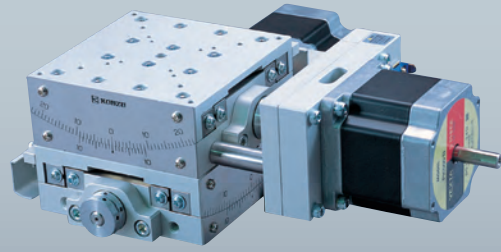
# 自動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 100×100

## Motorized Swivel (Tilt) Stages / Table Size 100×100



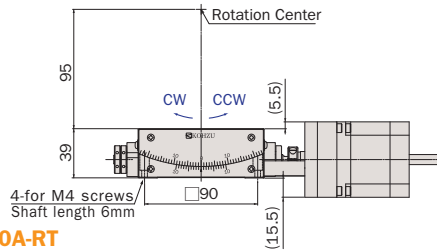
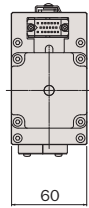
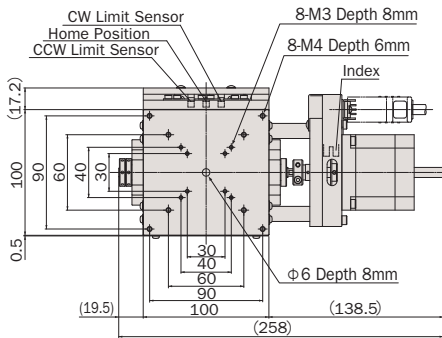
SA10A-RT

SA10A-RB

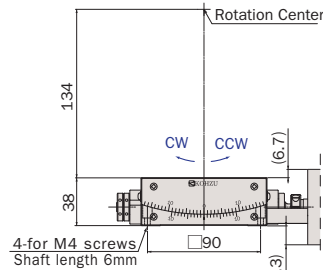


SA10A-RS

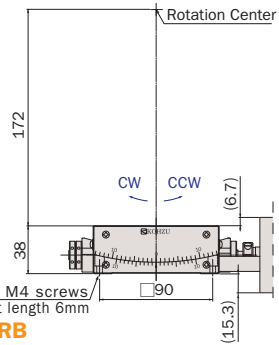
SA10A-RL



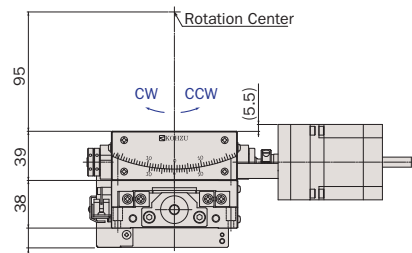
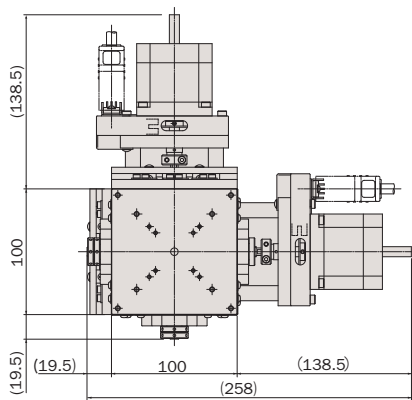
SA10A-RT



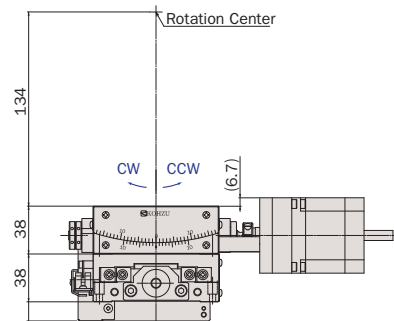
SA10A-RM



SA10A-RB



SA10A-RS



SA10A-RL

# アルミ / クロスローラガイド / ウォーム&ウォームホイール Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Worm and Worm Wheel



型式 Model Number	SA10A-RT	SA10A-RM	SA10A-RB	SA10A-RS ※1	SA10A-RL ※2	
勝手違い型式 Mirror Model Number ※3	SA10A-RT-R	SA10A-RM-R	SA10A-RB-R	SA10A-RS-RRR	SA10A-RL-RRR	
テーブル面 Table Size	100mm×100mm					
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide					
回転範囲 Angular Range	±10°		±8°	±10°	±10° (RM), ±8° (RB)	
送り方式 Lead Mechanism	ウォーム&ウォームホイール Worm & Worm Wheel					
減速比 Reduction Ratio	320	428	536	320(RT) 428(RM)	428(RM) 536(RB)	
分解能 Resolution ※4	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.0022°/0.0011°	0.00168°/0.00084°	0.00134°/0.00067°	0.0022°/0.0011° (RT), 0.00168°/0.00084° (RM)	0.00168°/0.00084° (RM), 0.00134°/0.00067° (RB)
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.00011°	0.000084°	0.000067°	0.00011° (RT), 0.000084° (RM)	0.000084° (RM), 0.000067° (RB)
最高速度 Maximum Speed	11°/sec	8.4°/sec	6.7°/sec	11°/sec (RT), 8.4°/sec (RM)	8.4°/sec (RM), 6.7°/sec (RB)	
繰返し位置決め精度 Repeatability	±0.001°					
ワークディスタンス Work Distance	95mm±0.2mm	134mm±0.2mm	172mm±0.2mm	95mm±0.4mm	134mm±0.4mm	
回転中心変位量 Rotation Center Error	φ0.05mm/±10°		φ0.05mm/±8°	φ0.1mm/±10°	φ0.1mm/±8°	
ロストモーション Lost Motion	≤0.002°					
バックラッシュ Backlash	≤0.001°					
モーメント荷重 ※5 Moment Load Stiffness	0.02 arcsec/N·cm			0.06 arcsec/N·cm		
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	68.6N (7kgf)			39.2N (4kgf)		
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy					
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing					
自重 Weight	2.8kg			5.6kg		
直交度 Perpendicularity	—			≤90°±1'		
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK566-B (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線10本) PK566-B (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.72°, 10-Leads)					
モータ軸径 Motor Shaft Diameter	φ8mm オプションハンドル: B type φ8mm Conformance option handle: B type					
コネクタ Connector	角形20ピン (ヒロセ: PC-1620, P-1620A-STA) 20Pin Rectangular (Hirose: PC-1620, P-1620A-STA)					
ステージ結線タイプ ※6 Stage Wiring Type	X1					
センサ基板型式 Sensor Model	F-101(HOME,LIMIT), F-107(INDEX)					
価格 Price(JPY)	¥210,000		¥225,000	¥420,000	¥435,000	
オーバーホール費 ※7 Overhaul Price		¥42,000 ~		¥84,000 ~		
クリーングリス交換費 ※8 Clean Room Lubricant Change Price		¥30,000		¥60,000		
真空グリス交換費 ※9 Vacuum Lubricant Change Price		¥30,000		¥60,000		
同形モーター交換費 ※10 Same Size Motor Change Price		¥15,000~		¥30,000~		
異形モーター交換費 ※10 Different Size Motor Change Price		¥36,000~		¥72,000~		

- ※1 SA10A-RSは、SA10A-RTとSA10A-RMの組み合わせです。  
Combination of SA10A-RT and SA10A-RM form 2-axes swivel stage model SA10A-RS.
- ※2 SA10A-RLは、SA10A-RMとSA10A-RBの組み合わせです。  
Combination of SA10A-RM and SA10A-RB form 2-axes swivel stage model SA10A-RL.
- ※3 勝手違い、重ねの組勝手についてはK-005ページを参照して下さい。  
Refer to page K-005 for Information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.
- ※4 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※5 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single swivel stage is measured in Roll Direction.
- ※6 ステージ結線の詳細についてはN-032,N-034を参照して下さい。  
Refer to page N-032,N-034 for stage wiring connection information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

- ※7 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- ※8 クリーングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※9 真空グリス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※10 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.
- アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

Z

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel (Th)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

Z

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel (Th)

XYθ  
XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

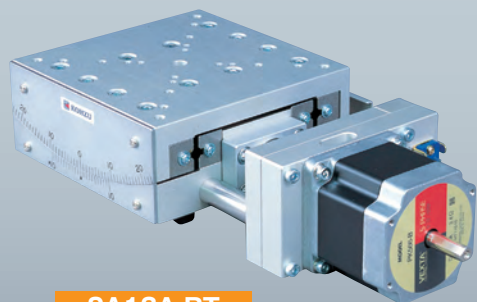
制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

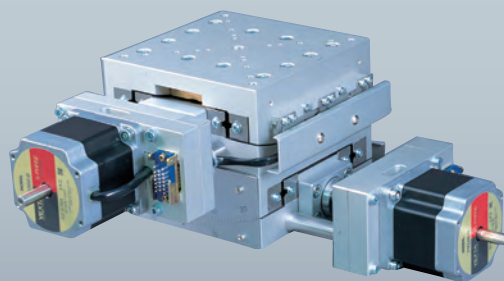
産業用  
実験用  
X・XY  
Z  
回転  
Swivel(Tilt)  
X・XY  
Z  
回転  
Swivel(Tilt)  
XYθ  
真空ステージ  
制御装置  
アクセサリ  
検査システム

# 自動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 130×130 Motorized Swivel (Tilt) Stages / Table Size 130×130

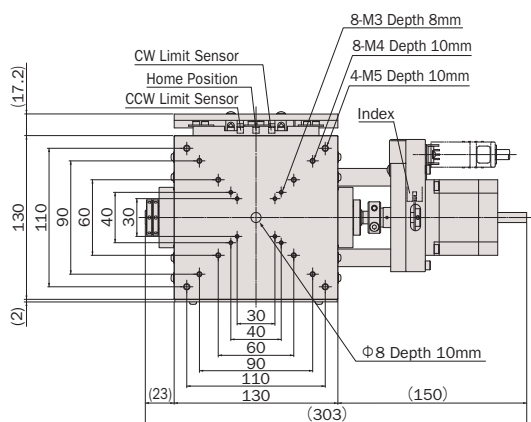


SA13A-RT

SA13A-RM

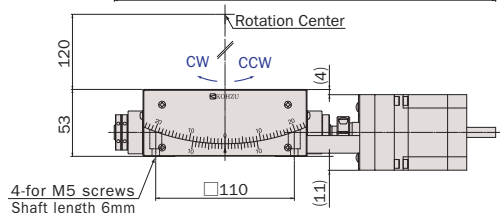


SA13A-RS

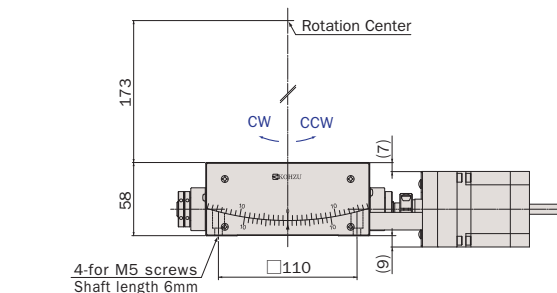


SA13A-RT

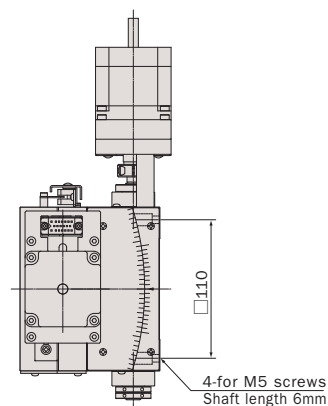
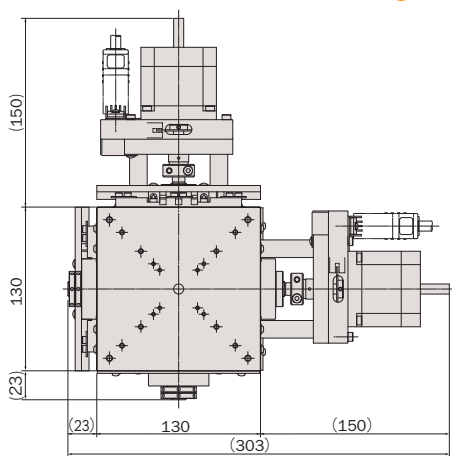
SA13A-RM



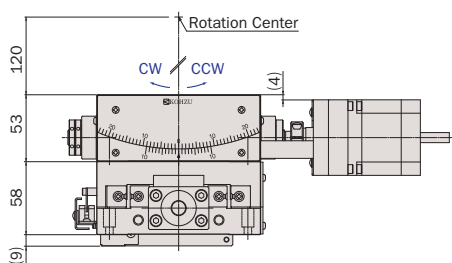
SA13A-RT



SA13A-RS



SA13A-RS



# アルミ / クロスローラガイド / ウォーム&ウォームホイール Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Worm and Worm Wheel



型式 Model Number	SA13A-RT	SA13A-RM	SA13A-RS ※1
勝手違い型式 Mirror Model Number ※2	SA13A-RT-R	SA13A-RM-R	SA13A-RS-RRR
テーブル面 Table Size	130mm×130mm		
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide		
回転範囲 Angular Range	±10°		
送り方式 Lead Mechanism	ウォーム&ウォームホイール Worm & Worm Wheel		
減速比 Reduction Ratio	288	400	288(RT) 400(RM)
分解能 ※3 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.0025°/0.00125°	0.0018°/0.0009°
	マイクロステップ (1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.000125°	0.00009°
最高速度 Maximum Speed	12.5°/sec	9°/sec	12.5°/sec (RT), 9°/sec (RM)
繰返し位置決め精度 Repeatability	≤±0.001°		
ワークディスタンス Work Distance	120mm±0.5mm	173mm±0.5mm	120mm±1mm
回転中心変位量 Rotation Center Error	Φ0.05mm/±10°		
ロストモーション Lost Motion	≤0.005°		
バックラッシュ Backlash	≤0.003°		
モーメント荷重 ※4 Moment Load Stiffness	0.02 arcsec/N·cm		0.06 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	98N (10kgf)		58.8N (6kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy		
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing		
自重 Weight	4.9kg	5.3kg	10.2kg
直交度 Perpendicularity	—		
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK566-B (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線10本) PK566-B (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.72°, 10-Leads)		
モータ軸径 Motor Shaft Diameter	Φ8mm オプションハンドル: B type Φ8mm Conformance option handle: B type		
コネクタ Connector	角形20ピン (ヒロセ: PC-1620, P-1620A-STA) 20Pin Rectangular (Hirose: PC-1620, P-1620A-STA)		
ステージ結線タイプ ※5 Stage Wiring Type	X1		
センサ基板型式 Sensor Model	F-101(HOME,LIMIT), F-107(INDEX)		
価格 Price(JPY)	¥380,000		¥760,000
オーバーホール費 ※6 Overhaul Price	¥42,000 ~		¥84,000 ~
クリーニングリス交換費 ※7 Clean Room Lubricant Change Price	¥30,000		¥60,000
真空リス交換費 ※8 Vacuum Lubricant Change Price	¥30,000		¥60,000
同形モーター交換費 ※9 Same Size Motor Change Price	¥15,000~		¥30,000~
異形モーター交換費 ※9 Different Size Motor Change Price	¥36,000~		¥72,000~

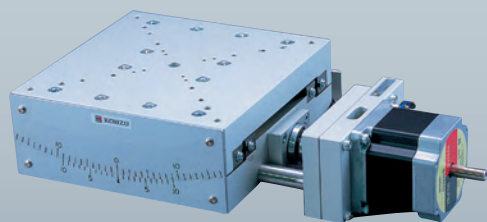
- ※1 SA13A-RSは、SA13A-RTとSA13A-RMの組み合わせです。  
Combination of SA13A-RT and SA13A-RM form 2-axes swivel stage model SA13A-RS.
- ※2 勝手違い、重ねの組勝手についてはK-005ページを参照して下さい。  
Refer to page K-005 for information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.
- ※3 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※4 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single swivel stage is measured in Roll Direction.
- ※5 ステージ結線の詳細についてはN-032,N-034を参照して下さい。  
Refer to page N-032,N-034 for stage wiring connection information.

- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

- ※6 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- ※7 クリーニングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※8 真空リス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※9 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.
- アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

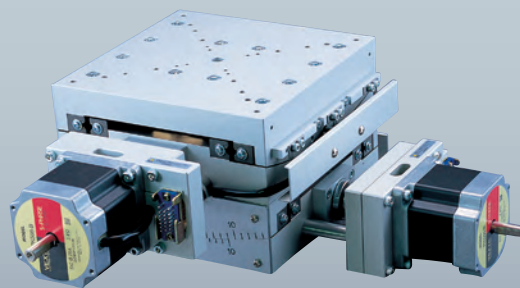
産業用  
Experimental  
X・XY  
Z  
回転  
Swivel(Tilt)  
X・XY  
Z  
回転  
Swivel(Tilt)  
XYθ  
真空ステージ  
制御装置  
アクセサリ  
検査システム

# 自動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 160×160 Motorized Swivel (Tilt) Stages / Table Size 160×160

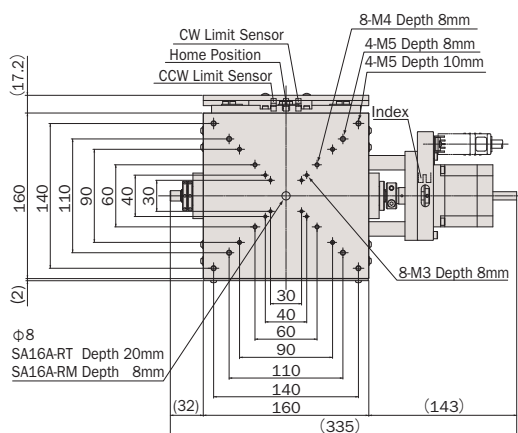


SA16A-RT

SA16A-RM

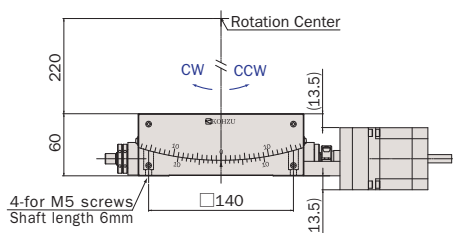


SA16A-RS

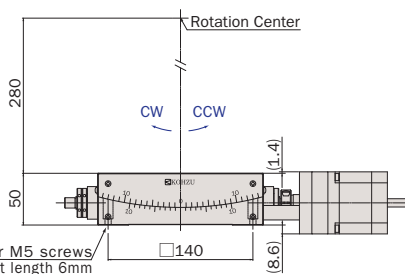


SA16A-RT

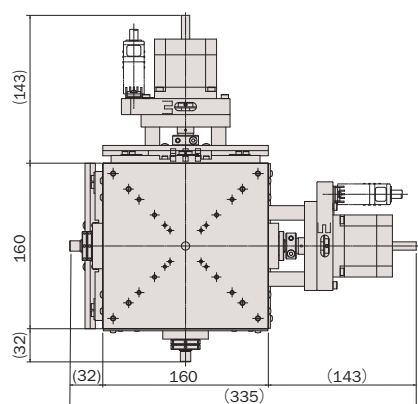
SA16A-RM



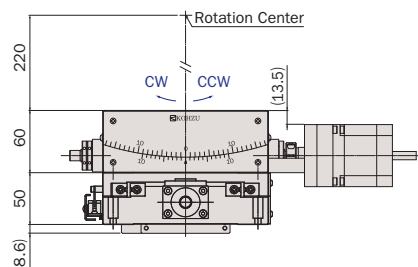
SA16A-RT



SA16A-RM



SA16A-RS



# アルミ / クロスローラガイド / ウォーム&ウォームホイール Aluminum Body / Cross-Roller Guide / Worm and Worm Wheel



型式 Model Number	SA16A-RT	SA16A-RM	SA16A-RS ※1
勝手違い型式 Mirror Model Number ※2	SA16A-RT-R	SA16A-RM-R	SA16A-RS-RRR
テーブル面 Table Size	160mm×160mm		
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide		
回転範囲 Angular Range	±10°		
送り方式 Lead Mechanism	ウォーム&ウォームホイール Worm & Worm Wheel		
減速比 Reduction Ratio	510	600	510(RT) 600(RM)
分解能 ※3 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.001412°/0.000706°	0.0012°/0.0006°
	マイクロステップ (1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.0000706°	0.00006°
最高速度 Maximum Speed	7.06°/sec	6°/sec	7.06°/sec (RT), 6°/sec (RM)
繰返し位置決め精度 Repeatability	±0.001°		
ワークディスタンス Work Distance	220mm±0.5mm	280mm±0.5mm	220mm±1mm
回転中心変位量 Rotation Center Error	φ0.5mm/±10°		φ1mm/±10°
ロストモーション Lost Motion	≤0.005°		
バックラッシュ Backlash	≤0.003°		
モーメント荷重 ※4 Moment Load Stiffness	0.02 arcsec/N·cm		0.06 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	196N (20kgf)		137.2N (14kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy		
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing		
自重 Weight	6.2kg	5.5kg	11.7kg
直交度 Perpendicularity	—		
5相ステッピングモーター 5 Phase Stepper Motor	PK566-B (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線10本) PK566-B (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.72°, 10-Leads)		
モータ軸径 Motor Shaft Diameter	φ8mm オプションハンドル: B type φ8mm Conformance option handle: B type		
コネクタ Connector	角形20ピン (ヒロセ: PC-1620, P-1620A-STA) 20Pin Rectangular (Hirose: PC-1620, P-1620A-STA)		
ステージ結線タイプ ※5 Stage Wiring Type	X1		
センサ基板型式 Sensor Model	F-101(HOME,LIMIT), F-107(INDEX)		
価格 Price(JPY)	¥480,000		¥960,000
オーバーホール費 ※6 Overhaul Price	¥48,000 ~		¥96,000 ~
クリーニングリス交換費 ※7 Clean Room Lubricant Change Price	¥36,000		¥72,000
真空リス交換費 ※8 Vacuum Lubricant Change Price	¥36,000		¥72,000
同形モーター交換費 ※9 Same Size Motor Change Price	¥15,000~		¥30,000~
異形モーター交換費 ※9 Different Size Motor Change Price	¥36,000~		¥72,000~

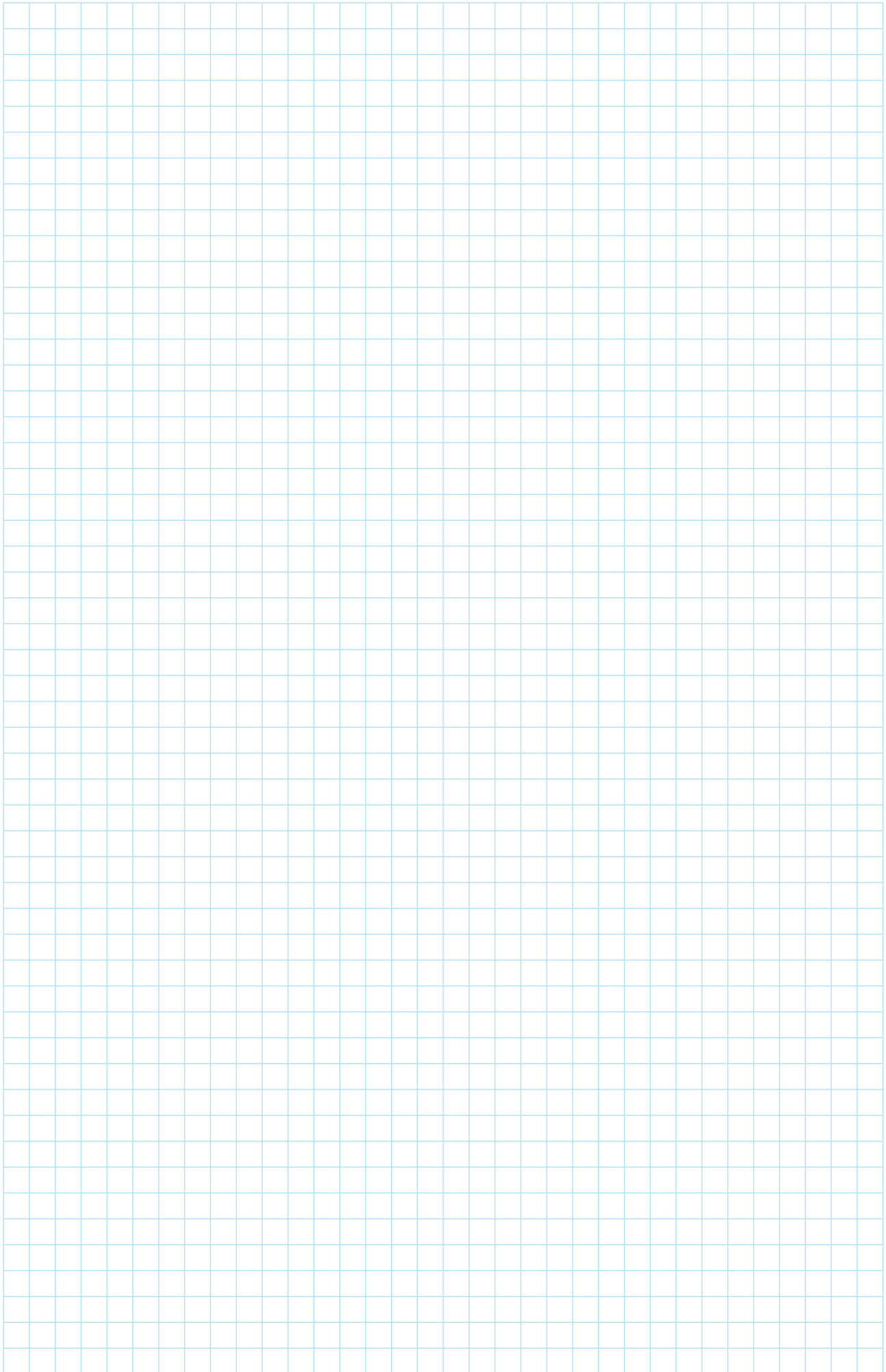
- ※1 SA16A-RSは、SA16A-RTとSA16A-RMの組み合わせです。  
Combination of SA16A-RT and SA16A-RM form 2-axes swivel stage model SA16A-RS.
- ※2 勝手違い、重ねの組勝手についてはK-005ページを参照して下さい。  
Refer to page K-005 for information on Standard and Mirror Symmetry Configuration.
- ※3 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※4 スイベルステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single swivel stage is measured in Roll Direction.
- ※5 ステージ結線の詳細についてはN-032,N-034を参照して下さい。  
Refer to page N-032,N-034 for stage wiring connection information.

- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

- ※6 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- ※7 クリーニングリス仕様の型式は末尾に“-C”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Clean room lubricant model has “-C” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※8 真空リス仕様の型式は末尾に“-V”が付きます。詳細についてはC-005ページを参照して下さい。  
Vacuum lubricant model has “-V” at the end of model number. Page C-005 for further information.
- ※9 モーター交換の詳細についてはC-004ページを参照して下さい。  
Page C-004 for further information about motor change.
- アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- オプションハンドルはO-008ページを参照して下さい。  
Refer to page O-008 for information on Option Handle.

産業用  
Industrial  
実験用  
Experimental  
手動精密ステージ  
Manual Stage  
回転  
Rotation  
スイベル(ニオ)  
Swivel (Th)  
自動精密ステージ  
Motorized Stage  
回転  
Rotation  
スイベル(ニオ)  
Swivel (Th)  
メンテナンス  
Maintenance  
真空ステージ  
Vacuum Stage  
制御装置  
Control Electronics  
アクセサリ  
Accessories  
検査システム  
Inspection System

# Memo

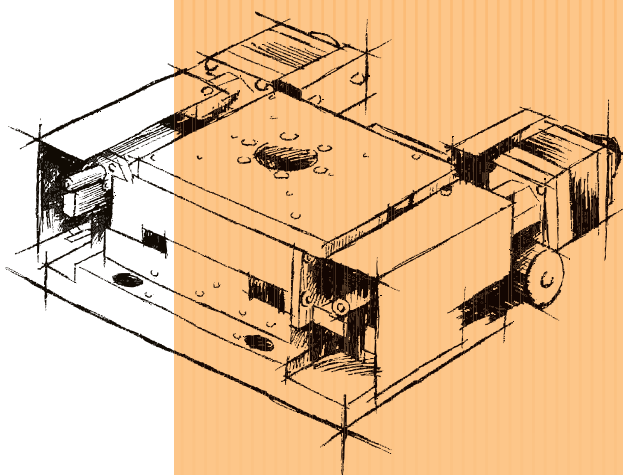


# 薄型アライメントステージ (XYθステージ)

Motorized XYθ Stage

YRA シリーズ

YRA Series



移動範囲 Motion Range テーブルサイズ Table Size 型式 Model Number

移動範囲 Motion Range	テーブルサイズ Table Size	型式 Model Number																		
±3mm・±3°	70×70	YRA-070																		
±5mm・±5°	70×70	YRA-071																		
±5mm・±5°	130×130	YRA-130																		
±5mm・±5°	210×150	YRA-200																		

水平耐荷重 (N) Horizontal Load Capacity (N) 40 50 60 70 90 100 180 200 300 400

# 薄型アライメントステージガイドンス Understaging Motorized XYθ Stage

## 仕様表の精度について

### Understaging Specifications

検査システム (P-002~) を参照して下さい。

See "Kohzu Stage Inspection Standards" section, page P-002~

## 送り方式

### Lead Mechanism

#### ● タンジェントバー方式 (ボールネジ) Tangent-Bar System (Ball Screw)

回転軸から伸びたバーの先端にボールネジで接線方向に直線変位を与えることで回転運動を作っています。回転範囲は狭くなりますが、高分解能と耐久性の両立を兼ね備えています。

Rotary movement is generated by applying linear displacement to the bar tip extending from the rotary axis in the tangential direction by means of a ball screw. This is the optimum feed system when the rotation range is small but a fine rotary movement at a high resolution is required.

・ YRA シリーズのθ軸の分解能は、以下の計算式から求められます。

$$\Delta\theta_s = \tan^{-1} \left( \frac{\Delta\theta \cdot P}{360 \cdot R \cdot m} \right)$$

Δθs : 分解能 (°)

Δθ : モーターの基本ステップ角 (°)

P : ボールネジのリード (mm)

R : タンジェントバーの長さ (mm)

m : マイクロステップの分割数

注) 原点 (0°) からの計算式です。

・ Resolution of θ axis is calculated based on the formula below.

$$\Delta\theta_s = \tan^{-1} \left( \frac{\Delta\theta \cdot P}{360 \cdot R \cdot m} \right)$$

Δθs : Resolution (°)

Δθ : Basic step angle of motor (°)

P : Feed screw lead (mm)

R : Length of tangent-bar (mm)

m : Division number of micro step

Note: Angular motion is calculated from origin point (0°).

#### タンジェントバーの長さ: R (mm)

##### Length of Tangent-Bar : R (mm)

型式	Model Number	R
	YRA-070	45
	YRA-071	45
	YRA-130	85
	YRA-200	115

## 薄型アライメントステージの取り扱い

### Notes for Motorized XYθ Stage <YRA series>

1. 本製品は、精密部品で製作されています。丁寧な取り扱いをお願いいたします。

Do not apply strong impact to the stage because it is assembled precisely.

衝撃や過大な負荷を受けると、精度に影響するばかりでなく、破損する恐れがありますのでご注意ください。

Take care of strong impact or overload, because it leads to not only deterioration of positioning accuracy, but also serious damage.

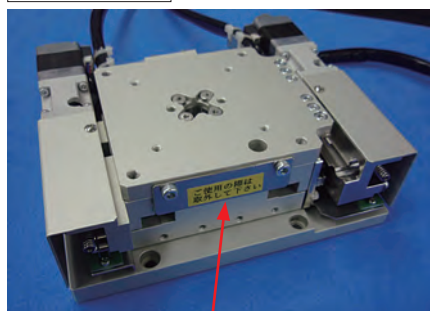
2. 本製品のテーブル上面に、お客様でご用意された「搭載品を脱着する」際は、製品付属（出荷時は側面装着）の「脱着&運搬時使用治具を取り付けた状態」で搭載品の脱着を行って下さい。

Do not remove the yellow-labelled plate mounted on the side during mounting some parts on the stage. This plate protects the stage from excessive torque in screw fastening.

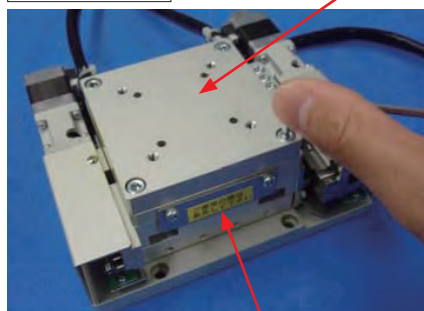
製品出荷時  
Factory default

搭載品脱着時  
In mounting some parts

搭載品の一例(□70mm プレート)  
Mounting some parts(e.g.)



脱着&運搬時使用治具(製品付属)  
Yellow-labelled plate (attached parts) for mount and carry



治具(製品付属)は取り付けたまま  
Keep to mount the Yellow-labelled plate (attached parts)

工具の支点に手を添えてボルトを緩め、または締めて下さい  
Fasten screws with putting a thumb on the supporting point of a hexagonal wrench. It helps to control fixing torque less than the allowable torque.

脱着&運搬時使用治具を取り付けずに搭載品の脱着を行いますと、θテーブルが回転して衝撃が加わり精度に影響を及ぼす恐れがあります。

Do not remove the yellow-labelled plate mounted on the side during mounting some parts on the stage. This plate protects the stage from excessive torque in screw fastening and prevents from rotating the theta axis.

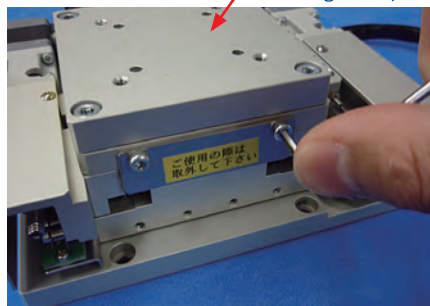
- 搭載品脱着の際、取り付けネジを締め過ぎないように注意して下さい。参考値、M4ネジの締付トルク=3.4N・m。  
Please note the maximum allowable fixing torque (Reference value: screw size M4 = 3.4N·m)
- 本製品のテーブルサイズを超える範囲で搭載品の脱着を行う際は、治具等を製作し「製品の回転方向への負荷を軽減させる」対策を行って下さい。  
If size of mounting parts is over the table size while mounting, prepare to reduce the road of rotation direction with using some suitable tools.

3. 動作前には必ず製品付属の脱着&運搬時使用治具を取り外してご使用下さい。

Remove the yellow-labeled plate after mounting some parts.

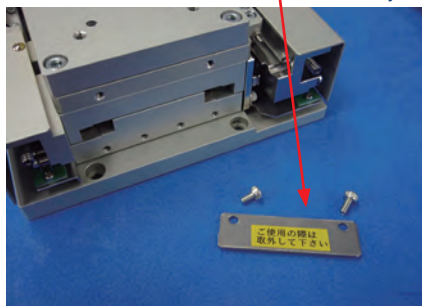
搭載品脱着後  
After some mounting parts

搭載品の一例(□70mm プレート)  
Mounting some parts(e.g.)



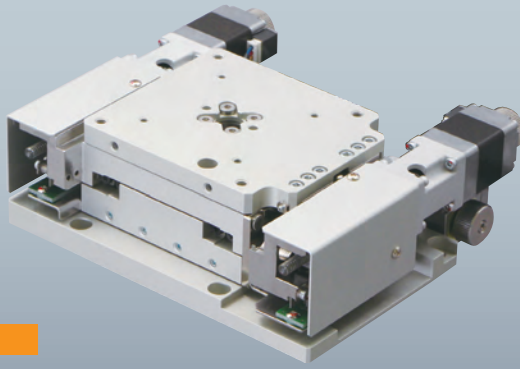
動作時  
In use

治具(製品付属)を取り外す  
Remove the yellow-labeled plate (attached parts)



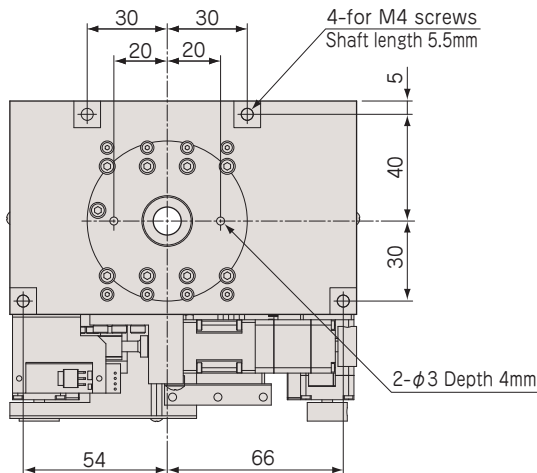
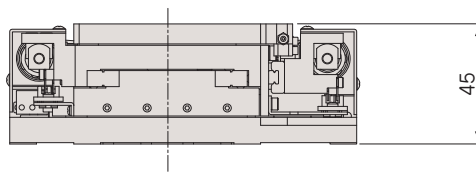
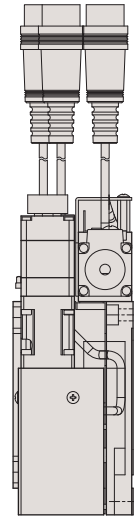
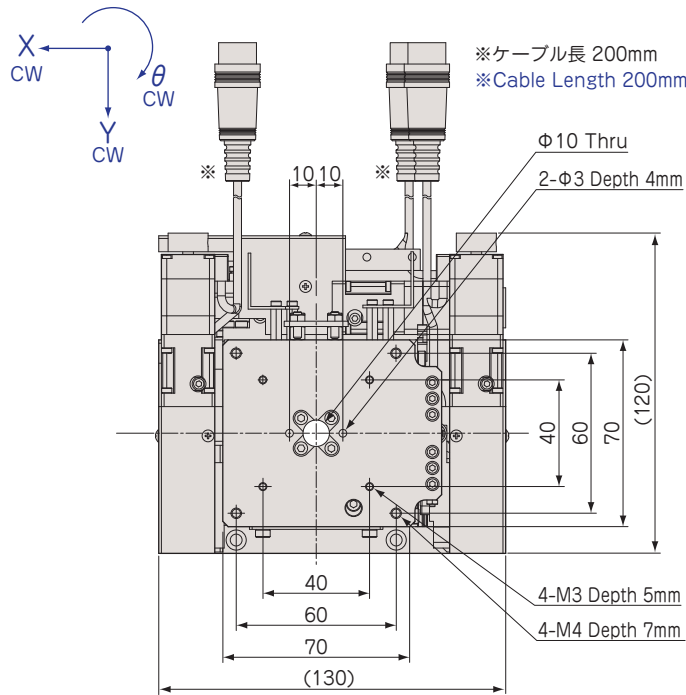
# 薄型アライメントステージ / テーブルサイズ 70×70

## Motorized XYθ Stages / Table Size 70 x 70



YRA-070

● YRA-070



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

電動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / クロスローラガイド&クロスローラベアリング/ボールネジ Aluminum Body / Cross-Roller Guide & Cross-Roller Bearing / Ball Screw



型式 Model Number		YRA-070
テーブル面 Table Size		70mm×70mm
案内方式 Guide Mechanism		XY:精密クロスローラガイド θ:クロスローラベアリング XY: Cross-Roller Guide θ: Cross-Roller Bearing
移動範囲 Motion Range		XY:±3mm θ:±3°
送り方式(3軸共通) Lead Mechanism (same at 3-axes)		ボールネジ リード1.0mm Ball Screw Lead 1.0mm
分解能 フル/ハーフ ステップ ※1 Resolution Full/Half Step ※1		XY:2μm/1μm θ:≈0.002546°/0.001273°
最高速度 Maximum Speed		XY:10mm/sec : Half 10kpps θ:12.7°/sec : Half 10kpps
ロストモーション Lost Motion		XY:≦2μm θ:≦0.005°
真直度 Straightness	水平 Horizontal	XY:≦1μm/6mm
	垂直 Vertical	XY:≦1μm/6mm
繰返し位置決め精度 Repeatability		XY:≦±0.5μm
角度再現性 Angular Repeatability		θ:≦0.001°
バックラッシュ Backlash		XY:≦1μm θ:≦0.005°
面振れ Surface Runout		θ:≦5μm/±3°
偏心 Eccentricity		θ:≦3μm/±3°
モーメント荷重 Moment Load Stiffness		0.6arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)		49N (5kgf)
材質 Material		アルミ合金 Aluminum Alloy
外観 Finish		白色仕上げ Clear-Matt Anodizing
自重 Weight		1.45kg
5相ステッピングモーター(3軸共通) 5 Phase Stepper Motor (same at 3-axes)		PK513PB(オリエンタルモーター: 定格電流 0.35A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線5本) PK513PB (Oriental Motor: Phase Current 0.35A, Basic Step Angle 0.72°, 5-Leads)
コネクタ(3軸共通) Connector (same at 3-axes)		丸形20ピン(ヒロセ: RP13A-12JG-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12JG-20PC)
ステージ結線タイプ(3軸共通) ※2 Stage Wiring Type (same at 3-axes) ※2		V2
センサ基板型式 Sensor Model		XY:F-106(HOME, LIMIT), θ:F-106R(HOME, LIMIT)
価格 Price (JPY)		¥450,000
グリス変更 Lubricant Change		営業部までお問い合わせください。 Contact us for further information.
モーター変更 Motor Change		営業部までお問い合わせください。 Contact us for further information.
オーバーホール費 ※3 Overhaul Price ※3		¥120,000

- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※2 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035を参照して下さい。  
Refer to page N-034, N-035 for stage wiring connection information.
- ※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
- アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel(Nio)

電動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel(Nio)

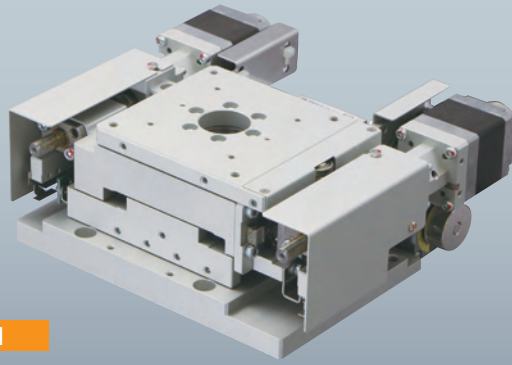
真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

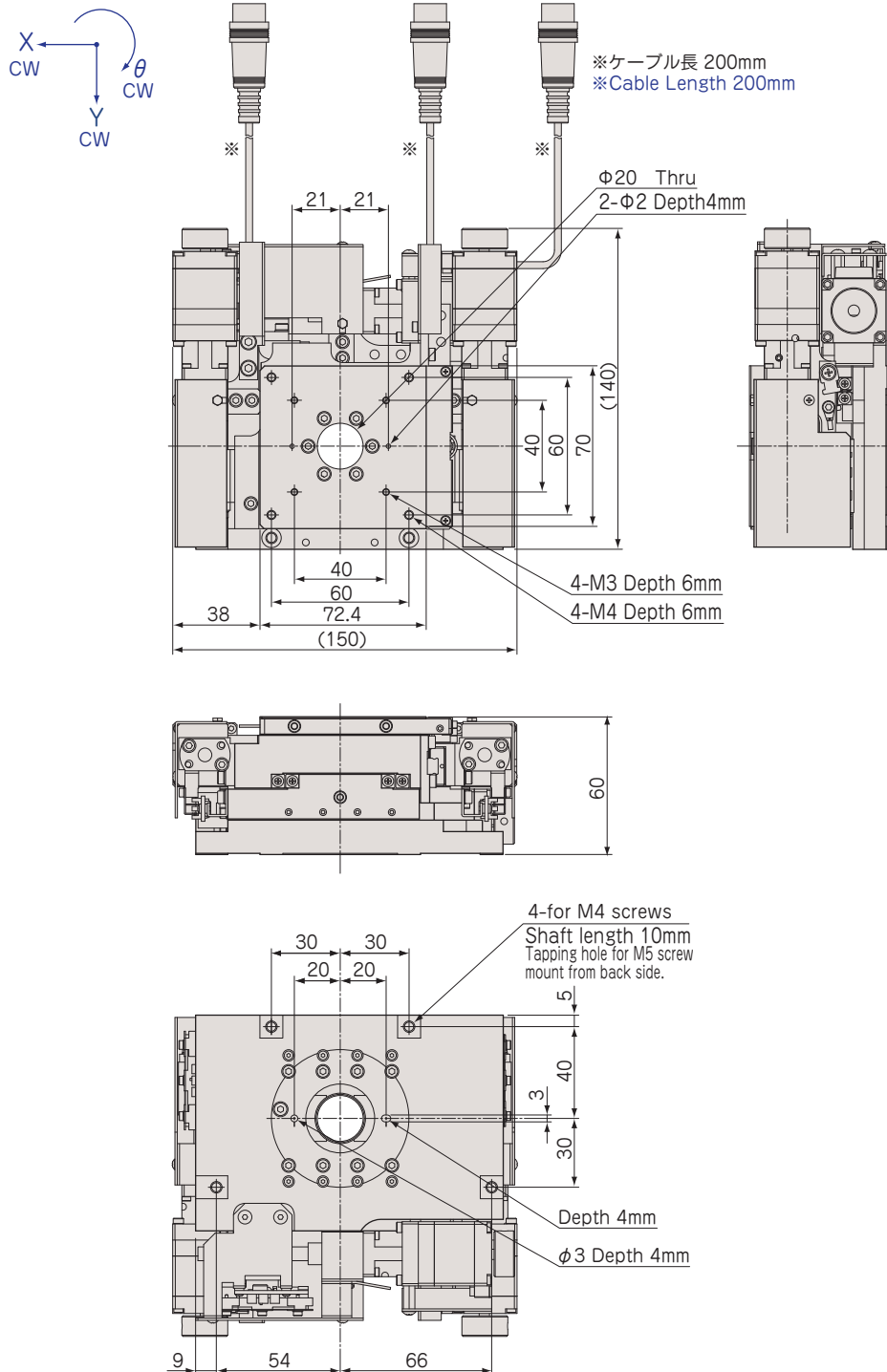
検査システム  
Inspection System

# 薄型アライメントステージ / テーブルサイズ 70×70 Motorized XYθ Stages / Table Size 70 x 70



**YRA-071**

● **YRA-071**



# アルミ / クロスローラガイド&クロスローラベアリング/ボールネジ Aluminum Body / Cross-Roller Guide & Cross-Roller Bearing / Ball Screw



型式 Model Number	<b>NEW</b> YRA-071
テーブル面 Table Size	70mm×70mm
案内方式 Guide Mechanism	XY:精密クロスローラガイド θ:クロスローラベアリング XY: Cross-Roller Guide θ: Cross-Roller Bearing
移動範囲 Motion Range	XY:±5mm θ:±5°
送り方式(3軸共通) Lead Mechanism (same at 3-axes)	ボールネジ リード1.0mm Ball Screw Lead 1.0mm
分解能 フル/ハーフ ステップ ※1 Resolution Full/Half Step ※1	XY:1μm/0.5μm θ:≈0.001273°/0.000637°
最高速度 Maximum Speed	XY:10mm/sec : Half 20kpps θ:12.7°/sec : Half 20kpps
ロストモーション Lost Motion	XY:≦2μm θ:≦0.005°
真直度 Straightness	水平 Horizontal XY:≦1μm/10mm
	垂直 Vertical XY:≦1μm/10mm
繰返し位置決め精度 Repeatability	XY:≦±0.5μm
角度再現性 Angular Repeatability	θ:≦0.001°
バックラッシュ Backlash	XY:≦1μm θ:≦0.005°
面振れ Surface Runout	θ:≦5μm/±5°
偏心 Eccentricity	θ:≦3μm/±5°
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.3arcsec/N-cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	68.6N (7kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing
自重 Weight	2.25kg
5相ステッピングモーター(3軸共通) 5 Phase Stepper Motor (same at 3-axes)	※4 PK523HPMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK523HPMB (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)
コネクタ(3軸共通) Connector (same at 3-axes)	丸形20ピン(ヒロセ: RP13A-12JG-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12JG-20PC)
ステージ結線タイプ(3軸共通) ※2 Stage Wiring Type (same at 3-axes) ※2	V3
センサ基板型式 Sensor Model	XY:F-115(HOME, LIMIT), θ:F-115R(HOME, LIMIT)
価格 Price (JPY)	¥460,000
グリス変更 Lubricant Change	営業部までお問い合わせください。 Contact us for further information.
モーター変更 Motor Change	営業部までお問い合わせください。 Contact us for further information.
オーバーホール費 ※3 Overhaul Price ※3	¥120,000

- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※2 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035を参照して下さい。  
Refer to page N-034, N-035 for stage wiring connection information.

- ※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- ※4 出力側軸端をカットしています。  
Cut off the edge of motor shaft's output side.

- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.

- アクセサリについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel(Nio)

電動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel(Nio)

真空ステージ  
Vacuum Stage

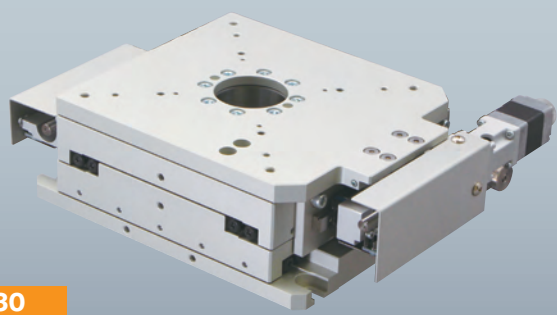
制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

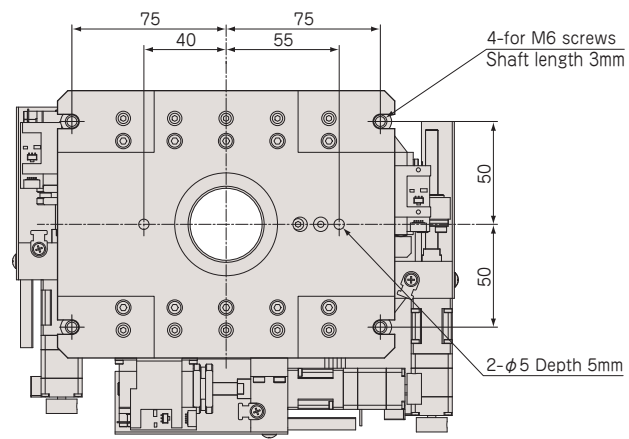
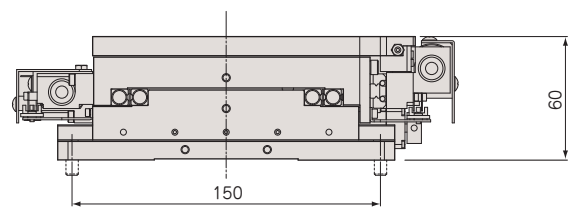
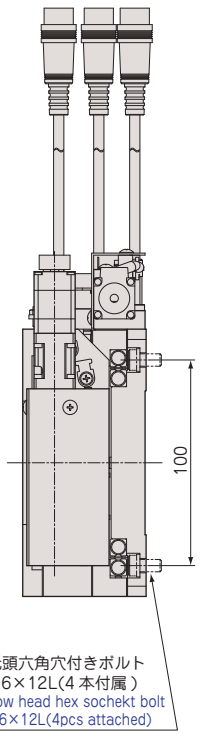
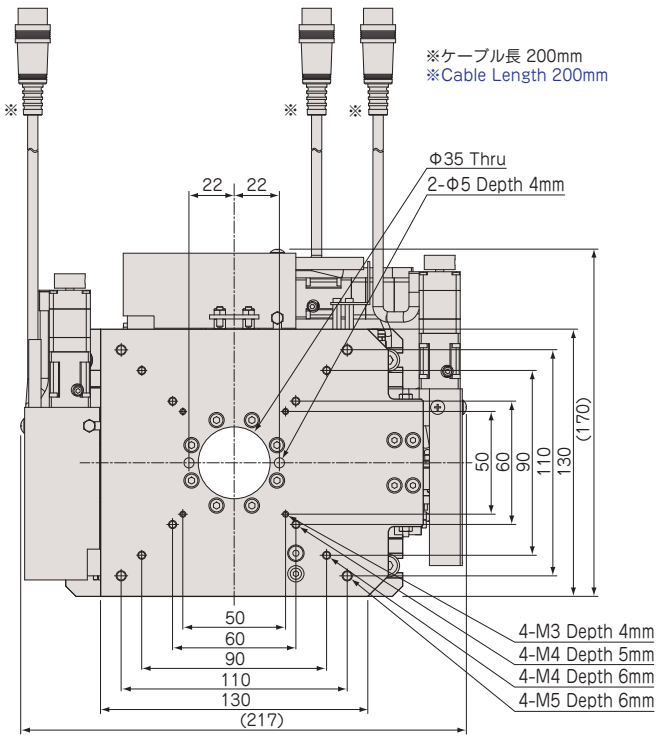
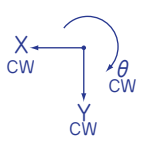
Industrial Experimental Manual Stage Motorized Stage Rotation Swivel (Tilt) XYθ Vacuum Stage Control Electronics Accessories Inspection System

# 薄型アライメントステージ / テーブルサイズ 130×130 Motorized XYθ Stages / Table Size 130 x 130



**YRA-130**

● YRA-130



低頭ネジ (付属品) での  
取り付けとなります。  
Mounting by low head  
screw (attachment)

# アルミ / クロスローラガイド&クロスローラベアリング/ボールネジ Aluminum Body / Cross-Roller Guide & Cross-Roller Bearing / Ball Screw



型式 Model Number	YRA-130	
テーブル面 Table Size	130mm×130mm	
案内方式 Guide Mechanism	XY:精密クロスローラガイド θ:クロスローラベアリング XY: Cross-Roller Guide θ: Cross-Roller Bearing	
移動範囲 Motion Range	XY:±5mm θ:±5°	
送り方式(3軸共通) Lead Mechanism (same at 3-axes)	ボールネジ リード1.0mm Ball Screw Lead 1.0mm	
分解能 フル/ハーフ ステップ Resolution Full/Half Step ※1	XY:2μm/1μm θ:≈0.001348°/0.000674°	
最高速度 Maximum Speed	XY:10mm/sec : Half 10kpps θ:6.74°/sec : Half 10kpps	
ロストモーション Lost Motion	XY:≤2μm θ:≤0.005°	
真直度 Straightness	水平 Horizontal	XY:≤1μm/10mm
	垂直 Vertical	XY:≤1μm/10mm
繰返し位置決め精度 Repeatability	XY:≤±0.5μm	
角度再現性 Angular Repeatability	θ:≤0.001°	
バックラッシュ Backlash	XY:≤1μm θ:≤0.005°	
面振れ Surface Runout	θ:≤5μm/±5°	
偏心 Eccentricity	θ:≤3μm/±5°	
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.1arcsec/N·cm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	196N (20kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum Alloy	
外観 Finish	白色仕上げ Clear-Matt Anodizing	
自重 Weight	4kg	
5相ステッピングモーター(3軸共通) 5 Phase Stepper Motor (same at 3-axes)	PK513PB(オリエンタルモーター: 定格電流 0.35A/相, 基本ステップ角 0.72°, リード線5本) PK513PB (Oriental Motor: Phase Current 0.35A, Basic Step Angle 0.72°, 5-Leads)	
コネクタ(3軸共通) Connector (same at 3-axes)	丸形20ピン(ヒロセ: RP13A-12JG-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12JG-20PC)	
ステージ結線タイプ(3軸共通) ※2 Stage Wiring Type (same at 3-axes)	V2	
センサ基板型式 Sensor Model	XYθ:F-115(HOME, LIMIT)	
価格 Price (JPY)	¥700,000	
グリス変更 Lubricant Change	営業部までお問い合わせください。 Contact us for further information.	
モーター変更 Motor Change	営業部までお問い合わせください。 Contact us for further information.	
オーバーホール費 ※3 Overhaul Price	¥140,000	

- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
  - ※2 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035を参照して下さい。  
Refer to page N-034, N-035 for stage wiring connection information.
  - ※3 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
  - 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.
  - アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
  - お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel(Nio)

電動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スイベル(ニオ)  
Swivel(Nio)

真空ステージ  
Vacuum Stage

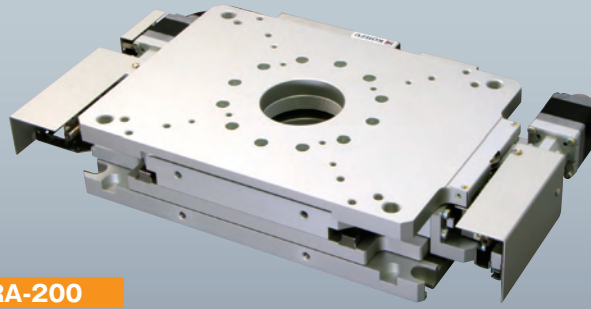
制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

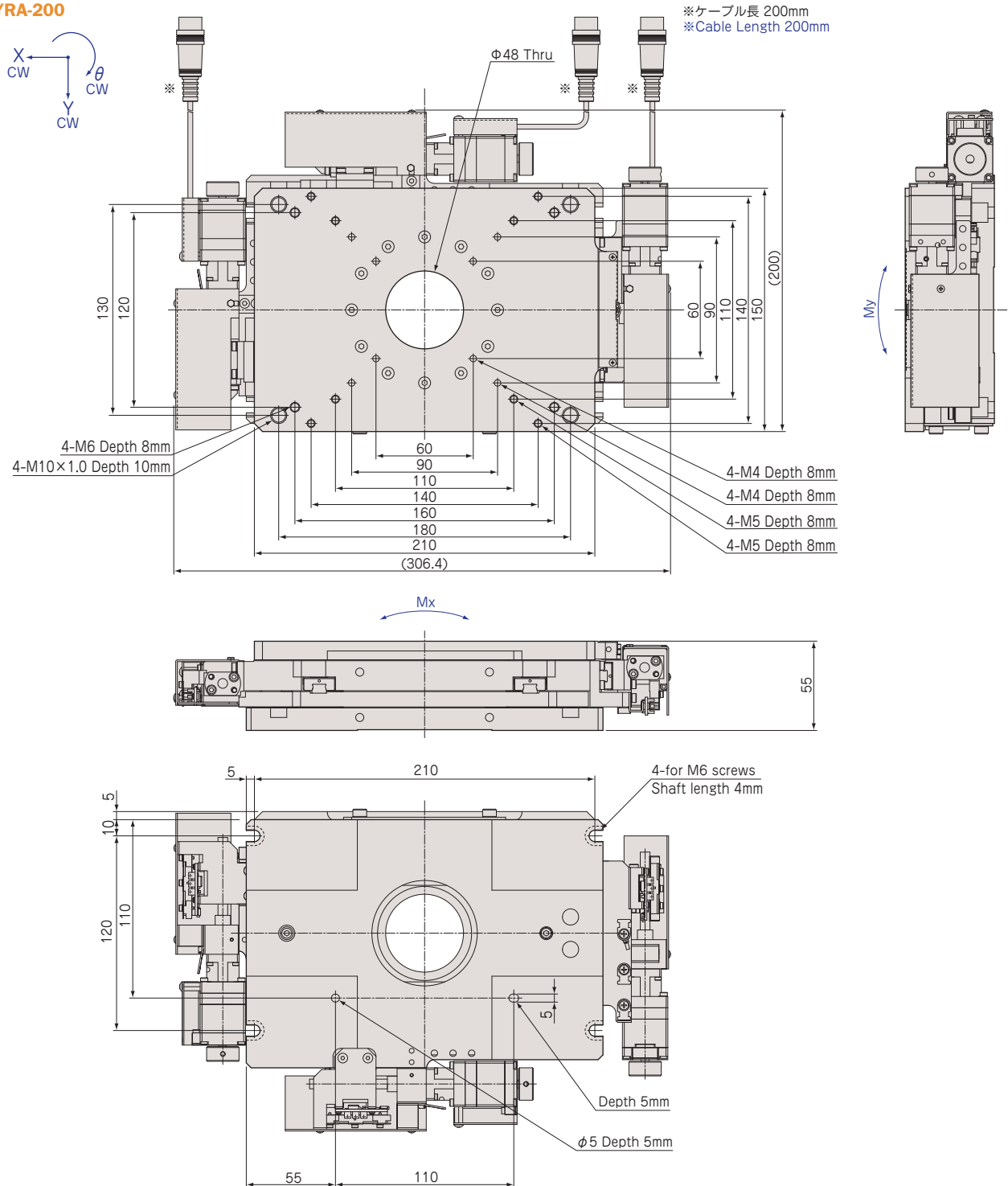
# 薄型アライメントステージ / テーブルサイズ 210×150

## Motorized XYθ Stages / Table Size 210 x 150



YRA-200

● YRA-200



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

回転  
Rotation

スイベル(Title)  
Swivel(Title)

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スイベル(Title)  
Swivel(Title)

XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# アルミ / リニアガイド&クロスローラベアリング/ボールネジ

## Aluminum Body / Linear Guide & Cross-Roller Bearing / Ball Screw



型式 Model Number		YRA-200
テーブル面 Table Size		210mm×150mm
案内方式 Guide Mechanism		XY:精密リニアガイド θ:クロスローラベアリング XY: Linear Guide θ: Cross-Roller Bearing
移動範囲 Motion Range		XY:±5mm θ:±5°
送り方式(3軸共通) Lead Mechanism (same at 3-axes)		ボールネジ リード1.0mm Ball Screw Lead 1.0mm
分解能 フル/ハーフ ステップ Resolution Full/Half Step ※1		XY:1μm/0.5μm θ:≈0.000498°/0.000249°
最高速度 Maximum Speed		XY:10mm/sec : Half 20kpps θ:4.98°/sec : Half 20kpps
ロストモーション Lost Motion		XY:≦2μm θ:≦0.005°
真直度 Straightness	水平 Horizontal	XY:≦3μm/10mm
	垂直 Vertical	XY:≦3μm/10mm
繰返し位置決め精度 Repeatability		XY:≦±0.5μm
角度再現性 Angular Repeatability		θ:≦0.001°
バックラッシュ Backlash		XY:≦1μm θ:≦0.005°
面振れ Surface Runout		θ: ≦5μm/±5°
偏心 Eccentricity		θ: ≦5μm/±5°
モーメント荷重 Moment Load Stiffness		X方向モーメント荷重 (Mx): 0.03arcsec/N·cm, Y方向モーメント荷重 (My): 0.05arcsec/N·cm X direction moment load stiffness (Mx): 0.03arcsec/N·cm, Y direction moment load stiffness (My): 0.05arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)		343N (35kgf)
静止時負荷容量 Load Capacity (static) ※2		1961N (200kgf)
材質 Material		アルミ合金 Aluminum Alloy
外観 Finish		白色仕上げ Clear-Matt Anodizing
自重 Weight		5.15kg
5相ステッピングモーター(3軸共通) 5 Phase Stepper Motor (same at 3-axes)		※5 PK523HPMB (オリエンタルモーター: 定格電流 0.75A/相, 基本ステップ角 0.36°, リード線5本) PK523HPMB (Oriental Motor: Phase Current 0.75A, Basic Step Angle 0.36°, 5-Leads)
コネクタ(3軸共通) Connector (same at 3-axes)		丸形20ピン(ヒロセ: RP13A-12JG-20PC) 20Pin Round (Hirose: RP13A-12JG-20PC)
ステージ結線タイプ(3軸共通) ※3 Stage Wiring Type (same at 3-axes)		V3
センサ基板型式 Sensor Model		XY:F-115(HOME, LIMIT), θ:F-115R(HOME, LIMIT)
価格 Price (JPY)		¥780,000
グリス変更 Lubricant Change		営業部までお問い合わせください。 Contact us for further information.
モーター変更 Motor Change		営業部までお問い合わせください。 Contact us for further information.
オーバーホール費 ※4 Overhaul Price		¥160,000

- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.  
ワーク重心がステージ中央(垂直方向等分布)で、かつ動作させないときに耐えうる荷重。
- ※2 The load capacity (static) is defined at the gravity point of work is center (Uniform distribution to vertical direction) and static condition.
- ※3 ステージ結線の詳細についてはN-034,N-035を参照して下さい。  
Refer to page N-034, N-035 for stage wiring connection information.

- 対応するモーターコントローラ・ドライバについてはN-002ページを参照して下さい。  
Refer to page N-002 for information on corresponding motor controller and driver.
- 対応するモーターケーブルについてはN-018ページを参照して下さい。  
Refer to page N-018 for information on corresponding motor cable.

- ※4 オーバーホール費に交換部品代は含まれません。詳細については15ページを参照して下さい。  
Additional parts cost is not included on Overhaul cost. Refer to page 16 for further information.
- ※5 出力側軸端をカットしています。  
Cut off the edge of motor shaft's output side.

- アクセサリーについてはO-001ページを参照して下さい。  
Refer to page O-001 for information on accessory.
- お客様のご要望により製品の改造も承ります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。  
We appreciate the product customizing. Contact us for further information.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スワイベル(ニオ)  
Swivel (Nio)

電動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スワイベル(ニオ)  
Swivel (Nio)

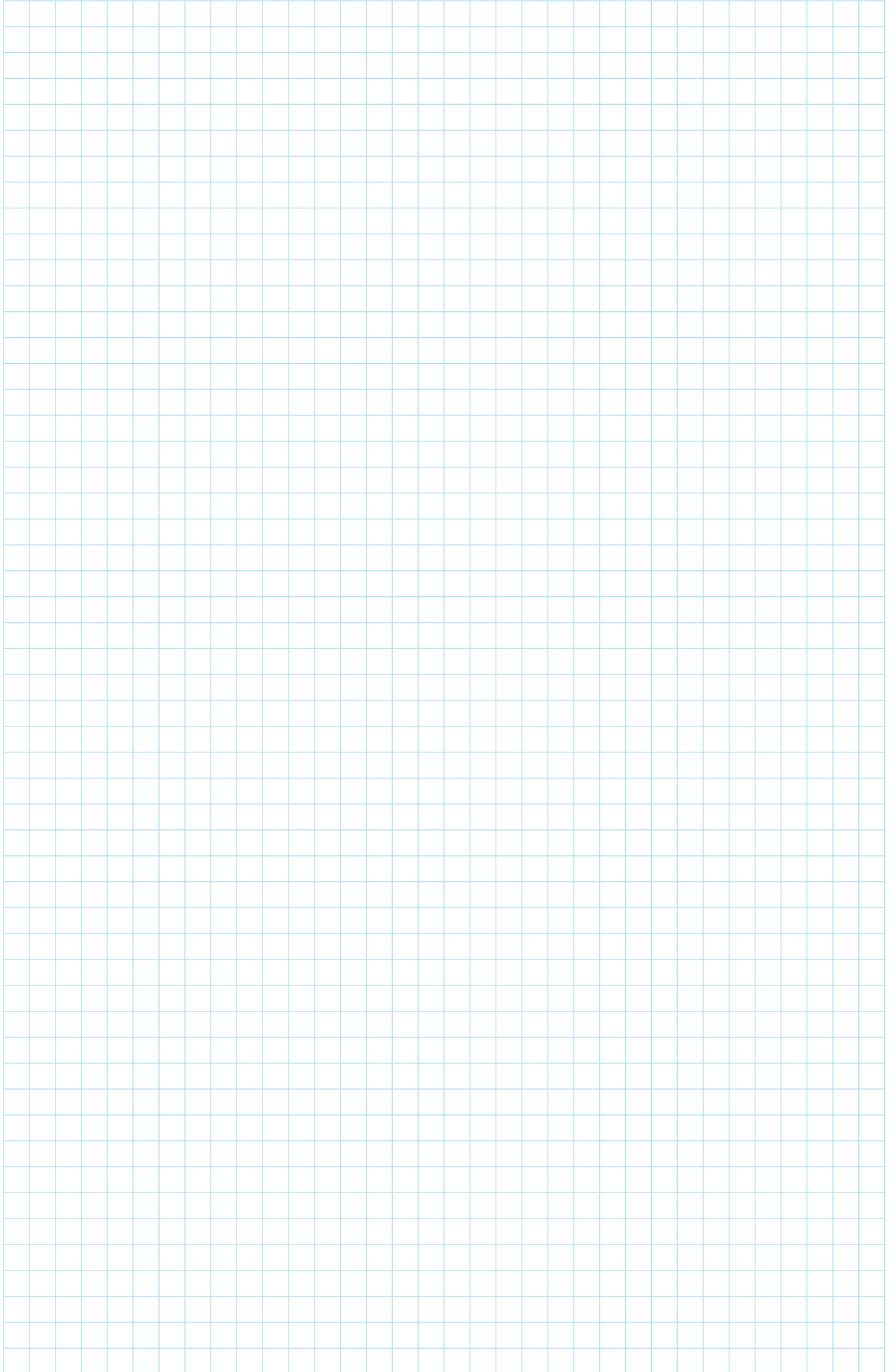
真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

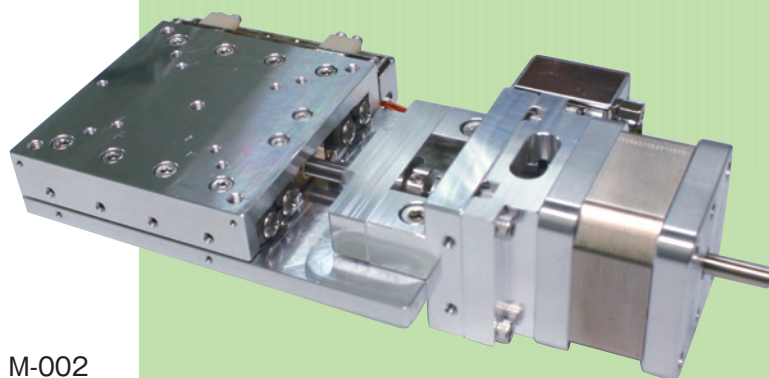
検査システム  
Inspection System

# Memo



# 真空対応ステージ

## Vacuum Compatible Positioning Stage



- 真空対応ステージガイドンス ..... M-002  
Understanding Vacuum Compatible Stage
- 真空対応ステージの結線 ..... M-005  
Wiring Connection of Vacuum Compatible Stage
- 真空対応自動 X ステージ ..... M-006  
Vacuum Motorized X Linear Stage
- 真空対応自動 Z ステージ ..... M-012  
Vacuum Motorized Vertical Linear Stage
- 真空対応自動回転ステージ ..... M-014  
Vacuum Motorized Rotation Stage
- 真空対応自動スイベル（ゴニオ）ステージ ..... M-018  
Vacuum Motorized Swivel (Tilt) Stage



# 真空対応ステージガイドンス Understanding Vacuum Compatible Stage

## はじめに Introduction

「真空対応ステージ」は、真空域で耐えうる材料や部材を使用し、高い位置決め精度・高剛性を維持した汎用位置決めステージです。ステージの本体にはアルミニウム素材、案内部にはステンレス、メネジ、ウォームホイール部にはリン青銅などの金属や、真空対応の絶縁材・潤滑材などを使用しています。これらの材料の選択や製造工程には、これまで弊社が放射光施設、半導体露光、宇宙関連の装置開発で培ってきたノウハウが結集されています。また、検査や包装も十分に管理された環境のもとで行われています。

ここに記載されているステージ以外でもエンコーダの取り付けや、超高真空対応製品などのご要望がございましたら、弊社営業部までお問い合わせ下さい。

'Kohzu vacuum-compatible stages' are precise and durable positioning instruments ideally suited for the extreme requirements imposed by high-vacuum environments. Our vacuum-compatible stages exhibit performance characteristics comparable to those of Kohzu standard motion products. Kohzu vacuum-compatible stages are manufactured, assembled, inspected and packaged under highly controlled conditions. Since proper selection is at the core of vacuum-compatibility, Kohzu engineers only specify low outgas metals, plastics, lubricants and components... materials are limited to aluminum, stainless steel, and phosphor bronze.

Kohzu's years of developing customized vacuum-compatible solutions for synchrotron radiation research, semiconductor lithography and space development applications have yielded a vacuum-compatible motion instruments product line of unsurpassed quality, reliability and performance. Ultra high vacuum oil-free lubrication as well as high-precision linear and angular encoders can be provided on request. Please feel free to contact us for all your high and ultrahigh vacuum needs.

## 到達圧力、残留ガス、放出ガス速度の計測 Vacuum Test Results

テスト用の真空容器にステージを挿入した場合と、ステージなし(バックグラウンド)の場合で、到達圧力の時間変化、残留ガス分析、放出ガス速度の計測結果を示します。

- Ultimate System Pressure
- Residual Gas Analysis
- Outgas Rate

A small chamber was prepared to conduct these three vacuum tests. Vacuum chamber is first tested empty before introducing Kohzu's MVSA07A-RT vacuum-compatible swivel stage.

- 計測条件  
試験ステージ: MVSA07A-RT
- 計測機器  
テスト用真空容器: (容積: 18ℓ)
- 真空ポンプ  
ターボ分子ポンプ  
(セイコー精機社製、型式: SPT-400 400ℓ/sec)  
スクロールポンプ  
(アネスト岩田社製、型式: ISP-250B 250ℓ/min)
- 真空ゲージ  
B-A 形電離真空計  
(アネルバ社製、ミニチュアゲージMG-2F, コントローラMIG-430)  
四重極型質量分析計(アネルバ社製、型式: M-100QA-M)  
計測条件: フィラメント電流2.5mA,  
2次電子増倍管印加電圧1400V

- Test Equipment  
Stage: MVSA07A-RT<sup>1</sup>
  - Chamber Volume: 18ℓ  
Pump: 400ℓ/sec, Turbo Molecular<sup>2</sup>  
Pump: 250ℓ/min, Scroll<sup>3</sup>
  - Gauge: Bayard-Alpert Ion Type<sup>4</sup>  
RGA: Quadrupole Mass Spectrometer<sup>5</sup>
1. Kohzu 70mm stage, Medium Vacuum Compatible
  2. Seiko Seiki SPT-400
  3. Anesto Iwata ISP-250B
  4. Anelva MG-2F with MIG-430 Controller
  5. Anelva M100QA-M, 2.5mA filament current, 1400V induced voltage at 2nd electron multiplier.

# 1. 圧力の時間変化 Ultimate System Pressure

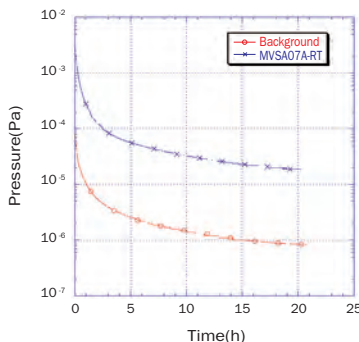


図1 真空到達度(試験ステージありとバックグラウンド)  
Fig. 1 Pressure vs. Time

# 2. 四重極型質量分析計を使用した残留ガス測定 Residual Gas Analysis

四重極型質量分析計では、気体分子の質量m (amu) (amuはatom mass unitの略)を電荷量z(整数)で割ったものを観測します。

ステージを真空容器に入れた場合には、水素、水、炭化物、窒化物などに加えて、潤滑剤が由来と思われる炭化水素ガスや炭化フッ素ガスも観測されます。これらのガスは、常温では圧力にほとんど寄与しませんが、温度を上げると蒸発量が多くなり影響を与えます。超高真空下での使用には、炭化水素ガスや炭化フッ素ガス放出の少ない固体潤滑を採用し、ベーク対応の材質に変更を推奨します。

Quadrupole mass spectrometer detects mass to charge ratio (m/z), where most elements detected are hydrogen, water, carbon and nitrogen compounds. Additionally trace amounts of hydrocarbon and carbonate fluorine are detected and directly attributed to the vacuum grease used to lubricate our stages. The partial pressures of trace contaminants represent a small contribution to overall system pressure. However, outgassed contaminants will increase as stage temperature rises. If ultra high vacuum conditions are required, we offer customized oil-free stages fitted with materials and lubricants suitable for baking. Kohzu can address all of your vacuum requirements, including those for UHV motion applications.

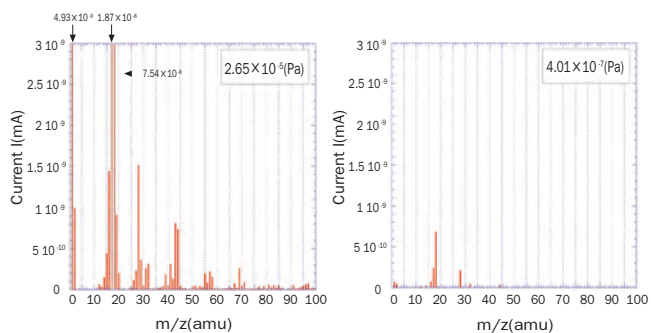
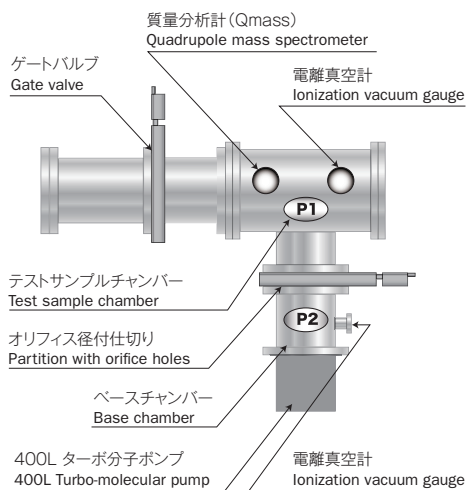


図2 残留ガス分析結果

試験ステージあり(ベークなし)とバックグラウンド(ベーク150°C10時間)

Fig. 2 After introducing stage (no baking) and After baking chamber for 10hrs. at 150°C (without stage)

# 3. 放出ガス速度(オリフィス法) Gas Emission Velocity (Orifice method)



テストサンプルチャンバーP1と、排気系に至るベースチャンバーP2の間に仕切りを設けます。その仕切りには微細穴があり、P1、P2に圧力差が生じるようにしています。P1、P2の圧力を測定し、その圧力差を調べることでサンプルからのガス放出速度が導き出されます。実際には、真空容器の表面でもガスの放出・吸着が起こるので、まずチャンバーが空の状態でのデータをバックグラウンドとして測定します。そのデータを差し引いた上で、試料からの正味のガス放出速度を求めます。

A partition is installed between the test sample chamber P1 and base chamber P2 that is connected to the exhaust system. The partition has fine holes that generate a pressure difference between P1 and P2. By measuring the pressure of P1 and P2 and examining the pressure difference, the gas emission velocity from the sample can be obtained. Since emission and adsorption occur also on the surface of the vacuum equipment, first perform measurements with empty chambers for control data. Calculate the net gas emission velocity from the sample by subtracting the control data.

$$Q=C\{(P1-P2)-ground\}(Pa\cdot m^3/sec)$$

(ground: サンプルが入っていない時のチャンバーの差圧)

Q: 放出されるガス速度 C: コンダクタンス P: チャンバーが空の時の差圧

(ground: Differential pressure in chamber without sample)

Q: Gas emission velocity C: Conductance P: Differential pressure with empty chambers

# 真空対応ステージガイド Understanding Vacuum Compatible Stage

## 真空内で使用する際の注意点

### How to use in vacuum

#### 容器の排気について

真空ポンプの選定・取り付けには、真空容器の容積、内部装置からのガス放出量、排気系のコンダクタンスを考慮して下さい。また包装からステージを取り出した後は、長時間大気に曝すことは避け、早めに真空下に設置して下さい。

#### モーターの発熱によるベアリング効果

真空内では、大気中と異なり対流による熱伝導はほとんどありません。このため、主にモーターから発生した熱により、以下のような現象が起こります。

- 1.潤滑剤の蒸発による真空容器内の劣化(圧力上昇など)
- 2.ベアリング部の焼きつき
- 3.熱膨張による影響(ステージに熱が逃げるため、大気中よりも熱膨張の影響を受けやすくなる)

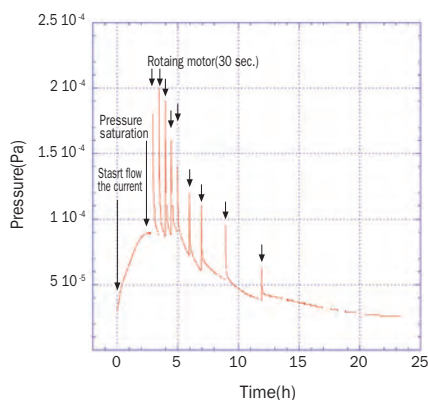


図3 モーターの励磁・回転と圧力上昇  
Fig. 3 Pressure vs. Time (while cycling motor)

#### • Vacuum Chamber

Consideration must be given to vacuum vessel volume, content outgas rate and the system's pumping conductance.

#### • Vacuum Handling

Minimize exposure of vacuum-compatible stages to atmospheric conditions. After unpacking, install vacuum-compatible stages into a vacuum chamber as soon as possible.

#### • Motor Heating

Heat conductivity and dissipation are significantly reduced in a vacuum environment. This will lead to over-heating of in-vacuum stepper motors if operated continuously for long periods of time. Motor overheating will lead to a rise in system pressure caused by the evaporation of motor-bearing lubricants. Evaporation of motor-bearing lubricants can in turn lead to premature bearing failure.

Furthermore, it might be easy occurred for dimensional instability produced by thermal gradients and different coefficients of thermal expansion.

左のグラフは、真空容器の中に真空対応ステージに使用しているモーターを挿入し、圧力変化を調べた結果で、モーターを励磁するとある時間を過ぎた時点で圧力が飽和します。そのあとモーターを回転させると、回転中は圧力が急激に上昇しますが、しばらくするとすぐに元の状態に戻ります。これを繰り返すことにより、圧力が低くなっていきます。

The left graph shows pressure change over time as an in-vacuum stepper motor is powered 'On' and 'Off' inside a vacuum chamber. According to the data collected, after starting a current flow to an in-vacuum motor, system pressure will increase until reaching a saturation point. If the motor generates in every 30 seconds, the pressure level is getting higher immediately, but after that, the pressure returns to lower level. By repeating the motor running, the pressure is going down a gradually.

#### 圧力を低く保つには…

##### To improve or maintain minimum system pressure...

- 1.使用する前に慣らし運転して、ガスを放出しておく。
- 2.停止時の励磁電流を必要最低限に抑える。

1. Running in-vacuum motors as previously described
2. Maintain lowest possible motor holding currents

#### より高精度を追求するには…

##### To improve or maintain maximum positional accuracy...

- 1.モーターの温度を逃がすような工夫を施す。もしくは、モーターとステージの間を断熱する。
- 2.リニアエンコーダや回転エンコーダを組み込み、フィードバック制御する。

ステージによっては、断熱材やエンコーダが取り付けられないものもあります。詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。

1. Reduce motor heating by minimizing power 'On' cycles and holding current. Or, install thermal insulation between motor and motion mechanics
2. Add optional, vacuum-compatible, linear or angular encoders with feedback control.

Some stages can not be fitted with insulating spacers or encoders. Please contact us for more information on stage options and functionality.

# 真空対応ステージの結線 Wiring Connection of Vacuum Compatible Stage

## 接続構成例

### Accessories for connection



ステージをコントローラに接続するには、以下のケーブルなどが必要になります。

- ① 真空対応ケーブル (ステージから電流導入端子)
- ② モーターケーブル (電流導入端子大気側からモーターコントローラ)
- ③ 電流導入端子

The components required to connect Kohzu vacuum-compatible stages and SC controllers are:

- ① Stage-to-feedthrough cable
- ② Feedthrough-to-controller cable
- ③ Electrical feedthrough (Hermetically sealed)

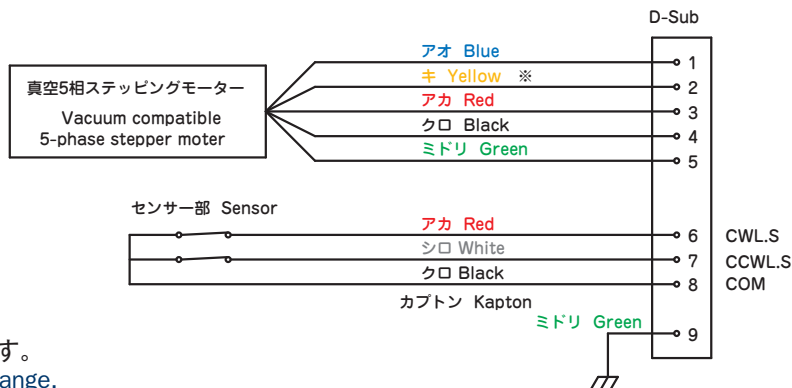
名称 Name	写真 Picture	型式 Model Number	長さ Length	備考 Note
① 真空対応ケーブル Vacuum Compatible Cable		HVB-R9-192SC	0.48m(19"inch)	Teflonの被覆線とDAP素材のコネクタを組み合わせたものを使用しています。
		HVB-R9-392SC	0.99m(39"inch)	Teflon Ribbon cable assembly with female sockets & DAP(glass-filled dyathilate).
		KAP-R9-192SC	0.48m(19"inch)	Kaptonの被覆線とPEEK素材のコネクタを組み合わせたものを使用しています。
		KAP-R9-392SC	0.99m(39"inch)	Kapton cable assembly with female sockets & PEEK(polyetheretherketone).
② 大気用ケーブル Motor Cable		C9DAKM-030	3m (118"inch)	D-SubタイプコネクタとモーターコントローラKOSMOSシリーズを接続するケーブルです。
		C9DAKM-050	5m (196"inch)	Motor cable for connecting between D-Sub type connector and motor controller KOSMOS series.
③ 電流導入端子 Feedthrough		9D-275		D-Subタイプコネクタを採用しています。導入端子は、真空側・大気側ともオスになっています。フランジ規格はICF70です。 Flange mounted electrical feedthroughs are fitted with D-Sub male interface on both vacuum and air sides. Note that pins are straight-through design, so typical pin assignment will be mirrored.

なおご要望に応じてステージのコネクタも以下のように変更できます。  
1. ケーブル直出し (ケーブル長最長2m) (配線色は、結線例を参照)  
2. ターミナル (結線をターミナルに取付)  
詳しくは営業部までお問い合わせ下さい。

In addition to the above mentioned connectivity accessories, Kohzu can also provide vacuum compatible flying-lead cables (up to 2m in length) and various wiring-block terminals.  
Contact us for more information.

## 結線例

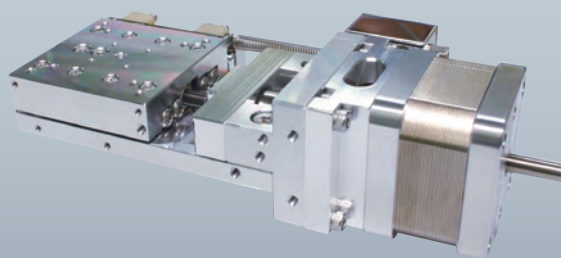
### Stage wiring



※ 旧タイプはオレンジ色です。  
previous type color is orange.

産業用 Industrial  
実験用 Experimental  
手動精密ステージ Manual Stage  
自動精密ステージ Motorized Stage  
真空ステージ Vacuum Stage  
制御装置 Control Electronics  
アクセサリ Accessories  
検査システム Inspection System

# 真空自動Xステージ / テーブルサイズ 50×50 Vacuum Motorized X Linear Stages / Table size 50×50



MVXA05A-R1

## 仕様 Specifications

型式 Model Number		MVXA05A-R1	MVXA05A-L2
テーブル面 Table Size		50mm×50mm	50mm×50mm
案内方式 Guide Mechanism		精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide	精密リニアガイド Linear Guide
移動範囲 Motion Range		±7.5mm	±25mm
送り方式 Lead Mechanism		研削ネジ, リード 0.5mm Ground Screw, Lead 0.5mm	ボールネジ, リード1.0mm Ball Screw, Lead 1.0mm
分解能 ※1 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	1μm/0.5μm	2μm/1μm
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.05μm	0.1μm
最高速度 Maximum Speed		2.5mm/sec	5mm/sec
累積リード誤差 Accumulated Lead Error		≤6μm/15mm	≤15μm/50mm
繰返し位置決め精度 Repeatability		≤±0.5μm	
ロストモーション Lost Motion		≤1μm	
真直度 Straightness	水平 Horizontal	≤1μm/15mm	≤3μm/50mm
	垂直 Vertical	≤1μm/15mm	≤3μm/50mm
バックラッシュ Backlash		≤1μm	
モーメント荷重 ※2 Moment Load Stiffness		0.31 arcsec/N·cm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)		49N (5kgf)	
材質 Material		アルミ合金 Aluminum alloy	
自重 Weight		0.57kg	1kg
モーター Motor		真空用5相ステッピングモーター 定格電流 1.4A/相, 基本ステップ角 0.72° Five(5)-phase stepper vacuum motor, Phase Current 1.4A, Basic Step Angle 0.72°	
コネクタ Connector		真空用 D-sub 9ピン (Accu-Glass Products: 9D-HVCP) Vacuum D-Sub 9Pin (Accu-Glass Products: 9D-HVCP)	

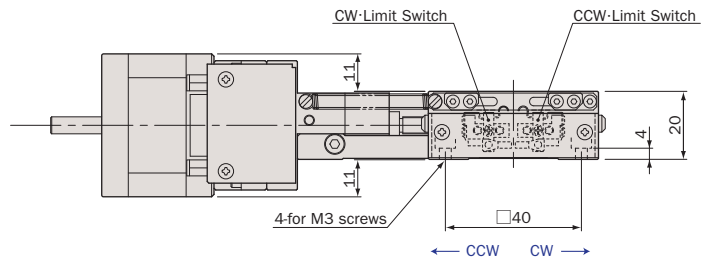
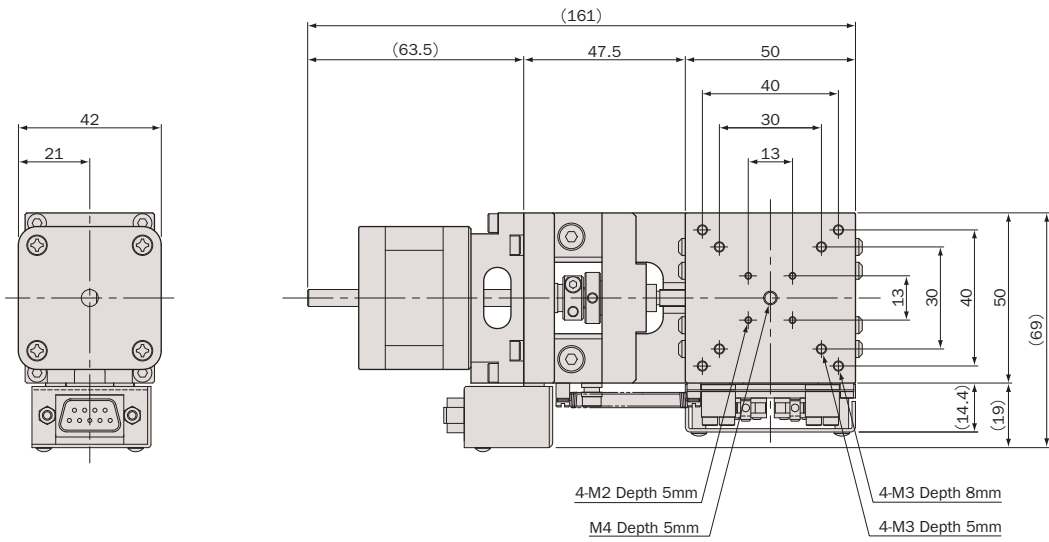
結線はM-005ページ参照  
Refer to page M-005 about wiring diagram

## 注意 Attention

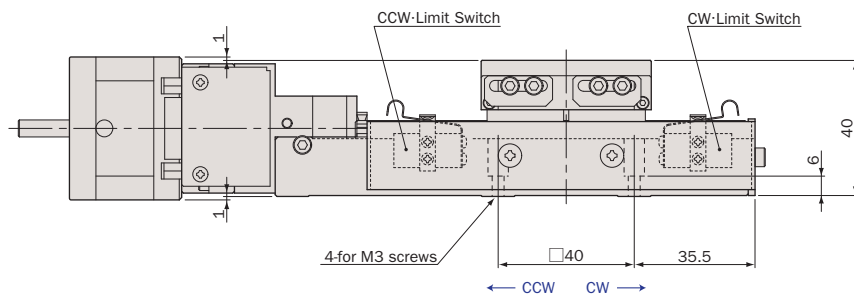
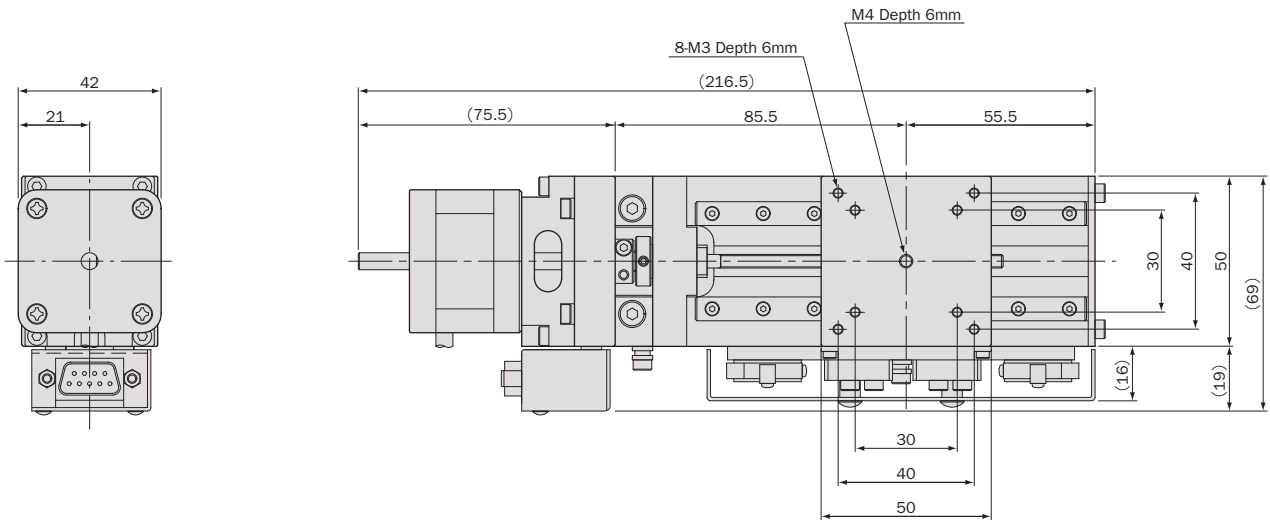
- 精度検査は大気中で行なっています。又、ベーキングには対応していません。  
ベーキング対応製品は弊社営業部までお問合せ下さい。  
Stages are inspected in air and are not suitable for baking.  
Please contact Sales for information on bakable stages.
- 仕様及び外觀は予告なく変更する場合があります。  
Specifications may be changed without prior notice.

- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※2 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

● MVXA05A-R1

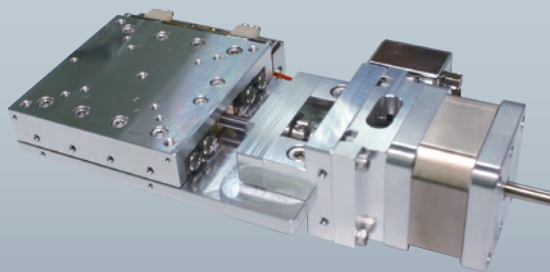


● MVXA05A-L2



産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スィベル(レニオ) Swivel(Tilt)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スィベル(レニオ) Swivel(Tilt)	アイメントステージ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X・XY X・XY	Z	Z	X・XY X・XY	Z						

# 真空自動Xステージ / テーブルサイズ 70×70 Vacuum Motorized X Linear Stages / Table size 70×70



MVXA07A-R1

## 仕様 Specifications

型式 Model Number		MVXA07A-R1	MVXA07A-L2
テーブル面 Table Size		70mm×70mm	70mm×70mm
案内方式 Guide Mechanism		精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide	精密リニアガイド Linear Guide
移動範囲 Motion Range		±10mm	±35mm
送り方式 Lead Mechanism		研削ネジ, リード0.5mm Ground Screw, Lead 0.5mm	ボールネジ, リード 1.0mm Ball Screw, Lead 1.0mm
分解能 ※1 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	1μm/0.5μm	2μm/1μm
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.05μm	0.1μm
最高速度 Maximum Speed		2.5mm/sec	5mm/sec
累積リード誤差 Accumulated Lead Error		≤10μm/20mm	≤15μm/70mm
繰返し位置決め精度 Repeatability		≤±0.5μm	
ロストモーション Lost Motion		≤1μm	
真直度 Straightness	水平 Horizontal	≤1μm/20mm	≤3μm/70mm
	垂直 Vertical	≤1μm/20mm	≤3μm/70mm
バックラッシュ Backlash		≤1μm	
モーメント荷重 ※2 Moment Load Stiffness		0.10 arcsec/N·cm	0.31 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)		98N (10kgf)	68.6N (7kgf)
材質 Material		アルミ合金 Aluminum alloy	
自重 Weight		0.75kg	1.3kg
モーター Motor		真空用5相ステッピングモーター 定格電流 1.4A/相, 基本ステップ角 0.72° Five(5)-phase stepper vacuum motor, Phase Current 1.4A, Basic Step Angle 0.72°	
コネクタ Connector		真空用 D-sub 9ピン (Accu-Glass Products: 9D-HVCP) Vacuum D-Sub 9Pin (Accu-Glass Products: 9D-HVCP)	

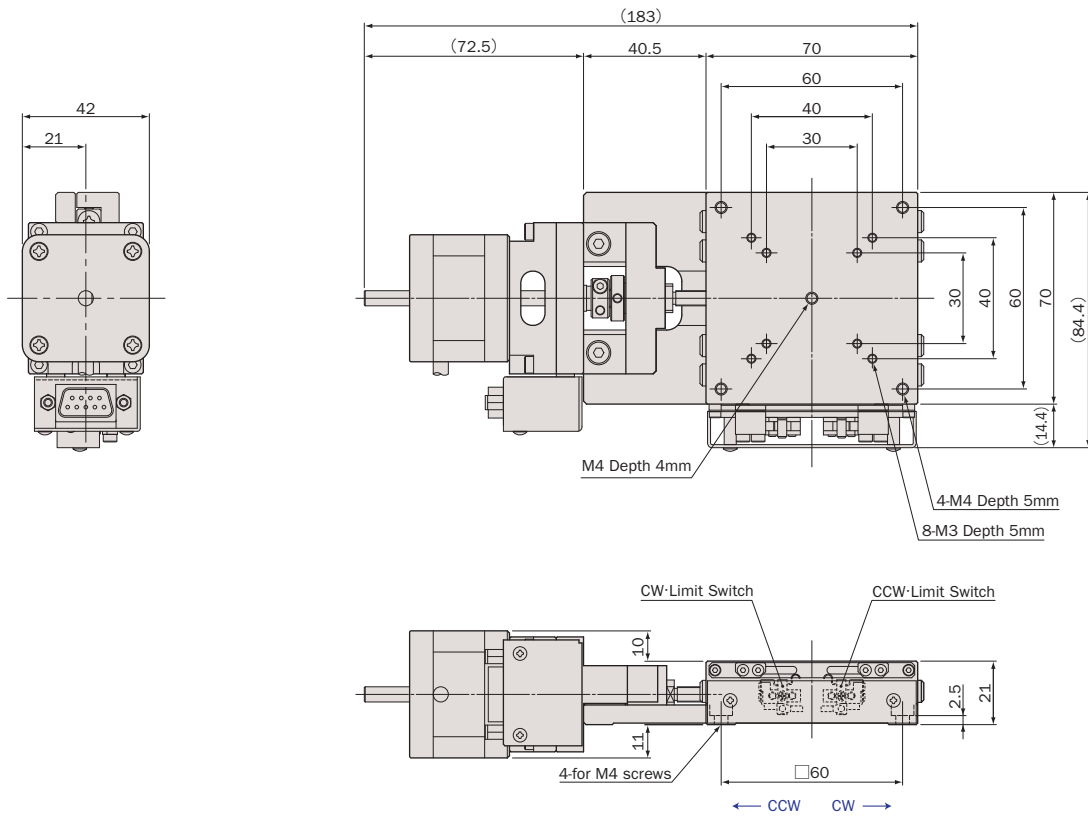
結線はM-005ページ参照  
Refer to page M-005 about wiring diagram

## 注意 Attention

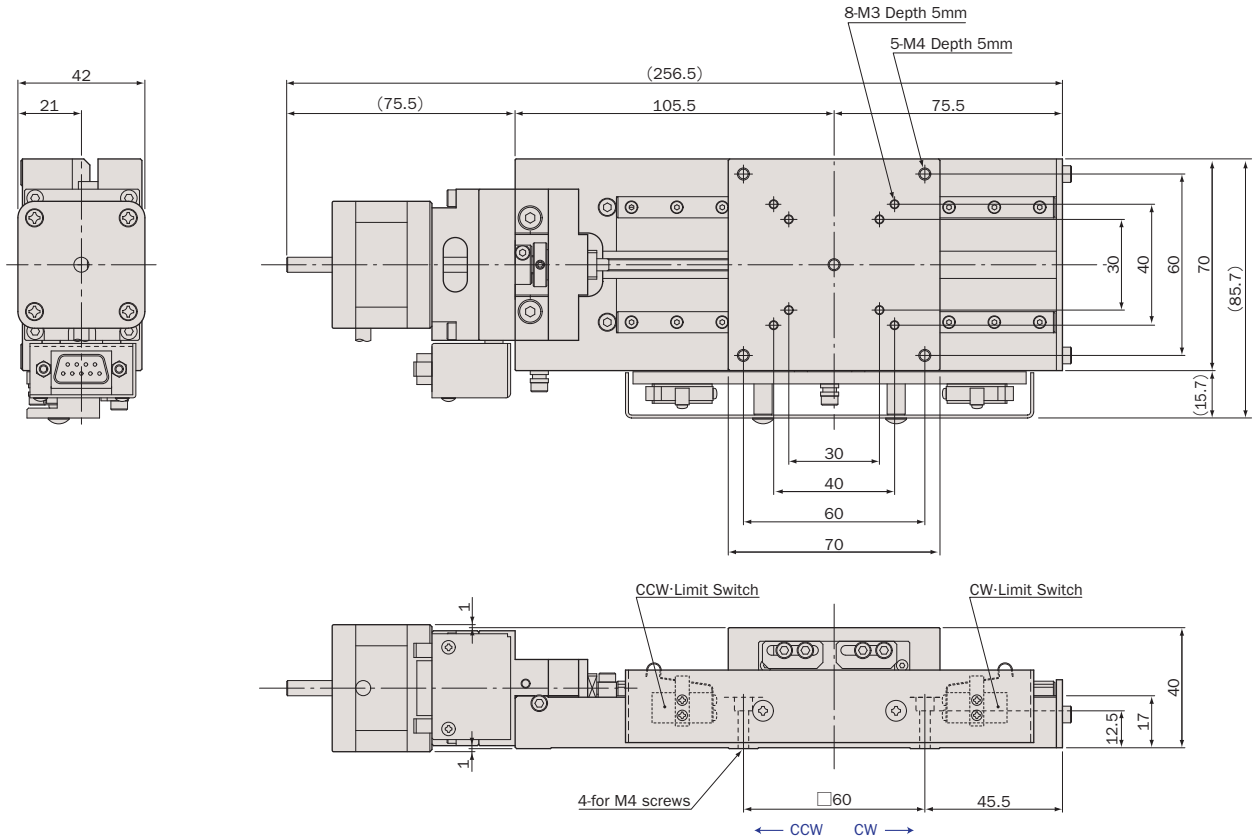
- 精度検査は大気中で行なっています。又、ベーキングには対応していません。  
ベーキング対応製品は弊社営業部までお問合せ下さい。  
Stages are inspected in air and are not suitable for baking.  
Please contact Sales for information on bakable stages.
- 仕様及び外觀は予告なく変更する場合があります。  
Specifications may be changed without prior notice.

- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※2 Xステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single X stage is measured in Roll Direction.

● MVXA07A-R1



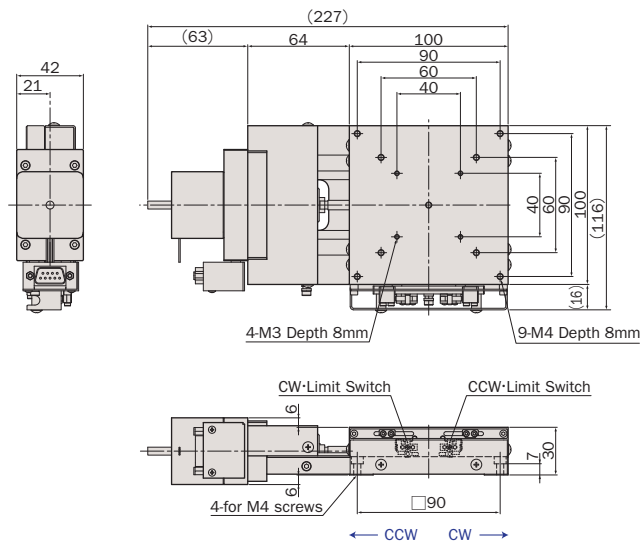
● MVXA07A-L2



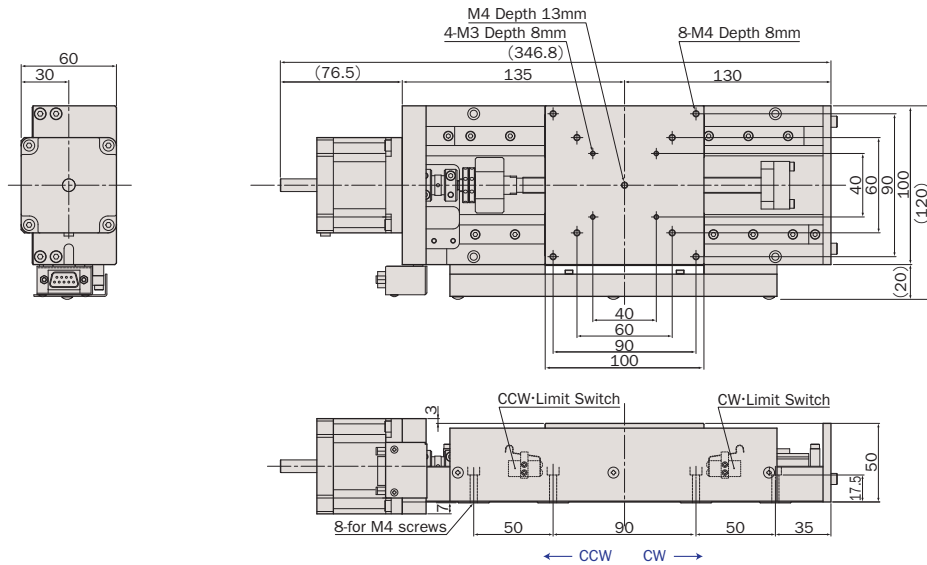
産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Nio)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(Nio)	アイメントステージ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
X·XY	X·XY	Z			X·XY							



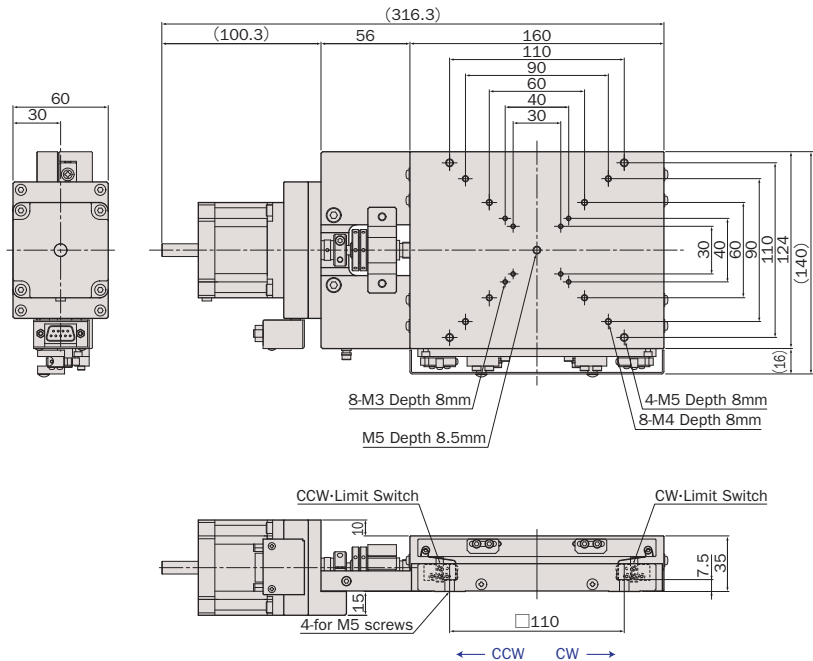
● MVXA10A-R1



● MVXA10A-L2



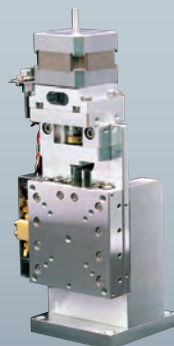
● MVXA16A-R1



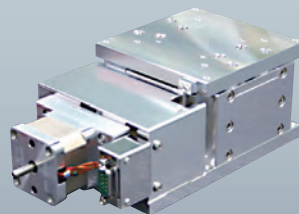
産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スィール(ニオ) Swivel(Th)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スィール(ニオ) Swivel(Th)	アライメントステージ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X・XY X・XY	Z	Z	X・XY X・XY	Z	Z					

# 真空自動Zステージ / テーブルサイズ 70×70、100×100

## Vacuum Motorized Vertical Linear Stages / Table size 70×70, 100×100



MVZA07A-X1



MVZA10A-W2

### 仕様 Specifications

型式 Model Number	MVZA07A-X1	MVZA07A-W2C	MVZA10A-W2	
テーブル面 Table Size	70mm×70mm	70mm×70mm	100mm×100mm	
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
移動範囲 Motion Range	±10mm	±2.5mm	±7mm	
送り方式 Lead Mechanism	研削ネジ, リード 0.5mm Ground Screw, Lead 0.5mm	クサビ1/4 ボールネジ, リード1.0mm 1/4-Wedge, Ball Screw, Lead 1.0mm	クサビ1/2 ボールネジ, リード1.0mm 1/2-Wedge, Ball Screw, Lead 1.0mm	
分解能 Resolution ※	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	1.0μm/0.5μm	0.5μm/0.25μm	1.0μm/0.5μm
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.05μm	0.025μm	0.05μm
最高速度 Maximum Speed	2.5mm/sec	1.25mm/sec	2.5mm/sec	
繰返し位置決め精度 Repeatability	≤±0.5μm			
ロストモーション Lost Motion	≤1.5μm	≤0.5μm	≤1μm	
垂直度 Vertically	≤7μm/20mm	≤8μm/5mm	≤5μm/14mm	
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	49N (5kgf)		98N (10kgf)	
材質 Material	アルミ合金 Aluminum alloy			
自重 Weight	1.4kg	1.3kg	3.1kg	
モーター Motor	真空用5相ステッピングモーター 定格電流 1.4A/相, 基本ステップ角 0.72° Five(5)-phase stepper vacuum motor, Phase Current 1.4A, Basic Step Angle 0.72°			
コネクタ Connector	真空用 D-sub 9ピン (Accu-Glass Products: 9D-HVCP) Vacuum D-Sub 9Pin (Accu-Glass Products: 9D-HVCP)			

結線はM-005ページ参照  
Refer to page M-005 about wiring diagram

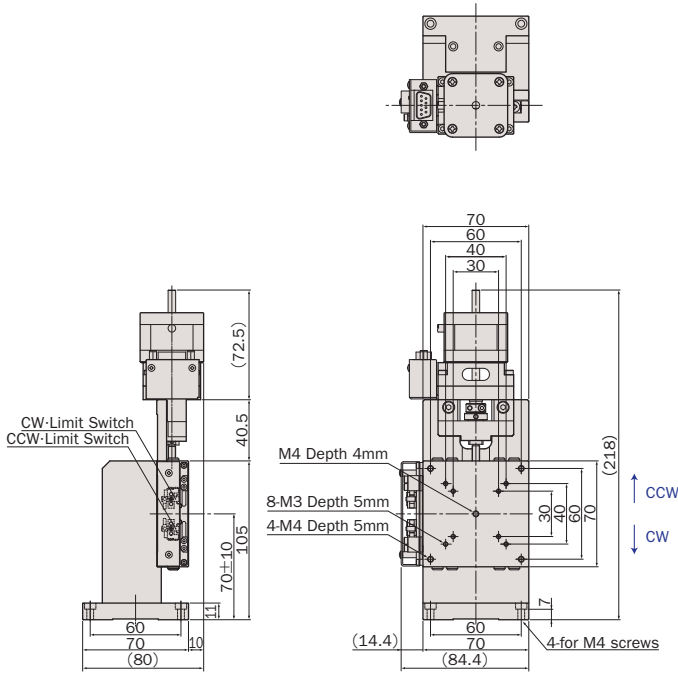
### 注意 Attention

- 精度検査は大気中で行なっています。又、ベーキングには対応していません。ベーキング対応製品は弊社営業部までお問合せ下さい。  
Stages are inspected in air and are not suitable for baking. Please contact Sales for information on bakable stages.
- 仕様及び外観は予告なく変更する場合があります。  
Specifications may be changed without prior notice.

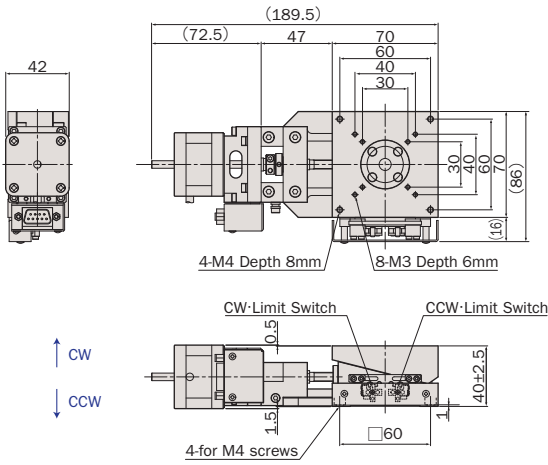
※ ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.

Industrial 産業用  
Experimental 実験用  
Hand Precision Stage 手動精密Zステージ  
Manual Stage 手動精密Zステージ  
Rotation 回転  
Swivel (Tilt) スイベル(チルト)  
Motorized Stage 自動精密Zステージ  
Rotation 回転  
Swivel (Tilt) スイベル(チルト)  
XYθ  
Vacuum Stage 真空ステージ  
Control Electronics 制御装置  
Accessories アクセサリー  
Inspection System 検査システム

● MVZA07A-X1

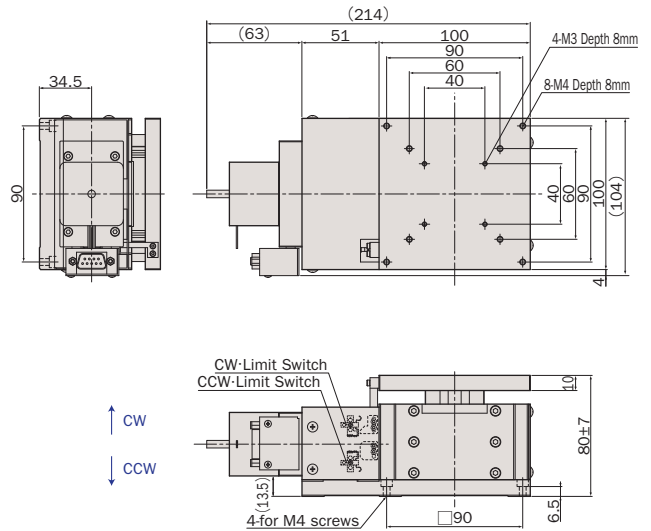


● MVZA07A-W2C



低頭ネジ (付属品) での取り付けとなります。  
Mounting by low head screw (attachment)

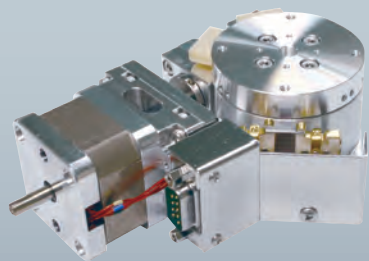
● MVZA10A-W2



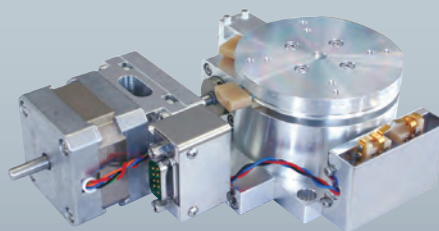
産業用 Industrial	実験用 Experimental	X・XY X・YY	Z	回転 Rotation	スィール(ニオ) Swivel(Th)	X・XY X・YY	Z	回転 Rotation	スィール(ニオ) Swivel(Th)	XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
Industrial	Experimental	X・XY X・YY	Z	Rotation	Swivel(Th)	X・XY X・YY	Z	Rotation	Swivel(Th)	XYθ	Vacuum Stage	Control Electronics	Accessories	Inspection System

Industrial  
Experimental  
X・XY  
Z  
Rotation  
Swivel (Tilt)  
X・XY  
Z  
Rotation  
Swivel (Tilt)  
XY θ  
Vacuum Stage  
Control Electronics  
Accessories  
Inspection System

# 真空自動回転ステージ / テーブルサイズ Φ49, Φ68 Vacuum Motorized Rotation Stages / Table size Φ49, Φ68



MVRA05A-W



MVRA07A-W

## 仕様 Specifications

型式 Model Number	MVRA05A-W	MVRA07A-W
テーブル面 Table Size	Φ49mm	Φ68mm
案内方式 Guide Mechanism	アンギュラベアリング Angular Bearing	
回転範囲 Angular Range	+174°, -84°	±135°
送り方式 Lead Mechanism	ウォーム&ウォームホイール Worm & Worm Wheel	
分解能 Resolution ※	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.008°/0.004°
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.0004°
最高速度 Maximum Speed	20°/sec	
累積誤差 Accumulated Lead Error	≤0.02°/360°	≤0.015°/360°
ロストモーション Lost Motion	≤0.009°	≤0.006°
角度再現性 Angular Repeatability	≤0.01°	
ピッチ誤差 Pitch Error	≤0.015°/4°	≤0.01°/4°
バックラッシュ Backlash	≤0.005°	
面振れ Surface Runout	≤20μm/360°	
偏心 Eccentricity	≤10μm/360°	
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	1.12 arcsec/N·cm	0.71 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	39.2N (4kgf)	58.8N (6kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum alloy	
自重 Weight	0.9kg	1.1kg
モーター Motor	真空用5相ステッピングモーター 定格電流 1.4A/相, 基本ステップ角 0.72° Five(5)-phase stepper vacuum motor, Phase Current 1.4A, Basic Step Angle 0.72°	
コネクタ Connector	真空用 D-sub 9ピン (Accu-Glass Products: 9D-HVCP) Vacuum D-Sub 9Pin (Accu-Glass Products: 9D-HVCP)	

結線はM-005ページ参照  
Refer to page M-005 about wiring diagram

## 注意 Attention

- 精度検査は大気中で行なっています。又、ベーキングには対応しておりません。ベーキング対応製品は弊社営業部までお問合せ下さい。  
Stages are inspected in air and are not suitable for baking. Please contact Sales for information on bakable stages.
- 仕様及び外觀は予告なく変更する場合があります。  
Specifications may be changed without prior notice.

※ ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.

● MVRA05A-W

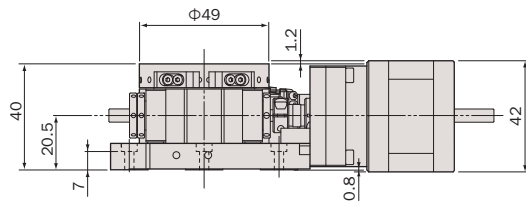
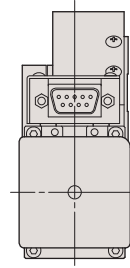
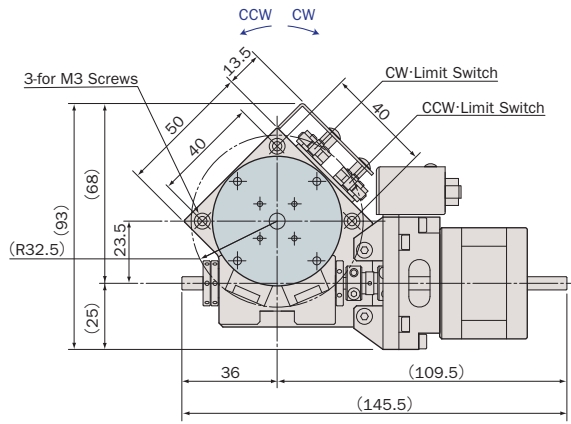
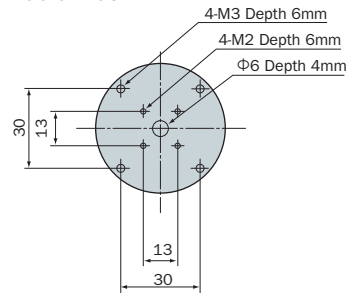


Table matrix



● MVRA07A-W

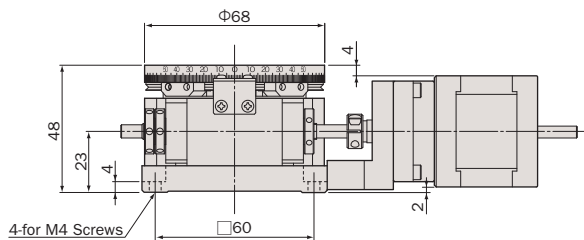
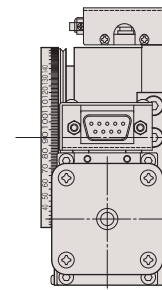
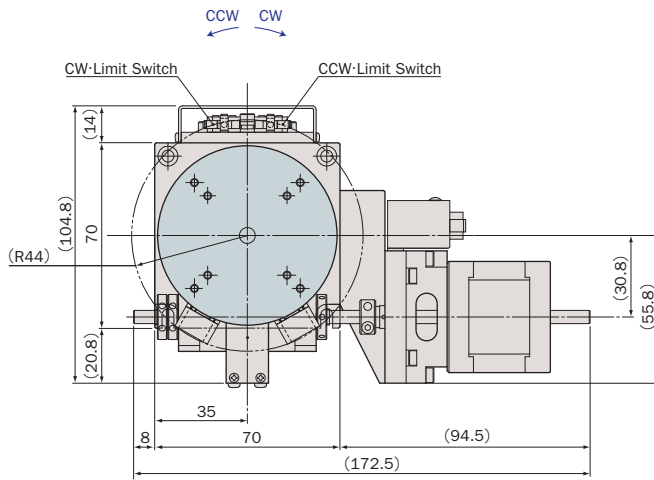
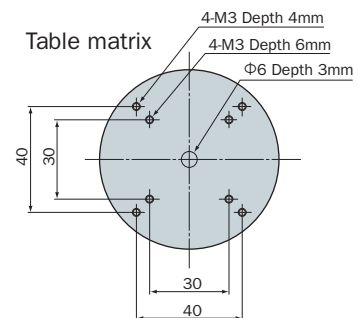


Table matrix



産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(TiO)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スイベル(ニオ) Swivel(TiO)	アライメントステージ XY $\theta$	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X·XY X·XY			X·XY X·XY							
		Z			Z							

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

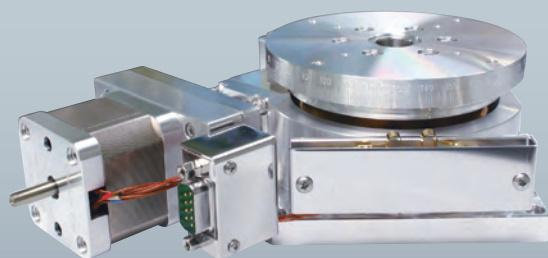
真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

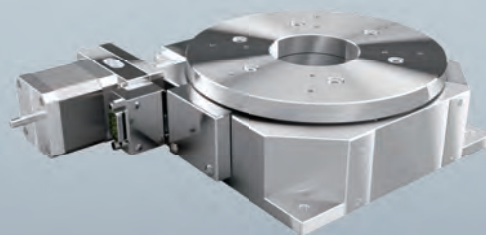
アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# 真空自動回転ステージ / テーブルサイズ Φ98,Φ158 Vacuum Motorized Rotation Stages / Table size Φ98, Φ158



MVRA10A-W



MVRA16A-WH

## 仕様 Specifications

型式 Model Number	MVRA10A-W	MVRA16A-WH
テーブル面 Table Size	Φ98mm	Φ158mm
案内方式 Guide Mechanism	アンギュラベアリング Angular Bearing	
回転範囲 Angular Range	±140°	±170°
送り方式 Lead Mechanism	ウォーム&ウォームホイール Worm & Worm Wheel	
分解能 Resolution ※	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.004°/0.002°
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.0002°
最高速度 Maximum Speed	10°/sec	
累積誤差 Accumulated Lead Error	≤0.01°/360°	
ロストモーション Lost Motion	≤0.005°	≤0.008°
角度再現性 Angular Repeatability	≤0.01°	≤0.004°
ピッチ誤差 Pitch Error	≤0.01°/2°	≤0.004°/2°
バックラッシュ Backlash	≤0.006°	≤0.004°
面振れ Surface Runout	≤20μm/360°	
偏心 Eccentricity	≤10μm/360°	
モーメント荷重 Moment Load Stiffness	0.10 arcsec/N·cm	0.03 arcsec/N·cm
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	98N (10kgf)	588N (60kgf)
材質 Material	アルミ合金 Aluminum alloy	
自重 Weight	2.9kg	5.4kg
モーター Motor	真空用5相ステッピングモーター 定格電流 1.4A/相, 基本ステップ角 0.72° Five(5)-phase stepper vacuum motor, Phase Current 1.4A, Basic Step Angle 0.72°	
コネクタ Connector	真空用 D-sub 9ピン (Accu-Glass Products: 9D-HVCP) Vacuum D-Sub 9Pin (Accu-Glass Products: 9D-HVCP)	

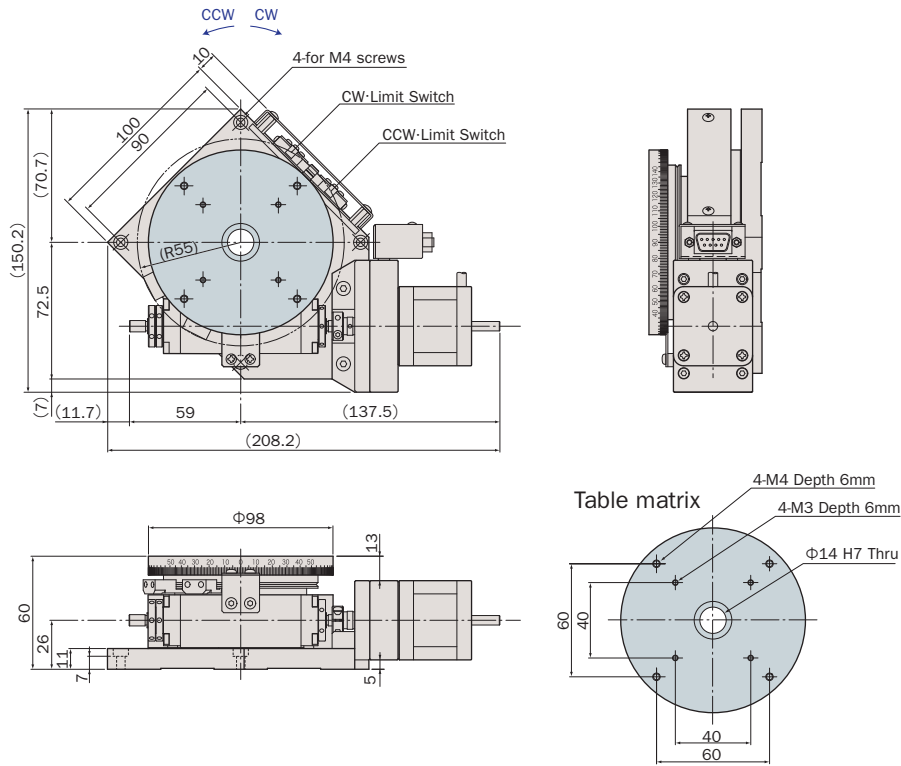
結線はM-005ページ参照  
Refer to page M-005 about wiring diagram

## 注意 Attention

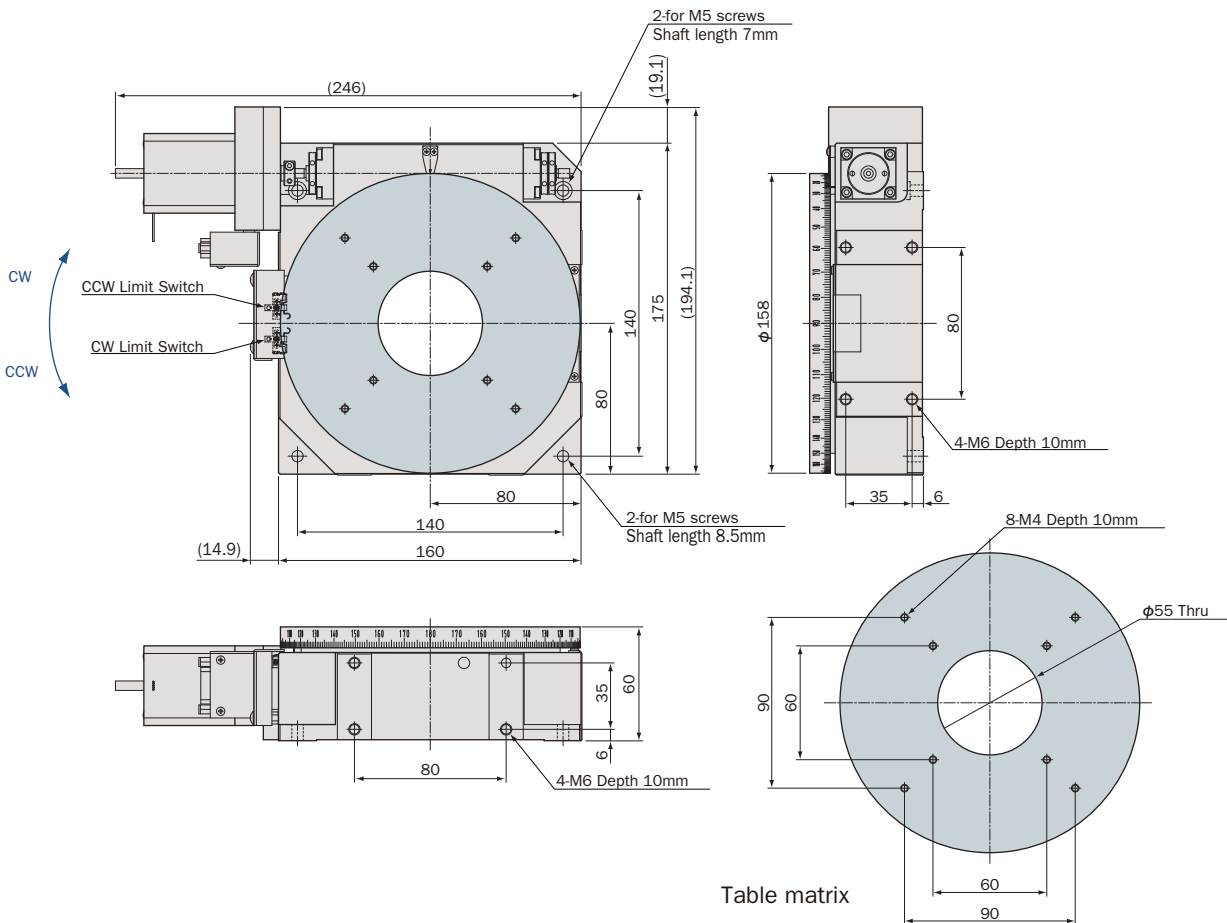
- 精度検査は大気中で行なっています。又、ベーキングには対応しておりません。ベーキング対応製品は弊社営業部までお問合せ下さい。  
Stages are inspected in air and are not suitable for baking. Please contact Sales for information on bakable stages.
- 仕様及び外觀は予告なく変更する場合があります。  
Specifications may be changed without prior notice.

※ ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.

● MVRA10A-W

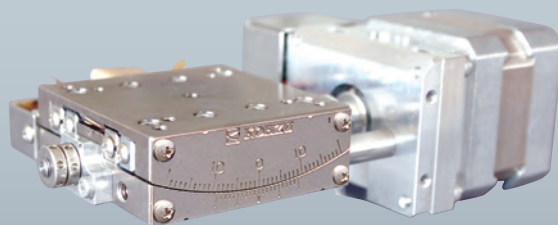


● MVRA16A-WH



産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スィベル(回転) Swivel (Thru)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スィベル(回転) Swivel (Thru)	XYθ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X・XY X・XY	Z	Z	X・XY X・XY	Z	Z					

# 真空自動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 50×50 Vacuum Motorized Swivel (Tilt) Stages / Table size 50×50



MVSA05B-RT

## 仕様 Specifications

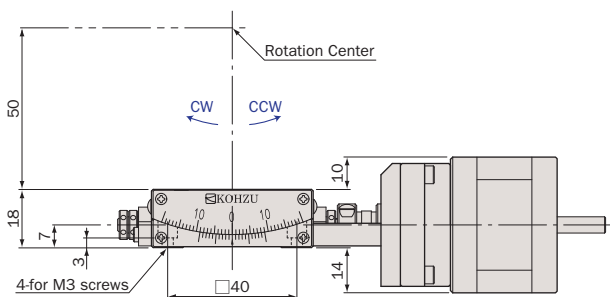
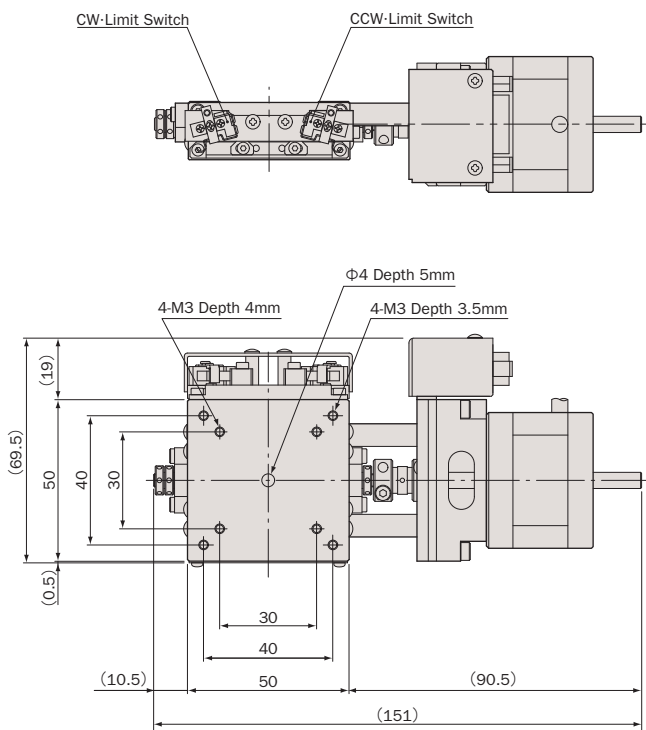
型式 Model Number	MVSA05B-RT	MVSA05B-RM	MVSA05B-RB	
テーブル面 Table Size	50mm×50mm			
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
回転範囲 Angular Range	±10°		±8°	
送り方式 Lead Mechanism	ウォーム&ウォームホイール Worm & Worm Wheel			
分解能 Resolution ※1	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.00312°/0.00156°	0.0024°/0.0012°	0.00192°/0.00096°
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.000156°	0.00012°	0.000096°
最高速度 Maximum Speed	7.75°/sec	6°/sec	4.8°/sec	
ワークディスタンス Work Distance	50mm±0.2mm	68mm±0.2mm	86mm±0.2mm	
回転中心変位量 Rotation Center Error	≦φ0.05mm/±10°		≦φ0.05mm/±8°	
ロストモーション Lost Motion	≦0.006°			
バックラッシュ Backlash	≦0.003°			
モーメント荷重 ※2 Moment Load Stiffness	0.31 arcsec/N·cm			
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	29.4N (3kgf)			
材質 Material	リン青銅 Phosphor bronze			
自重 Weight	0.75kg			
モーター Motor	真空用5相ステッピングモーター 定格電流 1.4A/相, 基本ステップ角 0.72° Five(5)-phase stepper vacuum motor, Phase Current 1.4A, Basic Step Angle 0.72°			
コネクタ Connector	真空用 D-sub 9ピン (Accu-Glass Products: 9D-HVCP) Vacuum D-Sub 9Pin (Accu-Glass Products: 9D-HVCP)			

結線はM-005ページ参照  
Refer to page M-005 about wiring diagram

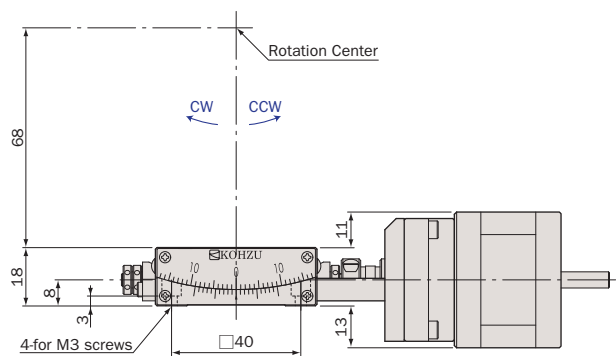
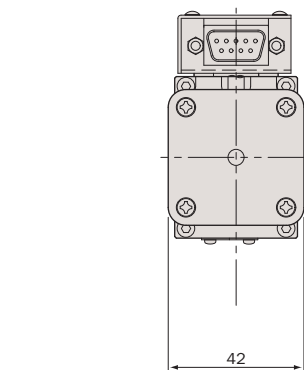
## 注意 Attention

- 精度検査は大気中で行なっています。又、ベーキングには対応していません。  
ベーキング対応製品は弊社営業部までお問合せ下さい。  
Stages are inspected in air and are not suitable for baking.  
Please contact Sales for information on bakable stages.
- 仕様及び外観は予告なく変更する場合があります。  
Specifications may be changed without prior notice.

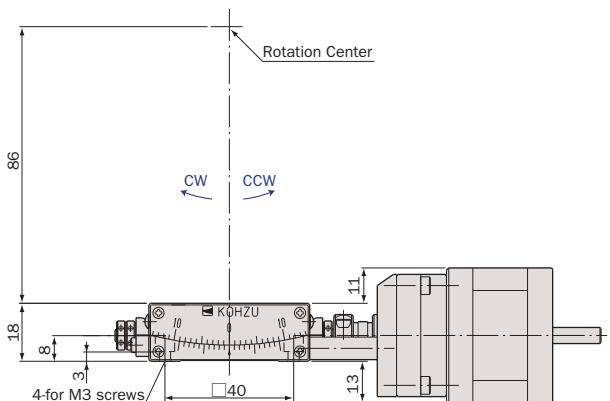
- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※2 ステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single stage is measured in Roll Direction.



● MVSA05B-RT



● MVSA05B-RM

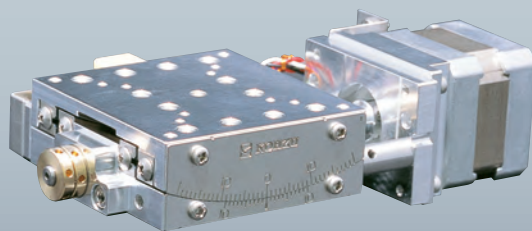


● MVSA05B-RB

産業用 Industrial	実験用 Experimental	X・XY X・YY	Z	回転 Rotation	スィール(ニオ) Swivel(Ti)	X・XY X・YY	Z	回転 Rotation	スィール(ニオ) Swivel(Ti)	XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
システム製品 System Products	手動精密ステージ Manual Stage					自動精密ステージ Motorized Stage								

Industrial  
Experimental  
Hand Precision Stage  
Manual Stage  
Rotation  
Swivel (Tilt)  
自動精密ステージ  
Motorized Stage  
Rotation  
Swivel (Tilt)  
XYθ  
真空ステージ  
制御装置  
Accessories  
検査システム

# 真空自動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 70×70 Vacuum Motorized Swivel (Tilt) Stages / Table size 70×70



MVSA07A-RT

## 仕様 Specifications

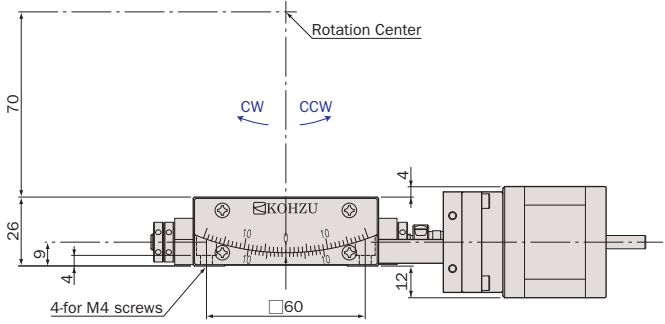
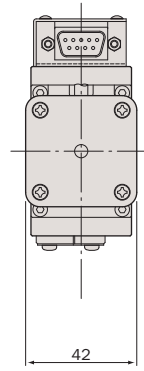
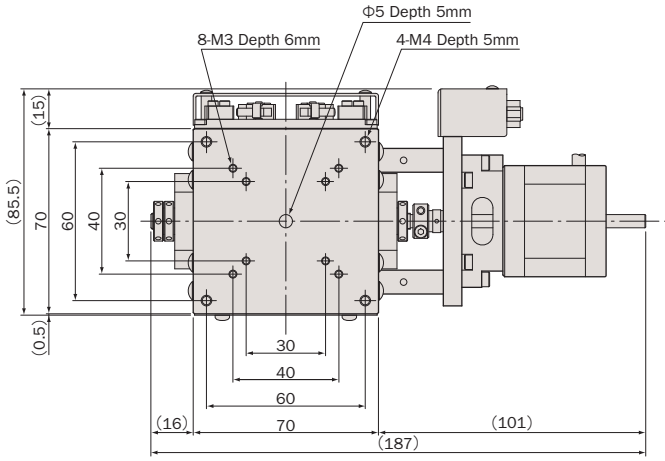
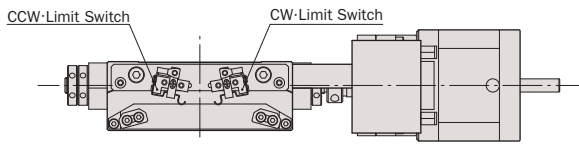
型式 Model Number		MVSA07A-RT	MVSA07A-RM	MVSA07A-RB
テーブル面 Table Size		70mm×70mm		
案内方式 Guide Mechanism		精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide		
回転範囲 Angular Range		±10°		±8°
送り方式 Lead Mechanism		ウォーム&ウォームホイール Worm & Worm Wheel		
分解能 ※1 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.00306°/0.00153°	0.0024°/0.0012°	0.00192°/0.00096°
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.000153°	0.00012°	0.000096°
最高速度 Maximum Speed		7.65°/sec	6°/sec	4.8°/sec
ワークディスタンス Work Distance		70mm±0.2mm	96mm±0.2mm	122mm±0.2mm
回転中心変位量 Rotation Center Error		≦φ0.05mm/±10°		≦φ0.05mm/±8°
ロストモーション Lost Motion		≦0.006°		
バックラッシュ Backlash		≦0.003°		
モーメント荷重 ※2 Moment Load Stiffness		0.09 arcsec/N-cm		
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)		49N (5kgf)		
材質 Material		アルミ合金 Aluminum alloy		
自重 Weight		0.95kg		
モーター Motor		真空用5相ステッピングモーター 定格電流 1.4A/相, 基本ステップ角 0.72° Five(5)-phase stepper vacuum motor, Phase Current 1.4A, Basic Step Angle 0.72°		
コネクタ Connector		真空用 D-sub 9ピン (Accu-Glass Products: 9D-HVCP) Vacuum D-Sub 9Pin (Accu-Glass Products: 9D-HVCP)		

結線はM-005ページ参照  
Refer to page M-005 about wiring diagram

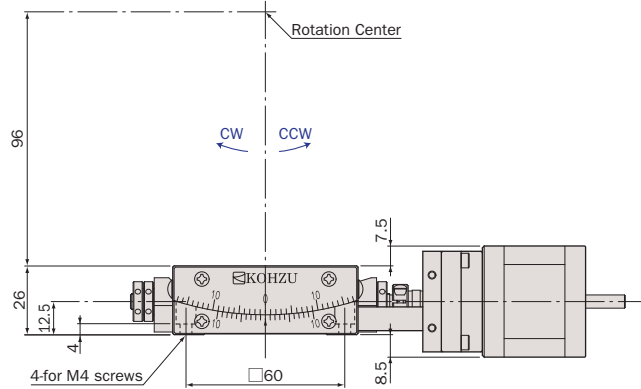
## 注意 Attention

- 精度検査は大気中で行なっています。又、ベーキングには対応していません。  
ベーキング対応製品は弊社営業部までお問合せ下さい。  
Stages are inspected in air and are not suitable for baking.  
Please contact Sales for information on bakable stages.
- 仕様及び外観は予告なく変更する場合があります。  
Specifications may be changed without prior notice.

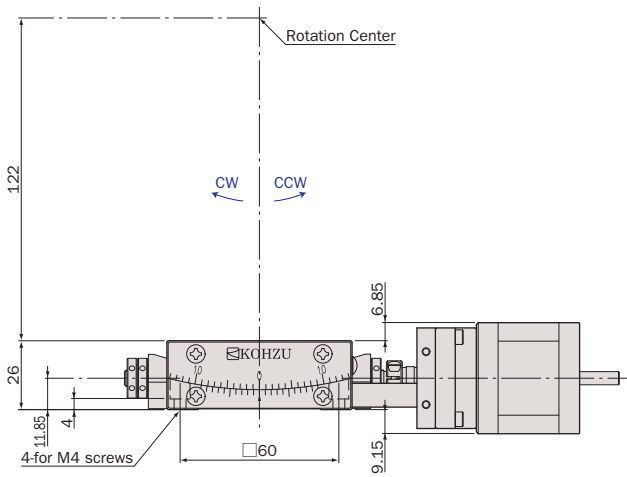
- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※2 ステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single stage is measured in Roll Direction.



● MVSA07A-RT



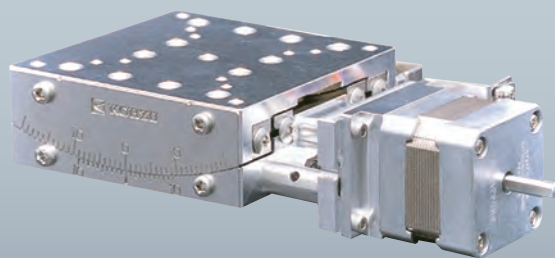
● MVSA07A-RM



● MVSA07A-RB

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スィベル(リニア) Swivel(Th)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スィベル(リニア) Swivel(Th)	アライメントステージ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X・XY X・XY	Z	X・XY X・XY	Z	X・XY X・XY	Z	X・XY X・XY				

# 真空自動スイベル(ゴニオ)ステージ / テーブルサイズ 100×100 Vacuum Motorized Swivel (Tilt) Stages / Table size 100×100



MVSA10A-RT

## 仕様 Specifications

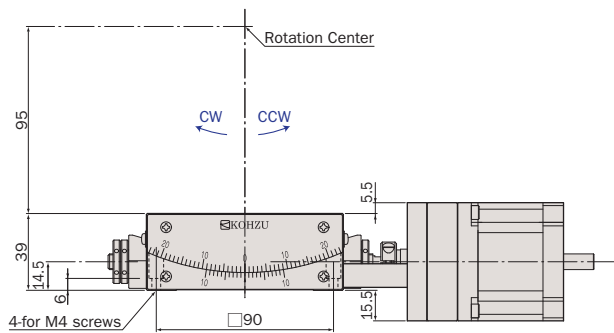
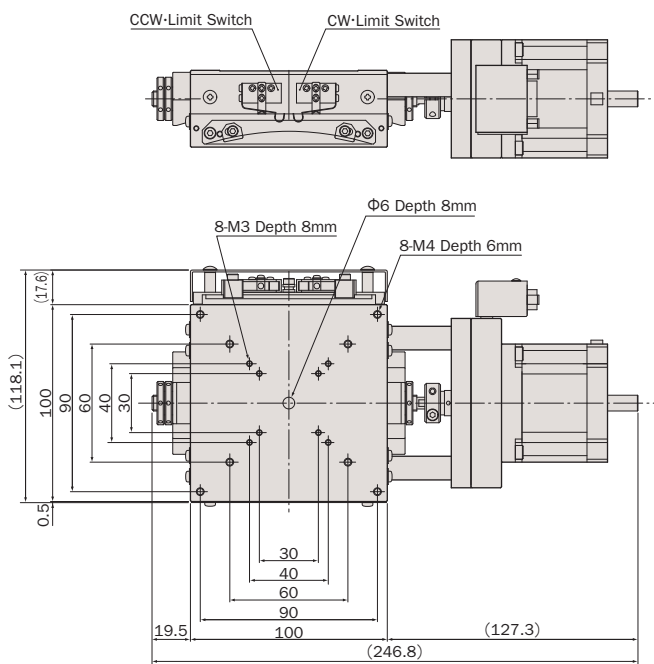
型式 Model Number	MVSA10A-RT	MVSA10A-RM	MVSA10A-RB	
テーブル面 Table Size	100mm×100mm	100mm×100mm	100mm×100mm	
案内方式 Guide Mechanism	精密クロスローラガイド Cross-Roller Guide			
回転範囲 Angular Range	±10°		±8°	
送り方式 Lead Mechanism	ウォーム&ウォームホイール Worm & Worm Wheel			
分解能 ※1 Resolution	フル/ハーフ ステップ Full/Half Step	0.0022°/0.0011°	0.00168°/0.00084°	0.00134°/0.00067°
	マイクロステップ(1/20分割) Micro Step (1/20 div)	0.00011°	0.000084°	0.000067°
最高速度 Maximum Speed	5.5°/sec	4.2°/sec	3.35°/sec	
ワークディスタンス Work Distance	95mm±0.2mm	134mm±0.2mm	172mm±0.2mm	
回転中心変位量 Rotation Center Error	Φ0.05mm/±10°		Φ0.05mm/±8°	
ロストモーション Lost Motion	≤0.005°			
バックラッシュ Backlash	≤0.003°			
モーメント荷重 ※2 Moment Load Stiffness	0.02 arcsec/N-cm			
水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)	68.6N (7kgf)			
材質 Material	アルミ合金 Aluminum alloy			
自重 Weight	2.8kg			
モーター Motor	真空用5相ステッピングモーター 定格電流 1.4A/相,基本ステップ角 0.72° Five(5)-phase stepper vacuum motor, Phase Current 1.4A, Basic Step Angle 0.72°			
コネクタ Connector	真空用 D-sub 9ピン (Accu-Glass Products: 9D-HVCP) Vacuum D-Sub 9Pin (Accu-Glass Products: 9D-HVCP)			

結線はM-005ページ参照  
Refer to page M-005 about wiring diagram

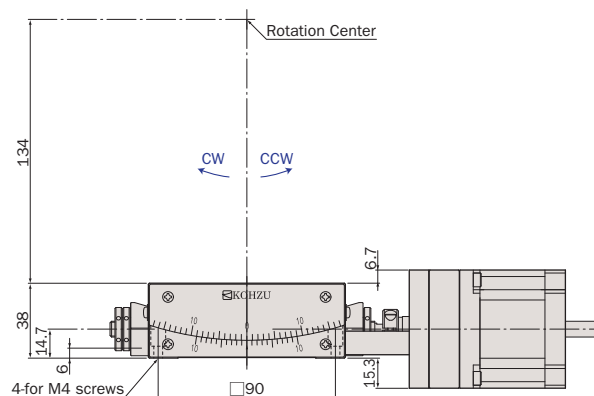
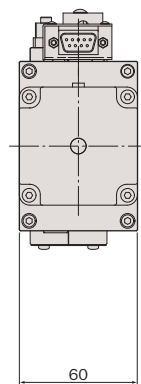
## 注意 Attention

- 精度検査は大気中で行なっています。又、ベーキングには対応していません。  
ベーキング対応製品は弊社営業部までお問合せ下さい。  
Stages are inspected in air and are not suitable for baking.  
Please contact Sales for information on bakable stages.
- 仕様及び外観は予告なく変更する場合があります。  
Specifications may be changed without prior notice.

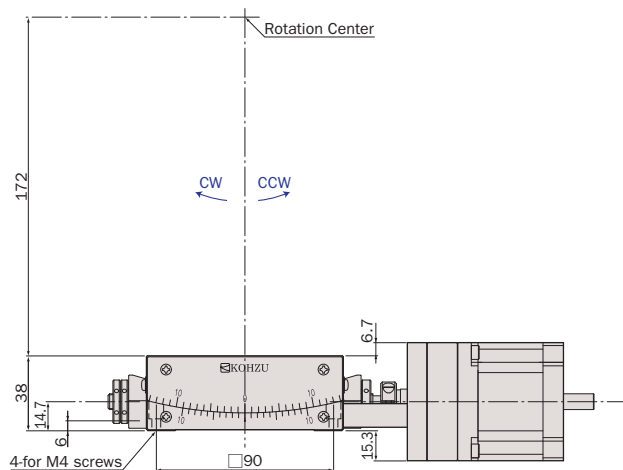
- ※1 ステージの検査はハーフステップで行っております。  
Stage is inspected by half step setting.
- ※2 ステージ単体のモーメント荷重はロール剛性となります。  
Moment Stiffness of single stage is measured in Roll Direction.



● MVSA10A-RT



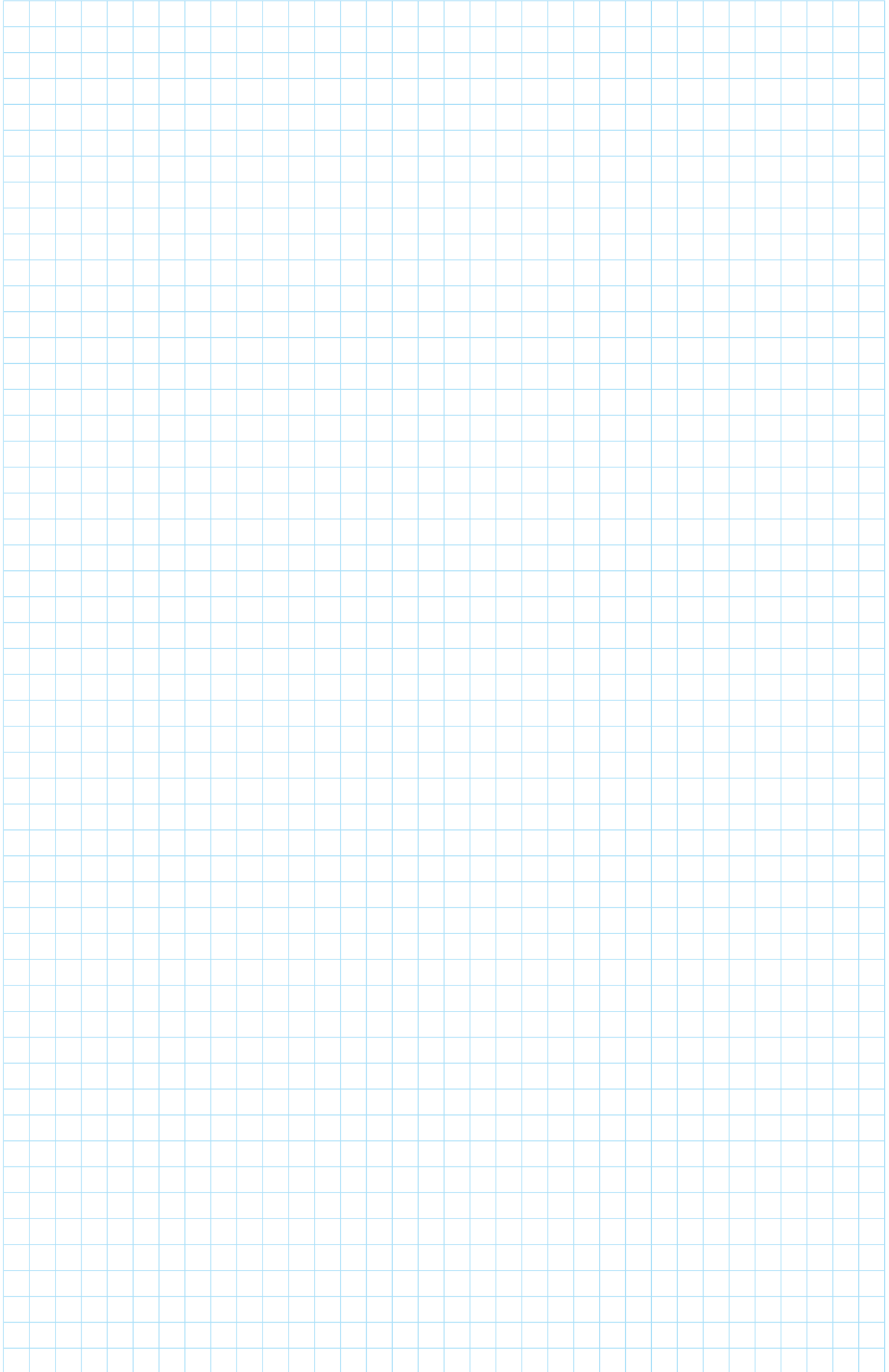
● MVSA10A-RM



● MVSA10A-RB

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スイベル(回転) Swivel(Tilt)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スイベル(回転) Swivel(Tilt)	アライメントステージ XYθ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X・XY X・XY	Z	X・XY X・XY	Z	X・XY X・XY	Z	X・XY X・XY				

# Memo



# 制御装置




## Control Electronics

モーターコントローラ / モータードライバ 一覧	N-002
Motor Controllers / Motor Drivers List	
モーターコントローラ	N-004
Motor Controller	
ドライバボックス	N-011
Driver Box	
モータードライバ	N-014
Motor Driver	
モーターケーブル	N-018
Motor Cable	
フィードバック仕様位置決めステージの接続	N-021
Wiring of Feedback Positioning Stage.	
モーターコントローラ制御アプリケーション	N-022
Application for Motor Controller	
付録 フォトセンサ基板	N-024
Appendix Photosensor	
付録 ドライバボックス仕様	N-026
Appendix Driver Box Specification	
付録 ドライバ仕様	N-030
Appendix Driver Specification	
付録 ステージ結線図	N-034
Appendix Stage Wiring	
付録 ケーブル結線図	N-036
Appendix Cable Wiring	
付録 ステッピングモーターのトルク特性	N-042
Appendix Torque Specification of Stepper Motor	

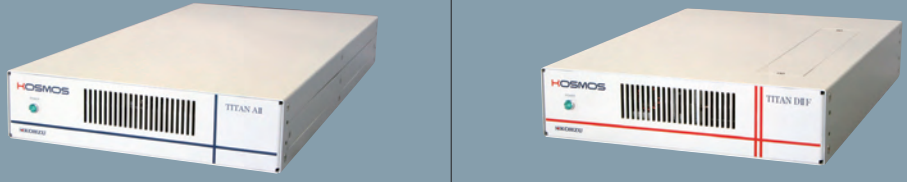


# 制御装置 / モーターコントローラ 一覧 Control Electronics / Motor Controllers List

## モーターコントローラ 一覧 Motor Controllers List

型式 Model	CRUX	CRUX-A	ARIES	LYNX
外観 Appearance				
制御軸数 Number of Axes	2		2 (ARIES x1) ~ 32 (ARIES x1 + LYNX x15)	
駆動モーター Driving Motor	5相ステッピングモーター 5-phase stepper motor		内蔵ドライバ無 (TITAN接続可) No built-in driver (TITAN can be connected)	
駆動電流 Driving Current	0.35A/相, 0.75A/相 0.35A/phase, 0.75A/phase	0.35A~1.48A/相 0.35A~1.48A/phase	—	
駆動方式 Driving Method	バイポーラ定電流新ペンタゴン方式 Bipolar constant current New Pentagon		—	
マイクロステップ分割数 Micro-Step Division	CRUX : 1, 2, 2.5, 4, 5, 8, 10, 20, 25, 40, 50, 80, 100, 125, 200, 250 CRUX-A: 1, 2, 4, 5, 8, 10, 20, 40, 80, 16, 25, 50, 100, 125, 200, 250			
補間機能 Interpolating Function	—		任意の2軸又は3軸 直線補間 Optional 2 axes or 3 axes straight line interpolation	
通信インターフェース Communication Interface	RS-232C, USB		RS-232C, Ethernet	
エンコーダカウンタ Encoder Counter	—		各軸に有 For each axis	
トリガ出力 Trigger Output	—		1CH	
ハンディターミナル Handy Terminal	INCOM (別売) INCOM (Sold separately)		PYXIS (別売) PYXIS (Sold separately)	




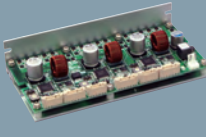

## ドライバボックス一覧 Driver Box List

型式 Model	TITAN-AII	TITAN-DIIF
外観 Appearance		
内蔵ドライバ型式 Driver Model	MD-551E	MD-255F
制御軸数 Number of Axes	2	
駆動モーター Driving Motor	5相ステッピングモーター 5-phase stepper motor	
駆動電流 Driving Current	0.35A~1.48A/相 0.35A~1.48A/phase	0.35A/相, 0.75A/相, 1.4A/相 (3種類) 0.35A/phase, 0.75A/phase, 1.4A/phase (3 way)
駆動方式 Driving Method	バイポーラ定電流新ペンタゴン方式 Bipolar constant current New Pentagon	
マイクロステップ分割数 Micro-Step Division	16種類、ロータリスイッチ設定 (M1, M2の2種類有) 16 types, rotary switch settings (2 types in M1 and M2) 1, 2, 4, 5, 8, 10, 20, 40, 80, 16, 25, 50, 100, 125, 200, 250	16種類、ロータリスイッチ設定 機能切替スイッチ2, 3シリーズ切替 16 types, rotary switch settings function selector switch 2 and 3 series. 2 series: 1, 2, 4, 5, 8, 10, 20, 40, 80, 16, 25, 50, 100, 125, 200, 250 3 series: 1, 2, 3, 6, 12, 18, 24, 32, 36, 48, 60, 72, 120, 160, 180, 240
最大入力パルス周波数 Maximum Frequency	500kpps	

制御装置 Control Electronics  
 モーターコントローラ Motor Controller  
 ドライバボックス Driver Box  
 モータードライバ Motor Driver  
 モーターケーブル Motor Cable  
 アプリケーション Application  
 付録 Appendix  
 アクセサリー Accessories  
 検査システム Inspection System

### 5相ステッピングモータードライバ 一覧

#### 5-Phases Stepper Motor Drivers List

型式 Model	MD-551E	MD-55F	MD-255F	MD-355F	MD-455F
外観 Appearance					
制御軸数 Number of Axes	1		2	3	4
駆動電流 Driving Current	0.35A~1.48A/相 0.35A~1.48A/phase	0.35A/相,0.75A/相,1.4A/相(3種類) 0.35A/phase,0.75A/phase,1.4A/phase(3 way)			
駆動方式 Driving Method	バイポーラ定電流新ペンタゴン方式 Bipolar constant current New Pentagon				
マイクロステップ分割数 Micro-Step Division	16種類、ロータリスイッチ設定 機能切替スイッチ2,3シリーズ切替 16 types, rotary switch settings The function selector switch 2 and 3 series. 2series:1,2,4,5,8,10,20,40,80,16,25,50,100,125,200,250 ※1 3series:1,2,3,6,12,18,24,32,36,48,60,72,120,160,180,240				
最大入力パルス周波数 Maximum Frequency	500kpps				
入力電源 Supply Voltage	AC90~240V 50/60Hz	DC+24V±5%			

※1 MD-551Eは2シリーズの設定のみ  
MD-551E is for the 2 series setting only.

# モーターコントローラ / CRUX/CRUX-A

## Motor Controllers / CRUX/CRUX-A

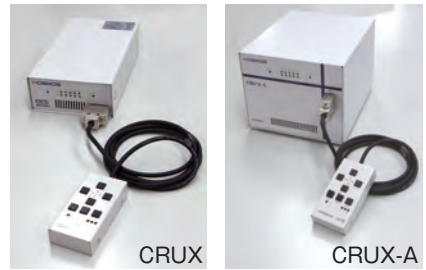
CRUX/CRUX-Aはマイクロステップ5相ステッピングモータードライバを内蔵した、2軸ステージコントローラです。

機能を限定することで、弊社従来品SCシリーズに比べて低価格となりました。別売のハンディターミナル『INCOM』を使用する事によって、テスト運転、調整等の作業がPC不要で容易にできます。

CRUX/CRUX-A is a 2 axes stage controller with a built-in micro step 5-phase stepper motor driver.

Low price was actualized comparing to the existing SC series with fewer functions.

Using the handy terminal "INCOM" sold separately, operations such as test run, adjustment, etc. can be performed easily without PC.



型式 Model	価格 Price
CRUX	¥115,000
CRUX-A	¥165,000
INCOM	¥21,000

### 特長

#### Features

#### ●最大250分割のマイクロステップ駆動 Micro Step Drive with 250 Divisions at Maximum

マイクロステップ駆動ドライバを標準装備。滑らかで低振動な駆動、高精度な位置決めを実現しました。

CRUXはシステムパラメータを書換える事によって、CRUX-Aは内蔵ドライバのロータリスイッチの設定によって、16種類、最大250分割まで分割数の設定が可能です。また、CRUX-Aは2つのロータリスイッチの設定があり、どちらかを外部から分割選択信号 (D.S) で選択できます。

A micro step running driver is equipped as standard. Actualized smooth and low vibration drive, and high precision positioning.

By changing the system parameters for CRUX and setting the built-in driver rotary switch for CRUX-A, settings to 16 types and 250 number of divisions at maximum are possible. Also, two rotary switches settings are equipped in CRUX-A, and one can be selected externally with a division selection signal (D.S).

#### ●モーター駆動電流の切替が可能 Switchable Motor Drive Current

CRUXは0.35A/相と0.75A/相の切替をシステムパラメータを書換える事によって行います。CRUX-Aは0.35A/相~1.48A/相間の16種類の切替を内蔵ドライバのロータリスイッチの設定によって行います。

For CRUX, 0.35A/phase and 0.75A/phase can be switched by changing the system parameter. For CRUX-A, the built-in driver rotary switch setting can switch 16 types between 0.35A/phase and 1.48A/phase.

#### ●RS-232C、USB 2種類の通信ポート RS-232C, USB 2 Types of Communication Ports

CRUX/CRUX-Aは上位制御装置 (PC等) から通信ポートを介したコマンドによって制御されます。

RS-232CとUSBの2つの通信ポートを搭載しており、いずれかを選択できます。USBへの切り替えとRS-232Cのボーレートはリアパネルのロータリスイッチで設定します。

CRUX/CRUX-A is controlled with a command from host controller (PC, etc.) through the communication port.

Two selectable communication ports, RS-232C and USB, are equipped. Baud rate of RS-232C and USB can be set with the rotary switch on the rear panel.

#### ●ハンディターミナル『INCOM』の操作による駆動 Driving with Handy Terminal, "INCOM"

別売のハンディターミナル『INCOM』を使用して、簡易的にステージ動作が可能です。

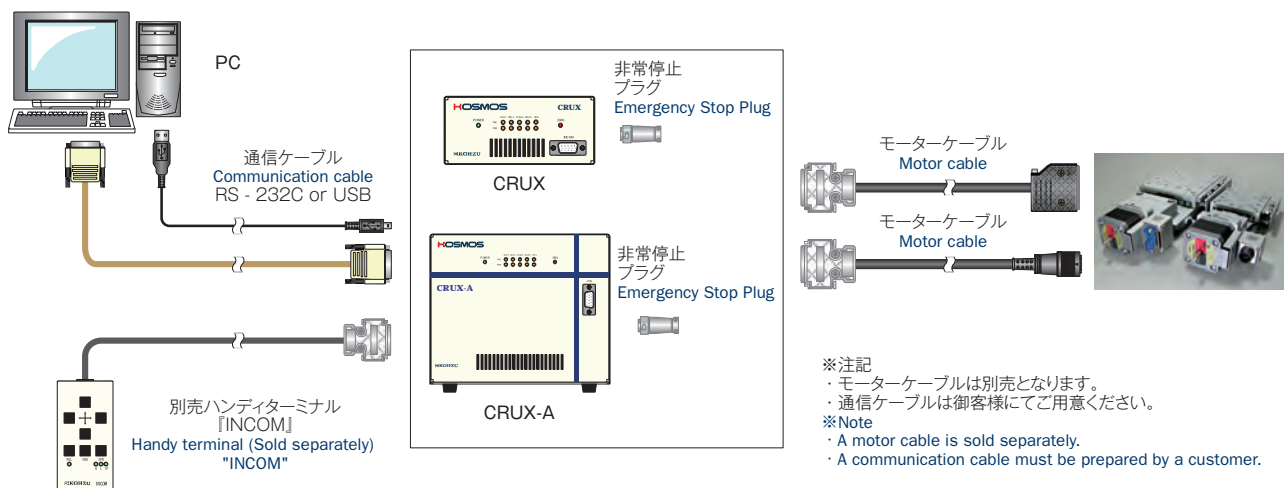
原点復帰、連続または相対駆動、速度変更 (ハイスピード/ロースピード/1パルス送り)

Using a handy terminal, "INCOM" (Sold separately), stage operation is easily possible. Origin return, continuous or relative drive, speed change (HI speed/LOW speed/1 pulse sending)



### システム構成例

#### System configuration



# モーターコントローラ / CRUX/CRUX-A

## Motor Controllers / CRUX/CRUX-A

### 仕様

### Specification

#### 一般仕様 General

型式 Model	CRUX	CRUX-A
製品 Product Type	5相ステッピングモーターコントローラ (DC電源ドライバ内蔵) 5-phase stepper motor controller (Built-in DC power supply driver)	5相ステッピングモーターコントローラ (AC電源ドライバ内蔵) 5-phase stepper motor controller (Built-in AC power supply driver)
外形寸法 (mm) Dimension (mm)	W128.4xH58.4xD220	W180xH158xD214
制御軸数 Number of Axes	2	
入力電源 Power Supply	AC90~240V、50/60Hz	
消費電力 Consumption Power	60VA MAX (AC100V供給時) 60VA MAX (At AC100V supply)	430VA MAX (AC100V供給時) 430VA MAX (At AC100V supply)
動作環境 Operating Environment	動作温度:0~40℃、動作湿度:30~85% (結露なきこと) Operating temperature: 0~40°C, Operating humidity: 30~85% (Should be no condensation)	
重量 (kg) Weight (kg)	1.4	3.3

#### 機能仕様 Function

型式 Model	CRUX	CRUX-A
駆動機能 Motion Control	絶対位置駆動、相対位置駆動、2軸同時駆動、原点復帰駆動、連続駆動 Absolute position drive, Relative position drive, 2 axes simultaneous drive, Origin return drive, Continuous drive	
速度制御 Velocity Control	<ul style="list-style-type: none"> <li>駆動パルス周波数: 1pps~500kpps</li> <li>加減速パターン: 矩形駆動、台形駆動 (加減速は対称)</li> <li>その他: 10種類の速度テーブル</li> <li>Drive pulse frequency: 1 pps ~ 500 kpps</li> <li>Acceleration/Deceleration pattern: Rectangular drive, Trapezoidal drive (Acceleration/Deceleration is symmetrical)</li> <li>Others: Speed table with 10 type</li> </ul>	
設定移動量 Set Movement amount	-16,777,215~+16,777,215pulse: 相対位置駆動時 On relative position drive -8,388,607~+8,388,607pulse: 絶対位置駆動時 On absolute position drive	
原点復帰方式 Home Position Return	10種類 (ORG、NORG、CWリミット、CCWリミットの組合せ) 10 types (Combination of ORG, NORG, CW limit, and CCW limit)	
出力信号 Output Signal	<ul style="list-style-type: none"> <li>モーター励磁信号</li> <li>非常停止信号 [オープンコレクタ出力]</li> <li>Motor excitation signal</li> <li>Emergency Stop signal [open collector output]</li> </ul>	
入力信号 Input Signal	<ul style="list-style-type: none"> <li>センサ信号 (CWリミット、CCWリミット、NORG「原点近傍」、ORG「原点」) [12Vプルアップフォトカプラ入力]</li> <li>非常停止信号 [24Vプルアップフォトカプラ入力]</li> <li>Sensor signal (CW limit, CW limit, NORG "Origin proximity", and ORG "Origin") [12V pull up photocoupler input]</li> <li>Emergency stop signal [24V pull up photocoupler input]</li> </ul>	
表示モニタ Display	センサ状態、BUSY状態、非常停止状態LED Sensor condition, BUSY condition, Emergency stop condition LED	
通信インターフェース Communication Interface	RS-232C、USB	
付属品 Accessories	<ul style="list-style-type: none"> <li>CD-ROM (USBデバイスドライバ、取扱説明書)</li> <li>電源ケーブル (2m)、非常停止信号ショートプラグ</li> <li>CD-ROM (USB device driver, Operation manual)</li> <li>Power supply cable (2m), Emergency stop signal short plug</li> </ul>	
オプション Option	INCOM (CRUX/CRUX-A専用 外付け操作BOX) 定価: ¥21,000 INCOM (External operation box for CRUX/CRUX-A) Price: ¥21,000	

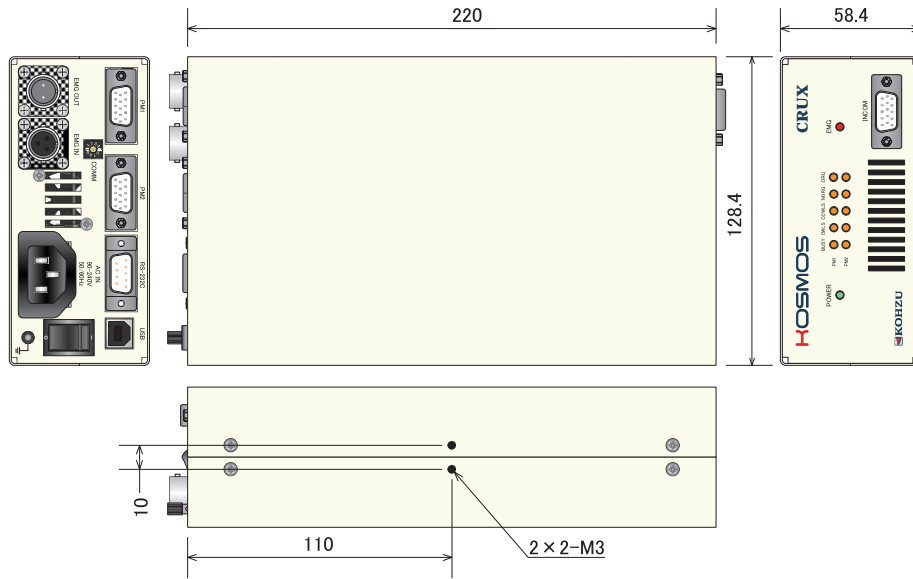
#### 内蔵モータードライバ仕様 Driver Specification

型式 Model	CRUX	CRUX-A
型式 Model	DS507F-2 (2台) DS507F-2 (2 units)	MD-551E (2台) MD-551E (2 units)
駆動モーター Driving Motor	5相ステッピングモーター 5-phase stepper motor	
駆動方式 Driving Method	バイポーラ定電流新ペンタゴン方式 Bipolar constant current New Pentagon	
駆動電流 Driving Current	パラメータ設定 0.35A/相、0.75A/相の切替 Parameter settings Switch 0.35A/phase and 0.75A/phase	ロータリスイッチ設定 0.35A~1.48A/相間の16種類からの選択 Rotary switch settings Select from 16 types between 0.35A and 1.48A/phase
マイクロステップ分割数 Micro-Step Division	16種類、パラメータ設定 16 types, Parameter settings 1,2,2.5,4,5,8,10,20,25,40,50,80,100,125,200,250	16種類、ロータリスイッチ設定 (M1, M2の2種類有) 16 types, rotary switch settings (2 types in M1 and M2) 1,2,4,5,8,10,20,40,80,16,25,50,100,125,200,250
その他機能 Others Function	励磁OFF、停止電流調整 Excitation OFF, Stop current adjustment	励磁OFF、停止電流設定 Excitation OFF, Stop current setting

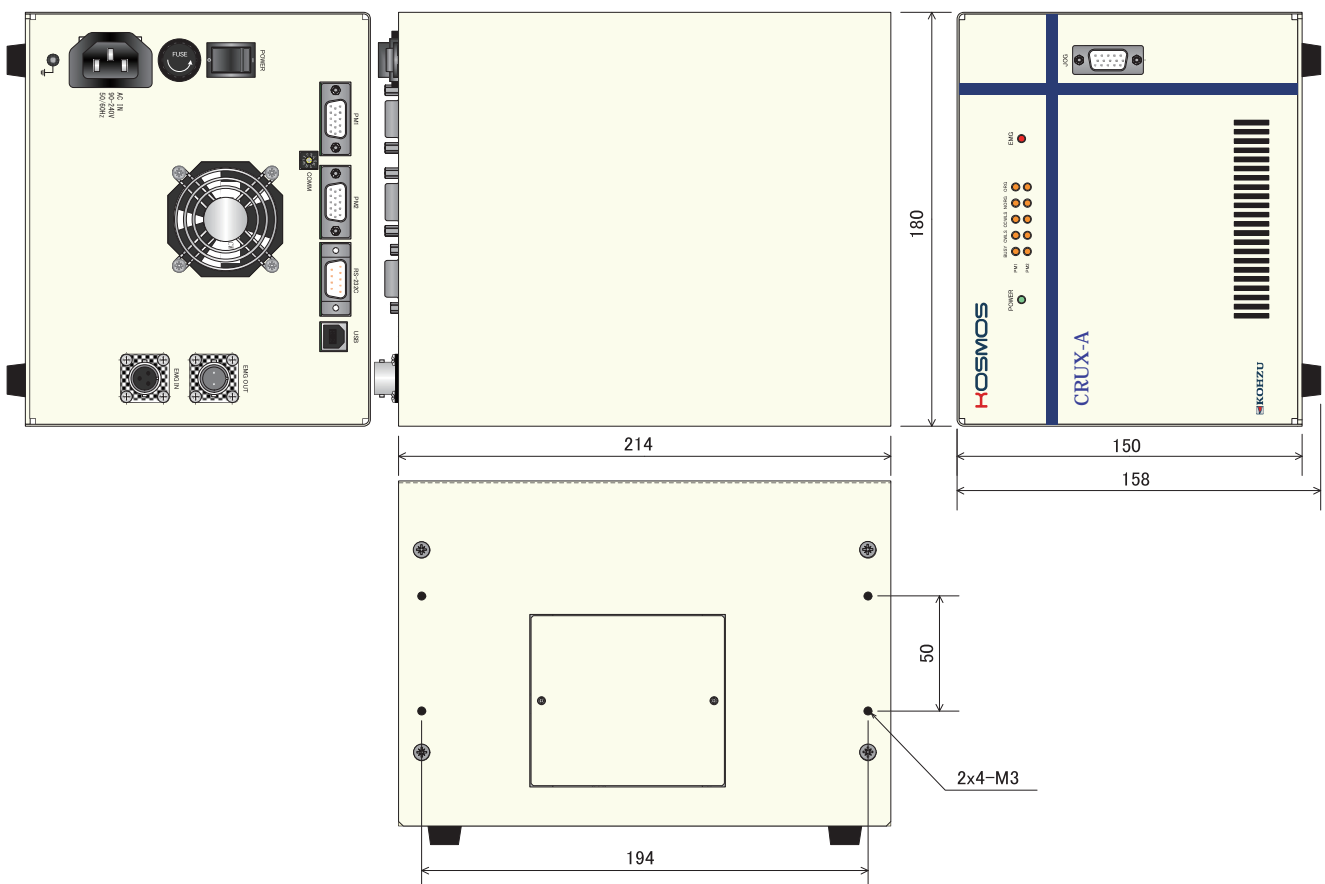
# モーターコントローラ / CRUX/CRUX-A / 外形図

## Motor Controllers / CRUX/CRUX-A / Dimension Drawing

### CRUX



### CRUX-A



# モーターコントローラ / ARIES/LYNX

## Motor Controllers / ARIES/LYNX

ARIES/LYNXはMotionnetを採用してARIES(2軸マスターコントローラ)1台に対して、LYNX(2軸スレーブコントローラ)を最大15台接続することで、32軸までの制御を実現しました。

別売のタッチパネル式ハンディターミナル『PYXIS』を使用する事によって、テスト運転、調整等の作業がPC不要で容易にできます。

ARIES/LYNX adopted Motionnet, and actualized control up to 32 axes by connecting LYNX (2 axes slave controller) 15 units at maximum.

Using the touch panel type handy terminal "PYXIS" sold separately, operations such as test run, adjustment, etc. can be performed easily without PC.



型式 Model	価格 Price
ARIES	¥150,000
LYNX	¥95,000
PYXIS	¥90,000

### 特長

#### Features

#### ● Motionnet採用 Adopted Motionnet

Motionnetの採用により上位制御装置(PC等)から1つの通信ポートを介して、最大32軸のステージ制御が可能です。ARIES1台に対してLYNXを複数台接続することで2軸単位で制御軸数を増設できます。

Adopting Motionnet, stage control for 32 axes at maximum is possible from a host controller (PC, etc.) through a communication port.

The number of control axes can be extended with 2 axes unit by connecting multiple LYNX units per ARIES.

#### ● モータードライバ分離型 Motor Driver Discrete Type

モータードライバが分離しているため、下記の様なパルス列指令型の様々なモータードライバに接続可能です。

- ・5相ステッピングモータードライバ
- ・2相ステッピングモータードライバ
- ・サーボモータードライバ
- ・αSTEPモータードライバ

ケーブル接続で簡単にシステムアップが可能なドライバボックス『TITAN』シリーズをご用意しています。

Because a motor driver is a separate type, it can be connected to various motor drivers with pulse raw command types as shown next.

- ・ 5-phase stepper motor driver
- ・ 2-phase stepper motor driver
- ・ Servo motor driver
- ・ α STEP motor driver

Driver box "TITAN" series that system up is possible easily with a cable connection are available.

#### ● 直線補間機能 Linear Interpolation Function

任意の2軸又は3軸での直線補間駆動ができます。

円弧補間機能(オプション)が必要な場合には、弊社営業部までお問い合わせ下さい。

Linear interpolation drive is possible with optional 2 axes or 3 axes.

When a circular arc interpolation function (option) is necessary, please contact our sales department.

#### ● トリガ出力 Trigger Output

外部測定器に対して、ARIES内の2軸いずれかのモーターパルスまたはエンコーダパルスに同期したトリガ信号を出力できます。また、BUSY(駆動中)信号、定速信号、駆動開始時、駆動終了時に同期したトリガ信号及び任意タイミング(コマンド発行)によるトリガ信号を出力できます。

Trigger signal synchronized to either motor pulse or encoder pulse in 2 axes inside ARIES can be output for external measurement equipment.

Also, trigger signal synchronized with BUSY (driving) signal, constant signal, at start driving and at end driving, and optional timing (command issue) can be output.

#### ● 汎用入出力 General Input/Output

任意にON/OFF制御ができる汎用出力信号とON/OFF状態を監視できる入力信号がそれぞれ8点あり、いずれもフォトカプラで絶縁されています。

There are 8 points output signal that can optionally control ON/OFF and input signal that can monitor the ON/OFF state respectively, and each is isolated with photocoupler.

#### ● RS-232C、Ethernet 2種類の通信ポート RS-232C, Ethernet 2 Types of Communication Port

ARIESは上位制御装置(PC等)から通信ポートを介したコマンドによって制御されます。

RS-232CとEthernetの2つの通信ポートを搭載しており、いずれかを選択できます。EthernetやRS-232Cのボーレートはリアパネルのロータリスイッチで設定します。

ARIES is controlled with a command from host controller (PC, etc.) through the communication port. Two selectable communication ports, RS-232C and Ethernet, are equipped.

#### ● ハンディターミナル『PYXIS』による駆動 Driving with Handy Terminal, "PYXIS"

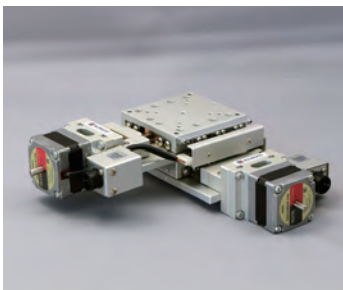
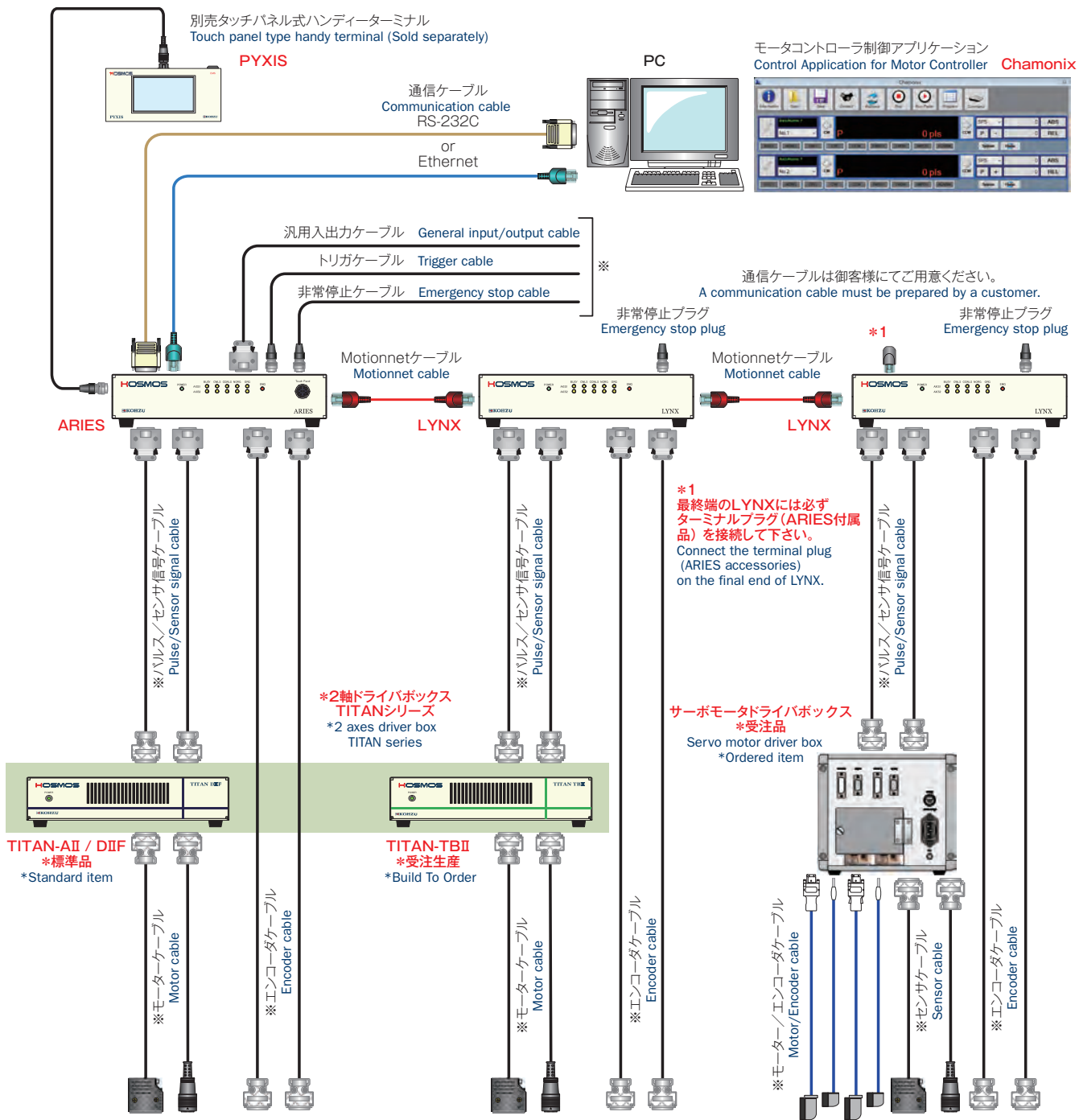
別売のタッチパネル式ハンディターミナル『PYXIS』を使用して手動操作によるステージ動作が可能です。原点復帰、絶対位置駆動、相対位置駆動、速度テーブルの選択、各種システムパラメータの設定変更、各速度テーブルの設定変更や非常停止スイッチによる緊急停止が可能です。

Using a touch panel type handy terminal, "PYXIS" (sold separately), stage operation with manual control is possible. Origin return, absolute position drive, relative position drive, speed table selection, setting changes of various system parameters, setting changes of each speed table, and emergency stop with the emergency stop switch are possible.

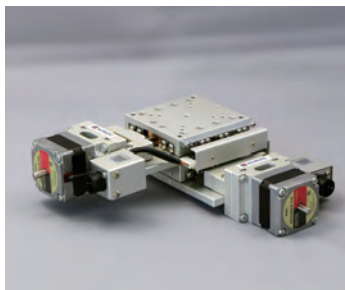


# モーターコントローラ / ARIES/LYNX Motor Controllers / ARIES/LYNX

## システム構成例 System Configuration



5相ステッピングモーターステージ  
5-phase stepper motor stage



2相ステッピングモーターステージ  
2-phase stepper motor stage



サーボモーターステージ  
Servo motor stage

※:これらのケーブルは別売となります  
These cables are sold separately.

# モーターコントローラ / ARIES/LYNX

## Motor Controllers / ARIES/LYNX

### 仕様

### Specification

#### 一般仕様 General

型式 Model	ARIES	LYNX
製品 Product Type	マスターコントローラ Master controller	スレーブコントローラ Slave controller
外形寸法 (mm) Dimension (mm)	W213.4xH52.4xD290	
リンク方式 Link Method	Motionnet®	
制御軸数 Number of Axes	2軸~32軸 (ARIES:2軸、LYNX:15台増設で30軸) 2 to 32 axes (ARIES: 2 axes, LYNX: 30 axes with 15 units expansion)	
入力電源 Supply Voltage	AC90~240V、50/60Hz	
消費電力 Consumption Power	35VA MAX (AC100V供給時) 35VA MAX (At AC100V supply)	25VA MAX (AC100V供給時) 25VA MAX (At AC100V supply)
動作環境 Operating Environment	動作温度:0~40℃、動作湿度:30~85% (結露なきこと) Operating temperature: 0~40℃, Operating humidity: 30~85% (should be no condensation)	
重量 (kg) Weight (kg)	1.45	1.25

#### 機能仕様 Function

型式 Model	ARIES	LYNX
駆動機能 Motion Control	絶対位置駆動、相対位置駆動、多軸同時駆動 (MAX4軸)、原点復帰駆動、直線補間駆動 (MAX3軸) 繰り返し往復駆動、バックラッシュ補正駆動、フィードバック駆動、連続駆動 Absolute position drive, Relative position drive, Multi-axes simultaneous drive (4 axes MAX), Origin return drive, Linear interpolation drive (3 axes MAX), Repeated round-trip drive, Backlash correction drive, Feedback drive, Continuous drive	
速度制御 Velocity Control	<ul style="list-style-type: none"> <li>駆動パルス周波数: 1pps~5Mpps</li> <li>加減速パターン: 矩形駆動、台形駆動 (非対称可)、S字駆動 (非対称可)</li> <li>その他: 10種類の速度テーブル</li> <li>Drive pulse frequency: 1 pps ~ 5 Mpps</li> <li>Acceleration/Deceleration pattern: Rectangular drive, Trapezoidal drive (asymmetric possible), S-shaped drive (asymmetric possible)</li> <li>Others: Speed table with 10 type</li> </ul>	
設定移動量 Set Movement amount	-134,217,728~+134,217,727 pulse	
原点復帰方式 Home Position Return	15種類 (ORG、NORG、CWリミット、CCWリミット、Z相の組合せ) 15 types (Combination of ORG, NORG, CW limit, CCW limit, and Z phase)	
出力信号 Output Signal	<ul style="list-style-type: none"> <li>CW方向パルス、CCW方向パルス、カレントOFF信号</li> <li>トリガ信号 (差動信号出力)</li> <li>サーボバック用信号 (サーボON信号、アラームリセット信号)</li> <li>汎用出力信号</li> <li>CW direction pulse, CCW direction pulse, current OFF signal</li> <li>Trigger signal (Differential signal output)</li> <li>Servo pack signal (Servo ON signal, alarm reset signal)</li> <li>General output signal</li> </ul>	
入力信号 Input Signal	<ul style="list-style-type: none"> <li>センサ信号 (CWリミット、CCWリミット、NORG「原点近傍」、ORG「原点」) [12Vプルアップフォトカプラ入力]</li> <li>サーボバック用信号 (サーボレディ、位置決め完了、アラーム)</li> <li>非常停止信号 [24Vプルアップフォトカプラ入力]、汎用入力信号</li> <li>エンコーダ信号 (A相、B相、Z相) (差動信号入力) 入力周波数 (4倍換算): MAX13MHz (フィルタ無効時: MAX20MHz)</li> <li>Sensor signal (CW limit, CCW limit, NORG "Origin proximity", ORG "Origin") [12V pull up photocoupler input]</li> <li>Servo pack signal (Servo ready, Positioning complete, Alarm)</li> <li>Emergency stop signal [24V pull up photocoupler input]</li> <li>Encoder signal (A phase, B phase, Z phase) (Differential signal input) Input Frequency (4 multiplication conversion): MAX 13MHz (With disabled filter: MAX 20MHz)</li> </ul>	
表示モニタ Display	センサ状態、BUSY状態、非常停止状態LED Sensor condition, BUSY condition, Emergency stop condition LED	
トリガ機能 (1,2軸目のみ) Trigger Function (Only 1st or 2nd axis)	<ul style="list-style-type: none"> <li>駆動パルスまたは、エンコーダパルス同期信号 (間引き設定可)</li> <li>BUSY (駆動中信号)</li> <li>定速信号</li> <li>駆動開始時&amp;終了時のワンショット出力 (パルス幅設定可)</li> <li>コマンド (TFR) 発行のタイミングによるワンショット出力 (パルス幅設定可)</li> <li>Driving pulse or encoder pulse synchronization signal (Thinning setting possible)</li> <li>BUSY (Driving signal)</li> <li>Constant speed signal</li> <li>One shot output at driving start &amp; end (Pulse width setting possible)</li> <li>One shot output with command (TFR) issuing timing (Pulse width setting possible)</li> </ul>	
通信インターフェース Communication Interface	RS-232C、Ethernet (TCP/IP)	
付属品 Accessories	CD-ROM (取扱説明書)、電源ケーブル (2m)、非常停止信号ショートプラグ Motionnetターミナルプラグ (ARIESのみ)、Motionnetケーブル 0.5m (LYNXのみ) CD-ROM (Operation Manual), Power supply cable (2m), Emergency stop signal short plug Motionnet terminal plug (ARIES only), Motionnet cable 0.5m (LYNX only)	
オプション Option	PYXIS (ARIES専用タッチパネル式ハンディターミナル) 定価: ¥90,000 PYXIS (Touch panel type handy terminal for ARIES) Price: ¥90,000	

制御装置 Control Electronics

モーターコントローラ  
Motor Controller

ドライバーボックス  
Driver Box

モータードライバ  
Motor Driver

モーターケーブル  
Motor Cable

アプリケーション  
Application

付録  
Appendix

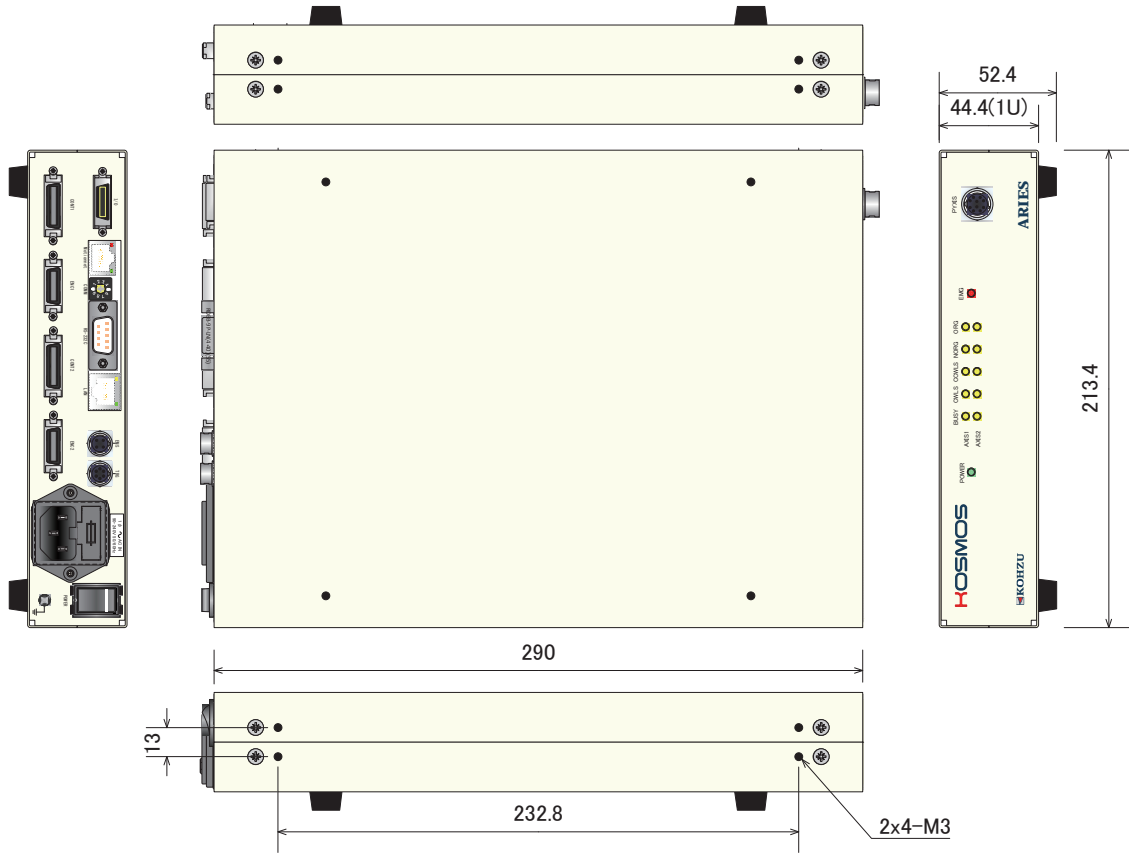
アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

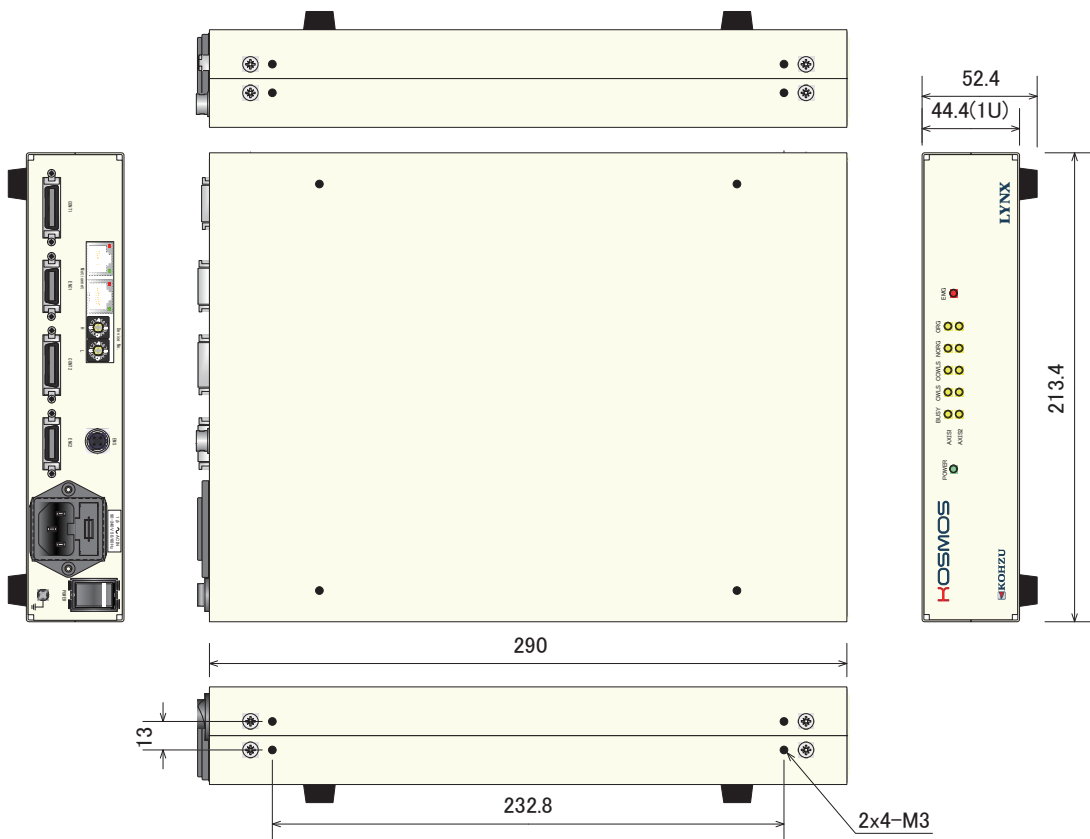
# モーターコントローラ / ARIES/LYNX / 外形図

## Motor Controllers / ARIES/LYNX / Dimension Drawing

### ARIES



### LYNX



# ドライバボックス / TITAN-AII/TITAN-DIIF



## Driver Box / TITAN-AII/TITAN-DIIF

TITAN-AII/TITAN-DIIFはマイクロステップ5相ステッピングモータードライバを内蔵した、2軸ドライバボックスです。

TITAN-AIIはAC電源入力ドライバを、TITAN-DIIFはDC+24V電源入力ドライバを内蔵しています。

TITAN-AII/TITAN-DIIF is a 2 axes driver box with built-in micro step 5-phase stepper motor driver.

TITAN-AII has the built-in AC power input driver, and TITAN-DIIF has built-in DC + 24 V power input driver.

TITAN-AII	TITAN-DIIF
	
型式 Model	価格 Price
TITAN-AII	¥128,000
TITAN-DIIF	¥88,000

## 特長

### Features

#### ●最大250分割のマイクロステップ駆動 **Micro step drive with 250 divisions at maximum**

TITANは内蔵ドライバのロータリスイッチの設定によって、16種類、最大250分割のモーター駆動が可能です。また、TITAN-AIIは2つのロータリスイッチの設定があり、どちらかを外部から分割選択信号(D.S)で選択できます。

16 types and 250 divisions motor drive at maximum are possible in TITAN with the rotary switch settings on the built-in driver. Also, two rotary switches settings are equipped in TITAN-AII, and one can be selected externally with a division selection signal (D.S).

#### ●モーター駆動電流の切替が可能 **Switchable motor drive current**

TITAN-AIIは0.35A/相~1.48A/相間の16種類の切替を内蔵ドライバのロータリスイッチによって行います。同様に停止電流の切替をロータリスイッチによって行います。

TITAN-DIIFは0.35A/相、0.75A/相、1.4A/相の切替を内蔵ドライバのディップスイッチによって行います。同様に停止電流の切替をディップスイッチによって行います。

For TITAN-AII, the built-in driver rotary switch setting can be switched 16 types between 0.35A/phase and 1.48A/phase. A stop current is changed by the rotary switch equally.

For TITAN-DIIF, the built-in driver dipswitch setting can be switched 0.35A/phase, 0.75/phase and 1.4A/phase. A stop current is changed by setting of the dipswitch equally.

#### ●ARIES/LYNXと簡単接続 **Simple connection with ARIES/LYNX**

弊社マルチ軸システムコントローラARIESまたは、LYNXと標準ケーブルで接続することで、簡単に5相ステッピングモーターステージのシステムを構成する事ができます。また、弊社モンブランシリーズとの接続ケーブルは別売でご提供しています。

By connecting the multi-axis controller ARIES or LYNX with the standard cable, the system of 5-phase stepper motor stage can be configured easily. Also, a connection cable for the MontBlanc series motor stage is sold separately.

## システム構成例

### System Configuration

## ARIES/LYNXとの接続

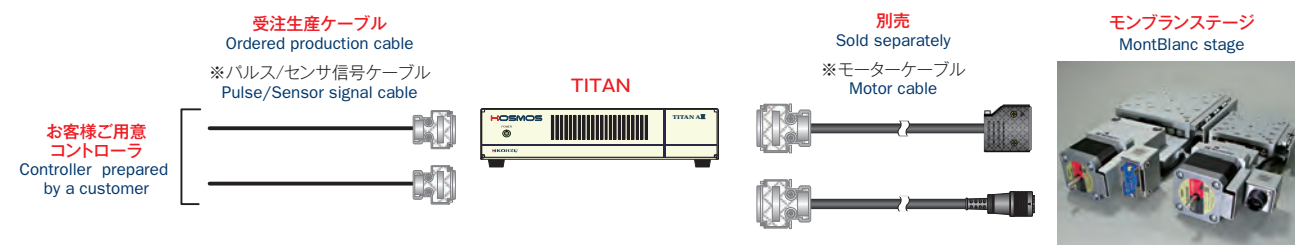
### Connection with ARIES/LYNX

ARIES/LYNXの構成例参照 (N-008)

Refer to the configuration example of ARIES/LYNX (N-008)

## お客様ご用意コントローラとの接続

### Connection with a controller prepared by a customer



# ドライバボックス / TITAN-AII/TITAN-DIIF

## Driver Box / TITAN-AII/TITAN-DIIF

### 仕様

### Specification

#### 一般仕様 General

型式 Model	TITAN-AII	TITAN-DIIF
製品 Product Type	5相ステッピングモータードライバボックス (AC電源ドライバ内蔵) 5-phase stepper motor driver box (Built-in AC power driver)	5相ステッピングモータードライバボックス (DC電源ドライバ内蔵) 5-phase stepper motor driver box (Built-in DC power driver)
外形寸法 (mm) Dimension (mm)	W213.4xH61xD420	W213.4xH61xD290
制御軸数 Number of Axes	2	
入力電源 Supply Voltage	AC90~240V、50/60Hz	
出力電源 Output Voltage	AC90~240V、50/60Hz MAX 1A	
消費電力 Consumption Power	430VA MAX (AC100V供給時) 430VA MAX (At AC100V supply)	160VA MAX (AC100V供給時) 220VA MAX (At AC100V supply)
動作環境 Operating Environment	動作温度:0~40°C、動作湿度:30~85% (結露なきこと) Operating temperature: 0~40°C, Operating humidity: 30~85% (should be no condensation)	
重量 (kg) Weight (kg)	3.9	2.1

#### 機能仕様 Function

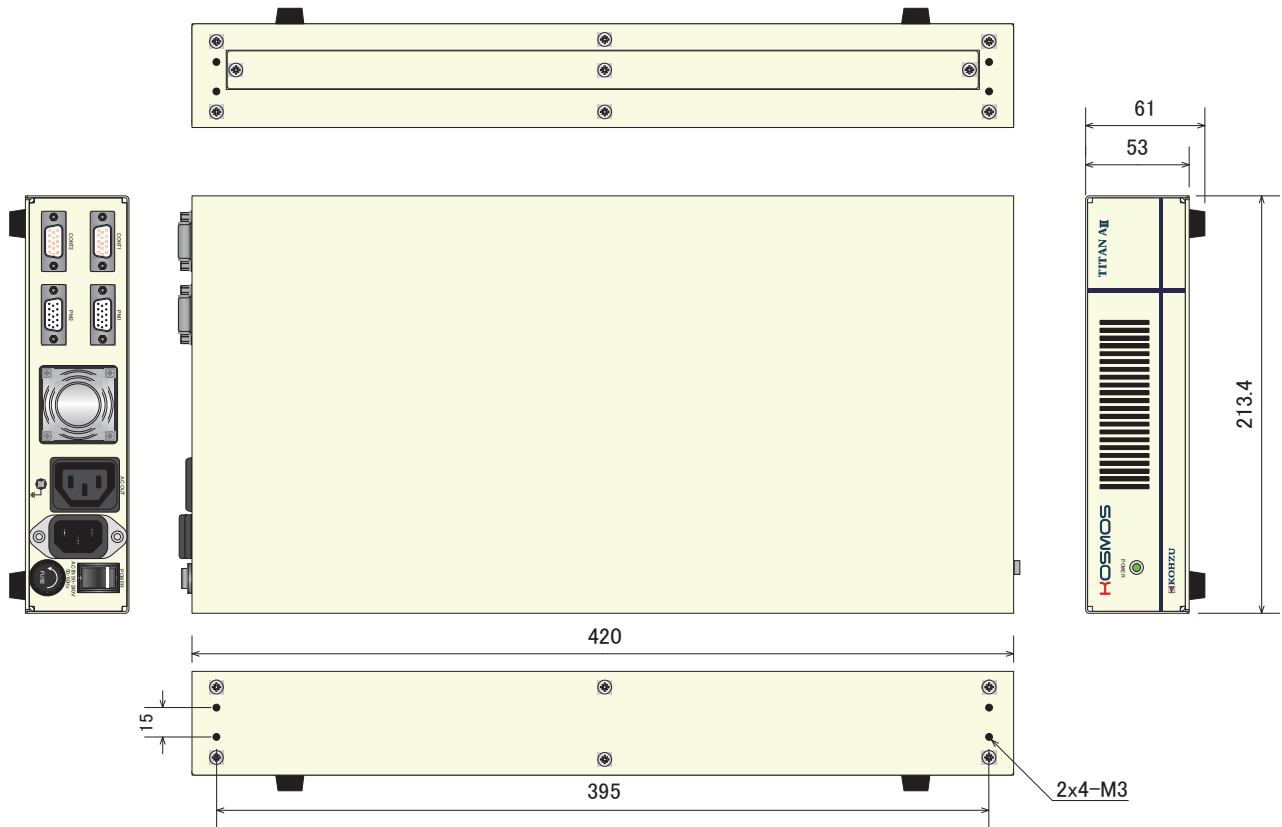
型式 Model	TITAN-AII	TITAN-DIIF
コントローラ側入出力信号 Input/Output Signal to Controller	<ul style="list-style-type: none"> <li>指令パルス信号、ホールドOFF、分割選択</li> <li>センサ信号 (CWリミット、CCWリミット、NORG「原点近傍」、ORG「原点」)</li> <li>Command pulse signal, Hold OFF, Division Selection</li> <li>Sensor signal (CW limit, CCW limit, NORG "Origin proximity", ORG "Origin")</li> </ul>	
ステージ側入出力信号 Input/Output Signal to Stage	<ul style="list-style-type: none"> <li>モーター励磁信号</li> <li>センサ信号 (CWリミット、CCWリミット、NORG「原点近傍」、ORG「原点」)</li> <li>Motor excitation signal</li> <li>Sensor signal (CW limit, CCW limit, NORG "Origin proximity", ORG "Origin")</li> </ul>	
最大入力パルス周波数 Maximum Frequency	500kpps	
付属品 Accessories	AC電源入力ケーブル (2m)、AC電源出力ケーブル (0.5m) AC power input cable (2m), AC power output cable (0.5m)	

#### 内蔵モータードライバ仕様 Driver Specification

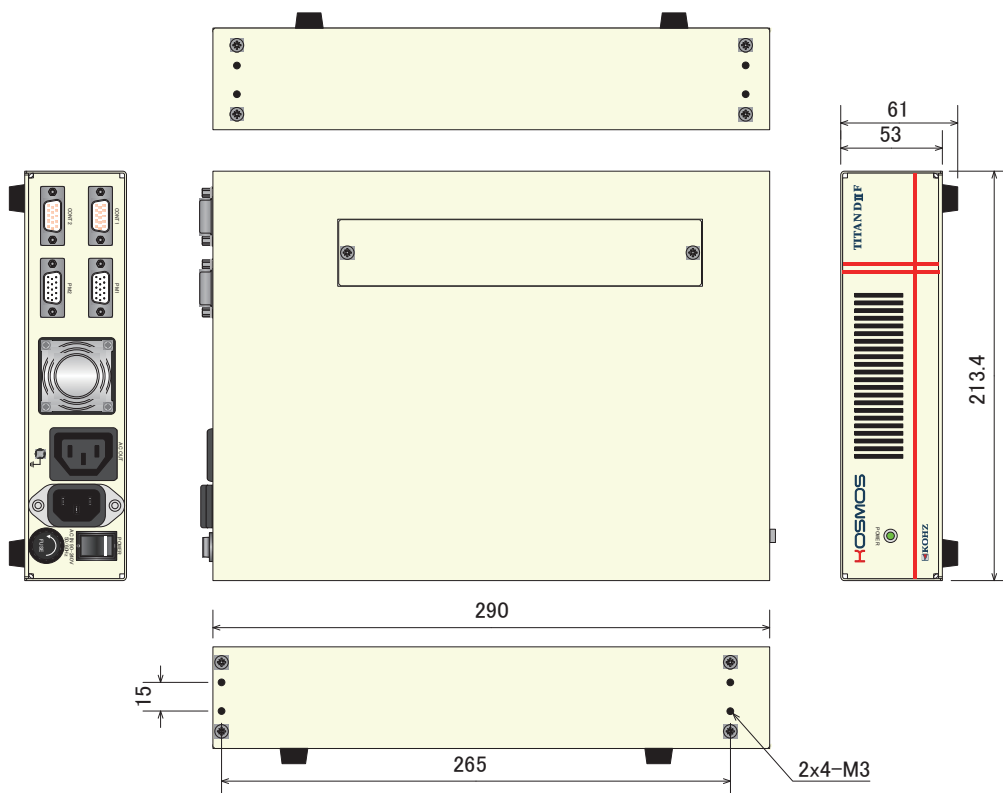
型式 Model	TITAN-AII	TITAN-DIIF
型式 Model	MD-551E (2台) MD-551E 2 pieces	MD-255F
駆動モーター Driving Motor	5相ステッピングモーター 5-phase stepper motor	
駆動方式 Driving Method	バイポーラ定電流新ペンタゴン方式 Bipolar constant current New Pentagon	
駆動電流 (A) Driving Current	16種類、ロータリスイッチ設定 16 types, Rotary switch settings 0.35,0.42,0.50,0.58,0.66,0.75,0.81,0.88, 0.96,1.03,1.11,1.18,1.26,1.33,1.40,1.48	ディップスイッチ切替 Dip selector switch 0.35A/相,0.75A/相,1.4A/相 0.35A/phase,0.75A/phase,1.4A/phase
停止電流 (%) Stop Current(%)	設定駆動電流に対する割合 (%) 16種類、ロータリスイッチ設定 Proportion(%) for the set driving current 16 types, Rotary switch settings 12,19,23,30,37,44,48,55,57,64,68,75,81,87,92,98	ディップスイッチ切替 設定駆動電流の25%、50%、75% Dip selector switch 25%, 50% and 75% of set driving current
マイクロステップ分割数 Micro-Step Division	16種類、ロータリスイッチ設定 (M1,M2の2種類有) 16 types, Rotary switch settings (2 types in M1 and M2) 1,2,4,5,8,10,20,40,80,16,25,50,100,125,200,250	16種類、ロータリスイッチ設定 機能切替スイッチ2,3シリーズ切替 16 types, Rotary switch settings. Switch the function selector switch 2 and 3 series 2series:1,2,4,5, 8,10,20,40,80,16,25,50,100,125,200,250 3series:1,2,3,6,12,18,24,32,36,48,60,72,120,160,180,240
その他機能 Other Functions	励磁OFF Excitation OFF	

制御装置 Control Electronics  
 モーターコントローラ Motor Controller  
 ドライバボックス Driver Box  
 モータードライバ Motor Driver  
 モーターケーブル Motor Cable  
 アプリケーション Application  
 付録 Appendix  
 アクセサリー Accessories  
 検査システム Inspection System

## TITAN-AII



## TITAN-DIIF



# ステッピングモータードライバ / 5相ステッピングモータードライバ MD-551E

## Stepper Motor Drivers / 5-Phase Stepper Motor Driver MD-551E

標準ステージの全機種に対応の5相ステッピングモーター用のマイクロステップドライバです。高速域でも高トルクを維持できます。

モーターへの励磁を制御する事で16種類、最大250分割のステップ角を設定でき、滑らかに高精度の位置決めが可能です。

This micro-step driver for 5-phase stepper motor is compatible with all standard stage models. Able to maintain high torque even in high speed range.

By controlling excitation to the motor, the step angle on 250 divisions at maximum can be set, and smooth and high precision positioning are possible.



型式 Model	価格 Price
MD-551E	¥38,000

### 特長

#### Features

- AC電源入力、定電流駆動  
AC power supply input, constant current drive
- 最大250分割のマイクロステップ駆動  
Micro step drive with 250 divisions at maximum

### 機能

#### Function

- パルス入力方式の切替 (1パルス方式/2パルス方式)  
Switch the pulse input method (1 pulse method/2-pulse method)
- ロータリスイッチによるマイクロステップ切替  
Micro step setting with the rotary switches  
2種類の設定ができます。M1,M2  
2 types can be set. M1, M2
- ロータリスイッチによるモーター駆動電流切替  
Motor driving current setting with the rotary switch
- 自動カレントダウン  
Automatic current down  
ロータリスイッチにより設定駆動電流に対する割合 (%) を16種類設定できます。  
16 types of proportion (%) for the setting driving current can be set with the rotary switch.
- モーター励磁OFF機能  
Motor excitation OFF function

### 仕様 Specification

型式 Model	MD-551E
製品 Product Type	5相ステッピングモータードライバ 5-phase stepper motor driver
駆動軸数 Number of Axes	1
外形寸法 (mm) Dimension (mm)	W170xH130xD39
入力電源 Supply Voltage	AC90~240V、50/60Hz
消費電力 Consumption Power	350VA MAX (AC100V供給時) 350VA MAX (At AC100V supply)
動作環境 Operating Environment	動作温度:0~40℃、動作湿度:0~85% (結露なきこと) Operating temperature: 0~40℃, Operating humidity: 0~85% (Should be no condensation)
重量 (g) Weight (g)	750
駆動方式 Driving Method	バイポーラ定電流新ペンタゴン方式 Bipolar constant current New Pentagon
駆動電流 (A) Driving Current (A)	16種類、ロータリスイッチ設定 16 types, rotary switch settings 0.35,0.42,0.50,0.58,0.66,0.75,0.81,0.88,0.96,1.03,1.11,1.18,1.26,1.33,1.40,1.48
停止電流 (%) Stop Current (%)	設定駆動電流に対する割合 (%) 16種類からの選択、ロータリスイッチ設定 Proportion (%) for the set driving current 16 types, Rotary switch settings 12,19,23,30,37,44,48,55,57,64,68,75,81,87,92,98
マイクロステップ分割数 Micro-step Division	16種類、ロータリスイッチ設定 (M1,M2の2種類有) 16 types, Rotary switch settings (2 types in M1 and M2) 1,2,4,5,8,10,20,40,80,16,25,50,100,125,200,250
入力信号 Input Signal	CWパルス、CCWパルス、H.O (ホールドOFF)、D.S (M1,M2選択):フォトカプラ入力 CW pulse, CCW pulse, H.O (Hold OFF) and D.S (Select M1 and M2): Photocoupler input
出力信号 Output Signal	Z.P (励磁原点):フォトカプラオープンコレクタ出力 Z.P (Excitation origin): Photocoupler open collector output
最大入力パルス周波数 Maximum Frequency	500kpps

# MD-55F / MD-255F / MD-355F / MD-455F

## MD-55F / MD-255F / MD-355F / MD-455F

標準ステージの全機種に対応の5相ステッピングモーター用のマイクロステップドライバです。小型、低価格です。モーターへの励磁を制御する事で16種類、最大250分割のステップ角を設定でき、滑らかで高精度の位置決めが可能です。

This micro-step driver for 5-phase stepper motor is compatible with all standard stage models. Compact size and low price. By controlling excitation to the motor, 16 types and 250 divisions step angle at maximum can be set, and smooth and high precision positioning are possible.

### 特長

#### Features

- 低価格 Low price
- 最大250分割のマイクロステップ駆動  
Micro step drive with 250 divisions at maximum

- 小型、発熱が少ない Compact size and less heat generation
- DC電源入力、定電流駆動  
DC power supply input, constant current drive

### 機能

#### Function

- パルス入力方式の切替 (1パルス方式/2パルス方式)  
Switch the pulse input method (1 pulse method/2-pulse method)
- ロータリスイッチによるマイクロステップ切替  
Micro step setting with the rotary switch
- ディップスイッチによるモーター駆動電流切替  
Motor driving current setting with the dip switch

- 自動カレントダウン Automatic current down  
停止時にディップスイッチの設定により、モーター駆動電流の25%、50%、75%のいずれかに相電流を保持します  
Motor driving current though the dip switch settings at stopping maintain the phase current to one of 25%, 50%, and 75%.
- モーター励磁OFF機能 Motor excitation OFF function

### 仕様

#### Specification

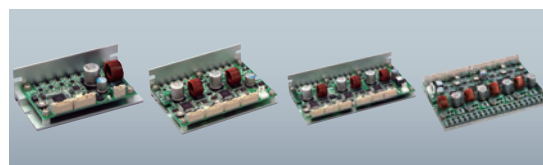
型式 Model	MD-55F	MD-255F	MD-355F	MD-455F
製品 Product Type	5相ステッピングモータードライバ 5-phase stepper motor driver			
駆動軸数 Number of Axes	1	2	3	4
外形寸法 (mm) Dimension (mm)	W88xH28xD47	W100xH30xD73.5	W146xH30xD73.5	W143xH26.5xD101
入力電源 Supply Voltage	DC+24V ±5%			
消費電流 Supply Current	MAX 3A	MAX 6A	MAX 8A	MAX 10A
動作環境 Operating Environment	動作温度:0~40℃、動作湿度:0~85% (結露なきこと) Operating temperature: 0~40°C, Operating humidity: 0~85% (Should be no condensation)			
重量 (g) Weight (g)	80	145	200	275
駆動方式 Driving Method	バイポーラ定電流新ペンタゴン方式 Bipolar constant current New Pentagon			
駆動電流 (A) Driving Current (A)	0.35A/相、0.75A/相、1.4A/相 ディップスイッチ切替 0.35A/phase, 0.75A/phase, 1.4A/phase Dip selector switch			
停止電流 (%) Stop Current (%)	設定駆動電流の約50%固定 Fix at approx. 50% of set driving current	設定駆動電流の25%、50%、75% ディップスイッチ切替 25%, 50%, and 75% of set driving current Dip selector switch		
マイクロステップ分割数 Micro-step Division	16種類、ロータリスイッチ設定 機能切替スイッチ2,3シリーズ切替 16 types, Rotary switch settings Switch the function selector switch 2 and 3 series 2series:1,2,4,5, 8,10,20,40,80,16,25,50,100,125,200,250 3series:1,2,3,6,12,18,24,32,36,48,60,72,120,160,180,240			
入力信号 Input Signal	CW/パルス、CCW/パルス、H.O (ホールOFF) : フォトカプラ入力 CW pulse, CCW pulse, H.O (Hold OFF): Photocoupler input			
最大入力パルス周波数 Maximum Frequency	500kpps			

#### コネクタ付配線ケーブルセット (各600mm) Wiring cable set with connector(600mm each)

型式 Model	CL-1F	CL-2F	CL-3F	CL-4F
対応ドライバ Applicable Driver	MD-55F	MD-255F	MD-355F	MD-455F
価格 Price (JPY)	¥2,000	¥2,500	¥3,000	¥3,500



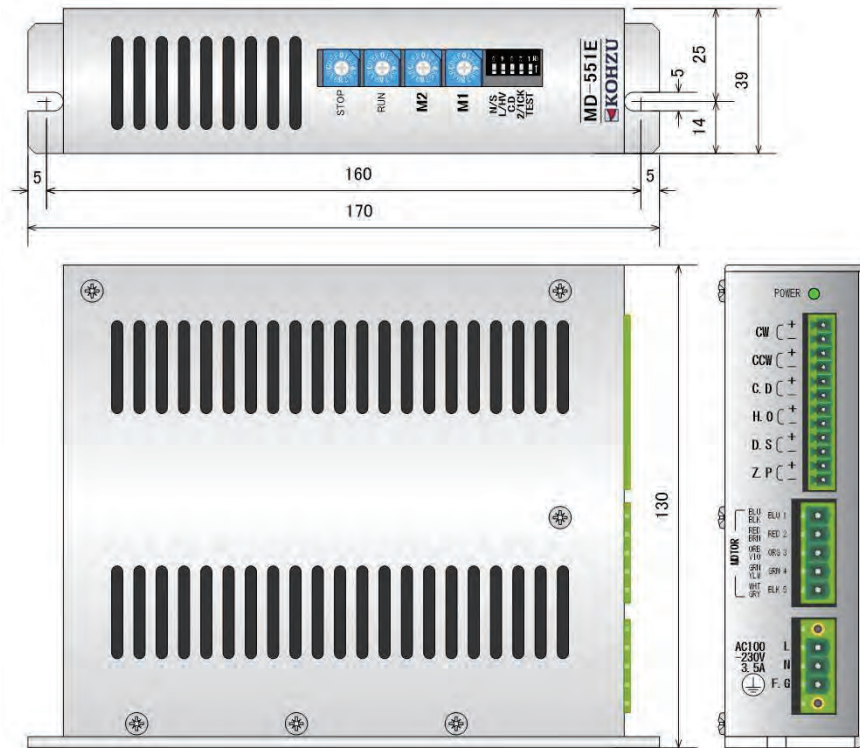
MD-55F MD-255F MD-355F MD-455F



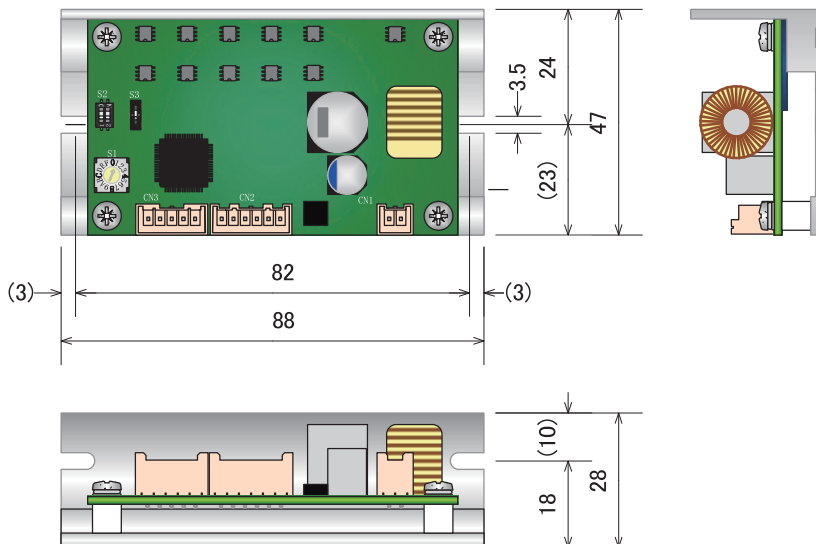
型式 Model	価格 Price
MD-55F	¥16,000
MD-255F	¥31,000
MD-355F	¥44,000
MD-455F	¥58,000

# ドライバ / 外形図 Motor Drivers / Dimension Drawing

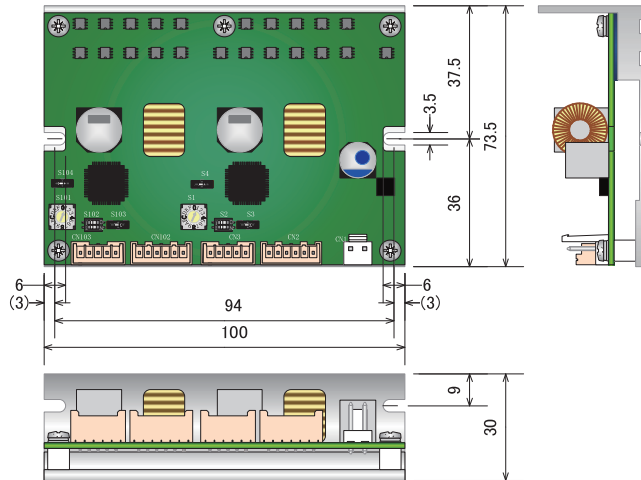
## MD-551E



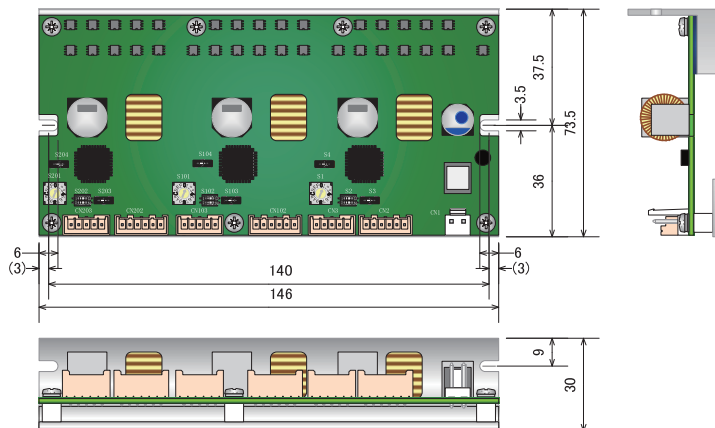
## MD-55F



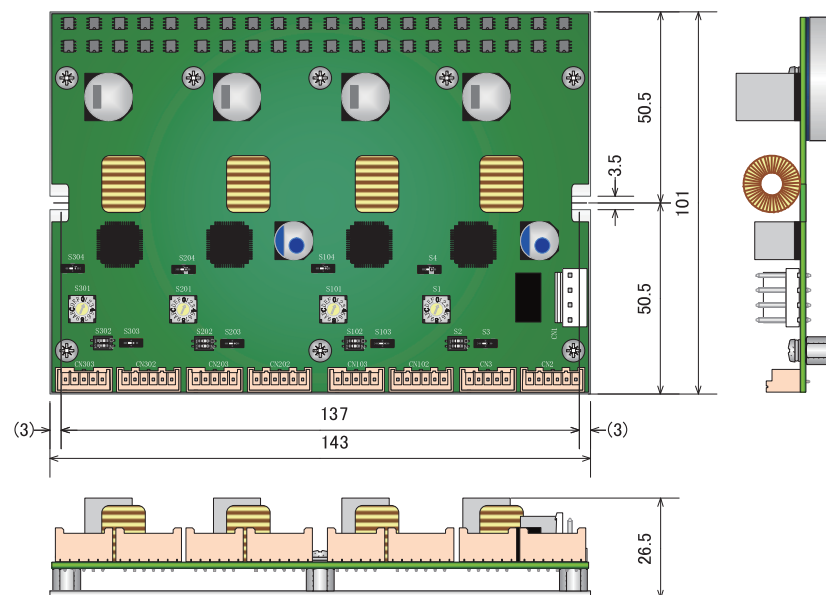
MD-255F



MD-355F



MD-455F



# モーターケーブル / ドライバケーブル / 制御ケーブル / ステージとドライバの結線 Motor Cable / Driver Cable / Control Cable / Connection for Stage and Driver

## ケーブルについて

### Specification

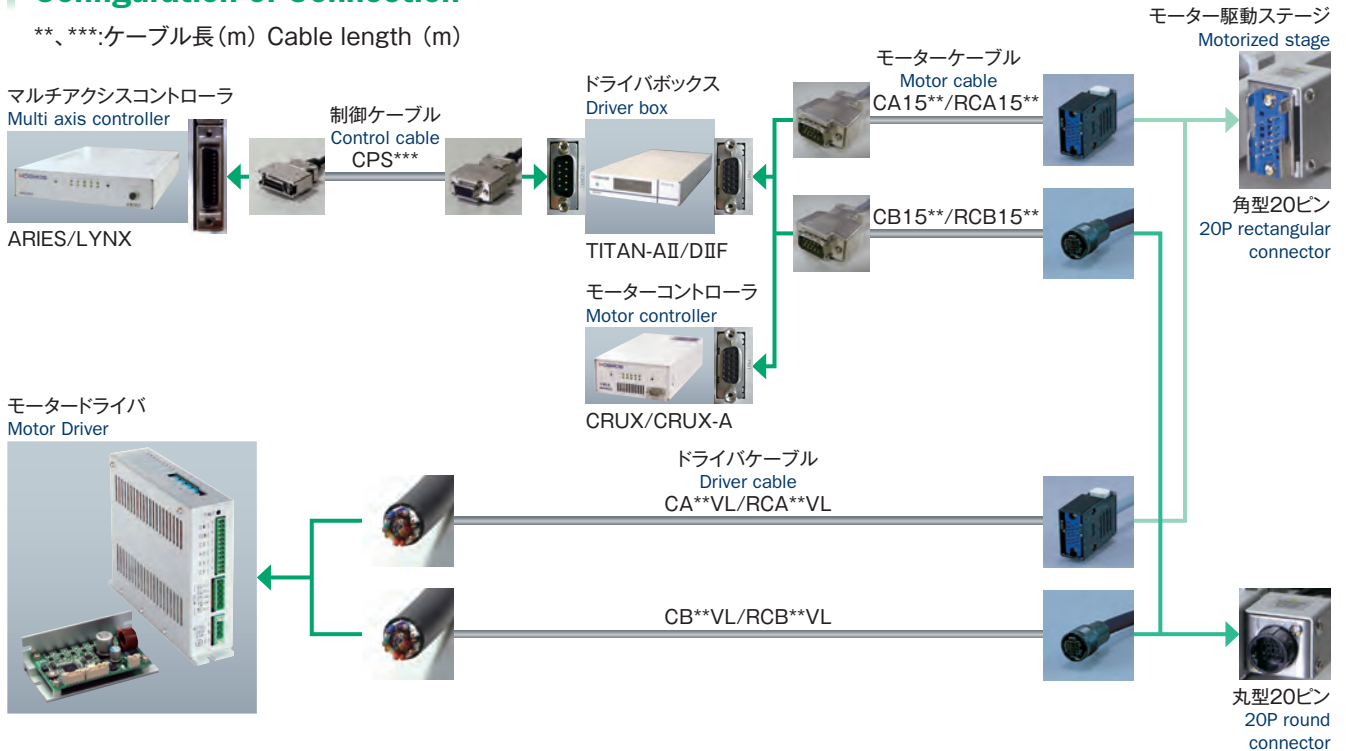
ステージとコントローラ・ドライバ間の接続用に別売にてケーブルをご用意しております。ステージの型式により、コネクタ形状が異なります。大別して角型コネクタのCA/RCA、丸型コネクタのCB/RCBタイプがありますが、ケーブルの長さ・種類などで各種タイプがありますので、使用状況に適したものを選定して下さい。

A cable for connection between the stage and controller/driver is available (sold separately). The connector shape differs depending on the stage model. Mainly, there are a CA/RCA square type connector and CB/RCB round type connector. In addition, there are various types in cable length and types. Please select a cable matching your system condition.

## 接続構成

### Configuration of Connection

\*\*、\*\*\*:ケーブル長 (m) Cable length (m)



## ケーブル一覧

### Cable List

ステージ側コネクタ Stage side connector	ケーブル長 (m) Length	5本リードモーターステージ用 For 5-leads motor stage				10本リードモーターステージ用 For 10-leads motor stage			
		モーターケーブル Motor cable		ドライバケーブル Driver cable		モーターケーブル Motor cable		ドライバケーブル Driver cable	
		固定 Fixed	可動 Robot	固定 Fixed	可動 Robot	固定 Fixed	可動 Robot	固定 Fixed	可動 Robot
	3	CA1503 ¥8,500	RCA1503 ¥15,500	CA03VL ¥6,000	RCA03VL ¥13,000	X	CA1503A ¥8,500	CA03 ¥6,000	RCA03 ¥13,000
	5	CA1505 ¥9,000	RCA1505 ¥21,500	CA05VL ¥6,500	RCA05VL ¥19,000		CA1505A ¥9,000	CA05 ¥6,500	RCA05 ¥19,000
	10	CA1510 ¥10,000	RCA1510 ¥36,500	CA10VL ¥7,500	RCA10VL ¥34,000		CA1510A ¥10,000	CA10 ¥7,500	RCA10 ¥34,000
	3	CB1503 ¥8,500	RCB1503 ¥15,500	CB03VL ¥6,000	RCB03VL ¥13,000		CB1503A ¥8,500	CB03 ¥6,000	RCB03 ¥13,000
	5	CB1505 ¥9,000	RCB1505 ¥21,500	CB05VL ¥6,500	RCB05VL ¥19,000		CB1505A ¥9,000	CB05 ¥6,500	RCB05 ¥19,000
	10	CB1510 ¥10,000	RCB1510 ¥36,500	CB10VL ¥7,500	RCB10VL ¥34,000		CB1510A ¥10,000	CB10 ¥7,500	RCB10 ¥34,000

制御ケーブル (パルス / センサーケーブル) Control cable (Pulse / Sensor cable)	0.5m	CPS005 ¥8,000
	1m	CPS010 ¥8,000
	1.5m	CPS015 ¥8,000
	2m	CPS020 ¥8,000

## 標準モーターケーブル仕様

### Standard Motor Cable Spec

#### ●5本リードモーターステージ用 For 5-leads motor Stage

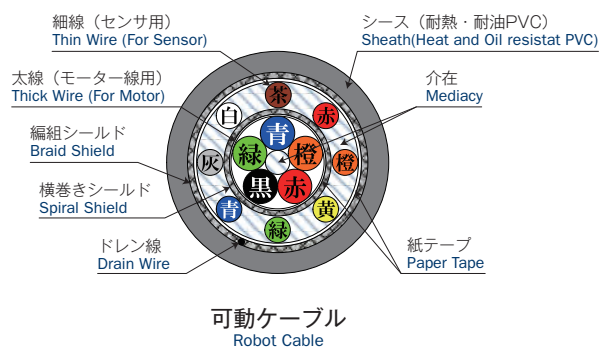
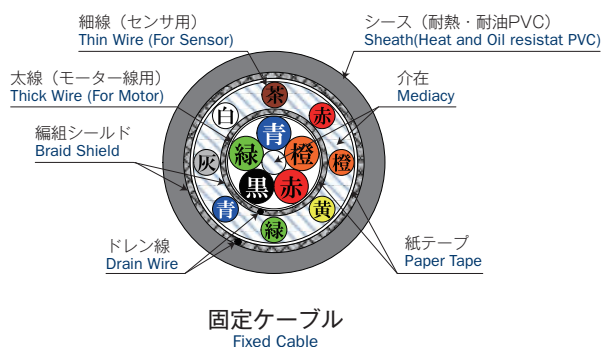
5本リードモーターステージとモータードライバ、ドライバボックスとの接続用に、複合13芯2重シールドの固定及び、可動ケーブルを用意しています。

可動ケーブルはU字屈曲試験 ストローク500mm 50~60m/分 200万回以上の屈曲特性を持っています。

A compound 13-core double shielded fixing and movable cable are available for connection with the 5 leads motor stage and motor driver, and driver box.

The movable cable has the bending characteristics for stroke 500 mm 50 to 60 m/min 2,000,000 times or more in bending test.

	型式 Model	外径 (mm) Outside Diameter(mm)	最小曲げ半径 (mm) Minimum Bending Radius(mm)	使用ケーブル型式 Used cable model
固定 Fixed cable	45080025K-M	7.0±0.2	40	CA15**,CB15**,CA**VL,CB**VL
可動 Robot cable	45080037K-M	7.0±0.2	40	RCA15**,RCB15**,RCA**VL,RCB**VL



#### ●10本リードモーターステージ用 For 10-leads motor Stage

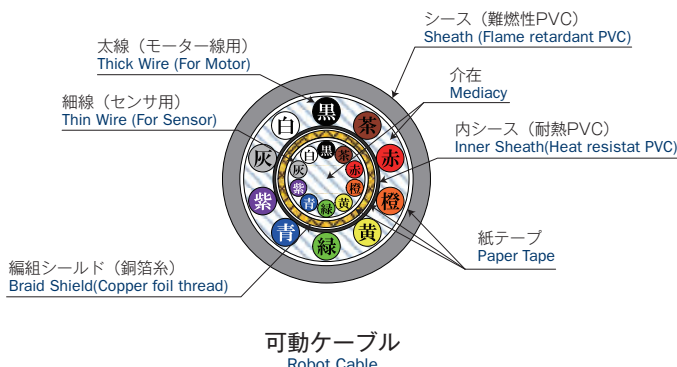
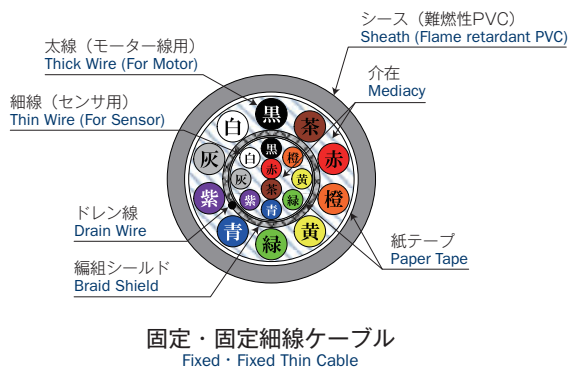
10本リードモーターステージとモータードライバ、ドライバボックスとの接続用に、複合20芯の固定・細線及び、可動ケーブルを用意しています。

可動ケーブルはU字屈曲試験 ストローク500mm 50~60m/分 200万回以上の屈曲特性を持っています。

A compound 20-core fixing and thin line, and movable cable are available for connection with the 10 leads motor stage and motor driver, and driver box.

The movable cable has the bending characteristics for stroke 500 mm 50 to 60 m/min 2,000,000 times or more in bending test.

	型式 Model	外径 (mm) Outside Diameter(mm)	最小曲げ半径 (mm) Minimum Bending Radius(mm)	使用ケーブル型式 Used cable model
固定 Fixed cable	THO-200SA-102	8.5±0.15	40	CA**,CB**
固定細線 Fixed Thin cable	THO-200SA-103	7.6±0.15	35	CA15**A,CB15**A
可動 Robot cable	THO-200SA-117	9.7±0.2	40	RCA**,RCB**



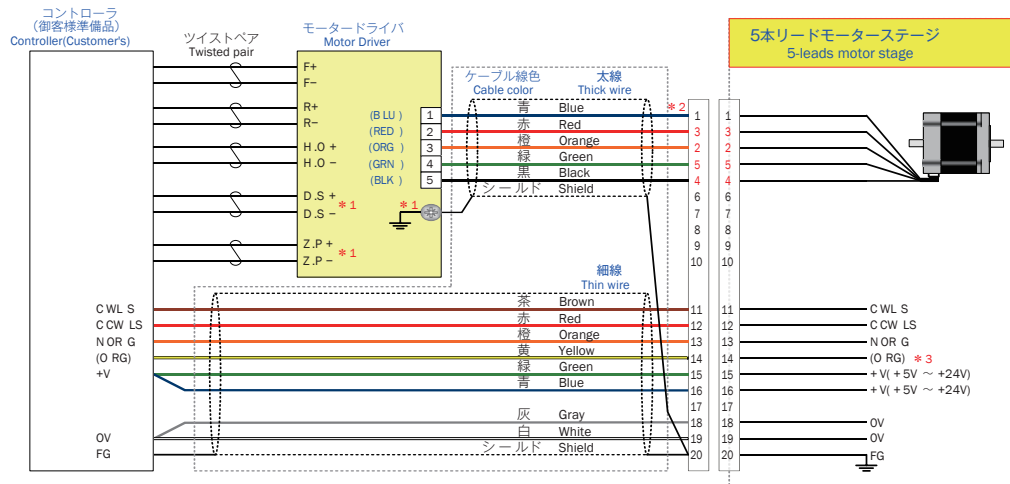
# モーターケーブル / ドライバケーブル / 制御ケーブル / ステージとドライバの結線 Motor Cable / Driver Cable / Control Cable / Connection for Stage and Driver

## ケーブルについて Specification

ステージとモータードライバ、他社製コントローラとの接続をドライバケーブルを使用して行う場合は下図を参照して下さい。  
When connect between stage and driver or non Kohzu controller by driver cable, refer as below wiring diagram.  
対象モータードライバ  
Target Motor Driver

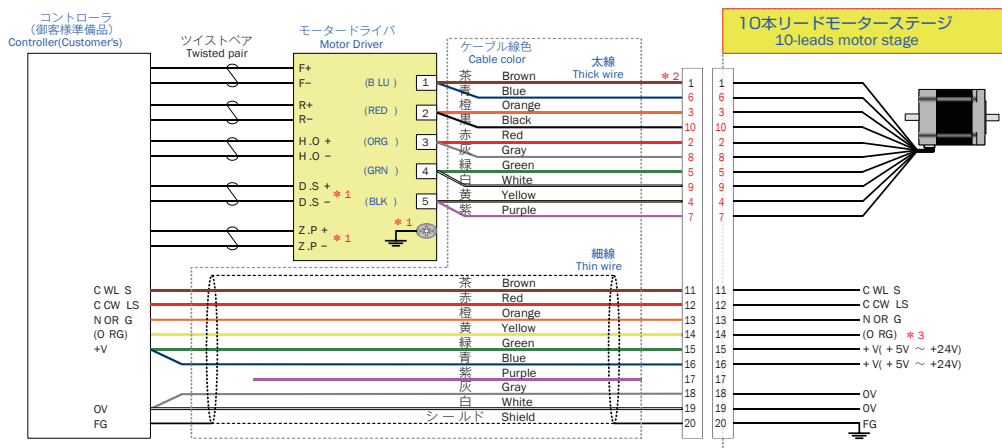
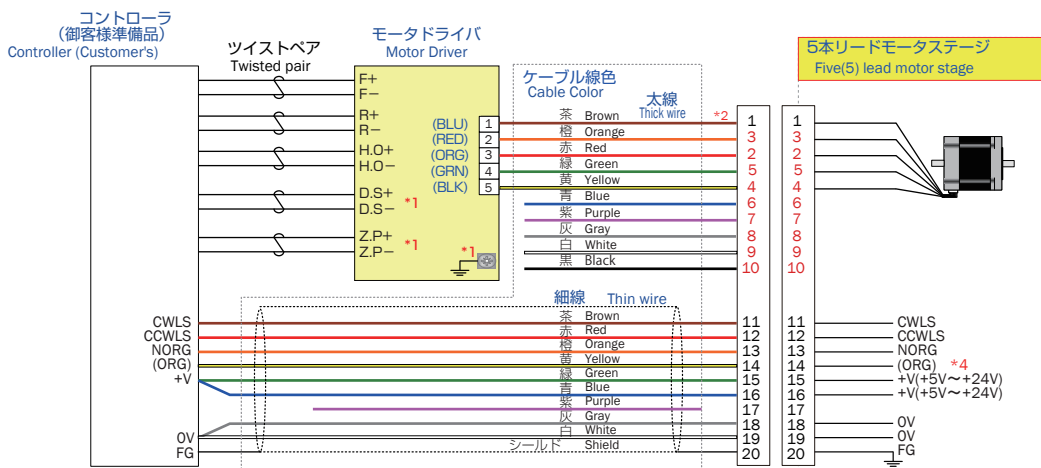
## ドライバケーブル:CA\*\*VL,CB\*\*VL,RCA\*\*VL,RCB\*\*VL

### Driver cable:CA\*\*VL,CB\*\*VL,RCA\*\*VL,RCB\*\*VL



## ドライバケーブル:CA\*\*,CB\*\*,RCA\*\*,RCB\*\*

### Driver cable:CA\*\*,CB\*\*,RCA\*\*,RCB\*\*



\*1 : MD-551Eにのみ、この機能があります。

\*1 : Only MD-551E are equipped with this function.

\*3 : 「ORG」の有無はステージ結線図でご確認ください。

\*3 : Refer to Wiring of each stage.

\*2 : 番号及び緑色の並びに注意して下さい。

\*2 : Be careful about each number and sort of wire color.

\*4 : 「ORG」の有無はステージ結線図でご確認ください。

\*4 : Refer to wiring of each stage.

# フィードバック仕様位置決めステージの接続 Connection of Feedback Positioning Stage

## フィードバック仕様位置決めステージ(特注対応)

### Positioning Stage Equipped with Encoder(Custom made)



弊社モンブランシリーズ位置決めステージにリニアスケールを取り付けることにより更に高精度な位置決めが可能になります。特に、ロストモーション、繰り返し位置決め精度が向上します。また、リニアスケールのインクリメンタル信号をコントローラに接続するフィードバックケーブルを受注生産にて提供します。

より早く、確実な位置決めをご要望の際には、ぜひ一度、弊社営業部までお問い合わせ下さい。

※リニアスケールを取り付ける際には、制御分解能によっては最高速度まで到達しない事がありますので、必要とされる分解能、最高速度については予めご確認下さい。

By attaching the linear scale to the MontBlanc series positioning state, higher precision positioning becomes possible.

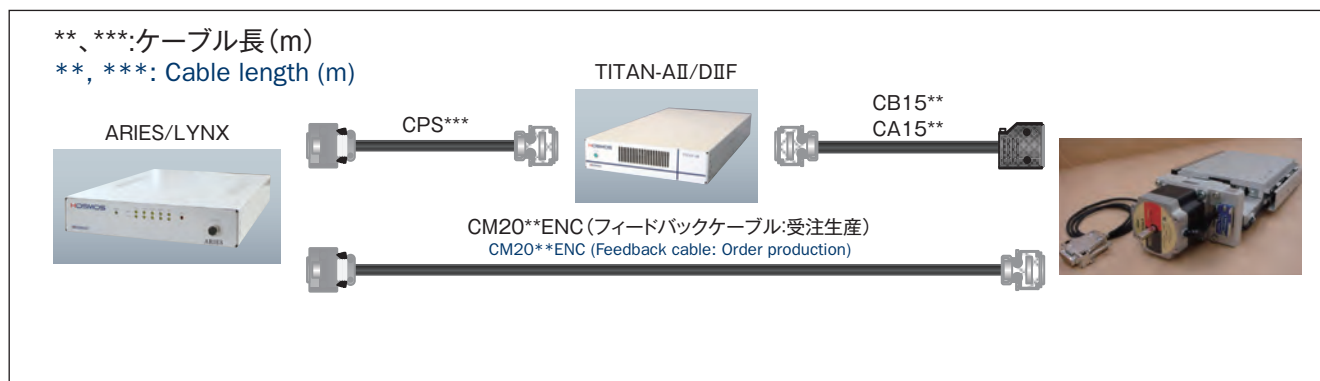
Especially, lost motion and repeated positioning precision are improved.

Also, a feedback cable to connect incremental signal of the linear scale to the controller is provided with order production.

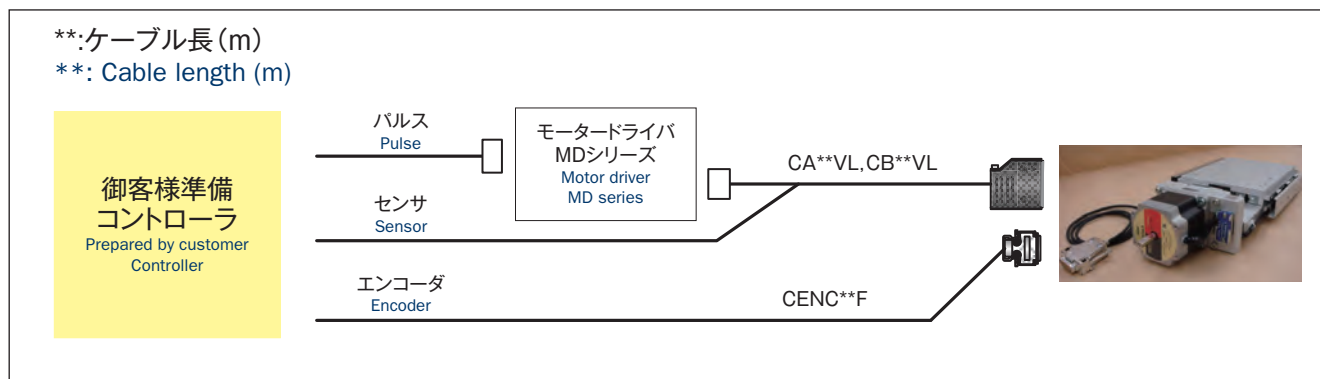
Please contact the Sales Department if you seek faster and precise positioning.

※When attaching the linear scale, please check necessary resolution and maximum speed beforehand, because the maximum speed may not be reached depending on control resolution.

## 弊社コントローラ使用時のシステム構成 System Component in Case of Kohzu Controller



## コントローラ御客様ご用意時のシステム構成 System Component in Case of Customer's Controller



制御装置 Control Electronics	モーターコントローラ Motor Controller	ドライバボックス Driver Box	モータードライバ Motor Driver	モーターケーブル Motor Cable	アプリケーション Application	付録 Appendix	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
-----------------------------	--------------------------------	------------------------	--------------------------	-------------------------	-------------------------	----------------	----------------------	-----------------------------

# モーターコントローラ制御アプリケーション / Chamonix Control Application for Motor Controller / Chamonix

Chamonixは、弊社製モーターコントローラを制御するWindowsアプリケーションです。

Chamonix is Windows application for controlling our motor controllers.



## 特長

### Features

#### ●対応コントローラ Controller

ChamonixはARIES/LYNX、CRUX-A及びSC-021/210/410を制御できます。  
Chamonix is able to control ARIES/LYNX, CRUX, SC-021/210/410.

#### ●モンブランステージ対応 MontBlanc Stage

Chamonixはモンブランステージのすべての自動ステージに対応しています。エンコーダの読みとり、フィードバック制御にも対応しています。

All Montblanc series motorized stages can be accepted for the remote-control. Encoder pulse counter and feedback control are available.

#### ●プログラマブル Programmable

自動ステージの位置座標を登録し、座標ごとに駆動のパラメータや、さまざまな駆動パターンを設定できます。簡単な条件文をつけることもできます。

In the application, many positional coordinates, driving parameters, and various driving patterns can be set. Simple conditional sentence is available too.

#### ●言語 Language

日本語と英語に対応しています。  
English and Japanese is supported.

#### ●ダウンロード Download

Webサイトから無料でダウンロードが可能です。(www.kohzu.co.jp)  
Free application download is available. (www.kohzuprecision.com)

このアプリケーションの著作権は神津精機株式会社に帰属します。お客様は、神津精機が定める使用許諾条件の下で非独占的な使用許諾権を神津精機から許諾されるものとします。

This application is the copyright of KOHZU Precision. Subject to the terms and conditions of license agreement by KOHZU Precision, KOHZU Precision shall grant customers a non-exclusive license to using this application.

技術的あるいはその他の要因によって、このアプリケーションは予告なく仕様変更され、バージョンアップされることがあります。

This application is subject to change and version up without notice, caused by technical or another matter.

## 仕様

### Specification

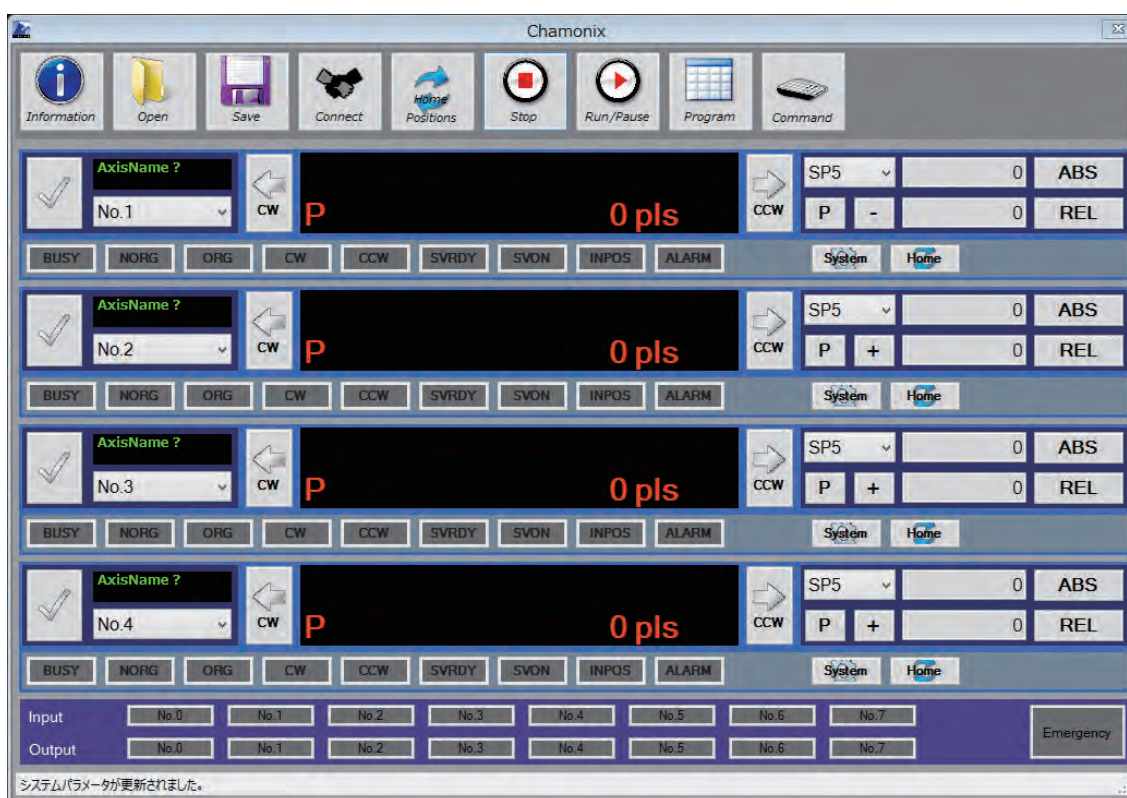
#### PC環境 System requirement

対応OS OS	Microsoft Windows 7/10 (x86, x64) Microsoft .NET 4.5
CPU	Intel Core i3-4150以上 Intel Core i3
メモリ Memory	4GB以上 Recommended 4GB
ディスプレイ解像度 Screen Resolution	1280×800 (WXGA) 以上推奨 Recommended 1280×800(WXGA) 表示色True Color (32bit) Recommended True Color (32bit)
ハードディスク容量 Capacity of HDD	インストール時 HDD空き容量70MB以上 70MB for Installation 実行時、HDD空き容量500MB以上 500MB for Operation

#### 通信条件

#### Communication Requirement

通信手段 Communication interface	RS-232C, TCP/IP
---------------------------------	-----------------



- ※1 一部の特注製品あるいは生産中止品を除きます。  
Part of custom made products and discontinued products are expected.
- ※2 このPC環境はChamonixが起動する最低条件を示したもので、動作を保証するものではありません。  
This system requirement is minimum condition for boot up Chamonix. This requirement does not ensure the operation in any condition.
- ※3 Windowsは米国Microsoft Corporationの米国およびその他の国における登録商標です。  
Windows is registered trademark of Microsoft Corporation in United States and the other countries.

## ステージ結線図について

### Stage Wiring Diagram

自動ステージの電気結線には、ステージのセンサ構成により数種類のタイプがあります。ステージの内部結線図は、N-034ページ～N-035ページに記載してありますのでそちらをご覧ください。

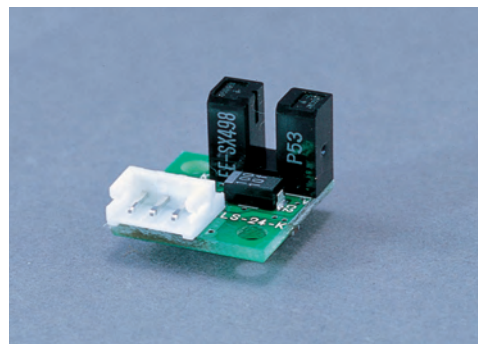
Depending on the sensor configurations, several types of electric wiring are available for our motorized stages. Internal wiring diagram for the stage to be used is shown from page N-034~N-035.

## フォトセンサ基板

### Photosensor Circuit Board

リミット検出用、原点センサ用として取り付けられているフォトセンサは、弊社のコントローラの規格に準拠したものを取り付けていますが、お客様側のコントローラ仕様に合わせて、センサ出力の論理を変更できます。ご使用になるステージの結線に適合するフォトセンサ基板を選定して下さい。

Photosensor installed as limit detection and Home position sensors are in conformity with our controller standards. However, the logic of the sensor output can be changed so as to meet the controller specifications on the user side. Please select a photosensor circuit board which meets wiring specifications for the stage to be used.

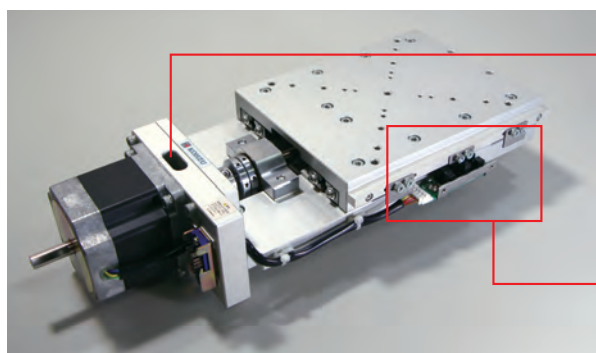


## フォトセンサ (リミット、原点、ニア原点)

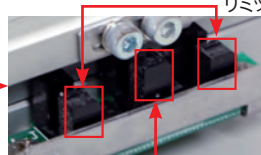
### Photosensor (limit, index, home)

自動ステージには、リミットセンサ、ニア原点センサ、原点センサ（一部のステージにはついていません）としてフォトセンサが取り付けられています。リミットセンサは、ステージの移動範囲を制限するため、ステージ端に取り付けられています\*1。ニア原点・原点センサはステージの基準位置を再現するため、ステージの中央とモーターシャフトに取り付けられています。

Motorized stages are typically equipped with photo sensors: limit sensors, index sensor, and home sensor. (Note that some stages are not equipped with index sensor.) The limit sensor is mounted on the stage end to limit its motion range\*1. The home sensor and the index sensor are mounted on the center of stage and on the motor shaft to reproduce the original position of the stage.



原点センサ index sensor



リミットセンサ limit sensor

ニア原点センサ home sensor

ステージの規定ストローク外までステージを移動させると、部品同士が衝突して破損することがあります。

\*1 リミットセンサのストローク変更は、慎重に行ってください。

If the stage is moved beyond the specified stroke, collision of parts may occur, resulting in breakage. Be careful when changing the stroke of the limit sensor.

## 選定方法 Select photosensor types

フォトセンサ基板には、センサの論理・基板の形状により下表の15種類を用意しています。センサ出力論理を変更したい場合は、使用するステージに使われているフォトセンサ基板の構成を、各ステージの仕様記載ページで確認し、フォトセンサ基板一覧から適切な基板を選定して下さい。

Photosensor circuit board is categorized 15 kinds by logic and shape of photosensor as following list. When sensor output changing is necessary, check the "Sensor Type" of specification of using stage in each specification of the stage. Then chose the suitable circuit board from following list.

### ●フォトセンサ選定の際のご注意

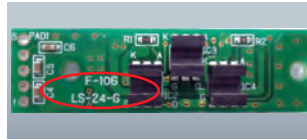
#### Notification of photosensor circuit board selection

フォトセンサF-106 とF-106R は見分けにくい外見となっております (F-115とF-115R、F-116とF-116Rも同様)。

お手数ですがご注文の際は基板上的の印字部分をご確認下さい。

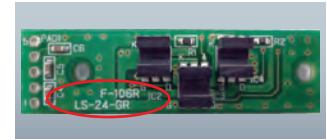
It is difficult to identify between photosensor F-106 and F-106R (Same as F-115 and F-115R, F-116 and F-116R).

See the printing part on the circuit board when you order.



F-106

印字部分:LS-24-G  
Printing part: LS-24-G



F-106R

印字部分:LS-24-GR  
Printing part: LS-24-GR

## フォトセンサ基板一覧

### List of Photosensor Circuit Board

基板型式 Circuit Board Model	電源電圧 Power Voltage	センサ出力(遮光時) Sensor Output (When light is shielded)				フォトセンサ型式 (オムロン社仕様はN-025ページを参照) Model of Photosensor(Manufactured by OMRON For specification, see page N-005)	価格 Price
		3(2)個タイプ 3(2) piece type		1個タイプ 1 piece type			
		S1	S2	S3			
F-101	+5~+24V	H	L	H	—	EE-SX398,EE-SX498x2	¥4,000
F-102	+5~+24V	L	L	L	—	EE-SX398x3	¥4,000
F-103	+5~+24V	H	H	H	—	EE-SX498x3	¥4,000
F-104	+5~+24V	—	—	—	H	EE-SX498	¥1,300
F-105	+5~+24V	—	—	—	L	EE-SX398	¥1,300
F-106	+5~+24V	H	H	H	—	EE-SX4134	¥2,000
F-106R	+5~+24V	H	H	H	—	EE-SX4134	¥2,000
F-107	+5~+24V	—	—	—	H	EE-SX498	¥1,300
F-108	+5~+24V	—	—	—	L	EE-SX398	¥1,300
F-112	+5~+24V	H	—	H	—	EE-SX4134	¥1,500
F-113	+5~+24V	—	—	—	H	EE-SX4134	¥900
F-115	+5~+24V	H	H	H	—	EE-SX4134	¥4,000
F-115R	+5~+24V	H	H	H	—	EE-SX4134	¥4,000
F-116	+5~+24V	H	H	H	—	EE-SX4134	¥4,000
F-116R	+5~+24V	H	H	H	—	EE-SX4134	¥4,000
PM-L25	+5~+24V	—	—	—	L	PM-L25	¥1,500

<注 意>上表のセンサ出力は遮光時の出力を示したものです。原点等の位置検出は検出板(ドグ)を遮光した時に有効となるものと、入光時に有効となるものがありますのでご注意下さい。  
<Caution>The sensor output in the above table shows outputs when shielded from light. Note that some of the position detections (CW-LS, CCW-LS and origin position) become effective when shielded from light by the detecting plate, and others become effective when receiving light.

## センサ回路図

### Photosensor Diagram

●F-101~F-116R

遮光時の状態  
Light interception status

オープンコレクタ  
Open Collector

出力 Output

遮光時の状態  
Light interception status

H: 非導通  
H: Off

L: 導通  
L: On

	EE-SX398 / EE-SX498	EE-SX4134
出力電圧 Output voltage	28V	17V
出力電流 Output current	16mA	8mA

センサ電源は基板内のレギュレータICにより5Vへ変換しています。  
Electric source of photosensor is converted 5V by regulator IC on circuit board.

フォトセンサはオムロン製です。  
The photosensor is manufactured by OMRON.

●PM-L25

Main Circuit

(茶) +V (Brown)

(黒) 出力1 (Black) (Output1)

(白) 出力2 (White) (Output2)

(青) OV(GND) (Blue)

遮光時の状態  
Light interception status

H: 非導通  
H: off

L: 導通  
L: On

	PM-L25
出力電圧 Output voltage	30V
出力電流 Output current	50mA

フォトセンサはパナソニック デバイス SUNX製です。  
The photosensor is manufactured by Panasonic Industrial Devices SUNX.

全てのリミットセンサは、ノーマルクローズ<sup>※2</sup>に設定されています。センサの論理変更が必要な際は、有償にて論理変更いたします(購入時選択の際は無償となります)。フォトセンサの論理変更は、各ステージの詳細ページと付録のN-024ページを参照して下さい。ニア原点センサと原点センサによる原点検出方式の代わりに、ニア原点センサだけで原点位置を検出する方式(領域(データム))に変更することもできます。ただし、変更できない機種もあります。

All limit sensors are set to normally closed<sup>※2</sup>. If the sensor logic needs to be changed, we can change it for profit (we can change it free on the purchase). For changes of the logic of photo sensors, see the detailed pages for each stage and N-024 Appendix.

The homing motion that uses the home sensor and the index sensor can be changed to the homing motion with area sensor (datum). This modification is not available for some models.

※2 ノーマルクローズとは、通常の動作状態で端子間が導通状態にある論理のことをさします。  
"Normally closed" means the logic in which the terminals are electrically continuous in their normal operation state.

# 付録 / TITAN-AII仕様

## Appendix / TITAN-AII Specification

### AC power supply driver built-in Motor Driver Box TITAN-AII

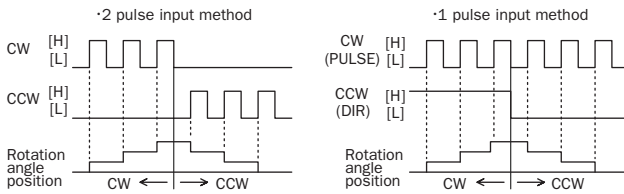
#### Specifications/Rating

Model	TITAN-AII	
Input Power	AC90~240V, 50/60Hz	
Power Output	AC90~240V, MAX 1A ※1	
Consumption power	430VA MAX	
Driving current	0.35~1.48A/Phase	
Driving method	Bipolar constant current, New Pentagon	
Power output for sensor	+24V,0.5A MAX	
Built-in Driver	MD-551E(x 2)	
Number of divisions	1,2,4,5,8,10,20,40,80,16,25,50,100,125,200,250	
CW/CCW Input pulse	Pulse width	0.5μs or more (Duty 50% or less)
	Pulse interval	0.5μs or more (Duty 50% or less)
	Startup time, Fall time	1μsec or less
	Voltage	[H]:4~8VDC, [L]:8~0.5VDC ※2
	Current	8~20mA
	Frequency	500kpps or less
Withstand voltage	AC1500V (Between line-FG, One minute)	
Ambient operating temperature	0~40°C, 30~85% (Should be no condensation)	
Main body weight	3.9kg	

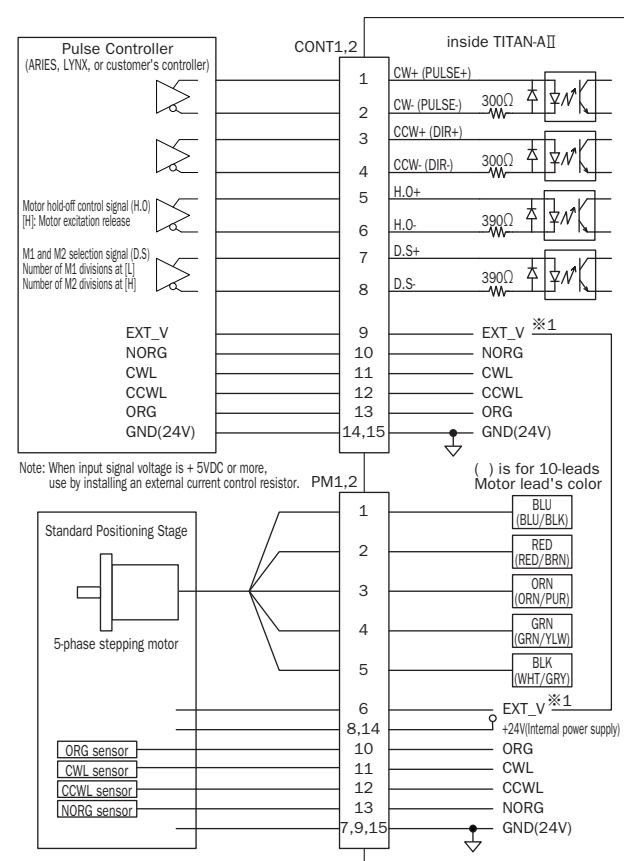
※1) Power supplied from the AC IN inlet is output from the AC OUT outlet.  
 ※2) [H]: Turn the photocoupler in the main body circuit ON, same for the following descriptions.  
 [L]: Turn the photocoupler in the main body circuit OFF.

#### Time chart

● CW and CCW input (CW: Clockwise direction viewed from the motor shaft side)



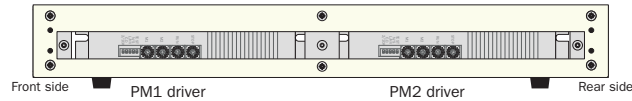
#### Signal Input/Output Circuit and Connection Diagram



※1) Please use the EXT\_V, when customer's controller installed sensor power supply other than +24V, and it is necessary to use the positioning stage.

#### Function Description

Remove the side window plate of TITAN-AII, then function selector switch and rotary switch for setting of consumption power and stop current and micro step will appear as following.



◎Function selector switch

Factory setting: only 5 is ON

Switch	NO	Nameplate display	Function	Switch Position	
				ON	OFF
1		TEST	Self-diagnostic function	Rotating at 60pps	Normal
2		2/1 CLK	Pulse input method	1 pulse input method	2 pulses input method
3		C.D	Automatic current-down	not performed	performed
4		L/HV	Drive voltage select	※High speed, High torque	Normal
5		N/S	Low vibration function	Low vibration	Normal drive

※When using with high speed and high torque, be cautious of heat generation on the motor.

◇Self-diagnostic function

※Rotate in approx. 60 [pps] regardless of number of divisions.

※In the pulse input method, it rotates in CCW, and in the 2-pulse input method, it rotates in CW.

◇Pulse input method

※1Pulse input method: CW is drive pulse signal input of the motor, and CCW is signal input for the motor's rotation direction. When the rotation direction signal is [L], the motor rotates to CCW direction, and [H] to CW direction.

※2-pulse input method: Pulse input to CW, and the motor rotates in CW direction. Pulse input to CCW, and the motor rotates in CCW direction.

◇Automatic current-down

※This function automatically reduces current when the motor stops in proportion by the drive current set value to reduce heat generation of the motor.

※After approx. 150 ms from the final pulse input, the current reduces to the stop current set value.

◇Drive voltage switch

※Application voltage to the motor is switched.

※Driving voltage can be set high to gain high speed and high torque.

◇Low vibration function

※When the number of divisions is 1 or 2 also, it drives in low vibration.

Note: Perform switch operation after turning the power OFF.

◎Driving current settings (RUN)

Factory setting: 5

Switch No	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
Current value (A/phase)	0.35	0.42	0.50	0.58	0.66	0.75	0.81	0.88	0.96	1.03	1.11	1.18	1.26	1.33	1.40	1.48

◇The drive current is phase current that can be supplied to the 5-phase stepper motor.

◇The drive current may differ depending on the drive frequency of a driving motor.

◇Set the drive current with the motor's rated current or less. When setting exceeding the rated current, heat generation becomes high, and step out and torque reduction are generated.

◎Stop current setting (STOP)

Factory setting: 6

Switch No	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
%	12	19	23	30	37	44	48	55	57	64	68	75	81	87	92	98

◇The stop current is a phase current supplied when the 5-phase stepper motor is stopped.

◇The stop current set value is the proportion (%) to the drive current setting value.

◇The stop current may have deviation from the motor's winding impedance.

◇This function operates when the C.D switch is OFF. When the same switch is ON, the current of the drive current set value is supplied to the motor at motor rotation/stop.

◎Hold Off (H.O)

◇When H.O input is [H], the motor excitation is released, because the supply current to each phase is shutdown.

◇When H.O input is [L], it becomes the excitation state on the normal motor.

◇Used when manually correct position on the motor axis.

◇When not using this function, disconnect.

◎Micro-step (M\*)

Factory setting: M1→1, M2→6

Switch No	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
Number of divisions	1	2	4	5	8	10	20	40	80	16	25	50	100	125	200	250

◇Number of divisions setting (M1, M2)

※Drive the motor by dividing the basic angle (0.72°) on the 5-phase stepping motor with the setting value.

※Divided step angle is obtained with the following formula.

$$\text{Motor 1 Step angle} = \frac{\text{Basic angle (0.72°)}}{\text{Number of divisions}}$$

※When the number of divisions is changed during driving, the motor step out may happen.

◎M1 and M2 selection signal (D.S)

※D.S signal [L]: Rotates with the number of divisions set for M1.

D.S signal [H]: Rotates with the number of divisions set for M2.

Note: A change of number of divisions is conducted when the motor stops. When the number of divisions is changed during driving, the motor step out may happen. The interval between the step angle switch with D.S signal and pulse input should be 1 msec or more.

Note: Motor excitation phase does not change with ON/OFF of D.S signal.

#### Exterior Dimensions Diagram

◎Driver Exterior Dimensions Diagram Refer to page N-013.

#### Safety Precautions and Precautions for Using

◎Refer to each operation manual.

# AC電源ドライバ内蔵 ドライバBOX TITAN-AII

## 仕様/定格

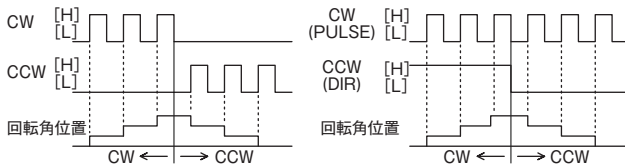
品名	TITAN-AII	
入力電源	AC90~240V, 50/60Hz	
出力電源	AC90~240V, MAX 1A ※1	
消費電力	430VA MAX	
駆動電流	0.35~1.48A/相	
駆動方式	バイポーラ定電流新ペンタゴン	
センサ用電源出力	+24V, 0.5A MAX	
搭載ドライバ	MD-551E (x2台)	
分割数	1,2,4,5,8,10,20,40,80,16,25,50,100,125,200,250	
CW CCW 入力 パルス	パルス幅	0.5μs以上 (Duty50%以下)
	パルス間隔	0.5μs以上 (Duty50%以下)
	立上り立下り時間	1μs以下
	電圧	[H]: 4~8VDC, [L]: -8~0.5VDC ※2
	電流	8~20mA
周波数	500kpps以下	
耐電圧	AC1500V (ライン-FG間、1分間)	
動作環境	0~40℃、30~85% (結露なきこと)	
本体重量	3.9kg	

- ※1) AC IN インレットから供給された電源を電源 SW、ヒューズを通してAC OUT アウトレットから出力します。
- ※2) [H]: 本体回路内のフォトカプラをON、[L]: 本体回路内のフォトカプラをOFFする。以降の記述に於いて共通

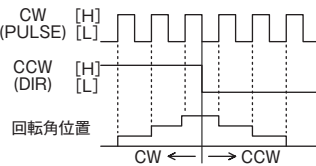
## タイムチャート

◎CW及びCCW入力 (CW:モーターを軸側から見て時計回り方向)

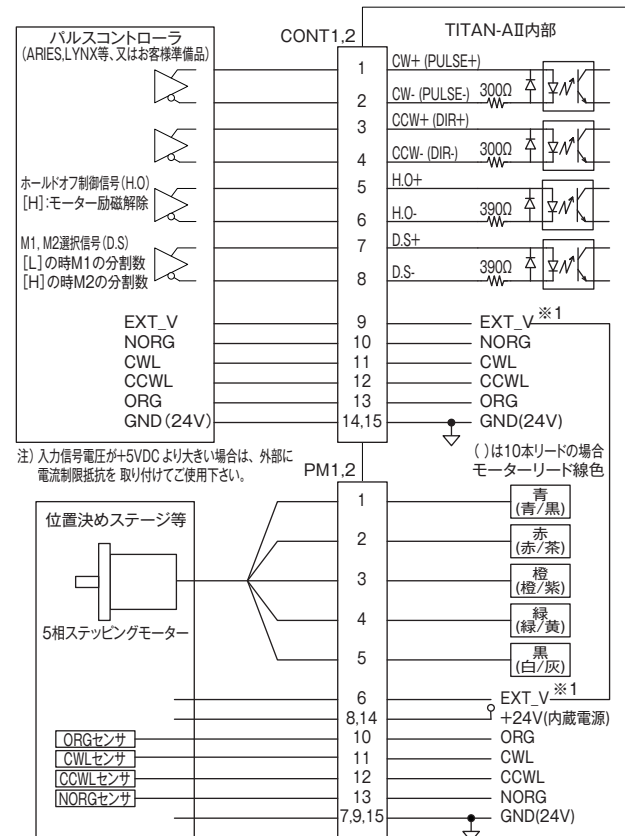
◇2パルス入力方式



◇1パルス入力方式



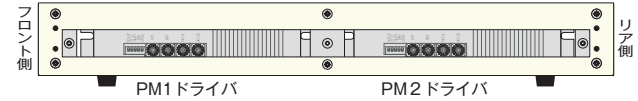
## 信号入出力回路及び結線図



※1) お客様準備のコントローラに +24V 以外のセンサ電源が有り、位置決めステージ内でその電源を必要とするセンサが有る場合は EXT\_V をご使用下さい。

## 機能説明

TITAN-AII 側面の窓板を取り外すと下図の様に機能切替スイッチ、駆動電流、停止電流、マイクロステップ設定用ロータリスイッチがあります。



### ◎機能切替スイッチ

出荷時:5のみON

スイッチ	NO	銘版表示	機能	スイッチ位置	
				ON	OFF
1	TEST	自己診断機能	60ppsで回転	通常	
2	2/1 CLK	パルス入力方式	1パルス入力方式	2パルス入力方式	
3	C.D	自動カレントダウン	しない	する	
4	L/HV	駆動電圧切替	※高速、高トルク	通常	
5	N/S	低振動機能	低振動駆動	通常駆動	

※高速、高トルクで使用する時は、モーターの発熱にご注意下さい

### ◇自己診断機能

- ※分割数にかかわらず、約60 [pps] で回転します。
- ※1パルス入力方式ではCCWで回転して、2パルス入力方式ではCWで回転します。

### ◇パルス入力方式

- ※1パルス入力方式: CWはモーターの駆動パルス信号入力、CCWはモーターの回転方向信号入力です。回転方向信号が[L]の時CCW方向に、[H]の時CW方向にモーターが回転します。
- ※2パルス入力方式: CWにパルス入力時、CW方向にモーターが回転します。CCWにパルス入力時、CCW方向にモーターが回転します。

### ◇自動カレントダウン

- ※モーターの発熱を減少させるため、モーター停止時の電流を駆動電流設定値の割合で自動的に減少させる機能です。
- ※最終パルスが入力されてから約150ms後、停止電流設定値に電流が減少します。

### ◇駆動電圧切替

- ※モーターへの印加電圧の切替を行います。
- ※駆動電圧を高く設定でき、高速、高トルクが得られます。

### ◇低振動機能

- ※分割数1又は2の時に低振動で駆動します。
- 注: スイッチ操作は電源を切った状態で行って下さい。

### ◎駆動電流設定 (RUN)

出荷時:5

Switch No	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
電流値 (A/相)	0.35	0.42	0.50	0.58	0.66	0.75	0.81	0.88	0.96	1.03	1.11	1.18	1.26	1.33	1.40	1.48

- ◇駆動電流は5相ステッピングモーターに供給可能な相電流です。
- ◇駆動電流は駆動しているモーターの駆動周波数によって異なることがあります。
- ◇駆動電流はモーターの定格電流以下で設定して下さい。定格電流を超えて設定する場合は、発熱が高くなり脱調及びトルク低下が発生します。

### ◎停止電流設定 (STOP)

出荷時:6

Switch No	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
%	12	19	23	30	37	44	48	55	57	64	68	75	81	87	92	98

- ◇停止電流は5相ステッピングモーターが停止時供給される相 (Phase) 電流です。
- ◇停止電流設定値は、駆動電流設定値に対する割合 (%) です。
- ◇モーターの巻線インピーダンスによって停止電流は誤差を持つことがあります。
- ◇この機能はC.DスイッチがOFF時に動作します。同スイッチがON時は、モーター回転/停止時とも駆動電流設定値の電流がモーターへ供給されます。

### ◎ホールドオフ (H.O)

- ◇H.O入力が[H]の時、各相への供給電流が遮断されるため、モーターの励磁が解除されます。
- ◇H.O入力が[L]の時、正常なモーターの励磁状態になります。
- ◇モーターの軸を手動にて位置補正する場合等に利用します。
- ◇この機能を使用しない場合は未接続にして下さい。

### ◎マイクロステップ (M\*)

出荷時:M1→1, M2→6

Switch No	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
分割数	1	2	4	5	8	10	20	40	80	16	25	50	100	125	200	250

- ◇分割数設定 (M1, M2)
  - ※5相ステッピングモーターの基本角 (0.72°) を設定値で分割してモーターを駆動します。
  - ※分割されたステップ角は次の式によります。
- $$\text{モーター1Step角度} = \frac{\text{基本角}(0.72^\circ)}{\text{分割数}}$$
- ※駆動中に分割数の変更を行った場合、モーターの脱調が発生することがあります。

### ◎M1, M2選択信号 (D.S)

- ※D.S信号[L]: M1に設定された分割数で回転します。
- ※D.S信号[H]: M2に設定された分割数で回転します。

注: 分割数の変更はモーターの停止時に行います。駆動中に分割数の変更を行った場合、モーターの脱調が発生することがあります。  
D.S信号によるステップ角切替とパルス入力との間隔は1msec以上として下さい。  
注: D.S信号のON/OFFによってモーター励磁相が変化することはありません。

## 外形寸法図

◎ドライバ外形寸法図N-013ページをご参照下さい。

## 安全上の注意事項並びに使用時の注意事項

◎個々の取扱説明書をご参照下さい。

# 付録 / TITAN-DIF仕様

## Appendix / TITAN-DIF Specification

### DC power supply driver built-in Motor Driver Box TITAN-DIF

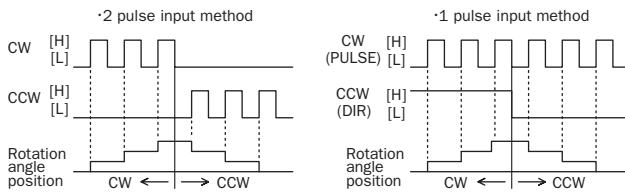
#### Specifications/Rating

Model	TITAN-DIF	
Input Power	AC90~240V, 50/60Hz	
Power Output	AC90~240V, MAX 1A ※1	
Consumption power	160VA MAX	
Driving current	0.35A/Phase, 0.75A/Phase, 1.4A/Phase switch	
Driving method	Bipolar constant current, New Pentagon	
Power output for sensor	+24V, 0.5A MAX	
Built-in Driver	MD-255F(x 1)	
Number of divisions	2 series:1,2,4,5,8,10,20,40,80,16,25,50,100,125,200,250 3 series:1,2,3,6,12,18,24,32,36,48,60,72,120,160,180,240	
CW/CCW Input pulse	Pulse width	0.5μs or more (Duty 50% or less)
	Pulse interval	0.5μs or more (Duty 50% or less)
	Startup time, Fall time	1μs or less
	Voltage	[H]:3~5VDC, [L]:-3~0.5VDC ※2
Input pulse	Current	8~20mA
	Frequency	500kpps or less
Withstand voltage	AC1500V (Between line-FG, One minute)	
Ambient operating temperature	0~40°C, 30~85% (Should be no condensation)	
Main body weight	2.1kg	

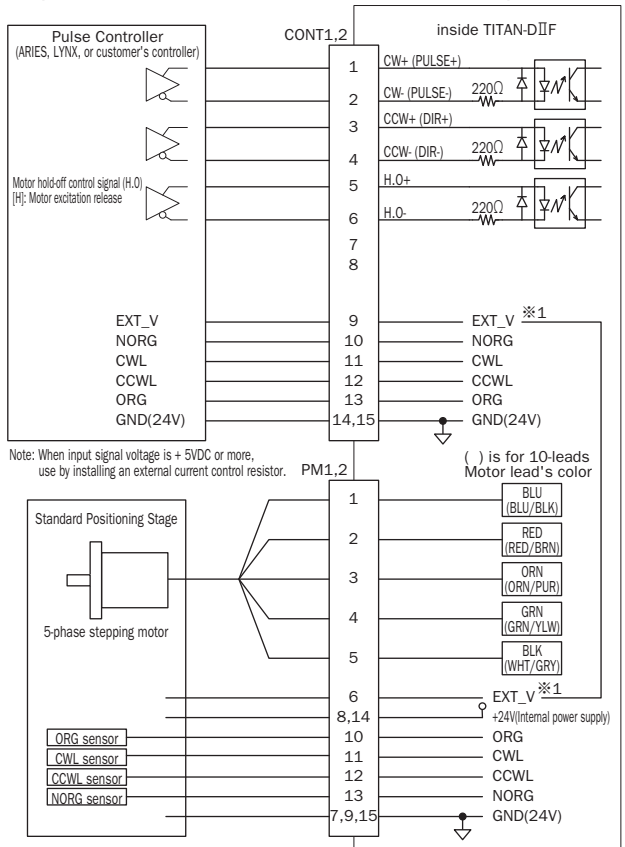
※1) Power supplied from the AC IN inlet is output from the AC OUT outlet.  
 ※2) [H]: Turn the photocoupler in the main body circuit ON, same for the following descriptions.  
 [L]: Turn the photocoupler in the main body circuit OFF.

#### Time chart

● CW and CCW input (CW: Clockwise direction viewed from the motor shaft side)



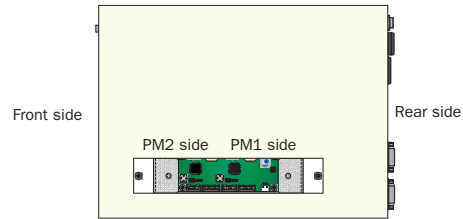
#### Signal Input/Output Circuit and Connection Diagram



※1) Please use the EXT\_V, when customer's controller installed sensor power supply other than +24V, and it is necessary to use the positioning stage.

#### Function Description

Remove the top side window plate of TITAN-DIF, then function selector switch and rotary switch for setting of consumption power and stop current and micro step, and switch for stop current setting will appear as following.



◎Function selector switch(S2,S102) All OFF at factory setting

Switch	NO	Function	Switch Position	
			ON	OFF
	1	Pulse input method switch	1 pulse input method	2 pulse input method
	2	2, 3 series switch	3 series	2 series

◇Pulse input method

※1 pulse input method: CW is driver pulse signal input of the motor, and CCW is signal input for the motor's rotation direction. When the rotation direction signal is [L], the motor rotates to CCW direction, and [H] to CW direction.

※2 pulse input method: When pulse input is to CW, and the motor rotates to CW direction. When pulse input is to CCW, and the motor rotates to CCW direction.

◇2, 3 series switch

※3 series: Switch the micro step angle setting shown below to 3 series

※2 series: Switch the micro step angle setting shown below to 2 series

Note: Please operate the switch when turn off the current.

◎Driving current settings (S3,S103)

	S	S:0.75A/Phase	Factory setting: 0.75A/phase
	C	C:0.35A/Phase	
	M	M:1.4A/Phase	

◎Stop current settings (S4,S104)

	3	3:25%	
	2	2:75%	
	1	1:50%	Factory setting: 50%

◇The stop current is a phase current supplied when the 5-phase stepper motor is stopped.

◇The stop current set value is the ratio (%) to the drive current setting value.

◇The stop current may have deviation from the motor's winding impedance.

◇Set the stop current only when the motor is stopped.

◎Hold Off (H.O)

◇When H.O input is [H], the motor excitation is released, because the supply current to each phase is shutdown.

◇When H.O input is [L], it becomes the excitation state on the normal motor.

◇Used when manually correct position on the motor axis.

◇When not using this function, disconnect.

◎Micro step settings (S1,S101)

	Factory setting: 1
--	--------------------

Setting table for number of divisions

2 series: When number 2 of S2 and S102 is OFF.

Switch No	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
Number of divisions	1	2	4	5	8	10	20	40	80	16	25	50	100	125	200	250

Setting table for number of divisions

3 series: When number 2 of S2 and S102 is ON.

Switch No	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
Number of divisions	1	2	3	6	12	18	24	32	36	48	60	72	120	160	180	240

◇Number of divisions setting

※Drive the motor by dividing the basic angle (0.72°) on the 5-phase stepper motor with the setting value.

※Divided step angle is obtained with the following formula.

$$\text{Motor 1 Step angle} = \frac{\text{Basic angle}(0.72^\circ)}{\text{Number of divisions}}$$

※When a change of number of divisions is conducted during driving, power swing may be generated.

#### Exterior Dimensions Diagram

◎Driver Exterior Dimensions Diagram Refer to page N-013.

#### Safety Precautions and Precautions for Using

◎Refer to each operation manual.

# DC電源ドライバ内蔵 ドライバBOX TITAN-DII F

## 仕様/定格

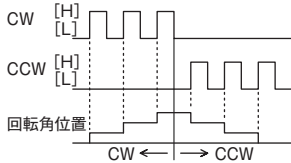
品名	TITAN-DII F	
入力電源	AC90~240V, 50/60Hz	
出力電源	AC90~240V, MAX 1A ※1	
消費電力	160VA MAX	
駆動電流	0.35/相、0.75A/相、1.4A/相 切換	
駆動方式	ハイボラ定電流新ペンタゴン	
センサ用電源出力	+24V, 0.5A MAX	
搭載ドライバ	MD-255F (x1台)	
分割数	2シリーズ: 1,2,4,5,8,10,20,40,80,16,25,50,100,125,200,250 3シリーズ: 1,2,3,6,12,18,24,32,36,48,60,72,120,160,180,240	
CW CCW 入力 パルス	パルス幅	0.5μs以上 (Duty50%以下)
	パルス間隔	0.5μs以上 (Duty50%以下)
	立上り立下り時間	1μs以下
	電圧	[H]: 3~5VDC, [L]: -3~0.5VDC ※2
電流	電圧	8~20mA
	周波数	500kpps以下
耐電圧	AC1500V (ライン-FG間、1分間)	
動作環境	0~40℃、30~85% (結露なきこと)	
本体重量	2.1kg	

※1) AC IN インレットから供給された電源を電源 SW、ヒューズを通してAC OUT アウトレットから出力します。  
 ※2) [H]: 本体回路内のフォトコプラをON, [L]: 本体回路内のフォトコプラをOFFする。以降の記述に於いて共通

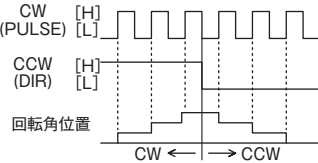
## タイムチャート

◎CW及びCCW入力 (CW:モーターを軸側から見て時計回り方向)

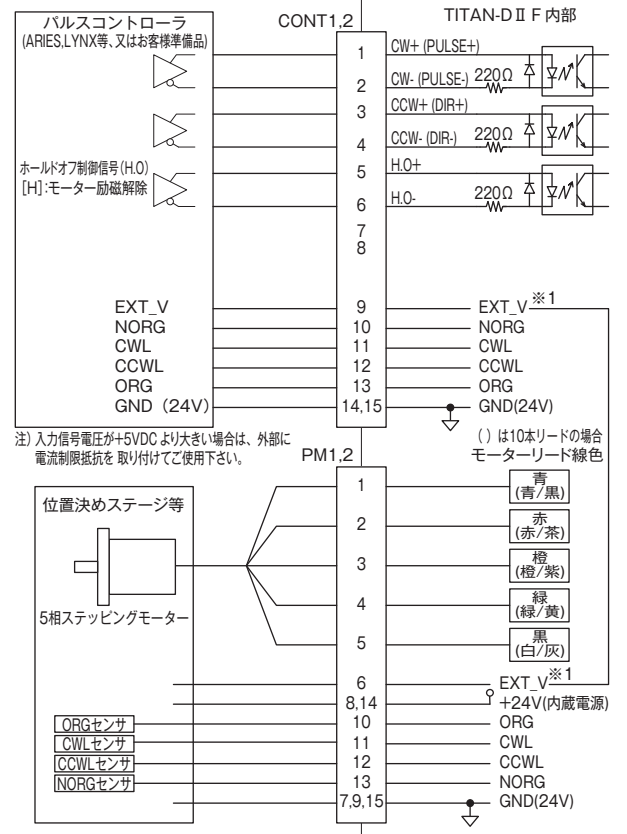
◇2パルス入力方式



◇1パルス入力方式



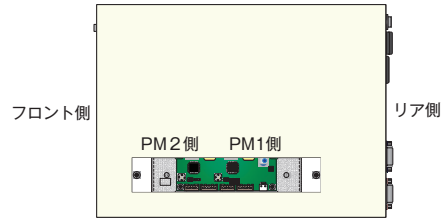
## 信号入出力回路及び結線図



※1) お客様準備のコントローラに +24V 以外のセンサ電源が有り、位置決めステージ内でその電源を必要とするセンサが有る場合は EXT\_V をご使用下さい。

## 機能説明

TITAN-DII F 上面の窓板を取り外すと下図の様に機能切替スイッチ、駆動電流、マイクロステップ設定用ロータリスイッチ、及び停止電流設定用可変抵抗があります。



◎機能切替スイッチ (S2,S102)

出荷時: 全てOFF

スイッチ	NO	機能	スイッチ位置	
			ON	OFF
1	1	パルス入力方式切換	1パルス入力方式	2パルス入力方式
	2	2, 3シリーズ切換	3シリーズ	2シリーズ

◇パルス入力方式

※1)パルス入力方式: CWはモーターの駆動パルス信号入力、CCWはモーターの回転方向信号入力です。回転方向信号が[L]の時CCW方向に、[H]の時CW方向にモーターが回転します。  
 ※2)パルス入力方式: CWにパルス入力時、CW方向にモーターが回転します。CCWにパルス入力時、CCW方向にモーターが回転します。

◇2,3シリーズ切換

※3)シリーズ: 下記マイクロステップ角の設定を3シリーズに切換  
 ※2)シリーズ: 下記マイクロステップ角の設定を2シリーズに切換  
 注: スイッチ操作は電源を切った状態で行って下さい。

◎駆動電流設定 (S3,S103)

S	↑	S: 0.75A/相	出荷時: 0.75A/相
C	↓	C: 0.35A/相	
M	↓	M: 1.4A/相	

◎停止電流設定 (S4,S104)

3	↑	3: 25%	
2	↓	2: 75%	
1	↓	1: 50%	出荷時: 50%

◇停止電流は5相ステッピングモーターが停止時供給される相 (Phase) 電流です。  
 ◇停止電流設定値は、駆動電流設定値に対しての割合 (%) です。  
 ◇モーターの巻線インピーダンスによって停止電流は誤差を持つことがあります。  
 ◇停止電流の設定は、必ずモーターを停止している状態で実施して下さい。

◎ホールドオフ (H.O)

◇H.O入力が[H]の時、各相への供給電流が遮断されるため、モーターの励磁が解除されます。  
 ◇H.O入力が[L]の時、正常なモーターの励磁状態になります。  
 ◇モーターの軸を手動にて位置補正する場合等に利用します。  
 ◇この機能を使用しない場合は未接続にして下さい。

◎マイクロステップ設定 (S1,S101)



出荷時: 1

分割数の設定表 2シリーズ:S2,S102の2番がOFFの時

Switch No	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
分割数	1	2	4	5	8	10	20	40	80	16	25	50	100	125	200	250

分割数の設定表 3シリーズ:S2,S102の2番がONの時

Switch No	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
分割数	1	2	3	6	12	18	24	32	36	48	60	72	120	160	180	240

◇分割数設定

※5相ステッピングモーターの基本角 (0.72°) を設定値で分割してモーターを駆動します。  
 ※分割されたステップ角は次の式によります。  

$$\text{モーター1Step角度} = \frac{\text{基本角}(0.72^\circ)}{\text{分割数}}$$
  
 ※駆動中に分割数の変更を行った場合、モーターの脱調が発生することがあります。

## 外形寸法図

◎ドライバ外形寸法図N-013ページをご参照下さい。

## 安全上の注意事項並びに使用時の注意事項

◎取扱説明書をご参照下さい。

# 付録 / AC電源ドライバ仕様 Appendix / AC Power Supply Driver Specification

## AC power supply driver MD-551E

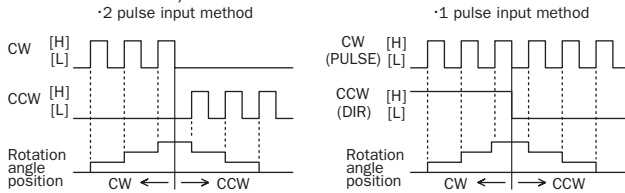
### Specifications/Rating

Model	MD-551E	
Power Supply	AC90~240V, 50/60Hz	
Consumption Power	3.5A MAX	
Driving Current	0.35~1.48A/phase	
Driving Method	Bipolar constant current New Pentagon	
Number of divisions	1,2,4,5,8,10,20,40,80,16,25,50,100,125,200,250	
CW/CCW Input pulse	Pulse width	0.5μs or more (Duty 50% or less)
	Pulse interval	0.5μs or more (Duty 50% or less)
	Rise time, Fall time	1μs or less
	Voltage	[H]:4~8VDC, [L]:-8~0.5VDC ※1
	Current	8~20mA
Operating Environment	Frequency	500kpps or less
	Temperature	0~40°C, 0~85% (Should be no condensation)
Main body weight	750kg	

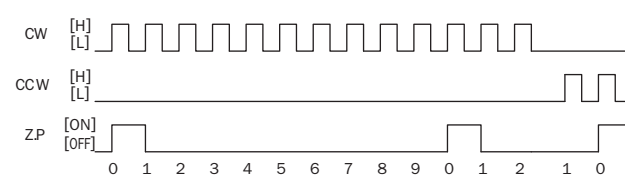
※1) [H]: Turn the photocoupler in the main body circuit ON, same for the following descriptions.  
[L]: Turn the photocoupler in the main body circuit OFF.

### Time chart

● CW and CCW input (CW: Clockwise direction viewed from the motor shaft side)

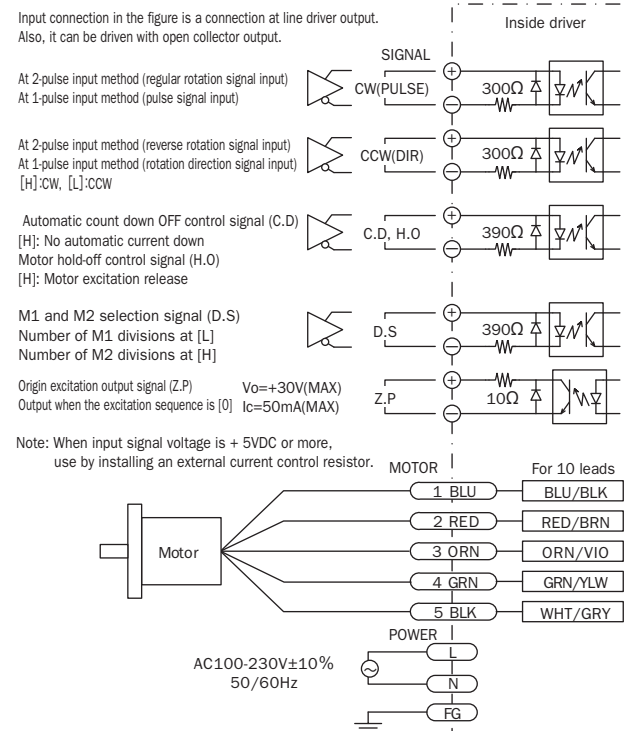


● Origin excitation (Z.P) output



Note: Z.P (origin excitation) becomes ON when the excitation sequence is step [0]. For 0.72° 5-phase motor, output per 7.2°. 50 times output per one motor rotation at one division (once in 10 pulses). Output once in 200 pulses at 20 divisions.  
[ON]: Output photocoupler ON, [OFF]: Output photocoupler OFF.

### Signal Input/Output Circuit and Connection Diagram



### Function Description

◎Function selector switch

Factory setting: only 5 is ON

Switch	NO	Name plate display	Function	Switch Position	
				ON	OFF
	1	TEST	Self-diagnostic function	Rotating at 60pps	Normal
	2	2/1 CLK	Pulse input method	1 pulse input method	2 pulses input method
	3	C.D	Automatic current-down	Not performed	performed
	4	L/HV	Drive voltage switch	※High speed, High torque	Normal
	5	N/S	Low vibration function	Low vibration	Normal drive

※When using with high speed and high torque, be cautious of heat generation on the motor.

◇Self-diagnostic function

※Rotate in approx. 60 [pps] regardless of number of divisions.

※In the pulse input method, it rotates in CCW, and in the 2-pulse input method, it rotates in CW.

◇Pulse input method

※1 pulse input method: CW is drive pulse signal input of the motor, and CCW is signal input for the motor's rotation direction. When the rotation direction signal is [L], the motor rotates to CCW direction, and [H] to CW direction.

※2 pulse input method: Pulse input to CW, and the motor rotates in CW direction. Pulse input to CCW, and the motor rotates in CCW direction.

◇Automatic current-down

※This function automatically reduces current when the motor stops in proportion by the drive current set value to reduce heat generation of the motor.

※After approx. 150 ms from the final pulse input, the current reduces to the stop current set value.

◇Drive voltage switch

※Application voltage to the motor is switched.

※Driving voltage can be set high to gain high speed and high torque.

◇Low vibration function

※When the number of divisions is 1 or 2 also, it drives in low vibration.

Note: Perform switch operation after turning the power OFF.

◎Driving current settings (RUN)

Factory setting: 5

Switch No	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
Current value (A/phase)	0.35	0.42	0.50	0.58	0.66	0.75	0.81	0.88	0.96	1.03	1.11	1.18	1.26	1.33	1.40	1.48

◇The drive current is phase current that can be supplied to the 5-phase stepper motor.

◇The drive current may differ depending on the drive frequency of a driving motor.

◇Set the drive current with the motor's rated current or less. When setting exceeding the rated current, heat generation becomes high, and step out and torque reduction are generated.

◎Stop current setting (STOP)

Factory setting: 6

Switch No	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
%	12	19	23	30	37	44	48	55	57	64	68	75	81	87	92	98

◇The stop current is a phase current supplied when the 5-phase stepper motor is stopped.

◇The stop current set value is the proportion (%) to the drive current setting value.

◇The stop current may have deviation from the motor's winding impedance.

◇This function operates when the C.D switch is OFF. When the same switch is ON, the current of the drive current set value is supplied to the motor at motor rotation/stop.

◎Origin excitation output signal (Z.P)

◇This output notifies that the excitation position of the motor is in initial state. Using this, a rotation position for the motor axis can be checked. (Rotation position from the set origin)

◎Automatic current down (C.D)

◇When C.D input is [L], the current is automatically reduced to the proportion set to the stop current SW at motor stop time.

◇When C.D input is [H], the motor current does not reduce at motor stop time, and the set drive current continues to flow.

◎Hold Off (H.O)

◇When H.O input is [H], the motor excitation is released, because the supply current to each phase is shutdown.

◇When H.O input is [L], it becomes the excitation state on the normal motor.

◇Used when manually correct position on the motor axis.

◇When not using this function, disconnect.

◎Micro-step setting (M\*)

Factory setting: M1→1, M2→0

Switch No	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
Number of divisions	1	2	4	5	8	10	20	40	80	16	25	50	100	125	200	250

◇Number of divisions setting (M1, M2)

※Drive the motor by dividing the basic angle (0.72°) on the 5-phase stepper motor with the setting value.

※Divided step angle is obtained with the following formula.

$$\text{Motor 1 Step angle} = \frac{\text{Basic angle } (0.72^\circ)}{\text{Number of divisions}}$$

※When the number of divisions is changed during driving, the motor step out may happen.

◎M1 and M2 selection signal (D.S)

※D.S signal [L]: Rotates with the number of divisions set for M1.

D.S signal [H]: Rotates with the number of divisions set for M2.

Note: A change of number of divisions is conducted when the motor stops. When the number of divisions is changed during driving, the motor step out may happen.

The interval between the step angle switch with D.S signal and pulse input should be 1 msec or more.

Note: Motor excitation phase does not change with ON/OFF of D.S signal.

### Exterior Dimensions Diagram

◎Driver Exterior Dimensions Diagram Refer to page N-016.

### Safety Precautions and Precautions for Using

◎Refer to each operation manual.

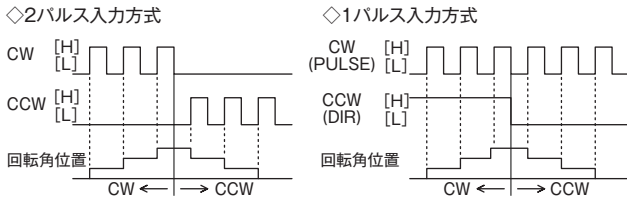
仕様/定格

品名	MD-551E	
入力電源	AC90~240V, 50/60Hz	
消費電流	3.5A (MAX)	
駆動電流	0.35~1.48A/相	
駆動方式	バイポーラ定電流新ペンタゴン	
分割数	1,2,4,5,8,10,20,40,80,16,25,50,100,125,200,250	
CW CCW 入力 パルス	パルス幅	0.5μs以上 (Duty50%以下)
	パルス間隔	0.5μs以上 (Duty50%以下)
	立上り立下り時間	1μs以下
	電圧	[H]: 4~8VDC, [L]: ~0.5VDC ※1
	電流	8~20mA
動作環境	周波数	500kpps以下
	動作環境	0~40℃、0~85% (結露なきこと)
本体重量	750kg	

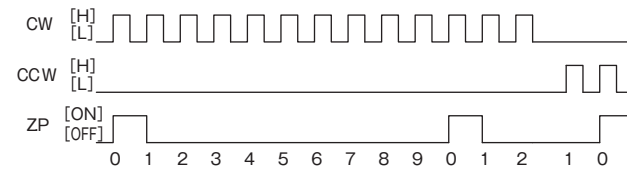
※1 [H]:本体回路内のフォトコプラをON, [L]:本体回路内のフォトコプラをOFFする。以降の記述に於いて共通

タイムチャート

◎CW及びCCW入力 (CW:モーターを軸側から見て時計回り方向)

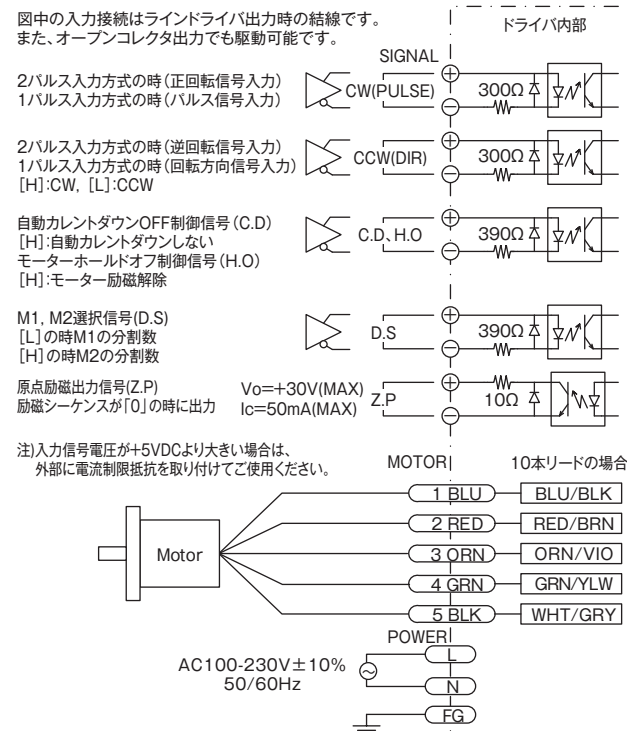


◎原点励磁 (Z.P) 出力



注) Z.P(原点励磁)は励磁シーケンスがステップ[0]の時ONになります。0.72°の5相モーターの場合7.2°毎に出力されます。1分割時モーター1回転当たり50回出力(10パルスに1回)、20分割時200パルスに1回出力。  
[ON]:出力フォトコプラON、 [OFF]:出力フォトコプラOFF。

信号入出力回路及び結線図



注)入力信号電圧が+5VDCより大きい場合は、外部に電流制限抵抗を取り付けてご使用ください。

機能説明

◎機能切替スイッチ

出荷時:5のみON

スイッチ	NO	銘版表示	機能	スイッチ位置	
				ON	OFF
	1	TEST	自己診断機能	60ppsで回転	通常
	2	2/1 CLK	パルス入力方式	1パルス入力方式	2パルス入力方式
	3	C.D	自動カレントダウン	しない	する
	4	L/HV	駆動電圧切替	※高速、高トルク	通常
	5	N/S	低振動機能	低振動駆動	通常駆動

※高速、高トルクで使用する時は、モーターの発熱にご注意下さい

◇自己診断機能

※分割数にかかわらず、約60 [pps] で回転します。

※1パルス入力方式ではCCWで回転して、2パルス入力方式ではCWで回転します。

◇パルス入力方式

※1パルス入力方式: CWはモーターの駆動パルス信号入力, CCWはモーターの回転方向信号入力です。回転方向信号が[L]の時CCW方向, [H]の時CW方向にモーターが回転します。

※2パルス入力方式: CWにパルス入力時, CW方向にモーターが回転します。CCWにパルス入力時, CCW方向にモーターが回転します。

◇自動カレントダウン

※モーターの発熱を減少させるため、モーター停止時の電流を駆動電流設定値の割合で自動的に減少させる機能です。

※最終パルスが入力されてから約150ms後、停止電流設定値に電流が減少します。

◇駆動電圧切替

※モーターへの印加電圧の切替を行います。

※駆動電圧を高く設定でき、高速、高トルクが得られます。

◇低振動機能

※分割数1又は2の時にも低振動で駆動します。

注:スイッチ操作は電源を切った状態で行って下さい。

◎駆動電流設定 (RUN)

出荷時:5

Switch No	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
電流値 (A/相)	0.35	0.42	0.50	0.58	0.66	0.75	0.81	0.88	0.96	1.03	1.11	1.18	1.26	1.33	1.40	1.48

◇駆動電流は5相ステッピングモーターに供給可能な相電流です。

◇駆動電流は駆動しているモーターの駆動周波数によって異なることがあります。

◇駆動電流はモーターの定格電流以下で設定して下さい。定格電流を超えて設定する場合は、発熱が高くなり脱調及びトルク低下が発生します。

◎停止電流設定 (STOP)

出荷時:6

Switch No	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
%	12	19	23	30	37	44	48	55	57	64	68	75	81	87	92	98

◇停止電流は5相ステッピングモーターが停止時供給される相 (Phase) 電流です。

◇停止電流設定値は、駆動電流設定値に対する割合 (%) です。

◇モーターの巻線インピーダンスによって停止電流は誤差を持つことがあります。

◇この機能はC.DスイッチがOFF時に動作します。同スイッチがON時は、モーター回転/停止時とも駆動電流設定値の電流がモーターへ供給されます。

◎原点励磁出力信号 (Z.P)

◇モーターの励磁位置が初期状態にあることを知らせる出力です。これを使用してモーター一軸の回転位置を確認することができます。(設定された原点からの回転位置)

◎自動カレントダウン (C.D)

◇C.D入力が[H]の時、モーター停止時の電流を停止電流SWに設定された割合で自動的に減少します。

◇C.D入力が[L]の時、モーター停止時にモーター電流は減少せずに、設定駆動電流が流れ続けます。

◎ホールドオフ (H.O)

◇H.O入力が[H]の時、各相への供給電流が遮断されるため、モーターの励磁が解除されます。

◇H.O入力が[L]の時、正常なモーターの励磁状態になります。

◇モーターの軸を手動に位置補正する場合等に利用します。

◇この機能を使用しない場合は未接続して下さい。

◎マイクロステップ設定 (M\*)

出荷時:M1→1, M2→0

Switch No	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
分割数	1	2	4	5	8	10	20	40	80	16	25	50	100	125	200	250

◇分割数設定 (M1, M2)

※5相ステッピングモーターの基本角(0.72°)を設定値で分割してモーターを駆動します。

※分割されたステップ角は次の式によります。

$$\text{モーター1Step角度} = \frac{\text{基本角}(0.72^\circ)}{\text{分割数}}$$

※駆動中に分割数の変更を行った場合、モーターの脱調が発生することがあります。

◎M1, M2選択信号 (D.S)

※D.S信号 [L]:M1に設定された分割数で回転します。

D.S信号 [H]:M2に設定された分割数で回転します。

注:分割数の変更はモーターの停止時に行います。駆動中に分割数の変更を行った場合、モーターの脱調が発生することがあります。

D.S信号によるステップ角切替とパルス入力との間隔は1msec以上として下さい。

注:D.S信号のON/OFFによってモーター励磁相が変化することはありません。

外形寸法図

◎ドライバ外形寸法図N-016ページをご参照下さい。

安全上の注意事項並びに使用時の注意事項

◎個々の取扱説明書をご参照下さい。

# 付録 / DC電源ドライバ仕様 Appendix / DC Power Supply Driver Specification

## DC power supply driver MD-55F, MD-255F, MD-355F, MD-455F

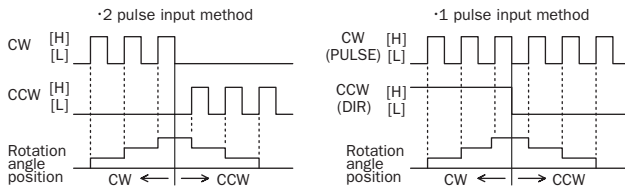
### Specifications/Rating

Product name	MD-55F	MD-255F	MD-355F	MD-455F
Input power	DC+24V±5%			
Power Consumption	3A(MAX)	6A(MAX)	8A(MAX)	10A(MAX)
Driving Current	0.35/phase, 0.75A/phase, 1.4A/phase switch			
Driving Method	Bipolar constant current New Pentagon			
Number of divisions	2 series:1,2,4,5,8,10,20,40,80,16,25,50,100,125,200,250 3 series:1,2,3,6,12,18,24,32,36,48,60,72,120,160,180,240			
CW/ CCW Input pulse	Pulse width	0.5μs or more (Duty 50% or less)		
	Pulse interval	0.5μs or more (Duty 50% or less)		
	Startup time, Fall time	1μs or less		
	Voltage	[H]:3~5VDC, [L]:-3~0.5VDC ※1		
	Current	8~20mA		
Frequency	500kpps or less			
Ambient operating temperature	0~40°C, 0~85% (Should be no condensation)			
Main body weight	81g	145g	200g	275g

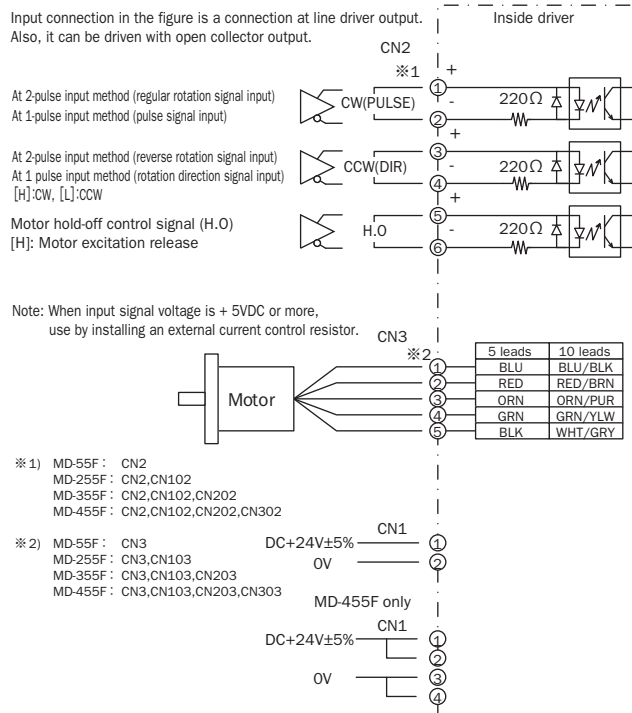
※1) [H]: Turn the photocoupler in the main body circuit ON, same for the following descriptions.  
[L]: Turn the photocoupler in the main body circuit OFF.

### Time chart

● CW and CCW input (CW: Clockwise direction viewed from the motor shaft side)



### Signal Input/Output Circuit and Connection Diagram



Note: The connectors for connection and crimping pins are all accessories. Refer to each operation manual for official model, etc. Also, a wiring cable set with connectors is available (sold separately). (Refer to N-015)

### Function Description

◎Function selector switch(S2,S102,S202,S302) **All OFF at factory setting**

Switch	NO	Function	Switch Position	
			ON	OFF
	1	Pulse input method switch	1 pulse input method	2 pulse input method
	2	2, 3 series switch	3 series	2 series

◇Pulse input method

※1 pulse input method: CW is driver pulse signal input of the motor, and CCW is signal input for the motor's rotation direction. When the rotation direction signal is [L], the motor rotates to CCW direction, and [H] to CW direction.

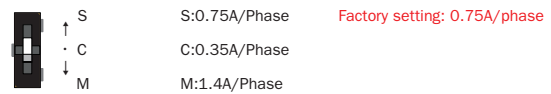
※2 pulse input method: When pulse input is to CW, and the motor rotates to CW direction. When pulse input is to CCW, and the motor rotates to CCW direction.

◇2, 3 series switch

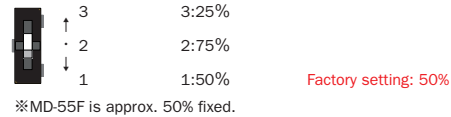
※3 series: Switch the micro step angle setting shown below to 3 series

※2 series: Switch the micro step angle setting shown below to 2 series

◎Driving current settings (S3,S103,S203,S303)



◎Stop current settings (S4,S104,S204,S304)



◇The stop current is a phase current supplied when the 5-phase stepper motor is stopped.

◇The stop current set value is the ratio (%) to the drive current setting value.

◇The stop current may have deviation from the motor's winding impedance.

◎Hold Off (H.O)

◇When H.O input is [H], the motor excitation is released, because the supply current to each phase is shutdown.

◇When H.O input is [L], it becomes the excitation state on the normal motor.

◇Used when manually correct position on the motor axis.

◇When not using this function, disconnect.

◎Micro step settings (S1,S101,S201,S301)



Factory setting: 1

Setting table for number of divisions

2 series: When number 2 of S2, S102, S202 and S302 is OFF.

Switch No	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
Number of divisions	1	2	4	5	8	10	20	40	80	16	25	50	100	125	200	250

Setting table for number of divisions

3 series: When number 2 of S2, S102, S202 and S302 is ON.

Switch No	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
Number of divisions	1	2	3	6	12	18	24	32	36	48	60	72	120	160	180	240

◇Number of divisions setting

※Drive the motor by dividing the basic angle (0.72°) on the 5-phase stepper motor with the setting value.

※Divided step angle is obtained with the following formula.

$$\text{Motor 1 Step angle} = \frac{\text{Basic angle (0.72°)}}{\text{Number of divisions}}$$

Note: A change of number of divisions is conducted when the motor is stopped. When a change of number of divisions is conducted during driving, power swing may be generated.

### Exterior Dimensions Diagram

◎Driver Exterior Dimensions Diagram Refer to page N-016, N-017.

### Safety Precautions and Precautions for Using

◎Refer to each operation manual.

DC電源ドライバ MD-55F, MD-255F, MD-355F, MD-455F

仕様/定格

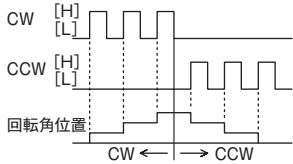
品名	MD-55F	MD-255F	MD-355F	MD-455F
入力電源	DC+24V±5%			
消費電流	3A(MAX)	6A(MAX)	8A(MAX)	10A(MAX)
駆動電流	0.35/相、0.75A/相、1.4A/相 切換			
駆動方式	バイポーラ定電流新ペンタゴン			
分割数	2シリーズ: 1,2,4,5,8,10,20,40,80,16,25,50,100,125,200,250 3シリーズ: 1,2,3,6,12,18,24,32,36,48,60,72,120,160,180,240			
CW CCW 入力 パルス	パルス幅	0.5μs以上 (Duty50%以下)		
	パルス間隔	0.5μs以上 (Duty50%以下)		
	立上り立下り時間	1μs以下		
	電圧	[H]: 3~5VDC、[L]: -3~0.5VDC ※1		
	電流	8~20mA		
周波数	500kpps以下			
動作環境	0~40℃、0~85% (結露なきこと)			
本体重量	81g	145g	200g	275g

※1) [H]: 本体回路内のフォトカプラをON、[L]: 本体回路内のフォトカプラをOFFする。以降の記述に於いて共通

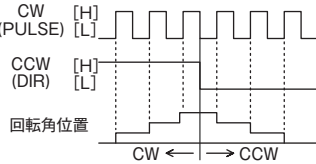
タイムチャート

◎CW及びCCW入力 (CW: モーターを軸側から見て時計回り方向)

◇2パルス入力方式

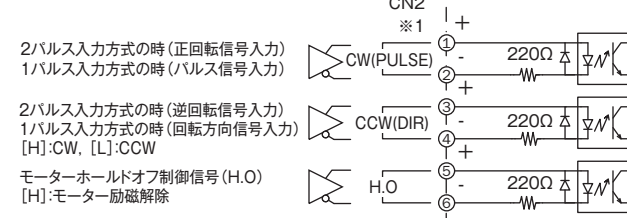


◇1パルス入力方式

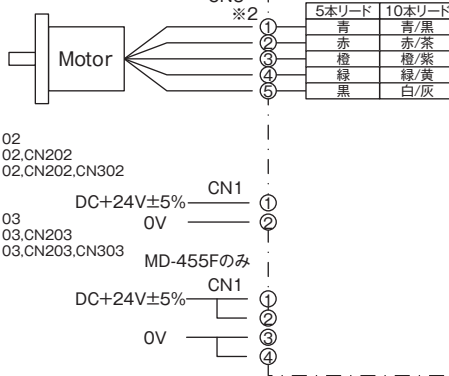


信号入出力回路及び結線図

図中の入力接続はラインドライバ出力時の結線です。また、オープンコレクタ出力でも駆動可能です。



注) 入力信号電圧が+5VDCより大きい場合は、外部に電流制限抵抗を取り付けてご使用ください。



※1) MD-55F: CN2  
MD-255F: CN2, CN102  
MD-355F: CN2, CN102, CN202  
MD-455F: CN2, CN102, CN202, CN302

※2) MD-55F: CN3 DC+24V±5%  
MD-255F: CN3, CN103 0V  
MD-355F: CN3, CN103, CN203  
MD-455F: CN3, CN103, CN203, CN303

注) 接続用コネクタ及び圧着ピンは全て付属します。正式な型式等は個々の取扱説明書をご参照下さい。また、コネクタ付き配線ケーブルセットを別売品でご提供しています。(N-015ページをご参照)

機能説明

◎機能切替スイッチ (S2, S102, S202, S302)

出荷時: 全てOFF

スイッチ	NO	機能	スイッチ位置	
			ON	OFF
1	1	パルス入力方式切換	1パルス入力方式	2パルス入力方式
			2	2, 3シリーズ切換

◇パルス入力方式

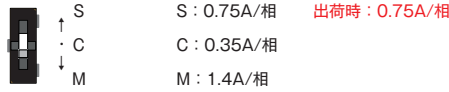
※1パルス入力方式: CWはモーターの駆動パルス信号入力、CCWはモーターの回転方向信号入力です。回転方向信号が[L]の時CCW方向に、[H]の時CW方向にモーターが回転します。

※2パルス入力方式: CWにパルス入力時、CW方向にモーターが回転します。CCWにパルス入力時、CCW方向にモーターが回転します。

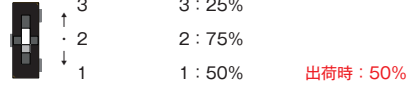
◇2,3シリーズ切換

※3シリーズ: 下記マイクロステップ角の設定を3シリーズに切換  
※2シリーズ: 下記マイクロステップ角の設定を2シリーズに切換

◎駆動電流設定 (S3, S103, S203, S303)



◎停止電流設定 (S4, S104, S204, S304)



※MD-55Fは約50%固定です

◇停止電流は5相ステッピングモーターが停止時供給される相 (Phase) 電流です。  
◇停止電流設定値は、駆動電流設定値に対しての割合 (%) です。  
◇モーターの巻線インピーダンスによって停止電流は誤差を持つことがあります。

◎ホールドオフ (H.O.)

◇H.O入力が[H]の時、各相への供給電流が遮断されるため、モーターの励磁が解除されます。  
◇H.O入力が[L]の時、正常なモーターの励磁状態になります。  
◇モーターの軸を手動にて位置補正する場合等に利用します。  
◇この機能を使用しない場合は未接続に下さい。

◎マイクロステップ設定 (S1, S101, S201, S301)



分割数の設定表 2シリーズ: S2, S102, S202, S302の2番がOFFの時

Switch No	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
分割数	1	2	4	5	8	10	20	40	80	16	25	50	100	125	200	250

分割数の設定表 3シリーズ: S2, S102, S202, S302の2番がONの時

Switch No	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
分割数	1	2	3	6	12	18	24	32	36	48	60	72	120	160	180	240

◇分割数設定

※5相ステッピングモーターの基本角(0.72°)を設定値で分割してモーターを駆動します。  
※分割されたステップ角は次の式によります。

$$\text{モーター1Step角度} = \frac{\text{基本角}(0.72^\circ)}{\text{分割数}}$$

注: 分割数の変更はモーターの停止時に行います。駆動中に分割数の変更を行った場合、モーターの脱調が発生することがあります。

外形寸法図

◎ドライバ外形寸法図N-016, N-017ページをご参照下さい。

安全上の注意事項並びに使用時の注意事項

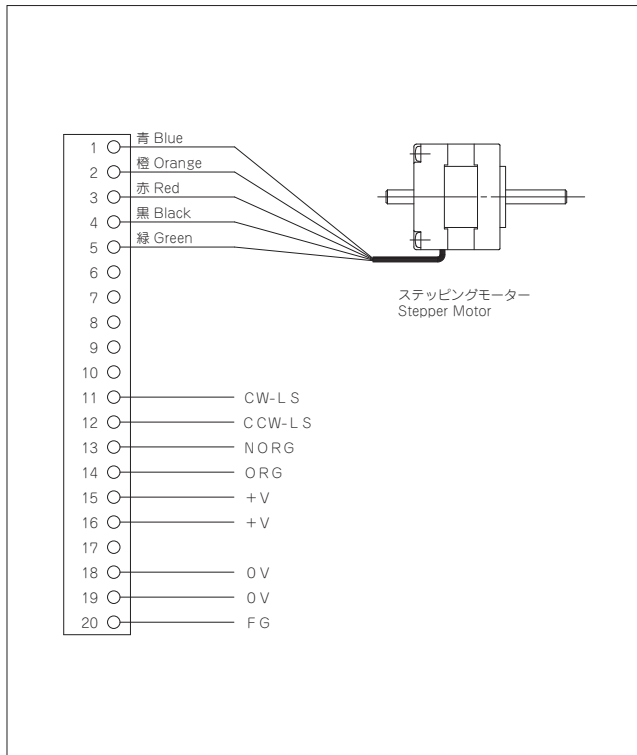
◎取扱説明書をご参照下さい。

# 付録 / ステージ結線図 V1 / V2 / V3 / V4

## Appendix / Stage wiring V1 / V2 / V3 / V4

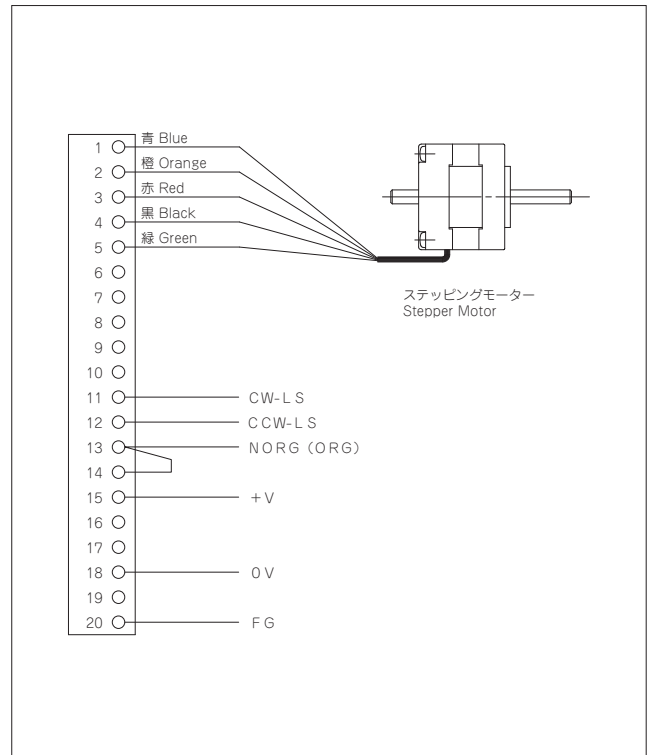
### V1タイプ V1 type

Motor Lead : 5  
 ORG Sensor : 有 Exist  
 ORG Connect : 有 Exist  
 NORG Sensor : 有 Exist



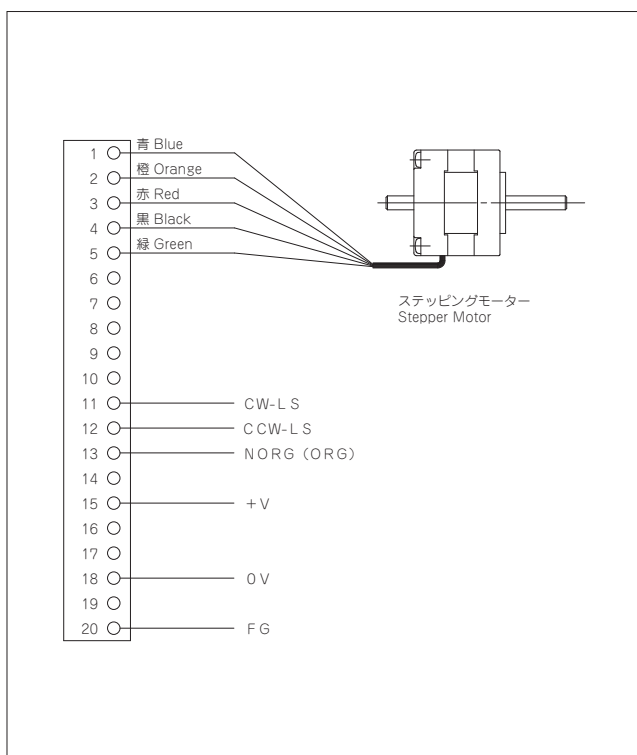
### V2タイプ V2 type

Motor Lead : 5  
 ORG Sensor : 無 None  
 ORG Connect : 有 Exist  
 NORG Sensor : 有 Exist



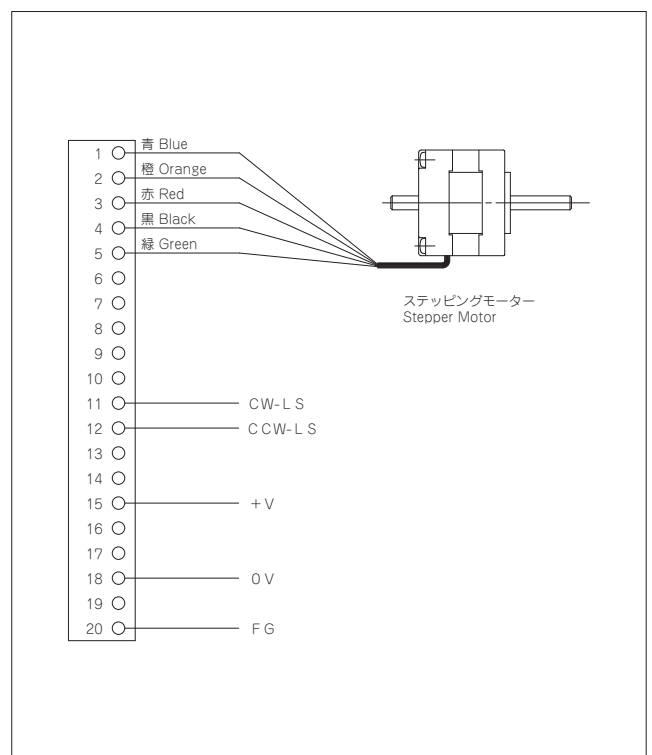
### V3タイプ V3 type

Motor Lead : 5  
 ORG Sensor : 無 None  
 ORG Connect : 無 None  
 NORG Sensor : 有 Exist



### V4タイプ V4 type

Motor Lead : 5  
 ORG Sensor : 無 None  
 ORG Connect : 無 None  
 NORG Sensor : 無 None



制御装置 Control Electronics  
 モーターコントローラ Motor Controller  
 ドライバボックス Driver Box  
 モータードライバー Motor Driver  
 モーターケーブル Motor Cable  
 アプリケーション Application  
 付録 Appendix  
 アクセサリー Accessories  
 検査システム Inspection System

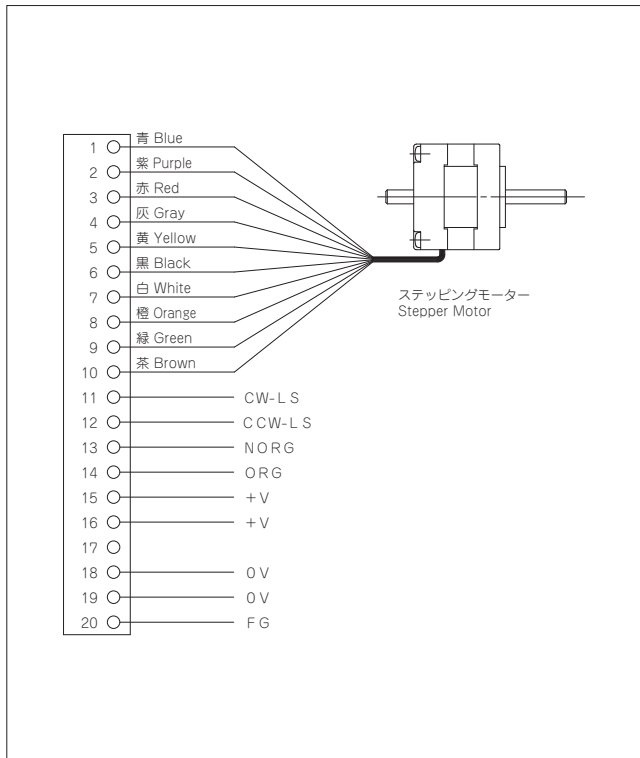
# 付録 / ステージ結線図 X1 / X2

## Appendix / Stage wiring X1 / X2

### X1タイプ

#### X1 type

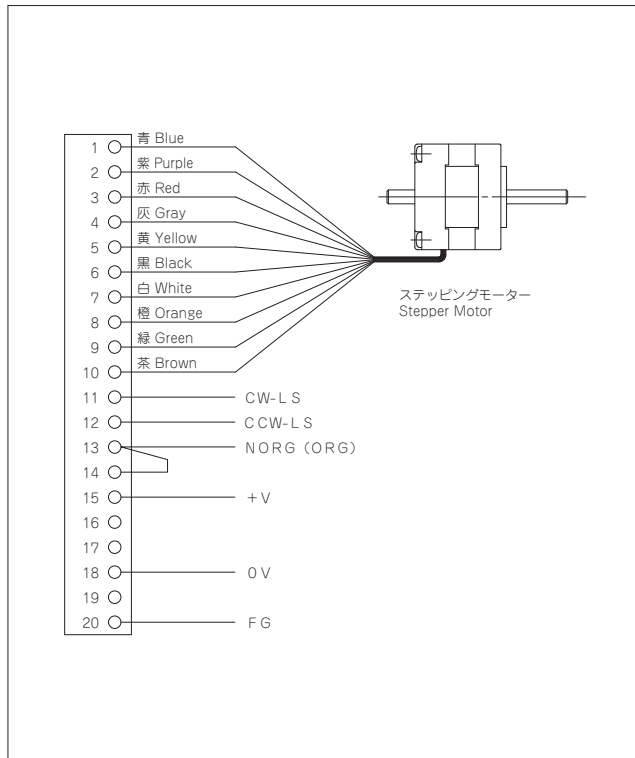
Motor Lead : 10  
 ORG Sensor : 有 Exist  
 ORG Connect : 有 Exist  
 NORG Sensor : 有 Exist



### X2タイプ

#### X2 type

Motor Lead : 10  
 ORG Sensor : 無 None  
 ORG Connect : 有 Exist  
 NORG Sensor : 有 Exist



### TITAN/CRUX用モーターケーブル 5本リードモーターステージ用

#### Motor Cable by TITAN/CRUX For 5-leads motor Stage

角型コネクタステージ用  
For Rectangular connector stage

CA15\*\*, RCA15\*\*(\*\*はケーブル長さ(m):\*\*m)  
CA15\*\*,RCA15\*\*(\*\* Cable length (m):\*\*m)

D02-M15PG-N-F0\_(JAE)  
Hood:17JE-09H-1A-CF\_(DDK)

複合13芯2重シールド可動ケーブル : 45080037K-M\_(KOHZU)  
Compound 13 cores double shielded robot cable  
複合13芯2重シールドケーブル : 45080025K-M\_(KOHZU)  
Compound 13 cores double shielded cable

S-1620A(09)\_(Hirose)  
Hood:P-1620A-CA(50)



丸型コネクタステージ用  
For Round connector stage

CB15\*\*, RCB15\*\*(\*\*はケーブル長さ(m):\*\*m)  
CB15\*\*,RCB15\*\*(\*\* Cable length (m):\*\*m)

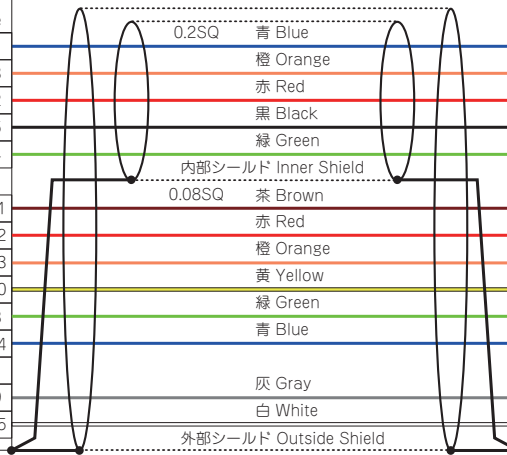
D02-M15PG-N-F0\_(JAE)  
Hood:17JE-09H-1A-CF\_(DDK)

複合13芯2重シールド可動ケーブル : 45080037K-M\_(KOHZU)  
Compound 13 cores double shielded robot cable  
複合13芯2重シールドケーブル : 45080025K-M\_(KOHZU)  
Compound 13 cores double shielded cable

RP13A-12PG-20SC(71)\_(Hirose)



TITAN/CRUX側機能 Function of TITAN/CRUX connector side	
モーターリード 青 Motor Lead Blue	1
モーターリード 橙 Motor Lead Orange	3
モーターリード 赤 Motor Lead Red	2
モーターリード 黒 Motor Lead Black	5
モーターリード 緑 Motor Lead Green	4
内部シールド Inner Shield	
CW-Limit	11
CCW-Limit	12
NORG	13
ORG	10
センサ電源 Sensor power supply:+24V	8
センサ電源 Sensor power supply:+24V	14
センサ電源 Sensor power supply:0V	9
センサ電源 Sensor power supply:0V	15



ステージ側端子機能 Function of stage connector side	
1	モーターリード 青 Motor Lead Blue
2	モーターリード 橙 Motor Lead Orange
3	モーターリード 赤 Motor Lead Red
4	モーターリード 黒 Motor Lead Black
5	モーターリード 緑 Motor Lead Green
外部シールド Outside Shield	
11	CW-Limit
12	CCW-Limit
13	NORG
14	ORG
15	センサ電源 Sensor power supply:+5~+24V
16	センサ電源 Sensor power supply:+5~+24V
17	NC
18	センサ電源 Sensor power supply:0V
19	センサ電源 Sensor power supply:0V
20	FG

### TITAN/CRUX用モーターケーブル 10本リードモーターステージ用

#### Motor Cable by TITAN/CRUX For 10-leads motor Stage

角型コネクタステージ用  
For Rectangular connector stage

CA15\*\*A(\*\*はケーブル長さ(m):\*\*m)  
CA15\*\*A(\*\* Cable length (m):\*\*m)

D02-M15PG-N-F0\_(JAE)  
Hood:17JE-09H-1A-CF\_(DDK)

複合20芯細線ケーブル: THO-200SA-103\_(KOHZU)  
Compound 20 cores thin cable

S-1620A(09)\_(Hirose)  
Hood:P-1620A-CA(50)



丸型コネクタステージ用  
For Round connector stage

CB15\*\*A(\*\*はケーブル長さ(m):\*\*m)  
CB15\*\*A(\*\* Cable length (m):\*\*m)

D02-M15PG-N-F0\_(JAE)  
Hood:17JE-09H-1A-CF\_(DDK)

複合20芯細線ケーブル: THO-200SA-103\_(KOHZU)  
Compound 20 cores thin cable

RP13A-12PH-20SC(71)\_(Hirose)



TITAN/CRUX側機能 Function of TITAN/CRUX connector side		0.13SQ		ステージ側端子機能 Function of stage connector side	
モーターリード 青 Motor Lead Blue	1	茶 Brown	1	モーターリード 青 (青) Motor Lead Blue	1
		赤 Red	6	モーターリード 黒 Motor Lead Black	6
モーターリード 橙 Motor Lead Orange	3	緑 Green	2	モーターリード 紫 (橙) Motor Lead Purple	2
		青 Blue	8	モーターリード 橙 Motor Lead Orange	8
モーターリード 赤 Motor Lead Red	2	橙 Orange	3	モーターリード 赤 (赤) Motor Lead Red	3
		黄 Yellow	10	モーターリード 茶 Motor Lead Brown	10
モーターリード 黒 Motor Lead Black	5	白 White	4	モーターリード 灰 (黒) Motor Lead Gray	4
		黒 Black	7	モーターリード 白 Motor Lead White	7
モーターリード 緑 Motor Lead Brown	4	紫 Purple	5	モーターリード 黄 (緑) Motor Lead Yellow	5
		灰 Gray	9	モーターリード 緑 Motor Lead Green	9
CW-Limit	11	0.08SQ		11 CW-Limit	11
CCW-Limit	12	茶 Brown	12	CCW-Limit	12
NORG	13	赤 Red	13	NORG	13
ORG	10	橙 Orange	14	ORG	14
センサ電源 Sensor power supply:+24V	8	黄 Yellow	15	センサ電源 Sensor power supply:+5~+24V	15
センサ電源 Sensor power supply:+24V	14	緑 Green	16	センサ電源 Sensor power supply:+5~+24V	16
		青 Blue	17	NC	17
センサ電源 Sensor power supply:0V	9	灰 Gray	18	センサ電源 Sensor power supply:0V	18
センサ電源 Sensor power supply:0V	15	白 White	19	センサ電源 Sensor power supply:0V	19
		シールド Shield	20	FG	20

### ドライバ用ケーブル 5本リードモーターステージ用

#### Cable for motor driver For 5-leads motor Stage

角型コネクタステージ用  
For Rectangular connector stage

CA\*\*VL, RCA\*\*VL(\*\*はケーブル長さ(m):\*\*m)  
CA\*\*VL,RCA\*\*VL(\*\* Cable length (m):\*\*m)

複合13芯2重シールド可動ケーブル : 45080037K-M\_(KOHZU)  
Compound 13 cores double shielded robot cable  
複合13芯2重シールドケーブル : 45080025K-M\_(KOHZU)  
Compound 13 cores double shielded cable

S-1620A(09)\_(Hirose)  
Hood:P-1620A-CA(50)

バラ線  
Connector free



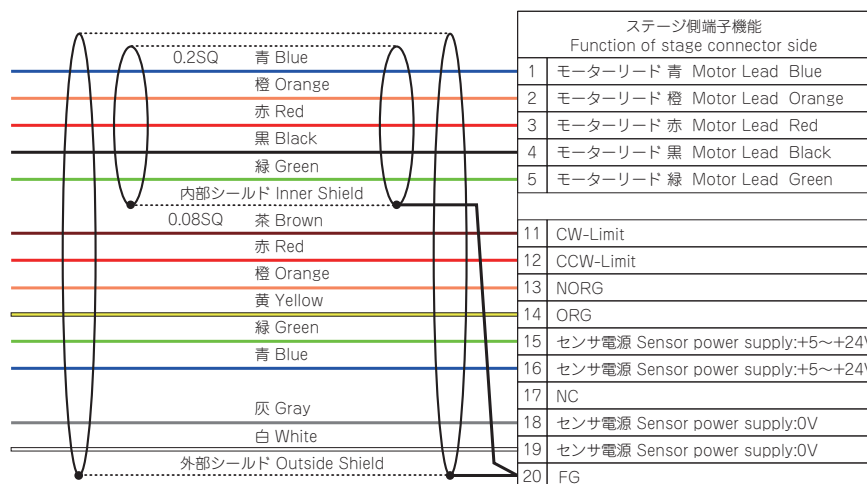
丸型コネクタステージ用  
For Round connector stage

CB\*\*VL, RCB\*\*VL(\*\*はケーブル長さ(m):\*\*m)  
CB\*\*VL,RCB\*\*VL(\*\* Cable length (m):\*\*m)

複合13芯2重シールド可動ケーブル : 45080037K-M\_(KOHZU)  
Compound 13 cores double shielded robot cable  
複合13芯2重シールドケーブル : 45080025K-M\_(KOHZU)  
Compound 13 cores double shielded cable

RP13A-12PG-20SC(71)\_(Hirose)

バラ線  
Connector free



### ドライバ用ケーブル 10本リードモーターステージ用

### Cable for motor driver For 10-leads motor Stage

角型コネクタステージ用  
For Rectangular connector stage

CA\*\*, RCA\*\* (\*\*はケーブル長さ (m) : \*\*m)  
CA\*\*,RCA\*\* (\*\* Cable length (m):\*\*m)

複合20芯可動ケーブル : THO-200SA-117\_(KOHZU)  
Compound 20 cores robot cable  
複合20芯ケーブル : THO-200SA-102\_(KOHZU)  
Compound 20 cores thin cable

S-1620A(09)\_(Hirose)  
Hood:P-1620A-CA(50)

バラ線  
Connector free

丸型コネクタステージ用  
For Round connector stage

CB\*\*, RCB\*\* (\*\*はケーブル長さ (m):\*\*m)  
CB\*\*,RCB\*\* (\*\* Cable length (m):\*\*m)

複合20芯可動ケーブル : THO-200SA-117\_(KOHZU)  
Compound 20 cores robot cable  
複合20芯ケーブル : THO-200SA-102\_(KOHZU)  
Compound 20 cores thin cable

RP13A-12PH-20SC(71)\_(Hirose)

バラ線  
Connector free

0.3SQ		ステージ側端子機能 Function of stage connector side	
茶 Brown	1	モーターリード 青 (青)	Motor Lead Blue
赤 Red	2	モーターリード 紫 (橙)	Motor Lead Purple
橙 Orange	3	モーターリード 赤 (赤)	Motor Lead Red
黄 Yellow	4	モーターリード 灰 (黒)	Motor Lead Gray
緑 Green	5	モーターリード 黄 (緑)	Motor Lead Yellow
青 Blue	6	モーターリード 黒	Motor Lead Black
紫 Purple	7	モーターリード 白	Motor Lead White
灰 Gray	8	モーターリード 橙	Motor Lead Orange
白 White	9	モーターリード 緑	Motor Lead Green
黒 Black	10	モーターリード 茶	Motor Lead Brown
0.08SQ		11	CW-Limit
茶 Brown	12	CCW-Limit	
赤 Red	13	NORG	
橙 Orange	14	ORG	
黄 Yellow	15	センサ電源 Sensor power supply:+5~+24V	
緑 Green	16	センサ電源 Sensor power supply:+5~+24V	
青 Blue	17	NC	
紫 Purple	18	センサ電源 Sensor power supply:0V	
灰 Gray	19	センサ電源 Sensor power supply:0V	
白 White	20	FG	
黒 Black			
シールド Shield			

### ARIES/LYNX用制御ケーブル

#### Control Cable for ARIES/LYNX

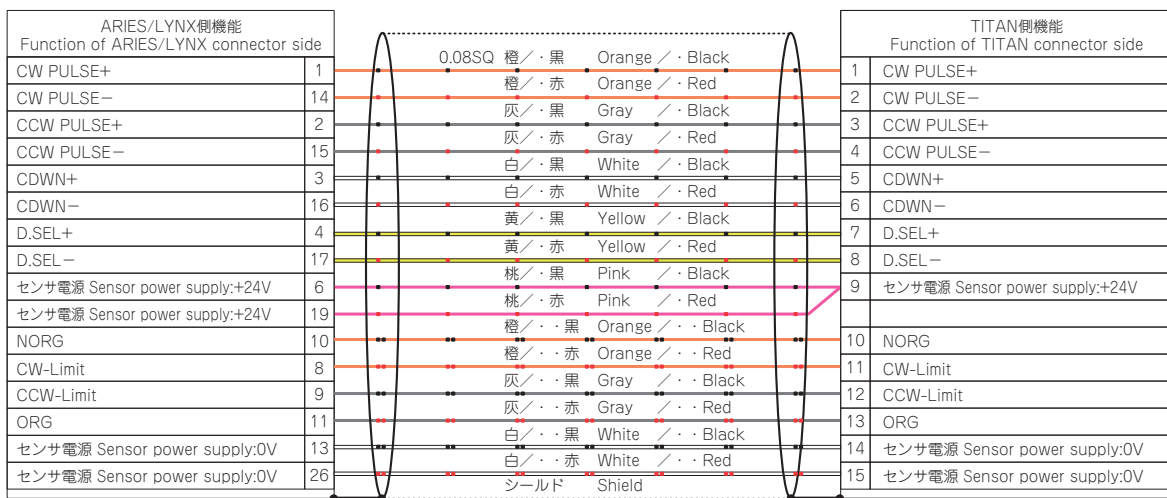
TITAN接続用  
For TITAN connections

CPS\*\*\*(\*\*\*はケーブル長さ(m):\*\*.\*m)  
CPS\*\*\*(\*\*\* Cable length (m):\*\*.\*m)

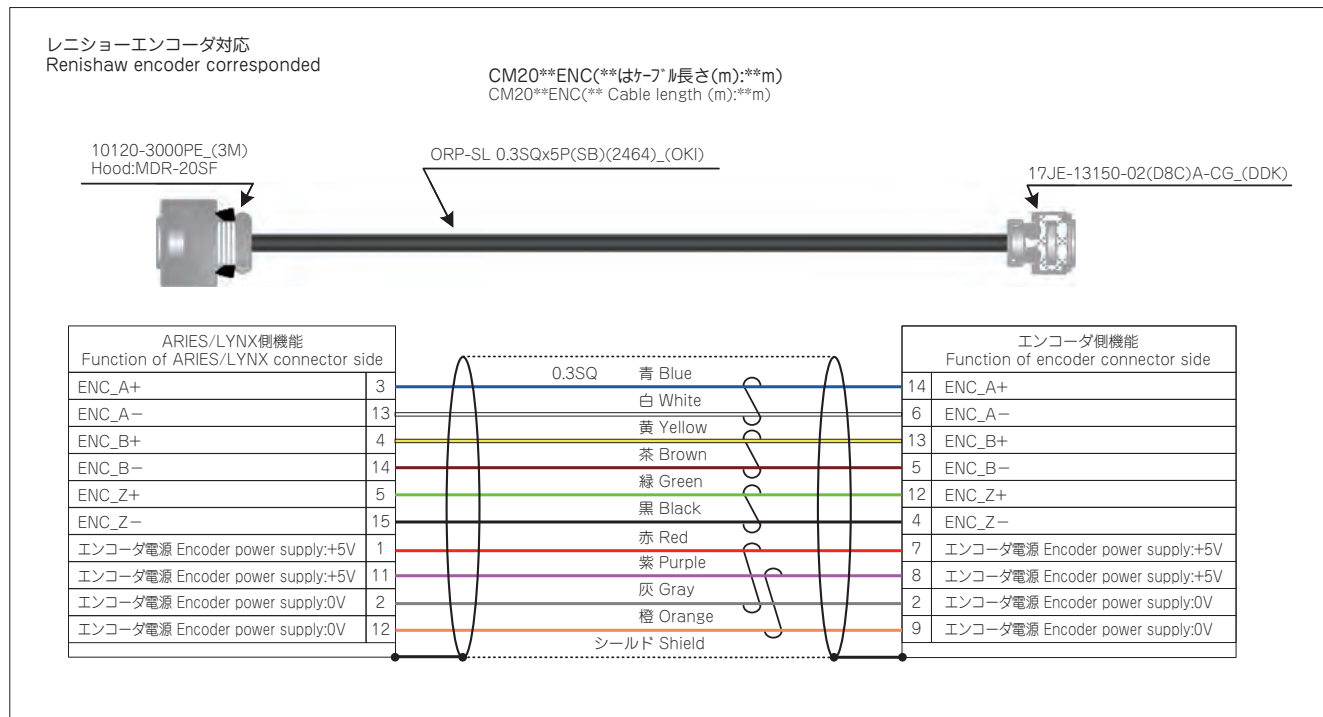
10126-3000PE\_(3M)  
Hood:MDR-26SF

SS30WS-8P\_(MISUMI)

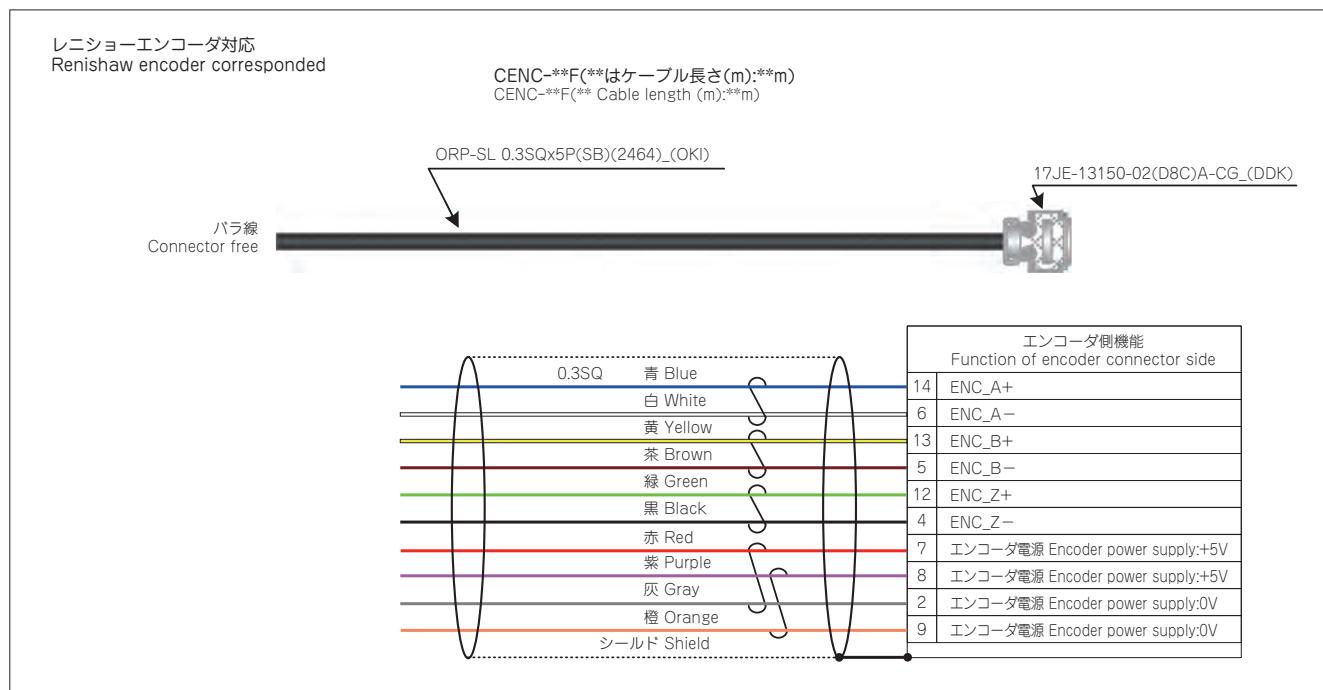
D02-M15SG-N-F0\_(JAE)  
Hood:17JE-09H-1A-CF\_(DDK)



## ARIES/LYNX用フィードバックケーブル(受注生産) Feedback Cable for ARIES/LYNX (Built-To-Order)



## 御客様準備コントローラ用フィードバックケーブル(受注生産) Feedback Cable for customer's controller (Built-To-Order)



# 付録 / ステッピングモーターのトルク特性

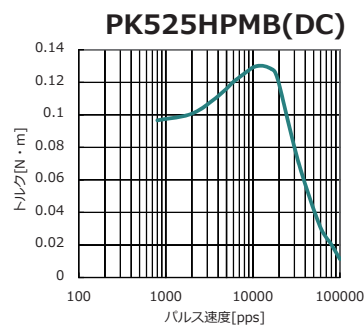
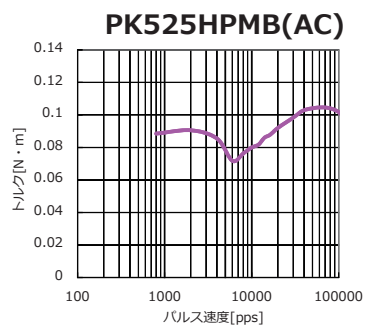
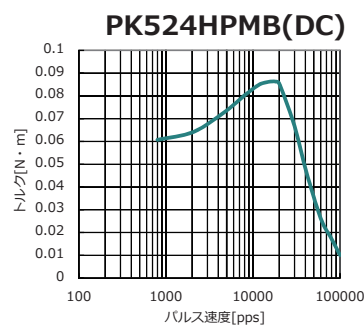
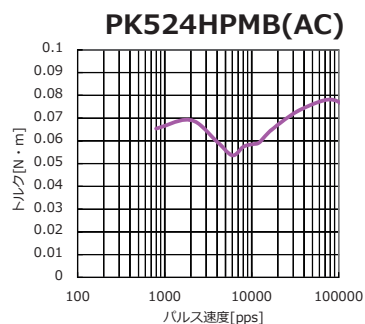
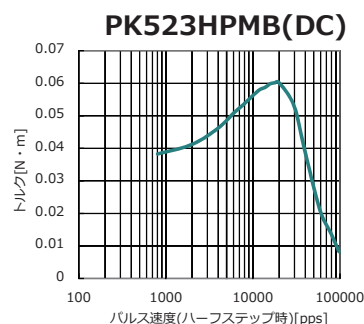
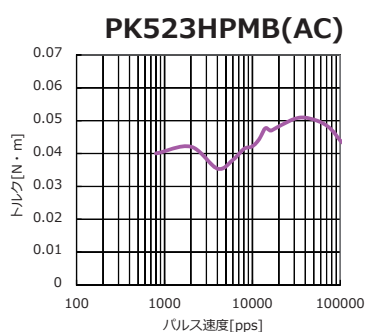
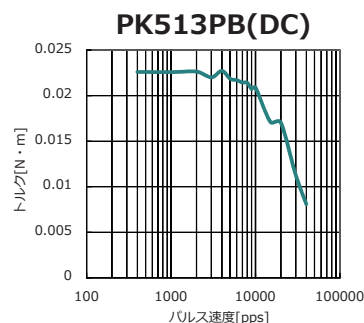
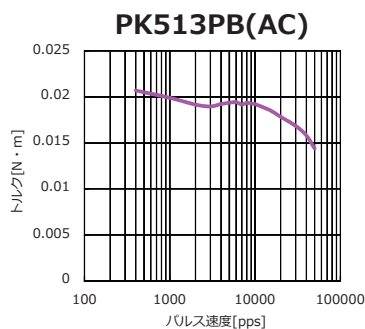
## Appendix / Torque specification of stepper motor

(AC) はAC100V電源のモータードライバで動作させた場合です (ハーフステップ)

(DC) はDC+24V電源のモータードライバで動作させた場合です (ハーフステップ)

(AC) is case of the AC 100V power supply motor driver driving (Half step).

(DC) is case of the DC +24V power supply motor driver driving (Half step).

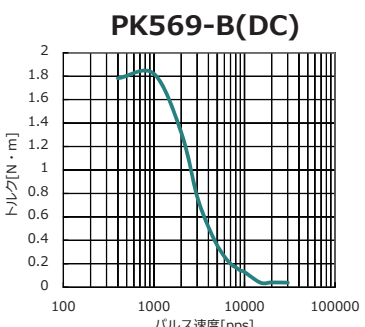
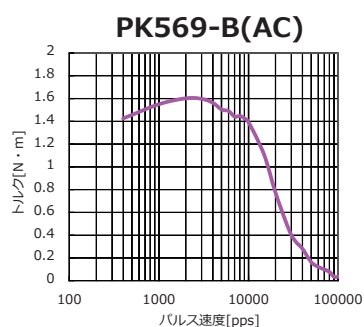
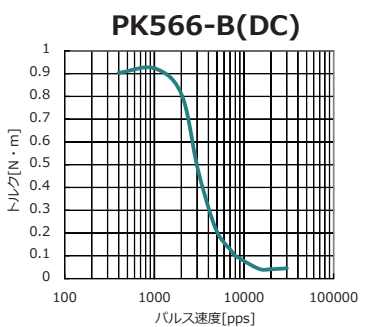
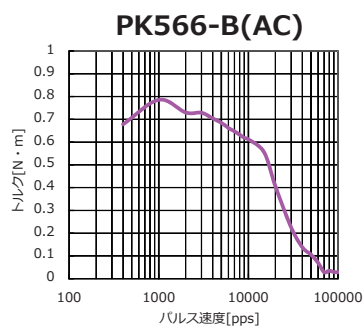
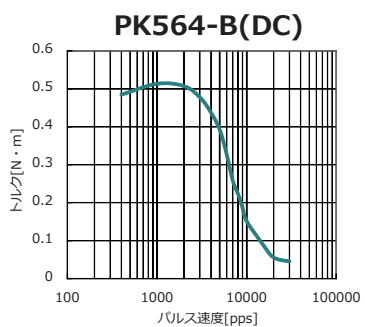
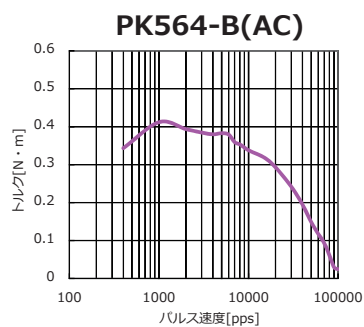
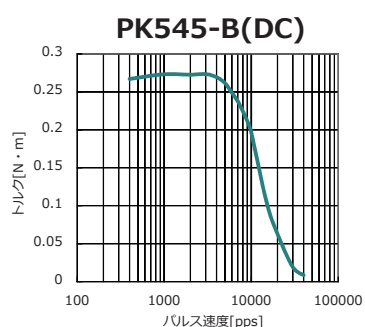
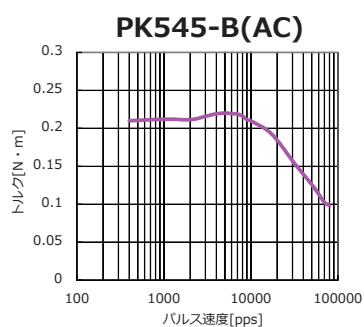
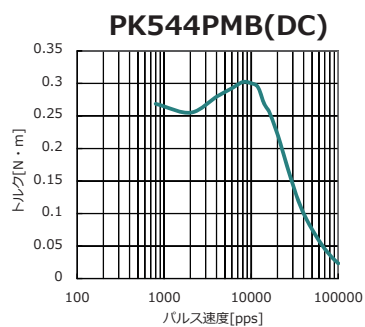
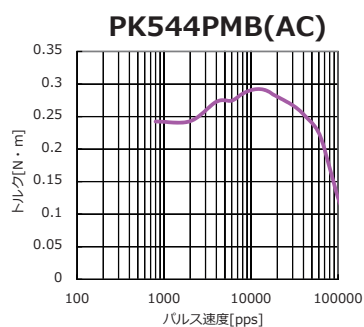


(AC)はAC100V電源のモータードライバで動作させた場合です(ハーフステップ)

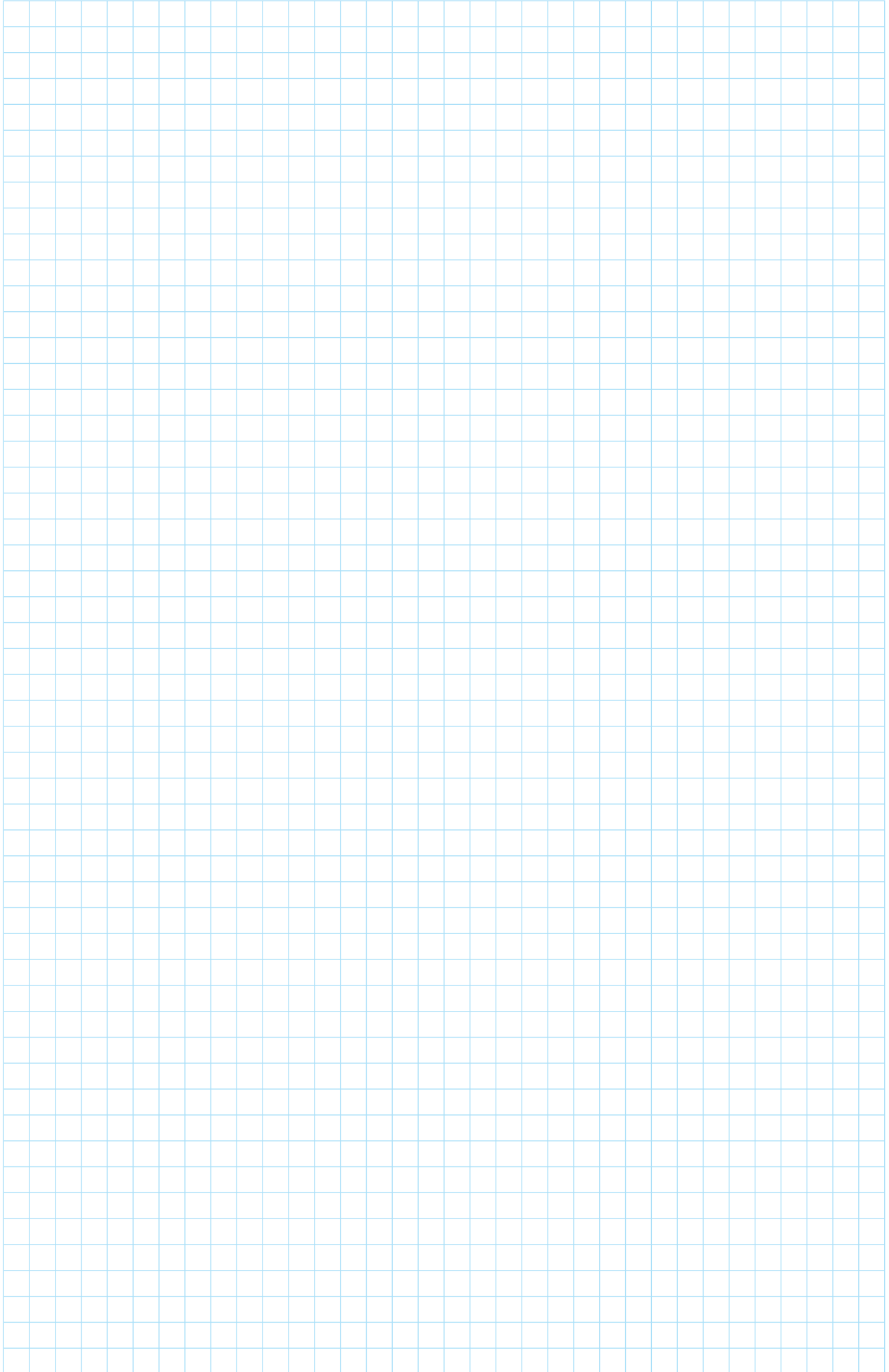
(DC)はDC+24V電源のモータードライバで動作させた場合です(ハーフステップ)

(AC) is case of the AC 100V power supply motor driver driving (Half step).

(DC) is case of the DC +24V power supply motor driver driving (Half step).



# Memo



# アクセサリ

Accessory



- 除振台 ..... 0-002  
Vibration Isolating Table
- スペーサ・ブラケット他 ..... 0-006  
Spacer · Bracket and others

# 三次元空気ばね式除振台 / ASシリーズ

## Steel Honeycomb Air-Spring Vibration Isolating Table / AS Series



### 特長

#### Feature

- クリーン・高剛性を開発コンセプトに完成したハニカム定盤は内部ハニカムコア材にスチールハニカムを採用し、定盤の最も基本テーマである「高剛性」を実現しました。また、ハニカム定盤は形成前に上下面の加工をしているため、内部に切削油や切り粉の残留が無く非常にクリーンな仕上がります。

A high rigidity is the fundamental quality derived from the honeycomb design. The steel honeycomb surface table employs a single-step honeycomb structure to improve the rigidity. Also, the surface table is clean because a top and bottom stainless are processed before the forming. There are no oil and metal chips inside of the surface table.

- 除振部は全方位対応空気ばねを採用し、高いレベルの除振性能を実現しました。  
Omni directional three-dimensional air spring features excellent vibration isolating performance.
- メカニカルバルブ水平センサはクリーンルーム対応型を採用しました。  
Leveling sensor is corresponded to clean room specification.
- オプションで集中排気口、側面BAステンレス仕様、シールド加工(落下防止ボトム構造)もできます。  
Concentrated exhaust outlet, BA stainless steel for the side wall, and drop-preventive bottom structure are available as clean-room specifications.

### 用途

#### USE

光学実験	Optical Experiments
干渉実験	Interferometer Experiments
干渉計	Interferometer
ホログラム	Hologram
STM (AFM)	STM (AFM)
精密測定器	Precision Measurement Instruments

### 仕様

#### Specification

型式 Model Number	AS-1007	AS-1010	AS-1207	AS-1209	AS-1210	AS-1510	AS-1512	AS-1809	AS-1810	AS-1812	AS-2010
固有振動数 Natural Frequency	垂直 1.2~1.8Hz 水平 0.6~0.8Hz 1.2~1.8Hz (Vertical) 0.6~0.8Hz (Horizontal)										
除振方式 Vibration Isolating Method	全方位対応三次元空気ばね High-grade omni directional three-dimensional air spring										
水平維持方式 Level Retention Method	メカニカルバルブによる自動レベリング(レギュレーター設定圧力0.25MPa) Mechanical valve auto leveling sensor (Regulator pressure setting: 0.25MPa)										
製品高さ(mm) Total Height H(mm)	750					800					
定盤寸法(WxD)(mm) Size of Surface Table(WxD)(mm)	1000x700	1000x1000	1200x700	1200x900	1200x1000	1500x1000	1500x1200	1800x900	1800x1000	1800x1200	2000x1000
定盤厚さ(mm) Table Thickness T(mm)	109					209					
定盤内部 Inner Structure	スチールハニカム構造 Steel honeycomb structure										
定盤上面 ※1 Top Surface	端面25mmより内部 50XY-M6タップ加工 50mm matrix M6 tapping, 25mm from the edge 着磁性ステンレスSUS430 5mm使用 Ferromagnetic stainless steel SUS430, 5Tmm										
定盤側面 Side Wall	レザーシート貼り Vinyl Leather-cloth										
定盤下面 Bottom Surface	ステンレス4mm使用 Stainless steel 4Tmm										
最大搭載荷重 Max. Loading Capacity	1470N (150kgf)					2940N (300kgf)					
製品重量 Weight	142	176	155	194	203	313	350	357	371	393	374
標準付属品 Accessories Included	Φ6mmx5mチューブ・ワンタッチ継ぎ手(PT1/4雄ネジ) Piping tube(Φ6mmx5m), One-touch control joint PT1/4 male screw										
オプション(クリーンルーム仕様) Option (Clean room customize) ※2	集中排気口・BAステンレス貼り(側面)・シールド加工 Concentrated exhaust outlet, BA stainless steel (Side Wall)・Drop-preventive bottom structure										
標準仕様価格 Standard Price	¥520,000	¥570,000	¥550,000	¥604,000	¥620,000	¥650,000	¥710,000	¥700,000	¥720,000	¥760,000	¥770,000
クリーンルーム仕様価格 Clean Room Customize Price	¥585,000	¥642,000	¥619,000	¥677,000	¥697,000	¥748,000	¥816,000	¥805,000	¥828,000	¥876,000	¥883,000

※1 M6-25mmマトリクスも可能です。価格についてはお問い合わせ下さい。  
M6-25mm matrix is available. Contact us for the price information.

※2 クリーンルーム仕様の型式はAS-XXXCとなります。(4桁の型式の最後にCを付けて下さい。)  
Clean room spec has C at the end of model number. (EX:AS-\*\*\*\*C)

# 防振ゴム式除振台 / RBシリーズ

## Steel Honeycomb Rubber Vibration Isolating Table / RB Series



### 用途

#### USE

光学実験      Optical Experiments  
精密測定器      Precision Measurement Instruments

### 仕様

#### Specification

型式 Model Number	RB-1007	RB-1010	RB-1207	RB-1209	RB-1210	RB-1510	RB-1512	RB-1809	RB-1810	RB-1812	RB-2010
固有振動数 Natural Frequency	垂直12~15Hz 水平5~8Hz 12~15Hz(Vertical) 5~8Hz(Horizontal)										
除振方式 Vibration Isolating Method	防振ゴム Rubber type										
製品高さ(mm) Total Height H(mm)	750					800					
定盤寸法(WxD)(mm) Size of Surface Table(WxD)(mm)	1000×700	1000×1000	1200×700	1200×900	1200×1000	1500×1000	1500×1200	1800×900	1800×1000	1800×1200	2000×1000
定盤厚さ(mm) Table Thickness T(mm)	109					209					
定盤内部 Inner Structure	スチールハニカム構造 Steel honeycomb structure										
定盤上面※1 Top Surface	端面25mmより内部 50XY-M6タップ加工 50mm matrix M6 tapping, 25mm from the edge 着磁性ステンレスSUS430 5mm使用 Ferromagnetic stainless steel SUS430, 5Tmm										
定盤側面 Side Wall	レザーシート貼り Vinyl Leather-cloth										
定盤下面 Bottom Surface	ステンレス4mm使用 Stainless steel 4Tmm										
最大搭載荷重 Max. Loading Capacity	1470N (150kgf)					4900N (500kgf)					
製品重量 Weight	124	156	136	174	183	268	305	302	316	347	326
オプション(クリーンルーム仕様) Option(Clean room customize)※2	BAステンレス貼り(側面)・シールド加工 BA stainless steel(Side Wall), Drop-preventive bottom structure										
標準仕様価格 Standard Price	¥305,000	¥360,000	¥334,000	¥394,000	¥410,000	¥500,000	¥535,000	¥559,000	¥565,000	¥600,000	¥580,000
クリーンルーム仕様価格 Clean Room Customize Price	¥350,000	¥412,000	¥383,000	¥447,000	¥467,000	¥578,000	¥621,000	¥644,000	¥653,000	¥696,000	¥673,000

※1 M6-25mmマトリクスも可能です。価格についてはお問い合わせ下さい。  
M6-25mm matrix is available. Contact us for the price information.

※2 クリーンルーム仕様の型式はRB-XXXXCとなります。(4桁の型式の最後にCを付けて下さい。)  
Clean room model has C at the end of model number. (EX:RB-\*\*\*\*C)

### 特長

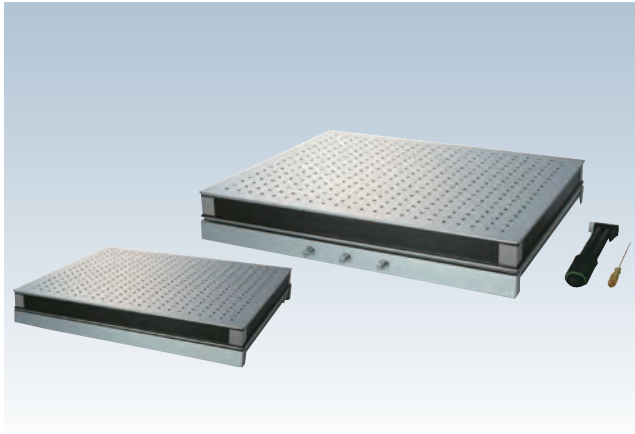
#### Feature

- 高剛性スチールハニカム定盤使用。  
High rigid steel honeycomb surface table is used.
- 定盤と架台との間に防振ゴムを配置し、高いレベルの除振効果を必要としない研究・実験用の簡易型除振台です。  
The RB series, simplified vibration isolating table, used rubber vibration isolating for reasonable price.
- ASシリーズと同仕様の定盤を使用しているため、将来高いレベルの除振効果が必要となった時は架台の交換によりそれが実現します。  
The RB series employs a steel honeycomb surface table same as the AS series. Thus, it is possible to exchange with AS series when you need.
- オプションで側面BAステンレス仕様、シールド加工(落下防止ボトム構造)もできます。  
BA stainless steel for the side wall and drop-preventive bottom structure are available as clean-room specifications.

産業用 Industrial  
実験用 Experimental  
手動精密ステージ Manual Stage  
自動精密ステージ Motorized Stage  
回転 Rotation  
スワイベル(ニオ) Swivel(Tilt)  
XYθ  
XYθ  
XYθ  
真空ステージ Vacuum Stage  
制御装置 Control Electronics  
アクセサリ Accessories  
検査システム Inspection System

# 卓上型ハニカム定盤空気ばね式除振台 / HAX/HMXシリーズ

## Desktop Air-Spring Vibration Isolating Table / HAX/HMX Series



### 用途

#### USE

- 小型レーザー実験 Optical experiments in small space
- 表面形状・粗さ測定器 Surface finish and Form measurement
- 硬度計 Hardness tester
- 顕微鏡 Microscope
- その他精密測定器 Precision measurement instruments.

### 仕様

#### Specification

型式 Model Number	HAX-0405	HMX-0405	HMX-0506	HAX-0605	HMX-0605	HAX-0806	HMX-0806	HAX-1007	HMX-1007
固有振動数 Natural Frequency	1.8~2.5Hz(垂直方向) 3.2~4.0Hz(水平方向) 1.8~2.5Hz(Vertical) 3.2~4.0Hz(Horizontal)								
除振方式 Vibration Isolating Method	全方位対応三次元空気ばね Omnidirectional three-dimensional air spring								
水平維持方式 Level Retention Method	HAX:メカニカルバルブによる自動式(空気供給圧0.25~0.5MPa) HMX:手押しポンプによる手動式 HAX:Mechanical valve auto leveling sensor(Air supply pressure:0.25~0.5MPa) HMX:Manual pump method								
搭載盤 Surface Table	高剛性スチールハニカム定盤 High rigid steel honeycomb surface table 25XY-M6タップ加工 25mm matrix M6 tapping 上下面着磁性ステンレス材使用 Top and bottom skin are ferromagnetic stainless								
搭載可能重量(kg) Max. Loading Capacity(kg)	784N (80kgf)							1176N (120kgf)	
全体寸法(mm) Dimension	HAX	440x540x94	-	600x500x94	800x600x94	1000x700x94			
	HMX	440x560x94	500x620x94	600x520x94	800x620x94	1000x720x94			
製品重量 Weight	33		39			53		79	
標準付属品 Accessory	HAX:Φ6mmx5mチューブ付き ワンタッチ継ぎ手(PT1/4雄ネジ) HMX:手押しポンプ 虫回しドライバ HAX:Piping tube (Φ6mmx5m), One-touch control joint PT1/4 male screw HMX:Manual pump, Screwdriver								
オプション(クリーンルーム仕様) Option(Clean room customize) ※	集中排気口、BAステンレス貼り(側面)、シールド加工 Concentrated exhaust outlet, BA stainless steel (Side wall), Drop-preventive bottom structure								
標準仕様価格 Standard Price	¥230,000	¥210,000	¥240,000	¥260,000	¥240,000	¥300,000	¥280,000	¥365,000	¥345,000
クリーンルーム仕様価格 Clean Room Customize Price	¥271,000	¥243,000	¥277,000	¥305,000	¥277,000	¥356,000	¥328,000	¥433,000	¥405,000

※ クリーンルーム仕様の型式はHAXもしくはHMX-XXXXCとなります。(4桁の型式の最後にCを付けて下さい。) HMXは集中排気口の取り付けが出来ません。  
Clean room model has C at the end of model number. (EX:HAX or HMX-\*\*\*\*C) Model XMX are impossible to install the concentrated exhaust outlet.

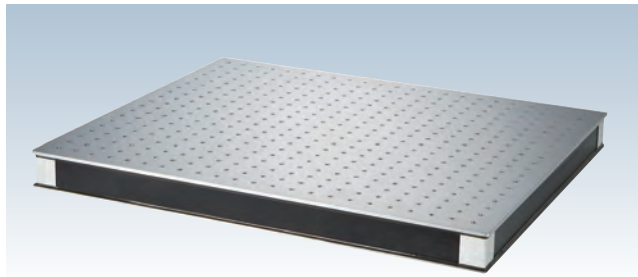
### 特長

#### Feature

- 高剛性のスチールハニカム定盤使用。  
High rigid steel honeycomb surface table is used.
- 三次元空気ばねを採用し、大型除振台並の性能を有します。  
By employing the omni directional three-dimensional air spring, the vibration isolating performance is much superior. The high performance is comparable with a large size of vibration isolating table.
- 薄型かつ軽量化したデザインで持ち運びが容易になりました。  
This model is lightweight in order to carry easily.
- クリーンルームへの導入も可能です。(ハニカム定盤は形成前に上下面の加工をしているため、内部に切削油や切り粉の残留が無く非常にクリーンな仕上がります。)  
This model is clean-room specification.
- オプションで集中排気口、側面BAステンレス仕様、シールド加工(落下防止ボトム構造)もできます。  
Concentrated exhaust outlet, BA stainless steel for the side wall, and drop-preventive bottom structure are available as clean-room specifications.
- 虫回しドライバと手押しポンプが付属します(RoHS非対応品)。  
Driver and handy pump attached (RoHS noncompliant).

# 卓上型防振ゴム式除振台 / RBJシリーズ

## Desk top Rubber Vibration Isolating Table / RBJ Series

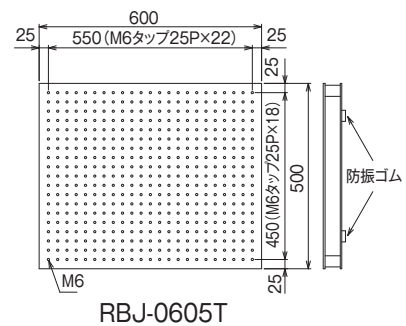
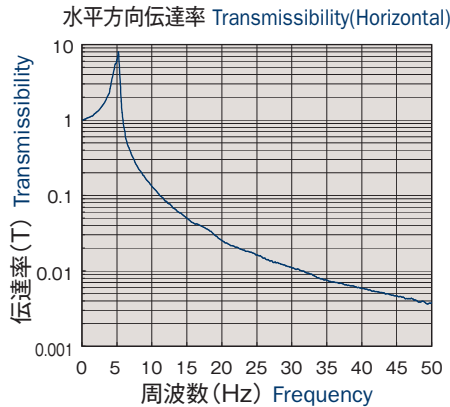
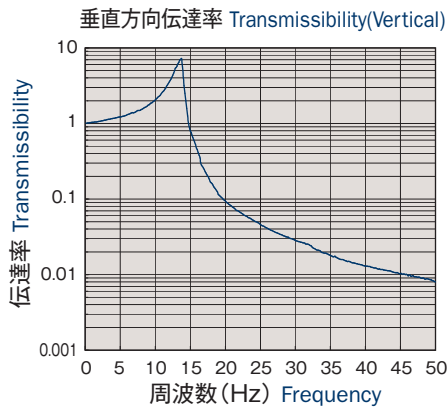


### 用途

### USE

光学実験台      Optical Experiment  
 レーザー実験装置      Laser Interference Measurement  
 精密測定器      Precision Measurement Instruments

### ●伝達率 Transmissibility



### 仕様

### Specification

型式 Model Number	RBJ-0405T	RBJ-0605T	RBJ-0806T	RBJ-0906T	RBJ-0909T	RBJ-1007T	RBJ-1075T	RBJ-1206T
固有振動数 Natural Frequency	垂直 約13Hz    水平 約5Hz About 13Hz (Vertical)    About 5Hz (Horizontal)							
除振方式 Vibration Isolating Method	防振ゴム Rubber Vibration Isolating							
定盤寸法 (W×D×T) (mm) Size of Surface Table (mm)	400x500x50	600x500x50	800x600x50	900x600x50	900x900x50	1000x700x50	1000x750x50	1200x600x50
全体寸法 (mm) Overall Form (mm)	400x500x60	600x500x60	800x600x65	900x600x65	900x900x65	1000x700x65	1000x750x60	1200x600x65
定盤内部 Inner Structure	スチールハニカム構造 Steel honeycomb structure							
定盤上面 ※1 Top Surface	端面25mmより内部 25XY-M6タップ加工 25XY-M6 tapping with a distance of 25mm from edge. 着磁性ステンレス SUS430 5mm使用 Ferromagnetic stainless steel thickness 5mm							
定盤下面 Bottom Surface	ステンレス 4mm使用 Stainless steel thickness 4mm							
最大搭載重量 Max. Loading Capacity	980N (100kgf)			1470N (150kgf)				
製品重量 (kg) Weight (kg)	17	26	40	44	64	55	60	57
オプション (クリーンルーム仕様) Option (Clean room customize) ※2	BAステンレス貼り (側面)・シールド加工 (一部未加工の箇所があります) BA stainless steel (Side Wall)・Drop-preventive bottom structure (Part of hole is not corresponded)							
標準仕様価格 Standard Price	¥111,000	¥130,000	¥176,000	¥200,000	¥275,000	¥223,000	¥250,000	¥268,000
クリーンルーム仕様価格 Clean Room Customize Price	¥141,000	¥167,000	¥224,000	¥252,000	¥341,000	¥283,000	¥312,000	¥330,000

※1 M6-50mmマトリクスも可能です。価格についてはお問い合わせ下さい。  
 M6-50mm matrix is available. Contact us for the price information.  
 ※2 クリーンルーム仕様の型式はRBJ-XXXXTCとなります。(5桁の型式の最後にCを付けて下さい。)  
 Clean room model has C at the end of model number. (EX:RBJ-\*\*\*\*TC)

### 特長

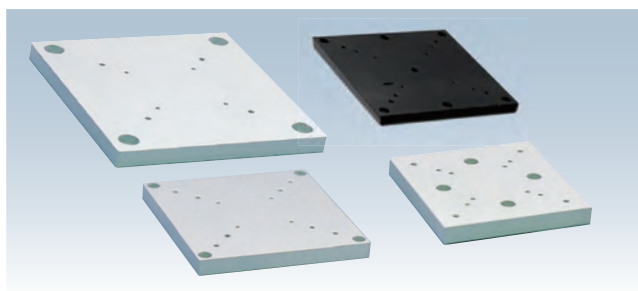
### Feature

- 高剛性スチールハニカム定盤使用。  
High rigid steel honeycomb surface table is used.
- 定盤底部に防振ゴムを配置した卓上タイプの除振台です。  
Rubber vibration isolating is set under the surface table.
- 特殊構造の防振ゴムの採用により高い除振性能を発揮します。  
Uniqueness rubber vibration isolating features excellent vibration isolating performance.
- メンテナンスフリーで実用性に徹した製品です。  
Maintenance-Free and practicability
- オプションで側面BAステンレス仕様 (クリーンルーム仕様) もできます。  
BA stainless steel for the side wall is available as clean-room specifications.

産業用 Industrial  
 実験用 Experimental  
 手動精密ステージ Manual Stage  
 回転 Rotation  
 スイベル (ニオ) Swivel (Tilt)  
 電動精密ステージ Motorized Stage  
 回転 Rotation  
 スイベル (ニオ) Swivel (Tilt)  
 アイソメトリックステージ Isometric Stage  
 真空ステージ Vacuum Stage  
 制御装置 Control Electronics  
 アクセサリー Accessories  
 検査システム Inspection System

Industrial / Experimental / Manual Stage / Rotation / Swivel (Tilt) / Motorized Stage / Swivel (Tilt) / XYθ / Vacuum Stage / Control Electronics / Accessories / Inspection System

# スペーサ Spacer



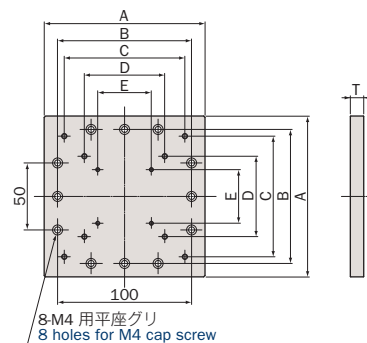
## 変換スペーサ / 他社製品 → モンブランシリーズ Conversion Spacers / Other product to KOHZU stage

型式 Model Number	A	B	C	D	E	T	価格 Price
SPT-03	30×30	24×24 M2用平座グリ 24×24 M2cap screw	13×13 M2	—	—	6	¥3,000
SPT-04	40×40	32×32 M3用平座グリ 32×32 M3cap screw	30×30 M3	13×13 M2	—	6	¥3,000
SPT-06	60×60	50×50 M4用平座グリ 50×50 M4cap screw	40×40 M3	30×30 M3	13×13 M2	10	¥4,000
SPT-08	80×80	50×50 M4用平座グリ 50×50 M4cap screw	60×60 M4	40×40 M3	30×30 M3	10	¥4,000
SPT-12	120×120	100×100 M4用平座グリ 100×100 M4cap screw	90×90 M4	60×60 M4	40×40 M3	10	¥5,000

●材質 アルミ  
Material Aluminum

●表面処理 白アルマイト  
Finishing Clear-Matte Anodizing

※ 50×100 8-M4用平座グリはSPT-12のみに付いています。  
8 holes for M4 cap screw on 50×100 matrix are for model SPT-12 only.



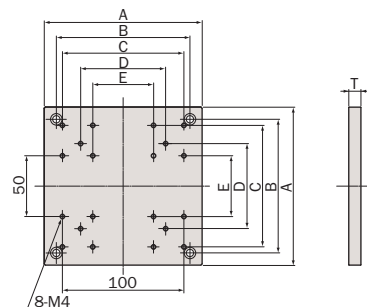
## 変換スペーサ / モンブランシリーズ → 他社製品 Conversion Spacers / KOHZU stage to other product

型式 Model Number	A	B	C	D	E	T	価格 Price
SPK-05	50×50	40×40 M3用平座グリ 40×40 M3cap screw	32×32 M3	24×24 M2	20×20 M2	6	¥4,000
SPK-07	70×70	60×60 M4用平座グリ 60×60 M4cap screw	50×50 M4	32×32 M3	24×24 M2	10	¥4,000
SPK-10	100×100	90×90 M4用平座グリ 90×90 M4cap screw	70×70 M4	50×50 M4	32×32 M3	10	¥5,000
SPK-13	130×130	110×110 M5用平座グリ 110×110 M5cap screw	100×100 M4	70×70 M4	50×50 M4	10	¥5,000
SPK-16	160×160	140×140 M5用平座グリ 140×140 M5cap screw	100×100 M4	70×70 M4	50×50 M4	10	¥6,000

●材質 アルミ  
Material Aluminum

●表面処理 白アルマイト  
Finishing Clear-Matte Anodizing

※ 50×100 8-M4はSPK-13, SPK-16のみに付いています。  
8 holes for M4 on 50×100 matrix are for model SPK-13, SPK-16 only

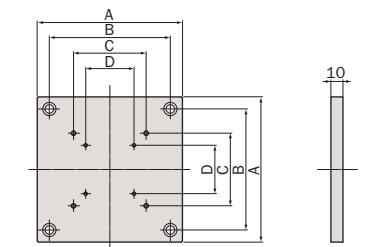


## マトリックス用スペーサ Matrix Conversion Spacers

型式 Model Number	A	B	C	D	価格 Price
SPJ-12	120×120	100×100 M6用平座グリ 100×100 M6cap screw	60×60 M4	40×40 M3	¥5,000
SPJ-17	170×170	150×150 M6用平座グリ 150×150 M6cap screw	110×110 M5	90×90 M4	¥6,000
SPJ-22	220×220	200×200 M6用平座グリ 200×200 M6cap screw	140×140 M5	—	¥8,000

●材質 アルミ  
Material Aluminum

●表面処理 白アルマイト  
Finishing Clear-Matte Anodizing

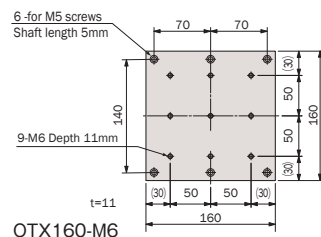
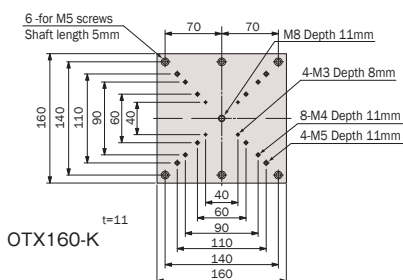


## オプションテーブル Option Table

型式 Model Number	価格 Price
OTX160-K	¥12,000
OTX160-M6	¥12,000

●材質 アルミ  
Material Aluminum

●表面処理 黒アルマイト  
Finishing Matt Black



# ブラケット Brackets

## ●手動ステージ用ブラケット Brackets for Manual Stage



型式 Model Number	A	B	C	D	E	F	G	価格 Price
ZB05	50×50	40×40 M3	40×40 M3用平座グリ 40×40 For M3 cap screw	75	11	20	12	¥10,000
ZB07	70×70	60×60 M4	60×60 M4用平座グリ 60×60 For M4 cap screw	105	11	21	12	¥10,000
ZB10	100×100	90×90 M4	90×90 M4用平座グリ 90×90 For M4 cap screw	140	14	22	16	¥10,000
GZB03	30×30	24×24 M2	24×24 M2用平座グリ 24×24 M2 cap screw	50	7	12	8	¥7,000
GZB04	40×40	30×30 M3	30×30 M3用平座グリ 30×30 For M3 cap screw	60	7	16	10	¥7,000
GZB05	50×50	40×40 M3	40×40 M3用平座グリ 40×40 For M3 cap screw	75	11	16	13	¥10,000
GZB07	70×70	60×60 M4	60×60 M4用平座グリ 60×60 For M4 cap screw	105	11	18	12	¥10,000

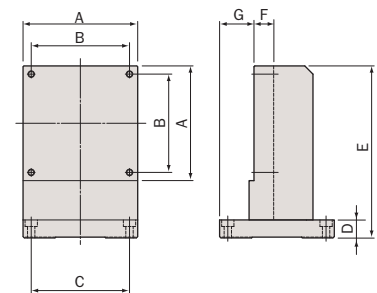
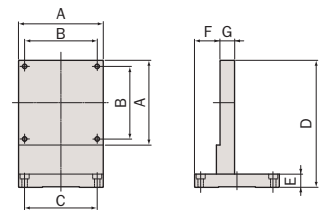
- 材質 アルミ  
Material Aluminum
- 表面処理 白アルマイト  
Finishing Clear-Matte Anodizing

## ●自動ステージ用ブラケット Brackets for Motorized Stage



型式 Model Number	A	B	C	D	E	F	G	価格 Price
ZBA05	50×50	40×40 M3	40×40 M3用平座グリ 40×40 For M3 cap screw	11	75	12	20	¥15,000
ZBA07	70×70	60×60 M4	60×60 M4用平座グリ 60×60 For M4 cap screw	11	105	12	21	¥15,000
ZBA10	100×100	90×90 M4	90×90 M4用平座グリ 90×90 For M4 cap screw	14	140	15	30	¥25,000

- 材質 アルミ  
Material Aluminum
- 表面処理 白アルマイト  
Finishing Clear-Matte Anodizing



産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

回転  
Rotation

スライバルミ  
Swivel (Tilt)

自動精密ステージ  
Motorized Stage

回転  
Rotation

スライバルミ  
Swivel (Tilt)

XYθ  
XYθ

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System

# オプションハンドル / 精密ポジショナー Option Handle / Fine Pitch Positioner

## ●自動ステージ用オプションハンドル Option Handles for Motorized Stages



**Atype**  
Φ5モーター軸に装着  
Attachment for Φ5 motor shaft

価格 Price  
¥1,000



**Btype**  
Φ8モーター軸に装着  
Attachment for Φ8 motor shaft

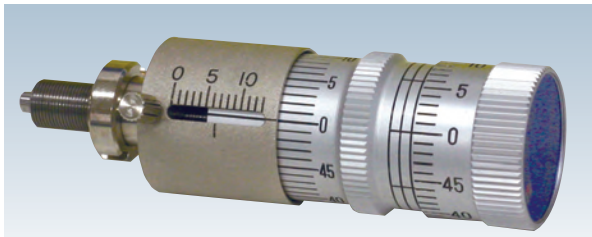
価格 Price  
¥1,200



**Ctype**  
Φ4モーター軸に装着  
Attachment for Φ4 motor shaft

価格 Price  
¥950

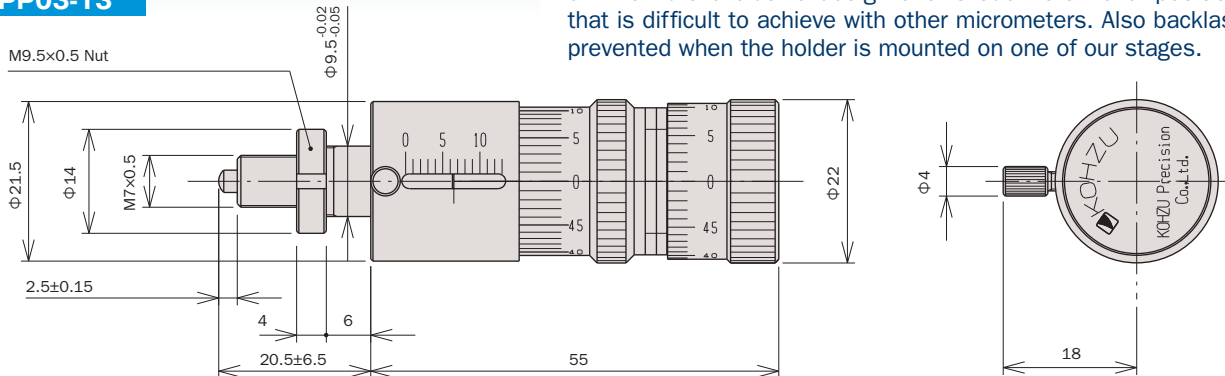
## ●精密ポジショナー (FPP03-13) Fine Pitch Positioner <FPP03-13>



FPP03-13は高分解能を要求する光デバイス組立用調芯装置のために開発された駆動機構です。±0.1dBの調芯操作にもスムーズに追従します。独自の内部構造により、従来のマイクロメータでは困難だったサブミクロンの位置決めが可能となりました。また、ノンバックラッシュを実現しました(弊社ステージ取付時)。

FPP03-13 is a drive mechanism developed for alignment equipment used for optical device assembly where high resolution is required. This drive can smoothly follow alignment operations within ±0.1 dB. Kohzu's exclusive design allows submicron-level positioning that is difficult to achieve with other micrometers. Also backlash is prevented when the holder is mounted on one of our stages.

FPP03-13

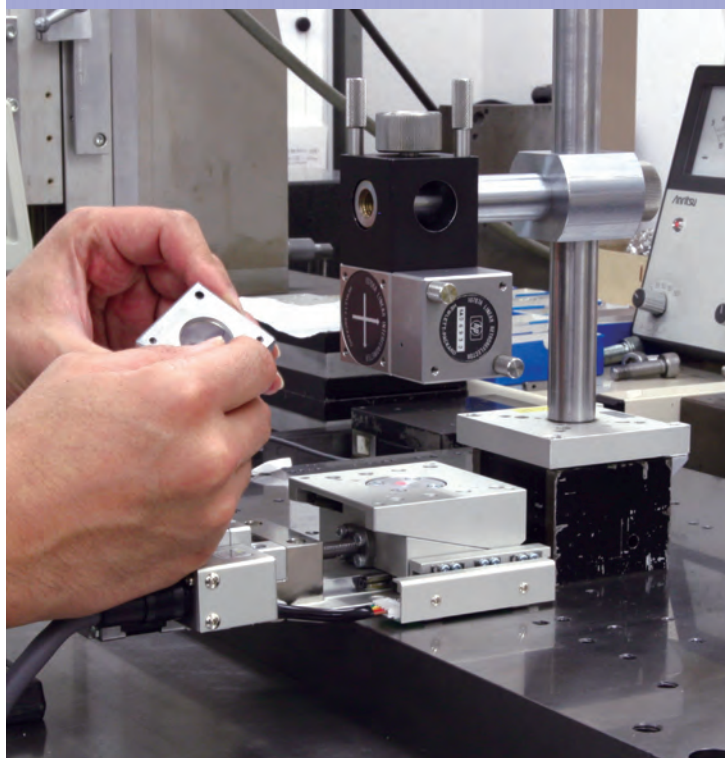


構造 Guidance Mechanism	粗動 Coarse	送りネジ方式 Lead Screw
	微動 Fine	送りネジ&レバー Lead Screw & Lever
移動範囲 Motion Range	粗動 Coarse	13mm
	微動 Fine	0.3mm
最小読み取り Minimum Readout	粗動 Coarse	約10μm approx. 10μm
	微動 Fine	約0.5μm approx. 0.5μm
バックラッシュ Backlash	粗動 Coarse	10μm
	微動 Fine	≤1μm
感度 Sensitivity	微動 Fine	0.05μm
最大軸方向負荷 Maximum Load	≤49N	
材質・外観 Material-Finish	アルミ合金・白色仕上げ Aluminum Alloy-Clear - Matte Anodizing	
価格 Price	¥40,000	

- ファイバーアライメントにおいて必要不可欠なサブミクロンの位置決めが可能です。  
This mechanism allows submicron-level positioning that is essential for fiber alignment.
- 高感度で、微少送りが可能です。  
High sensitivity makes sub-micron level positioning possible.
- ノンバックラッシュ  
(弊社ステージ取付時)  
Eliminates backlash (when used with Kohzu stages).

# 検査システム Inspection System

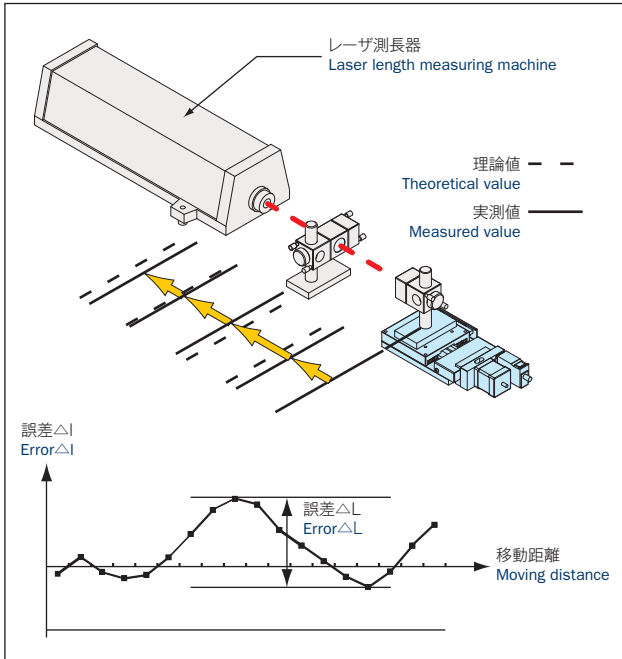
- 累積リード誤差 / 繰返し位置決め精度 ..... P-002  
Accumulated Lead Error, Repeatability
- ロストモーション ..... P-003  
Lost Motion
- 真直度、垂直度 ..... P-004  
Straightness, Verticality
- バックラッシュ ..... P-005  
Backlash
- モーメント荷重 ..... P-006  
Moment Load Stiffness
- 回転中心変位量、ワークディスタンス、水平耐荷重 ... P-007  
Rotation Center Error, Work Distance, Load Capacity (Horizontal)
- 回転ステージ：累積誤差 / ロストモーション ..... P-008  
Rotation Stage: Accumulated Lead Error, Lost Motion
- 角度再現性 / ピッチ誤差 / 面振れ / 偏心 ..... P-009  
Rotation Stage: Angular Repeatability, Pitch Error, Surface Runout, Eccentricity



# 検査システム / ステージ検査について Kohzu Stage Inspection Standards

## 累積リード誤差 (位置決め精度)

### Accumulated Lead Error (Positioning Accuracy)

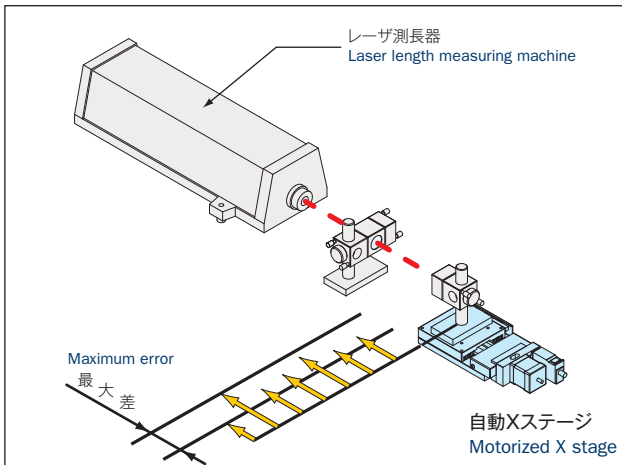


基準点 (端点) から、一方向に一定間隔で順次位置決めを行い、それぞれの位置決め地点での測定値 (基準点から実際に移動した位置) と指令値 (指令した実際に移動すべき位置) との差をテーブルの移動範囲で測定し、その差分の最大差を累積リード誤差 (位置決め精度) としています。

The positioning accuracy depends on errors in six degree of freedom. In a case of a linear positioning stage, the positioning accuracy is influenced by angular error (pitch, yaw, and roll), straightness (vertical and horizontal), and the lead error. Here is defined the positioning error is came from the lead error of screw as one of main reason and it is accumulated when the linear stage moves unidirectional within the full stroke. That's why it is called as "Accumulated Lead Error (ALE)." It is difference between a real output and ideal / calculated input. When the linear stage makes positioning in each position by each commanded values, there is an error between them. It is measured and calculated like following; (Actual displacement) – (Commanded displacement value). The maximum deviation within the full stroke is defined as the ALE.

## 繰り返し位置決め精度

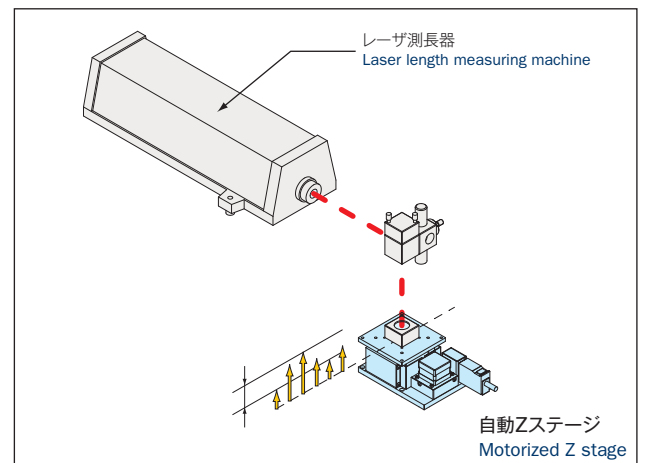
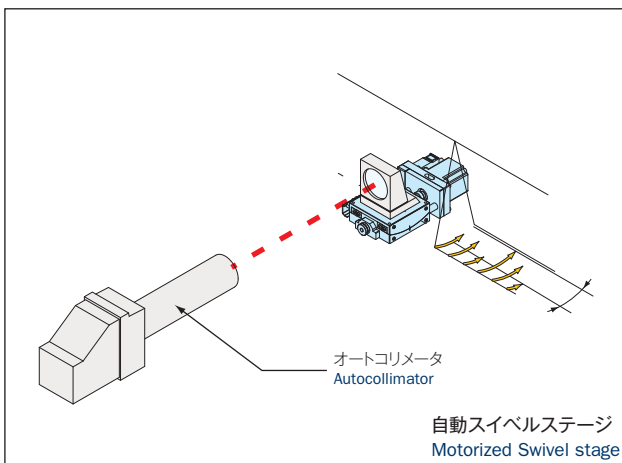
### Repeatability



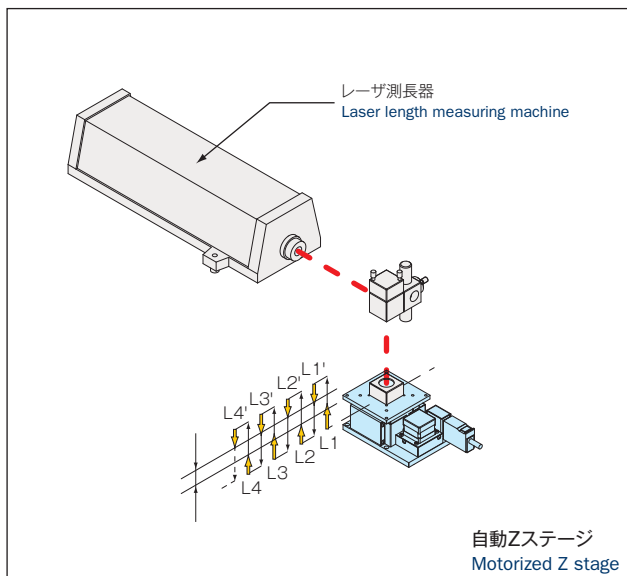
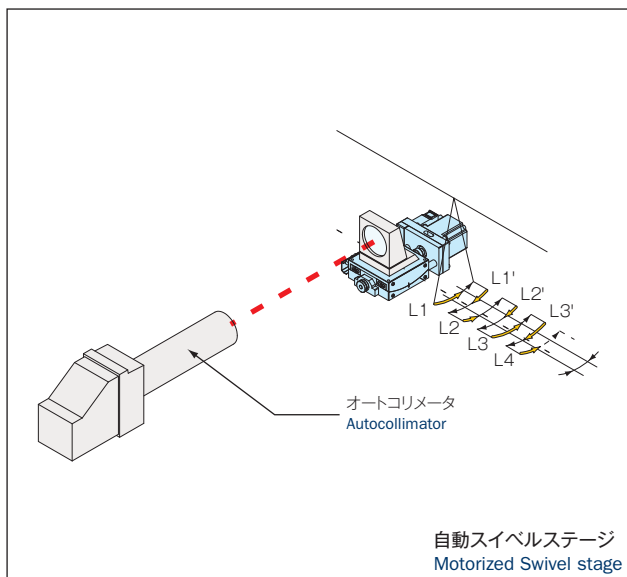
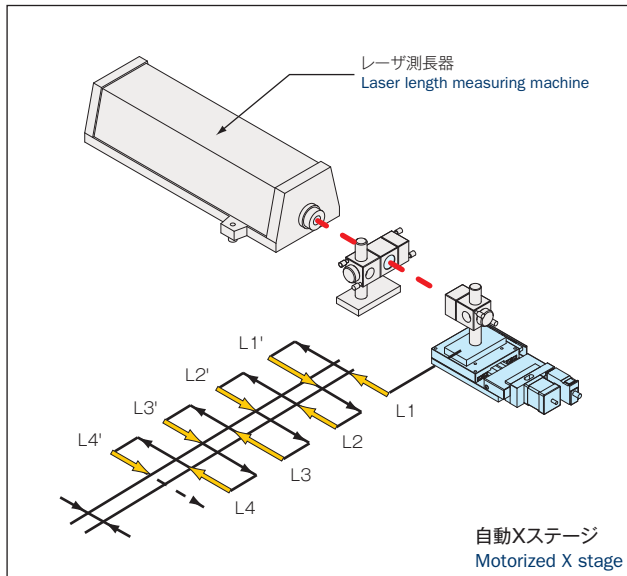
同じ方向からの任意の1点 (基準とする測定点) に位置決めし、その位置を測定します。この測定点に対して7回の測定を行い、その最大差を求めます。この操作を所定の位置で行い、求めた値の最大値の1/2に±を付けた値を、繰り返し位置決め精度としています。

ただし、所定の位置とは、Xステージは中央・両端の3点で、スイベル及びZステージは中央の1点とします。

Positioning is repeated 7 times at an arbitrary point from the same direction, the stop position is measured. Perform this operation on three (3) points: at the center and at both ends. Then multiply the maximum deviation by 1/2. Repeatability is indicated by adding ± to one half of the maximum deviation. The load is only a corner cube placed on the center of the table.



# ロストモーション Lost Motion



所定の位置(基準とする測定位置)に対して、正の向き(モーター回転CW方向)から位置決めし、その位置を測定します(L1)。

さらに正の向きに移動させた後、負の向き(モーター回転CCW方向)に同量の指令を与え移動させて位置決めし、その位置を測定します(L1')。

さらに負の向きに移動させた後、正の向きに同量の指令を与え、移動させて位置決めし、その位置を測定します(L2)。この位置決め測定を、正の向き・負の向きで7回行い、それぞれの差分を求め、その値を平均化し、そして所定の位置の中での最大値をロストモーションとしています。

ただし、所定の位置とは、Xステージは中央・両端の3点で、スィベル及びZステージは中央の1点とします。

Around a defined position, a stage moves in back and forth displacement with the same command (same amount of pulse).

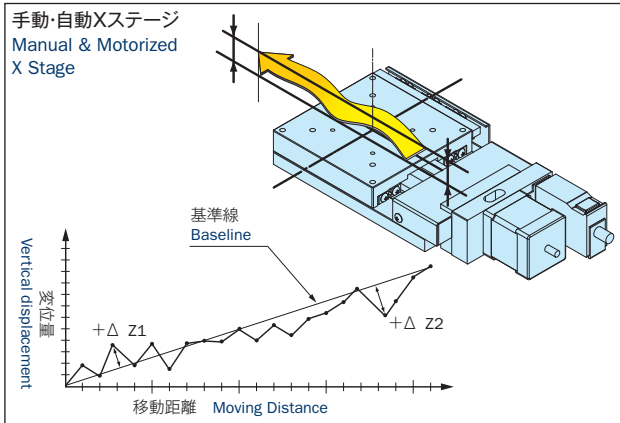
The back and forth displacement takes place 7 times, and the difference between the average displacement (back and forth in 7 times) is determined. This should be measured at center and both ends of motion, and the maximum difference is defined as the "Lost Motion".

産業用 Industrial	実験用 Experimental	手動精密ステージ Manual Stage	回転 Rotation	スィベル(ニオ) Swivel(Th)	自動精密ステージ Motorized Stage	回転 Rotation	スィベル(ニオ) Swivel(Th)	XYθ アライメントステージ	真空ステージ Vacuum Stage	制御装置 Control Electronics	アクセサリ Accessories	検査システム Inspection System
		X・XY X・XY			X・XY X・XY							
		Z			Z							

# 検査システム / ステージ検査について Kohzu Stage Inspection Standards

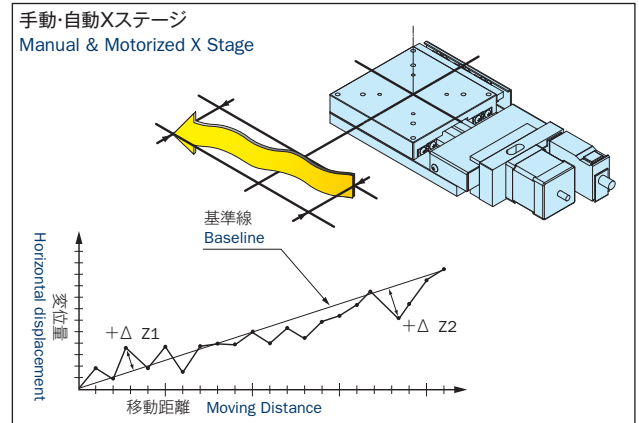
## 真直度 (垂直成分)

### Straightness (Within the vertical plane)



## 真直度 (水平成分)

### Straightness (Within the horizontal plane)



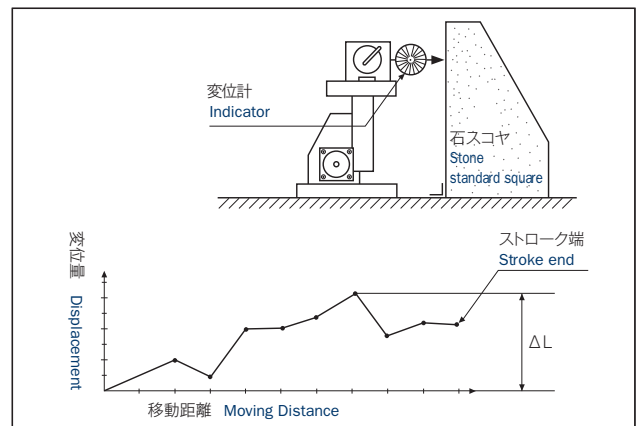
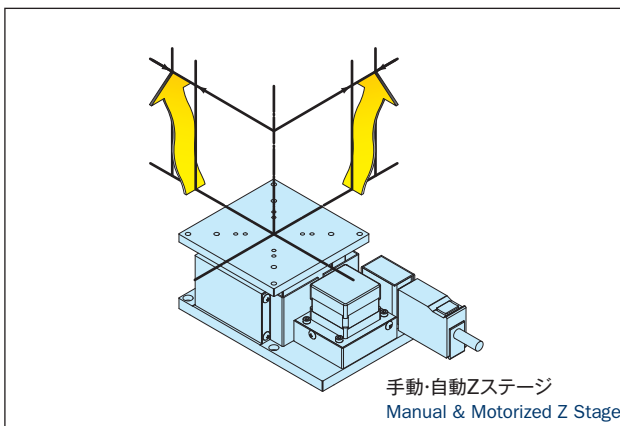
基準位置から一方向に順次位置決めを行い、それぞれの位置での垂直方向 (vertical)、水平方向 (horizontal) 変位長さとは基準位置との差を測定し、測定値の始点・終点を結んだ直線からの変位の最大差を真直度とします。真直度は垂直成分と水平成分があります。それぞれの成分の最大値をステージの真直度としています。

Place a reference plane (such as a straight edge) on the table top face, trace a displacement gauge in the table moving range, and obtain the maximum value of displacement from the straight line that connects the start point and the end point. This value is defined as straightness.

The straightness has a vertical component and a horizontal component. The maximum value of each component is defined as the stage straightness.

## 垂直度 (2方向)

### Verticality (two directions)



テーブル上面に取り付けた変位計で、石スコヤの鉛直基準面をテーブルの移動範囲内で一定方向へなぞらせ、変位の最大値を垂直度としています。

An indicator is set up at the table so that it touches the perpendicular surface of the standard square, and then it is raised while measuring the displacement.

Displacement when moving from the starting point of one stroke end (displacement 0) to the opposite stroke end is defined as verticality.

産業用  
Industrial

実験用  
Experimental

手動精密ステージ  
Manual Stage

自動精密ステージ  
Motorized Stage

真空ステージ  
Vacuum Stage

制御装置  
Control Electronics

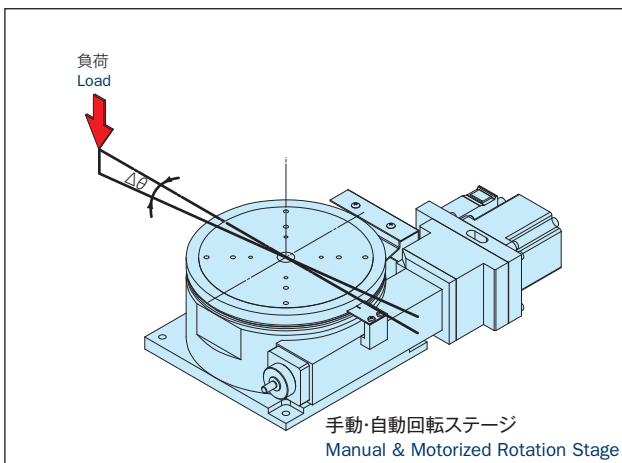
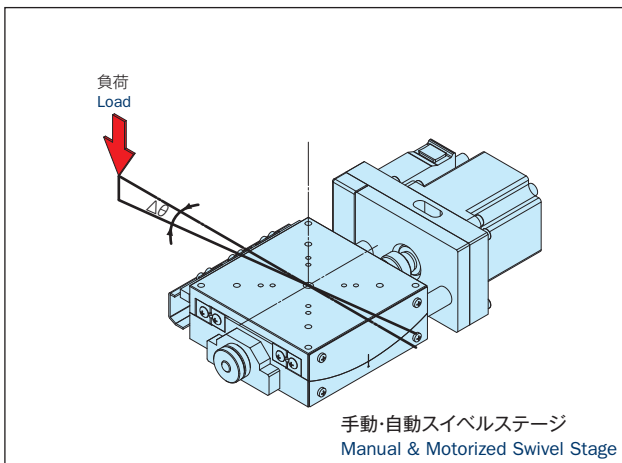
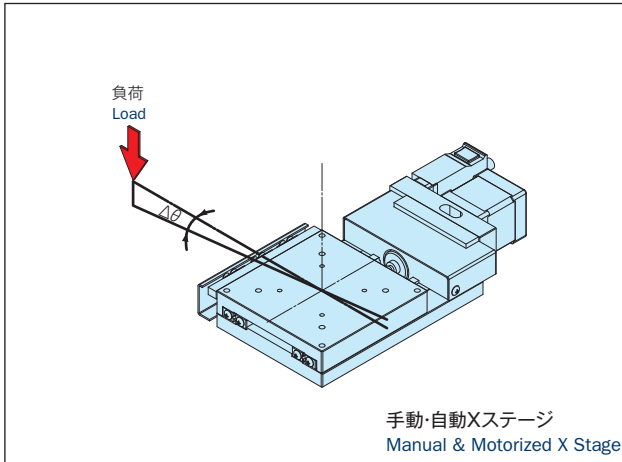
アクセサリ  
Accessories

検査システム  
Inspection System



# 検査システム / ステージ検査について Kohzu Stage Inspection Standards

## モーメント荷重 (ロール剛性) Moment Load Stiffness (Roll Direction)



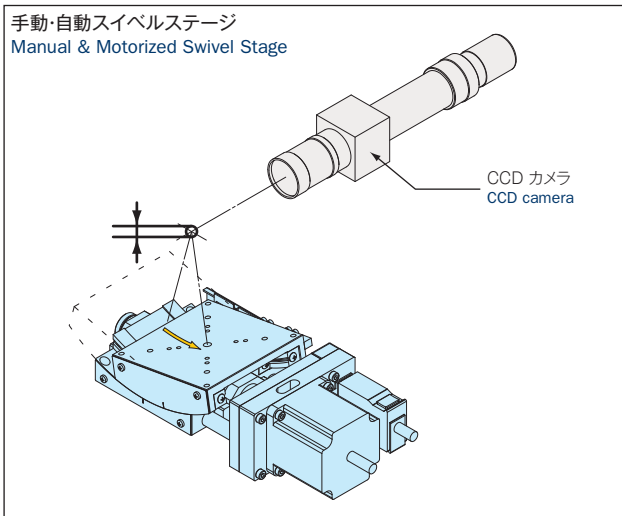
テーブルをORG位置または移動範囲の中央に止め、任意のモーメント荷重 (軸はずし荷重) をかけた際の、テーブル上面の変位した角度 (単位N・cmあたり) をモーメント荷重としています。

When an force in the roll direction is applied, the table tilts. Momentum Load is defined as the tilt angle of the table per momentum unit. Units are [ arcsec / N·cm ].

We define this parameter as table tilting under an off table center load (load of W kg is applied to the table at a distance l cm, perpendicular to the rotation axis from the table center). Units are [ arcsec / N·cm ].

## 回転中心変位量 Rotation Center Error

手動・自動スィベルステージ  
Manual & Motorized Swivel Stage

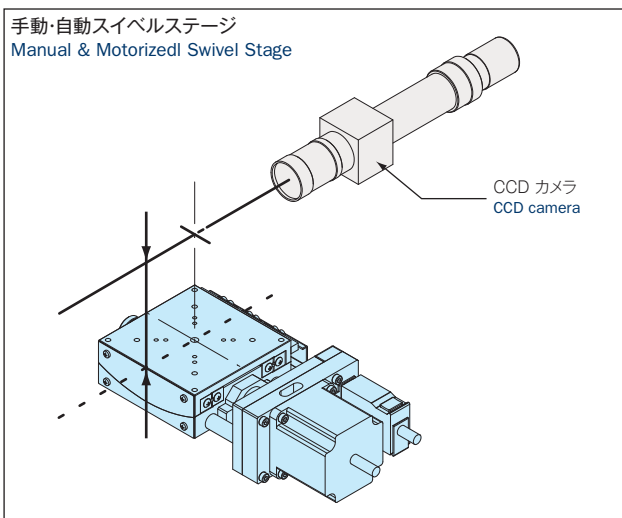


テーブル上方の実際の回転軸に基準点を設置し、テーブル全移動範囲を動作させたとき、基準点の振れをCCDカメラで追い、その振れ量を回転中心変位量としています。

Set a reference point on the actual rotation axis above the table and while operating the table in the full moving range, follow the deflection of the reference point with a CCD camera. The amount of deflection is defined as the rotation center error.

## ワークディスタンス Work Distance

手動・自動スィベルステージ  
Manual & Motorized Swivel Stage



回転中心変位量測定時に設けた基準点から、テーブル上面の距離をワークディスタンスとしています。

The distance from the reference point set for measuring the rotating center displacement to the table top face is defined as the working distance.

## 水平耐荷重 Load Capacity (Horizontal)

ステージを水平に設置したときに、テーブル中心にかけられる限界荷重としています。  
(精度保証ができる限界の荷重です。)

A limit load is applied at the center of the table when the table is installed horizontally.  
All specification of the table can be guaranteed.

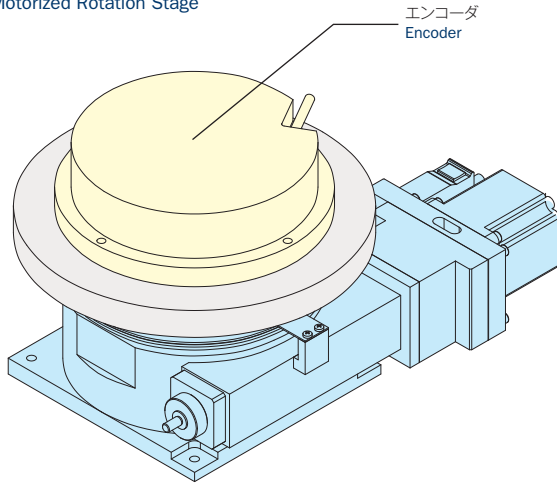
注) 設置状態によって耐荷重は変化します、お客様の使用条件にもよりますので、詳しくは弊社営業部までお問い合わせください。

Note 1: In a case where an excessive load is to be applied, please consult with us, first.

Note 2: The withstand load varies with the installation state. The value depends also on the customer's operating conditions. For details, contact our sales department.

# 検査システム / ステージ検査について Kohzu Stage Inspection Standards

自動回転ステージ  
Motorized Rotation Stage

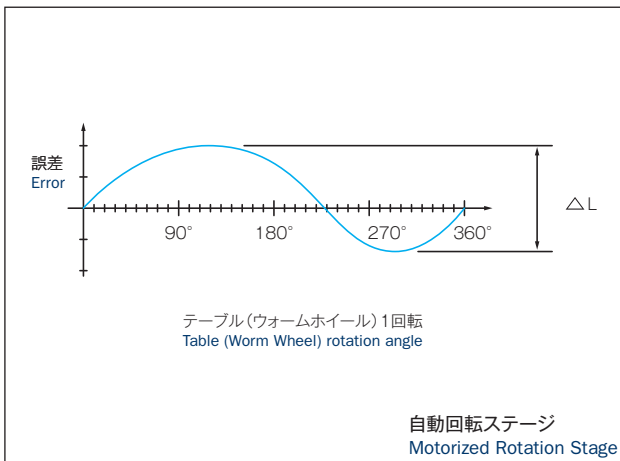


自動回転ステージ ( $\theta$ ステージ) の累積誤差、ロストモーション、角度再現性及びピッチ誤差の精度検査は、エンコーダ(左図)を用いて検査を実施しています。

An encoder (shown in the left figure) is used for precision inspections of the accumulated lead error, lost motion, angle repeatability, and pitch error of motorized rotary stage ( $\theta$ stage).

## 累積誤差

### Accumulated Lead Error



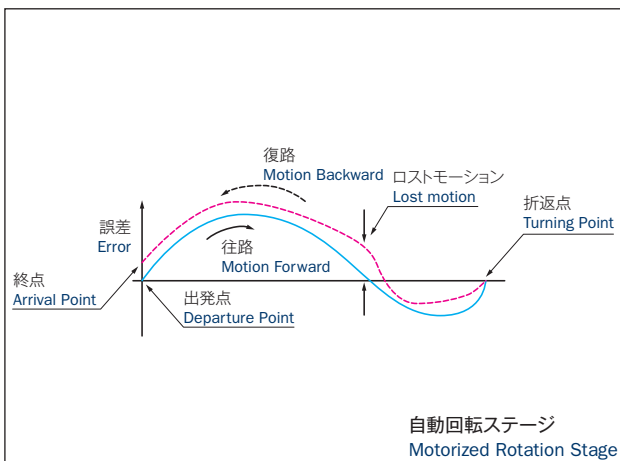
任意の位置を基準点と定め、基準点から一方向に一定間隔で順次位置決めを行い、それぞれの位置決め地点での測定値(基準点から実際に移動した位置)と指令値(指令した実際に移動すべき位置)との差を $360^\circ$ で測定し、その最大差を累積誤差としています(左図の $\Delta L$ )。

An error as shown in the left diagram appears in an interval of one worm wheel rotation ( $360^\circ$ ).

$$\text{Accumulated Lead Error} = \Delta L$$

## ロストモーション

### Lost Motion



任意の位置を基準点と定め、基準点から一方向に一定間隔で順次位置決めを行い1回転測定したあと、反転させ同様に基準点まで測定します。

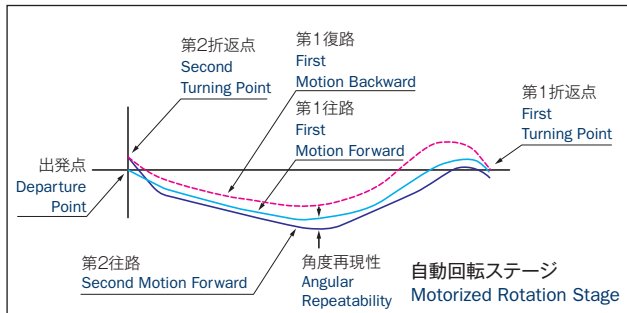
それぞれの位置決め地点での往路と復路の位置の最大差をロストモーションとしています。

- ※ Xステージのロストモーションと定義が異なります。
- ※ タンジェントバー式回転ステージのロストモーションの定義は、自動スイベルステージと同様です。

When moving rotation stage from  $0^\circ$  to  $360^\circ$  or vice versa, maximum error between motion forward and motion backward is defined as lost motion.

- ※ The definition of lost motion is difference to X linear stage's.
- ※ The definition of lost motion of tangent-bar lead mechanism motorized rotation stage is same as motorized swivel stage.

## 角度再現性 Angular Repeatability



任意の位置を基準点と定め、基準点から一方向に一定間隔で順次位置決めを行い1回転目を測定したあと、反転させ基準点まで戻します。

その後、更に反転させ1回転目と同様に2回転目の測定を行います。

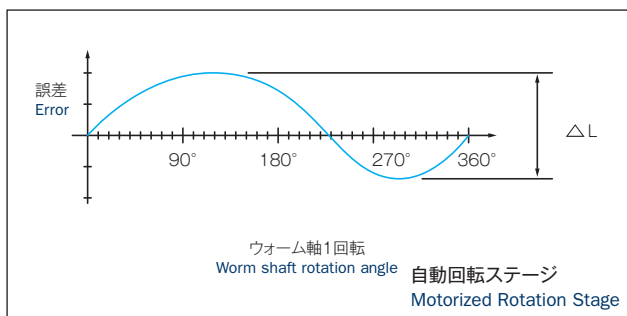
それぞれの位置決め地点での1回転目と2回転目の最大差を角度再現性としています。

※ タンジェントバー式回転ステージの角度再現性の定義は、自動スイベルステージの繰返し位置決め精度と同様です。

The angular repeatability is defined as the maximum difference (regardless of the direction) when a rotation stage rotates twice of full turns of CW and CCW direction. The difference is calculated by comparing actual positioning in each angle from the first and second same directional rotation, and a bigger difference from CW and CCW rotations is defined as the maximum difference and same as the angular repeatability.

※ The definition of angular repeatability of tangent-bar lead mechanism motorized rotation stage is same as motorized swivel stage.

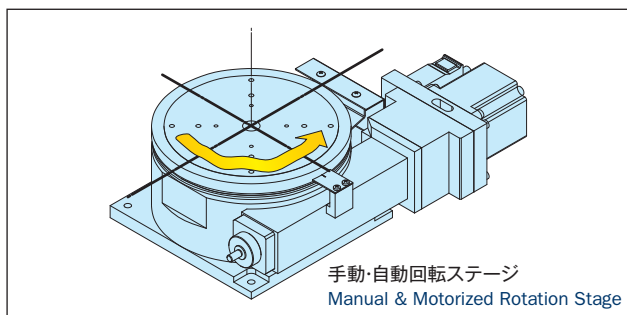
## ピッチ誤差 Pitch Error



任意の位置を基準点と定め、基準点から一方向に一定間隔で順次位置決めを行い、それぞれの位置決め地点での測定値(基準点から実際に移動した位置)と指令値(指令した実際に移動すべき位置)との差をウォームホイールの1歯(ウォーム軸1回転)分の範囲で測定し、その最大差(左図のΔL)をピッチ誤差としています。

Speed reduction ratio in the worm wheel used for our rotation stage is basically 1 / 180. This means that the gear has 180 teeth at the circumference. This defines the extent of deviation from the standard 2° 00' 00" for each tooth.

## 面振れ Surface Runout



テーブルを1回転させ、上面の外周付近で上下方向の変位を測定し、その最大差を面振れとしています。

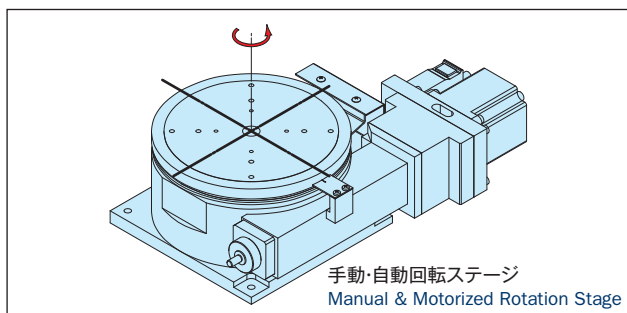
※ タンジェントバー式は回転範囲(フルストローク)で測定しています。

An indicator is placed into contact in the vicinity of external periphery of the table, and a measurement is made at 36 points for every 10°.

Maximum error ( peak to peak ) is obtained. This value is the sum of deviations resulting from surface runout errors and that derive from finished table surface irregularities.

※ The surface runout of tangent-bar lead mechanism rotation stage is measured in full stroke angular range.

## 偏心 Eccentricity



テーブルを1回転させ、回転軸の水平方向の変位を測定し、その測定値の最大差を偏心としています。

※ タンジェントバー式は回転範囲(フルストローク)で測定しています。

The inner diameter as a reference is provided in the main shaft. During final assembly, displacement of this inner diameter is measured with an indicator. This value is the sum of roundness deviations of the inner diameter and eccentricity, and we define this value as eccentricity (only for Mont-Blanc series).

※ The eccentricity of tangent-bar lead mechanism rotation stage is measured in full stroke angular range.

みらい ひら  
技術と誠意で科学を拓く

# 神津精機株式会社

Pioneering the door to the future with commitment to technology

## Kohzu Precision Co.,Ltd.

本社・工場 / 〒215-8521 神奈川県川崎市麻生区栗木2-6-15  
TEL 044-981-2131 FAX 044-981-2181

大阪支店 / 〒532-0004 大阪府大阪市淀川区西宮原2-7-38 新大阪西浦ビル202  
TEL 06-6398-6610 FAX 06-6398-6620

<http://www.kohzu.co.jp>

[sale@kohzu.co.jp](mailto:sale@kohzu.co.jp)

### World Headquarters

Address: 2-6-15 Kurigi, Asao-ku, Kawasaki City, Kanagawa 215-8521, Japan

Telephone: 81-44-981-2131 Facsimile: 81-44-981-2181

### Osaka Branch

Address: Shin-Osaka Nishiura-building 202, 2-7-38 Nishimiyahara,

Yodogawa-ku, Osaka City, Osaka 532-0004, Japan

Telephone: 81-6-6398-6610 Facsimile: 81-6-6398-6620

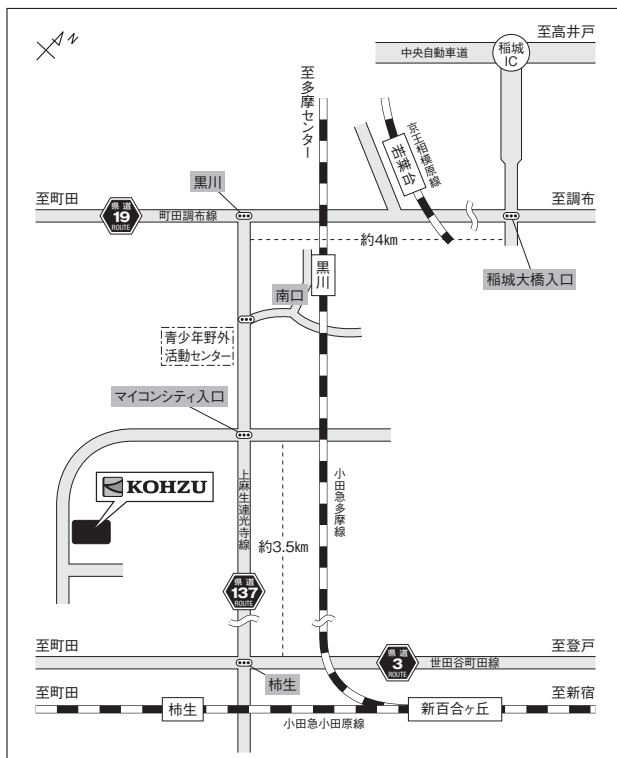
<http://www.kohzuprecision.com>

[e-sale@kohzu.co.jp](mailto:e-sale@kohzu.co.jp)

### World Top Page

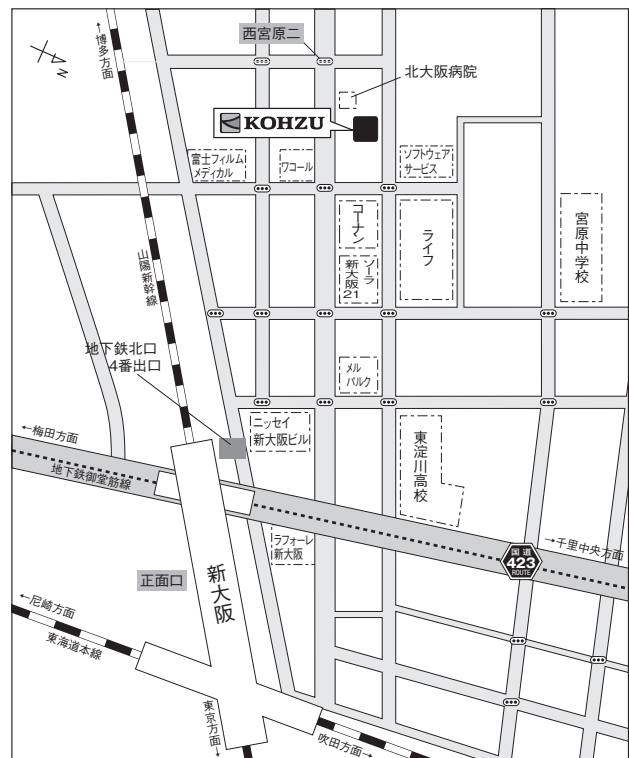
<http://www.kohzu.com>

#### 【本社】



小田急電鉄 多摩線 黒川駅 南口より徒歩15分

#### 【大阪支店】



最寄り駅:  
\*JR東海道線 新大阪駅 北口より徒歩14分  
(地下鉄北口4番出口には、新大阪阪急ビルを通過してください)  
\*地下鉄御堂筋線 新大阪駅 4番出口より徒歩12分  
\*地下鉄御堂筋線 東三国駅より徒歩15分  
\*阪急宝塚線 三国駅より徒歩15分

