

## 电动滑台

驱动方式	单轴直线滑台				升降滑台	
	交叉滚柱		直线滚珠	交叉滚柱		
型号	DSY04	DSY06	DLX	DXS	DSV04	DSV06
外观						
页码	P. 007	P. 009	P. 013	P. 017	P. 021	P. 023

驱动方式	升降滑台	多轴滑台		弧摆滑台(滚珠丝杠)	弧摆滑台(蜗轮蜗杆)	旋转滑台(滚珠丝杠)
	交叉滚柱		弧形交叉滚柱		角接触球轴承	
型号	DUZ	DSF	DST	DAG	DAW	DRG
外观						
页码	P. 027	P. 031	P. 035	P. 041	P. 047	P. 053

驱动方式	旋转滑台(蜗轮蜗杆)	控制器
	深沟球轴承	2/4 轴控制器
型号	DRW	DSK-2/DSK-4
外观		
页码	P. 057	P. 061

## 手动滑台

交叉滚柱导轨						
产品类型	X 轴	X 轴 (高解析度)	Z 轴	Z 轴 (高解析度)	水平面 Z 轴	XY 轴
型号	DA11	DA14	DA31	DA34	DA33	DA21
外观	DA11	DA14	DA31	DA34	DA33	DA21
页码	P. 065	P. 071	P. 073	P. 075	P. 077	P. 079

交叉滚柱导轨				
产品类型	XY 轴 (薄型)	XY 轴 (高解析度)	水平面 XZ 轴	XYZ 轴
型号	DA20	DA24	DA63	DA71
外观	DA20	DA24	DA63	DA71
页码	P. 085	P. 087	P. 091	P. 093

升降台		
产品类型	快速升降台	双剪刀快速升降台
型号	DA36	DA35
外观	DA36	DA35
页码	P. 095	P. 097

燕尾形						
产品类型	X 轴 (螺杆型)	X 轴螺距 0.5 (螺杆型)	X 轴螺距 4.0/0.8 (进给丝杆型)	X 轴 (齿轮齿条型)	X 轴加长旋钮 (齿轮齿条型)	X 轴加强锁紧 (齿轮齿条型)
型号	DC01/DC02	DC12/DC13	DC15/DC16	DC60	DC61	DC62
外观						
页码	P. 099	P. 101	P. 103	P. 105	P. 107	P. 109

燕尾形						
产品类型	X 轴长方形 (长行程齿轮齿条型)	X 轴正方形 (长行程齿轮齿条型)	Z 轴铜合金 (进给丝杠型)	Z 轴铝合金 (进给丝杠型)	Z 轴长方型 (齿轮齿条型)	Z 轴长方型 (长行程齿轮齿条型)
型号	DC64	DC65	DC30	DC31	DC80	DC81
外观						
页码	P. 111	P. 113	P. 115	P. 117	P. 119	121

燕尾形						
产品类型	Z 轴正方型 (长行程齿轮齿条型)	水平面 Z 轴 (齿轮齿条型)	XY 轴 (螺杆型)	XY 轴 (进给丝杆型)	XY 轴 (齿轮齿条型)	XZ 轴 (进给丝杆型)
型号	DC82	DC110/DC111	DC21/DC22	DC24/DC26	DC70	DC40
外观						
页码	P. 123	P. 125	P. 127	P. 129	P. 131	P. 133

燕尾形		
产品类型	XYZ 轴 (进给丝杆型)	XYZ 轴 (齿轮齿条型)
型号	DC50	DC90/DC91
外观		
页码	P. 135	P. 137

	弧摆滑台				旋转滑台	
产品类型	$\alpha$ 轴测角燕尾槽式 (涡轮驱动型)	$\alpha\beta$ 轴测角燕尾槽式 (涡轮驱动型)	$\alpha$ 轴测角交叉滚柱 (千分尺进给型)	$\alpha\beta$ 轴测角交叉滚柱 (千分尺进给型)	回转手动滑台 (千分尺进给型)	方形回转手动滑台 (千分尺进给型)
型号	DT11	DT21	DT12	DT22	DR10	DR14
外观						
页码	P. 139	P. 141	P. 143	P. 145	P. 147	P. 149

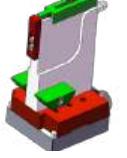
## 光学平台/光纤耦合索引

产品类型	光学平台					
	阻尼隔振光学平台 (井字焊接结构)	阻尼隔振光学平台 (蜂窝粘接结构)	双频阻尼隔振光学平 台(井字焊接结构)	双频阻尼隔振光学平 台(蜂窝粘接结构)	气浮隔振光学平台 (蜂窝粘接结构)	气浮隔振光学平台 (井字焊接结构)
型号	DLT	DLTW	DPOT	DPOTW	DLQFW	DLQF
外观						
页码	P. 151	P. 153	P. 155	P. 157	P. 159	P. 161

产品类型	光学平台				减振器	
	大理石气浮隔振光学 平台	高性能气浮隔振光学 平台(井字焊接结构)	高性能气浮隔振光学 平台(蜂窝粘接结构)	桌上型气浮隔振台	薄膜气浮减振器	薄膜气浮减振器
型号	DLSF	DTWP	DTWPW	DXQF	DMQF-1	DMQF-2
外观						
页码	P. 163	P. 165	P. 167	P. 169	P. 171	P. 173

产品类型	减振器		仪器架		暗室	配件
	低频气浮减振器	气囊型空气弹簧	焊接仪器架	铝型材仪器架	暗室	铝合金平板
型号	DQF-Z	DNQF	DYQJ	DYQJ-L	DGAS	DLPB
外观						
页码	P. 175	P. 177	P. 179	P. 181	P. 183	P. 185

产品类型	防震台	配件
	电生理防震台	不锈钢面板板
型号	DSL	DLMB
外观		
页码	P. 187	P. 189

产品类型	波导夹具			控制器
	预制式波导夹具组合	双向温控波导夹具	高温波导夹具	温控器
型号	DLE410	DLTEC410	DLMCH410	DLTED
外观				
页码	P. 191	P. 192	P. 193	P. 194

## 滑台的使用

### ■ 关于滑台的使用环境

使用环境: 10~45°C、20%~70%RH(无结露)。

推荐使用环境: 22±5°C、20%~70%RH(无结露)。

根据滑台的种类/设置条件/动作条件/性能等涉及多方面的条件, 使用时滑台的温度会发生变化。

※请避免在下列场所中使用

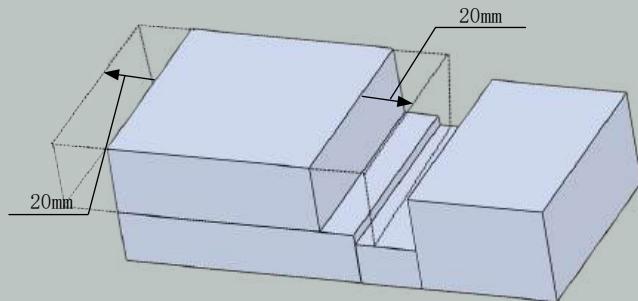
- 尘埃和粉尘(尤其是金属粉)多的地方
- 有直射阳光、辐射热的地方
- 靠近火源的地方
- 有腐蚀性气体、可燃性气体的地方
- 有水或油的地方
- 有振动和冲击的地方
- 盐分、有机溶剂多的地方

### ■ 关于移动量

#### 〈电动滑台〉

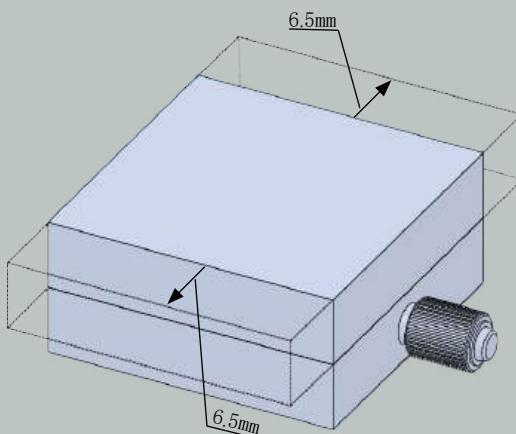
+ (CW) 方向 ... 远离电机的方向  
- (CCW) 方向 ... 靠近电机的方向

+ (CW) ← → - (CCW)



电动滑台的移动量表示的是全行程。例如移动量为 20mm 时, 是以描图所示位置为中心, 向+CW 方向移动 10mm、向- (CCW) 方向移动 10mm。

#### 〈手动滑台〉



手动滑台的移动量用±表示。例如移动量为 ±6.5mm, 是以描图所示位置为中心, 向一个方向 (+) 移动 6.5mm、向反方向 (-) 移动 6.5mm。(全行程为 13mm)



X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

直线  
滚珠交叉  
滚柱

DSY04015 □-□

1

2

1 接头类型

T	拖线接头
M	固定接头

2 电机选配

代码	规格
B	5相步进电机:标准
F	5相步进电机:高分辨率
N	5相步进电机:高扭矩
UA	AC伺服电机(MINAS A6)

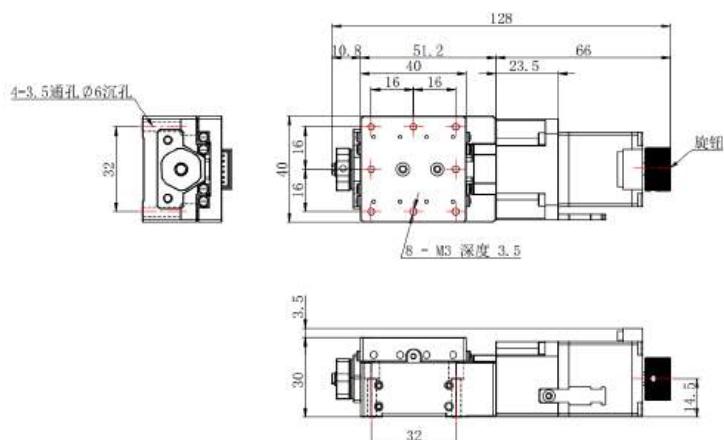
规格

SPEC

型号		DSY04015-B	DSY04015-N	DSY04015-F
机 械 规 格	移动量		15mm	
	滑台面尺寸		40×40mm	
	传动结构		滚珠丝杠Φ6导程1	
	导轨		交叉滚柱导轨	
	主材质 - 表面处理		铝-黑色阳极氧化处理	
精 度 规 格	自重	0.31kg	0.41kg	0.31kg
	分辨率(脉冲)	Full/Half	2μm/1μm	1μm/0.5μm
	微步		0.1μm(1/20细分时)	0.05μm(1/20细分时)
	最大速度		10mm/sec	
	单向定位精度		10μm以内	
	重复定位精度		±0.2μm以内	
	载重		5.0kgf [49N]	
	力矩刚性		上下摆动 0.33/ 左右摆动 0.44/ 轴向转动 0.37 ["/N·cm"]	
	空转		1μm以内	
	反冲间隙		0.5μm以内	
传 感 器	运动的直线度		3μm以内	
	平行度		30μm以内	
	运动的平行度		10μm以内	
	上下摆动 / 左右摆动		25" 以内 / 20" 以内	
□40	限位传感器		有	
□50	原点传感器		有	
□60				
□70				
□80				
□100				
□120				
其他				

## 外形尺寸图

DSY04015T-B



自动直线

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

直线  
滚珠交叉  
滚柱

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

## X轴交叉滚柱导轨: DSY06020



## DSY06020 □-□

1 2

<b>1</b>	接头类型
T	拖线接头
M	固定接头

<b>2</b>	电机选配
代码	规格
B	5相步进电机:标准
F	5相步进电机:高分辨率
N	5相步进电机:高扭矩
UA	AC伺服电机(MINAS A6)

自动直线

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

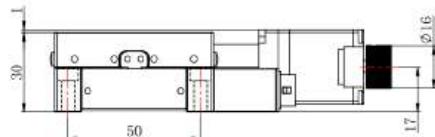
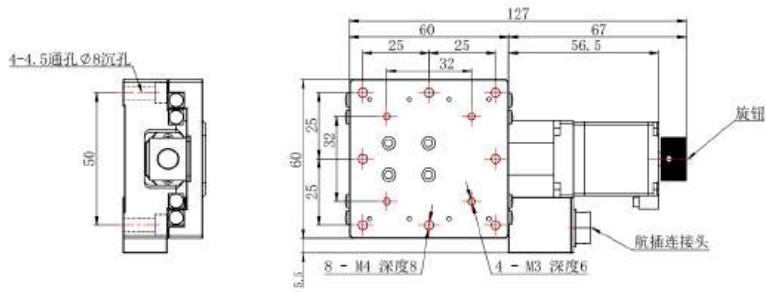
光学平台

直线  
滚珠交叉  
滚柱

SPEC				
型号		DSY06020-B	DSY06020-N	DSY06020-F
机 械 规 格		移动量		20mm
滑台面尺寸		60×60mm		
传动结构		滚珠丝杠Φ8导程1		
导轨		交叉滚柱导轨		
主材质 - 表面处理		铝-黑色阳极氧化处理		
自重		0.44kg	0.54kg	0.44kg
精 度 规 格	分辨率(脉冲)	Full/Half	2μm/1μm	1μm/0.5μm
		微步	0.1μm(1/20细分时)	0.05μm(1/20细分时)
	最大速度			10mm/sec
	单向定位精度			5μm 以内
	重复定位精度			±0.2μm以内
	载重			5.0kgf [49N]
	力矩刚性			上下摆动 0.15/ 左右摆动 0.12/ 轴向转动 0.07["/N·cm"]
	空转			1μm以内
	反冲间隙			0.5μm以内
	运动的直线度			3μm以内
传 感 器	平行度			30μm以内
	运动的平行度			10μm以内
	上下摆动 / 左右摆动			20" 以内 / 15" 以内
	限位传感器			有
其他		原点传感器		有

## 外形尺寸图

DSY06020M-F



自动直线

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

直线  
滚珠交叉  
滚柱

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

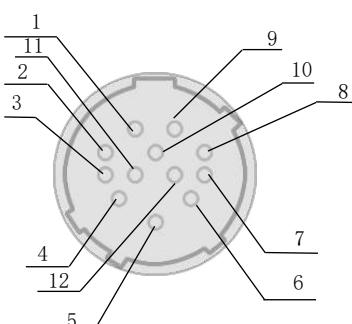
## 电气规格

电机	电机代码	B	F	N	UA
	类型	5 相步进电机 0.75A/ 相			
	型号	PKP523N12B(□28mm)	PKP523MN07B(□28mm)	PKP525N12B(□28mm)	MSMF012L1A1M
	步进角	0.72°	0.36°	0.72°	23 位 (分辨率 :8388608P/R)
	驱动器型号	CRD5107P			
接头	拖线接头	HR10A-10J-12P(73) (广濑)			
	固定接头	HR10A-10R-12P(73) (广濑)			
	接受侧适用接头	HR10A-10J-12S(73) (广濑)			
角度 旋转 控制器 多维系统 光学平台	限位传感器	有			
	原点传感器	有			
	型号	光微传感器 EE-SX4320(欧姆龙)			
	电源电压	DC5~24V			
	消耗电流	合计 60mA 以下			
	控制输出	NPN 集电极开路输出 DC5~24V 8mA 以下 残留电压 0.3V 以下 (负载电流2mA时)			
	输出逻辑	检出 (遮光) 时 : 输出电晶体 OFF (非导通)			

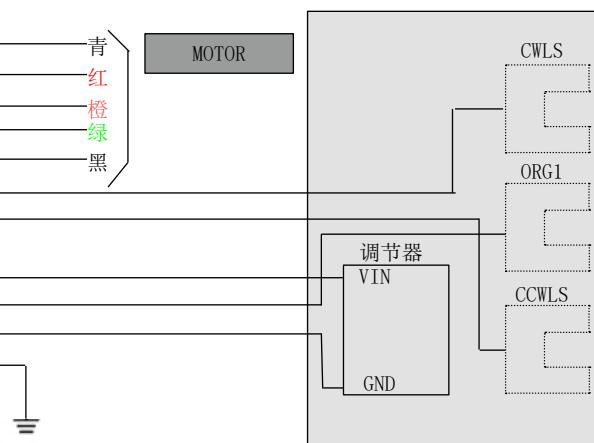
## 电机代码 :B( 标准 ) • N( 高扭矩 ) • F( 高分辨率 )

针排列 ( 共通 )

接线图 ( 共通 )

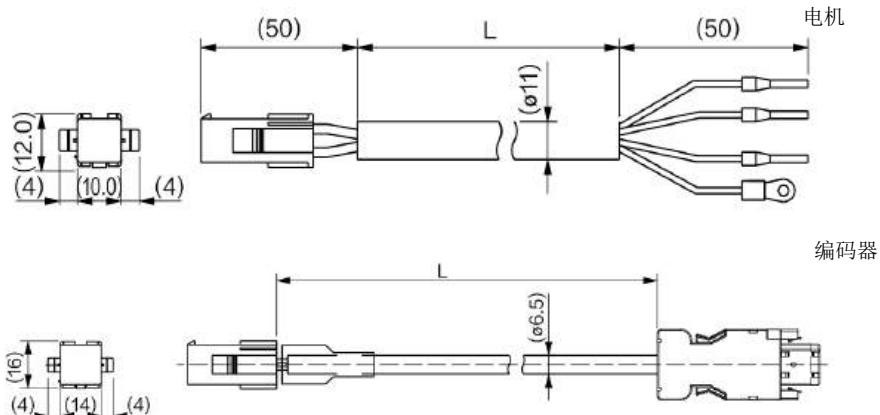


1	电机引线 (青)	青
2	电机引线 (红)	红
3	电机引线 (橙)	橙
4	电机引线 (绿)	绿
5	电机引线 (黑)	黑
6	CWLS 输出	
7	CCWLS 输出	
8	开路	
9	电路输入 (+)	
10	ORG 开路 (ORG1)	
11	电源输入 (-)	
12	F.G.	



## 伺服电机代码:UA

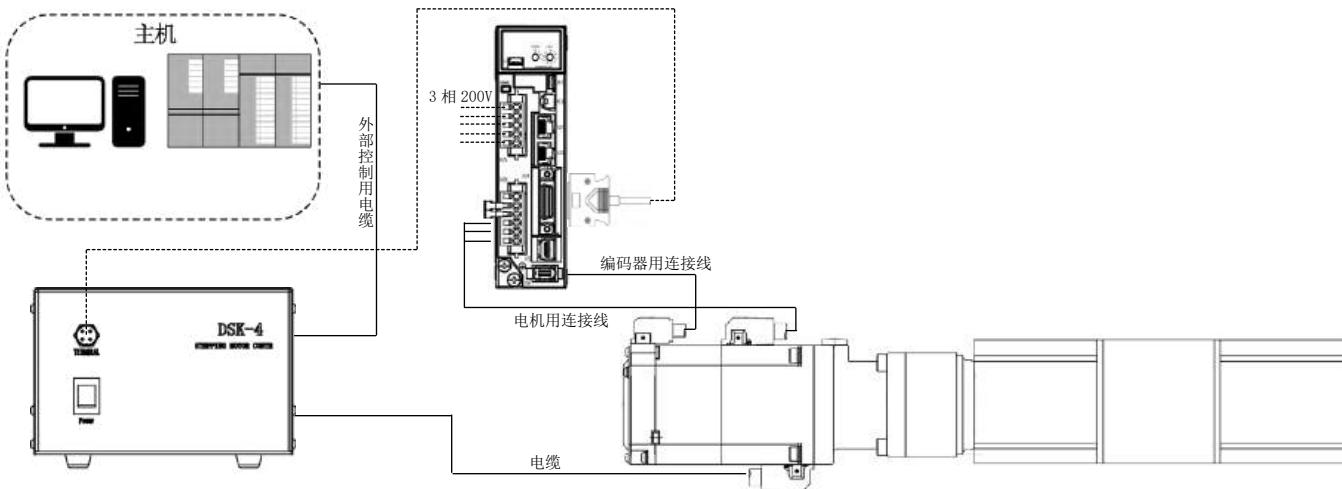
电机·编码器接线图



■ 选择5相电机规格时 (搭配驱动器与控制器的组合)



■ 选择伺服电机规格时



自动直线

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

直线  
滚珠交叉  
滚柱

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

## 薄型X轴交叉滚柱导轨:DLX07025/DLX08030/DLX10040/DLX12060



DLX □ □ - □

1 2 3 4

1 滑台面尺寸

07	□ 70mm
08	□ 80mm
10	□ 100mm
12	□ 120mm

2 移动量

025	25mm
030	30mm
040	40mm
060	60mm

3 接头类型

T	拖线接头
M	固定接头

※ 1与2仅可组合成07025、08030、10040、12060。

4 电机选配

代码	规格
B	5相步进电机:标准
F	5相步进电机:高分辨率
N	5相步进电机:高扭矩
UA	AC伺服电机(MINAS A6)

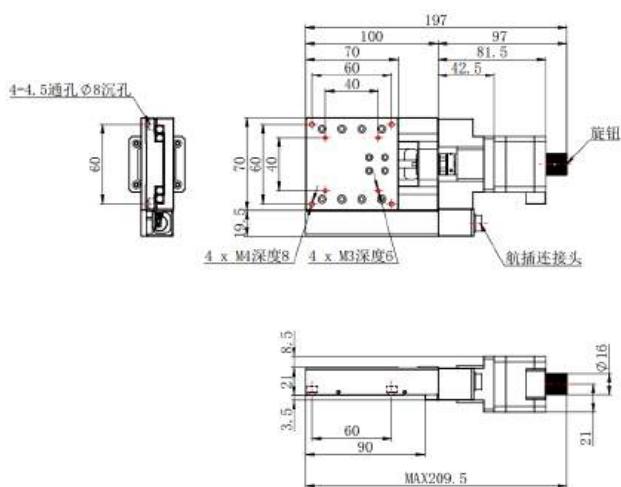
## 规格

## SPEC

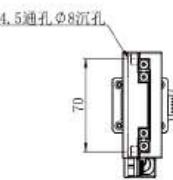
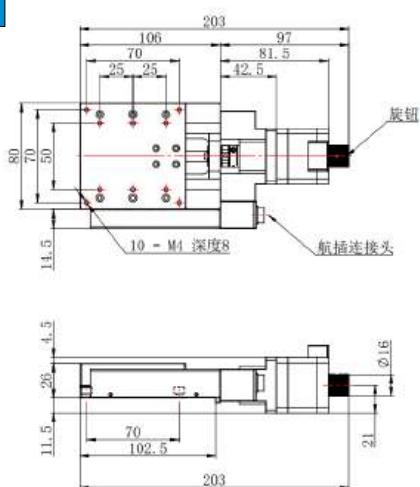
型号		DLX07025-F	DLX08030-F	DLX10040-F	DLX12060-F
机 械 规 格	移动量	25mm	30mm	40mm	60mm
	滑台面尺寸	70×70mm	80×80mm	100×100mm	120×120mm
	传动结构	滚珠丝杠Φ6导程1		滚珠丝杠Φ8导程1	
	导轨		交叉滚柱导轨		
	主材质 - 表面处理		铝-黑色阳极氧化处理		
	自重	0.98kg	1.19kg	1.59kg	2.52kg
精 度 规 格	分辨率(脉冲)	Full/Half	1μm/0.5μm		
		微步	0.05μm(1/20细分时)		
	最大速度		10mm/sec		
	单向定位精度		5μm 以内		
	重复定位精度		±0.2μm以内		
	载重	10kgf [98N]	15kgf [147N]	20kgf [196N]	25kgf [245N]
	力矩刚性	上下摆动 0.09/ 左右摇动 0.07/ 轴向转动 0.07["/N·cm"]	上下摆动 0.05/ 左右摇动 0.04/ 轴向转动 0.03["/N·cm"]	上下摆动 0.04/ 左右摇动 0.04/ 轴向转动 0.02["/N·cm"]	上下摆动 0.03/ 左右摇动 0.02/ 轴向转动 0.02["/N·cm"]
	空转		1μm以内		
	反冲间隙		0.5μm以内		
	垂直度		1μm以内		
传 感 器	平行度		30μm以内		
	运动的平行度	10μm以内		15μm以内	
	上下摆动 / 左右摇动	20" 以内 / 15" 以内			
	限位传感器	有			
	原点传感器	有			

## 外形尺寸图

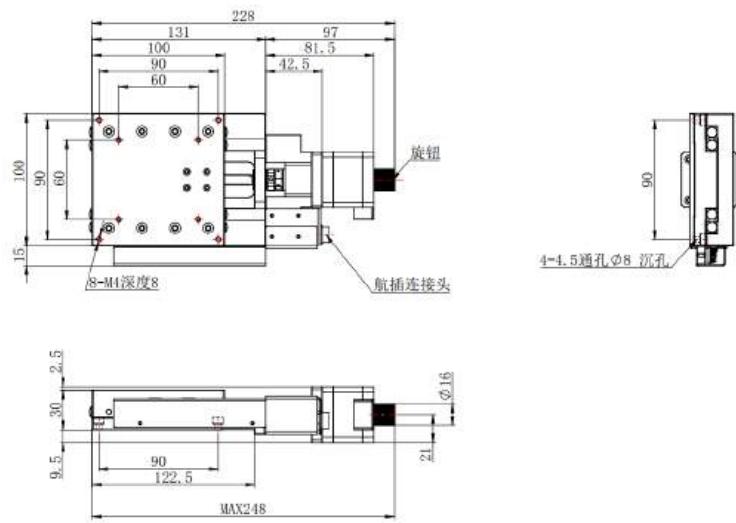
DLX07025M-F



DLX08030M-F



DLX10040M-F



自动直线

X

XY

Z

水平面Z

角度

旋转

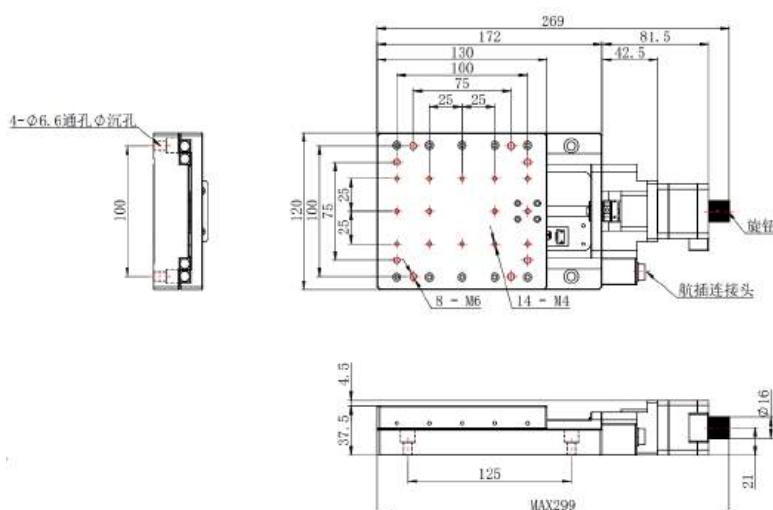
控制器

多维系统

光学平台

直线  
滚珠交叉  
滚柱

DLX12060M-F



□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

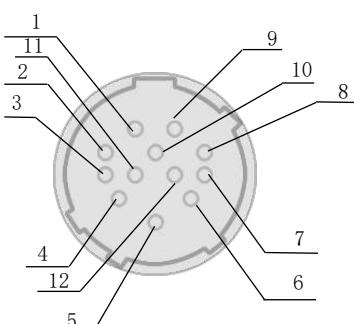
## 电气规格

电机	电机代码	B	F	N	UA
	类型	5 相步进电机 0.75A/ 相			
	型号	PKP544N18B(□42mm)	PKP544MN18B(□42mm)	PKP546N18B(□42mm)	MSMF012L1A1M
	步进角	0.72°	0.36°	0.72°	23 位 (分辨率: 8388608P/R)
	驱动器型号	CRD5107P			
接头	拖线接头	HR10A-10J-12P(73) (广濑)			
	固定接头	HR10A-10R-12P(73) (广濑)			
	接受侧适用接头	HR10A-10J-12S(73) (广濑)			
传感器	限位传感器	有			
	原点传感器	有			
	型号	光微传感器 EE-SX4320(欧姆龙)			
	电源电压	DC5~24V			
	消耗电流	合计 60mA 以下			
	控制输出	NPN 集电极开路输出 DC5~24V 8mA 以下 残留电压 0.3V 以下 (负载电流2mA时)			
	输出逻辑	检出(遮光)时: 输出电晶体 OFF(非导通)			

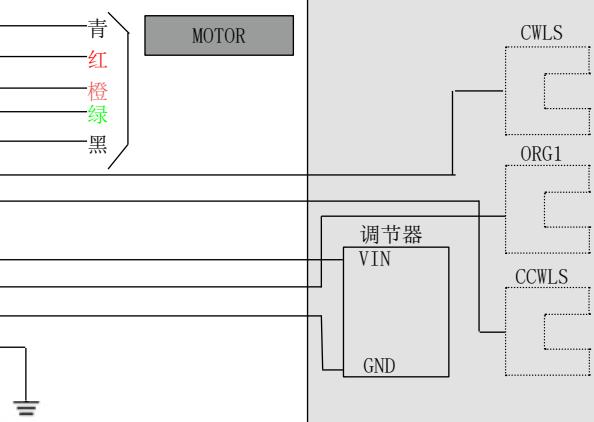
## 电机代码:B(标准) • N(高扭矩) • F(高分辨率)

针排列(共通)

接线图(共通)

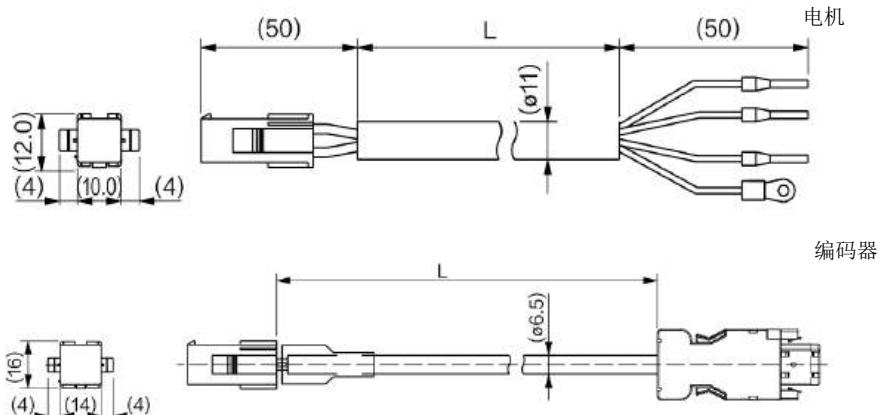


1	电机引线(青)	青
2	电机引线(红)	红
3	电机引线(橙)	橙
4	电机引线(绿)	绿
5	电机引线(黑)	黑
6	CWLS 输出	
7	CCWLS 输出	
8	开路	
9	电路输入(+)	
10	ORG 开路(ORG1)	
11	电源输入(-)	
12	F.G.	

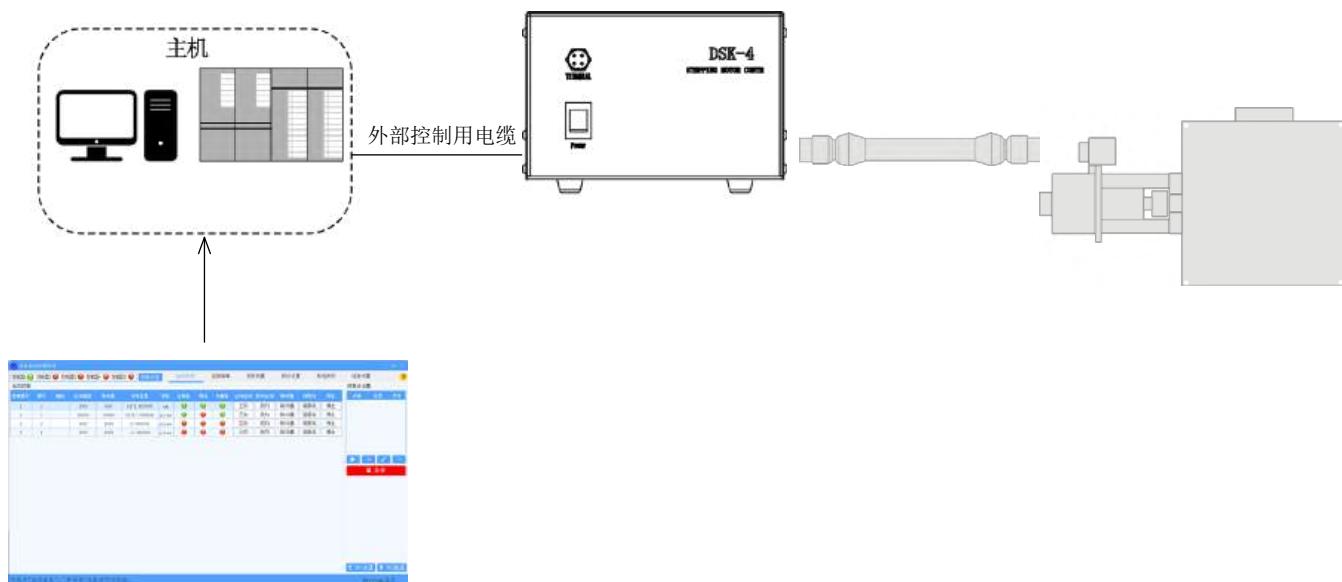


## 伺服电机代码:UA

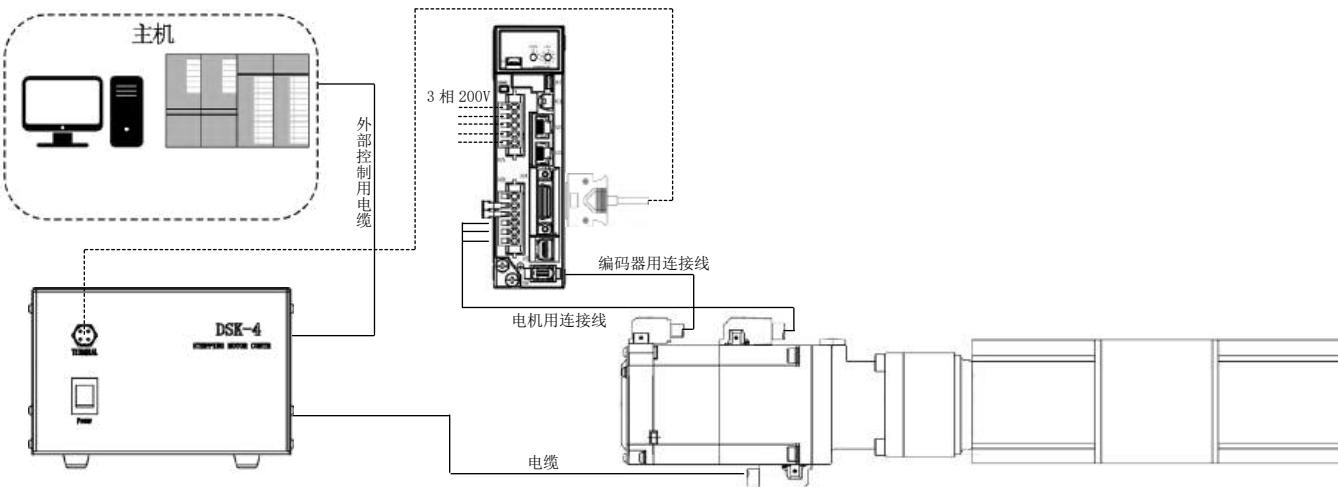
电机·编码器接线图



■ 选择5相电机规格时 (搭配驱动器与控制器的组合)



■ 选择伺服电机规格时



自动直线

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

直线  
滚珠交叉  
滚柱

□40  
□50  
□60  
□70  
□80  
□100  
□120  
其他



## DXS80-300-□□

1 2

### 1 传感器盖板位置规格

代码	规格
L	左侧安装(从非电机侧观察)
R	右侧安装(从非电机侧观察)

### 2 电机选配

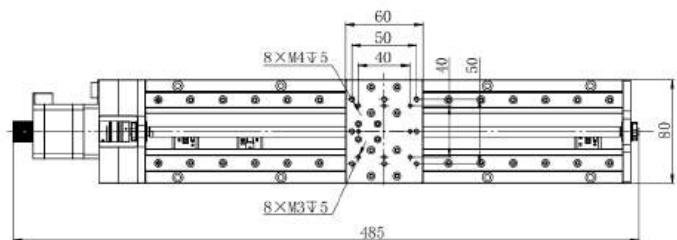
代码	规格
B	5相步进电机:标准
F	5相步进电机:高分辨率
N	5相步进电机:高扭矩
UA	AC伺服电机(MINAS A6)

### 3 规格

SPEC		
型号		DXS80-300
机械规格	移动量	300mm
	滑台面尺寸	80×60mm
	传动结构	Φ8导程1
	导轨	直线滚珠导轨
	主材质 - 表面处理	铝-黑色阳极氧化处理
	自重	2.32kg
精度规格	分辨率(脉冲) / 微步	2μm / 1μm 0.1μm(1/20细分时)
	最大速度	10mm/sec
	单向定位精度	25μm 以内
	重复定位精度	±0.5μm 以内
	载重	12kgf [117.6N]
	力矩刚性	上下摆动 0.05 / 左右摆动 0.05 / 轴向转动 0.05 ["/N·cm"]
	空转	1μm 以内
	反冲间隙	1μm 以内
	直线度	7μm 以内
	平行度	15μm 以内
	运动的平行度	25μm 以内
	上下摆动 / 左右摆动	35" 以内 / 20" 以内
传感器	限位传感器	有
	原点传感器	有

## 外形尺寸图

DXS80-300-RF



自动直线

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

直线  
滚珠交叉  
滚柱

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

## 电气规格:DXS80-300

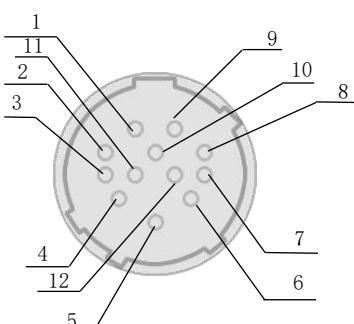
## 电气规格

电机	电机代码	B	F	N	UA
	类型	5 相步进电机 0.75A/ 相			
	型号	PKP544N18B(□42mm)	PKP544MN18B(□42mm)	PKP546N18B(□42mm)	MSMF012L1A1M
	步进角	0.72°	0.36°	0.72°	23 位 (分辨率 :8388608P/R)
	驱动器型号	CRD5107P			
接头	拖线接头	HR10A-10J-12P(73) (广濑)			
	固定接头	HR10A-10R-12P(73) (广濑)			
	接受侧适用接头	HR10A-10J-12S(73) (广濑)			
传感器	限位传感器	有			
	原点传感器	有			
	型号	光微传感器 EE-SX4320(欧姆龙)			
	电源电压	DC5~24V±10%			
	消耗电流	合计 45mA 以下			
	控制输出	NPN 集电极开路输出 DC30V 以下 50mA 以下 残留电压 2V 以下 (负载电流50mA时) 残留电压 1V 以下 (负载电流16mA时)			
	输出逻辑	检出 (遮光) 时 : 输出电晶体 OFF (非导通)			

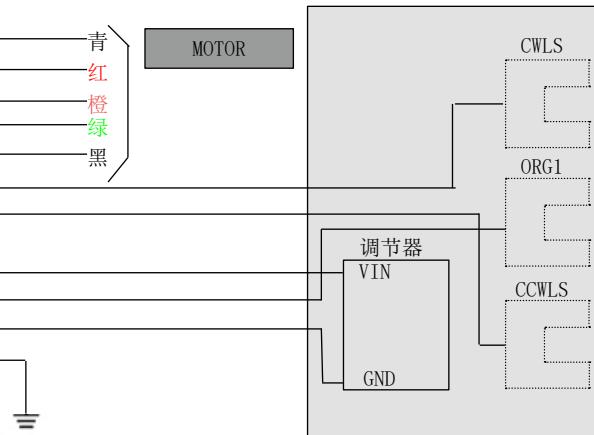
## 电机代码 :B( 标准 ) • N( 高扭矩 ) • F( 高分辨率 )

针排列 ( 共通 )

接线图 ( 共通 )

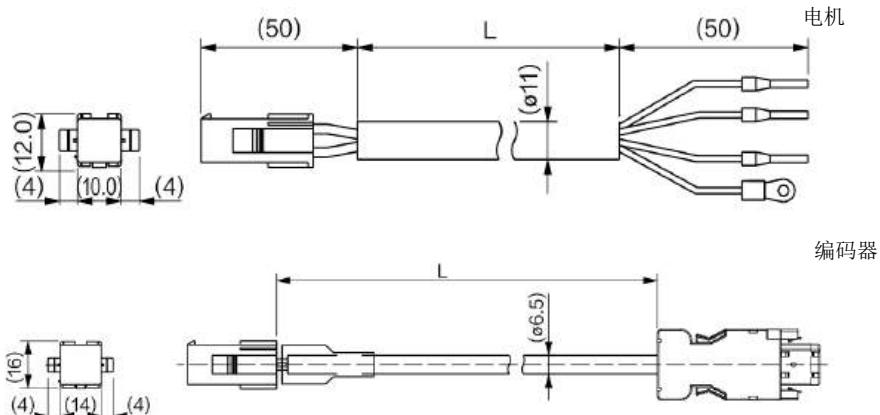


1	电机引线 (青)	青
2	电机引线 (红)	红
3	电机引线 (橙)	橙
4	电机引线 (绿)	绿
5	电机引线 (黑)	黑
6	CWLS 输出	
7	CCWLS 输出	
8	开路	
9	电路输入 (+)	
10	ORG 开路 (ORG1)	
11	电源输入 (-)	
12	F.G.	

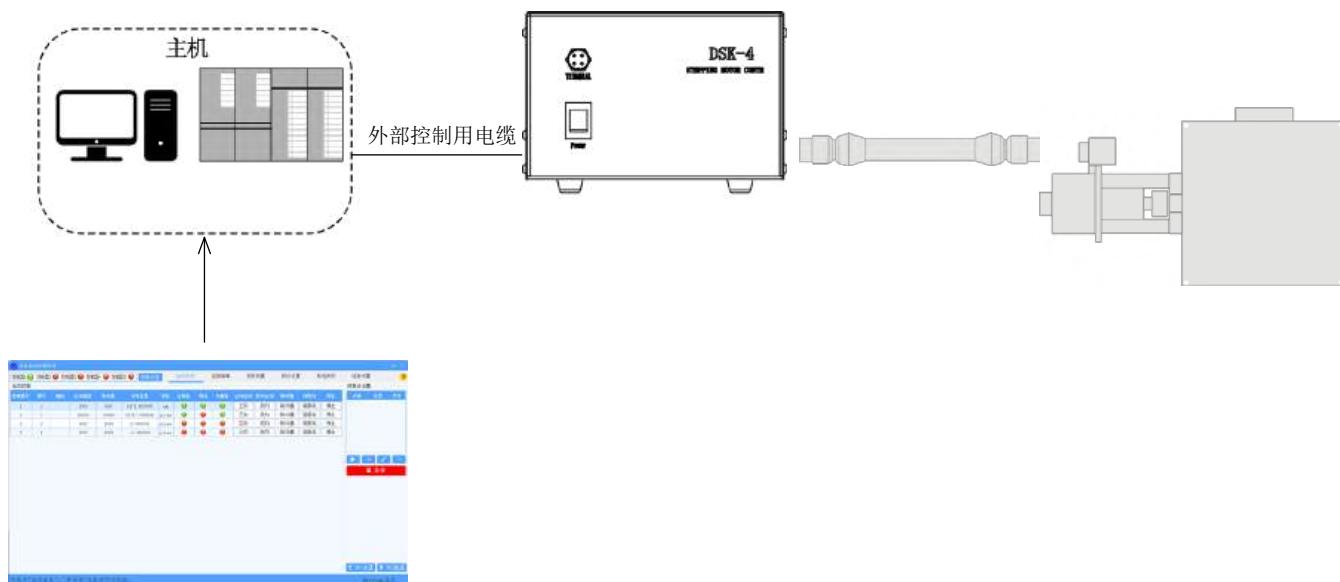


## 伺服电机代码:UA

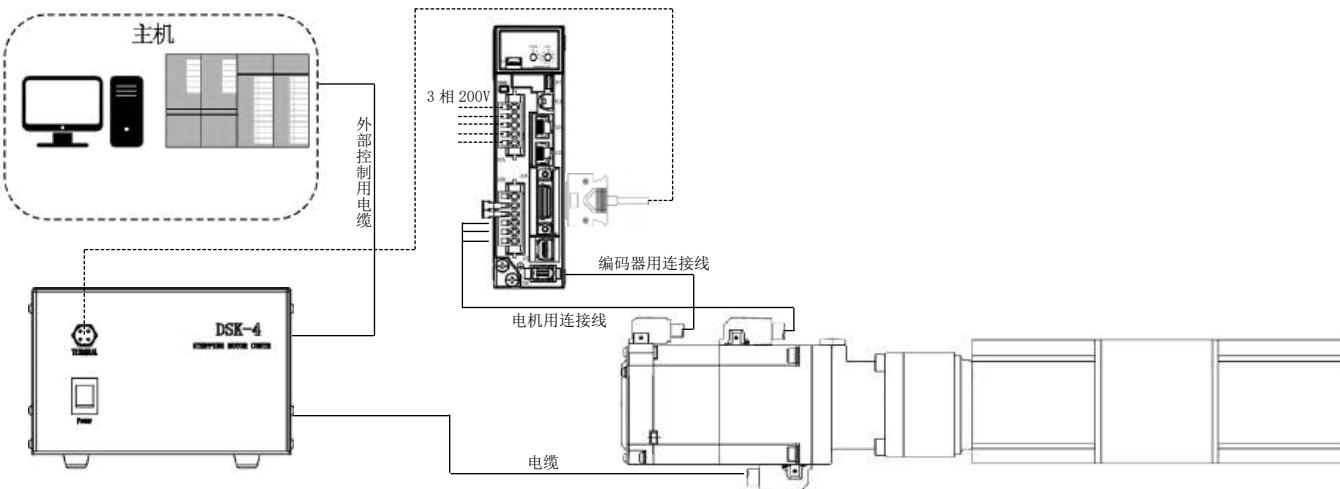
电机·编码器接线图



■ 选择5相电机规格时(搭配驱动器与控制器的组合)



■ 选择伺服电机规格时



自动直线

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

直线  
滚珠交叉  
滚柱

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

## Z轴交叉滚柱导轨: DSV04015



DSV04015   -  

1 2

1 接头类型

T	拖线接头
M	固定接头

2 电机选配

代码	规格
B	5相步进电机: 标准
F	5相步进电机: 高分辨率
N	5相步进电机: 高扭矩

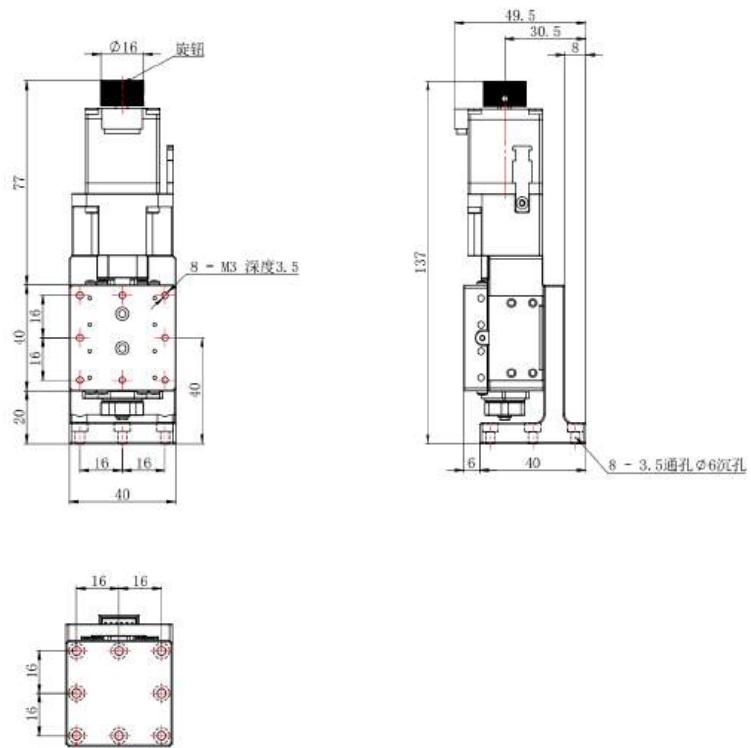
规格

SPEC

型号		DSV04015-B	DSV04015-N	DSV04015-F
机械规格	移动量		15mm	
	滑台面尺寸		40×40mm	
	传动结构		滚珠丝杠 Φ6 导程1	
	导轨		交叉滚柱导轨	
	主材质 - 表面处理		铝-黑色阳极氧化处理	
	自重	0.38kg	0.48kg	0.38kg
精度规格	分辨率(脉冲)	Full/Half	2μm/1μm	1μm/0.5μm
	微步		0.1μm(1/20 分辨率)	0.05μm(1/20 分辨率)
	最大速度		10mm/sec	
	单向定位精度		10μm以内	
	重复定位精度		±0.2μm以内	
	载重		3.0kgf [29.4N]	
	空转		1μm以内	
	反冲间隙		0.5μm以内	
	运动的直线度		3μm以内	
	垂直度		7.5μm以内/全行程	
传感器	上下摆动 / 左右摆动		25° 以内 / 20° 以内	
	限位传感器		有	
	原点传感器		有	

### 外形尺寸图

DSV04015M-F



自动直线

- X
- XY
- Z
- 水平面Z
- XYZ
- 角度
- 旋转
- 控制器
- 多维系统
- 光学平台

直线  
滚珠

## 交叉 滾柱

- 40
- 50
- 60
- 70
- 80
- 100
- 120
- 其他

## Z轴交叉滚柱导轨: DSV06020



DSV06020   -  

1 2

1 接头类型	
T	拖线接头
M	固定接头

2 电机选配	
代码	规格
B	5相步进电机: 标准
F	5相步进电机: 高分辨率
N	5相步进电机: 高扭矩

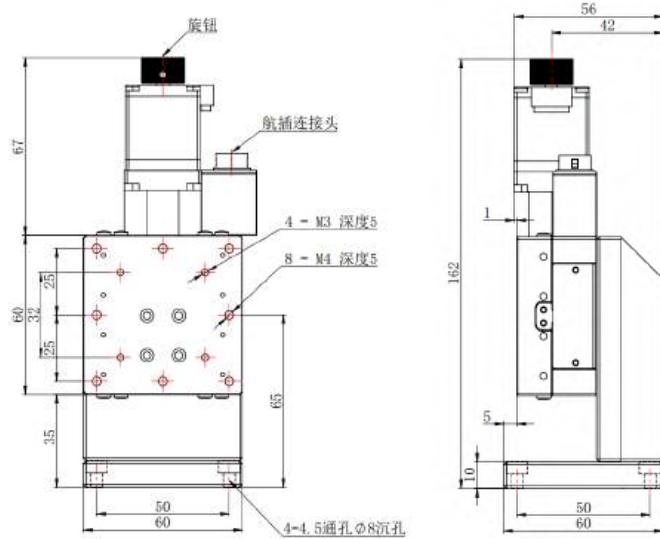
## 规格

## SPEC

型号		DSV06020-B	DSV06020-N	DSV06020-F
机械规格	移动量		20mm	
	滑台面尺寸		60×60mm	
	传动结构		滚珠丝杠 Φ8 导程1	
□40	导轨			
□50	主材质 - 表面处理			
□60	自重	0.80kg	0.90kg	0.80kg
□70	分辨率(脉冲)	Full/Half	2μm/1μm	1μm/0.5μm
□80	微步		0.1μm(1/20 细分时)	0.05μm(1/20 细分时)
□100	最大速度		10mm/sec	
□120	单向定位精度		5μm以内	
其他	重复定位精度		±0.2μm以内	
传感器	载重		3.0kgf [29.4N]	
	空转		1μm以内	
	反冲间隙		0.5μm以内	
	运动的直线度		3μm以内	
	垂直度		10μm以内 / 全行程	
	上下摆动 / 左右摇动		20° 以内 / 15° 以内	
	限位传感器			
	原点传感器			

## 外形尺寸图

DSV06020M-F



自动直线

- X
- XY
- Z
- 水平面Z
- XYZ
- 角度
- 旋转
- 控制器
- 多维系统
- 光学平台

直线  
滚珠交叉  
滚柱

- 40
- 50
- 60
- 70
- 80
- 100
- 120
- 其他

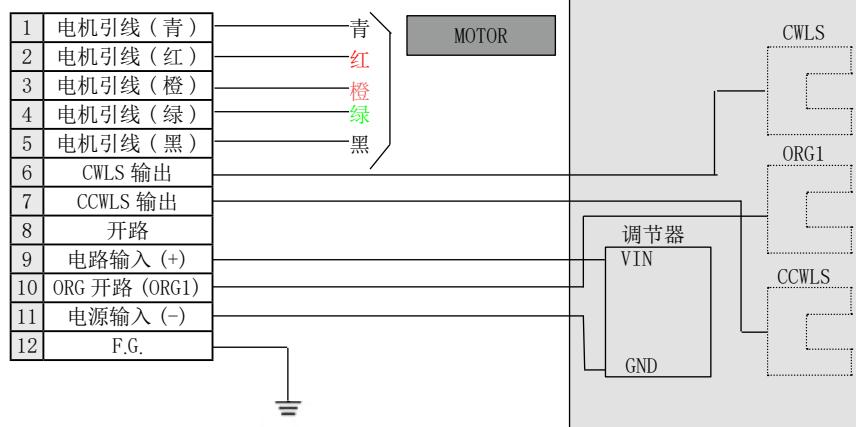
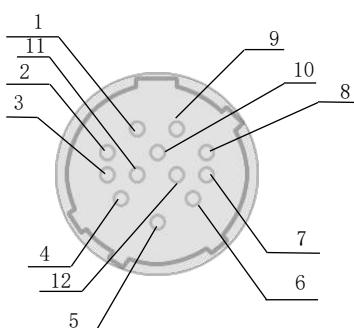
## 电气规格

	B	F	N
电机	5相步进电机 0.75A/ 相		
类型	PKP523N12B(□28mm)	PKP523MN07B(□28mm)	PKP525N12B(□28mm)
型号	0.72°	0.36°	0.72°
步进角	CRD5107P		
驱动器型号	HR10A-10J-12P(73)(广濑)		
接头	拖线接头	HR10A-10R-12P(73)(广濑)	HR10A-10J-12S(73)(广濑)
固定接头	接受侧适用接头		
限位传感器	有		
原点传感器	有		
型号	光微传感器 EE-SX4320(欧姆龙)		
电源电压	DC5~24V		
消耗电流	合计 60mA 以下		
控制输出	NPN 集电极开路输出 DC5~24V 8mA 以下 残留电压 0.3V 以下 (负载电流2mA时)		
输出逻辑	检出(遮光)时: 输出电晶体 OFF(非导通)		

电机代码:B(标准) • N(高扭矩) • F(高分辨率)

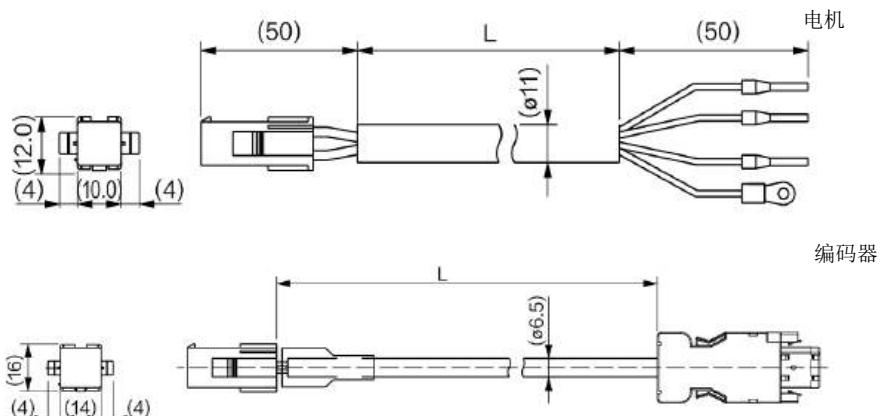
针排列(共通)

接线图(共通)



## 伺服电机代码:UA

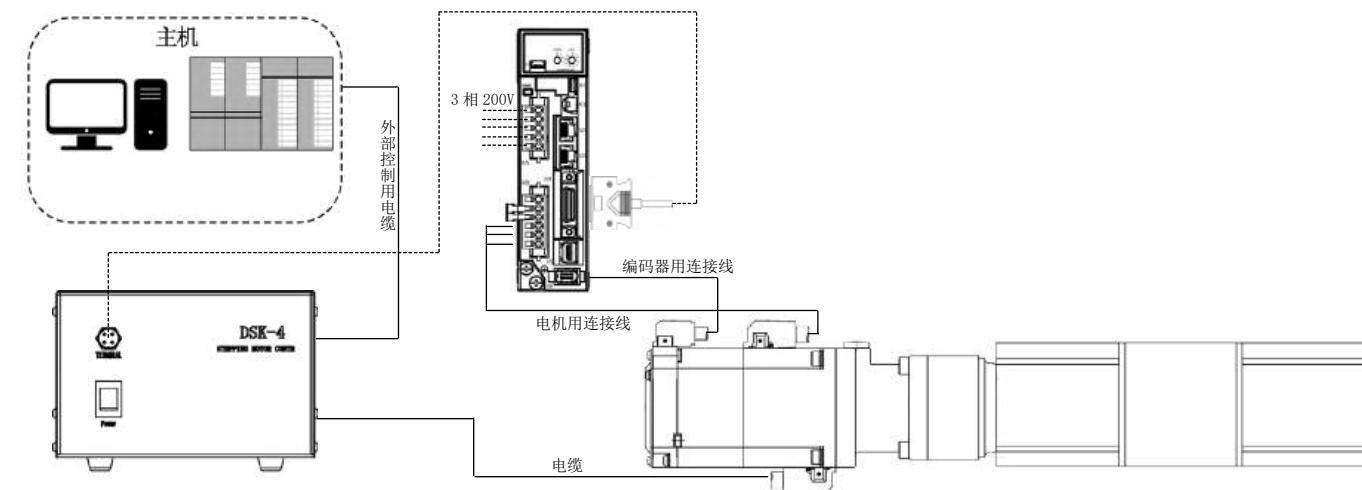
电机·编码器接线图



■ 选择5相电机规格时 (搭配驱动器与控制器的组合)



■ 选择伺服电机规格时



自动直线

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

直线  
滚珠交叉  
滚柱

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他



DUZ       -  

1 2 3 4

<b>1</b> 滑台面尺寸
060 □ 60×60mm
070 □ 70×70mm
080 □ 80×80mm
100 □ 80×100mm
120 □ 120×120mm

<b>2</b> 移动量
04 4mm
08 8mm
12 12mm

<b>3</b> 接头类型
T 拖线接头
M 固定接头

※ **1** 与 **2** 仅可组合成06004、07004、08012、10008、12012。

**4** 电机选配

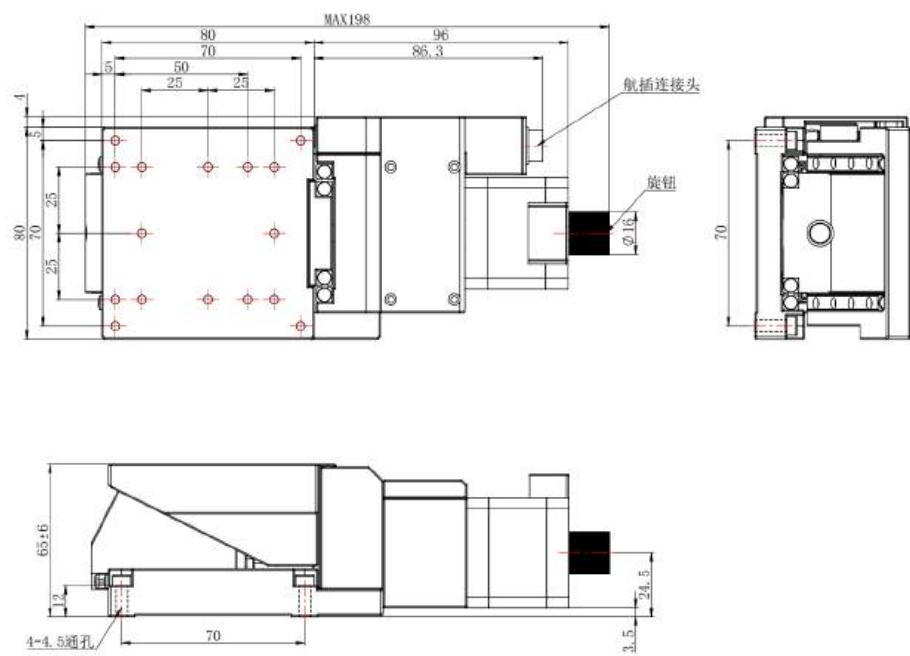
代码	规格
B	5相步进电机:标准
F	5相步进电机:高分辨率
N	5相步进电机:高扭矩
UA	AC伺服电机(MINAS A6)

■ 规格

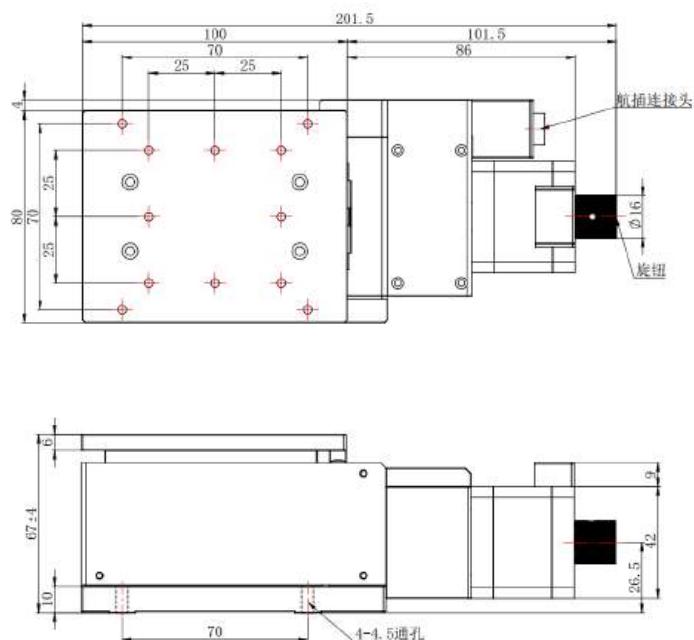
SPEC					
型号	DUZ06004-F	DUZ07004-F	DUZ08012-F	DUZ10008-F	DUZ12012-F
□40	移动量	4mm	12mm	8mm	12mm
□50	滑台面尺寸	60×60mm	70×70mm	80×80mm	80×100mm
□60	传动结构	滚珠丝杠Φ6导程1		滚珠丝杠Φ8导程1	
□70	导轨		交叉滚柱导轨		
□80	主材质 - 表面处理		铝-黑色阳极氧化处理		
□100	自重	1.02kg	1.11kg	1.6kg	1.75kg
□120	分辨率(脉冲)	0.5μm(Full) / 0.25μm(Half)		≈0.73μm(Full) / 0.364μm(Half)	
其他	最大速度	2.5mm/sec		≈3.7mm/sec	
□100	定位精度	7μm以内		—	
□120	重复定位精度		±0.5μm以内		
□100	载重	7kgf [68.6N]		20kgf [196N]	
□120	力矩刚性	上下摆动 0.2/ 左右摆动 0.04/ 轴向转动 0.14 ["/ N · cm"]	上下摆动 0.24/ 左右摆动 0.12/ 轴向转动 0.03 ["/ N · cm"]	上下摆动 0.20/ 左右摆动 0.11/ 轴向转动 0.01 ["/ N · cm"]	
□120	空转		1μm以内		
□120	平行度		50μm以内		
□120	限位传感器		有		
□120	原点传感器		有		

### 外形尺寸图

DUZ08012M-F



DUZ10008M-F



## 自动直线

X

xy

Z

## 水平面

XY

角

10

100

10

1

## 直线 滚珠

## 交叉 滾柱

40

□60

□70

□80

100

共 6

111

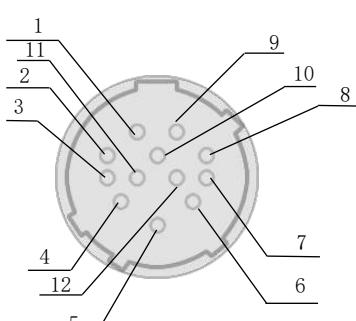
## 电气规格

电机代码	B	F	N	UA
类型	5 相步进电机 0.75A/ 相			AC 伺服电机
型号	PKP544N18B(□42mm)	PKP544MN18B(□42mm)	PKP546N18B(□42mm)	MSMF012L1A1M
步进角	0.72°	0.36°	0.72°	绝对式与增量式 23 位 (分辨率 :8388608P/R)
联接头	拖线接头	HR10A-10J-12P(73) (广濑)		
	固定接头	HR10A-10R-12P(73) (广濑)		
	接受侧适用接头	HR10A-10J-12S(73) (广濑)		
传感器	限位传感器	有		
	原点传感器	有		
	型号	光微传感器 EE-SX4320(欧姆龙)		
	电源电压	DC5~24V ±10%		
	消耗电流	合计 60mA 以下		
	控制输出	NPN 集电极开路输出 DC5~24 8mA 以下 残留电压 0.3V 以下 (负载电流2mA时)		
	输出逻辑	检出 (遮光) 时 : 输出电晶体 OFF (非导通)		

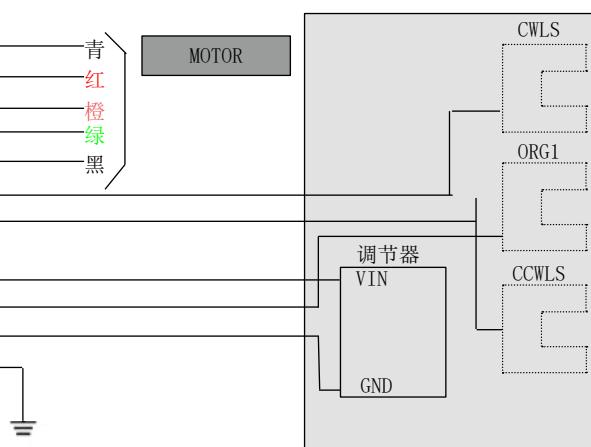
电机代码 :B(标准) • N(高扭矩) • F(高分辨率)

针排列(共通)

接线图(共通)

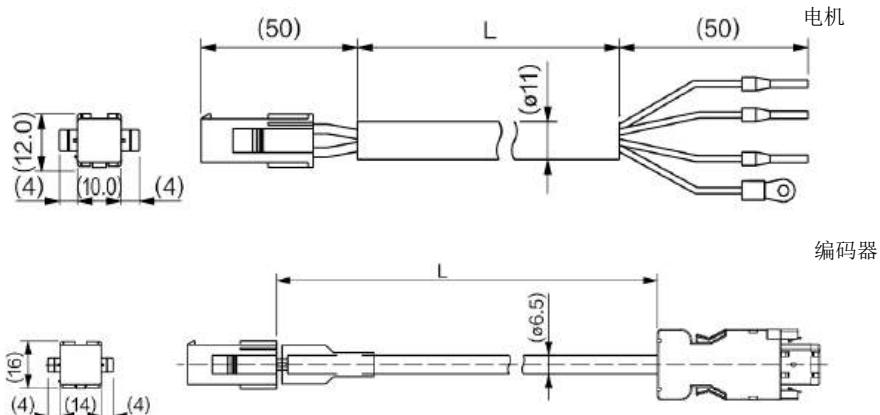


1	电机引线 (青)	青
2	电机引线 (红)	红
3	电机引线 (橙)	橙
4	电机引线 (绿)	绿
5	电机引线 (黑)	黑
6	CWLS 输出	
7	CCWLS 输出	
8	开路	
9	电路输入 (+)	
10	ORG 开路 (ORG1)	
11	电源输入 (-)	
12	F.G.	



## 伺服电机代码:UA

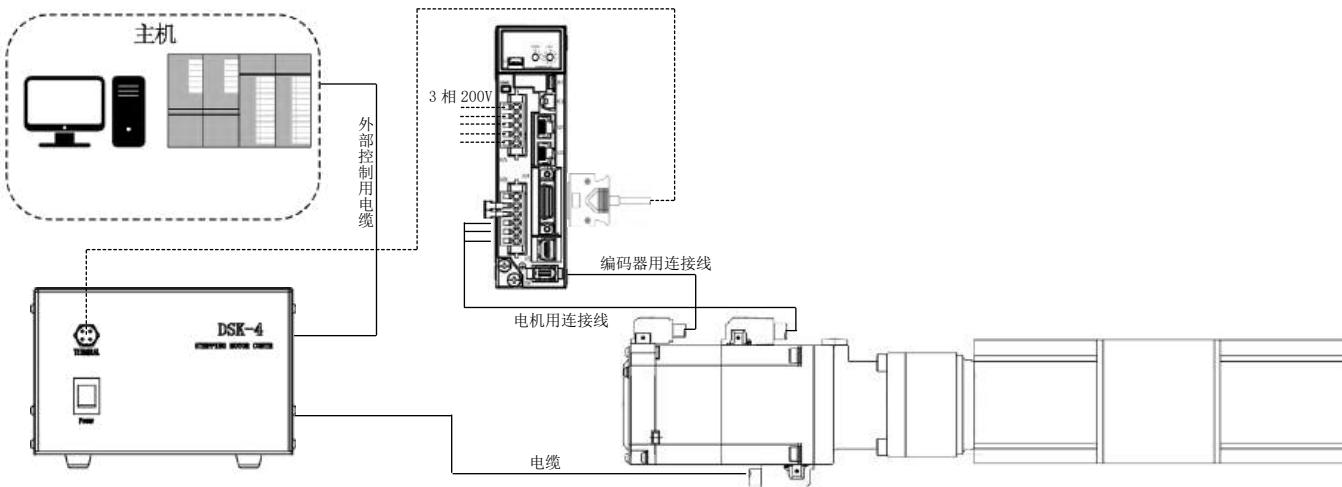
电机·编码器接线图



■ 选择5相电机规格时(搭配驱动器与控制器的组合)



■ 选择伺服电机规格时



自动直线

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

直线  
滚珠交叉  
滚柱

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他



DSF     -  

1 2 3

1 滑台面尺寸

04  40mm  
06  60mm

2 移动量

015  15mm  
020  20mm

3 电机选配

代码	规格
B	5相步进电机: 标准
F	5相步进电机: 高分辨率
N	5相步进电机: 高扭矩

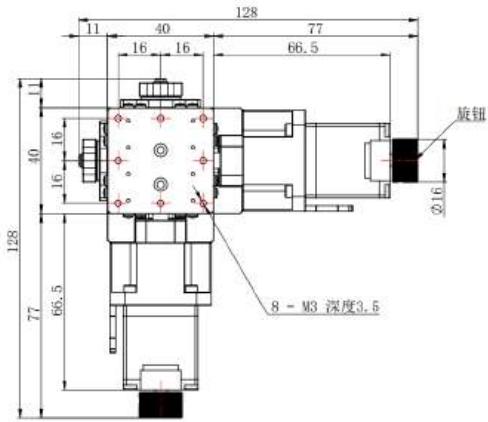
※ 1 与 2 仅可组合成04015、06020。

■ 规格

SPEC					
型号		DSF04015-B	DSF06020-B	DSF06020-N	DSF06020-F
机械规格	移动量	15mm	20mm		
	滑台面尺寸	40×40mm	60×60mm		
	传动结构	滚珠丝杠Φ6导程1	滚珠丝杠Φ8导程1		
	导轨	交叉滚柱导轨			
	主材质 - 表面处理	铝-黑色阳极氧化处理			
□40	自重	0.63kg	0.90kg	1.10kg	0.90kg
□50	分辨率	Full/Half	2μm/1μm	2μm/1μm	1μm/0.5μm
□60		微步	0.1μm(1/20细分时)	0.1μm(1/20细分时)	0.05μm(1/20细分时)
□70	最大速度		10mm/sec		
□80	载重		4.5kgf [44.1N]		
□100	垂直度	7.5μm以内/全行程		10μm以内/全行程	
□120	上下摆动 / 左右摇动	25°以内 / 20°以内		20°以内 / 15°以内	
其他	限位传感器		有		
	原点传感器		有		
单项精度规格	单向定位精度	10μm以内	5μm以内		
	重复定位精度		±0.2μm以内		
	空转		1μm以内		
	反冲间隙		0.5μm以内		
	运动的直线度		3μm以内		

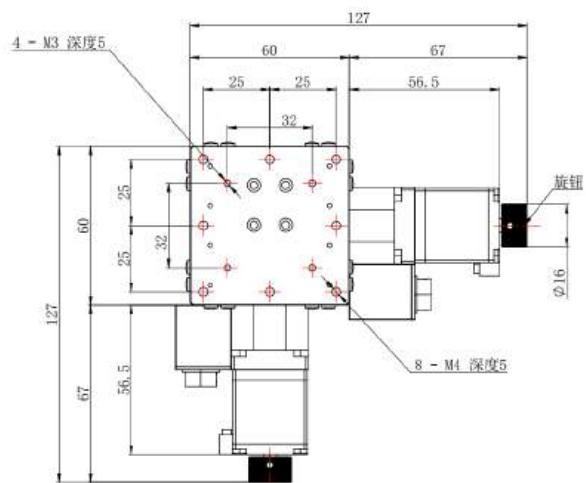
### 外形尺寸图

DSF04015-F



---

DSF06020-F



自动直线

X

XY

水

XY

1

控  
制

## 多维系统

## 直线 滚珠

## 交叉 滾柱

□40

□50

□60

70

10

□120

其他

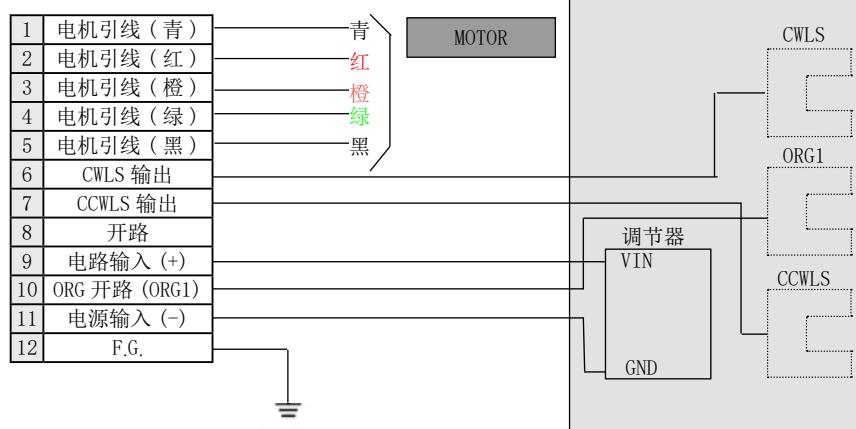
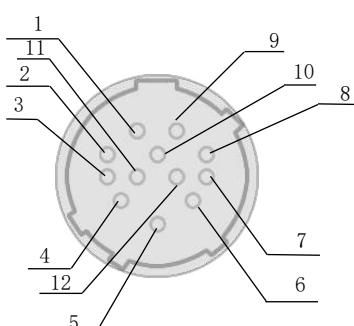
## 电气规格

	B	F	N
电机	5相步进电机 0.75A/ 相		
类型	PKP523N12B(□28mm)	PKP523MN07B(□28mm)	PKP525N12B(□28mm)
型号	0.72°	0.36°	0.72°
步进角	CRD5107P		
驱动器型号	HR10A-10J-12P(73)(广濑)		
接头	拖线接头	HR10A-10R-12P(73)(广濑)	HR10A-10J-12S(73)(广濑)
固定接头	接受侧适用接头		
限位传感器	有		
原点传感器	有		
型号	光微传感器 EE-SX4320(欧姆龙)		
电源电压	DC5~24V		
消耗电流	合计 60mA 以下		
控制输出	NPN 集电极开路输出 DC5~24V 8mA 以下 残留电压 0.3V 以下 (负载电流2mA时)		
输出逻辑	检出(遮光)时:输出电晶体 OFF(非导通)		

电机代码:B(标准) • N(高扭矩) • F(高分辨率)

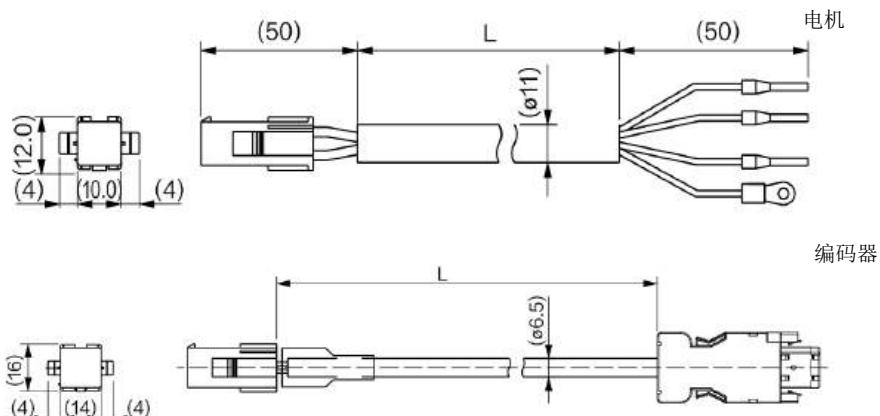
针排列(共通)

接线图(共通)

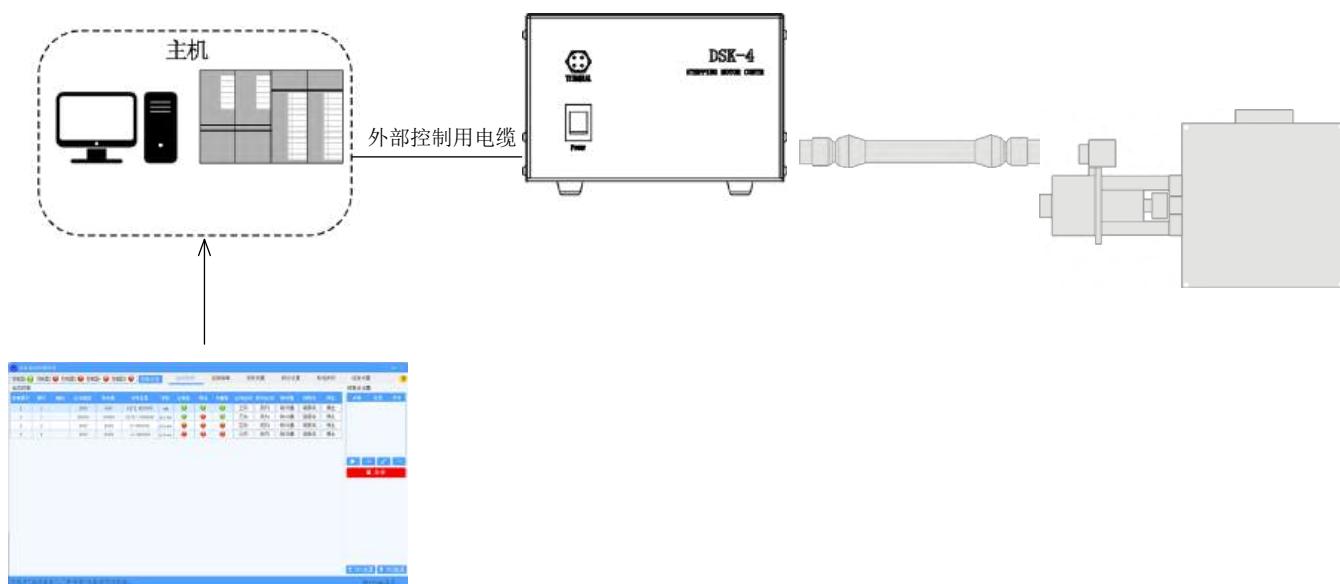


## 伺服电机代码:UA

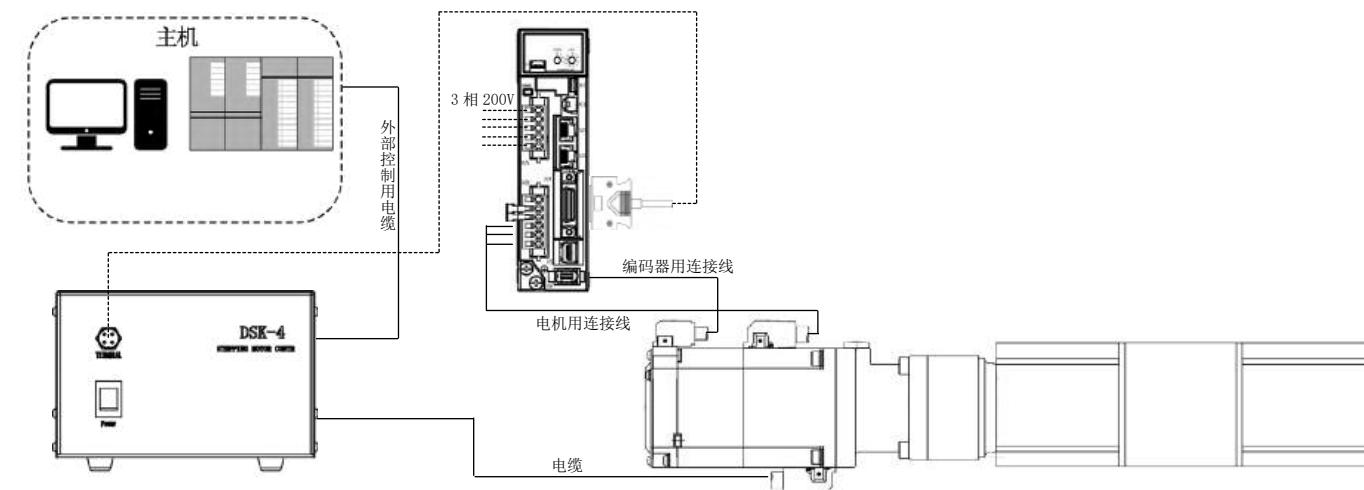
电机·编码器接线图



■ 选择5相电机规格时 (搭配驱动器与控制器的组合)



■ 选择伺服电机规格时



自动直线

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

直线  
滚珠交叉  
滚柱

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他



DST     -  

1 2 3

1 滑台面尺寸

04	□ 40mm
06	□ 60mm

2 移动量

015	15mm
020	20mm

※ 1 与 2 仅可组合成04015、06020。

3 电机选配

代码	规格
B	5相步进电机: 标准
F	5相步进电机: 高分辨率
N	5相步进电机: 高扭矩

自动直线

X  
XY  
Z  
水平面Z  
XYZ  
角度  
旋转  
控制器  
多维系统  
光学平台

直线  
滚珠

交叉  
滚柱

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

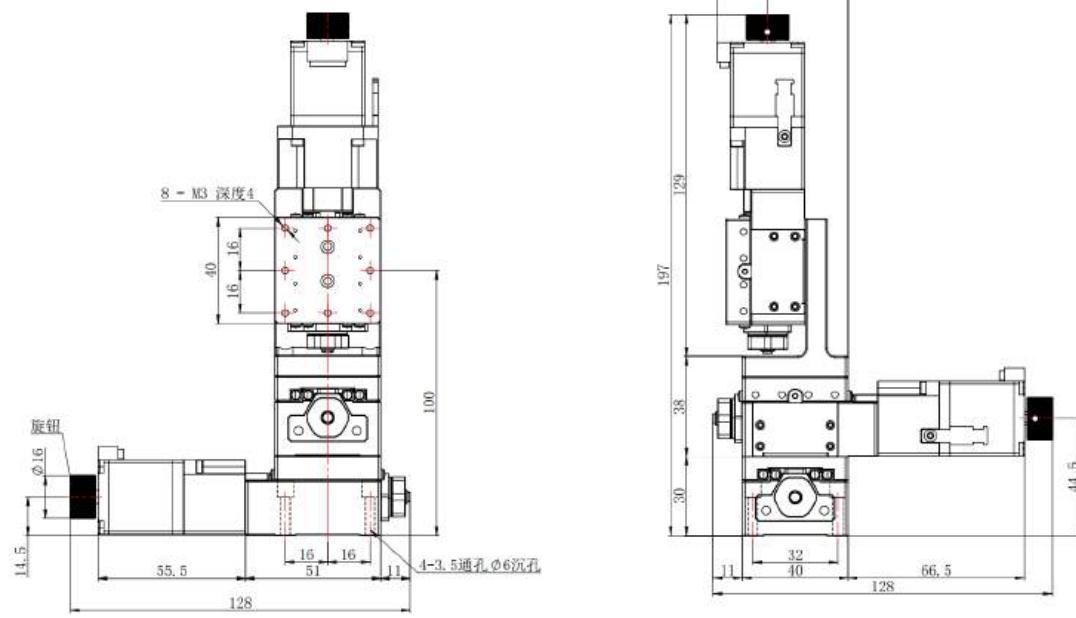
规格

SPEC				
型号	DST04015-B		DST06020-B	
机械规格	移动量	15mm	20mm	
	滑台面尺寸	40×40mm	60×60mm	
	传动结构	滚珠丝杠Φ6导程1	滚珠丝杠Φ8导程1	交叉滚柱导轨
□40	导轨			
□50	主材质 - 表面处理	铝-黑色阳极氧化处理		
□60	自重	1.03kg	1.98kg	2.00kg
□70	分辨率 (脉冲)	2μm/1μm	2μm/1μm	1μm/0.5μm
□80	微步	0.1μm(1/20细分时)	0.1μm(1/20细分时)	0.05μm(1/20细分时)
□100	最大速度	10mm/sec		
□120	载重	3.0kgf [29.4N]		
其他	上下摆动 / 左右摆动	25" 以内 / 20" 以内	20" 以内 / 15" 以内	
	限位传感器	有		
	原点传感器	有		

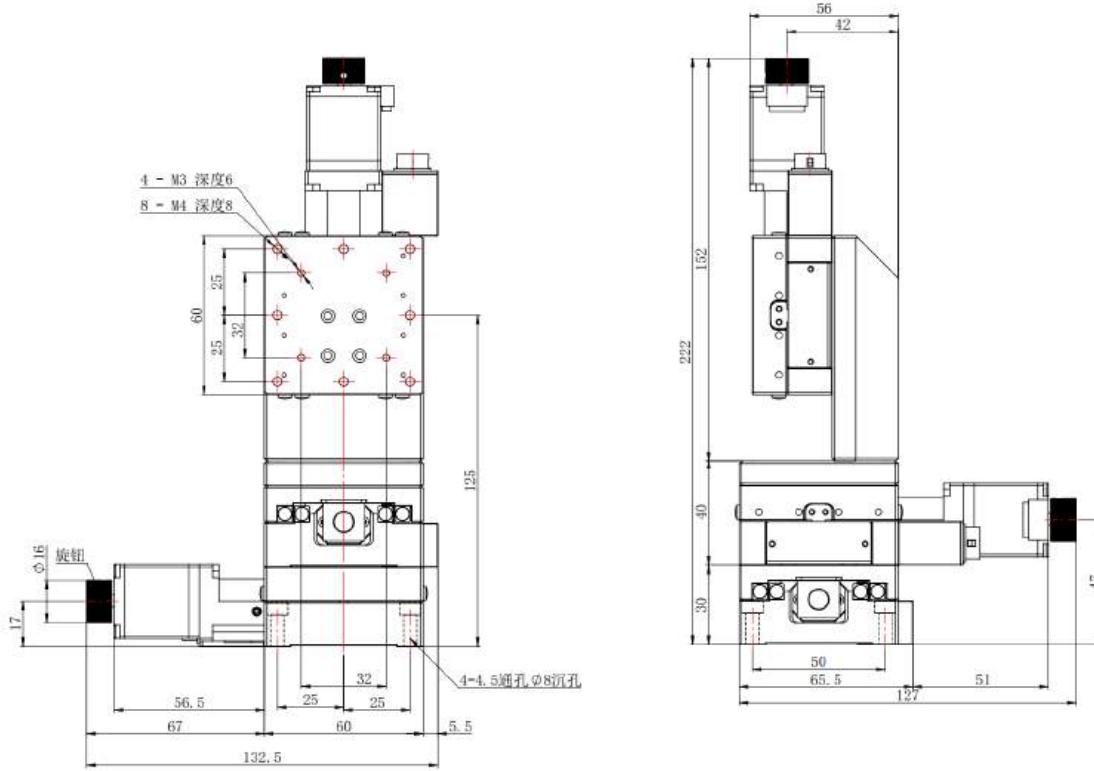
单项精度规格	单向定位精度	10μm以内	5μm以内
	重复定位精度	±0.2μm以内	
	空转	1μm以内	
	反冲间隙	0.5μm以内	
	运动的直线度	3μm以内	

### 外形尺寸图

DST04015-F



DST06020-F



自动直线

X

XY

Z

XYZ

角度

## 旋转

## 控制器

## 多维系统

## 光学平台

## 直线 滚珠

## 交叉 滾柱

□40

□50

□60

60

□100

□120

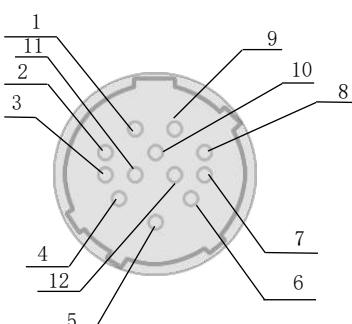
## 电气规格

		B	F	N
电机	电机代码			
	类型		5相步进电机 0.75A/ 相	
	型号	PKP523N12B(□28mm)	PKP523MN07B(□28mm)	PKP525N12B(□28mm)
	步进角	0.72°	0.36°	0.72°
	驱动器型号		CRD5107P	
接头	拖线接头		HR10A-10J-12P(73) (广濑)	
	固定接头		HR10A-10R-12P(73) (广濑)	
	接受侧适用接头		HR10A-10J-12S(73) (广濑)	
XY	限位传感器		有	
Z	原点传感器		有	
水平面Z	型号		光微传感器 EE-SX4320(欧姆龙)	
XYZ	电源电压		DC5~24V	
角度	消耗电流		合计 60mA 以下	
旋转	控制输出		NPN 集电极开路输出 DC5~24V 8mA 以下 残留电压 0.3V 以下 (负载电流2mA时)	
控制器	输出逻辑		检出(遮光)时:输出电晶体OFF(非导通)	
多维系统				
光学平台				

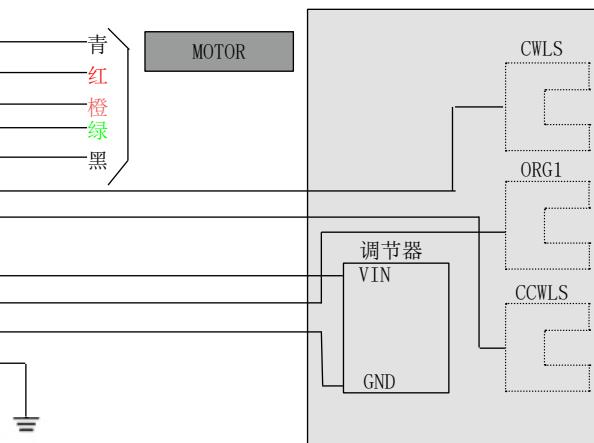
电机代码:B(标准) • N(高扭矩) • F(高分辨率)

针排列(共通)

接线图(共通)



1	电机引线(青)	青
2	电机引线(红)	红
3	电机引线(橙)	橙
4	电机引线(绿)	绿
5	电机引线(黑)	黑
6	CWLS 输出	
7	CCWLS 输出	
8	开路	
9	电路输入(+)	
10	ORG 开路(ORG1)	
11	电源输入(-)	
12	F.G.	



自动直线

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

直线  
滚珠交叉  
滚柱

□40

□50

□60

□70

□80

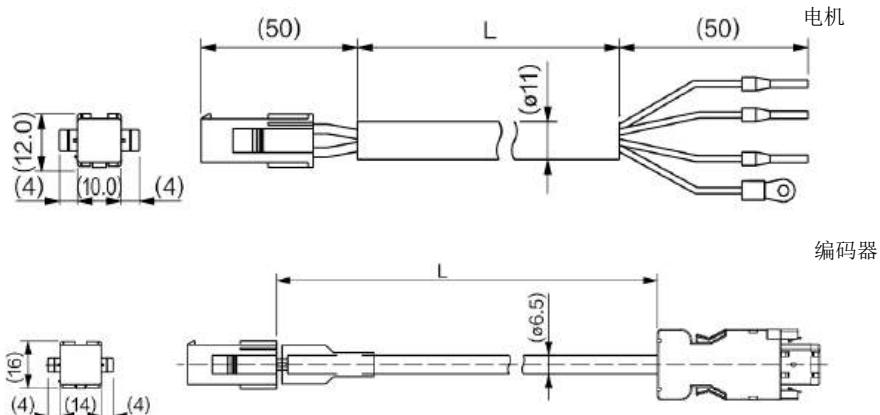
□100

□120

其他

## 伺服电机代码:UA

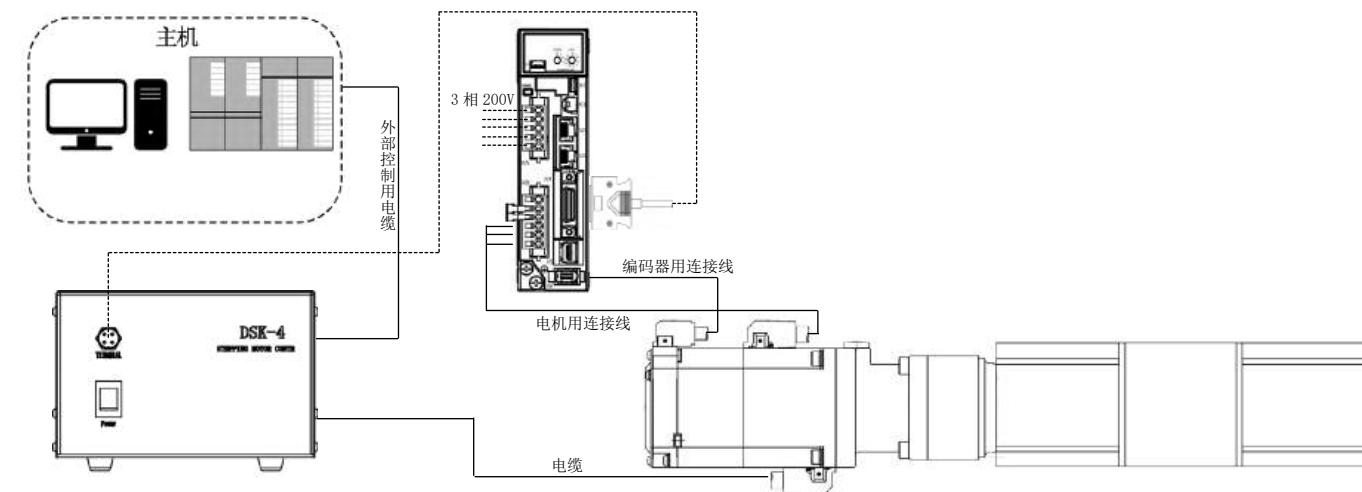
电机·编码器接线图



■ 选择5相电机规格时 (搭配驱动器与控制器的组合)



■ 选择伺服电机规格时



自动直线

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

直线  
滚珠交叉  
滚柱

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

## 弧摆滑台 指导书



滑台上表面的旋转中心位于滑台上表面的中央垂直线上。

### ■用途：

用于光的拣选、调整、检查装置中的微小角度反复定位。用于组装封装工序中的零件角度位置矫正。在摄像镜头及手机用液晶面板等产品的粘合生产线和产品质量检查时被广泛使用。

### 不同产品安装方式特性

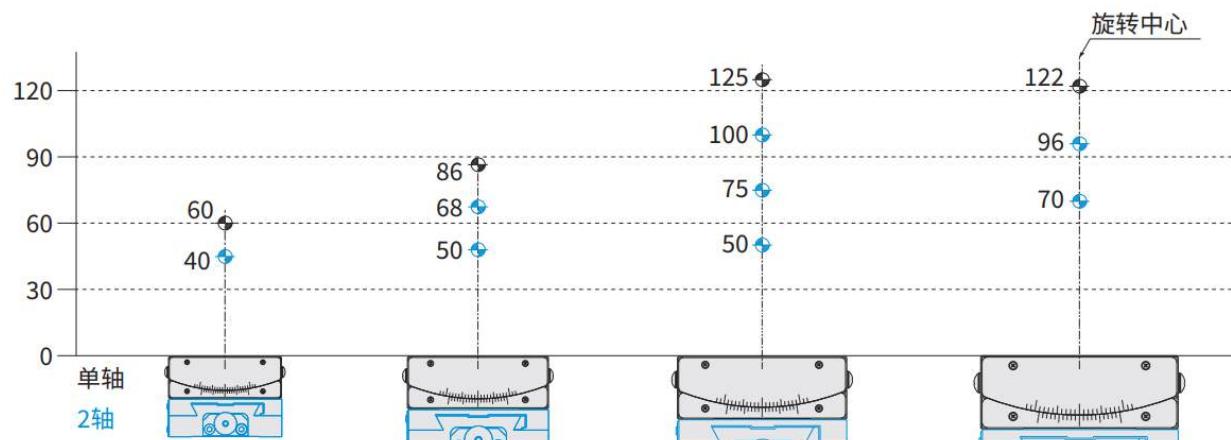
移动导轨	颠倒安装使用	侧面水平使用	侧面垂直使用
交叉滚柱〔滚珠丝杆〕	○	○	△
交叉滚柱〔蜗轮蜗杆〕	○	○	△

○：对负载或力矩有限制，可使用。

△：对负载或力矩有限制，部分机构可使用，或者使用方法不当可能会导致性能严重受损。

### ■旋转中心高度一览表

- 表示各滑台面尺寸的旋转中心高度。
- 蓝色的旋转中心记号为可构成两轴的高度。



滑台面尺寸	40×40	50×50	60×60	70×70
滚珠丝杠型	—	—	○	○
蜗轮蜗杆型	○	○	○	○

# 弧摆滑台(滚珠丝杠)指导书

## 滚珠丝杠弧摆滑台的特点



### ■高稳定性：

移动机构从蜗轮蜗杆变成滚珠丝杠，实现了高耐久性。

### ■加减速性能的提高：

相比蜗轮蜗杆滑动时的受到的阻力更小，可实现顺畅启动与加速。

### ■反冲间隙减小：

通过对滚珠丝杠的预压实现了“反冲间隙几乎为零”。

## ■关于等速性：

由于滑台是由直线运动转换成旋转运动，因此，行程中心和行程边缘每一个脉冲的分辨率不同，匀速发生脉冲信号也不会变成匀速的旋转速度。

## ■移动量计算方式：

\*是以行程中心为基准的计算公式。

①移动角度 = $\text{arcSin}((\text{输入脉冲} \times X) / P)$  ②输入脉冲 = $P \times \text{Sin}(\text{移动角度}) / X$

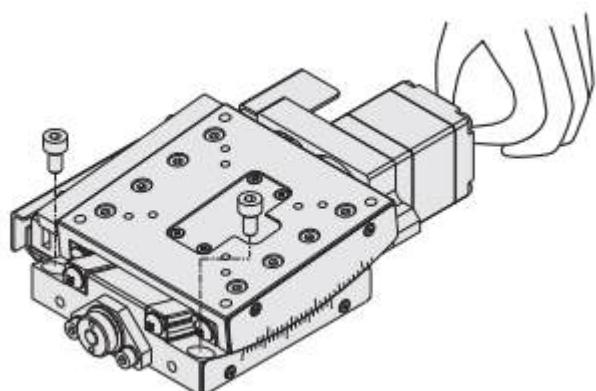
## ■定义：

定义	值	单位
滚珠丝杠导轨 P	1	mm
电机基本步进角	0.72	度
1个脉冲的滚珠丝杠移动量X	0.002	mm

## 正确使用须知

### △安装方法

将顶板驱动至 CW 或 CWW 侧，则可分别看见 2 个螺钉孔（共 4 个）。



## 弧摆滑台(滚珠丝杠):DAG06



**DAG06**       -    

1 2 3 4 5

<b>1</b>	旋转中心高度
050	50mm
075	75mm
100	100mm
125	125mm

<b>5</b>	电机选配
代码	规格
B	5相步进电机:标准
F	5相步进电机:高分辨率
N	5相步进电机:高扭矩
UA	AC伺服电机(MINAS A6)

<b>2</b>	轴数
A	1 轴
B	2 轴

<b>3</b>	接头类型
T	拖线接头
M	固定接头

<b>4</b>	传感器盖板位置规格
代码	规格
L	左侧安装(从非电机侧观察)
R	右侧安装(从非电机侧观察)

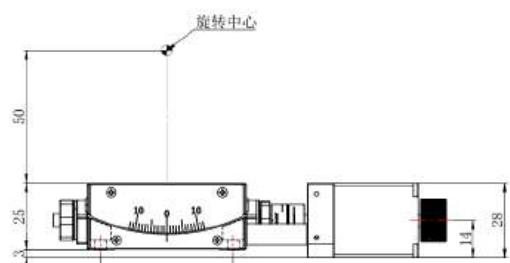
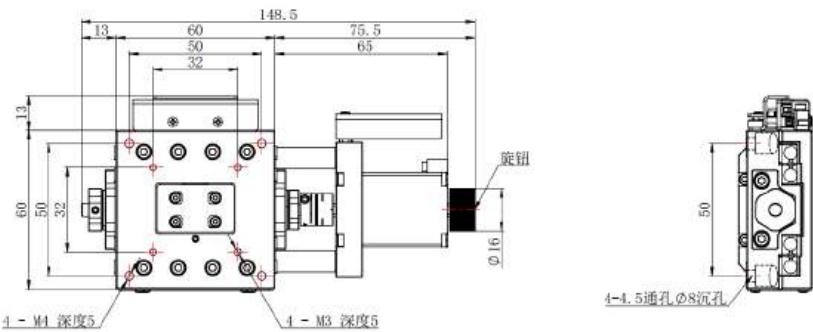
## 规格

SPEC												
轴数		1 轴				2 轴						
型号		DAG06050A	DAG06075A	DAG06100A	DAG06125A	DAG06050B	DAG06075B	DSY06100B				
移动量 上轴 / 下轴		±8.5°	±5.5°	±5°	±4°	±8.5°/±5.5°	±5.5°/±5°	±5°/±4°				
滑台面尺寸												
60×60mm												
传动结构												
滚珠丝杠Φ6 导程1												
导轨												
交叉滚柱导轨												
主材质 - 表面处理												
铝-黑色阳极氧化处理												
自重												
0.52kg												
1.04kg												
滑台高度		25±0.2mm				50±0.4mm						
旋转中心高度		50±0.2mm	75±0.2mm	100±0.2mm	125±0.2mm	50±0.4mm	75±0.4mm	100±0.4mm				
旋转中心抖动精度		0.01mm 以内				—						
精度规格	分辨率(脉冲)	Full 时 上侧	≈0.0021°	≈0.0015°	≈0.0011°	≈0.0009°	≈0.0021°	≈0.0015°	≈0.0011°			
		Full 时 下侧					≈0.0015°	≈0.0011°	≈0.0009°			
精度规格	最大速度	上侧	31.4°/sec [15kHz]	21.5°/sec [15kHz]	16.4°/sec [15kHz]	13.2°/sec [15kHz]	31.4°/sec [15kHz]	21.5°/sec [15kHz]	16.4°/sec [15kHz]			
		下侧					21.5°/sec [15kHz]	16.4°/sec [15kHz]	13.2°/sec [15kHz]			
重复定位精度		±0.001°				—						
载重												
5kgf [49N]												
4.5kgf [44.1N]												
力矩刚性												
上下摆动 0.30/ 左右摆动 0.10/ 轴向转动 0.11 ["/N·cm]												
上下摆动 0.41/ 左右摆动 0.2/ 轴向转动 0.41 ["/N·cm]												
空转												
0.003° 以内												
限位传感器												
有												
原点传感器												
有												

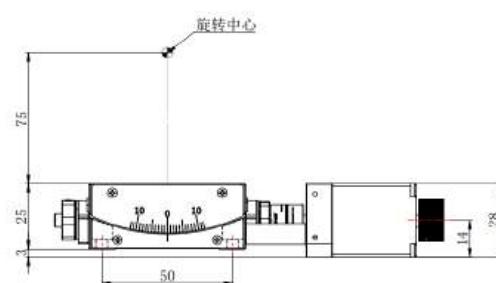
## 外形尺寸图

## DAG06AM-L 系列

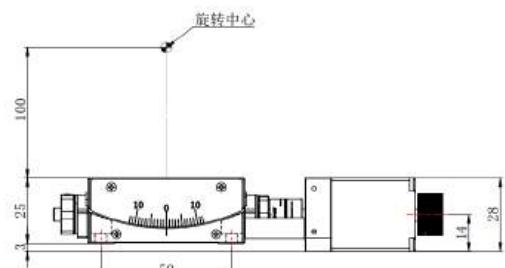
俯视图:DAG06□□□AM-LF



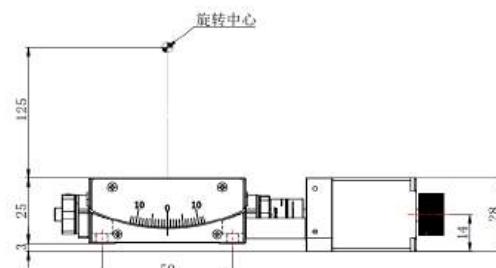
DAG06050AM-LF



DAG06075AM-LF



DAG06100AM-LF



DAG06125AM-LF

自动角度

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

滚珠丝杠

蜗轮蜗杆

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

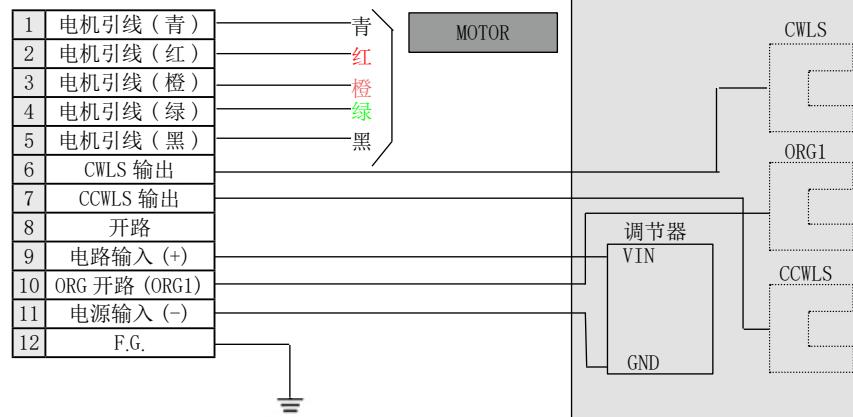
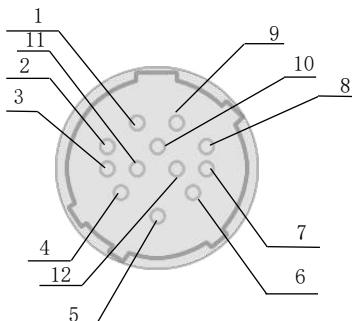
## 电气规格

电机代码	B	F	N	UA	
电机	类型	5相步进电机 0.75A/相		AC伺服电机	
	型号	PKP523N12B(□28mm)	PKP523MN07B(□28mm)	MSMF012L1A1M	
	步进角	0.72°	0.36°	0.72°	
联接头	型号	HR10A-10J-12P(73) (广濑)		电机:172167-1(TE Connectivity) 编码器:172169-1(TE Connectivity)	
	接受侧适用接头	HR10A-10P-12S(73) (广濑)		电机:172159-1(TE Connectivity) 编码器:172161-1(TE Connectivity)	
传感器	限位传感器	有		—	
	原点传感器	有			
	型号	光微传感器:EE-SX4320(欧姆龙)			
	电源电压	DC5~24V ±10%			
	消耗电流	合计60mA以下			
	控制输出	NPN集电极开路输出 DC30V以下 10mA以下			
	输出逻辑	检出(遮光)时:输出电晶体OFF(非导通)			

电机代码:B(标准)•N(高扭矩)•F(高分辨率)

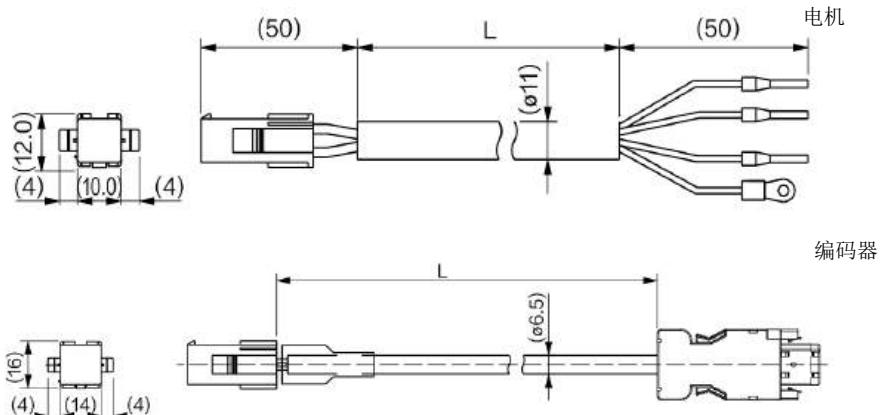
针排列(共通)

接线图(共通)



## 伺服电机代码:UA

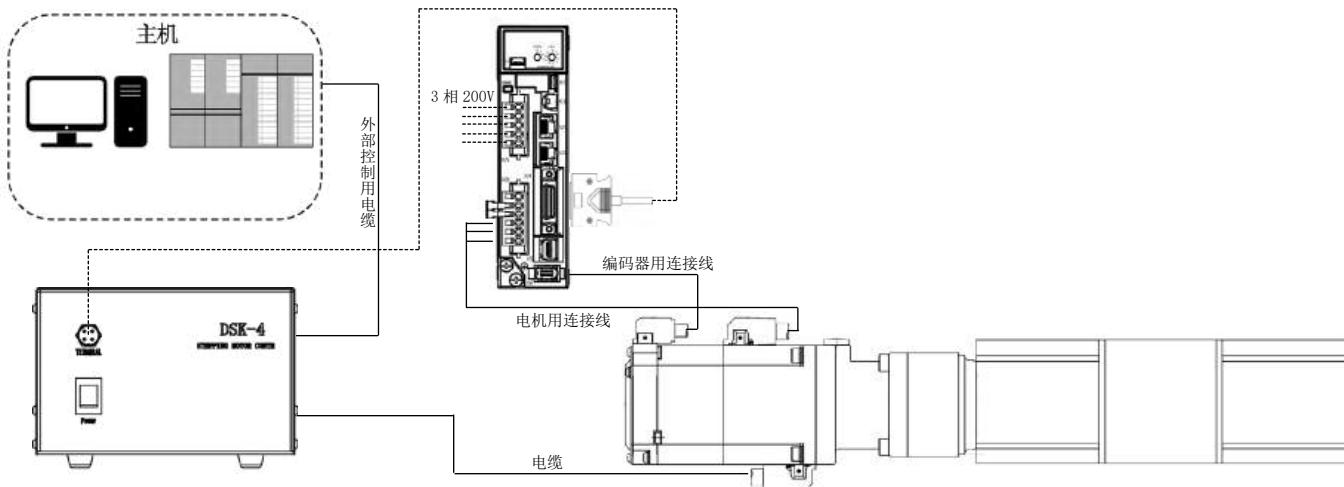
电机·编码器接线图



■ 选择5相电机规格时 (搭配驱动器与控制器的组合)



■ 选择伺服电机规格时



自动角度

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

滚珠丝杠

蜗轮蜗杆

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他



本体材质使用铝制  
[轻量][便携][高精度]  
的滑台

■ 用途：

- 自动对焦
- 军工航天

### 弧摆滑台(蜗轮蜗杆)的特长

■ 高传动比

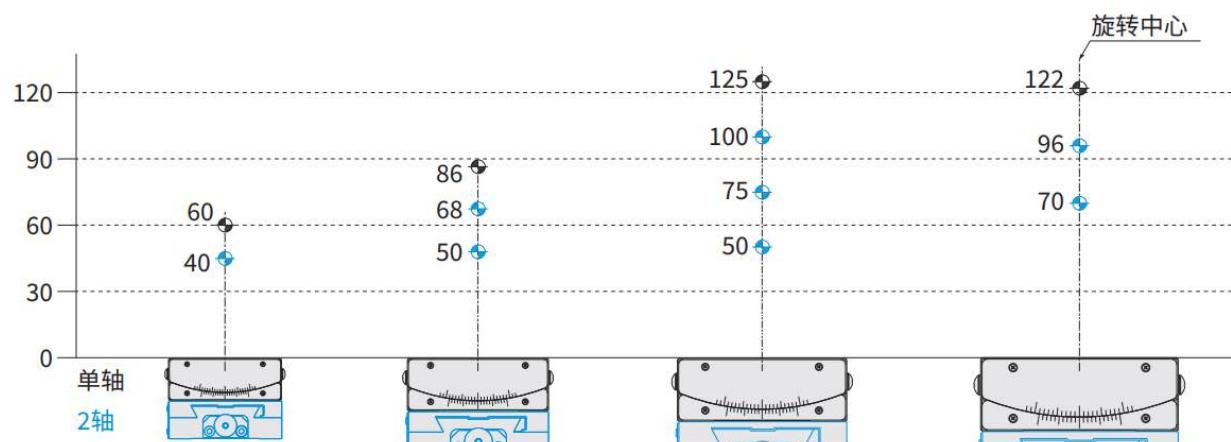
蜗轮蜗杆传动单极即可实现 5:1 至 100:1 的高减速比，适合需要低速大扭矩输出的场景。

■ 匀速性

精密蜗轮蜗杆传动。传动平稳，匀速性好。

### ■ 旋转中心高度一览表

- 表示各滑台面尺寸的旋转中心高度。
- 蓝色的旋转中心记号为可构成两轴的高度。

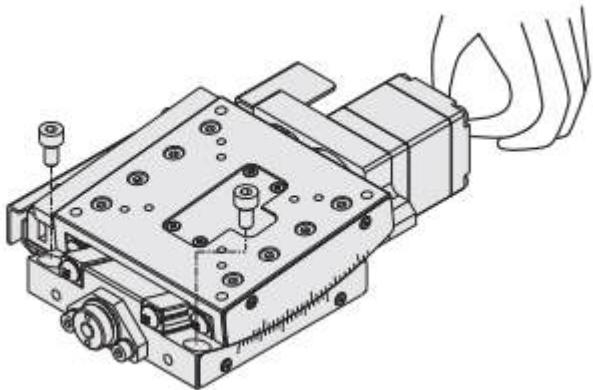


滑台面尺寸	40×40	50×50	60×60	70×70
滚珠丝杠型	—	—	○	○
蜗轮蜗杆型	○	○	○	○

## 如何正确使用

### ▽ 安装方法

将顶板驱动至CW或CWW侧, 则可分别看见2个螺钉孔(共4个)。



### ▽ 关于安装在滑台上面下面的物体

请注意安装平面度不足的物体或在平面度不足的物体上安装时, 可能导致滑台面变形, 影响精度。【平面度大致参考: 10μm以内】

### ▽ 关于滑台的安装姿势

各产品的配置以设置在平面上作为条件。

上下颠倒安装及侧面垂直或侧面水平安装平面设置以外使用需要注意。

载重及精度将因安装姿势会发生极大变化。

可根据使用条件为您提供最适合您使用的产品, 欢迎咨询。

## 弧摆滑台(蜗轮蜗杆): DAW06

自动角度

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

滚珠丝杠

蜗轮蜗杆



DAW06□□□-□□

1 2 3 4 5

1 旋转中心高度

050	50mm
075	75mm
100	100mm
125	125mm

4 传感器盖板位置规格

代码	规格
L	左侧安装(从非电机侧观察)
R	右侧安装(从非电机侧观察)

2 轴

A	1轴
B	2轴

5 电机选配

代码	规格
B	5相步进电机:标准
F	5相步进电机:高分辨率
N	5相步进电机:高扭矩
UA	AC伺服电机(MINAS A6)

3 接头类型

T	拖线接头
M	固定接头

规格

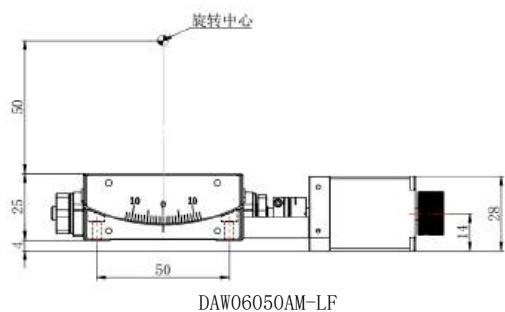
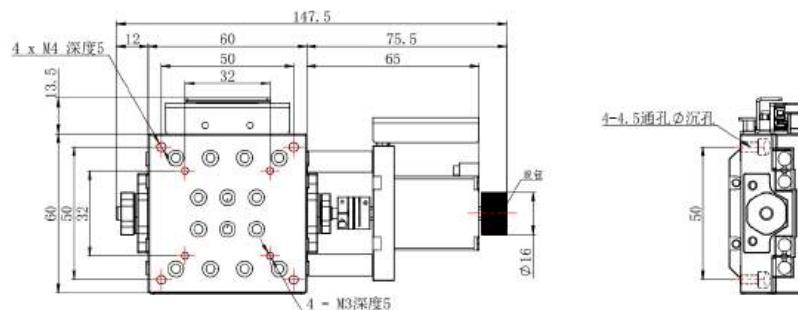
SPEC

型号		DAW06050AT	DAW06075AT	DAW06100AT	DAW06125AT	DAW06050AM	DAW06075AM	DAW06100AM	DAW06125AM								
机械规格	移动量	$\pm 10^\circ$		$\pm 8^\circ$		$\pm 6^\circ$		$\pm 5^\circ$									
	滑台面尺寸	60×60mm															
	接头类型	拖线接头				固定接头											
	传动机构	蜗轮蜗杆															
	导轨	交叉滚柱导轨															
	主材质 - 表面处理	铝-黑色阳极氧化处理															
尺寸公差	自重	0.51kg				0.5kg											
	滑台高度	$25 \pm 0.2\text{mm}$															
	旋转中心高度	50±0.2mm	75±0.2mm	100±0.2mm	125±0.2mm	50±0.2mm	75±0.2mm	100±0.2mm	125±0.2mm								
	旋转中心抖动精度	0.01mm 以内															
精度规格	分辨率 (FULL)	≈0.0048°	≈0.003412°	≈0.002627°	≈0.002129°	≈0.0048°	≈0.003412°	≈0.002627°	≈0.002129°								
	最大速度	22.5°/sec [5kHz]	16°/sec [5kHz]	12.5°/sec [5kHz]	10°/sec [5kHz]	22.5°/sec [5kHz]	16°/sec [5kHz]	12.5°/sec [5kHz]	10°/sec [5kHz]								
	重复定位精度	±0.003° 以内															
	载重	5kgf [49N]															
	力矩刚性	上下摆动 0.30 / 左右摆动 0.10 / 轴向转动 0.11 ["/N·cm"]															
	空转	0.01° 以内															
传感器	限位传感器	有															
	原点传感器	有															

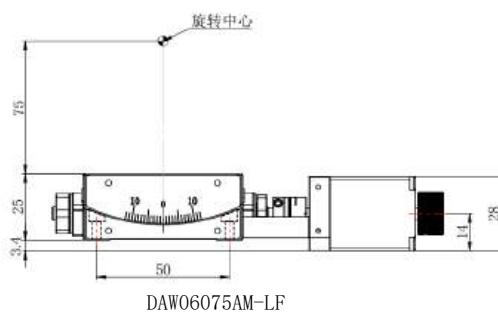
### 外形尺寸图

## DAW06AM-L 系列

俯视图:DAW06□□□AM-LF



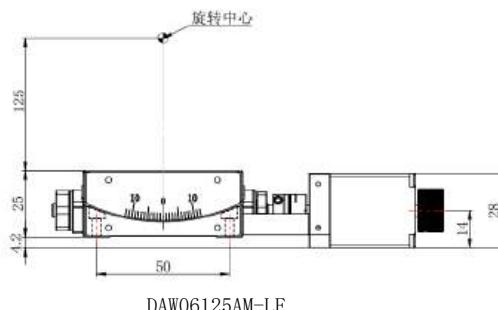
DAW06050AM-LF



DAW06075AM-LF



DAW06100AM-LF



DAW06125AM-LF

## 自动角度

X

XY

z

水平面Z

4

1

七

多维系化

光学平台

## 滚珠丝杠

蜗轮  
蜗杆

□40

□50

□60

10

□100

□120

## 其他

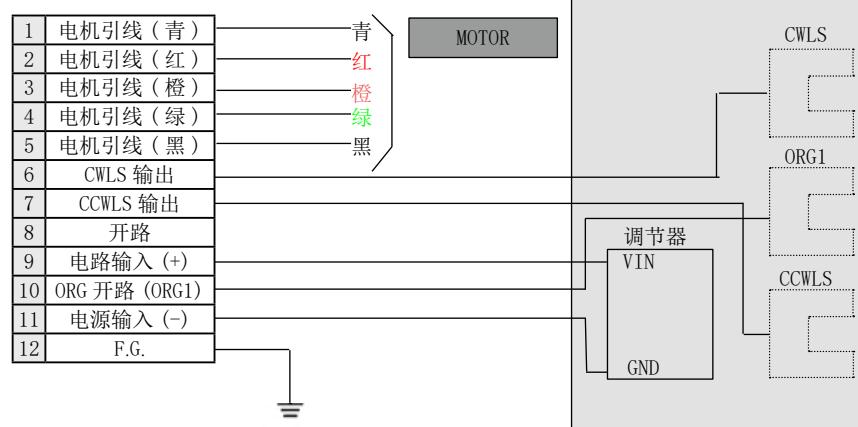
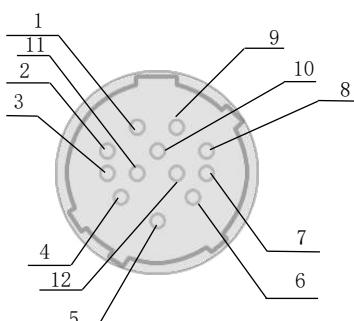
## 电气规格

电机代号	B	F	N	UA
电机	类型	5相步进电机 0.75A/相		
	型号	PKP523N12B(□28mm)	PKP523MN07B(□28mm)	PKP525N12B
	步进角	0.72°	0.36°	0.72°
	电机尺寸	□28mm		
	励磁最大静扭矩	0.052N·m	0.042N·m	0.091N·m
	驱动器放大器型号	CRD5107P		
驱动器输入电源				三相・单相AC200~240V 50/60Hz
接头	拖线接头	HR10A-10J-12P (73) (广濑)		
	固定接头	HR10A-10R-12P (73) (广濑)		
	接受侧适用接头	HR10A-10P-12S (73) (广濑)		
传感器	限位传感器	有		
	原点传感器	有		
	型号	微型光电传感器 EE-SX4320 (欧姆龙)		
	电源电压	DC5~24V ±5%		
	消耗电流	合计60mA以下		
	控制输出	NPN集电极开路输出 DC30V以下10mA以下		
输出逻辑				检出(遮光)时:输出电晶体OFF(非导通)

电机代码:B(标准)・N(高扭矩)・F(高分辨率)

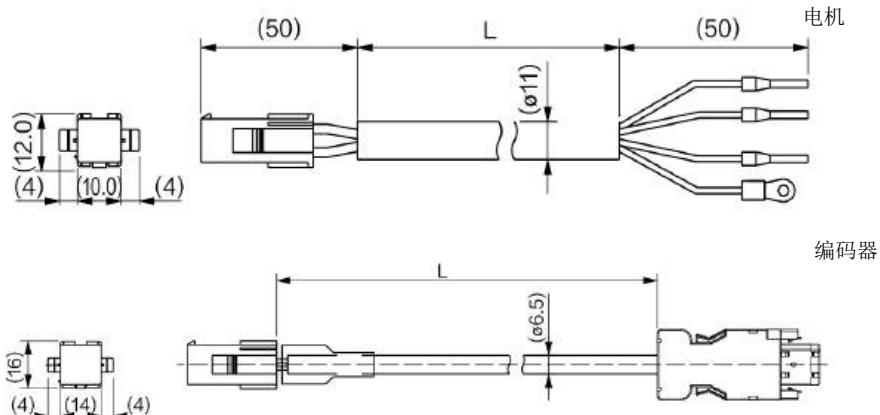
针排列(共通)

接线图(共通)

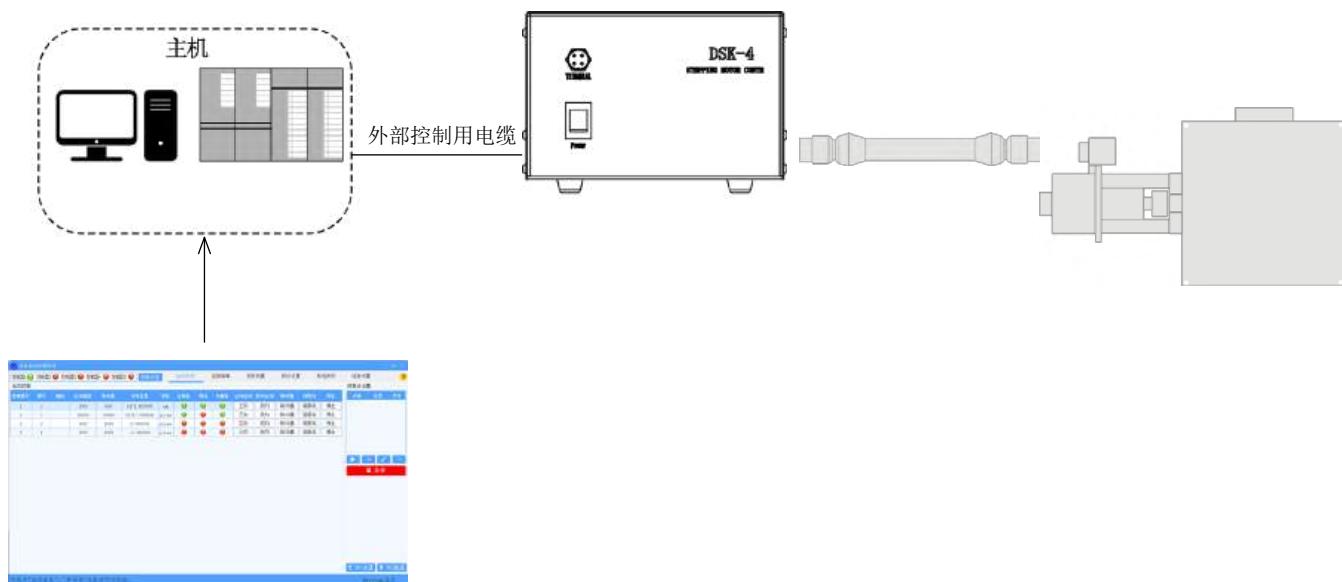


## 伺服电机代码:UA

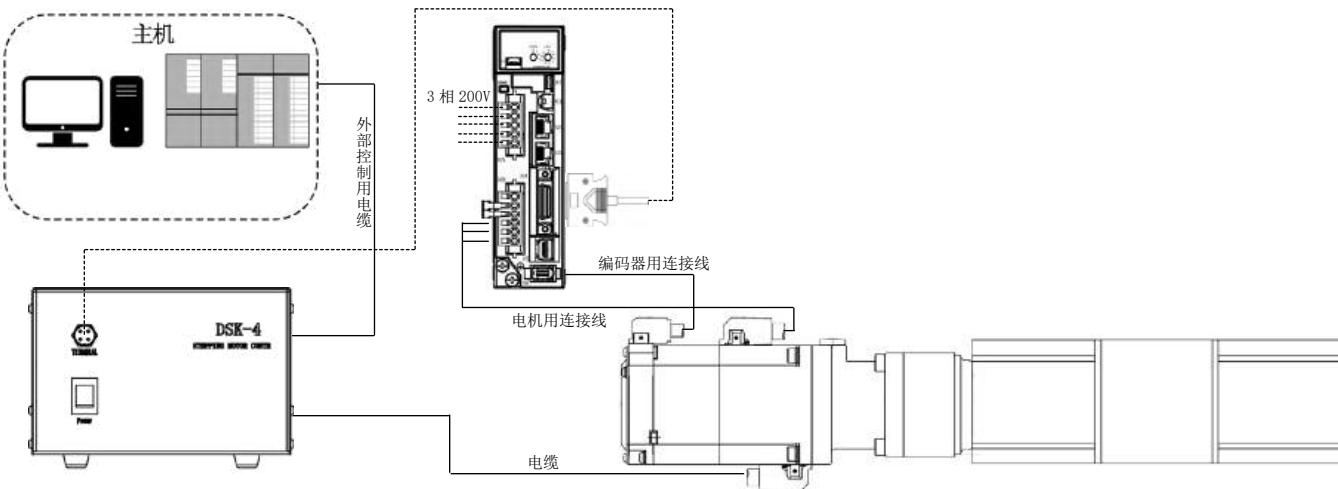
电机·编码器接线图



■ 选择5相电机规格时 (搭配驱动器与控制器的组合)



■ 选择伺服电机规格时



自动角度

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

滚珠丝杠

蜗轮蜗杆

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

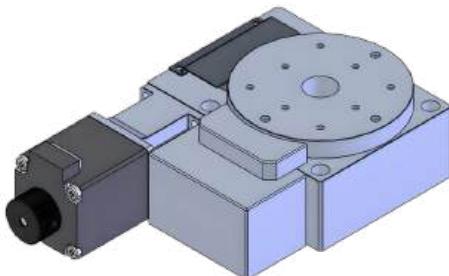
其他



### 自动旋转滑台介绍

自动旋转滑台是一种高精度、高刚性的旋转运动平台，广泛应用于自动化设备、机器人、精密加工、光学检测、半导体制造等领域。它通过电机驱动，实现精确的角度定位、连续旋转或分度运动，是现代自动化系统的核心运动部件之一。

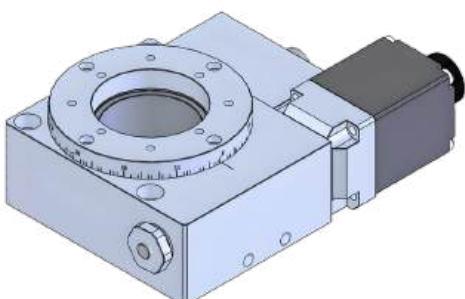
### 选定要点



10° 以内重复驱动 选用

DRG04017 DRG06011

移动结构使用滚珠丝杠，减少磨耗，实习高稳定性高速驱动。  
最适用微小角度的反复驱动。



需要旋转360° 选用

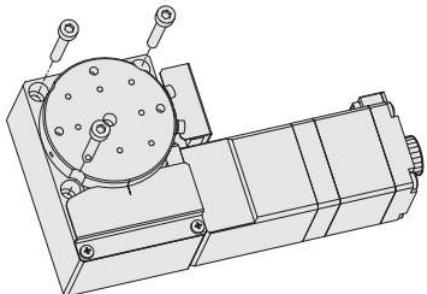
DRW04360, DRW06360.

最适用于需高精度广域角度的定位以及360° 连续运行时使用的  
旋转滑台。通孔型适用于布设电缆及旋转偏光元件等。

## 正确使用须知

### ▽ 安装方法

将顶面滑台的螺栓孔凹处对准滑台底面的螺栓孔位置，请用附属螺丝固定。



### ▽ 关于滑台表面底面安装的对象物

关于滑台表面、底面的安装物体，或者是要安装在粗糙的表面物体上时，可能会导致滑台面变形，从而影响精度，请予以注意。[平面度大致参考:10μm以内]

### ▽ 关于滑台的安装方式

各产品规格以设置在平面上为前提条件。

上下颠倒、侧面垂直或侧面水平安装等非平面设置时需要注意。

载重和精度因安装姿势而显著变化。

我们将根据使用条件为您指导最适合的产品及使用方法，请随时联系我们。



DRG04017-□

1

DRG06011-□

1

## 1 电机选配

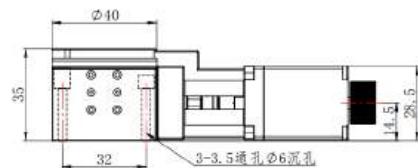
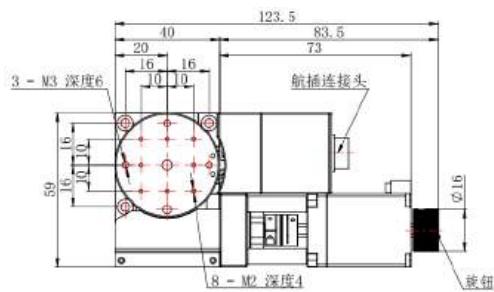
代码	规格
B	5相步进电机: 标准
F	5相步进电机: 高分辨率
N	5相步进电机: 高扭矩

## 2 规格

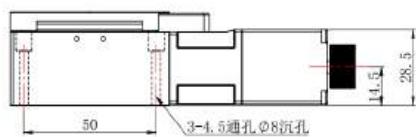
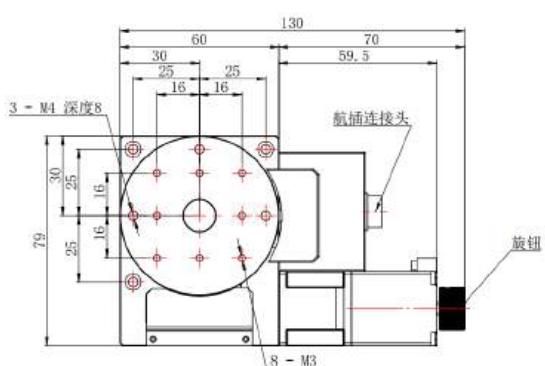
SPEC		
型号	DRG04017	DRG06011
移动量 上轴 / 下轴	±8.5°	±5.5°
滑台面尺寸	Φ40mm (40×40mm)	Φ60mm (60×60mm)
传动结构	滚珠丝杠 $\Phi 6$ 导程1	
导轨	角接触球轴承	
主材质 - 表面处理	铝 - 黑色阳极氧化处理	
自重	0.4kg	0.62kg
分辨率	≈0.00674° (Full)	≈0.00458° (Full)
最大速度	102°/sec [15kHz]	64°/sec [15kHz]
反复定位精度	±0.003° 以内	
载重	4.0kgf [39.2N]	6.0kgf [58.8N]
力矩刚性	0.52"/N·cm	0.25"/N·cm
空转	0.003°	
背隙	0.01°	
平行度	50μm 以内	
限位传感器	有	
原点传感器	有	

## 外形尺寸图

DRG04017M-F



DRG06011M-F



自动旋转

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

滚珠丝杠

蜗轮蜗杆

Φ40

Φ60

## 电气规格: DRG04/DRG06

自动旋转

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

滚珠丝杠

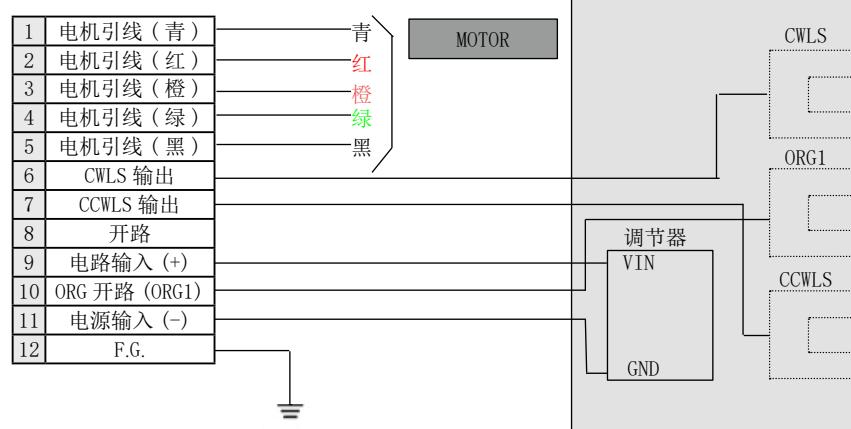
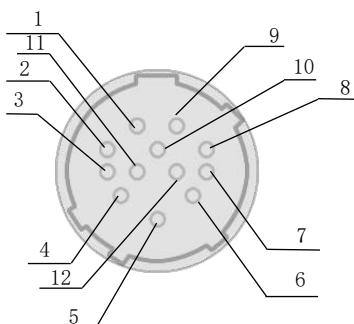
蜗轮蜗杆

电气规格				
电机代号	B	F	N	
电机	类型 型号 步进角	5相步进电机 0.75A/相 PKP523MN12B (□28mm) 0.72°	PKP523MN07B (□28mm) 0.36°	PKP525N12B (□28mm) 0.72°
接头	型号 接受侧适用接头	HR10A-10R-12P (73) (广濑)	HR10A-10P-12S (73) (广濑)	
传感器	限位传感器 原点传感器 型号 电源电压 消耗电流 控制输出 输出逻辑	有 有 微型光电传感器 EE-SX4320 (欧姆龙) DC5~24V ±5% 合计60mA以下 NPN集电极开路输出 DC30V以下 10mA以下 检出(遮光)时:输出电晶体OFF(非导通)		

电机代码:B(标准)·N(高扭矩)·F(高分辨率)

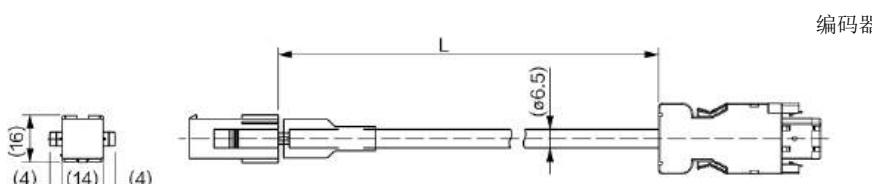
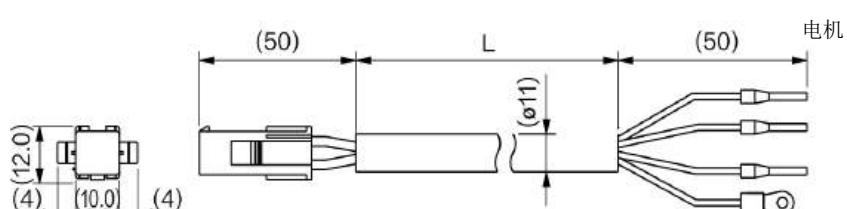
针排列(共通)

接线图(共通)

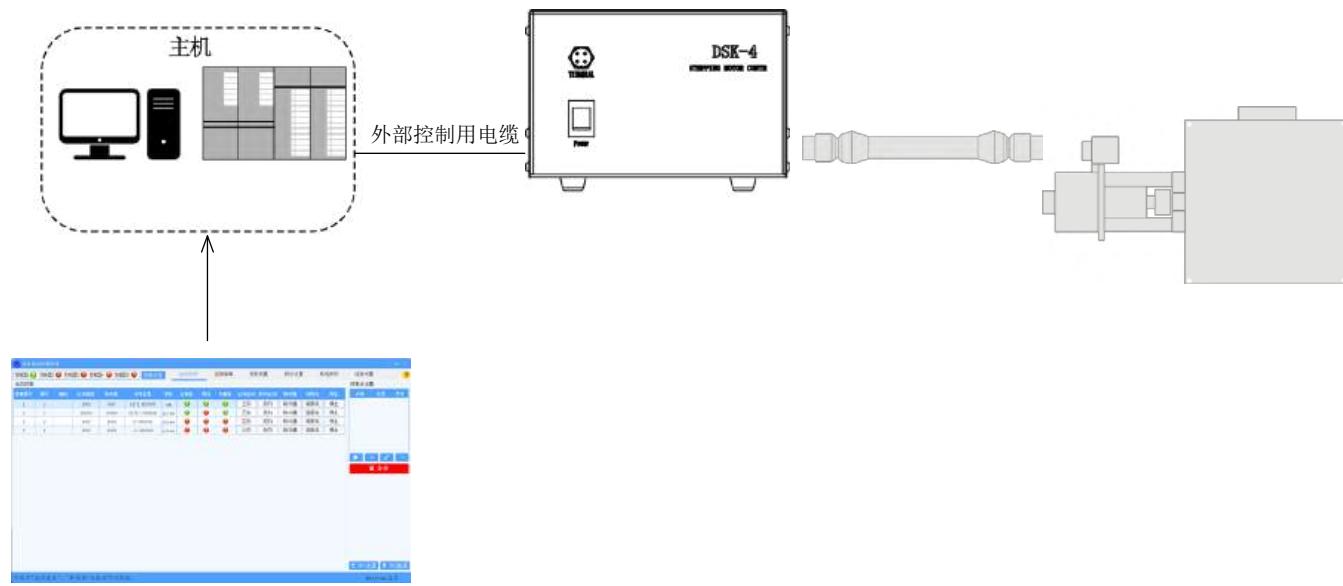


伺服电机代码:UA

电机·编码器接线图



■ 选择 5 相电机规格时 (搭配驱动器与控制器的组合)



自动旋转

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

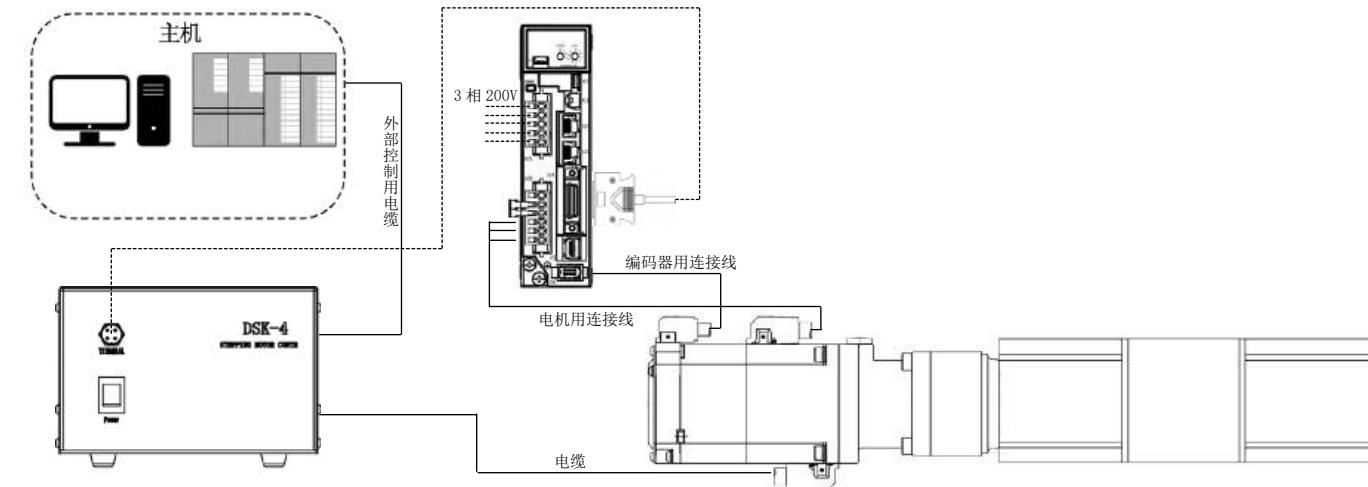
旋转

控制器

多维系统

光学平台

■ 选择伺服电机规格时



滚珠丝杠

蜗轮蜗杆

Φ40

Φ60

## 旋转滑台(蜗轮蜗杆): DRW06



DRW06360□□-□□-□-□

1 2 3 4 5 6

## 1 接头类型

T	拖线接头
M	固定接头

## 2 台面尺寸

无记号	圆形
S	方型

## 3 电机位置规格

代码	规格
L	左侧安装(从非电机侧观察)
R	右侧安装(从非电机侧观察)

## 4 电机选配

代码	规格
B	5相步进电机: 标准
F	5相步进电机: 高分辨率
UA	AC伺服电机(MINAS A6)

## 5 电缆可选

代码	规格
无记号	传感器电缆 2m 连接线
3	传感器电缆 3m 连接线
5	传感器电缆 5m 连接线
3A	驱动器•放大器/3m 电缆套装
5A	驱动器•放大器/5m 电缆套装

## 6 安装

无记号	水平
Z	垂直

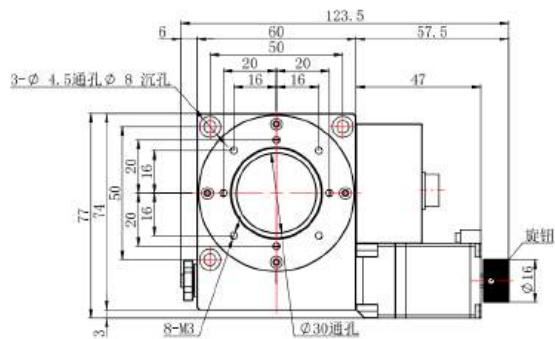
## 规格

## SPEC

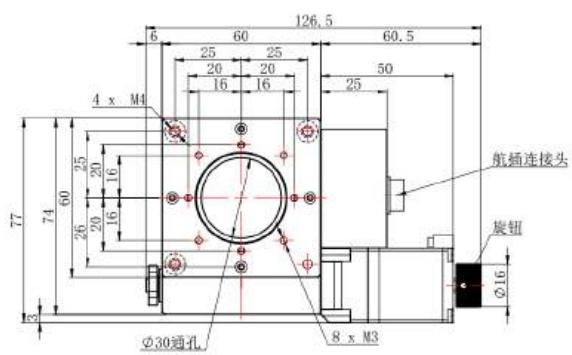
型号	DRW06360T-LB	DRW06360M-LB	DRW06360T-LB-Z	DRW06360M-LB-Z
移动量			360°	
滑台面尺寸		Φ60mm (60×60mm)		
接头类型	拖线接头	固定接头	拖线接头	固定接头
传动机构		蜗轮蜗杆		
导轨		深沟球轴承		
主材质 - 表面处理		铝 - 黑色阳极氧化处理		
自重	0.62kg	0.59kg	0.72kg	0.69kg
分辨率(脉冲)			0.004°	
最大速度			20°/sec	
定位精度			0.05°以内	
重复定位精度			±0.01°以内	
载重	3kgf [29.4N]		1kgf [9.8N]	
力矩刚性		0.2"/N·cm		
空转		0.05°以内		
反冲间隙		0.05°以内		
平行度		50μm以内		
偏芯量		5μm以内		
面振动量		30μm以内		
限位传感器			—	
原点传感器			有	

### 外形尺寸图

DRW06360M-LF



DRW06360MS-LF



## 自动旋转

X

XY

z

水平面乙

XYZ

## 角度

## 旋转

## 控制器

多维系统

## 滚珠丝杠

## 蜗轮 蜗杆

40

Φ60

## 电气规格:DRW06

自动旋转

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

滚珠丝杠

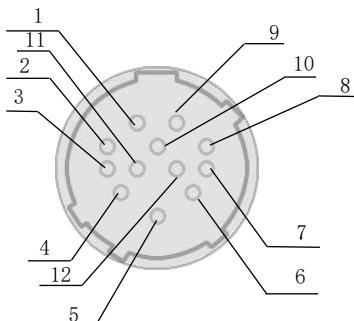
蜗轮蜗杆

电气规格			
电机代号	B	F	UA
电机	类型	5 相步进电机 0.75A/ 相	AC 伺服电机
	型号	PKP523N12B(□28mm)	MSMF012L1A1M
	步进角	0.72°	绝对式与增量式 23 位 (分辨率: 8388608P/R)
	质量	0.11kg	0.47kg
	电机尺寸	□28mm	□38mm
	励磁最大静扭矩	0.052N·m	0.042N·m
	驱动器放大器型号	CRD5107P	MADLT05SF
驱动器输入电源	DC24V 1.4A (MAX)	三相 • 单相AC200~240V 50/60Hz	
接头	型号	HR10A-10J-12P(73) (广泛)	电机: 172167-1 (TE Connectivity) 编码器: 172169-1 (TE Connectivity)
	固定接头	HR10A-10R-12P(73) (广泛)	电机: 172167-1 (TE Connectivity) 编码器: 172169-1 (TE Connectivity)
	接受侧适用接头	HR10A-10P-12S(73) (广泛)	电机: 172159-1 (TE Connectivity) 编码器: 172161-1 (TE Connectivity)
传感器	限位传感器	—	—
	原点传感器	有	
	型号	微型光电传感器 EE-SX4320 (欧姆龙)	
	电源电压	DC5~24V ±5%	
	消耗电流	合计 60mA 以下	
	控制输出	NPN集电极开路输出DC30V以下10mA以下	
	输出逻辑	检出(遮光)时: 输出电晶体OFF(非导通)	

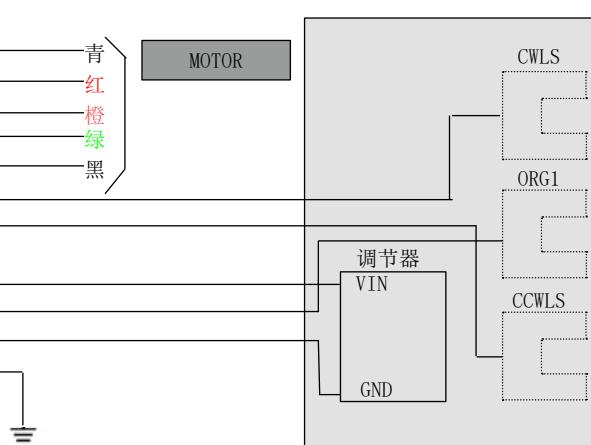
电机代码:B(标准) • N(高扭矩) • F(高分辨率)

针排列(共通)

接线图(共通)

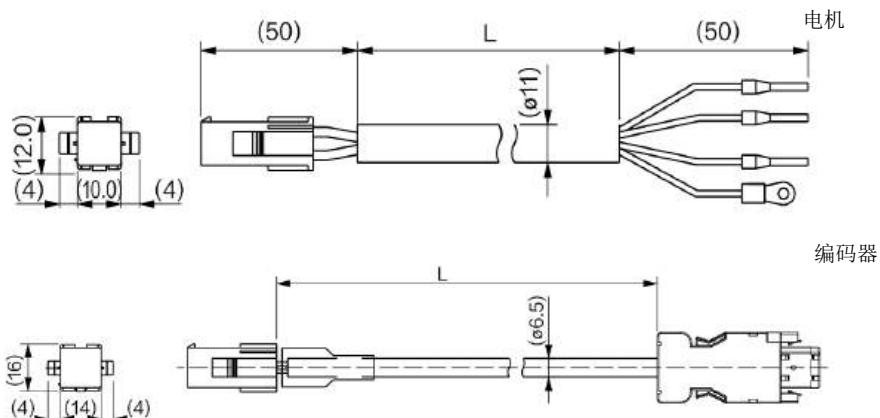


1	电机引线(青)	青
2	电机引线(红)	红
3	电机引线(橙)	橙
4	电机引线(绿)	绿
5	电机引线(黑)	黑
6	CWLS 输出	
7	CCWLS 输出	
8	开路	
9	电路输入(+)	
10	ORG 开路(ORG1)	
11	电源输入(-)	
12	F.G.	



## 伺服电机代码 :UA

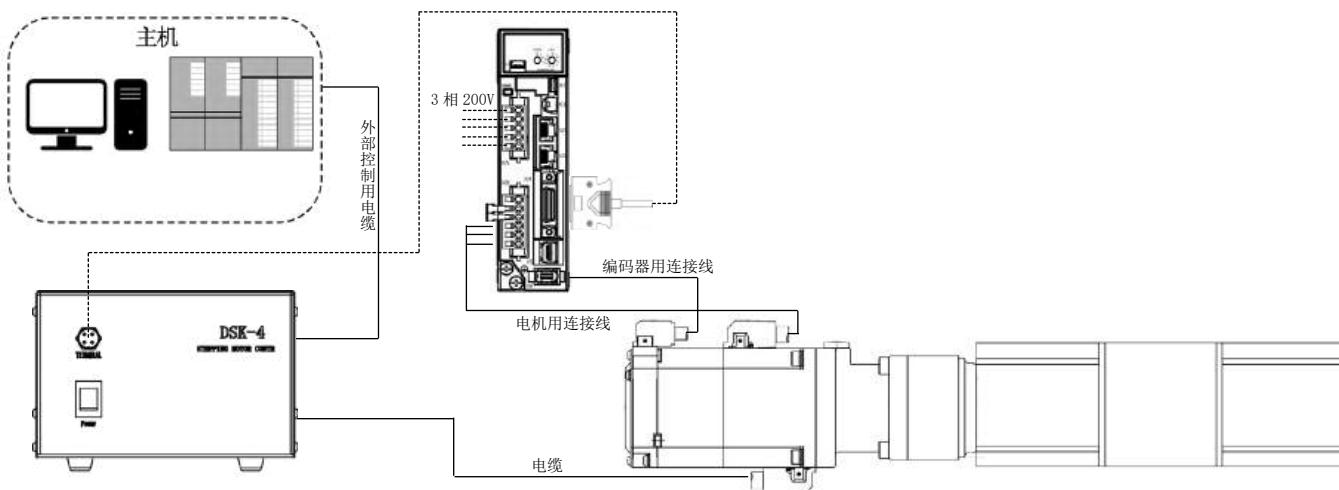
电机·编码器接线图



■ 选择 5 相电机规格时 (搭配驱动器与控制器的组合)



■ 选择伺服电机规格时



自动旋转

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

漆珠丝杠

蜗轮蜗杆

Φ40

Φ60

## 2轴/4轴步进电机控制器:DSK-2/DSK-4

DSK-2/DSK-4 系列步进电机控制器配备了 5 相步进电机驱动器，是小型经济型控制器。

- 通过编程，即使不连接控制用 pc 也能构建定位系统。
- 可以进行双轴直线插补、圆弧插补等。
- 可通用所有 2 相步进电机，5 相步进电机滑台。
- 拥有多种连接方式，网络端口连接、usb 连接、无线网口连接等。
- 进行该控制器的编程功能编程等设定时，推荐使用另售的手持终端设备 DSS-1 或专用控制软件“电机运动控制软件”。
- 微步型配置有顺畅驱动功能，可实现低振动、高精度的位置控制。
- 脱机自主运行、类 PLC 功能。
- 板载用户存储器，可做加密、参数存储。
- 每轴独立专用方向和脉冲信号。
- 可以任意多块卡组合成任意轴数。
- 可通过软件轻松控制外部设备。

DSK-4 正面



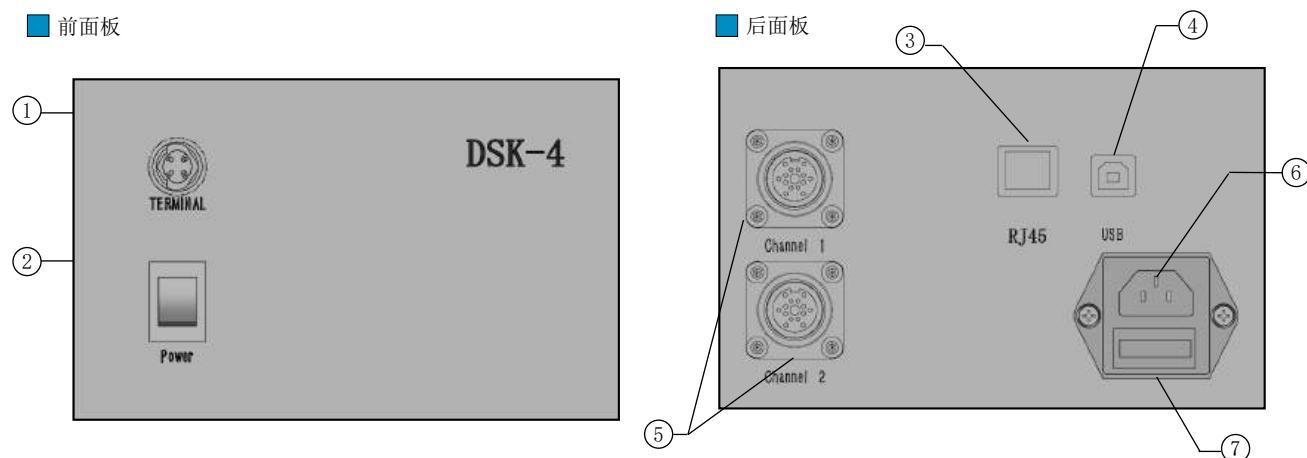
DSK-4 背面



SPEC

型号	DSK-2	DSK-4
外型尺寸	150 (W) × 315 (D) × 105 (H) mm	150 (W) × 315 (D) × 105 (H) mm
输入电源	AC200~240V±10%、50/60Hz	AC200~240V±10%、50/60Hz
最大功耗	50W以下	100W以下
驱动器型(分割数)	正常(Full/Half)	正常(Full/Half)
驱动器定格电流	0.75A/相	
控制轴数	2 轴	4 轴
坐标设定范围	±99,999,999pl	
驱动速度设定范围	1~999,999pps	
启动速度设定范围	1~9,999pps	
加减速速度时间设定范围	1~9,999ms	
机械限位	各轴 2 处 CW/CCW 方向 (理论可切换)	
原点检出	各轴 1 处 (理论可切换)	
原点检出方式	8 种方式	
传感器电源	DC5V	
起始位置	各轴 1 处 (有效显示范围内可任意设定)	
外部通信接口	RJ45:CAT6 类双屏蔽纯铜 8 芯双绞线 USB	
连接功能	USB 连接 / 以太网连接	
编程功能	可视化编程软件	
插补功能	2 轴直线插补、2 轴圆弧插补	
自重	2.5kg	2.7kg

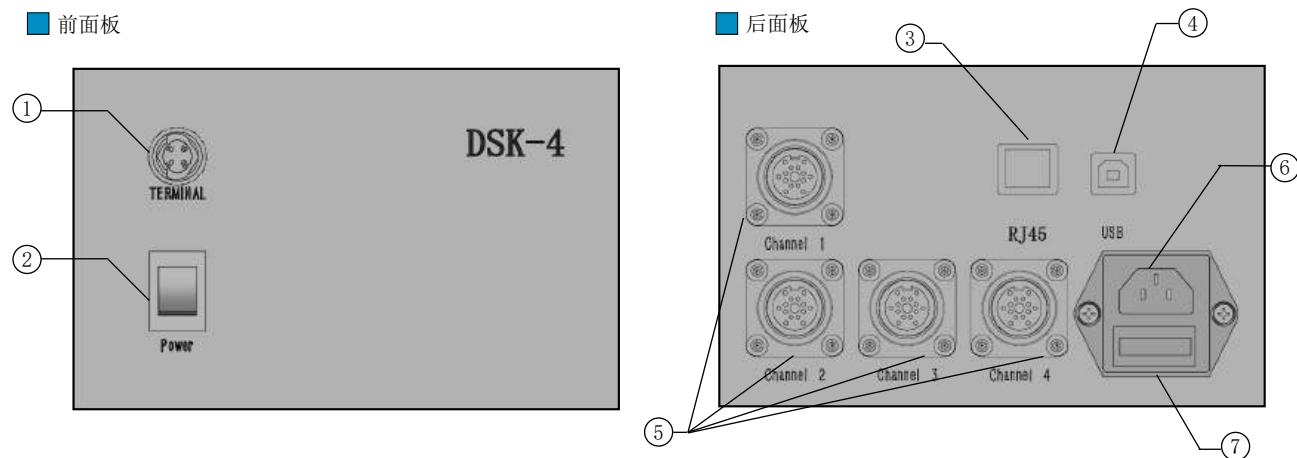
## DSK-4 面板配置



控制器

X  
XY  
Z  
水平面Z  
XYZ  
角度  
旋转  
控制器  
多维系统  
光学平台

## DSK-4 面板配置

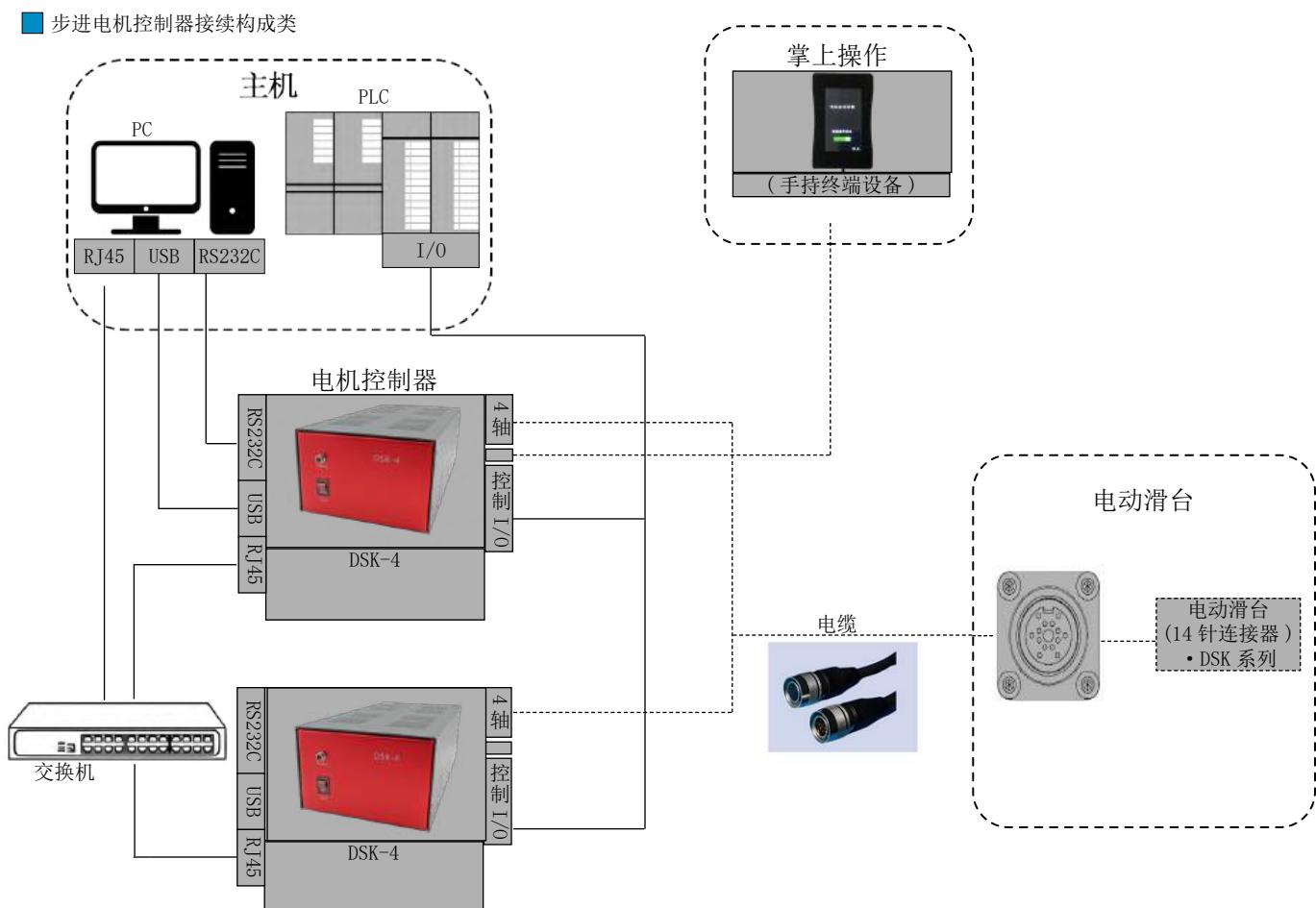


① 手持终端接口  
② 电源开关

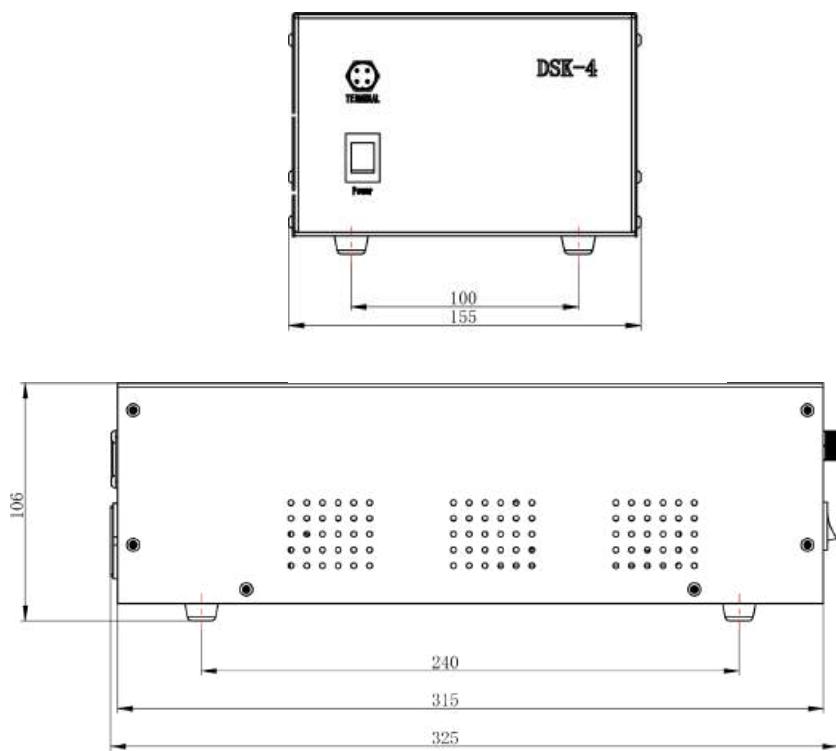
③ RJ45 接头  
④ USB 接头 (B型)  
⑤ 滑台接头  
⑥ AC 插座  
⑦ 保险丝盒

## 接续构成例

步进电机控制器接续构成类



## DSK 系列尺寸图



# DSK-2/DSK-4控制软件:滑台运动控制软件

DSK-2/DSK-4 控制软件, 是用于在 Microsoft Windows 中, 对由 USB 或者 RS232 连接步进电机控制器 DSK-2/DSK-4 进行简单设定、控制的软件, 可控制多个轴。



## ■ 主要功能

- 支持 Windows 系统。
- 最多支持 5 台控制器连接。
- 最多支持 20 轴滑台。
- 支持定位运动、定速运动、相对运动和绝对运动等多种运动模式。
- 可实现双轴直线插补、圆弧插补功能。
- 支持多种隔离开关, 软件配置高低电平。
- 支持开环 / 闭环断电存储功能。
- 具备参数配置导入 / 导出功能。

SPEC	
型号	电机控制软件 1.0
操纵轴数	2、4 轴
对应介面	AC200-240V±10%、50/60Hz
对应 OS	Microsoft Windows 10/11



DA11-□□

1 2

1 滑台面尺寸	
25	□ 25×25mm
40	□ 40×40mm
60	□ 60×60mm

2 进给位置			
规 格	中 心	左 侧	右 侧
代 码	A	C	R

## 交叉滚柱

SPEC			
型号	DA11-25	DA11-40	DA11-60
滑台面尺寸	25×25mm	40×40mm	60×60mm
进给方式		标准千分尺	
移动量	±3.2mm		±6.5mm
千分尺最小读数		10μm	
导轨		交叉滚柱导轨	
载重	1.0kgf [9.8N]	2.0kgf [19.6N]	5.0kgf [49.0N]
移动精度	直线度	3μm以内	
	上下摆动	30° 以内	25° 以内
	左右摇动	30° 以内	15° 以内
容许力矩负载	上下摆动	1.1N·m	2.7N·m
	左右摇动	0.8N·m	2.2N·m
	轴向转动	0.4N·m	2.0N·m
力矩刚性	上下摆动	3.03"/N·cm	0.38"/N·cm
	左右摇动	2.85"/N·cm	0.42"/N·cm
	轴向转动	1.80"/N·cm	0.28"/N·cm
平行度		30μm以内	
运动的平行度		10μm以内	
自重	0.04kg	0.14kg	0.25kg
主材质 - 表面处理	铝 - 黑色阳极氧化处理		





DA11-□□

1 2

1 滑台面尺寸	
80	□ 80×80mm
100	□ 100×100mm
120	□ 120×120mm

2 进给位置			
规 格	中 心	左 侧	右 侧
代 码	A	C	R

## 交叉滚柱

SPEC				
型号	DA11-80	DA11-100	DA11-120	
进给方式		标准千分尺		
滑台面尺寸	80×80mm	100×100mm	120×120mm	
移动量		±12.5mm		±25mm
导轨		交叉滚柱导轨		
千分尺最小读数		10μm		
载重	10.0kgf [98N]	15.0kgf [147.0N]	20.0kgf [196.0N]	
移动精度	直线度 上下摆动 左右摇动	25" 以内 15" 以内	3μm	50" 以内 30" 以内
容许力矩负载	上下摆动 左右摇动 轴向转动	19.2N·m 15.1N·m 17.3N·m	36.0N·m 30.0N·m 33.0N·m	57.2N·m 44.7N·m 66.7N·m
力矩刚性	上下摆动 左右摇动 轴向转动	0.05"/N·cm 0.05"/N·cm 0.04"/N·cm	0.06"/N·cm 0.07"/N·cm 0.05"/N·cm	0.03"/N·cm 0.02"/N·cm 0.01"/N·cm
平行度		30μm以内		
运动的垂直度		10μm以内		
自重	0.5kg	0.7kg	1.6kg	
主材质 - 表面处理	铝-黑色阳极氧化处理			





DA11-□□

1 2

1 滑台面尺寸	
160	<input type="checkbox"/> 160×160mm
200	<input type="checkbox"/> 200×200mm

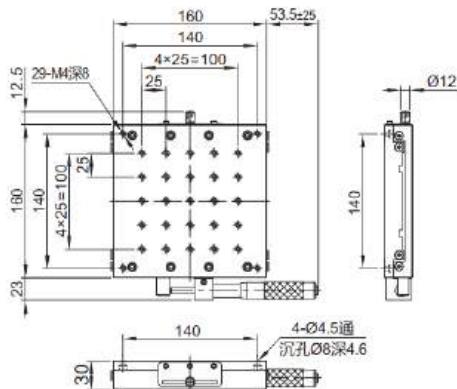
2 进给位置			
规格	中心	左侧	右侧
代码	A	C	R

## 交叉滚柱

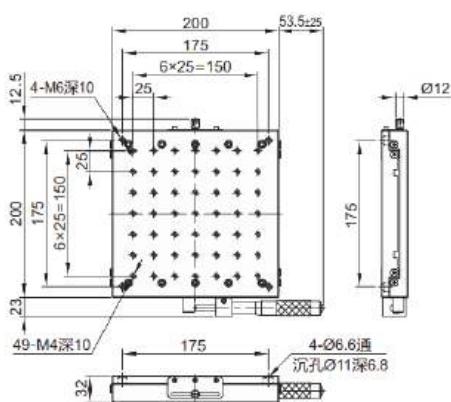
		SPEC	
型号	DA11-160		DA11-200
进给方式		标准千分尺	
滑台面尺寸	160×160mm		200×200mm
移动量		±25.0mm	
导轨		交叉滚柱导轨	
千分尺最小读数		10μm	
载重		40.0kgf [98N]	
移动精度	直线度	5μm	
自重	2.55kg		3.69kg
主材质 - 表面处理	铝 - 黑色阳极氧化处理		

## 外形尺寸图

DA11-160C



DA11-200C



手动直线

X

XY

Z

水平面XZ

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他



DA14-□ □

1 滑台面尺寸		2 方向规格		
规格	代号	左侧	右侧	无记号
60	C	仅适用 DA14-60	仅适用 DA14-60	仅适用 DA14-80
80	R			

手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

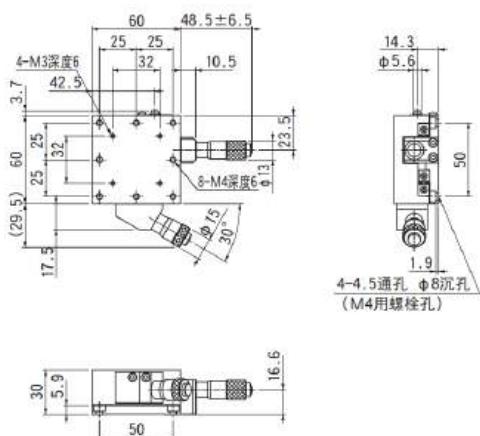
其他

## ■ 规格

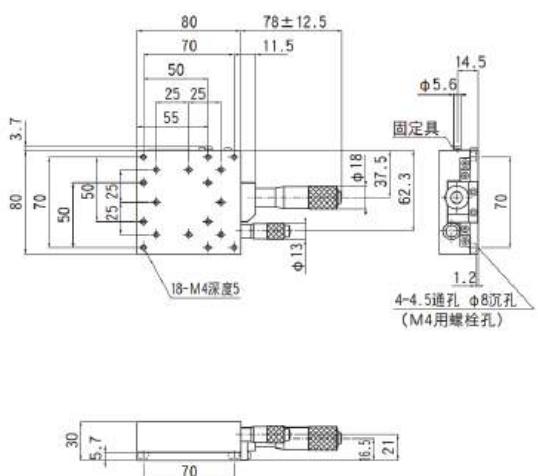
SPEC			
型号	DA14-60C	DA14-60R	DA14-80
滑台面尺寸	60×60mm		80×80mm
方向规格	左侧	右侧	—
移动量	粗调: ±6.5mm 微调: ±0.3mm		粗调: ±12.5mm 微调: ±0.3mm
载重	5.0kgf [49.0N]		6.0kgf [58.8N]
移动精度	直线度		2μm
	上下摆动		20"
	左右摇动		10"
容许力矩负载	上下摆动	8.6N·m	11.5N·m
	左右摇动	6.4N·m	9.1N·m
	轴向转动	5.6N·m	10.4N·m
力矩刚性	上下摆动	0.11"/N·cm	0.14"/N·cm
	左右摇动	0.10"/N·cm	0.10"/N·cm
	轴向转动	0.11"/N·cm	0.04"/N·cm
平行度		30μm以内	
运动的平行度		10μm以内	
自重	0.4kg		0.7kg
主材质 - 表面处理		铝 - 黑耐酸铝处理	

## 外形尺寸图

DA14-60C



DA14-80



手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他



DA31-□ □

1

2

1 滑台面尺寸	
25	□ 25×25mm
40	□ 40×40mm
60	□ 60×60mm
80	□ 80×80mm

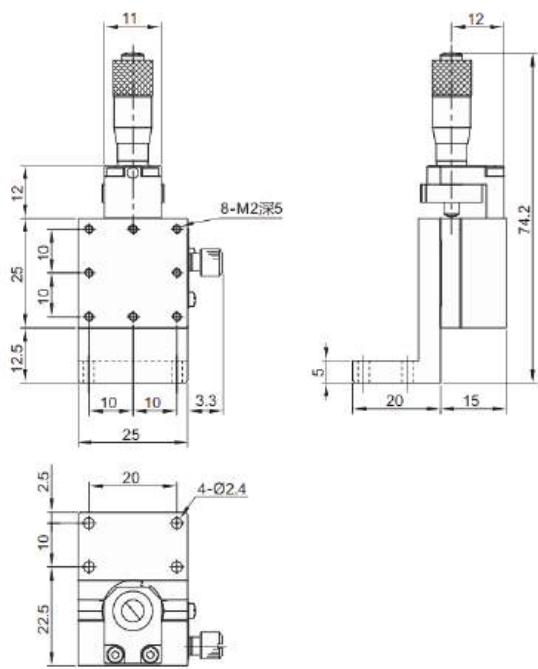
2 进给位置	
规格	
中心向上	
侧面向下	
侧面向上	
代码	
A	C
	CU

## 规格

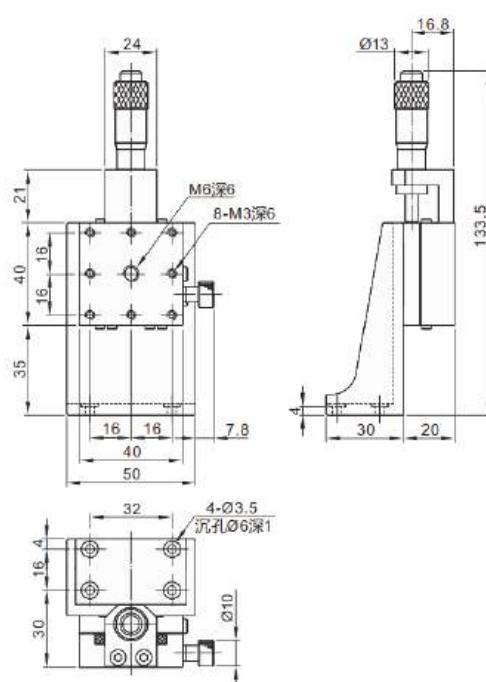
SPEC				
型号	DA31-25	DA31-40	DA31-60	DA31-80
滑台面尺寸	25×25mm	40×40mm	60×60mm	80×80mm
进给方式			标准千分尺	
移动量	±3.2mm		±6.5mm	±12.5mm
千分尺最小读数			10μm	
导轨			交叉滚柱导轨	
载重	0.5kgf [4.9N]	1.0kgf [9.8N]	2.0kgf [19.6N]	5.0kgf [49N]
移动精度	直线度	3μm以内		5μm以内
	上下摆动	30°以内		25°以内
	左右摆动	30°以内		15°以内
容许力矩负载	上下摆动	1.1N·m	2.7N·m	5.2N·m
	左右摆动	0.8N·m	2.2N·m	4.3N·m
	轴向转动	0.4N·m	2.0N·m	5.5N·m
力矩刚性	上下摆动	3.03"/N·cm	0.38"/N·cm	0.12"/N·cm
	左右摆动	2.85"/N·cm	0.42"/N·cm	0.11"/N·cm
	轴向转动	1.80"/N·cm	0.28"/N·cm	0.07"/N·cm
垂直度	50μm以内		80μm以内	
运动的垂直度	15μm以内		30μm以内	
自重	0.06kg	0.2kg	0.45kg	0.80kg
主材质 - 表面处理			铝-黑色阳极氧化处理	

### 外形尺寸图

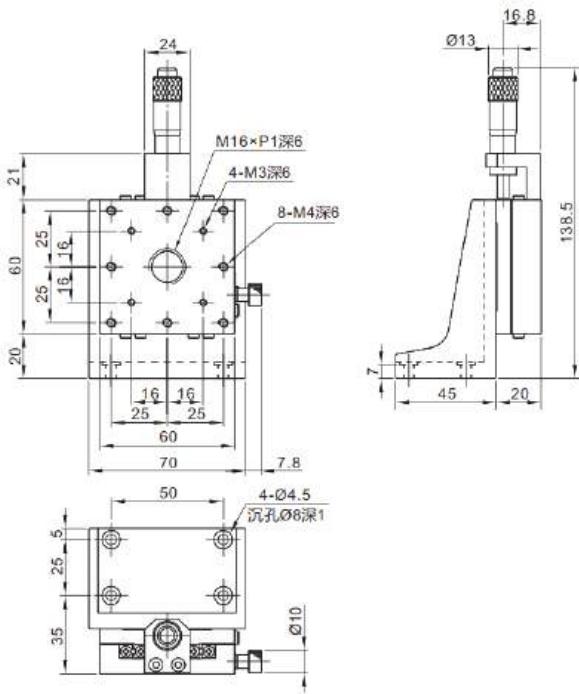
DA31-25A



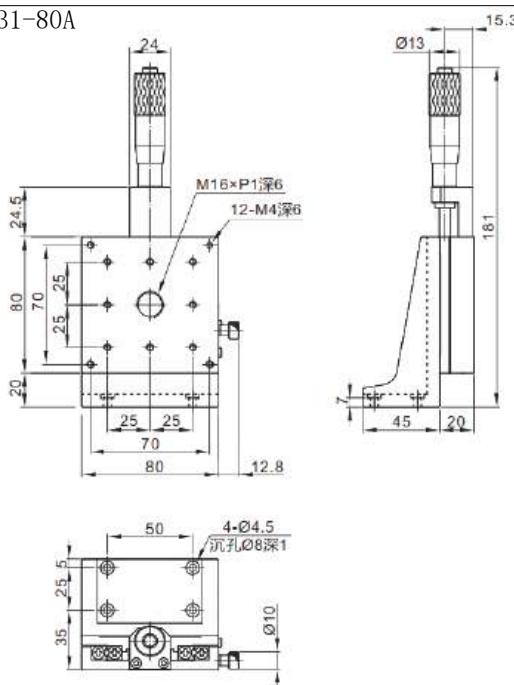
DA31-40A



DA31-60A



DA31-80A



手动直线

X  
XY  
Z  
水平面Z  
XZ  
水平面XZ  
XYZ  
水平面XYZ  
角度

## 交叉滾柱 燕尾形

- 25
- 30
- 40
- 50
- 60
- 70
- 80
- 100
- 120
- 其他



DA34- □ □

1 2

1 滑台面尺寸	
60	□ 60×60mm
80	□ 80×80mm

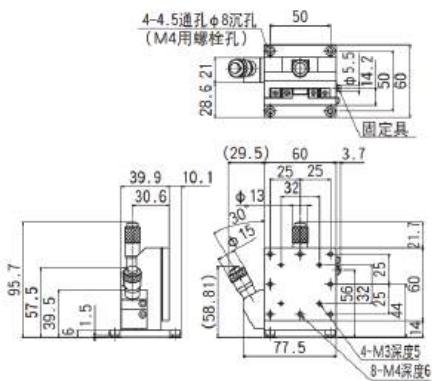
2 方向规格		
规格	左侧	右侧
仅适用 DA34-60		
仅适用 DA34-60		
仅适用 DA34-80		
无记号	C	R

规格

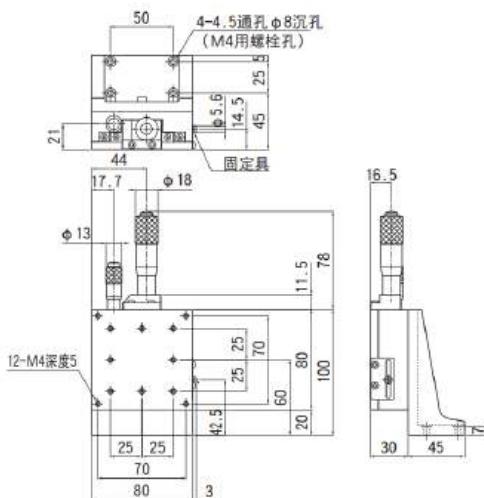
SPEC			
型号	DA34-60C	DA34-60R	DA34-80
滑台面尺寸	60×60mm	80×80mm	—
方向规格	左侧	右侧	—
移动量	粗调: ±6.5mm 微调: ±0.3mm	粗调: ±12.5mm 微调: ±0.3mm	—
载重	2.0kgf [19.6N]	3.0kgf [29.4N]	—
移动精度	直线度	2μm	—
	上下摆动	20"	—
	左右摇动	10"	—
容许力矩负载	上下摆动	8.6N·m	11.5N·m
	左右摇动	6.4N·m	9.1N·m
	轴向转动	5.6N·m	10.4N·m
力矩刚性	上下摆动	0.11"/N·cm	0.14"/N·cm
	左右摇动	0.10"/N·cm	0.10"/N·cm
	轴向转动	0.11"/N·cm	0.04"/N·cm
平行度	70μm以内	80μm以内	—
运动的平行度	15μm以内	25μm以内	—
自重	0.6kg	0.97kg	—
主材质 - 表面处理	铝—黑耐酸铝处理		

## 外形尺寸图

DA34-60C



DA34-80



手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

## 水平面Z轴交叉滚柱导轨滑台:DA33-25/40/60/80

手动直线

X  
XY  
Z  
水平面Z  
XZ  
水平面XZ  
XYZ  
水平面XYZ  
角度  
旋转  
组合  
配件  
控制器  
多维系统  
光学平台



DA33-□

1

1 滑台面尺寸	
25	<input type="checkbox"/> 25×25mm
40	<input type="checkbox"/> 40×40mm
60	<input type="checkbox"/> 60×60mm
80	<input type="checkbox"/> 80×80mm

- DA33 系列为能将平面上下移动的交叉滚柱导轨滑台。
- 利用杠杆的千分尺进给沿垂直方向传送的结构。

规格

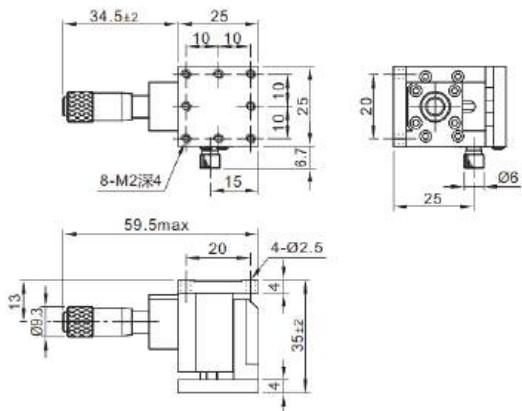
	SPEC				
型号	DA33-25	DA33-40	DA33-40H	DA33-60L	DA33-60
滑台面尺寸	25×25mm	40×40mm		60×60mm	80×80mm
移动量	±2.0mm		±3.0mm		±5.0mm
千分尺最小读数			10μm		
导轨			交叉滚柱导轨		
载重	1.0kgf [9.8N]		2.0kgf [19.6N]	4.0kgf [39.2N]	3.0kgf [29.4N]
直线度			3μm		
自重	0.06kg	0.2kg	0.2kg	0.3kg	0.6kg
主材质 - 表面处理	铝-黑色阳极氧化处理				

※因结构上使用了杠杆原理, 所以从行程初始位置开始, 相对于刻度的升降量会发生偏移。千分尺旋钮的刻度请作为大致标准。

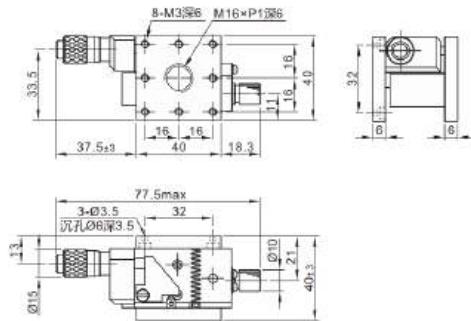
□25  
□30  
□40  
□50  
□60  
□70  
□80  
□100  
□120  
其他

## 外形尺寸图

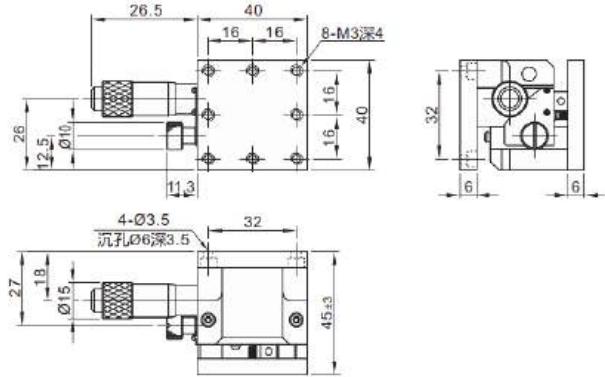
DA33-25



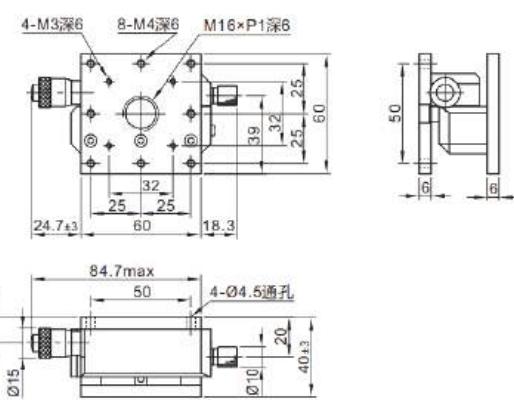
DA33-40



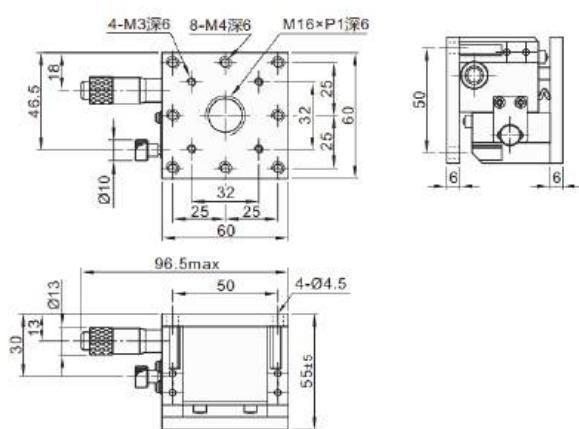
DA33-40H



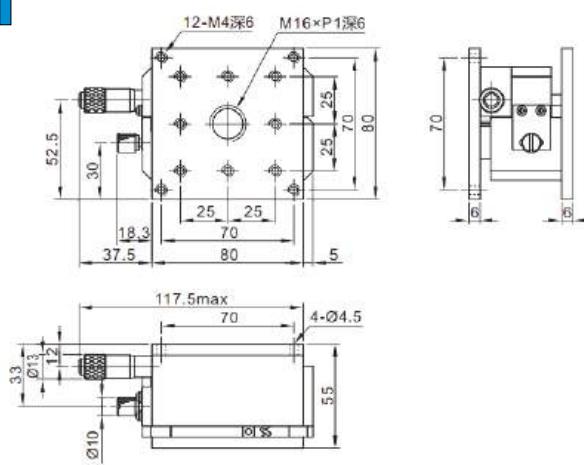
DA33-60L



DA33-60



DA33-80



手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

其他



- X
- XY
- Z
- 水平面Z
- XZ
- 水平面XZ
- XYZ
- 水平面XYZ
- 角度
- 旋转
- 组合
- 配件
- 控制器
- 多维系统
- 光学平台

DA21- □ □

1 2

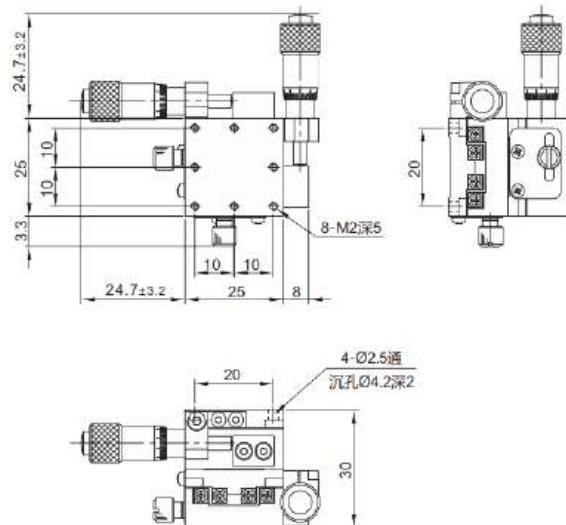
1 滑台面尺寸	
25	□ 25×25mm
40	□ 40×40mm
60	□ 60×60mm

规 格	2 进给位置		
	中心	左侧	右侧
代码	A	C	R

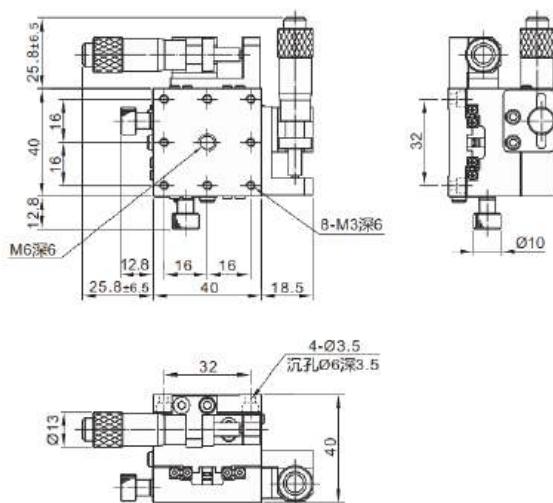
SPEC			
型号	DA21-25	DA21-40	DA21-60
滑台面尺寸	25×25mm	40×40mm	60×60mm
进给方式		标准千分尺	
移动量	±3.2mm		±6.5mm
千分尺最小读数		10μm	
导轨		交叉滚柱导轨	
载重	1.0kgf [9.8N]	1.8kgf [17.6N]	4.5kgf [44.1N]
移动精度	直线度	3μm以内	
	上下摆动	30° 以内	25° 以内
	左右摇动	30° 以内	15° 以内
容许力矩负载	上下摆动	0.4N·m	2.0N·m
	左右摇动	0.8N·m	2.2N·m
	轴向转动	0.4N·m	2.0N·m
力矩刚性	上下摆动	4.83"/N·cm	0.66"/N·cm
	左右摇动	5.70"/N·cm	0.84"/N·cm
	轴向转动	4.83"/N·cm	0.66"/N·cm
平行度		60μm以内	
运动的平行度		20μm以内	
正交度		10μm以内	
自重	0.08kg	0.3kg	0.52kg
主材质 - 表面处理	铝 - 黑色阳极氧化处理		

## 外形尺寸图

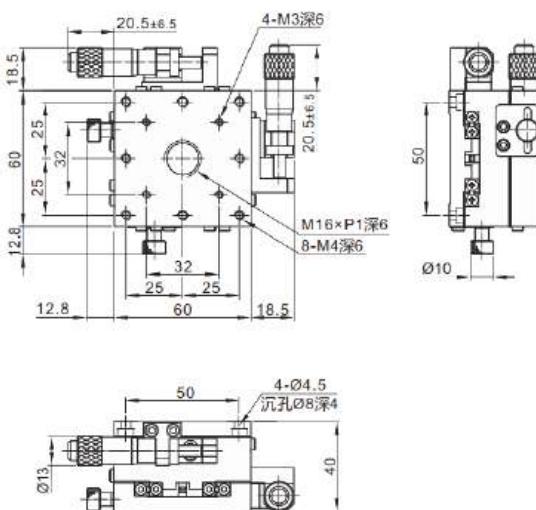
DA21-25C



DA21-40C



DA21-60C



手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

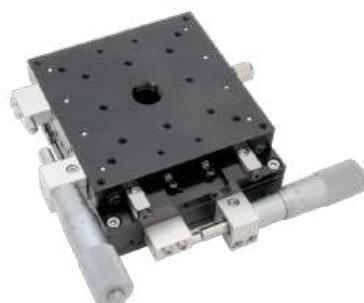
□70

□80

□100

□120

其他



DA21- □ □

1 2

1 滑台面尺寸	
80	□ 80×80mm
100	□ 100×100mm
120	□ 120×120mm

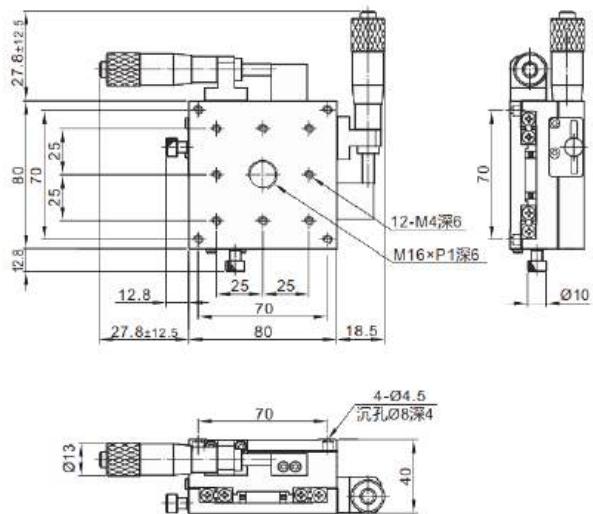
规 格	2 进给位置		
	中心	左侧	右侧
代码	A	C	R

## ■ 规格

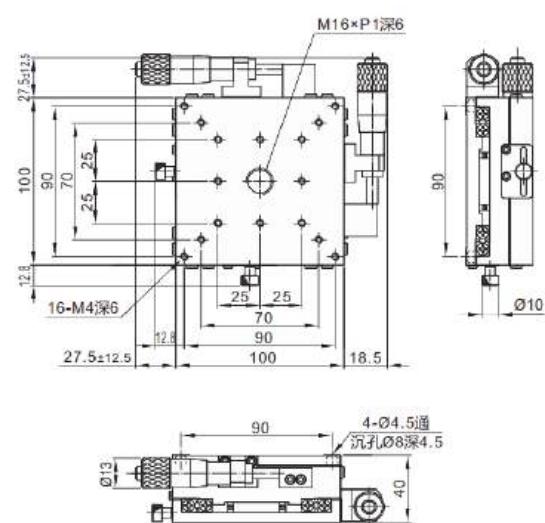
SPEC			
型号	DA21-80	DA21-100	DA21-120
滑台面尺寸	80×80mm	100×100mm	120×120mm
进给方式		标准千分尺	
移动量	±12.5mm		±25mm
千分尺最小读数	10μm		
导轨	交叉滚柱导轨		
载重	9.5kgf [93.1N]	14.3kgf [140.1N]	18.4kgf [180.3N]
移动精度	直线度	3μm以内	
	上下摆动	25" 以内	
	左右摇动	15" 以内	
容许力矩负载	上下摆动	17.3N·m	33.0N·m
	左右摇动	15.1N·m	30.0N·m
	轴向转动	17.3N·m	33.0N·m
力矩刚性	上下摆动	0.09"/N·cm	0.11"/N·cm
	左右摇动	0.10"/N·cm	0.14"/N·cm
	轴向转动	0.09"/N·cm	0.11"/N·cm
平行度	60μm以内		
运动的平行度	20μm以内		
正交度	10μm以内		
自重	1.0kg	1.4kg	3.2kg
主材质 - 表面处理	铝—黑色阳极氧化处理		

## 外形尺寸图

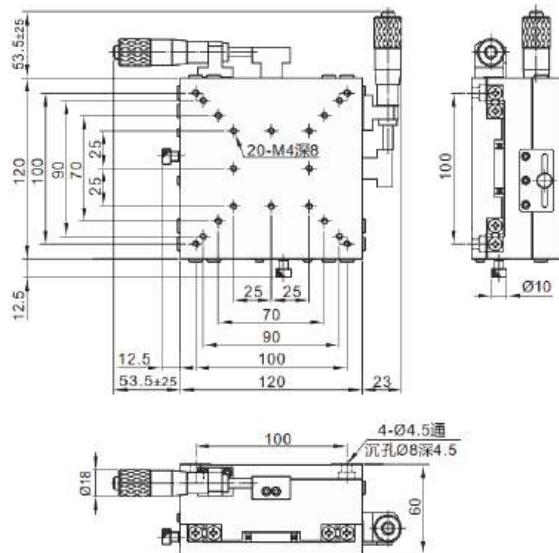
DA21-80C



DA21-100C



DA21-120C



手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

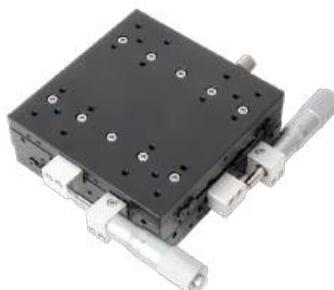
□70

□80

□100

□120

其他



DA21- □ □

1 滑台面尺寸  
160 □ 160×160mm  
200 □ 200×200mm

2 进给位置

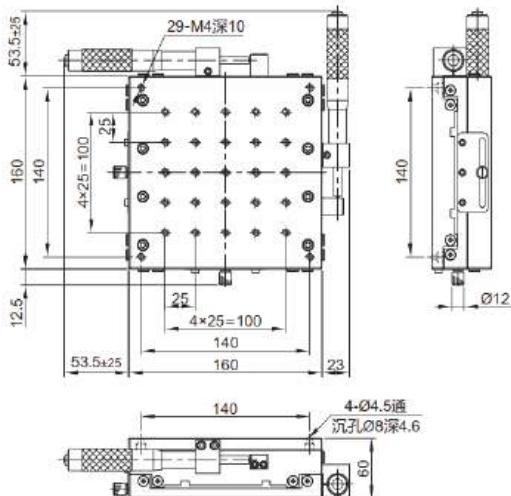
规 格	中心	左侧	右侧
代 码	A	C	R

规格

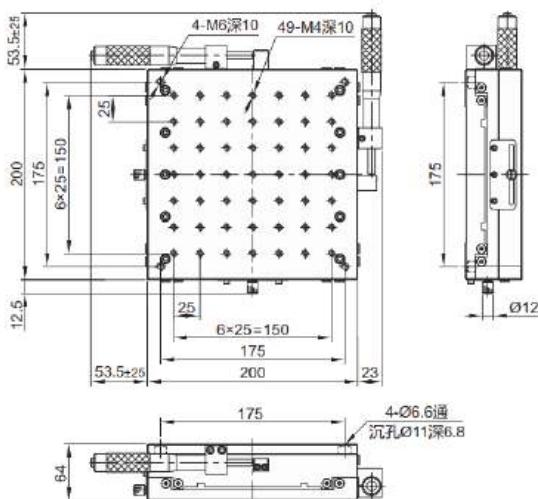
SPEC		
型号	DA21-160	DA21-200
滑台面尺寸	160×160mm	200×200mm
进给方式	标准千分尺	
移动量	±25mm	
千分尺最小读数	10μm	
导轨	交叉滚柱导轨	
载重	40kgf [392.0N]	
直线度	5μm以内	
自重	4.3kg	6.52kg
主材质 - 表面处理	铝—黑色阳极氧化处理	

## 外形尺寸图

DA21-160C



DA21-200C



手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

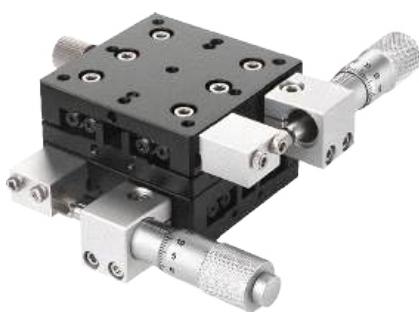
□80

□100

□120

其他

## 薄形XY轴交叉滚柱导轨滑台□40/□60:DA20-40/60



DA20- □ □

1 2

1 滑台面尺寸  
40 □ 40×40mm  
60 □ 60×60mm

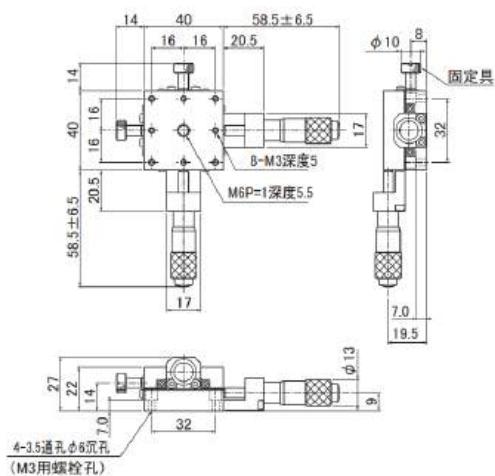
2 进给位置			
规格	中心	左侧	右侧
代码	A	C	R

## 规格

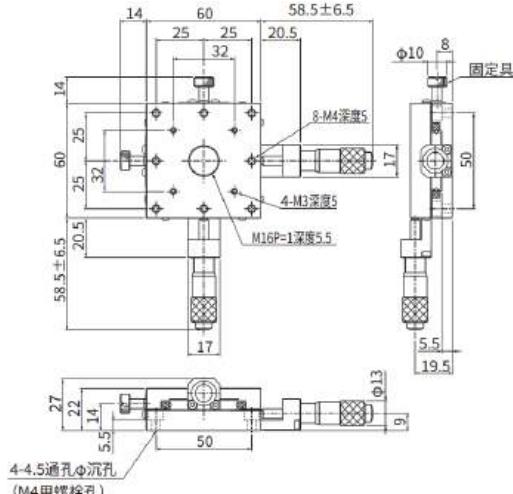
SPEC			
型号	DA20-40	DA20-60	
滑台面尺寸	40×40mm	60×60mm	
移动量	±6.5mm	±6.5mm	
千分尺最小读数	10μm	10μm	
导轨	交叉滚柱导轨		
载重	1.0kgf [9.8N]	3.0kgf [29.4N]	
移动精度	直线度	3μm以内	
	上下摆动	40° 以内	
	左右摆动	20° 以内	
容许力矩负载	上下摆动	0.7N·m	2.3N·m
	左右摆动	0.8N·m	1.9N·m
	轴向转动	0.7N·m	2.3N·m
力矩刚性	上下摆动	0.57"/N·cm	0.19"/N·cm
	左右摆动	0.50"/N·cm	0.13"/N·cm
	轴向转动	0.64"/N·cm	0.15"/N·cm
平行度	50μm以内		
运动的平行度	20μm以内		
正交度	10μm以内		
自重	0.2kg	0.4kg	
主材质 - 表面处理	铝 - 黑色阳极氧化处理		

## 外形尺寸图

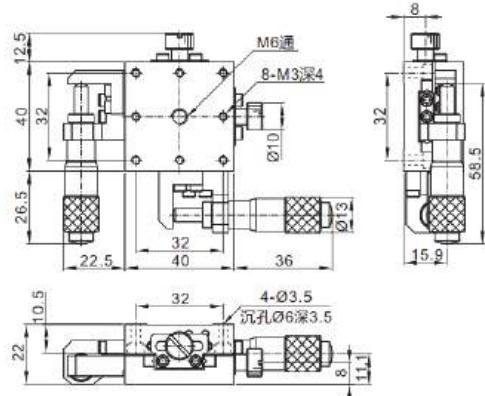
DA20-40A



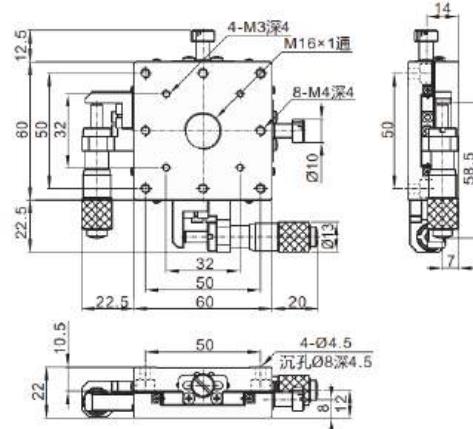
DA20-60A



DA20-40C



DA20-60C



手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他



DA20- □ □

1 2

1 滑台面尺寸  
80 □ 80×80mm  
100 □ 100×100mm

2 进给位置			
规格	中心	左侧	右侧
代码	A	C	R

## 规格

SPEC		
型号	DA20-80	DA20-100
滑台面尺寸	80×80mm	100×100mm
移动量	±12.5mm	±12.5mm
千分尺最小读数	10μm	10μm
导轨	交叉滚柱导轨	
载重	4.0kgf [39.2N]	
移动精度	直线度	3μm以内
	上下摆动	40°以内
	左右摆动	20°以内
容许力矩负载	上下摆动	5.1N·m
	左右摆动	4.2N·m
	轴向转动	5.1N·m
力矩刚性	上下摆动	0.13"/N·cm
	左右摆动	0.13"/N·m
	轴向转动	0.11"/N·cm
平行度	50μm以内	
运动的平行度	20μm以内	
正交度	10μm以内	
自重	0.7kg	1.08kg
主材质 - 表面处理	铝 - 黑色阳极氧化处理	





DA24- □ □  
1 2

1 滑台面尺寸	
60	□ 60×60mm
80	□ 80×80mm

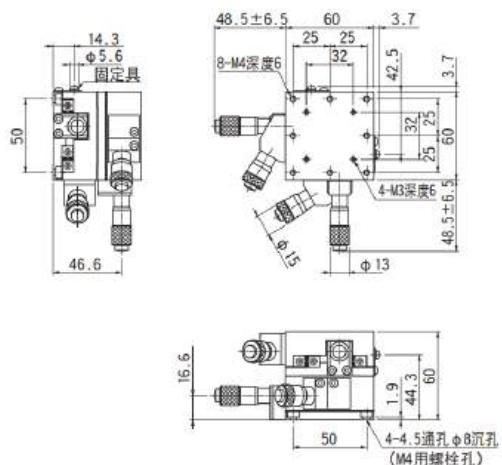
规格	2 方向规格		
	左侧	右侧	无记号
仅适用 DA24-60			
仅适用 DA24-80			

规格

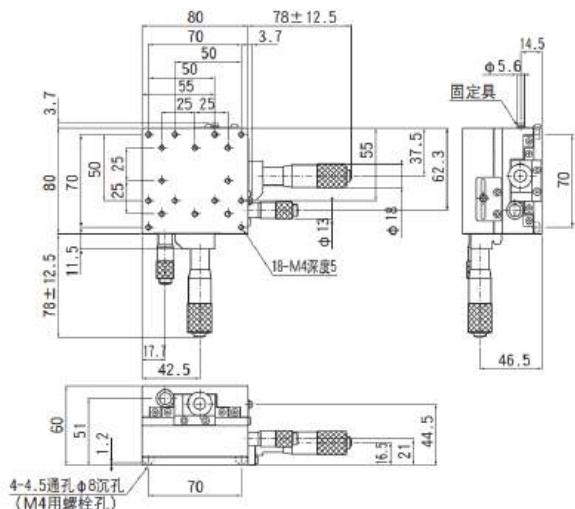
SPEC		
型号	DA24-60C	DA24-60R
滑台面尺寸	60×60mm	80×80mm
方向规格	左侧	右侧
移动量	粗调: ±6.5mm 微调: ±0.3mm	粗调: ±12.5mm 微调: ±0.3mm
载重	4.6kgf [45.1N]	5.3kgf [51.9N]
移动精度	直线度	2μm
	上下摆动	20"
	左右摇动	10"
容许力矩负载	上下摆动	5.6N·m
	左右摇动	6.4N·m
	轴向转动	5.6N·m
力矩刚性	上下摆动	0.22"/N·cm
	左右摇动	0.20"/N·cm
	轴向转动	0.22"/N·cm
平行度	60μm以内	
运动的平行度	20μm以内	
正交度	10μm以内	
自重	0.9kg	1.35kg
主材质 - 表面处理	铝-黑耐酸铝处理	

## 外形尺寸图

DA24-60C



DA24-80



手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他



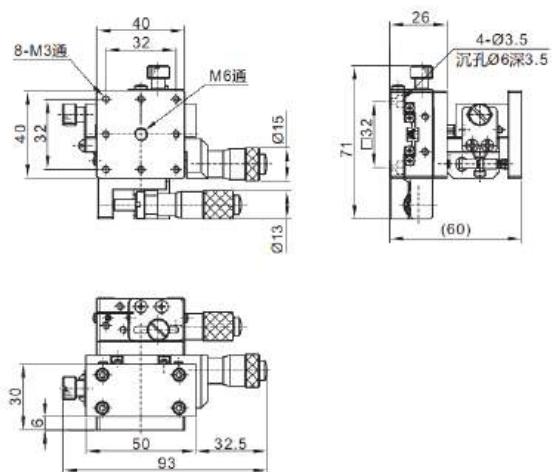
DA63-□  
1

1 滑台面尺寸	
40	□ 40×40mm
60	□ 60×60mm
80	□ 80×80mm

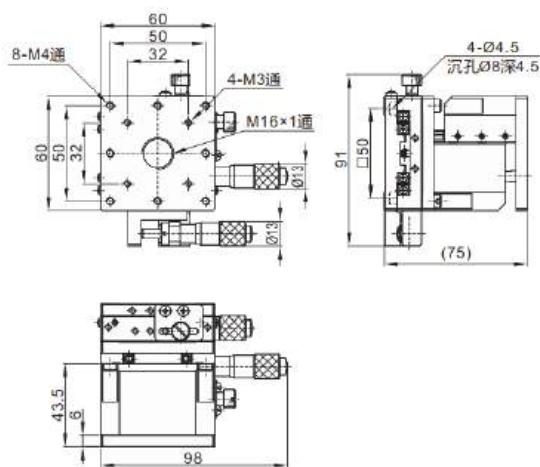
交叉滚柱				
燕尾形				
型号	DA63-40	DA63-60	DA63-80	
滑台面尺寸	40×40mm	60×60mm	80×80mm	
移动量	X 轴	±6.5mm		±12.5mm
	Z 轴	±3.0mm	±5.0mm	
载重	1.0kgf [9.8N]	2.0kgf [19.6N]	3.0kgf [29.4N]	
容许力矩负载	上下摆动	1.5N·m	1.5N·m	2.5N·m
	左右摇动	2.0N·m	4.2N·m	6.3N·m
	轴向转动	2.0N·m	2.3N·m	3.8N·m
力矩刚性	上下摆动	2.01"/N·cm	0.84"/N·cm	0.27"/N·cm
	左右摇动	1.39"/N·cm	0.32"/N·cm	0.11"/N·cm
	轴向转动	2.24"/N·cm	1.08"/N·cm	0.59"/N·cm
平行度	130μm以内			
运动的垂直度	25μm以内			
自重	0.34kg	0.85kg	1.50kg	
主材质 - 表面处理	铝—黑色阳极氧化处理			

## 外形尺寸图

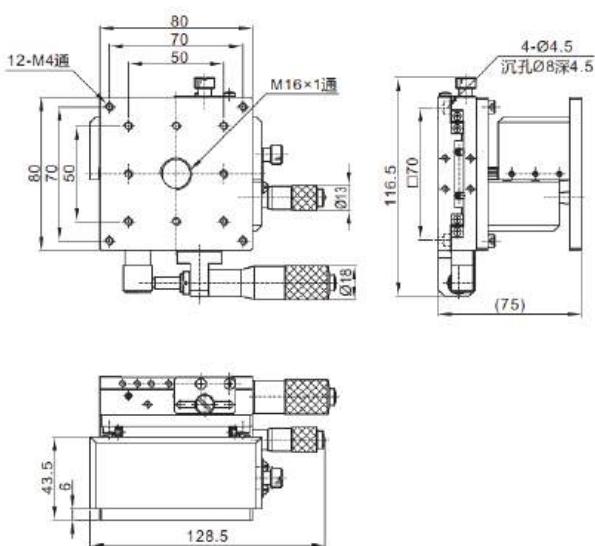
DA63-40



DA63-60



DA63-80



手动直线

X

XY

Z

水平面XZ

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他



DA71-□ □

1 2

1 滑台面尺寸	
40	□ 40×40mm
60	□ 60×60mm
80	□ 80×80mm

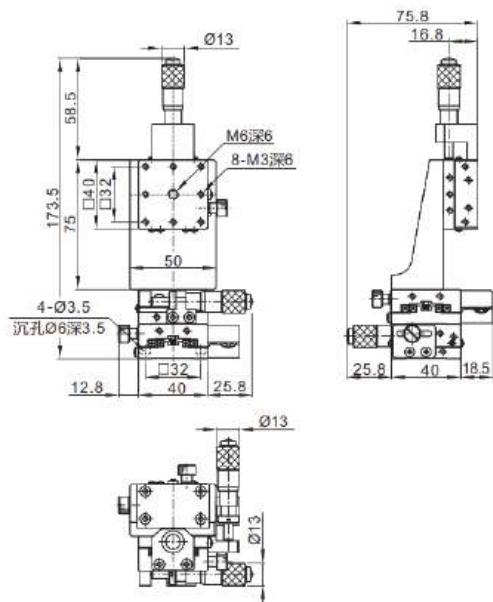
2 进给位置	
规格	
中心向上	侧面向下
A	C

规格

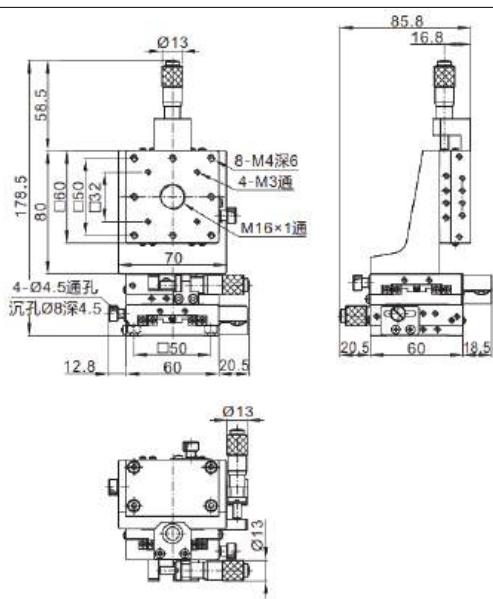
SPEC				
型号	DA71-40	DA71-60	DA71-80	
滑台面尺寸	40×40mm	60×60mm	80×80mm	
进给方式		标准千分尺		
移动量	±6.5mm		±12.5mm	
千分尺最小读数		10μm		
导轨	交叉滚柱导轨			
载重	1.0kgf 【9.8N】	2.0kgf 【19.6N】	5.0kgf 【49N】	
容许力矩负载	上下摆动	2.0N·m	4.3N·m	15.1N·m
	左右摇动	2.0N·m	4.3N·m	15.1N·m
	轴向转动	2.0N·m	5.2N·m	17.3N·m
力矩刚性	上下摆动	1.08"/N·cm	0.30"/N·cm	0.14"/N·cm
	左右摇动	1.12"/N·cm	0.29"/N·cm	0.14"/N·cm
	轴向转动	1.04"/N·cm	0.31"/N·cm	0.14"/N·cm
垂直度	140μm以内			
运动的垂直度	50μm以内			
自重	0.48kg	0.95kg	1.80kg	
主材质 - 表面处理	铝—黑色阳极氧化处理			

## 外形尺寸图

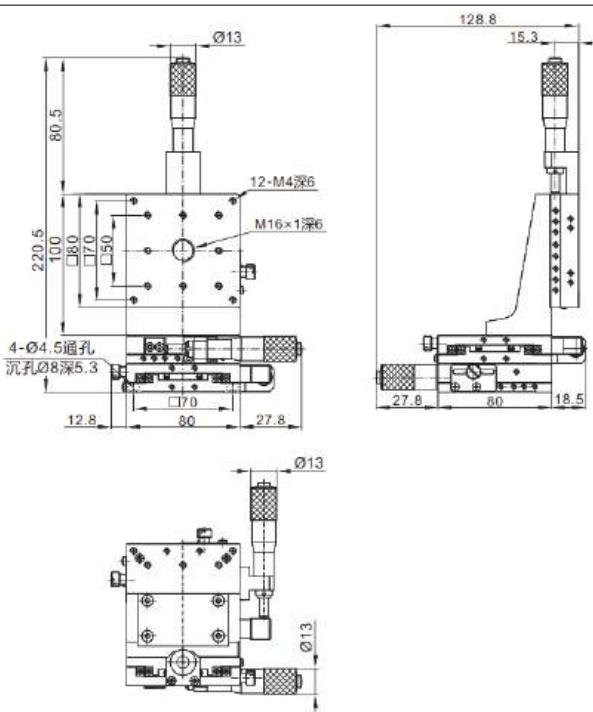
DA71-40A



DA71-60A



DA71-80A



手动直线

X  
XY  
Z  
水平面Z  
XZ  
水平面XZXYZ  
水平面XYZ  
角度  
旋转  
组合  
配件  
控制器  
多维系统  
光学平台交叉滚柱  
燕尾形□25  
□30  
□40  
□50  
□60  
□70  
□80  
□100  
□120  
其他

## 快速升降手动位移台:DA36

升降台

X  
XY  
Z  
水平面Z  
XZ  
水平面XZ  
XYZ  
水平面XYZ  
角度  
旋转  
组合  
配件  
控制器  
多维系统  
光学平台



DA36-□

1

## 1 滑台面尺寸

60	<input type="checkbox"/> 60×80mm
80	<input type="checkbox"/> 80×120mm
120	<input type="checkbox"/> 120×180mm
120A	<input type="checkbox"/> 120×180mm

交叉滚柱

## 规格

SPEC				
型号	DA36-60	DA36-80	DA36-120	DA36-120A
滑台面尺寸	60×80mm	80×120mm	120×180mm	
移动量	31.0mm	40.0mm	70.0mm	
把手旋转1圈移动量	1.8mm	2.0mm	3.0mm	
载重	6.0kgf [58.8N]	7.0kgf [68.6N]	10.0kgf [98.0N]	
平行度			200μm	
自重	0.65kg	1.25kg		3.5kg
主材质 - 表面处理	铝-黑色阳极氧化处理			

□25  
□30  
□40  
□50  
□60  
□70  
□80  
□100  
□120  
其他



## 双剪刀快速升降手动位移台:DA35



DA35-□

1

1 滑台面尺寸	
0814	□ 80×140mm
1016	□ 100×160mm
1622	□ 160×220mm

升降台

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

规格

SPEC			
型号	DA35-0814	DA35-1016	DA35-1622
滑台面尺寸	80×140mm	100×160mm	160×220mm
移动量	30.0mm	50.0mm	70.0mm
载重	20.0kgf [196.0N]	25.0kgf [245.0N]	30.0kgf [294.0N]
平行度	0.2μm	0.3μm	0.3μm
自重	1.26kg	2.07kg	3.72kg
主材质 - 表面处理	铝-黑色阳极氧化处理		

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

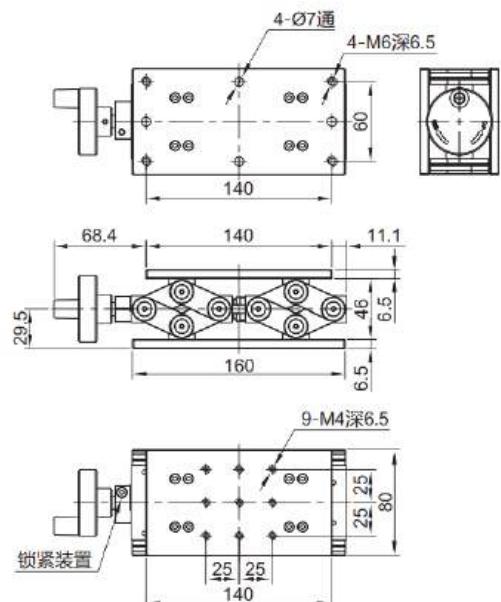
□120

其他

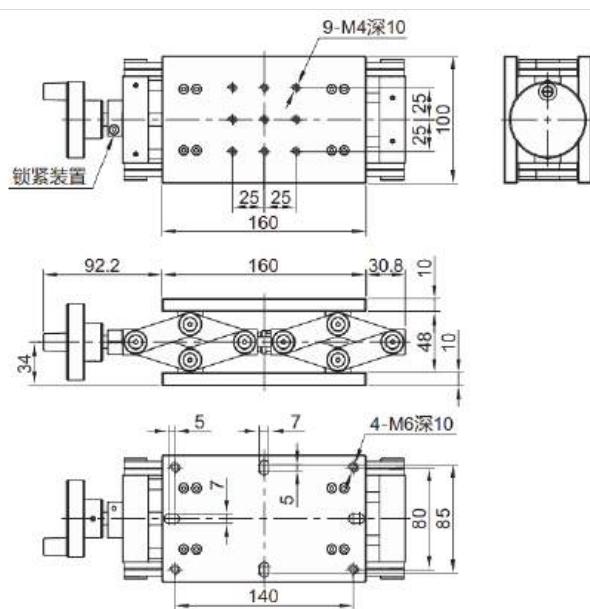
097

## 外形尺寸图

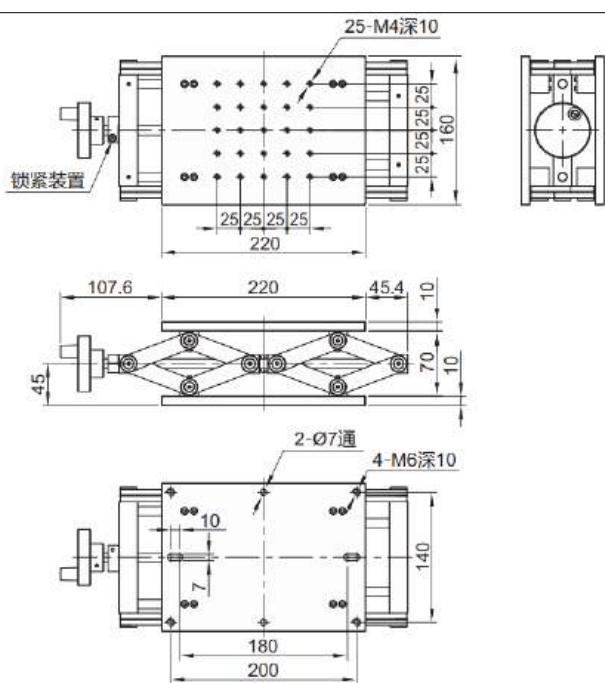
DA35-0814



DA35-1016



DA35-1622



升降台

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他



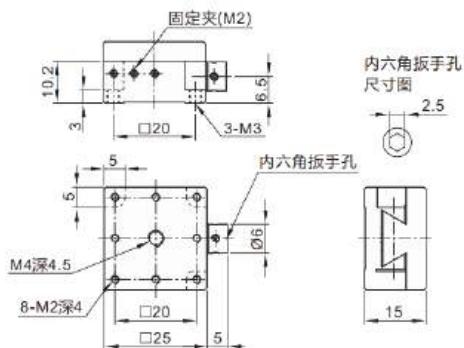
DC01-□  
1  
DC02-□  
1

1 滑台面尺寸	
25	<input type="checkbox"/> 25×25mm
40	<input type="checkbox"/> 40×40mm
60	<input type="checkbox"/> 60×60mm

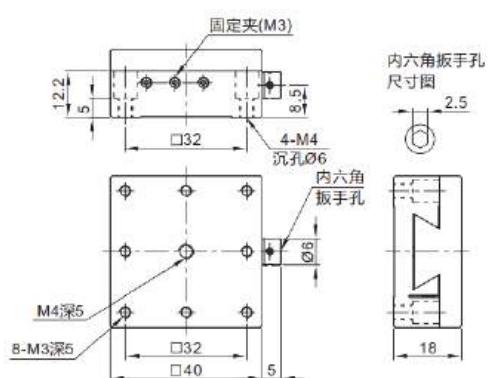
SPEC						
型号	DC01-25	DC02-25	DC01-40	DC02-40	DC01-60	DC02-60
滑台面尺寸	25×25mm		40×40mm		60×60mm	
移动量	±3.0mm		±5.0mm		±7.0mm	
旋钮旋转1圈移动量			0.5mm			
导轨			燕尾槽式			
载重	水平	3.0kgf [29.4N]			4.0kgf [39.2N]	
	垂直	1.0kgf [9.8N]			2.0kgf [19.6N]	
移动精度	直线度		30μm			
	平行度		80μm			
容许力矩负载	上下摆动	2.0N·m	4.0N·m		5.0N·m	
	左右摇动	1.5N·m	3.0N·m		4.0N·m	
	轴向转动	1.3N·m	3.0N·m		4.0N·m	
平行度		50μm				
自重	0.07kg		0.19kg		0.6kg	
主材质 - 表面处理	DC01: 铝—黑色阳极氧化处理 DC02: 黄铜—黑色氟树脂处理					

## 外形尺寸图

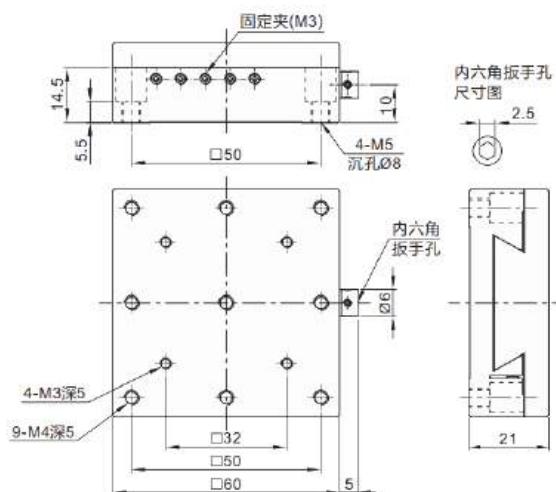
DC01-25/DC02-25



DC01-40/DC02-40



DC01-60/DC02-60



手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他



DC12-□□

1 2

DC13-□□

1 2

1 滑台面尺寸	
25	<input type="checkbox"/> 25×25mm
40	<input type="checkbox"/> 40×40mm
60	<input type="checkbox"/> 60×60mm

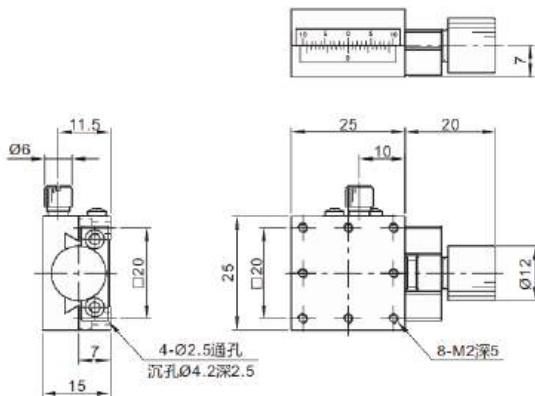
2 方向规格	
左侧	右侧

## 规格

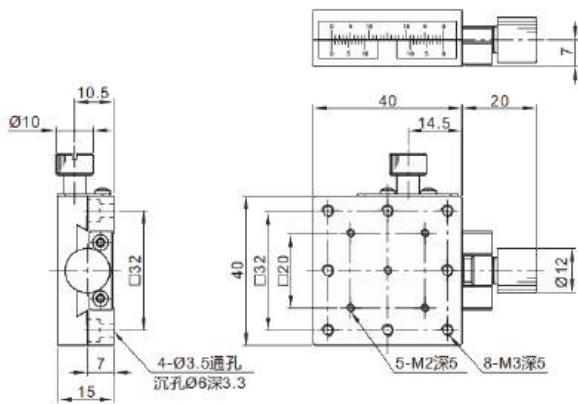
SPEC					
型号	DC12-25	DC13-25	DC12-40	DC13-40	DC12-60
滑台面尺寸	25×25mm		40×40mm		60×60mm
移动量	±5mm		±7mm		±9mm
千分尺最小读数			0.1mm		
进给1旋转变动量			0.5mm		
导轨	燕尾槽式				
载重	水平	3.0kgf [29.4N]	3.0kgf [29.4N]	4.0kgf [39.2N]	
	垂直	1.0kgf [9.8N]	1.0kgf [9.8N]	2.0kgf [19.6N]	
移动精度	直线度		50μm以内		
	平行度		50μm以内		
容许力矩负载	上下摆动	2.0N·m	4.0N·m	5.0N·m	
	左右摇动	1.5N·m	3.0N·m	4.0N·m	
	轴向转动	1.3N·m	3.0N·m	4.0N·m	
平行度		50μm以内			
自重	0.04kg	0.18kg	0.18kg		
主材质 - 表面处理	DC12: 黄铜—黑色氟树脂处理 DC13: 铝—黑色阳极氧化处理				

## 外形尺寸图

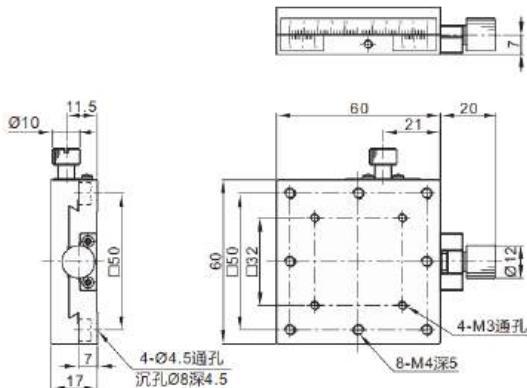
DC12-25C/DC13-25C



DC12-40C/DC13-40C



DC12-60C/DC13-60C



手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

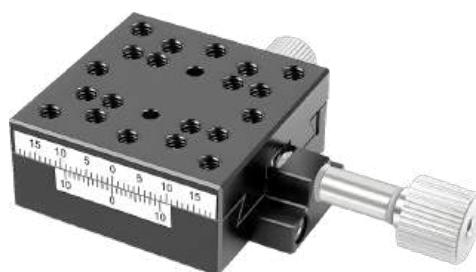
□70

□80

□100

□120

其他



※DC15螺距为4.0, DC16螺距为0.8

DC15-□□  
1 2  
DC16-□□  
1 2

1 滑台面尺寸
40 <input type="checkbox"/> 40×40mm
60 <input type="checkbox"/> 60×60mm

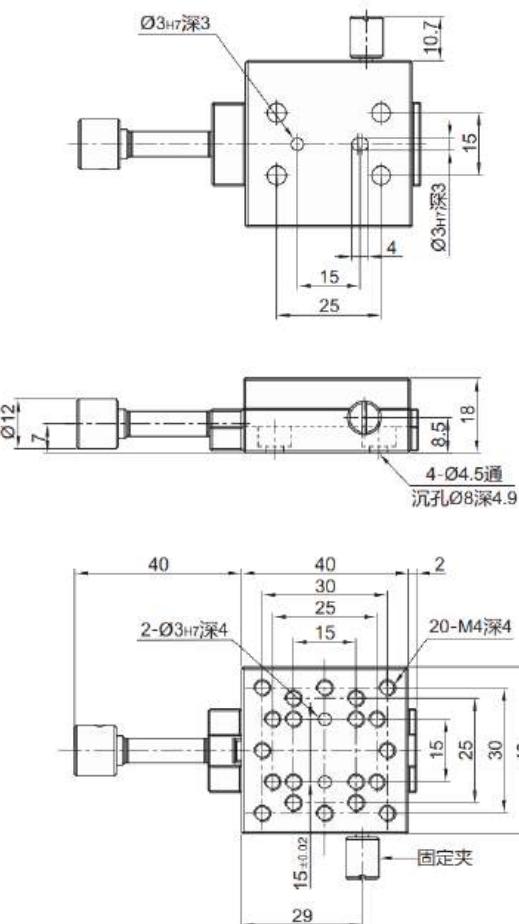
2 方向规格		
规格	左侧	右侧
代 码		
	C	R

■ 规格

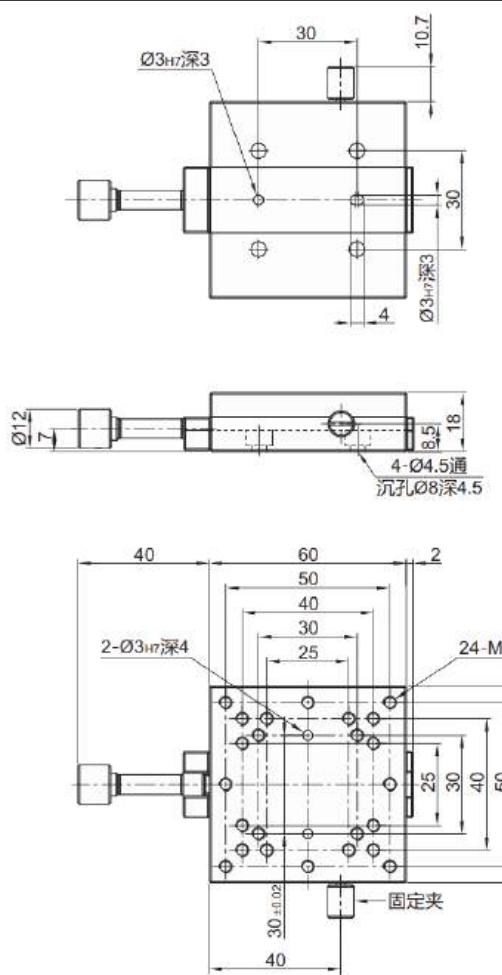
SPEC				
型号	DC15-40	DC16-40	DC15-60	DC16-60
滑台面尺寸		40×40mm		60×60mm
移动量		±11mm		±21mm
标尺刻度最小读数			0.1mm	
螺距	4.0mm	0.8mm	4.0mm	0.8mm
导轨			燕尾槽式	
载重	水平	2.0kgf [19.6N]	3.0kgf [29.4N]	
	垂直	1.0kgf [9.8N]	1.5kgf [14.7N]	
移动精度	直线度		20μm以内	
	平行度		30μm以内	
平行度			50μm以内	
自重		0.1kg		0.19kg
主材质 - 表面处理			铝-黑色阳极氧化处理	

## 外形尺寸图

DC15-40C/DC16-40C



DC15-60C/DC16-60C



手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他



DC60-□  
1

1 滑台面尺寸

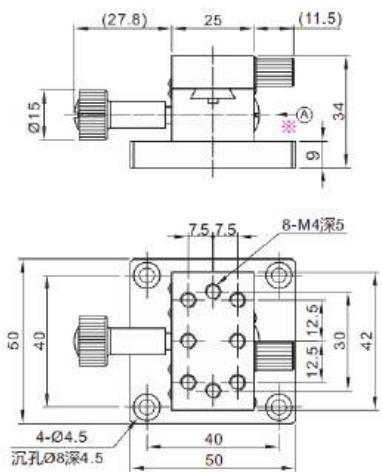
40	<input type="checkbox"/> 24.8×42mm
60	<input type="checkbox"/> 40×60mm
90	<input type="checkbox"/> 40×90mm
140	<input type="checkbox"/> 40×140mm

规格

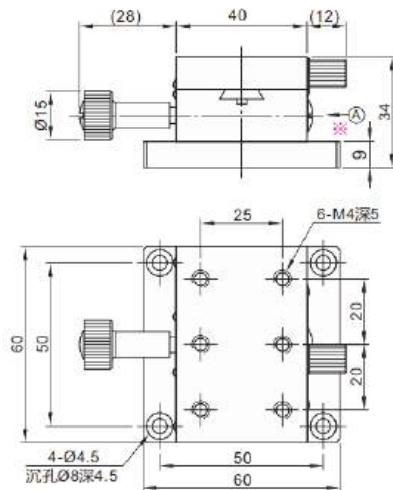
SPEC				
型号	DC60-40	DC60-60	DC60-90	DC60-140
滑台面尺寸	24.8×42mm	40×60mm	40×90mm	40×140mm
移动量	±12mm	±21mm	±35mm	±60mm
标尺刻度最小读数		0.1mm		
旋钮旋转1圈移动量		18mm		
导轨		燕尾槽式		
载重	3.0kgf [29.4N]		4.0kgf [39.2N]	
移动精度	直线度	30μm以内		
自重	0.17kg	0.29kg	0.4kg	0.56kg
主材质 - 表面处理	铝-黑色阳极氧化处理			

## 外形尺寸图

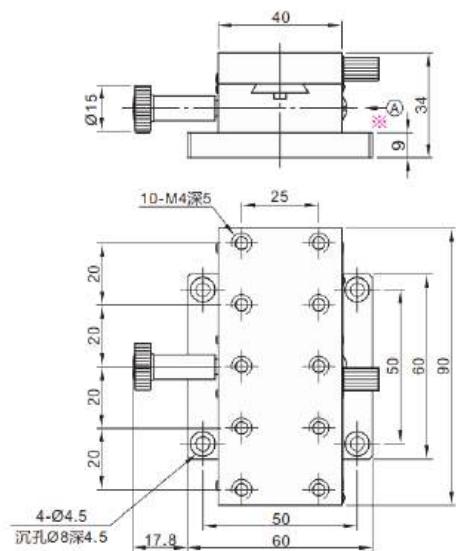
DC60-40



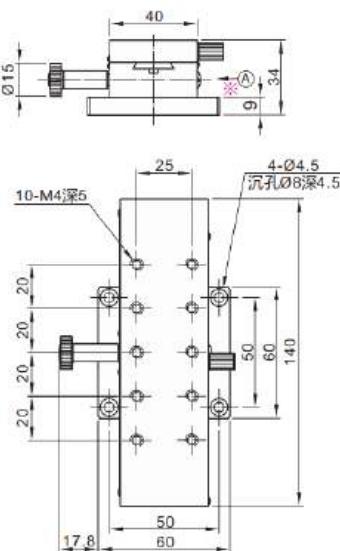
DC60-60



DC60-90



DC60-140



手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他



DC61-□  
1

1 滑台面尺寸

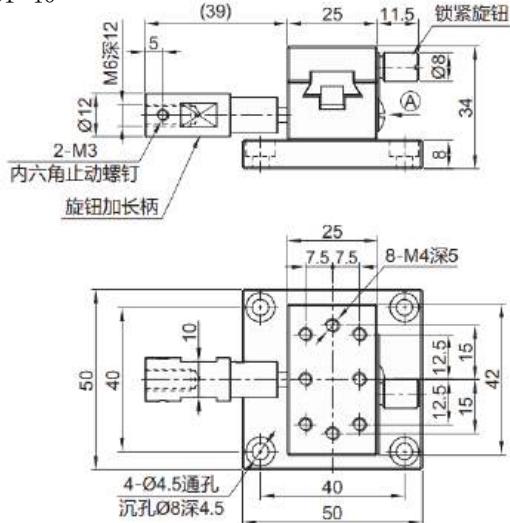
40	□ 25×42mm
60	□ 40×60mm
90	□ 40×90mm
140	□ 40×140mm

规格

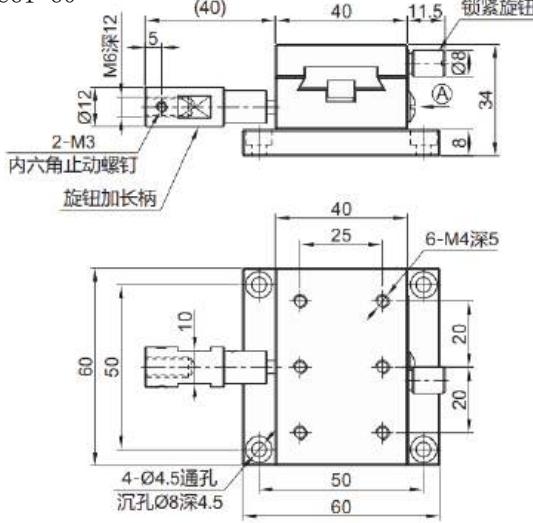
SPEC				
型号	DC61-40	DC61-60	DC61-90	DC61-140
滑台面尺寸	25×42mm	40×60mm	40×90mm	40×140mm
移动量	±12mm	±21mm	±35mm	±60mm
标尺刻度最小读数		0.1mm		
旋钮旋转1圈移动量		18mm		
导轨		燕尾槽式		
载重	3.0kgf [29.4N]		4.0kgf [39.2N]	
移动精度	直线度	30μm以内		
自重	0.17kg	0.29kg	0.4kg	0.56kg
主材质 - 表面处理	铝-黑色阳极氧化处理			

## 外形尺寸图

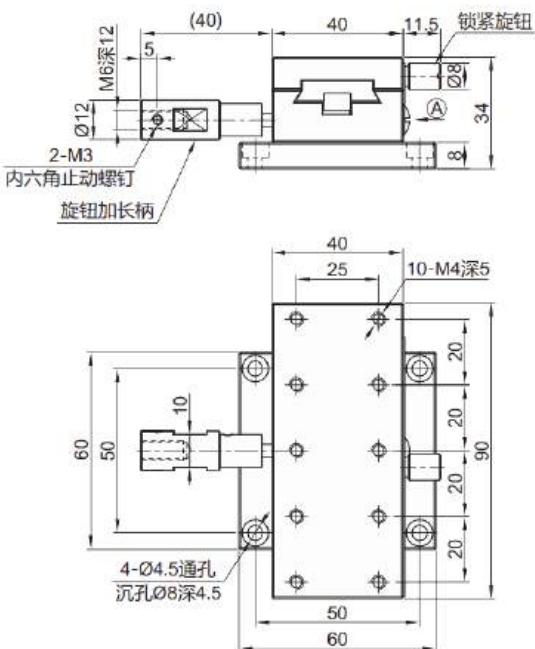
DC61-40



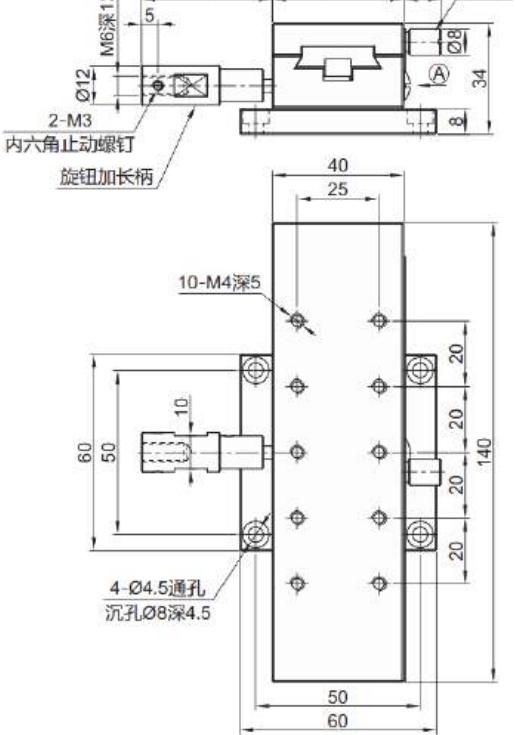
DC61-60



DC61-90



DC61-140



手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他



DC62-□  
1

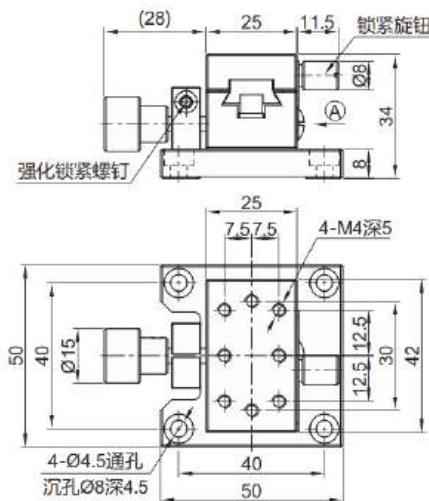
1 滑台面尺寸	
40	□ 25×42mm
60	□ 40×60mm
90	□ 40×90mm
140	□ 40×140mm

## 规格

SPEC				
型号	DC62-40	DC62-60	DC62-90	DC62-140
滑台面尺寸	25×42mm	40×60mm	40×90mm	40×140mm
移动量	±12mm	±21mm	±35mm	±60mm
标尺刻度最小读数		0.1mm		
旋钮旋转1圈移动量		18mm		
导轨		燕尾槽式		
载重	3.0kgf [29.4N]		4.0kgf [39.2N]	
移动精度	直线度	30μm以内		
自重	0.17kg	0.29kg	0.4kg	0.56kg
主材质 - 表面处理	铝-黑色阳极氧化处理			

## 外形尺寸图

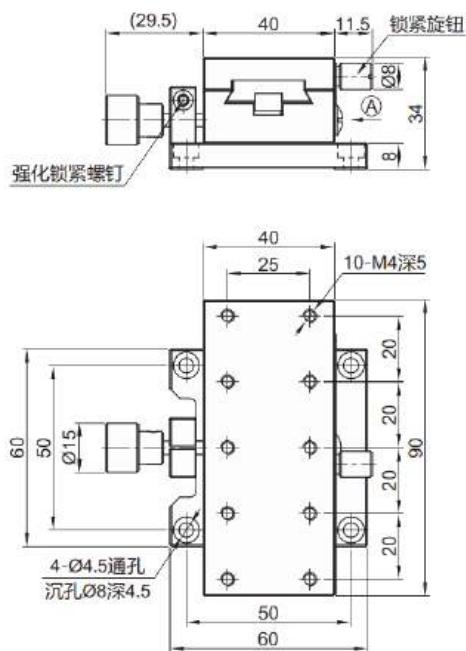
DC62-40



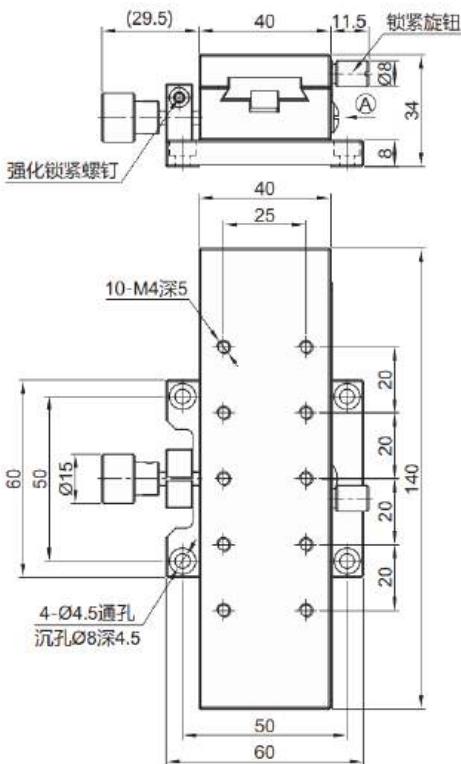
DC62-60



DC62-90



DC62-140



手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他



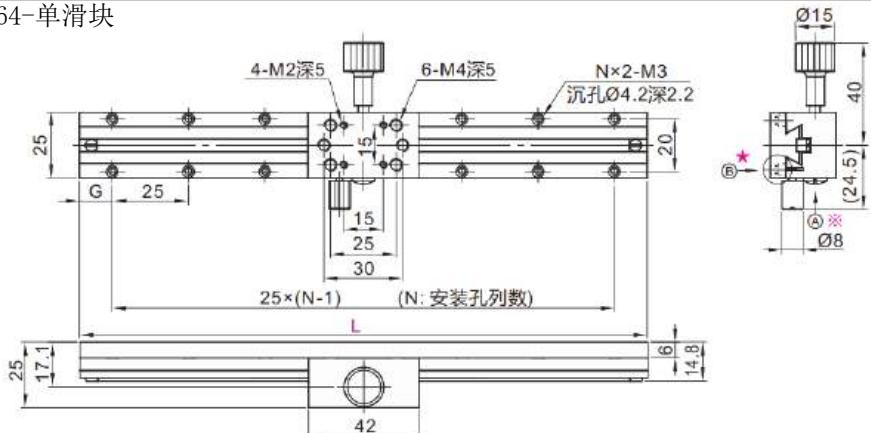
DC64-□  
1

1	台面长度
50	50mm
70	70mm
100	100mm
150	150mm
150A	150mm
200	200mm
200A	200mm

SPEC							
型号-L	DC64-50	DC64-70	DC64-100	DC64-150	DC64-150A	DC64-200	DC64-200A
台面长度	50mm	70mm	100mm	150mm	150mm	200mm	200mm
N 安装孔列数	2	3	4	6	6	8	8
G	12.5mm	10mm			12.5mm		
滑块数量			1		2	1	2
移动量	±15mm	±25mm	±40mm	±65mm		±90mm	
标尺刻度最小读数				0.1mm			
旋钮旋转1圈移动量				18mm			
导轨				燕尾槽式			
载重				3.0kgf [29.4N]			
直线度	30μm以内			40μm以内		50μm以内	
平行度	40μm以内				50μm以内		
自重	0.12kg	0.14kg	0.17kg	0.33kg	0.39kg	0.45kg	0.51kg
主材质 - 表面处理	铝—黑色阳极氧化处理						

### 外形尺寸图

## DC64-单滑块



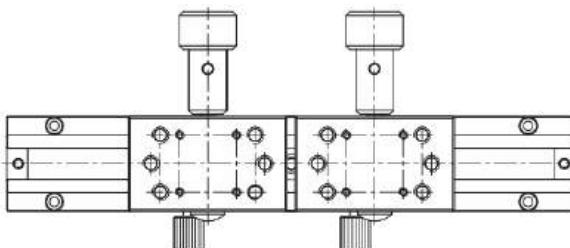
※ 以一字型螺丝刀将⑧(预压调整螺丝)向右拧紧, 滑动阻力上升; 向左拧松, 滑动阻力下降。



①正面安装：请使用M3螺栓  
②背面安装：请使用M4螺栓

DC64-双滑块

※ 产品可选两个滑块，但行程要减少相应滑块的长度，滑块总长度不能大于自身行程。



手动直线

X

XY

## 水平面

XZ

水平面X

12

免座

旅转

组合

## 配件

100

交互设计

燕尾形

□25

□30

□50

□ 00

□80

100

其他



DC65-□

1

## 1 台面长度

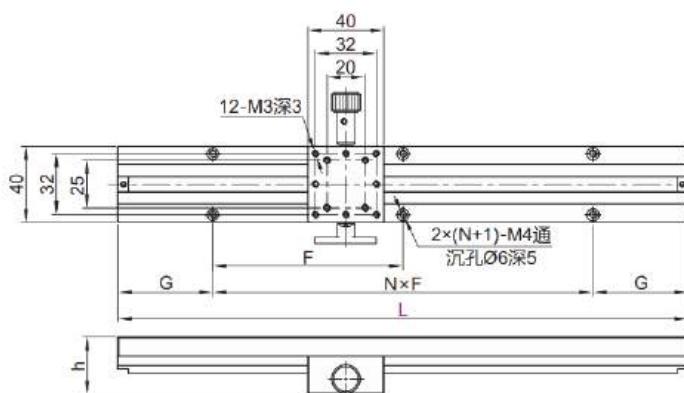
100	100mm
150	150mm
200	200mm
250	250mm
300	300mm
400	400mm
500	500mm

## 规格

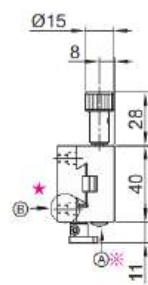
SPEC							
型号-L	DC65-100	DC65-150	DC65-200	DC65-250	DC65-300	DC65-400	DC65-500
台面长度	100mm	150mm	200mm	250mm	300mm	400mm	500mm
N×F 安装孔列数	1×75	1×100	2×75	2×100	2×200	6×50	8×50
G	12.5mm		25mm			50mm	
h			30mm			35mm	
移动量	±30mm	±55mm	±80mm	±105mm	±130mm	±180mm	±230mm
标尺刻度最小读数			0.1mm				
旋钮旋转1圈移动量			18mm				
导轨			燕尾槽式				
载重			5.0kgf [49.0N]				
平行度	50μm以内			60μm以内	80μm以内	100μm以内	150μm以内
自重	0.25kg	0.33kg	0.39kg	0.46kg	0.53kg	0.69kg	0.91kg
主材质 - 表面处理	铝-黑色阳极氧化处理						

## 外形尺寸图

## DC65-单滑块



※ 以一字型螺丝刀将①(预压调整螺丝)向右拧紧, 滑动阻力上升; 向左拧松, 滑动阻力下降。



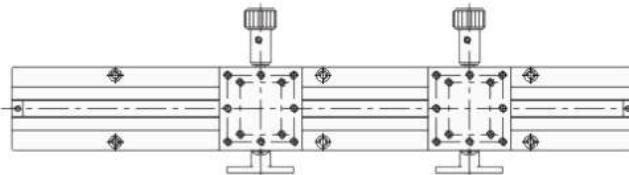
★①安装孔放大图



①正面安装: 请使用M3螺栓  
②背面安装: 请使用M4螺栓

## DC65-双滑块

※ 产品可选两个滑块, 但行程要减少相应滑块的长度, 滑块总长度不能大于自身行程。



手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

手动直线

X  
XY  
Z  
水平面Z  
XZ  
水平面XZ  
XYZ  
水平面XYZ  
角度  
旋转  
组合  
配件  
控制器  
多维系统  
光学平台



DC30-□

1

1 滑台面尺寸

25	<input type="checkbox"/> 25×25mm
40	<input type="checkbox"/> 40×40mm
60	<input type="checkbox"/> 60×60mm

规格

SPEC			
型号	DC30-25	DC30-40	DC30-60
滑台面尺寸	25×25mm	40×40mm	60×60mm
移动量	±3mm	±7mm	±9mm
标尺刻度最小读数		0.1mm	
旋钮旋转1圈移动量		0.5mm	
导轨	燕尾槽式		
载重	1.0kgf [9.8N]	1.0kgf [9.8N]	2.0kgf [19.6N]
移动精度	直线度	30μm以内	
自重	0.09kg	0.26kg	0.75kg
主材质 - 表面处理	铜合金 - 黑色氟树脂		

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

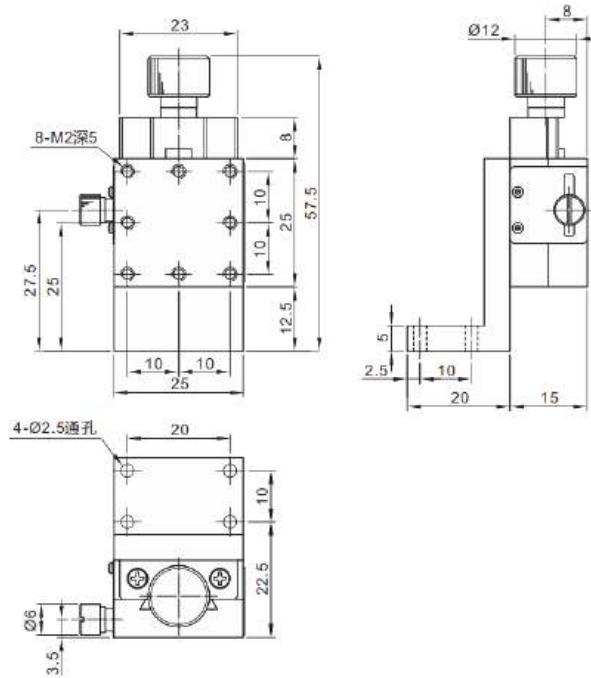
□100

□120

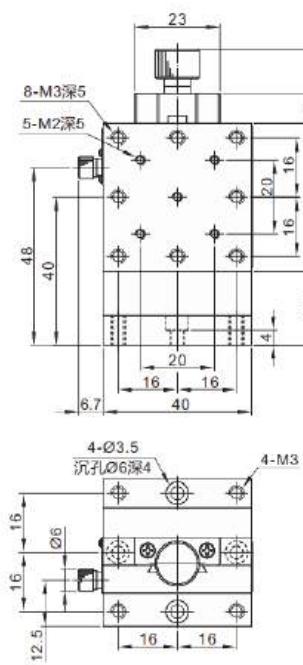
其他

## 外形尺寸图

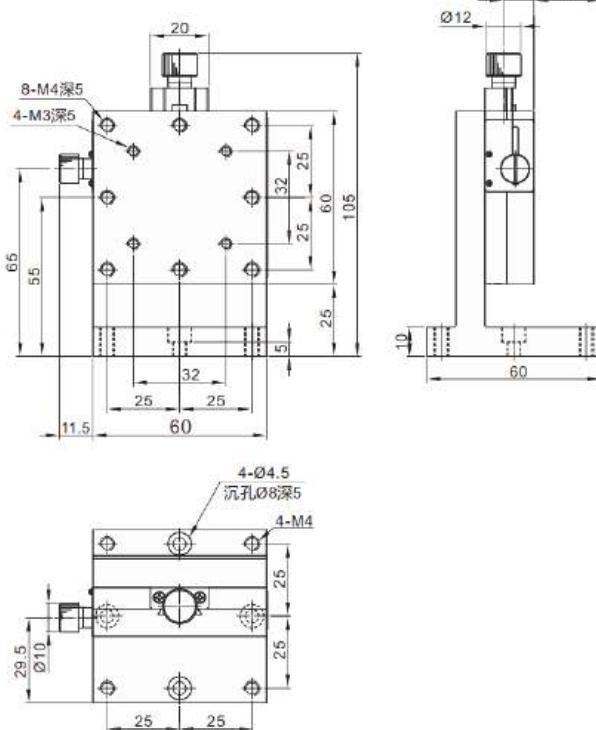
DC30-25



DC30-40



DC30-60



手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他



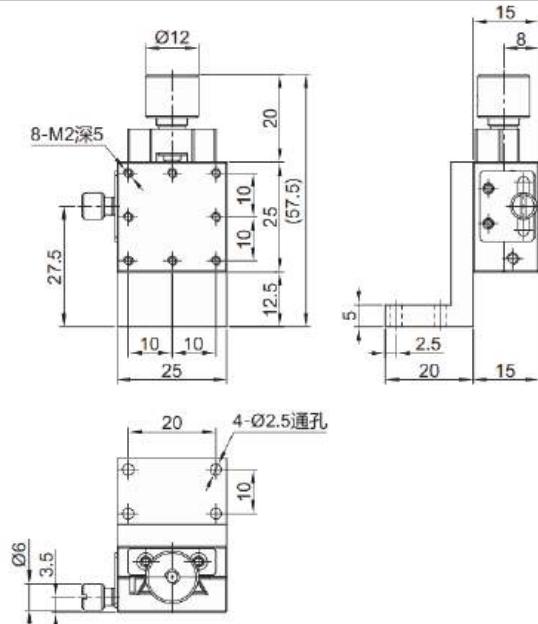
DC31-□  
1

1	滑台面尺寸
25	<input type="checkbox"/> 25×25mm
40	<input type="checkbox"/> 40×40mm
60	<input type="checkbox"/> 60×60mm

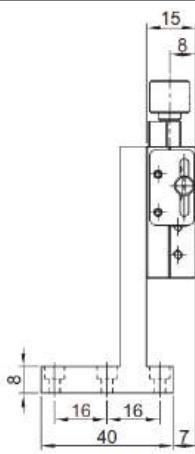
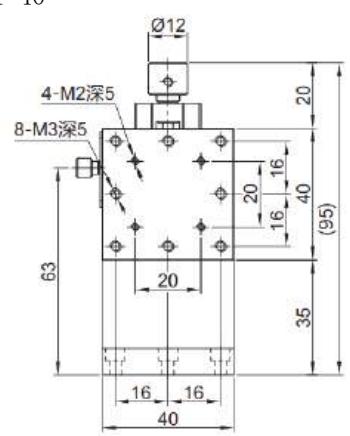
规格			
SPEC			
型号	DC31-25	DC31-40	DC31-60
滑台面尺寸	25×25mm	40×40mm	60×60mm
移动量	±5mm	±7mm	±9mm
标尺刻度最小读数		0.1mm	
旋钮旋转1圈移动量		0.5mm	
导轨	燕尾槽式		
载重	1.0kgf [9.8N]	1.0kgf [9.8N]	2.0kgf [19.6N]
移动精度	直线度	30μm以内	
自重	0.06kg	0.18kg	0.4kg
主材质 - 表面处理	铝 - 黑色阳极氧化处理		

## 外形尺寸图

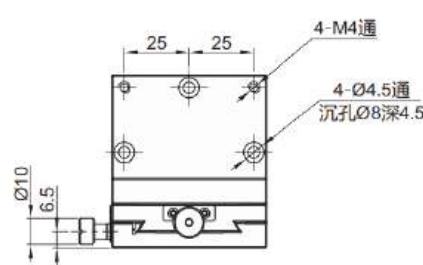
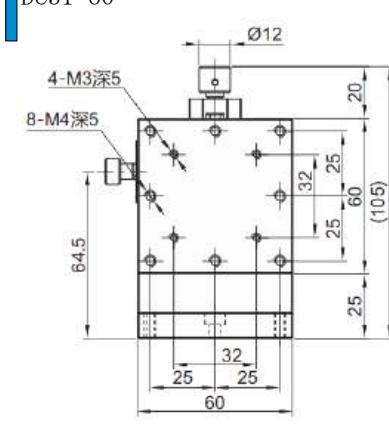
DC31-25



DC31-40



DC31-60



手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

手动直线

X  
XY  
Z  
水平面Z  
XZ  
水平面XZ  
XYZ  
水平面XYZ  
角度  
旋转  
组合  
配件  
控制器  
多维系统  
光学平台



DC80-□

1

1 滑台面尺寸  
 40  24.8×42mm  
 60  40×60mm  
 90  40×90mm

规格

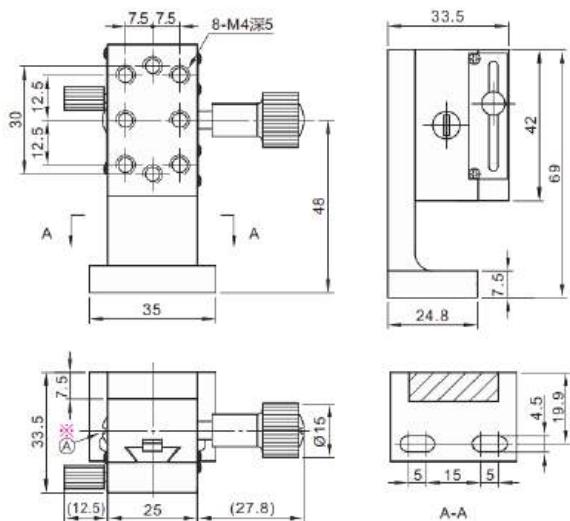
SPEC			
型号	DC80-40	DC80-60	DC80-90
滑台面尺寸	24.8×42mm	40×60mm	40×90mm
移动量	±12mm	±21mm	±35mm
标尺刻度最小读数		0.1mm	
旋钮旋转1圈移动量		18mm	
导轨	燕尾槽式		
载重	1.5kgf [14.7N]	2.0kgf [19.6N]	
移动精度	直线度	30μm以内	
自重	0.17kg	0.33kg	0.45kg
主材质 - 表面处理	铝 - 黑色阳极氧化处理		

燕尾形

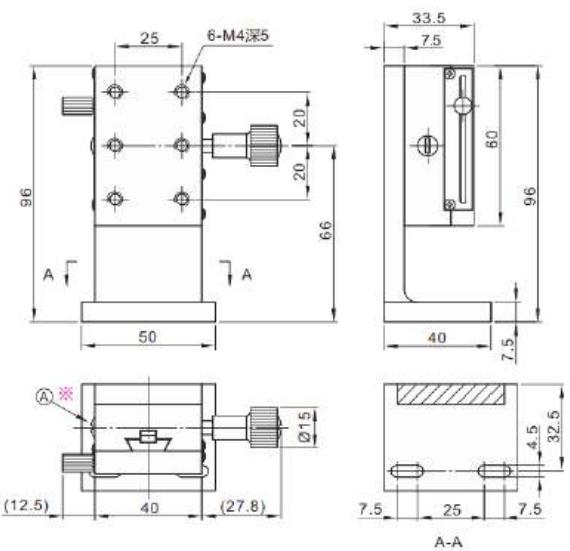
□25  
□30  
□40  
□50  
□60  
□70  
□80  
□100  
□120  
其他

## 外形尺寸图

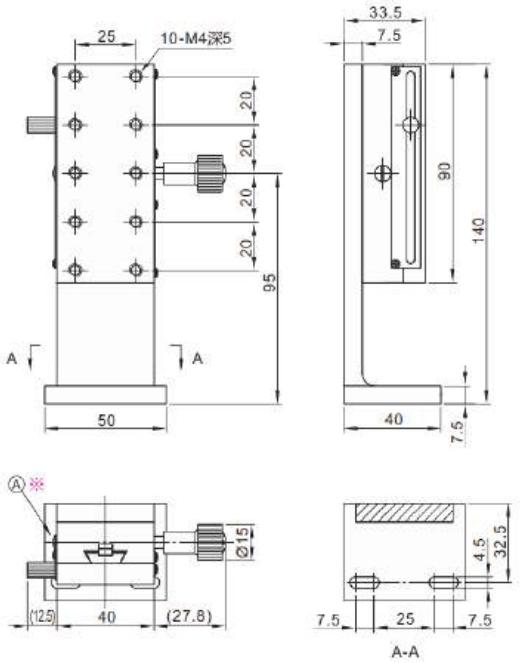
DC80-40



DC80-60



DC80-90



手动直线

- X
- XY
- Z
- 水平面Z
- XZ
- 水平面XZ
- XYZ
- 水平面XYZ
- 角度
- 旋转
- 组合
- 配件
- 控制器
- 多维系统
- 光学平台

- 交叉滚柱
- 燕尾形

- 25
- 30
- 40
- 50
- 60
- 70
- 80
- 100
- 120
- 其他

手动直线

X  
XY  
Z  
水平面Z  
XZ  
水平面XZ  
XYZ  
水平面XYZ  
角度  
旋转  
组合  
配件  
控制器  
多维系统  
光学平台



DC81-□

1

1 台面长度

50	50mm
70	70mm
100	100mm
150	150mm

■ 规格

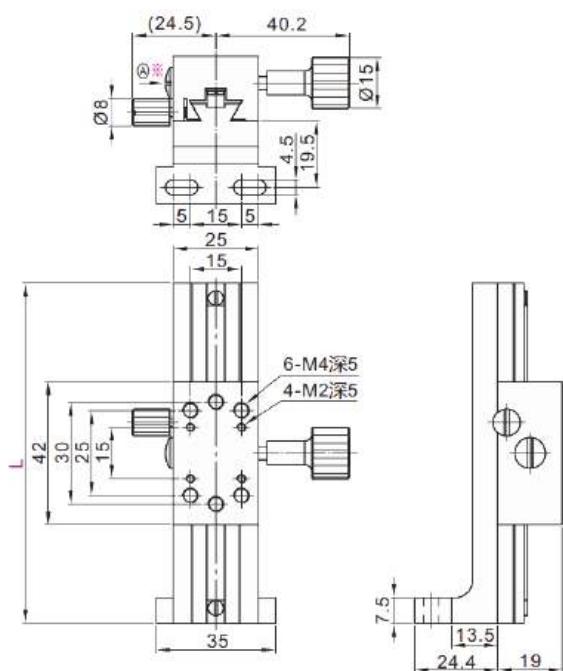
SPEC				
型号-L	DC81-50	DC81-70	DC81-100	DC81-150
台面长度	50mm	70mm	100mm	150mm
移动量	±15mm	±25mm	±40mm	±65mm
标尺刻度最小读数		0.1mm		
旋钮旋转1圈移动量		18mm		
导轨		燕尾槽式		
载重		1.5kgf [14.7N]		
自重	0.14kg	0.16kg	0.24kg	
主材质 - 表面处理	铝-黑色阳极氧化处理			

□25  
□30  
□40  
□50  
□60  
□70  
□80  
□100  
□120  
其他

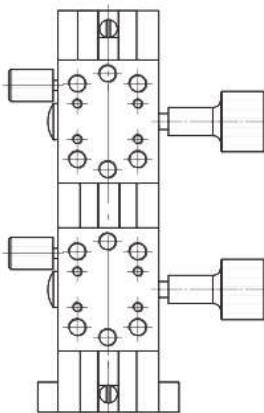
## 外形尺寸图

## DC81-单滑块

※ 以一字型螺丝刀将⑥(预压调整螺丝)向右拧紧, 滑动阻力上升; 向左拧松, 滑动阻力下降。



## DC81-双滑块



手动直线

X  
XY  
Z  
水平面Z  
XZ  
水平面XZ  
XYZ  
水平面XYZ  
角度

旋转  
组合  
配件  
控制器  
多维系统  
光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25  
□30  
□40  
□50  
□60  
□70  
□80  
□100  
□120  
其他



DC82-□

1

1 台面长度

100	100mm
150	150mm
200	200mm
250	250mm
300	300mm
400	400mm
500	500mm

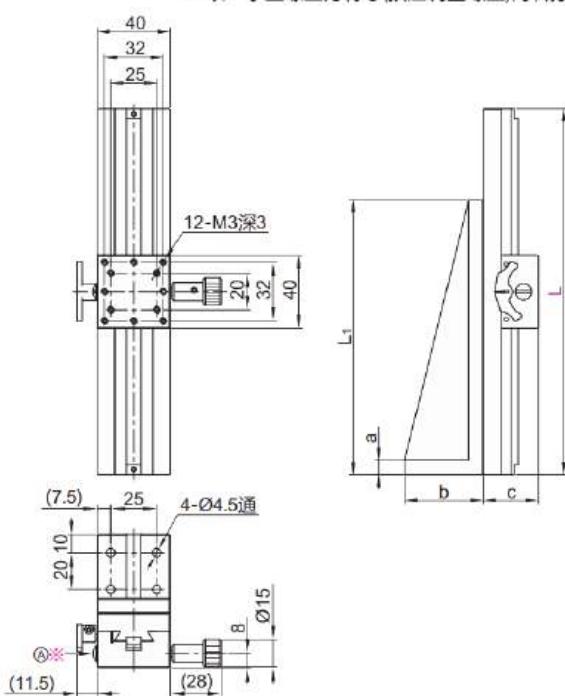
规格

SPEC							
型号-L	DC82-100	DC82-150	DC82-200	DC82-250	DC82-300	DC82-400	DC82-500
台面长度	100mm	150mm	200mm	250mm	300mm	400mm	500mm
L1	100mm		150mm		200mm	300mm	400mm
a			8			10	
b			43			45	
c			30			35	
移动量	±30mm	±55mm	±80mm	±105mm	±130mm	±180mm	±230mm
标尺刻度最小读数				0.1mm			
旋钮旋转1圈移动量				18mm			
导轨				燕尾槽式			
载重				2.5kgf [24.5N]			
自重	0.46kg	0.54kg	0.6kg	0.67kg	0.74kg	1.05kg	1.18kg
主材质 - 表面处理	铝 - 黑色阳极氧化处理						

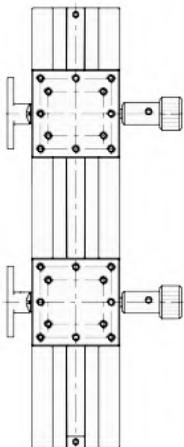
## 外形尺寸图

## DC82-单滑块

※ 以一字型螺丝刀将⑥(预压调整螺丝)向右拧紧, 滑动阻力上升; 向左拧松, 滑动阻力下降。



## DC82-双滑块



手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

124



DC110-25  
DC111-□

1

## 1 滑台面尺寸

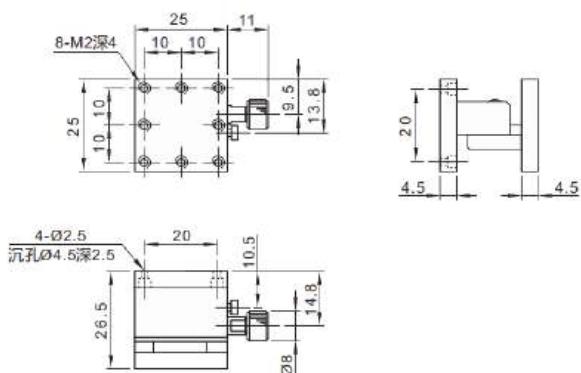
40	<input type="checkbox"/> 40×40mm
60	<input type="checkbox"/> 60×60mm

## 2 规格

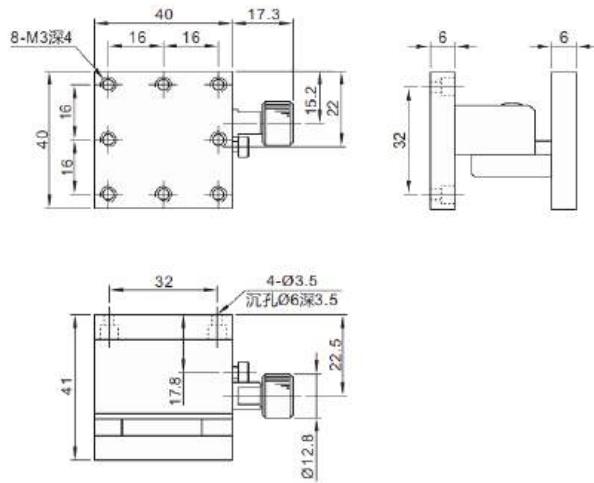
SPEC			
型号	DC110-25	DC111-40	DC111-60
滑台面尺寸	25×25mm	40×40mm	60×60mm
移动量	±2.5mm	±5.0mm	±10.0mm
标尺刻度最小读数		0.1mm	
把手回转1圈移动量	8mm	13mm	18mm
导轨	燕尾槽式		
载重	0.7kgf [6.86N]	1.0kgf [9.8N]	1.5kgf [14.7N]
移动精度	直线度	30μm以内	
自重	0.08kg	0.12kg	0.47kg
主材质 - 表面处理	DC110: 铜—黑色氟树脂处理 DC111: 铝—黑色阳极氧化处理		

## 外形尺寸图

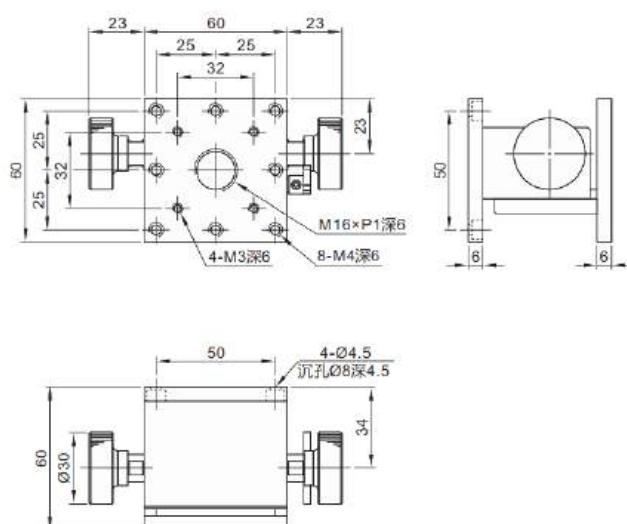
DC110-25



DC111-40



DC111-60



手动直线

X

XY

Z

水平面XZ

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他



DC21-□  
1  
DC22-□  
1

## 1 滑台面尺寸

25	<input type="checkbox"/> 25×25mm
40	<input type="checkbox"/> 40×40mm
60	<input type="checkbox"/> 60×60mm

## 规格

SPEC						
型号	DC21-25	DC22-25	DC21-40	DC22-40	DC21-60	DC22-60
滑台面尺寸	25×25mm		40×40mm		60×60mm	
移动量	±3mm		±5mm		±7mm	
旋钮旋转1圈移动量			0.5mm			
导轨			燕尾槽式			
载重		3.0kgf [29.4N]			4.0kgf [39.2N]	
平行度			80μm以内			
自重	0.14kg		0.38kg		1.2kg	
主材质 - 表面处理	DC21: 铝—黑色阳极氧化处理 DC22: 黄铜—黑色氟树脂处理					

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

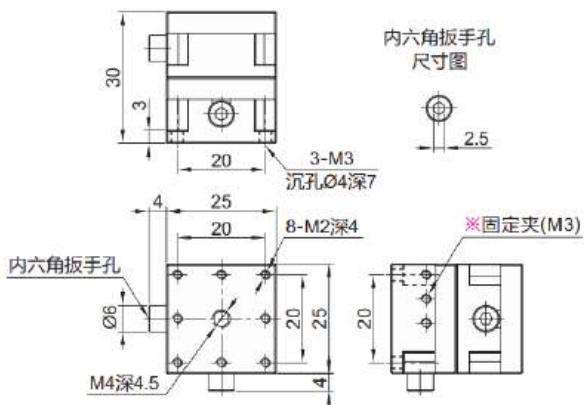
□100

□120

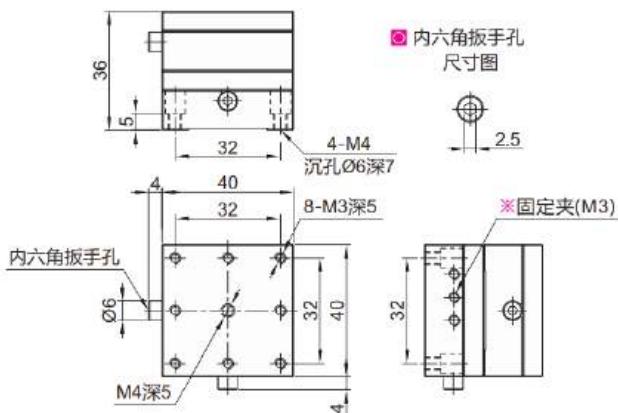
其他

## 外形尺寸图

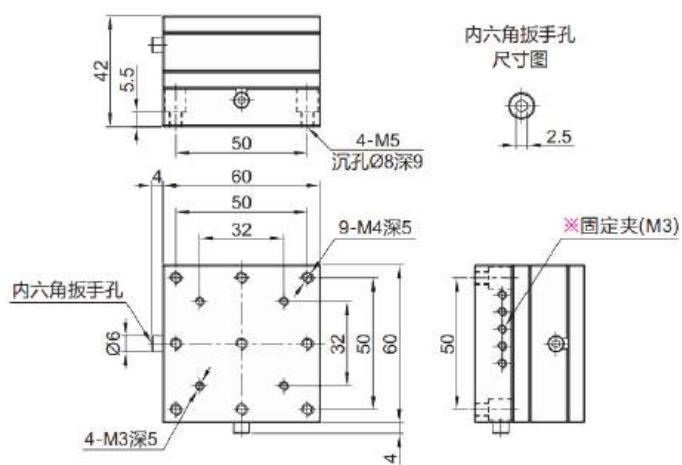
DC21-25/DC22-25



DC21-40/DC22-40



DC21-60/DC22-60



手动直线

X

XY

Z

水平面XZ

XZ

水平面XYZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

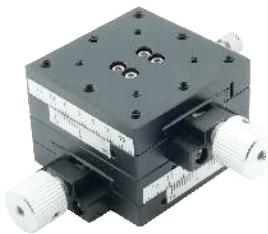
□70

□80

□100

□120

其他



DC24-□□

1 2

DC26-□□

1 2

1 滑台面尺寸	
25	<input type="checkbox"/> 25×25mm
40	<input type="checkbox"/> 40×40mm
60	<input type="checkbox"/> 60×60mm

2 方向规格		
规格	左侧	右侧
代码	C	R

规格		SPEC			
型号	DC24-25	DC26-25	DC24-40	DC26-40	DC24-60
滑台面尺寸	25×25mm		40×40mm		60×60mm
移动量	±5mm		±7mm		±9mm
游标刻度最小读取量			0.1mm		
旋钮旋转1圈移动量			0.5mm		
导轨			燕尾槽式		
载重	2.89kgf [28.4N]		2.79kgf [27.4N]		3.39kgf [33.3N]
移动精度	直线度		30μm		
容许力矩负载	上下摆动	1.3N·m	3.0N·m	4.0N·m	
	左右摇动	1.5N·m	3.0N·m	4.0N·m	
	轴向转动	1.3N·m	3.0N·m	4.0N·m	
XY 轴正交度		70μm			
自重		0.15kg	0.38kg	1.2kg	
主材质 - 表面处理		DC24: 铝—黑色阳极氧化处理 DC26: 黄铜—黑色氟树脂处理			





DC70-□  
1

1 滑台面尺寸	
40	<input type="checkbox"/> 24.8×42mm
60	<input type="checkbox"/> 40×60mm
90	<input type="checkbox"/> 40×90mm
140	<input type="checkbox"/> 40×140mm

规格				
SPEC				
型号	DC70-40	DC70-60	DC70-90	DC70-140
滑台面尺寸	24.8×42mm	40×60mm	40×90mm	40×140mm
移动量	±12mm	±21mm	±35mm	±60mm
标尺刻度最小读数		0.1mm		
旋钮旋转1圈移动量		18mm		
导轨		燕尾槽式		
载重	2.5kgf [24.5N]		3.5kgf [34.3N]	
移动精度	直线度	30μm以内		
自重	0.29kg	0.51kg	0.73kg	1.08kg
主材质 - 表面处理	铝-黑色阳极氧化处理			





DC40-□

1

1 滑台面尺寸

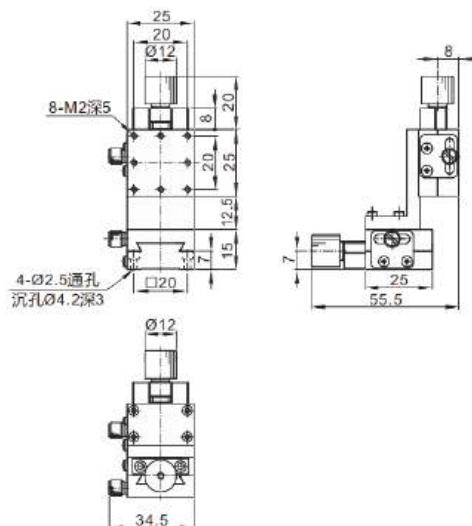
25	<input type="checkbox"/> 25×25mm
40	<input type="checkbox"/> 40×40mm
60	<input type="checkbox"/> 60×60mm

规格

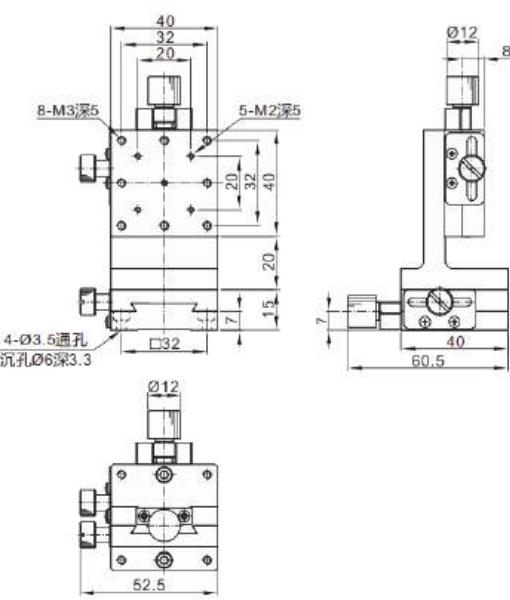
SPEC			
型号	DC40-25	DC40-40	DC40-60
滑台面尺寸	25×25mm	40×40mm	60×60mm
移动量	±5mm	±7mm	±9mm
旋钮旋转1圈移动量		0.5mm	
导轨	燕尾槽式		
载重	1.0kgf [9.8N]		2.0kgf [19.6N]
自重	0.17kg	0.46kg	1.35kg
主材质 - 表面处理	铜 - 黑色氟树脂处理		

## 外形尺寸图

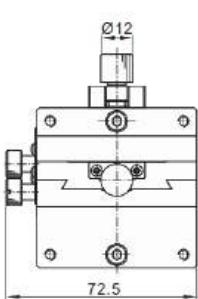
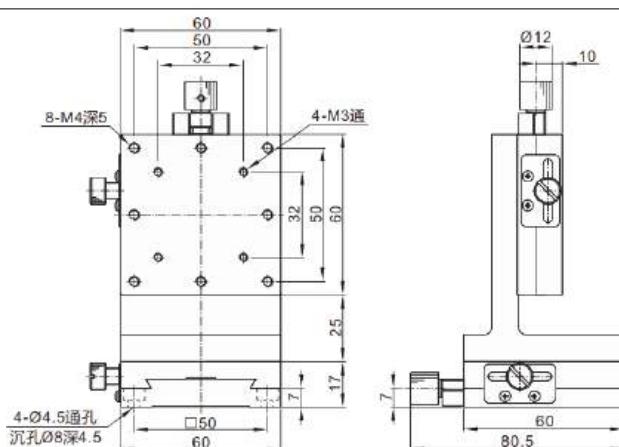
DC40-25



DC40-40



DC40-60



手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他



DC50-□

1

1 滑台面尺寸

25	<input type="checkbox"/> 25×25mm
40	<input type="checkbox"/> 40×40mm
60	<input type="checkbox"/> 60×60mm

规格

SPEC			
型号	DC50-25	DC50-40	DC50-60
滑台面尺寸	25×25mm	40×40mm	60×60mm
移动量	±5mm	±7mm	±9mm
旋钮旋转1圈移动量		0.5mm	
导轨	燕尾槽式		
载重	1.0kgf [9.8N]		1.5kgf [14.7N]
自重	0.24kg	0.65kg	1.95kg
主材质 - 表面处理	铜 - 黑色氟树脂处理		



手动直线

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台



DC90-25

DC91-□

1

## 1 滑台面尺寸

40  40×40mm60  60×60mm

交叉滚柱

## 规格

SPEC			
型号	DC90-25	DC91-40	DC91-60
滑台面尺寸	25×25mm	40×40mm	60×60mm
移动量	±5mm	±10mm	±20mm
旋钮旋转1圈移动量		18mm	
导轨	燕尾槽式		
载重	0.7kgf [6.9N]	1.5kgf [14.7N]	2.0kgf [19.6N]
自重	0.29kg	0.61kg	1.79kg
主材质 - 表面处理	铜 - 黑色氟树脂处理	铝 - 黑色阳极氧化处理	

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他



## a轴测角燕尾槽式手动滑台(涡轮驱动型):DT11



DT11-□ □

1 2

1 滑台面尺寸	2 中心高度
25 □ 25×25mm	20 20mm
40 □ 40×40mm	25 25mm
50 □ 50×50mm	35 35mm
60 □ 60×60mm	40 40mm
	50 50mm
	60 60mm
	68 68mm
	80 80mm
	86 86mm

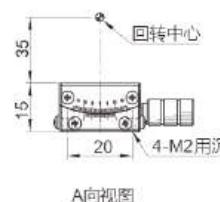
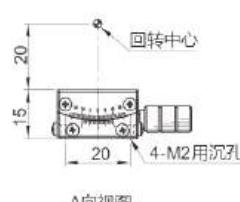
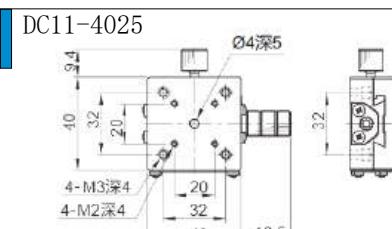
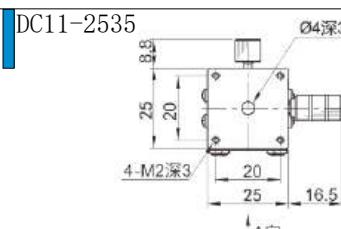
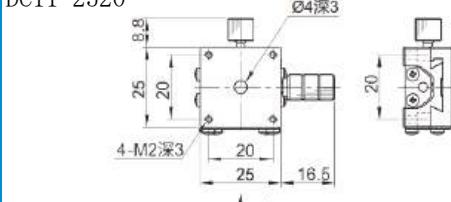
※1与2仅可组合成2520、2535、4025、4040、4060、5050、5068、5086、6035、6060、6080。

## 规格

SPEC											
型号	DT11-2520	DT11-2535	DT11-4025	DT11-4040	DT11-4060	DT11-5050	DT11-5068	DT11-5086	DT11-6035	DT11-6060	DT11-6080
中心高度	20mm	35mm	25mm	40mm	60mm	50mm	68mm	86mm	35mm	60mm	80mm
滑台面尺寸	25×25mm		40×40mm			50×50mm			60×60mm		
移动量	±15°	±10°	±20°	±15°		±10°		±8°		±20°	
把手回转1圈移动量	±2.0°		±2.2°	±1.89°	±1.33°	±1.58°	±1.21°	±0.97°	±2.0°	±1.31°	±1.02°
标尺刻度最小读取量						0.1°					
导轨						燕尾槽式					
载重	2.0kgf [19.6N]				3.0kgf [29.7N]				5.0kgf [49.0N]		
自重	0.04kg	0.08kg	0.18kg	0.24kg		0.45kg		0.35kg	0.69kg	0.8kg	
主材质 - 表面处理						铜 - 黑色氟树脂处理					

## 外形尺寸图

## 燕尾形



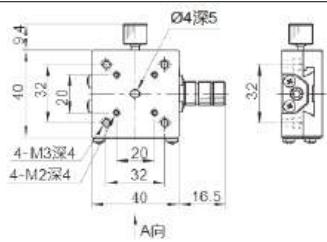
A向视图

A向视图

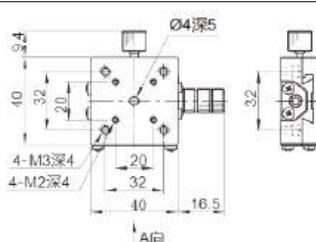
A向视图

## 外形尺寸图

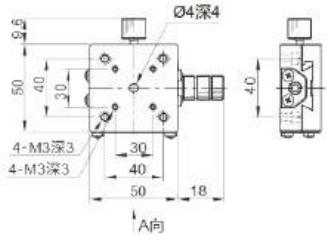
DC11-4050



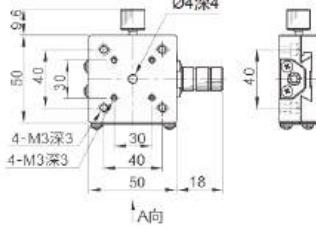
DC11-4060



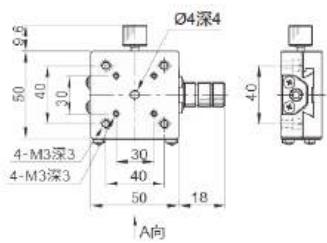
DC11-5050



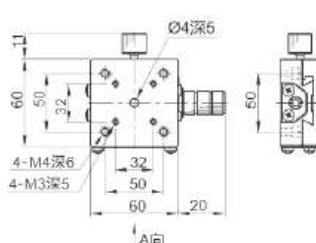
DC11-5068



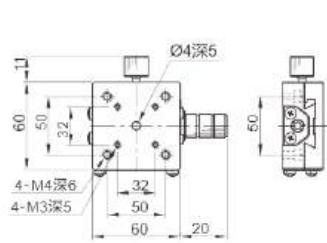
DC11-5086



DC11-6035

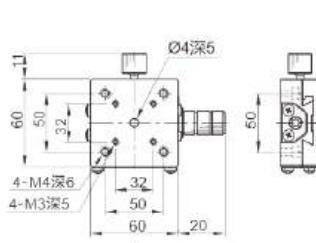


DC11-6060

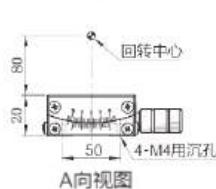


※ 中心高度 60mm。

DC11-6080



※ 中心高度 80mm。



手动角度

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

旋钮

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

140



DT21-□□  
1 2

<b>1 滑台面尺寸</b>	<b>2 中心高度</b>
25 □ 25×25mm	20 □ 20mm
40 □ 40×40mm	25 □ 25mm
50 □ 50×50mm	35 □ 35mm
60 □ 60×60mm	40 □ 40mm
	50 □ 50mm
	60 □ 60mm
	68 □ 68mm

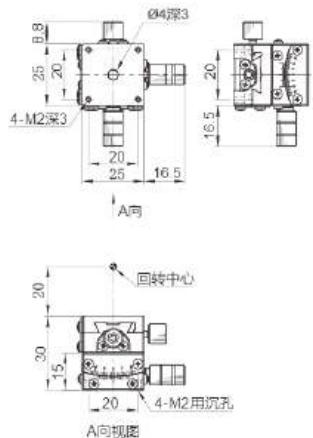
※**1**与**2**仅可组合成2520、4025、4040、5050、5068、6035、6060。

## 规格

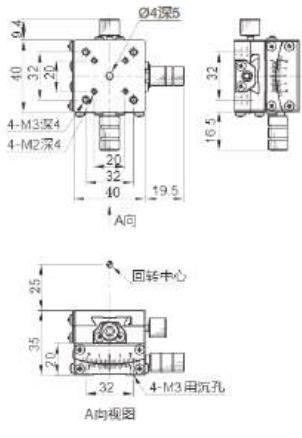
SPEC							
型号	DT21-2520	DT21-4025	DT21-4040	DT21-5050	DT21-5068	DT21-6035	DT21-6060
中心高度	20mm	25mm	40mm	50mm	68mm	35mm	60mm
滑台面尺寸	25×25mm	40×40mm	50×50mm	60×60mm			
移动量	上: ±15° 下: ±10°	上: ±20° 下: ±15°	上: ±15° 下: ±10°	上: ±10° 下: ±10°	上: ±10° 下: ±8°	上: ±25° 下: ±20°	上: ±20° 下: ±20°
把手回转 1 圈移动量	上: ±2.0° 下: ±2.0°	上: ±2.2° 下: ±1.89°	上: ±1.89° 下: ±1.33°	上: ±1.55° 下: ±1.22°	上: ±1.2° 下: ±0.97°	上: ±2.0° 下: ±1.3°	上: ±1.31° 下: ±1.02°
标尺刻度最小读取量	0.1°						
导轨	燕尾槽式						
载重	2.0kgf [19.6N]	2.79kgf [27.7N]	2.69kgf [26.4N]	2.69kgf [26.4N]	5.29kgf [51.9N]	5.39kgf [52.9N]	
自重	0.16kg	0.48kg	0.49kg	0.7kg	1.24kg	1.38kg	
主材质 - 表面处理	铜 - 黑色氟树脂处理						

## 外形尺寸图

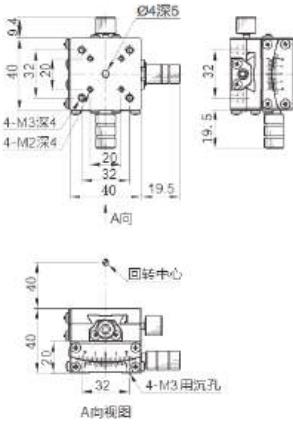
DC21-2520



DC21-4025

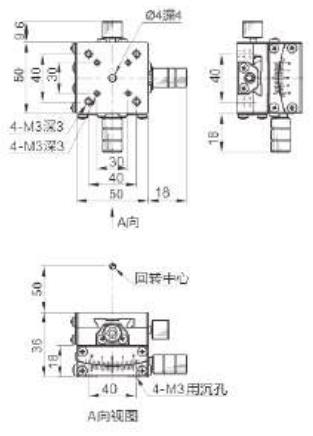


DC21-4040

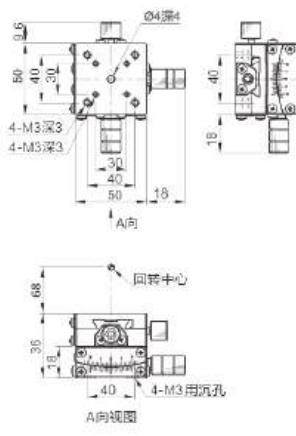


手动角度

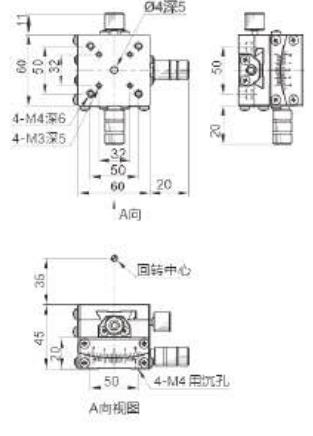
DC21-5050



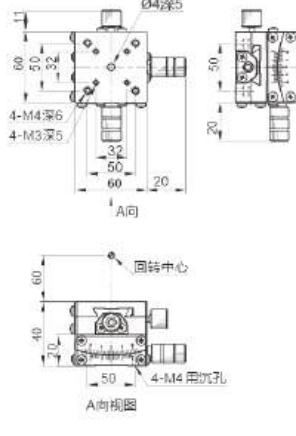
DC21-5068



DC21-6035



DC21-6060



X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

旋钮

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他



DT12-□□  
1 2

1 滑台面尺寸	2 中心高度
40 <input type="checkbox"/> 40×40mm	40 40mm
60 <input type="checkbox"/> 60×60mm	50 50mm
	60 60mm
	75 75mm

※ 1与2仅可组合成4040、4060、6050、6075。

旋钮

SPEC				
型号	DT12-4040	DT12-4060	DT12-6050	DT12-6075
中心高度	40mm	60mm	50mm	75mm
滑台面尺寸	40×40mm		60×60mm	
移动量	±7°	±6°	±6°	±4°
最小读数	≈45"	≈35"	≈35"	≈25"
导轨	燕尾槽式			
载重	3.0kgf [29.7N]		5.0kgf [49.0N]	
自重	0.13kg		0.29kg	
主材质 - 表面处理	铝 - 黑色阳极氧化处理			

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

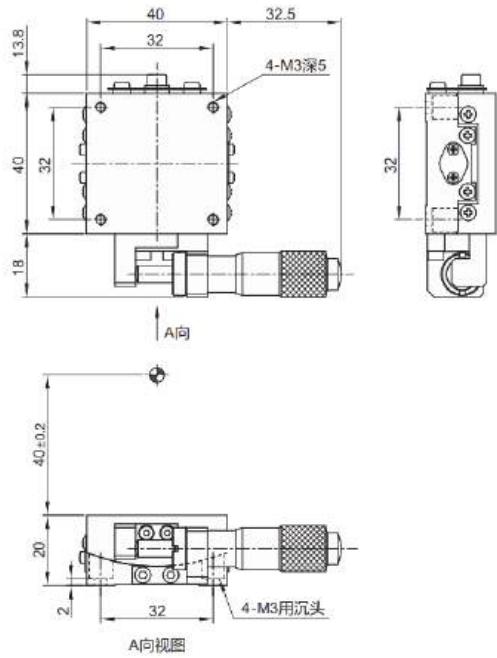
□100

□120

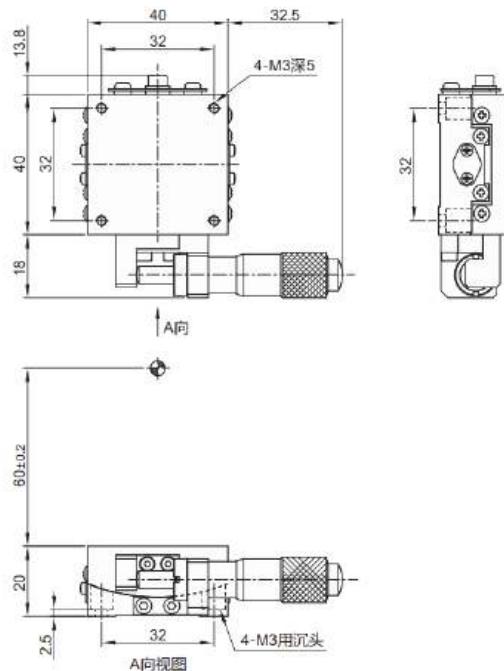
其他

## 外形尺寸图

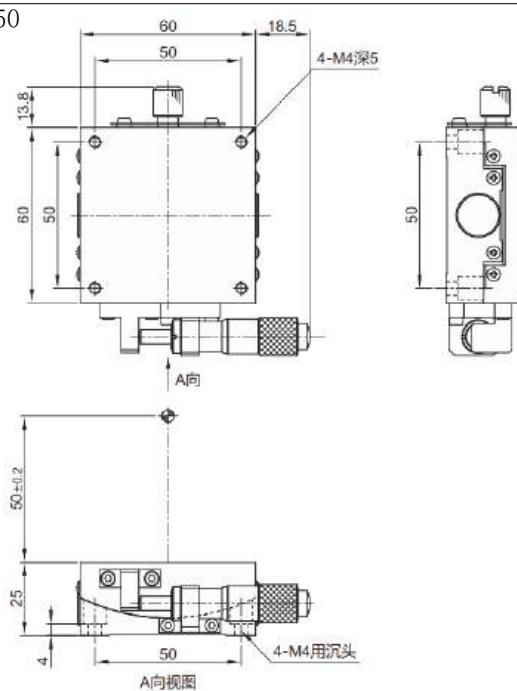
DC12-4040



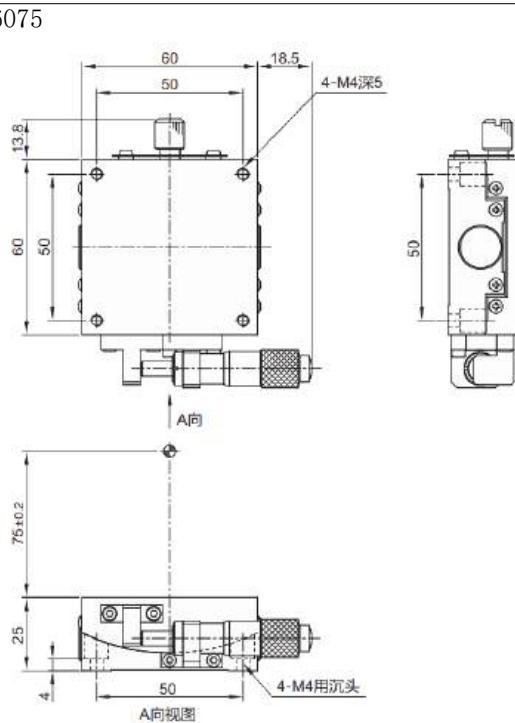
DC12-4060



DC12-6050



DC12-6075



手动角度

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

旋钮

交叉滚柱

燕尾形

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

144

手动角度

X  
XY  
Z  
水平面Z  
XZ  
水平面XZ  
XYZ  
水平面XYZ  
角度  
旋转  
组合  
配件  
控制器  
多维系统  
光学平台



DT22-□

1

1 滑台面尺寸	2 中心高度
40 <input type="checkbox"/> 40×40mm	40 <input type="checkbox"/> 40mm
60 <input type="checkbox"/> 60×60mm	60 <input type="checkbox"/> 60mm

※ 1与2仅可组合成4040、6060。

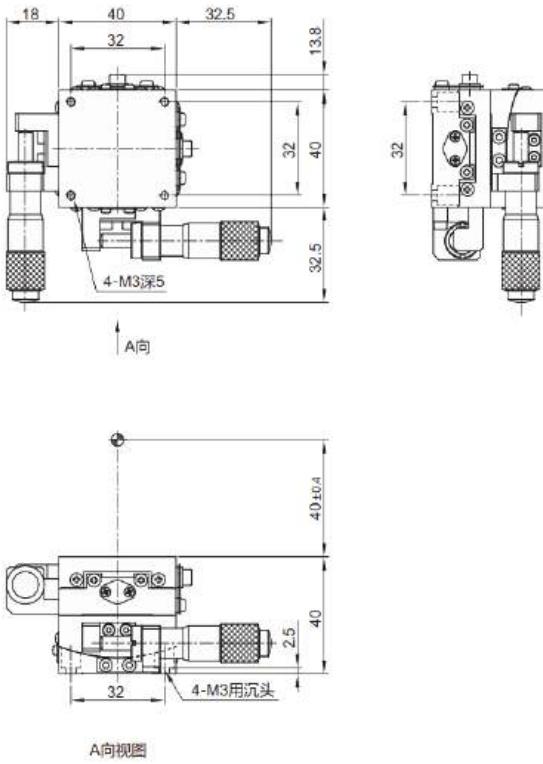
旋钮

SPEC		
型号	DT22-40	DT22-60
中心高度	40mm	60mm
滑台面尺寸	40×40mm	60×60mm
移动量	上:±7° 下:±6°	上:±6° 下:±4°
最小读数	上≈45"; 下≈35"	上≈35"; 下≈25"
导轨	燕尾槽式	
载重	3.0kgf [29.7N]	5.0kgf [49.0N]
自重	0.26kg	0.58kg
主材质 - 表面处理	铝 - 黑色阳极氧化处理	

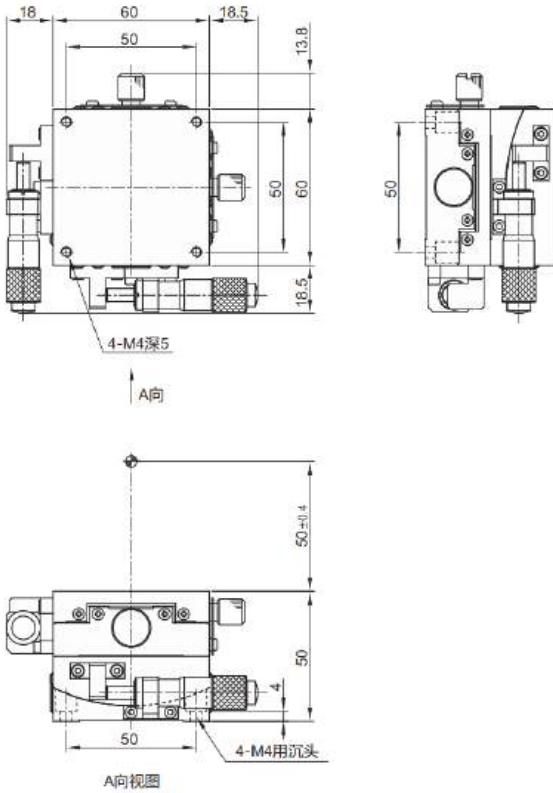
□25  
□30  
□40  
□50  
□60  
□70  
□80  
□100  
□120  
其他

## 外形尺寸图

DC22-4040



DC22-6060



手动角度

X  
XY  
Z  
水平面Z  
XZ  
水平面XZ  
XYZ  
水平面XYZ  
角度  
旋转  
组合  
配件  
控制器  
多维系统  
光学平台

旋钮  
交叉滚柱  
燕尾形

□25  
□30  
□40  
□50  
□60  
□70  
□80  
□100  
□120  
其他

回转手动滑台(千分尺进给型)  $\Phi 38 \sim \Phi 160$ :DR10

手动旋转

X  
XY  
Z  
水平面Z  
XZ  
水平面XZ  
XYZ  
水平面XYZ  
角度  
旋转  
组合  
配件  
控制器  
多维系统  
光学平台

DR10-□  
1

1 滑台面尺寸
38 $\Phi 38\text{mm}$
60 $\Phi 60\text{mm}$
85 $\Phi 85\text{mm}$
100 $\Phi 100\text{mm}$
110 $\Phi 110\text{mm}$
160 $\Phi 158\text{mm}$

磨合

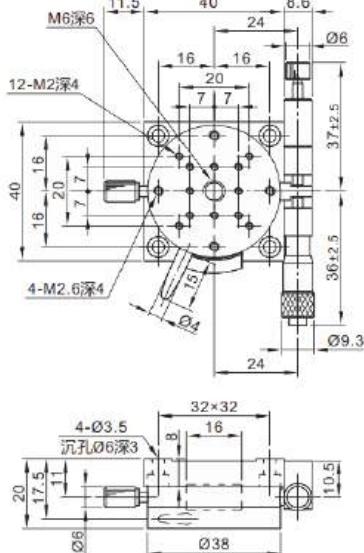
■ 规格

SPEC						
型号	DR10-38	DR10-60	DR10-85	DR10-100	DR10-110	DR10-160
滑台面尺寸	$\Phi 38\text{mm}$	$\Phi 60\text{mm}$	$\Phi 85\text{mm}$	$\Phi 100\text{mm}$	$\Phi 110\text{mm}$	$\Phi 158\text{mm}$
移动量	粗调360° 微调±5°					
微分头最小读数	1'26"/刻度	55"/刻度	43"/刻度	32"/刻度	34"/刻度	36"/刻度
导轨	磨合方式					
偏心量	0.05mm					
载重	1.0kgf [9.8N]	3.0kgf [29.4N]	4.0kgf [39.2N]			8.0kgf [78.4N]
自重	0.09kg	0.28kg	0.48kg	0.45kg	0.8kg	1.74kg
主材质 - 表面处理	铝—黑色阳极氧化处理					

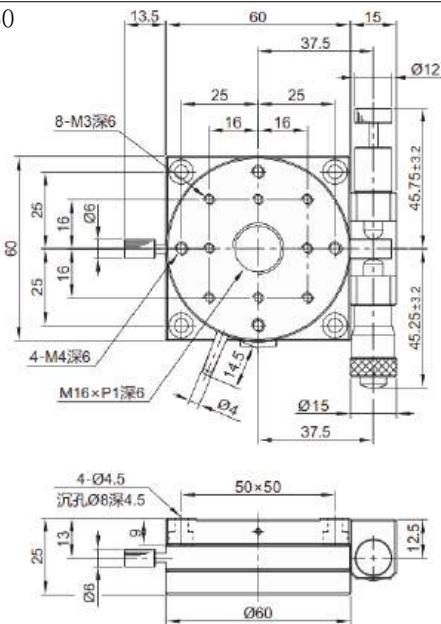
Φ 38  
Φ 60  
Φ 85  
Φ 100  
Φ 110  
Φ 158

## 外形尺寸图

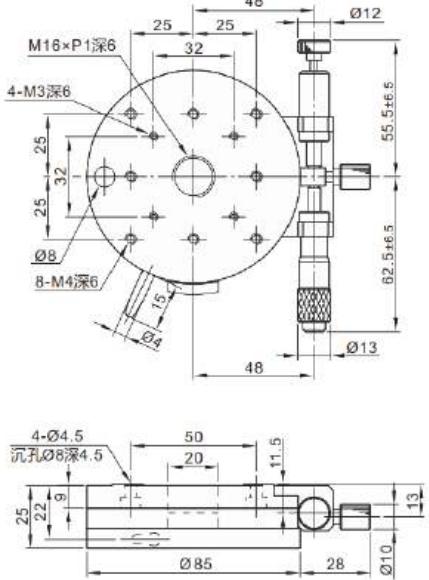
DR10-38



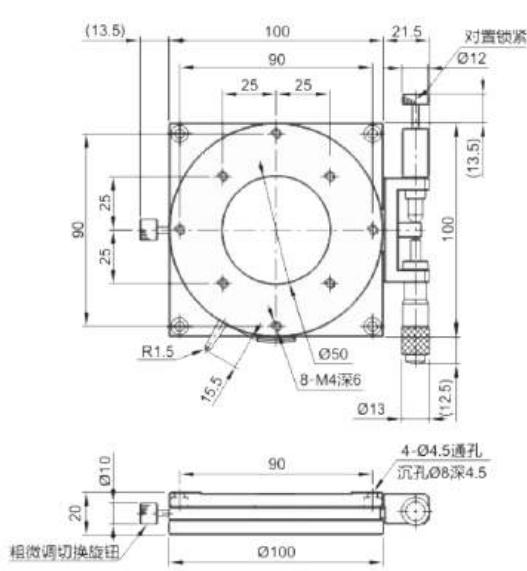
DR10-60



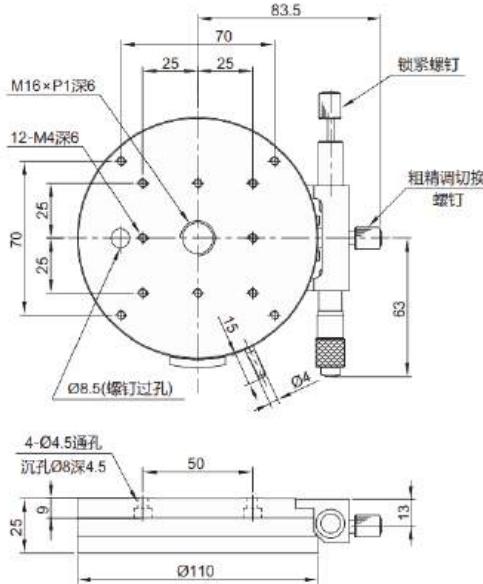
DR10-85



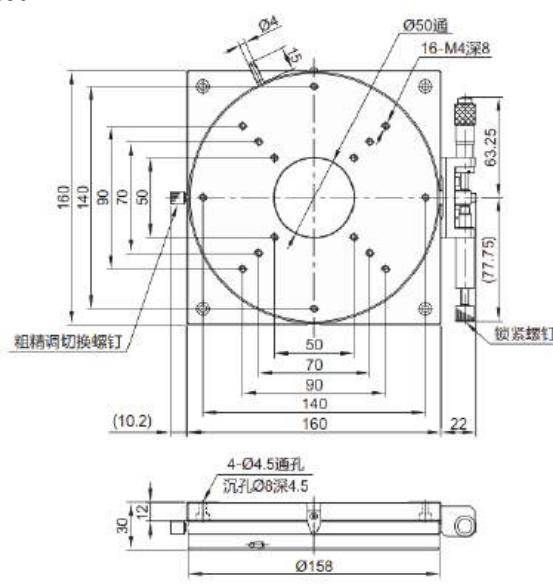
DR10-100



DR10-110



DR10-160



手动旋转

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

磨合

Φ 38

Φ 60

Φ 85

Φ 100

Φ 110

Φ 158

手动旋转

X  
XY  
Z  
水平面Z  
XZ  
水平面XZ  
XYZ  
水平面XYZ  
角度  
旋转  
组合  
配件  
控制器  
多维系统  
光学平台

DR11-□  
1

1 滑台面尺寸
40 <input type="checkbox"/> 40×40mm
60 <input type="checkbox"/> 60×60mm
60A <input type="checkbox"/> 60×60mm

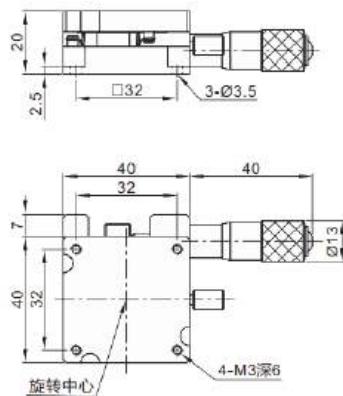
磨合

■ 规格

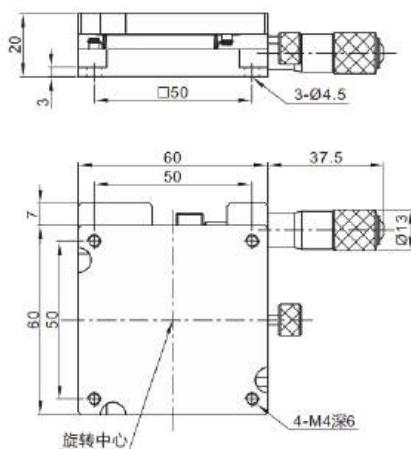
SPEC			
型号	DR11-40	DR11-60	DR11-60A
滑台面尺寸	40×40mm	60×60mm	
移动量	±10°	±10°	±5°
最小读数	≈1'51"	≈1'12"	≈55"
导轨	磨合方式		
载重	1.0kgf [9.8N]	3.0kgf [29.4N]	
平行度	50μm		20μm
自重	0.14kg	0.26kg	0.25kg
主材质 - 表面处理	铝 - 黑色阳极氧化处理		

## 外形尺寸图

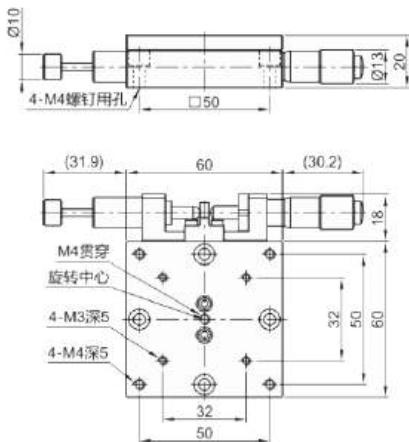
DR11-40



DR11-60



DR11-60A



手动旋转

X

XY

Z

水平面Z

XZ

水平面XZ

XYZ

水平面XYZ

角度

旋转

组合

配件

控制器

多维系统

光学平台

磨合

□25

□30

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

## 阻尼隔振光学平台(井字焊接结构):DLT

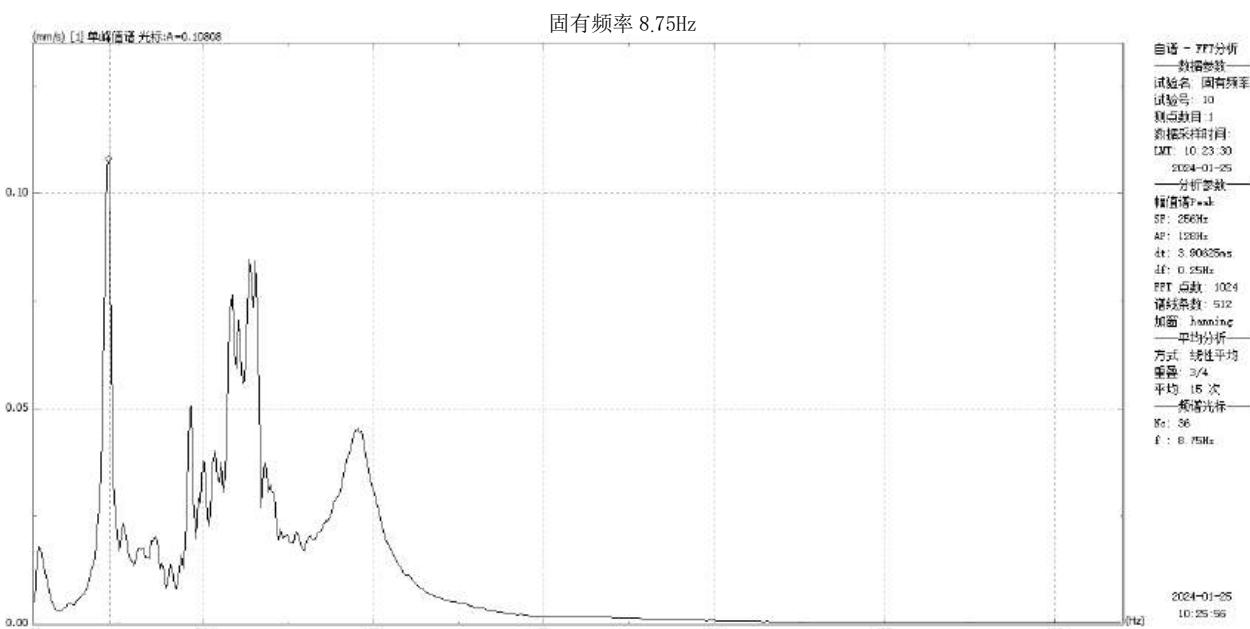


## 应用范围

阻尼隔振平台广泛应用于光学、电子、精密机械制造、冶金、航天、航海，精密化工和无损检测等领域，以及其他机械行业的精密试验仪器，设备振动隔离的关键装置中。

## 技术指标

- 台面结构:三层夹心式蜂窝结构。
- 上台面:6mm高导磁不锈钢,表面做密迪纹亚光处理(避免台面反光)。
- 台面内部支撑:钢制井字形蜂窝状支撑结构,焊接工艺,强度高。
- 下底面:4~6mm厚碳钢,内部做防锈漆,表面喷黑塑处理。
- 侧板:内层碳钢板,外层为黑色铝塑板,美观实用,四角用不锈钢板包角。
- 平面度:0.05mm\600mm×600mm。
- 隔振材料:国标(GB\T20029-2005)规定的阻尼隔振垫。
- 固有频率:垂直<5~9Hz,水平<5~9Hz,同负载和实际使用情况相关。
- 表面粗糙度:表面粗糙度为0.8~1.6μm。
- 支架:阻尼隔振支架采用碳钢制作,四支撑表面喷黑色工艺烤漆,配有调节轴承,方便调节平台水平,调节范围上下可调25mm,含移动轮。
- 台面孔距/孔径:孔距:25mm×25mm 孔径:M6国标公制螺纹。



## 可选型号

产品型号	规格尺寸 (mm)	台面厚度 (mm)	台面重量 (kg)	支撑腿横截面积 (mm)	平台负载 (kg)	支撑数量
DLT-30-30-5	300*300*50	50	10	—	—	4
DLT-30-60-5	300*600*50	50	20	—	—	4
DLT-30-90-5	300*900*50	50	30	—	—	4
DLT-40-60-80	400*600*800	50	26	80	800	4
DLT-45-60-80	450*600*800	50	29	80	800	4
DLT-60-60-80	600*600*800	100 (50)	41	80	800	4
DLT-60-90-80	600*900*800	100 (50)	62	120	1500	4
DLT-60-120-80	600*1200*800	100 (50)	85	120	1500	4
DLT-100-80-80	1000*800*800	100	95	120	1500	4
DLT-100-100-80	1000*1000*800	100	120	120	1500	4
DLT-120-80-80	1200*900*800	100	115	120	1500	4
DLT-120-90-80	1200*800*800	100	129	120	1500	4
DLT-150-100-80	1500*1000*800	200	200	200	2000	4
DLT-150-120-80	1500*1200*800	200	240	200	2000	4
DLT-180-100-80	1800*1000*800	200	240	200	2000	4
DLT-180-120-80	1800*1200*800	200	290	200	2000	4
DLT-180-150-80	1800*1500*800	200	360	200	2000	4
DLT-200-100-80	2000*1000*800	200	270	200	2000	4
DLT-200-120-80	2000*1200*800	200	320	200	2000	4
DLT-200-150-80	2000*1500*800	200	400	200	2000	4
DLT-240-120-80	2400*1200*800	200	380	200	2000	4
DLT-240-150-80	2400*1500*800	200	480	200	2000	4
DLT-300-150-80	3000*1500*800	300	740	200	2500	6

## 阻尼隔振光学平台(蜂窝粘接结构):DLTW

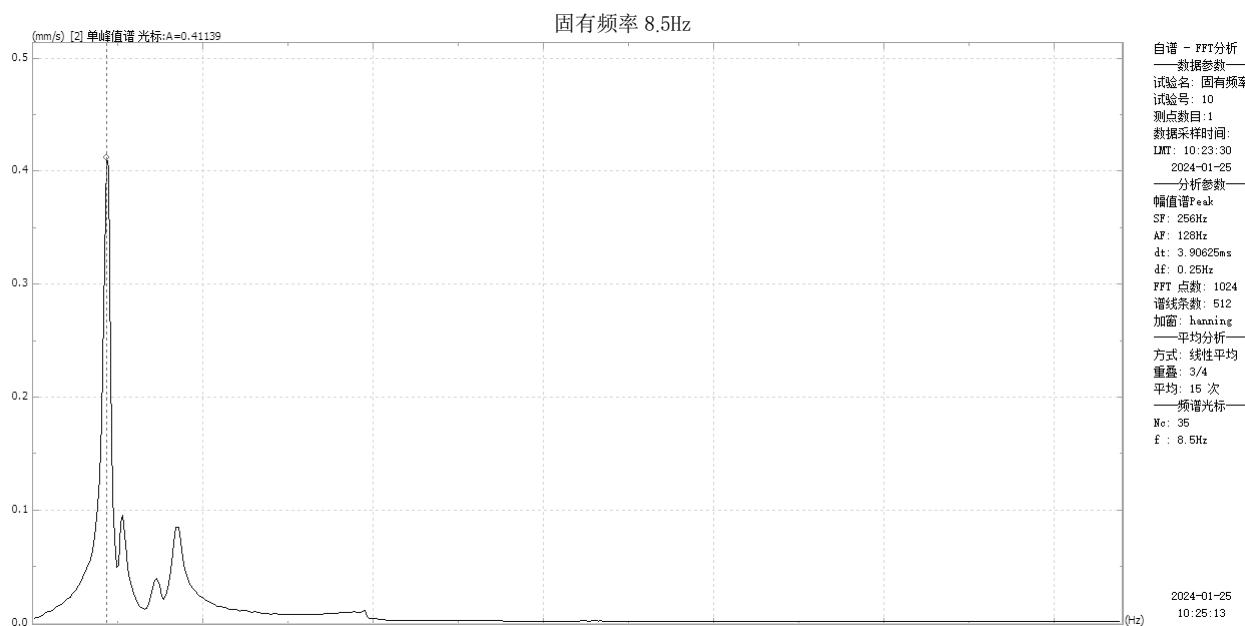


## 应用范围

光学隔振平台广泛应用于光学、电子、精密机械制造、冶金、航天、航海，精密化工和无损检测等领域，以及其他机械行业的精密试验仪器，设备振动隔离的关键装置中。

## 技术指标

- 台面结构:台面结构为上下面板、隔离杯和蜂窝状芯板。
- 隔离杯:每个孔下面都有一个隔离杯。作用:防止细小零部件掉到蜂窝芯里面,同时也保证台面干净,防粉尘、防水、防油。
- 上面板:采用6mm高导磁不锈钢,采用精密磨削工艺,经密迪纹亚光处理。
- 蜂窝芯板:内部蜂窝状芯板采用的是不锈钢、铝板,镀锌板等防腐材料,内芯密度为250kg/m<sup>3</sup>;采用国内最新的粘结工艺,颠覆了传统的焊接工艺,无焊接应力;质量轻,强度高,稳定性好。
- 下面板:4~6mm厚碳钢,内部做防锈漆,表面喷黑塑处理。
- 侧板:内层碳钢板,外层为黑色皮革,美观实用,四角用不锈钢板包角。
- 平面度:0.05mm\600mm×600mm。
- 隔振材料:国标(GB/T20029-2005)规定的阻尼隔振垫。
- 固有频率:垂直<5~9Hz,水平<5~9Hz,同负载和实际使用情况相关。
- 表面粗糙度:表面粗糙度为0.8~1.6μm。
- 支架:阻尼隔振支架采用碳钢制作,四支撑表面喷黑色工艺烤漆,配有调节轴承,方便调节平台水平,调节范围上下可调25mm含移动轮。
- 台面孔距/孔径:孔距:25mm×25mm 孔径:M6国标公制螺纹。



## 可选型号

产品型号	规格尺寸 (mm)	台面厚度 (mm)	台面重量 (kg)	支撑腿横截面积 (mm)	平台负载 (kg)	支撑数量
DLTW-30-30-5	300*300*50	50	10	—	—	4
DLTW-30-60-5	300*600*50	50	20	—	—	4
DLTW-30-90-5	300*900*50	50	30	—	—	4
DLTW-40-60-80	400*600*800	50	26	80	800	4
DLTW-45-60-80	450*600*800	50	29	80	800	4
DLTW-60-60-80	600*600*800	100(50)	41	80	800	4
DLTW-60-90-80	600*900*800	100(50)	62	120	1500	4
DLTW-60-120-80	600*1200*800	100(50)	85	120	1500	4
DLTW-100-80-80	1000*800*800	100	95	120	1500	4
DLTW-100-100-80	1000*1000*800	100	120	120	1500	4
DLTW-120-80-80	1200*800*800	100	115	120	1500	4
DLTW-120-90-80	1200*900*800	100	129	120	1500	4
DLTW-150-100-80	1500*1000*800	200	200	200	2000	4
DLTW-150-120-80	1500*1200*800	200	240	200	2000	4
DLTW-180-100-80	1800*1000*800	200	240	200	2000	4
DLTW-180-120-80	1800*1200*800	200	290	200	2000	4
DLTW-180-150-80	1800*1500*800	200	360	200	2000	4
DLTW-200-100-80	2000*1000*800	200	270	200	2000	4
DLTW-200-120-80	2000*1200*800	200	320	200	2000	4
DLTW-200-150-80	2000*1500*800	200	400	200	2000	4
DLTW-240-120-80	2400*1200*800	200	380	200	2000	4
DLTW-240-150-80	2400*1500*800	200	480	200	2000	4
DLTW-300-150-80	3000*1500*800	300	740	200	2500	6

※各种尺寸, 异形平台均可定制

## 双频阻尼隔振光学平台(井字焊接结构):DPOT

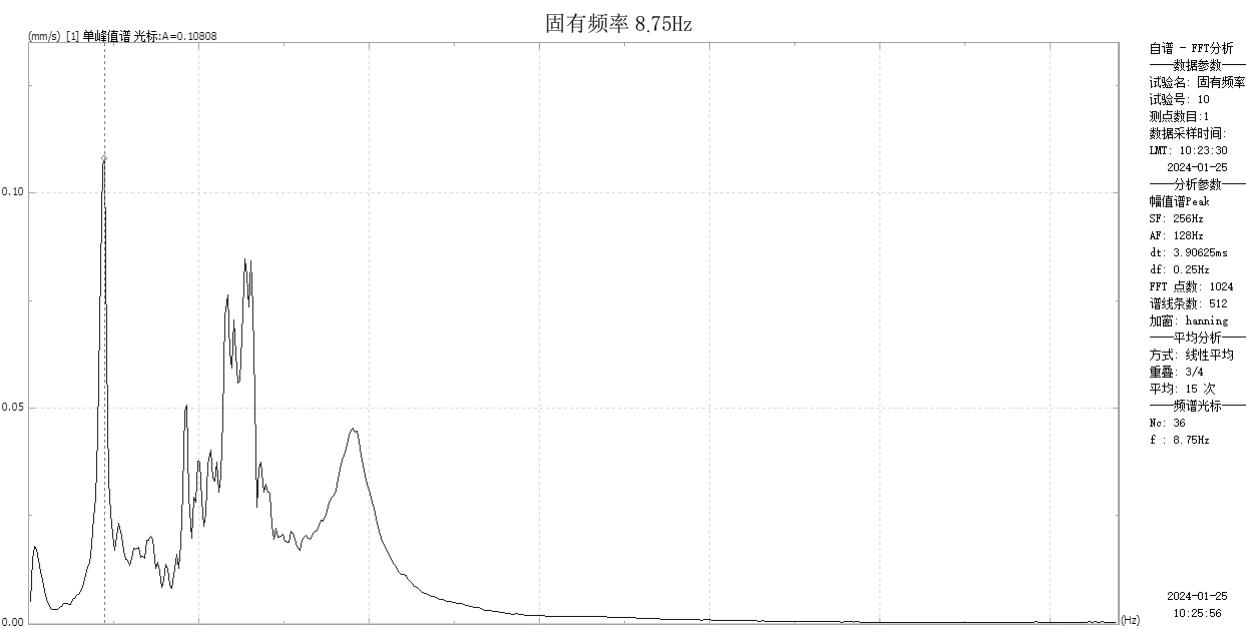


## 应用范围

双频阻尼隔振平台广泛应用于光学、电子、精密机械制造、冶金、航天、航海，精密化工和无损检测等领域，以及其他机械行业的精密试验仪器，设备振动隔离的关键装置中。

## 技术指标

- 台面结构:三层夹心式蜂窝结构。
- 上台面:6mm高导磁不锈钢,表面做密迪纹亚光处理(避免台面反光)。
- 台面内部支撑:钢制井字形蜂窝状支撑结构,焊接工艺,强度高。
- 下底面:4~6mm厚碳钢,内部做防锈漆,表面喷黑塑处理。
- 侧板:内层碳钢板,外层为黑色铝塑板,美观实用,四角用不锈钢板包角。
- 平面度:0.05mm\600mm×600mm。
- 隔振材料:国标(GB\T20029-2005)规定的阻尼隔振垫。
- 固有频率:垂直<5~9Hz,水平<5~9Hz,同负载和实际使用情况相关。
- 表面粗糙度:表面粗糙度为0.8~1.6μm。
- 支架:阻尼隔振支架采用碳钢制作,四支撑表面喷黑色工艺烤漆,配有调节轴承,方便调节平台水平,调节范围上下可调25mm,含移动轮。
- 台面孔距/孔径:孔距:25mm×25mm 孔径:M6国标公制螺纹。



## 可选型号

产品型号	规格尺寸 (mm)	台面厚度 (mm)	台面重量 (kg)	支撑腿横截面积 (mm)	平台负载 (kg)	支撑数量
DPOT-60-60-80	600*600*800	100(50)	41	80	800	4
DPOT-60-90-80	600*900*800	100(50)	62	120	1500	4
DPOT-60-120-80	600*1200*800	100(50)	85	120	1500	4
DPOT-100-80-80	1000*800*800	100	95	120	1500	4
DPOT-100-100-80	1000*1000*800	100	120	120	1500	4
DPOT-120-80-80	1200*800*800	100	115	120	1500	4
DPOT-120-90-80	1200*900*800	100	129	120	1500	4
DPOT-150-100-80	1500*1000*800	200	200	200	2000	4
DPOT-150-120-80	1500*1200*800	200	240	200	2000	4
DPOT-180-100-80	1800*1000*800	200	240	200	2000	4
DPOT-180-120-80	1800*1200*800	200	290	200	2000	4
DPOT-180-150-80	1800*1500*800	200	360	200	2000	4
DPOT-200-100-80	2000*1000*800	200	270	200	2000	4
DPOT-200-120-80	2000*1200*800	200	320	200	2000	4
DPOT-200-150-80	2000*1500*800	200	400	200	2000	4
DPOT-240-120-80	2400*1200*800	200	380	200	2000	4
DPOT-240-150-80	2400*1500*800	200	480	200	2000	4
DPOT-300-150-80	3000*1500*800	300	740	200	2500	6

※各种尺寸, 异形平台均可定制

## 双频阻尼隔振光学平台(蜂窝粘接结构):DPOTW

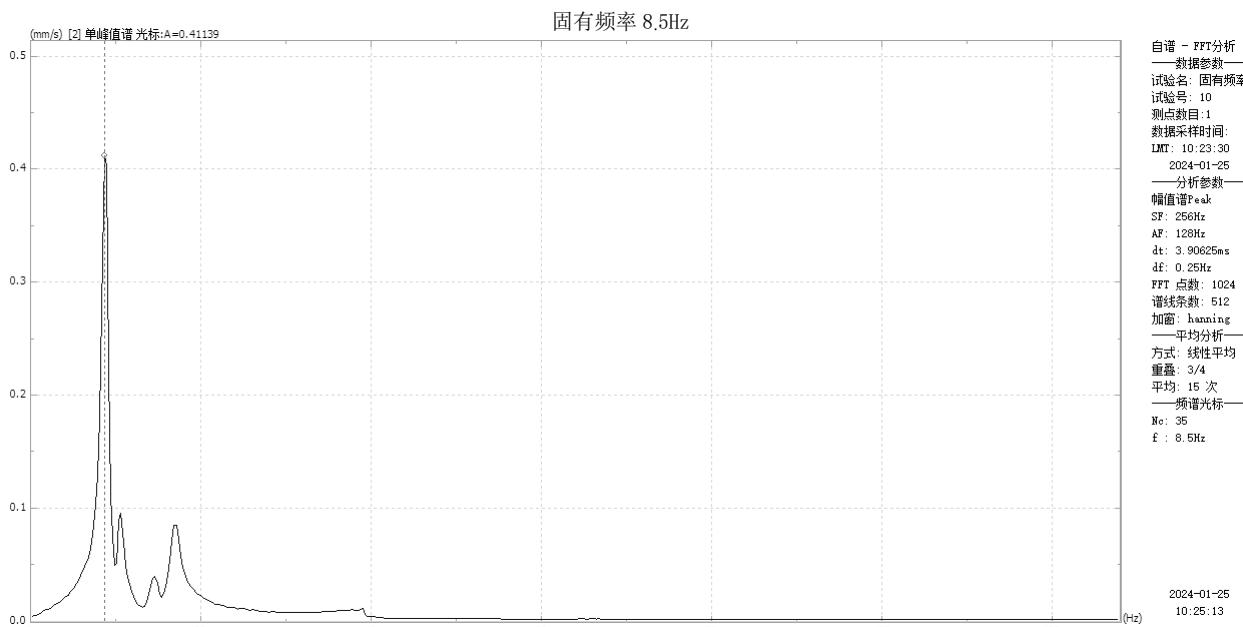


## 应用范围

双频阻尼隔振平台广泛应用于光学、电子、精密机械制造、冶金、航天、航空、航海、精密化工和无损检测等领域，以及其他机械行业的精密试验仪器，设备振动隔离的关键装置中。

## 技术指标

- 台面结构:台面结构为上下面板、隔离杯和蜂窝状芯板。
- 隔离杯:每个孔下面都有一个隔离杯。作用:防止细小零部件掉到蜂窝芯里面,同时也保证台面干净,防粉尘、防水、防油。
- 上面板:采用6mm高导磁不锈钢,采用精密磨削工艺,经密迪纹亚光处理。
- 蜂窝芯板:内部蜂窝状芯板采用的是不锈钢、铝板,镀锌板等防腐材料,内芯密度为250kg/m<sup>3</sup>;采用国内最新的粘结工艺,颠覆了传统的焊接工艺,无焊接应力;质量轻,强度高,稳定性好。
- 下面板:4~6mm厚碳钢,内部做防锈漆,表面喷黑塑处理。
- 侧板:内层碳钢板,外层为黑色皮革,美观实用,四角用不锈钢板包角。
- 平面度:0.05mm\600mm×600mm。
- 隔振材料:国标(GB\T20029-2005)规定的阻尼隔振垫。
- 固有频率:垂直<4~9Hz,水平<4~9Hz,同负载和实际使用情况相关。
- 表面粗糙度:表面粗糙度为0.8~1.6μm。
- 支架:双频阻尼隔振支架采用碳钢制作,具有更合理的强度和隔振性能 四支撑表面喷黑色工艺烤漆,配有调节轴承,方便调节平台水平,调节范围上下可调25mm含移动轮。
- 台面孔距/孔径:孔距:25mm×25mm 孔径:M6国标公制螺纹。



## 可选型号

产品型号	规格尺寸 (mm)	台面厚度 (mm)	台面重量 (kg)	支撑腿横截面积 (mm)	平台负载 (kg)	支撑数量
DPOTW-60-60-80	600*600*800	100(50)	41	80	800	4
DPOTW-60-90-80	600*900*800	100(50)	62	120	1500	4
DPOTW-60-120-80	600*1200*800	100(50)	85	120	1500	4
DPOTW-100-80-80	1000*800*800	100	95	120	1500	4
DPOTW-100-100-80	1000*1000*800	100	120	120	1500	4
DPOTW-120-80-80	1200*800*800	100	115	120	1500	4
DPOTW-120-90-80	1200*900*800	100	129	120	1500	4
DPOTW-150-100-80	1500*1000*800	200	200	200	2000	4
DPOTW-150-120-80	1500*1200*800	200	240	200	2000	4
DPOTW-180-100-80	1800*1000*800	200	240	200	2000	4
DPOTW-180-120-80	1800*1200*800	200	290	200	2000	4
DPOTW-180-150-80	1800*1500*800	200	360	200	2000	4
DPOTW-200-100-80	2000*1000*800	200	270	200	2000	4
DPOTW-200-120-80	2000*1200*800	200	320	200	2000	4
DPOTW-200-150-80	2000*1500*800	200	400	200	2000	4
DPOTW-240-120-80	2400*1200*800	200	380	200	2000	4
DPOTW-240-150-80	2400*1500*800	200	480	200	2000	4
DPOTW-300-150-80	3000*1500*800	300	740	200	2500	6

※各种尺寸，异形平台均可定制

## 气浮隔振光学平台(蜂窝粘接结构):DLQFW

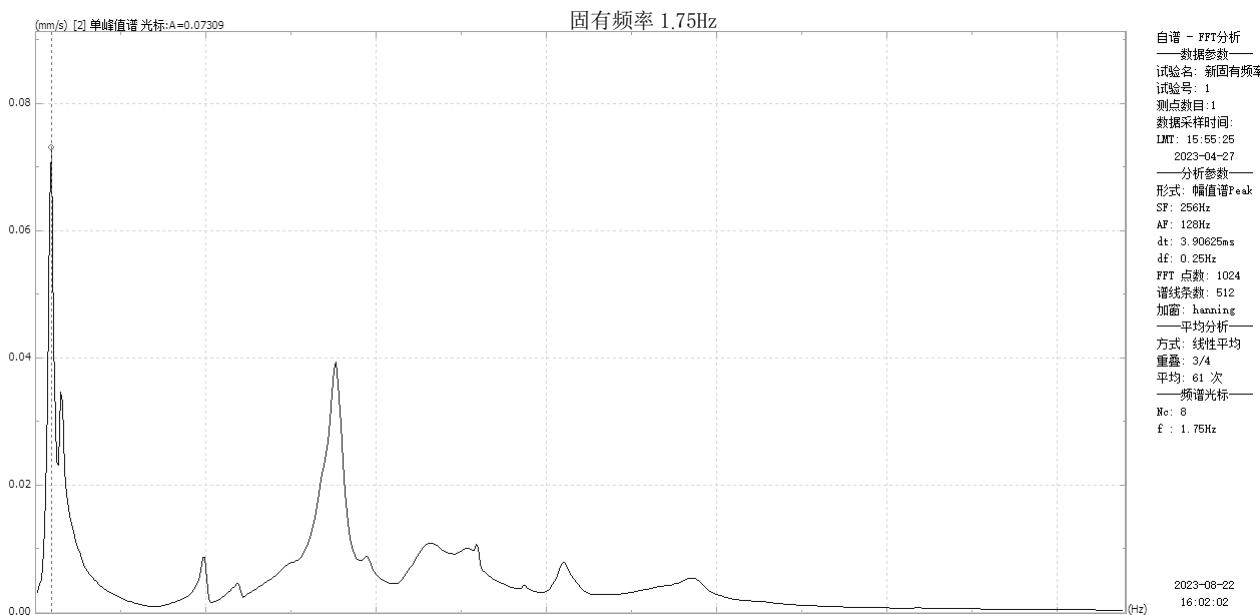


## 应用范围

气浮隔振光学平台广泛应用于光学、电子、精密机械制造、冶金、航天、航空、航海，精密化工和无损检测等领域，以及其他机械行业的精密试验仪器，设备振动隔离的关键装置中。

## 技术指标

- 自动平衡:自动充气,自动平衡,响应时间短,平衡速度快。
- 固有频率:垂直<1.5Hz~2.5Hz,水平<1.5Hz~2.5Hz,同负载和实际使用情况相关。
- 重复定位精度:±0.05mm。
- 静音气泵:排气量:20L/min,排气压力:0.7Mpa,电压频率:220v 50Hz,运行噪声:50db。
- 台面结构:台面结构为上下面板、隔离杯和蜂窝芯板。
- 上面板:采用6mm高导磁不锈钢,采用精密磨削工艺,经密迪纹亚光处理。
- 下面板:4~6mm厚碳钢,内部做防锈漆,表面喷黑塑处理。
- 隔离杯:每个孔下面都有一个隔离杯。作用:防止细小零部件掉到蜂窝芯里面,同时也保证台面干净,防粉尘、防水、防油。
- 蜂窝状芯板:内部蜂窝状芯板采用的是不锈钢、铝板,镀锌板等防腐材料,内芯密度为250kg/m<sup>3</sup>;采用国内最新的粘结工艺,颠覆了传统的焊接工艺,无焊接应力;质量轻,强度高,稳定性好。
- 表面粗糙度:表面粗糙度为0.8~1.6μm。
- 防震等级:VC-C。
- 侧板:内层碳钢板,外层为黑色皮革,美观实用,四角用不锈钢板包角。
- 平面度:0.05mm\600mm×600mm。
- 台面孔距/孔径:孔距:25mm×25mm 孔径:M6国标公制螺纹。
- 气浮支撑:半膜片式空气弹簧,支撑腿内部还有二级气室,进一步提升隔振性能,整体焊接式四或六支撑结构(3米为六支撑),具有更好的刚性和稳定性,支架带上下两套高度(水平)调整机构,台面加支架总高度800mm,上下可调25mm。



## 特点

采用半膜片式空气弹簧，隔振性能好，固有频率通常小于 1.5Hz~2.5Hz，性价比非常高的科研级气浮隔振光学平台。

## 可选型号

产品型号	规格尺寸 (mm)	台面厚度 (mm)	台面重量 (kg)	支撑腿横截面积 (mm)	平台负载 (kg)	支撑数量
DLQFW-60-60-80	600*600*800	100(50)	41	120	800	4
DLQFW-60-90-80	600*900*800	100(50)	62	120	800	4
DLQFW-60-120-80	600*1200*800	100(50)	85	120	800	4
DLQFW-100-80-80	1000*800*800	100	95	120	800	4
DLQFW-100-100-80	1000*1000*800	100	120	120	800	4
DLQFW-120-80-80	1200*800*800	100	115	200	1000	4
DLQFW-120-90-80	1200*900*800	100	129	200	1000	4
DLQFW-150-100-80	1500*1000*800	200	200	200	1000	4
DLQFW-150-120-80	1500*1200*800	200	240	200	1000	4
DLQFW-180-100-80	1800*1000*800	200	240	200	1000	4
DLQFW-180-120-80	1800*1200*800	200	290	200	1000	4
DLQFW-180-150-80	1800*1500*800	200	360	200	1000	4
DLQFW-200-100-80	2000*1000*800	200	270	200	1000	4
DLQFW-200-120-80	2000*1200*800	200	320	200	1000	4
DLQFW-200-150-80	2000*1500*800	200	400	200	1000	4
DLQFW-240-120-80	2400*1200*800	200	380	200	1000	4
DLQFW-240-150-80	2400*1500*800	200	480	200	1000	4
DLQFW-300-150-80	3000*1500*800	300	740	200	1500	6

※各种尺寸，异形平台均可定制

## 气浮隔振光学平台(井字焊接结构):DLQF

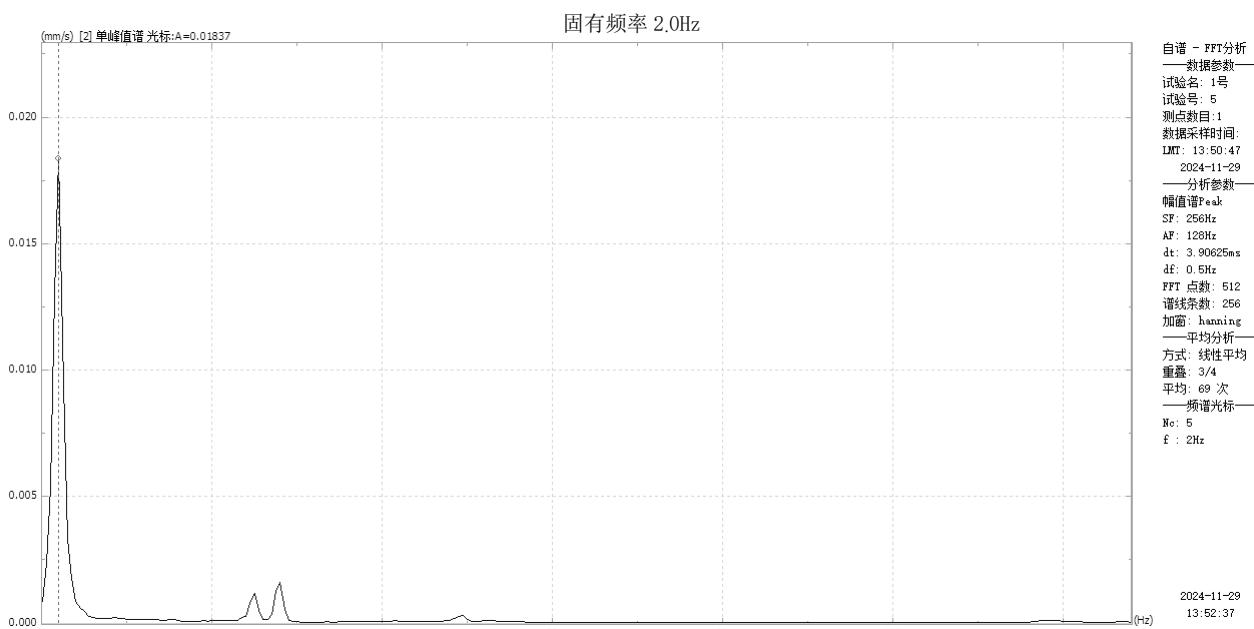


## 应用范围

气浮隔振光学平台广泛应用于光学、电子、精密机械制造、冶金、航天、航空、航海，精密化工和无损检测等领域，以及其他机械行业的精密试验仪器，设备振动隔离的关键装置中。

## 技术指标

- 自动平衡:自动充气,自动平衡,响应时间短,平衡速度快。
- 固有频率:垂直<1.5Hz~2.5Hz,水平<1.5Hz~2.5Hz,同负载和实际使用情况相关。
- 重复定位精度:±0.05mm。
- 静音气泵:排气量:20L/min,排气压力:0.7Mpa,电压频率:220v 50Hz,运行噪声:50db。
- 台面结构:三层夹心式蜂窝结构。
- 上台面:6mm高导磁不锈钢,表面做密迪纹亚光处理(避免台面反光)。
- 台面内部支撑:钢制井字形蜂窝状支撑结构,焊接工艺,强度高。
- 下底面:4~6mm厚碳钢,内部做防锈漆,表面喷黑塑处理。
- 表面粗糙度:表面粗糙度为0.8~1.6μm
- 防震等级:VC-C。
- 侧板:内层碳钢板,外层为黑色铝塑板,美观实用,四角用不锈钢板包角。
- 平面度:0.05mm\600mm×600mm。
- 台面孔距/孔径:孔距:25mm×25mm 孔径:M6国标公制螺纹。
- 气浮支撑:半膜片式空气弹簧,支撑腿内部还有二级气室,进一步提升隔振性能,整体焊接式四或六支撑结构(3米为六支撑),具有更好的刚性和稳定性,支架带上下两套高度(水平)调整机构,台面加支架总高度800mm,上下可调25mm。



## 特点

采用半膜片式空气弹簧, 隔振性能好, 固有频率通常小于 1.5Hz~2.5Hz, 性价比非常高的科研级气浮隔振光学平台.

## 可选型号

产品型号	规格尺寸 (mm)	台面厚度 (mm)	台面重量 (kg)	支撑腿横截面积 (mm)	平台负载 (kg)	支撑数量
DLQF-60-60-80	600*600*800	100(50)	41	120	800	4
DLQF-60-90-80	600*900*800	100(50)	62	120	800	4
DLQF-60-120-80	600*1200*800	100(50)	85	120	800	4
DLQF-100-80-80	1000*800*800	100	95	120	800	4
DLQF-100-100-80	1000*1000*800	100	120	120	800	4
DLQF-120-80-80	1200*800*800	100	115	200	1000	4
DLQF-120-90-80	1200*900*800	100	129	200	1000	4
DLQF-150-100-80	1500*1000*800	200	200	200	1000	4
DLQF-150-120-80	1500*1200*800	200	240	200	1000	4
DLQF-180-100-80	1800*1000*800	200	240	200	1000	4
DLQF-180-120-80	1800*1200*800	200	290	200	1000	4
DLQF-180-150-80	1800*1500*800	200	360	200	1000	4
DLQF-200-100-80	2000*1000*800	200	270	200	1000	4
DLQF-200-120-80	2000*1200*800	200	320	200	1000	4
DLQF-200-150-80	2000*1500*800	200	400	200	1000	4
DLQF-240-120-80	2400*1200*800	200	380	200	1000	4
DLQF-240-150-80	2400*1500*800	200	480	200	1000	4
DLQF-300-150-80	3000*1500*800	300	740	200	1500	6

※各种尺寸, 异形平台均可定制

## 大理石气浮隔振光学平台:DLSF



光学平台

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

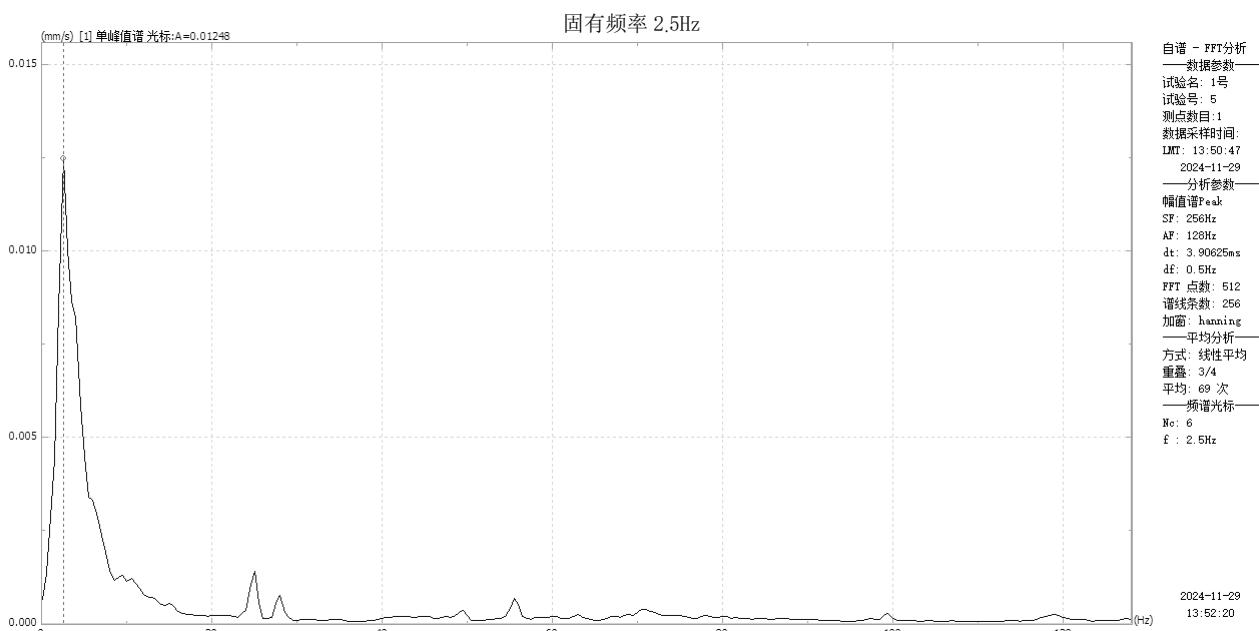
光学平台

## 应用范围

大理石气浮隔振光学平台广泛应用于光学，电子，精密机械制造，冶金，航天，航空，航海，精密化工和无损检测等领域，以及其他机械行业的精密试验仪器，设备振动隔离的关键装置中。

## 技术指标

- 自动平衡:自动充气, 自动平衡, 响应时间短, 平衡速度快。
- 固有频率:垂直<1.5Hz~2.5Hz, 水平<1.5Hz~2.5Hz, 同负载和实际使用情况相关。
- 重复定位精度:±0.05mm。
- 静音气泵:排气量:20L/min, 排气压力:0.7Mpa, 电压频率:220v 50Hz, 运行噪声:50db。
- 平台材质:大理石平台所用石材为天然大理石材质稳定性好。
- 防震等级:VC-C。
- 平面度:00级。
- 气浮支撑:膜片式空气弹簧, 支撑腿内部还有二级气室, 进一步提升隔振性能, 整体焊接式四支撑结构, 具有更好的刚性和稳定性, 支架带上下两套高度(水平)调整机构, 台面加支架总高度800mm, 上下可调25mm。



## 特点

采用膜片式空气弹簧，隔振性能好，固有频率通常小于 1.5Hz~2.5Hz，性价比非常高的科研级气浮隔振光学平台。

## 可选型号

产品型号	规格尺寸 (mm)	台面厚度 (mm)	台面重量 (kg)	支撑腿横截面积 (mm)	单支撑隔离器负载 (kg)	支撑数量
DLSF-60-60-80	600*600*800	100	130	120	900	4
DLSF-60-80-80	600*800*800	100	170	120	900	4
DLSF-60-90-80	600*900*800	100	190	120	900	4
DLSF-100-80-80	1000*800*800	100	288	200	900	4
DLSF-100-100-80	1000*1000*800	100	360	200	900	4
DLSF-120-80-80	1200*800*800	150	510	200	900	4
DLSF-120-90-80	1200*900*800	150	580	200	900	4
DLSF-150-90-80	1500*900*800	200	970	200	900	4
DLSF-150-100-80	1500*1000*800	200	1080	200	900	4
DLSF-150-120-80	1500*1200*800	200	1290	200	900	4

※各种尺寸，异形平台均可定制

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

## 高性能气浮隔振光学平台(井字焊接结构):DTWP

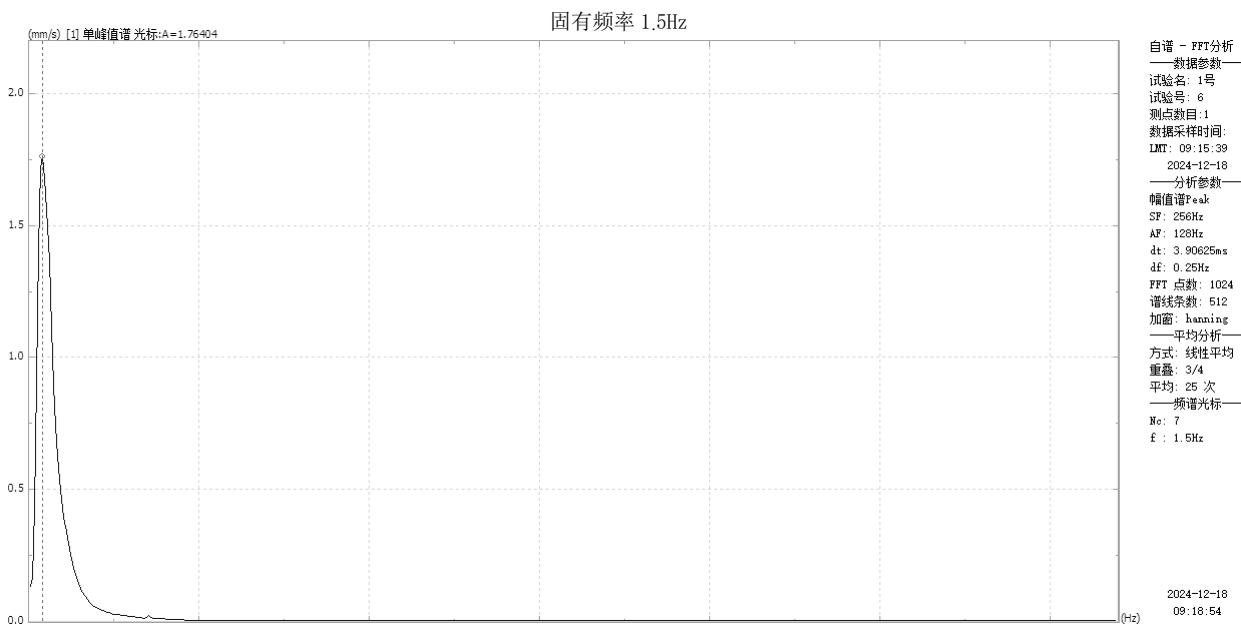


## 应用范围

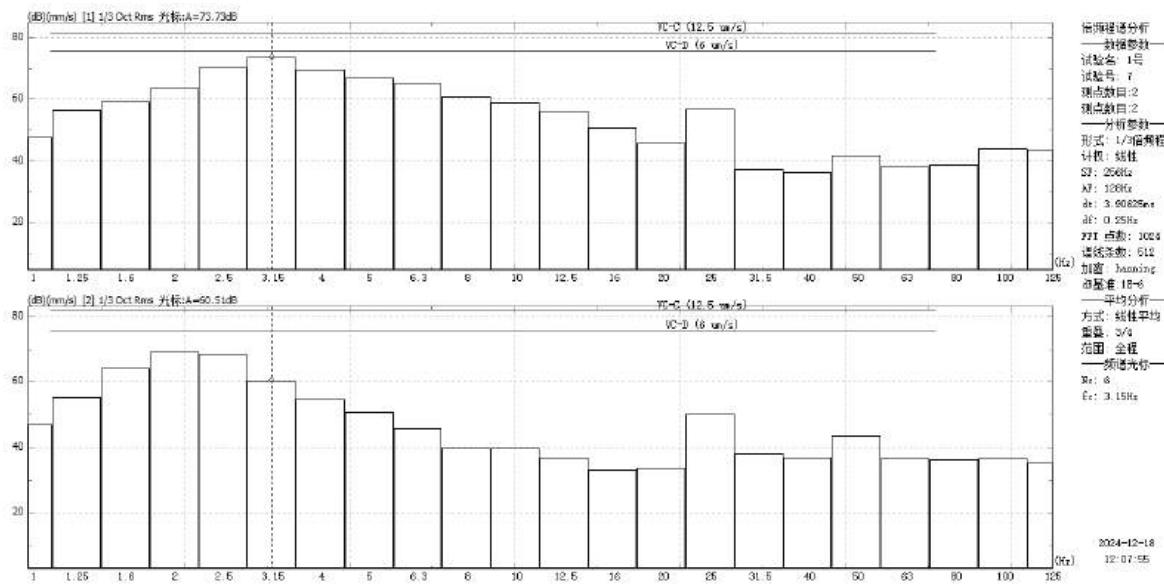
三线摆气浮隔振光学平台广泛应用于光学,电子,精密机械制造,冶金,航天,航空,航海,精密化工和无损检测等领域,以及其他机械行业的精密试验仪器,设备振动隔离的关键装置中。

## 技术指标

- 自动平衡:自动充气,自动平衡,响应时间短,平衡速度快。
- 固有频率:垂直1.0~1.5Hz,水平1.0~1.5Hz同负载和实际使用情况相关。
- 隔振系统:三线摆系统。
- 重复定位精度:±0.05mm。
- 静音气泵:排气量:20L/min,排气压力:0.7Mpa,电压频率:220v 50Hz,运行噪声:50db。
- 台面结构:三层夹心式蜂窝结构。
- 上台面:6mm高导磁不锈钢,表面做密迪纹亚光处理(避免台面反光)。
- 台面内部支撑:钢制井字形蜂窝状支撑结构,焊接工艺,强度高。
- 下底面:4~6mm厚碳钢,内部做防锈漆,表面喷黑塑处理。
- 表面粗糙度:表面粗糙度为0.8~1.6μm
- 防震等级:VC-D。
- 侧板:内层碳钢板,外层为黑色铝塑板,美观实用,四角用不锈钢板包角。
- 平面度:0.05mm\600mmX600mm。
- 台面孔距/孔径:孔距:25mm×25mm 孔径:M6国标公制螺纹。
- 气浮支撑:采用对水平方向隔振有较好效果的三线摆系统,混合腔设计进一步提升隔振性能,独立式四支撑结构位置摆放灵活,具有更好的刚性和稳定性,调整机构,台面加支撑架总高度800mm。



防震等级 : VC-D



## 特点

三线摆空气弹簧，混合腔设计进一步提升隔振性能，固有频率通常小于 1.5Hz，性价比非常高的科研级气浮隔振光学平台。

## 可选型号

产品型号	规格尺寸 (mm)	台面厚度 (mm)	台面重量 (kg)	支撑腿横截面积 (mm)	单支撑隔离器负载 (kg)	支撑数量
DTWP-90-60-80	900*600*800	100	65	245	900	4
DTWP-100-80-80	1000*800*800	100	96	245	900	4
DTWP-120-60-80	1200*600*800	100	86	245	900	4
DTWP-120-80-80	1200*800*800	100	115	245	900	4
DTWP-120-90-80	1200*900*800	100	130	245	900	4
DTWP-150-80-80	1500*800*800	100	144	245	900	4
DTWP-150-90-80	1500*900*800	200	189	245	900	4
DTWP-150-100-80	1500*1000*800	200	210	245	900	4
DTWP-150-120-80	1500*1200*800	200	252	245	900	4
DTWP-180-100-80	1800*1000*800	200	315	245	900	4
DTWP-180-120-80	1800*1200*800	200	302	245	900	4
DTWP-180-150-80	1800*1500*800	200	378	245	900	4
DTWP-200-100-80	2000*1000*800	200	280	245	900	4
DTWP-200-120-80	2000*1200*800	200	336	245	900	4
DTWP-200-150-80	2000*1500*800	200	420	245	900	4
DTWP-240-120-80	2400*1200*800	200	403	245	900	4
DTWP-240-150-80	2400*1500*800	200	504	245	900	4
DTWP-300-150-80	3000*1500*800	300	720	245	900	4

※各种尺寸，异形平台均可定制

- X
- XY
- Z
- 水平面Z
- XYZ
- 角度
- 旋转
- 控制器
- 多维系统
- 光学平台

## 高性能气浮隔振光学平台(蜂窝粘接结构):DTWPW

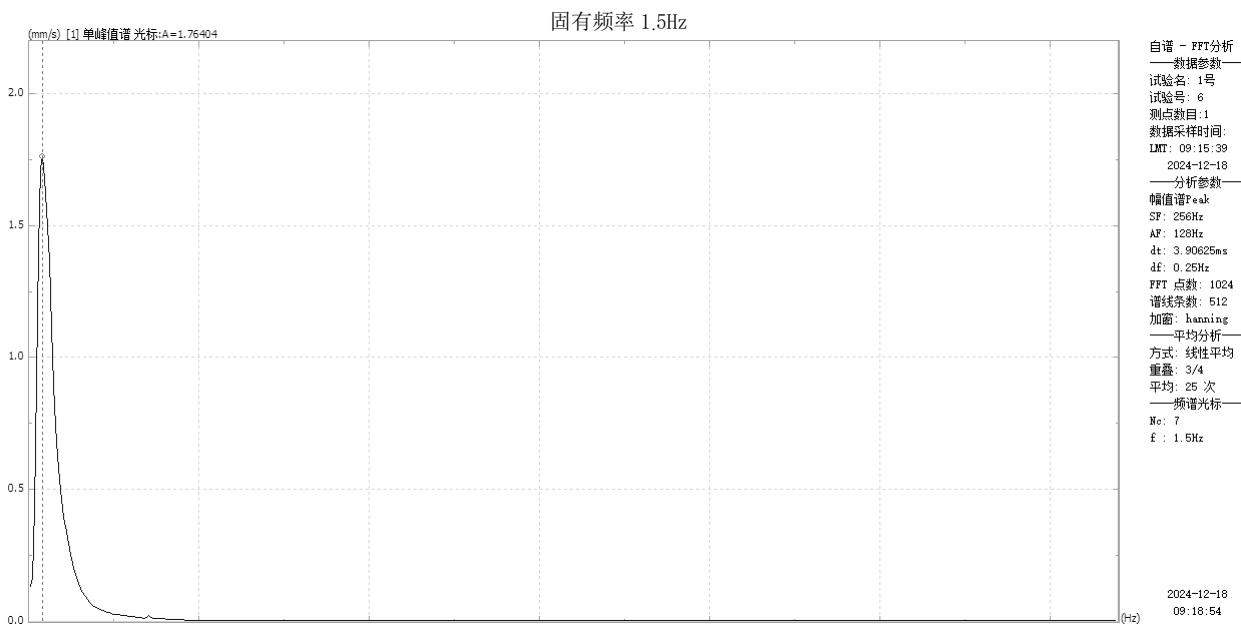


## 应用范围

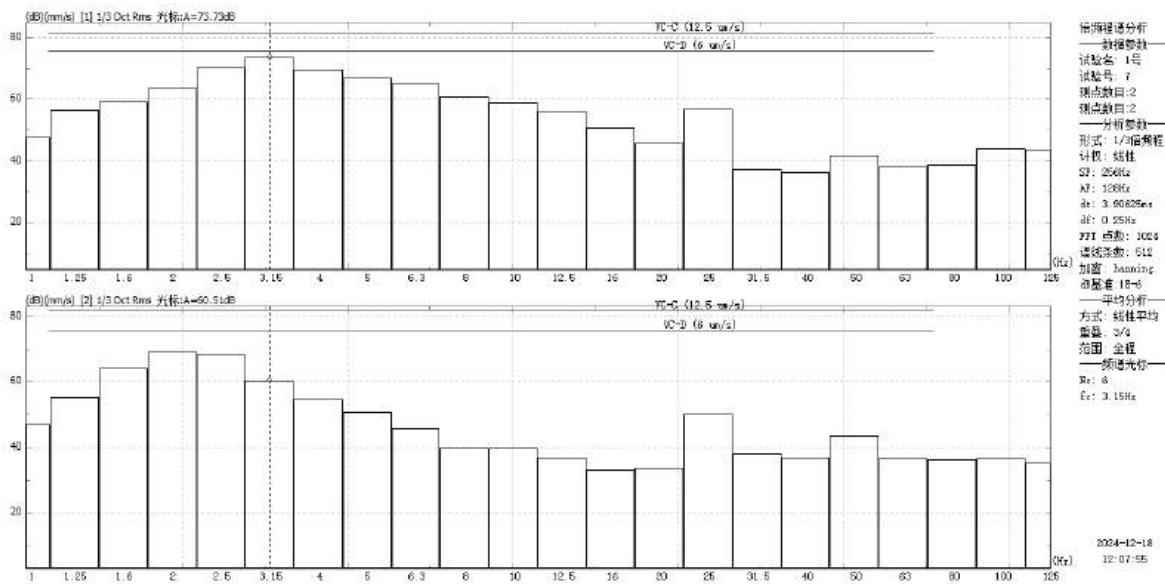
三线摆气浮隔振光学平台广泛应用于光学,电子,精密机械制造,冶金,航天,航空,航海,精密化工和无损检测等领域,以及其他机械行业的精密试验仪器,设备振动隔离的关键装置中。

## 技术指标

- 自动平衡:自动充气,自动平衡,响应时间短,平衡速度快。
- 固有频率:垂直1.0~1.5Hz,水平1.0~1.5Hz同负载和实际使用情况相关。
- 隔振系统:三线摆系统。
- 重复定位精度:±0.05mm。
- 静音气泵:排气量:20L/min,排气压力:0.7Mpa,电压频率:220v 50Hz,运行噪声:50db。
- 台面结构:台面结构为上下面板、隔离杯和蜂窝芯板。
- 上面板:采用5~6mm厚高导磁不锈钢,采用精密磨削工艺,经密迪纹亚光处理。
- 下面板:4~6mm厚碳钢,内部做防锈漆,表面喷黑塑处理。
- 隔离杯:每个孔下面都有一个隔离杯。作用:防止细小零部件掉到蜂窝芯里面,同时也保证台面干净,防粉尘、防水、防油。
- 蜂窝芯板:内部蜂窝芯板采用的是不锈钢、铝板,镀锌板等防腐材料,内芯密度为250kg/m<sup>3</sup>;采用国内最新的粘结工艺,颠覆了传统的焊接工艺,无焊接应力;质量轻,强度高,稳定性好。
- 表面粗糙度:表面粗糙度为0.8~1.6μm
- 防震等级:VC-D。
- 侧板:内层碳钢板,外层为黑色铝塑板,美观实用,四角用不锈钢板包角。
- 平面度:0.05mm\600mm×600mm。
- 台面孔距/孔径:孔距:25mm×25mm 孔径:M6国标公制螺纹。
- 气浮支撑:采用对水平方向隔振有较好效果的三线摆系统,混合腔设计进一步提升隔振性能,独立式四支撑结构位置摆放灵活,具有更好的刚性和稳定性,调整机构,台面加支撑架总高度800mm。



防震等级 : VC-D



## 特点

三线摆空气弹簧，混合腔设计进一步提升隔振性能，固有频率通常小于 1.5Hz，性价比非常高的科研级气浮隔振光学平台。

## 可选型号

产品型号	规格尺寸 (mm)	台面厚度 (mm)	台面重量 (kg)	支撑腿横截面积 (mm)	单支撑隔离器负载 (kg)	支撑数量
DTWPW-90-60-80	900*600*800	100	65	245	900	4
DTWPW-100-80-80	1000*800*800	100	96	245	900	4
DTWPW-120-60-80	1200*600*800	100	86	245	900	4
DTWPW-120-80-80	1200*800*800	100	115	245	900	4
DTWPW-120-90-80	1200*900*800	100	130	245	900	4
DTWPW-150-80-80	1500*800*800	100	144	245	900	4
DTWPW-150-90-80	1500*900*800	200	189	245	900	4
DTWPW-150-100-80	1500*1000*800	200	210	245	900	4
DTWPW-150-120-80	1500*1200*800	200	252	245	900	4
DTWPW-180-100-80	1800*1000*800	200	315	245	900	4
DTWPW-180-120-80	1800*1200*800	200	302	245	900	4
DTWPW-180-150-80	1800*1500*800	200	378	245	900	4
DTWPW-200-100-80	2000*1000*800	200	280	245	900	4
DTWPW-200-120-80	2000*1200*800	200	336	245	900	4
DTWPW-200-150-80	2000*1500*800	200	420	245	900	4
DTWPW-240-120-80	2400*1200*800	200	403	245	900	4
DTWPW-240-150-80	2400*1500*800	200	504	245	900	4
DTWPW-300-150-80	3000*1500*800	300	720	245	900	4

- X
- XY
- Z
- 水平面Z
- XYZ
- 角度
- 旋转
- 控制器
- 多维系统
- 光学平台

## 桌上型气浮隔振台:DXQF

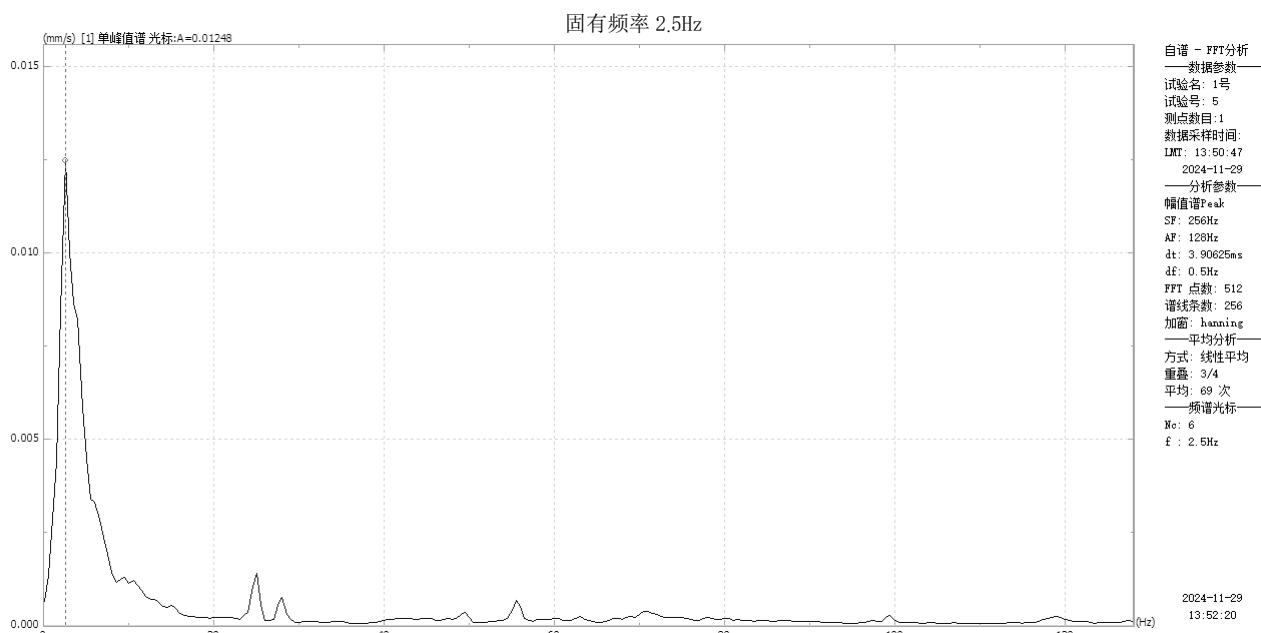


## 产品特点

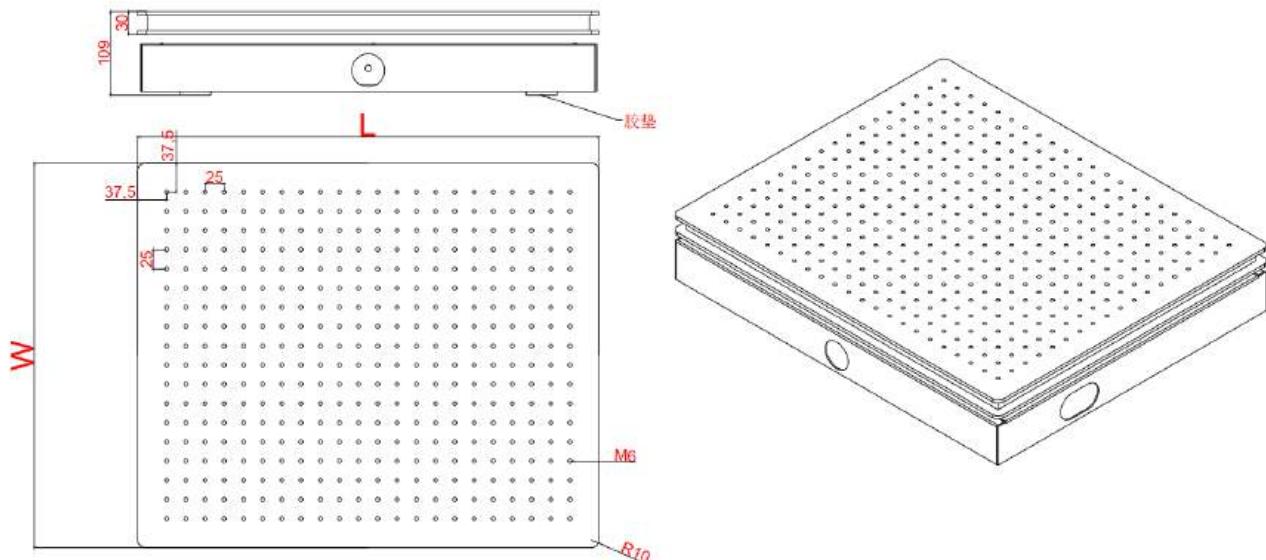
- 超级经济款, 根据用户的用途提供带矩阵 M6 螺纹孔面包板和光面面包板。
- 超薄气浮隔振光学平台。
- 井字焊接结构台面。
- 三点自动平衡高度传感器。
- 设备方便移动, 可供轻载型光学仪器使用。

## 技术指标

- 自动平衡: 自动充气, 自动平衡, 响应时间短, 平衡速度快。
- 固有频率: 垂直: 2~3Hz 水平: 2~3Hz 同负载和实际使用情况相关。
- 隔振系统: 气浮减振系统。
- 台面结构: 三层夹心式蜂窝结构。
- 平面度: 0.05mm\600mm×600mm。
- 平台负载: 150公斤



## 外观尺寸图



## 可选型号

产品型号	规格尺寸 (mm)	台面厚度	负载 (kg)	备注
DXQF-63-53	630*530*109	30	150	台面 M6 螺纹孔
DXQF-60-60	600*600*109	30	150	台面 M6 螺纹孔
DXQF-80-60	800*600*109	30	150	台面 M6 螺纹孔
DXQF-90-60	900*600*109	30	150	台面 M6 螺纹孔
DXQF-100-80	1000*800*109	30	150	台面 M6 螺纹孔
DXQF-120-80	1200*800*109	30	150	台面 M6 螺纹孔
DXQF-120-90	1200*900*109	30	150	台面 M6 螺纹孔

## 薄膜气浮减振器:DMQF-1

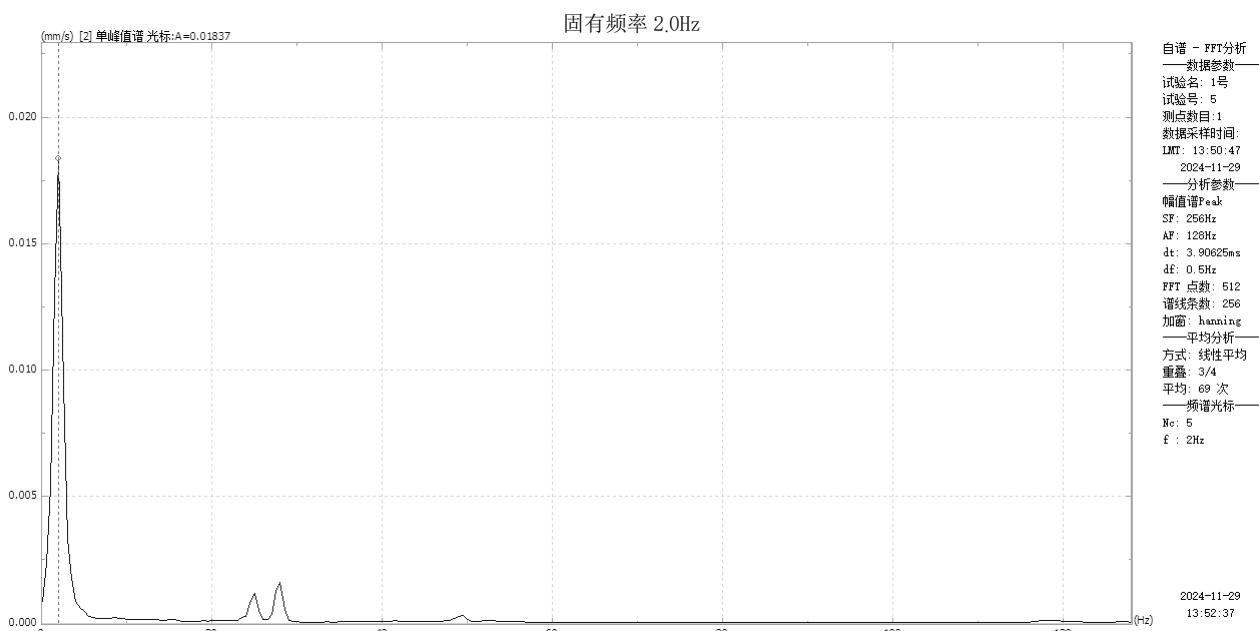


## 应用范围

薄膜气浮减振器能够为精密测量设备、光学检测设备、核磁共振设备和精密加工设备提供极低频率下的减振功能。完整的隔振系统至少包含3个空气弹簧减振器（因为三个点决定一个平面）组成，减振器上附带一个水平调节阀，它是负载传感器和高度控制单元，如果由于结构或者承载原因需要更多的空气弹簧，也必须包含3个水平调节阀，保证静态的高度限定，其它的空气弹簧可以通过受控平行连接弹簧减振器来达到大载荷的负重要求。

## 技术指标

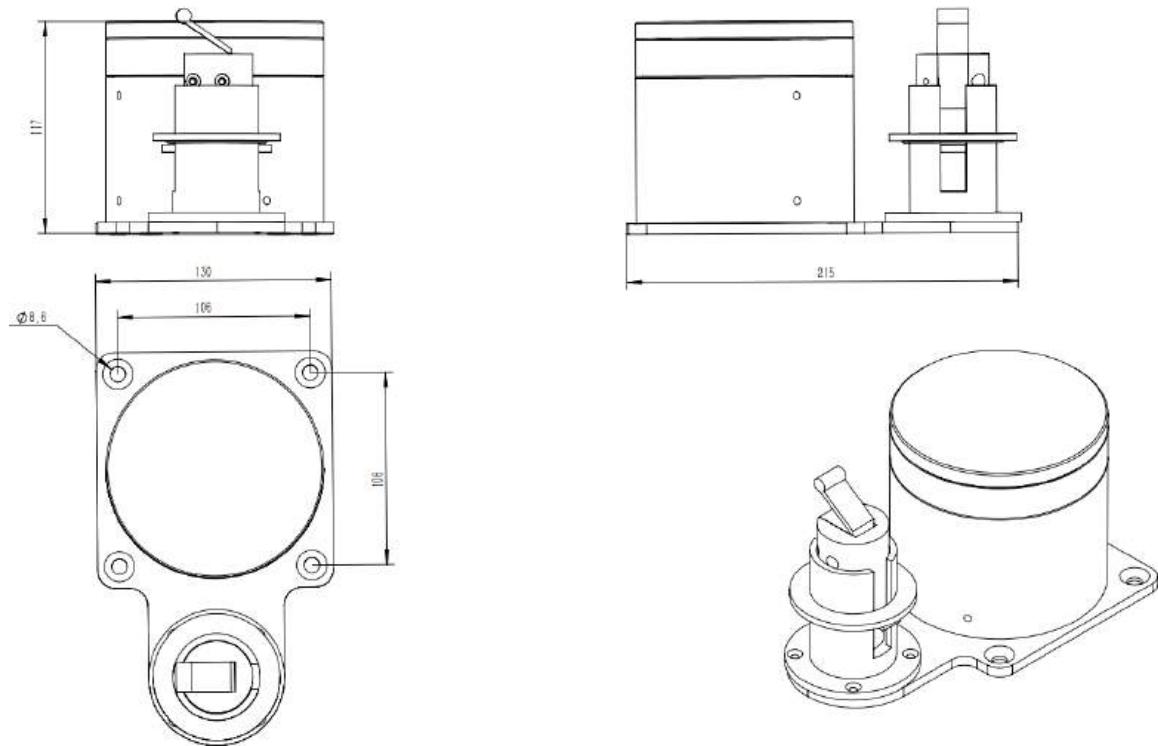
- 自动平衡: 自动充气, 自动平衡, 响应时间短, 平衡速度快。
- 固有频率: 垂直<2Hz~2.7Hz, 水平<2Hz~2.7Hz, 同负载和实际使用情况相关。
- 防震等级: VC-C。



## 特点

本产品使用耐用性极强的气囊型空气弹簧，使用寿命长，质量轻，采用双层气室设计，配备精密水平高度调节阀。减振稳定，减振器阻尼刚性可调，受激振动后稳定时间短，响应速度快，重复水准定位精度高。承载力大，固有频率低。

## 外观尺寸图



## 可选型号

产品型号	规格尺寸 (mm)	安装孔间距 (mm)	自重 (kg)	高度 (mm)	单个隔离器负载 (kg)	支撑数量
DMQF-1	130*130	106*106	3.5	117	250-300	4

- X
- XY
- Z
- 水平面Z
- XYZ
- 角度
- 旋转
- 控制器
- 多维系统
- 光学平台

## 薄膜气浮减振器:DMQF-2



光学平台

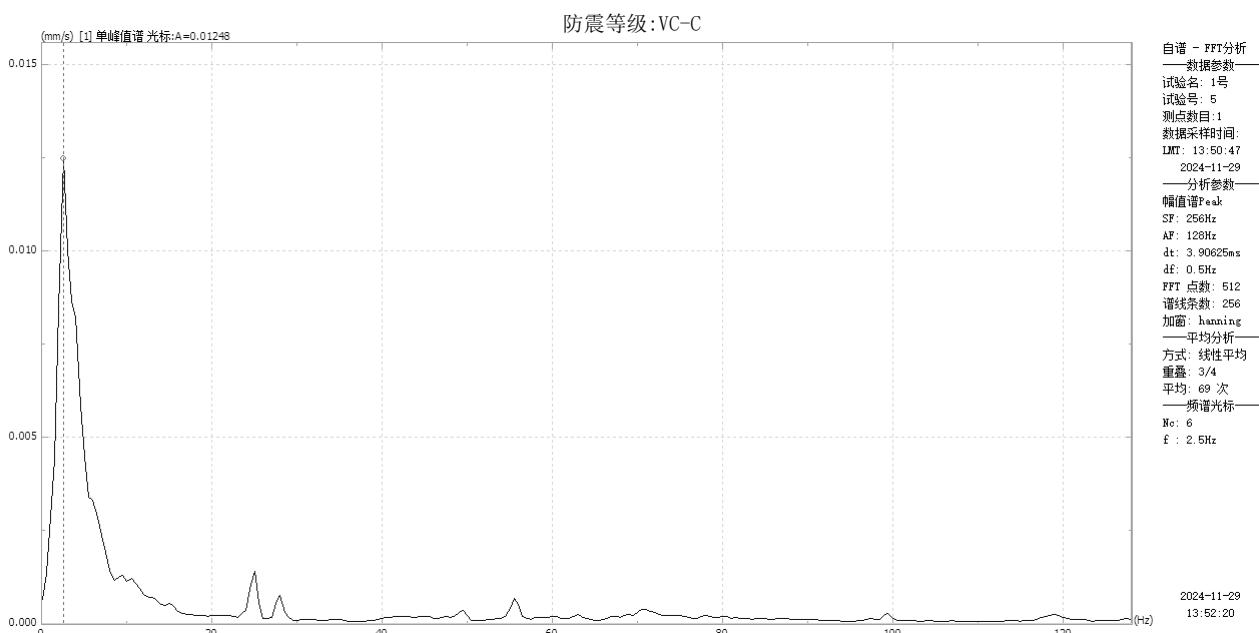
X  
XY  
Z  
水平面Z  
XYZ  
角度  
旋转  
控制器  
多维系统  
光学平台

## 应用范围

薄膜气浮减振器能够为精密测量设备、光学检测设备、核磁共振设备和精密加工设备提供极低频率下的减振功能。

## 技术指标

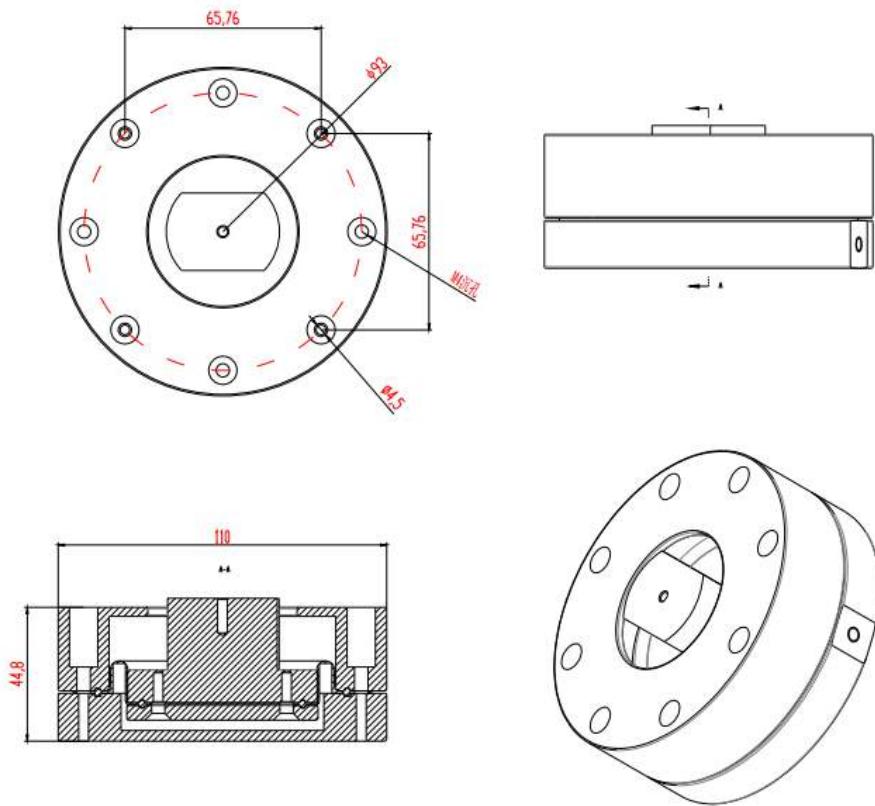
- 防震等级:VC-C。



## 特点

本产品使用耐用性极强的薄膜型空气弹簧，使用寿命长，质量轻。减振稳定，减振器阻尼刚性可调，受激振动后稳定时间短，响应速度快，可配合水平调节阀一起使用对支撑负载和中心转移做出快速反应。

## 外观尺寸图



## 可选型号

产品型号	规格尺寸 (mm)	安装孔间距 (mm)	自重 (kg)	高度 (mm)	单个隔离器负载 (kg)	支撑数量
DMQF-2	110	65.76*65.76	1	44.8	200-300	4

## 低频气浮减振器:DQF-Z

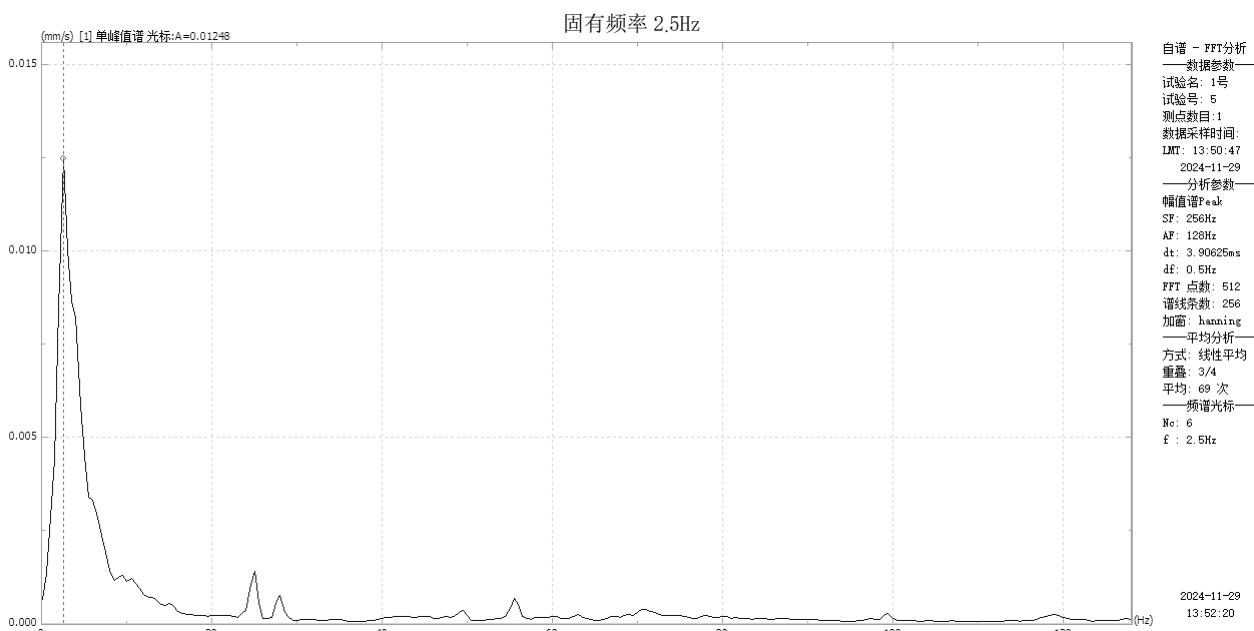


## 应用范围

低频气浮减振器能够为精密测量设备、光学检测设备、核磁共振设备和精密加工设备提供极低频率下的减振功能。完整的隔振系统至少包含3个空气弹簧减振器（因为三个点决定一个平面）组成，减振器上附带一个水平调节阀，它是负载传感器和高度控制单元，如果由于结构或者承载原因需要更多的空气弹簧，也必须包含3个水平调节阀，保证静态的高度限定，其它的空气弹簧可以通过受控平行连接弹簧减振器来达到大载荷的负重要求。

## 技术指标

- 自动平衡：自动充气，自动平衡，响应时间短，平衡速度快。
- 固有频率：垂直<2Hz~2.7Hz，水平<2Hz~2.7Hz，同负载和实际使用情况相关。
- 防震等级：VC-C。

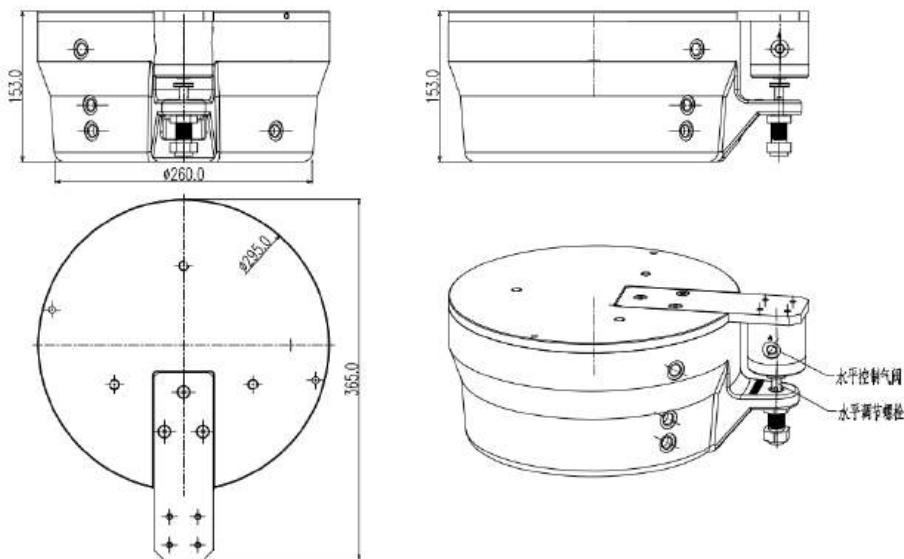


## 特点

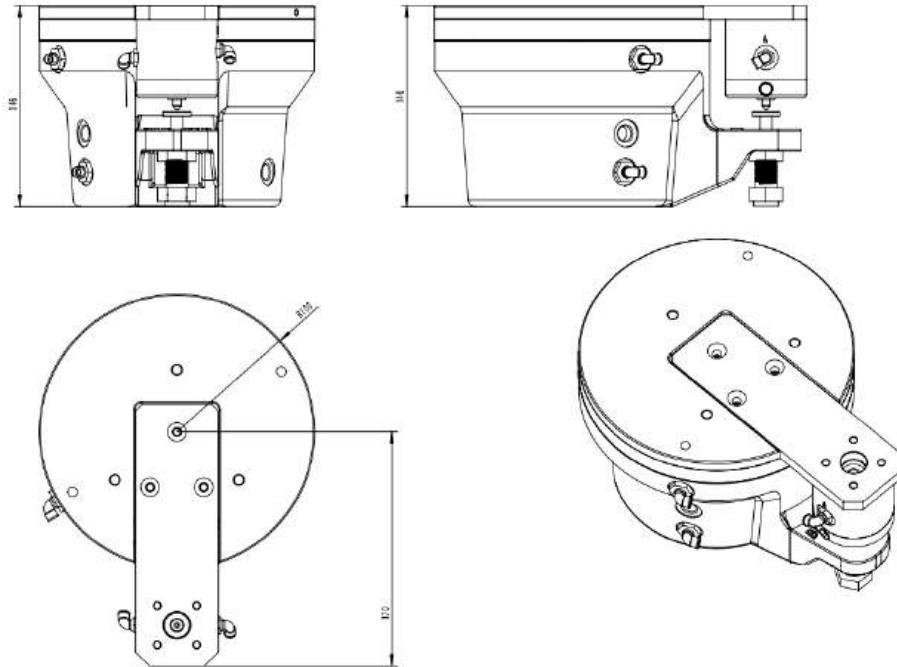
带水平控制系统的空气弹簧隔振装置会始终保持机器或平台的水平，自动进行水平调整。空气弹簧中的压力可根据负载变化通过内部放气或者充气进行适当调节，在任何情况下都可以保持良好的隔振效果。

## 外观尺寸图

DQF-Z-95



DQF-Z-350



## 可选型号

产品型号	直径 (mm)	中心螺纹规格 (mm)	自重 (kg)	高度 (mm)	单个隔离器负载 (kg)	支撑数量
DQF-Z-95	200	M10	7.4	146	950	4
DQF-Z-350	295	M10	13	159	3500	4

## 气囊型空气弹簧: DNQF

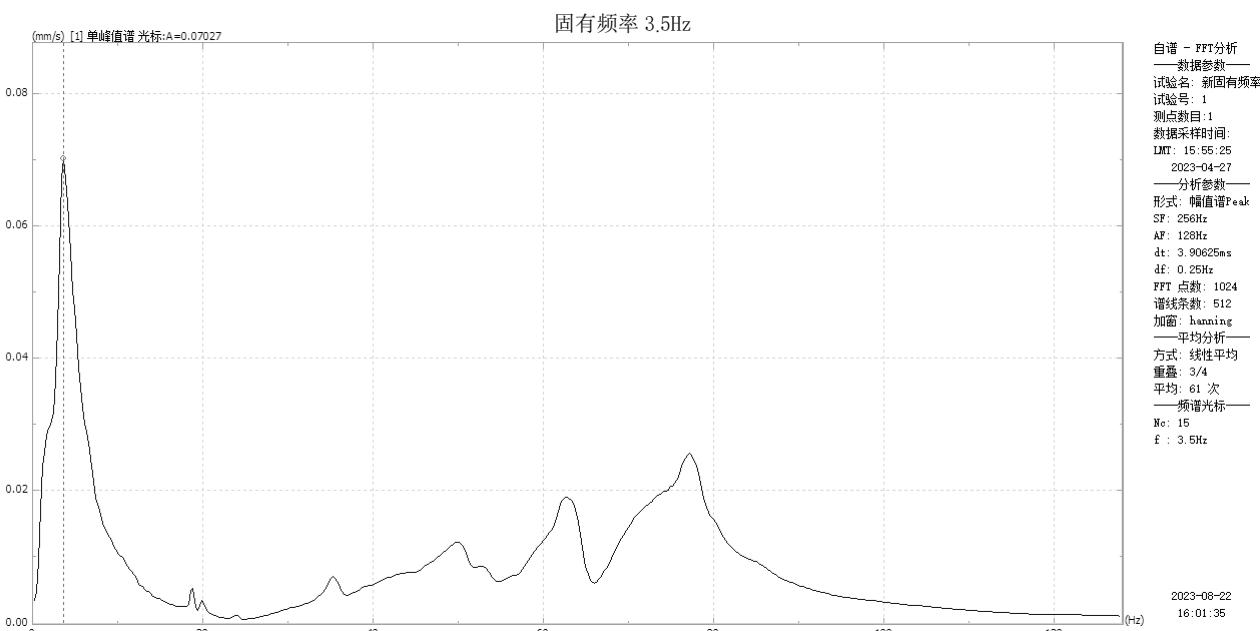


## 应用范围

气囊型空气弹簧为精密测量设备、光学检测设备、核磁共振设备和精密加工设备提供极低频率下的减振功能。完整的隔振系统至少包含3个空气弹簧减振器（因为三个点决定一个平面）组成，减振器上附带一个水平调节阀，它是负载传感器和高度控制单元，如果由于结构或者承载原因需要更多的空气弹簧，也必须包含3个水平调节阀，保证静态的高度限定，其它的空气弹簧可以通过受控平行连接弹簧减振器来达到大载荷的负重要求。

## 技术指标

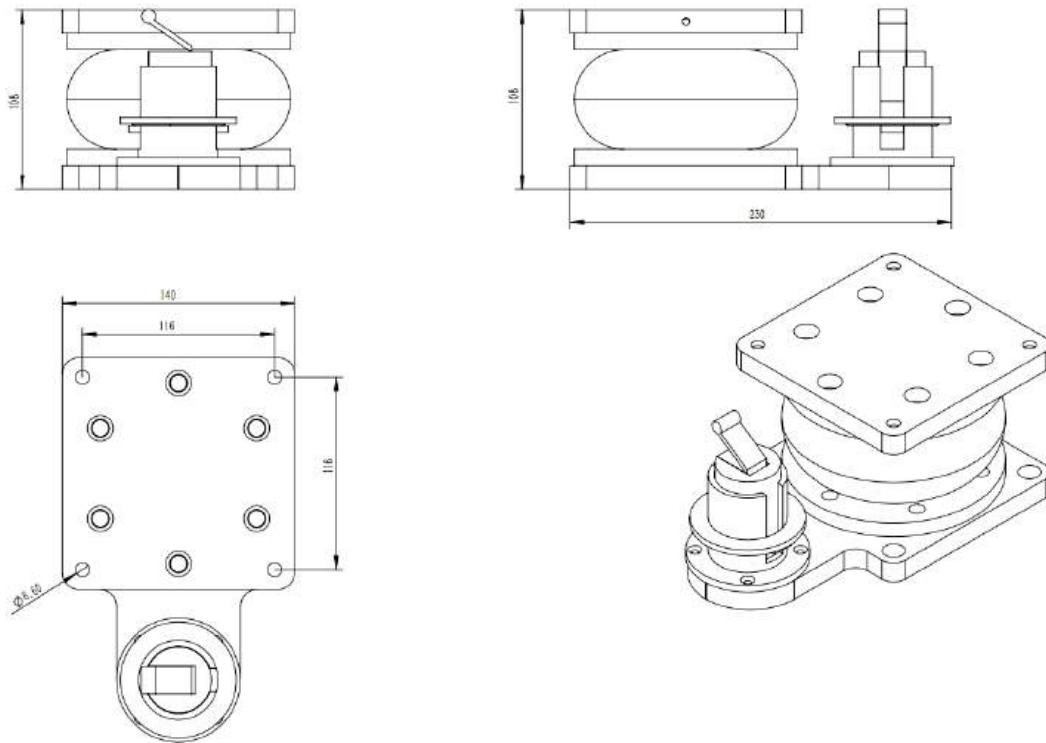
- 自动平衡：自动充气，自动平衡，响应时间短，平衡速度快。
- 固有频率：垂直<3Hz~5Hz，水平<3Hz~5Hz，同负载和实际使用情况相关。
- 防震等级：VC-C。



## 特点

使用耐用性极强的气囊型空气弹簧，使用寿命长，质量轻，受激振动后稳定时间短，响应速度快，重复水准定位精度高，配备精密水平高度调节阀。承载力大，固有频率低，损耗小，动态响应快，安装简易快捷。

## 外观尺寸图



## 可选型号

产品型号	规格尺寸 (mm)	安装孔间距 (mm)	自重 (kg)	高度 (mm)	单个隔离器负载 (kg)	支撑数量
DNQF-1	140*140	116*116	4.5	108	500	4



### 应用范围

本公司提供的光学平台焊接仪器架为光学平台储物提供较大空间,方便光学平台的物料和设备管理。仪器架整体为独立的结构,不与光学平台直接接触,不影响光学平台隔振。标准焊接仪器架适配台面长度在0.9m-4m之间的光学平台。

### 技术指标

- 主体材质:Q235方钢。
- 载物板承载:300公斤。
- 插排电压/电流:220V/10A。

### 特点

主体材质使用 Q235 方钢, 喷塑发黑处理独立式焊接支架, 带脚轮, 方便移动, 配 PDU 电源插座。

## 可选型号

产品型号	仪器架尺寸 (mm)	兼容光学平台 (mm)	立柱规格 (mm)	备注
DYQJ-120-80-80	1600*600*2080	1200*800*800	100*100	配电源插座
DYQJ-120-90-80	1600*600*2080	1200*900*800	100*100	配电源插座
DYQJ-150-100-80	1900*600*2080	1500*1000*800	100*100	配电源插座
DYQJ-150-120-80	1900*600*2080	1500*1200*800	100*100	配电源插座
DYQJ-180-100-80	2200*600*2080	1800*1000*800	100*100	配电源插座
DYQJ-180-120-80	2200*600*2080	1800*1200*800	100*100	配电源插座
DYQJ-180-150-80	2200*600*2080	1800*1500*800	100*100	配电源插座
DYQJ-200-100-80	2400*600*2080	2000*1000*800	100*100	配电源插座
DYQJ-200-120-80	2400*600*2080	2000*1200*800	100*100	配电源插座
DYQJ-200-150-80	2400*600*2080	2000*1500*800	100*100	配电源插座
DYQJ-240-120-80	2800*600*2080	2400*1200*800	100*100	配电源插座
DYQJ-240-150-80	2800*600*2080	2400*1500*800	100*100	配电源插座
DYQJ-300-150-80	3400*600*2080	3000*1500*800	100*100	配电源插座

## 铝型材仪器架:DYQJ-L



### 应用范围

本公司提供的光学平台铝型材仪器架为光学平台储物提供较大空间,方便光学平台的物料和设备管理。仪器架整体为独立的结构,不与光学平台直接接触,不影响光学平台隔振。标准铝型材仪器架适配台面长度在0.9m-4m之间的光学平台。

### 技术指标

- 主体材质:6063-T5铝型材。
- 载物板承载:200公斤。
- 插排电压/电流:220V/10A。
- 标配插排数量:2个六孔位PDU插座。

### 特点

本公司提供的光学平台铝型材仪器架外形整齐美观、重量轻、不生锈,安装、拆卸较为方便。铝型材仪器架与光学平台一样,接受定制,仪器架尺寸、型材截面规格、置物层数、插排数量及位置等均可定制,如需要其他特殊尺寸定制,请联系技术支持。

## 可选型号

产品型号	仪器架尺寸 (mm)	兼容光学平台 (mm)	铝型材规格 (mm)	备注
DYQJ-L-150-90-80	1720*1120*2000	1500*900*800	60*60	配 PDU 插座
DYQJ-L-150-100-80	1720*1220*2000	1500*1000*800	60*60	配 PDU 插座
DYQJ-L-150-120-80	1720*1420*2000	1500*1200*800	60*60	配 PDU 插座
DYQJ-L-150-150-80	1720*1720*2000	1500*1500*800	60*60	配 PDU 插座
DYQJ-L-180-100-80	2020*1220*2000	1800*1000*800	60*60	配 PDU 插座
DYQJ-L-180-120-80	2020*1420*2000	1800*1200*800	60*60	配 PDU 插座
DYQJ-L-180-150-80	2020*1720*2000	1800*1500*800	60*60	配 PDU 插座
DYQJ-L-200-100-80	2220*1220*2000	2000*1000*800	60*60	配 PDU 插座
DYQJ-L-200-120-80	2220*1420*2000	2000*1200*800	60*60	配 PDU 插座
DYQJ-L-200-150-80	2220*1720*2000	2000*1500*800	60*60	配 PDU 插座
DYQJ-L-240-120-80	2620*1420*2000	2400*1200*800	60*60	配 PDU 插座
DYQJ-L-240-150-80	2620*1720*2000	2400*1500*800	60*60	配 PDU 插座
DYQJ-L-300-120-80	3260*1460*2000	3000*1200*800	80*80	配 PDU 插座
DYQJ-L-300-150-80	3260*1760*2000	3000*1500*800	80*80	配 PDU 插座
DYQJ-L-350-150-80	3760*1760*2000	3500*1500*800	80*80	配 PDU 插座

## 暗室:DGAS



光学平台

X  
XY  
Z  
水平面Z  
XYZ  
角度  
旋转  
控制器  
多维系统  
光学平台

## 应用范围

简单地设置图像测量,感光试验,光学计量,激光应用,洁净实验室、X射线和紫外线等必不可少的暗室空间。本公司提供的光学平台焊接仪器架为光学平台储物提供较大空间,方便光学平台的物料和设备管理。仪器架整体为独立的结构,不与光学平台直接接触,不影响光学平台隔振。标准焊接仪器架适配信泰光学台面长度在0.9m-4m之间的光学平台。

## 技术指标

- 主体材质:Q235方钢喷黑色烤漆。
- 载物板承载:300公斤。
- 插排电压/电流:220V/10A。

## 特点

有效防止实验室外面的光干扰影响等作用,可拆卸主体材质使用Q235方钢,喷塑发黑处理独立式焊接支架,带脚轮,方便移动,配电源插座。

## 可选型号

产品型号	暗室尺寸 (mm)	兼容光学平台 (mm)	遮光率	遮光材料
DGAS-120-80-80	1800*1800*2100	1200*800*800	98%	涤纶 80% 和棉纱 20%
DGAS-120-90-80	1800*1900*2100	1200*900*800	98%	涤纶 80% 和棉纱 20%
DGAS-150-100-80	2100*2000*2100	1500*1000*800	98%	涤纶 80% 和棉纱 20%
DGAS-150-120-80	2100*2200*2100	1500*1200*800	98%	涤纶 80% 和棉纱 20%
DGAS-180-100-80	2400*2000*2100	1800*1000*800	98%	涤纶 80% 和棉纱 20%
DGAS-240-120-80	2400*2200*2100	1800*1200*800	98%	涤纶 80% 和棉纱 20%
DGAS-180-150-80	2400*2500*2100	1800*1500*800	98%	涤纶 80% 和棉纱 20%
DGAS-200-100-80	2600*2000*2100	2000*1000*800	98%	涤纶 80% 和棉纱 20%
DGAS-200-120-80	2600*2200*2100	2000*1200*800	98%	涤纶 80% 和棉纱 20%
DGAS-200-150-80	2600*2500*2100	2000*1500*800	98%	涤纶 80% 和棉纱 20%
DGAS-240-120-80	3000*2200*2100	2400*1200*800	98%	涤纶 80% 和棉纱 20%
DGAS-240-150-80	3000*2500*2100	2400*1500*800	98%	涤纶 80% 和棉纱 20%
DGAS-300-150-80	3600*2500*2100	3000*1500*800	98%	涤纶 80% 和棉纱 20%

## 铝合金平板:DLPB

应用范围

本公司提供标准无磁实心铝质的标准光学面包板,可用于组装光学装置原型、搭建紧凑光学系统或小型子系统,便利且性价比高。面包板表面经过阳极氧化发黑处理,以最大程度地减少表面反射。

技术指标

- 材料:铝合金材质。
- 表面处理:黑色阳极氧化。
- 台面平面度:0.08~0.2mm。
- 螺纹孔尺寸:M6螺纹贯穿孔。
- 边距:最边缘一排孔到边25毫米。
- 台面孔距/孔径:孔距:25mm×25mm 孔径:M6国标公制螺纹

特点

铝合金平板易于搬运、安装和移动。其材质可以帮助热量迅速传导分散,避免局部过热引起的光路漂移。对涉及电子束、磁光实验或需要避免磁性干扰的场合有着很大作用。

## 可选型号

产品型号	规格尺寸 (mm)	表面处理	材质	自重 (kg)
DLPB-15-15	150*150*13	黑色阳极氧化	铝合金	1
DLPB-20-20	200*200*13	黑色阳极氧化	铝合金	1.2
DLPB-30-30	300*300*13	黑色阳极氧化	铝合金	2.5
DLPB-30-40	300*400*13	黑色阳极氧化	铝合金	3.5
DLPB-30-45	300*450*13	黑色阳极氧化	铝合金	4
DLPB-35-50	350*500*13	黑色阳极氧化	铝合金	5.5
DLPB-30-60	300*600*13	黑色阳极氧化	铝合金	5.5
DLPB-40-60	400*600*13	黑色阳极氧化	铝合金	7.5
DLPB-45-60	450*600*13	黑色阳极氧化	铝合金	8.5
DLPB-40-40	400*400*13	黑色阳极氧化	铝合金	5
DLPB-45-45	450*450*13	黑色阳极氧化	铝合金	6
DLPB-50-50	500*500*13	黑色阳极氧化	铝合金	8
DLPB-60-60	600*600*13	黑色阳极氧化	铝合金	11
DLPB-60-90	600*900*13	黑色阳极氧化	铝合金	17
DLPB-60-80	600*800*13	黑色阳极氧化	铝合金	15
DLPB-100-80	1000*800*13	黑色阳极氧化	铝合金	25
DLPB-120-60	1200*600*13	黑色阳极氧化	铝合金	23
DLPB-120-80	1200*800*13	黑色阳极氧化	铝合金	30
DLPB-120-90	1200*900*13	黑色阳极氧化	铝合金	34

## 电生理防震台:DSL

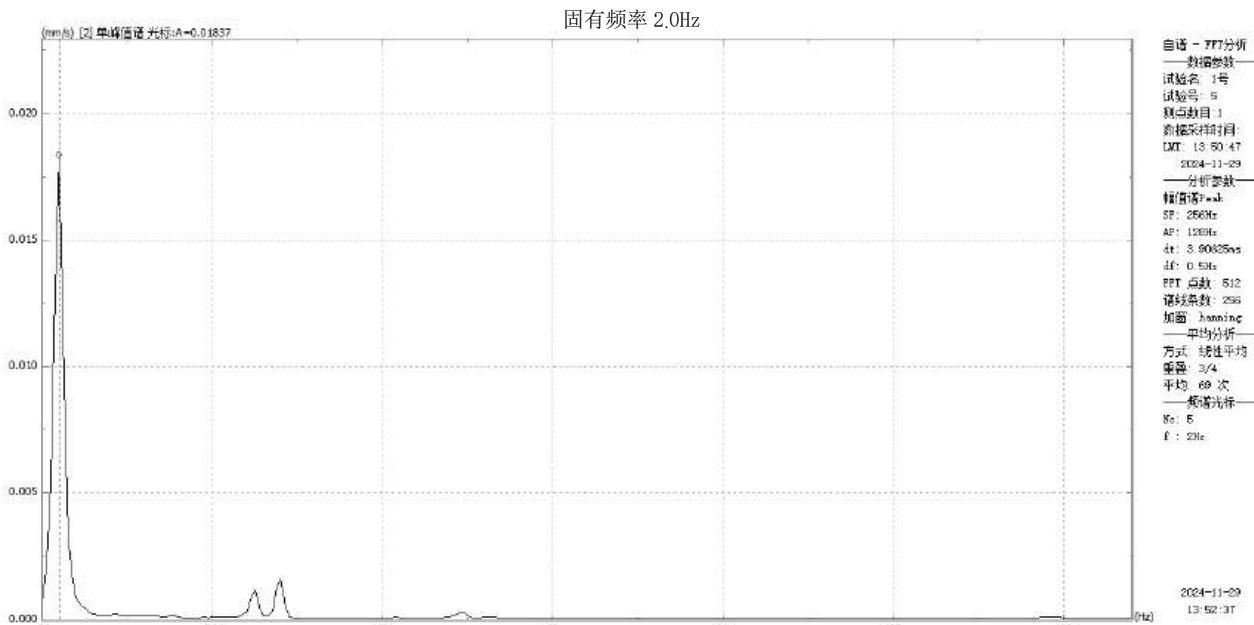


## 应用范围

在膜片钳实验中,细胞膜和记录电极尖端封接后,高频率的震动极易使封接断开,从而导致实验失败;在其他电生理记录中,无论是记录电极还是刺激电极,其位置的稳定也同样非常重要。所以,整个实验使用防震台来减小震动显得非常重要。目前常用的防震台为充气式防震台,包括具有一定厚度和重量的不锈钢台面(以气压承托)和四个立柱,柱底可带有轮子,方便移动。静电屏蔽网(又称Faraday cage 法拉笼)是防止杂电场(如日光灯,电脑等)对膜片钳放大器探头电路产生干扰的重要手段,一般由铜网制备。

## 技术指标

- 自动平衡:自动充气,自动平衡,响应时间短,平衡速度快。
- 固有频率:垂直<1.5Hz~2.5Hz,水平<1.5Hz~2.5Hz,同负载和实际使用情况相关。
- 重复定位精度:±0.05mm。
- 静音气泵:排气量:20L/min, 排气压力:0.7Mpa, 电压频率:220v 50Hz, 运行噪声:50db。
- 屏蔽笼:静电屏蔽网是防止杂电场(如日光灯,电脑等)对膜片钳放大器探头电路产生干扰的重要手段。防止杂电场对膜片钳放大器的探头电路的干扰。铜网屏蔽罩,整体可方便拆装。
- 表面粗糙度:表面粗糙度为0.8~1.6μm。
- 台面结构:三层夹心式蜂窝结构。
- 上台面:6mm高导磁不锈钢,表面做密迪纹亚光处理(避免台面反光)。
- 台面内部支撑:钢制蜂窝状支撑结构,焊接工艺,强度高。
- 下底面:4~6mm厚碳钢,内部做防锈漆,表面喷黑塑处理。
- 侧板:内层碳钢板,外层为黑色铝塑板,美观实用,四角用不锈钢板包角。
- 平面度:0.05mm\600mm×600mm。
- 台面孔距/孔径:孔距:25mm×25mm 孔径:M6国标公制螺纹。
- 防震等级:VC-C。
- 气浮支撑:半膜片式空气弹簧,支撑腿内部还有二级气室,进一步提升隔振性能,整体焊接式四或六支撑结构(3米为六支撑),具有更好的刚性和稳定性,支架带上下两套高度(水平)调整机构,台面加支架总高度800mm,上下可调25mm。



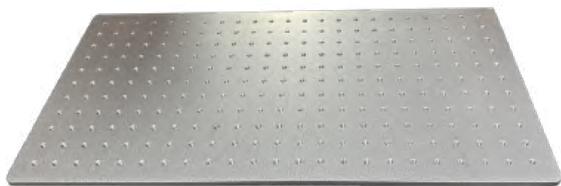
## 特点

采用半膜片式空气弹簧，隔振性能好，固有频率通常小于 1.5Hz~2.5Hz，性价比非常高的科研级气浮隔振光学平台。

## 可选型号

产品型号	规格尺寸 (mm)	台面厚度 (mm)	台面自重 (kg)	支撑腿横截面积 (mm)	平台负载 (kg)	备注
DSL-100-80-80	1000*800*800	100	96	120	400	配屏蔽笼
DSL-120-75-80	1200*750*800	100	108	120	400	配屏蔽笼
DSL-120-80-80	1200*800*800	100	115	120	400	配屏蔽笼
DSL-120-90-80	1200*900*800	100	130	200	800	配屏蔽笼
DSL-150-80-80	1500*800*800	100	144	200	800	配屏蔽笼

## 不锈钢面包板:DLMB

应用范围

本公司提供便携式的标准光学面包板,采用全钢结构,具有极佳热稳定性,每种尺寸都经过宽带阻尼优化。高导磁性不锈钢台面平整,不锈钢顶板和底板经过哑光处理。其中顶板经过精密加工,平面度 $\leq 0.1\text{ mm/m}^2$ 。光学面包板厚度50mm,安装台面不锈钢板厚度6mm,安装台面有标准M6单侧贯穿螺纹孔阵列,螺纹孔间距为25mm,最外围的安装孔中心距边缘37.5mm。

技术指标

- 台面结构:三层夹心式蜂窝结构。
- 上台面:6mm高导磁不锈钢,表面做密迪纹亚光处理(避免台面反光)。
- 台面内部支撑:钢制井字形蜂窝状支撑结构,焊接工艺,强度高。
- 下底面:4~6mm厚碳钢,内部做防锈漆,表面喷黑塑处理。
- 侧板:内层碳钢板,外层为黑色铝塑板,美观实用,四角用不锈钢板包角。
- 平面度:0.05mm\600mm×600mm。
- 表面粗糙度:表面粗糙度为0.8~1.6μm。
- 台面孔距/孔径:孔距:25mm×25mm 孔径:M6国标公制螺纹。

特点

不锈钢面包板因其更好的硬度和抗弯折能力,更适合于一些对平面度和抗弯曲度较高的应用之中。其表面阵列有一定间隔的M6螺纹孔,用于安装各类组件,可以非常灵活地安装光机械件,无需进行减振处理,其表面经过黑塑处理,美观耐用。

## 可选型号

产品型号	规格尺寸 (mm)	材质	自重 (kg)	备注
DBXG-15-15-1	150*150*10	高导磁不锈钢	1.7	单层板
DBXG-20-20-1	200*200*10	高导磁不锈钢	3	单层板
DBXG-30-30-1	300*300*10	高导磁不锈钢	6.8	单层板
DBXG-30-45-1	300*450*10	高导磁不锈钢	10	单层板
DBXG-40-40-1	400*400*10	高导磁不锈钢	12	单层板
DBXG-30-60-1	300*600*10	高导磁不锈钢	13	单层板
DBXG-30-90-1	300*900*10	高导磁不锈钢	20	单层板
DBXG-40-60-1	400*600*10	高导磁不锈钢	18	单层板
DBXG-45-45-1	450*450*10	高导磁不锈钢	15	单层板
DBXG-45-60-1	450*600*10	高导磁不锈钢	20	单层板
DBXG-60-60-1	600*600*10	高导磁不锈钢	27	单层板
DBXG-60-90-1	600*900*10	高导磁不锈钢	40	单层板
DBXG-90-90-1	900*900*10	高导磁不锈钢	60	单层板
DBXG-120-90-1	1200*900*10	高导磁不锈钢	81	单层板

光学平台

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

角度

旋转

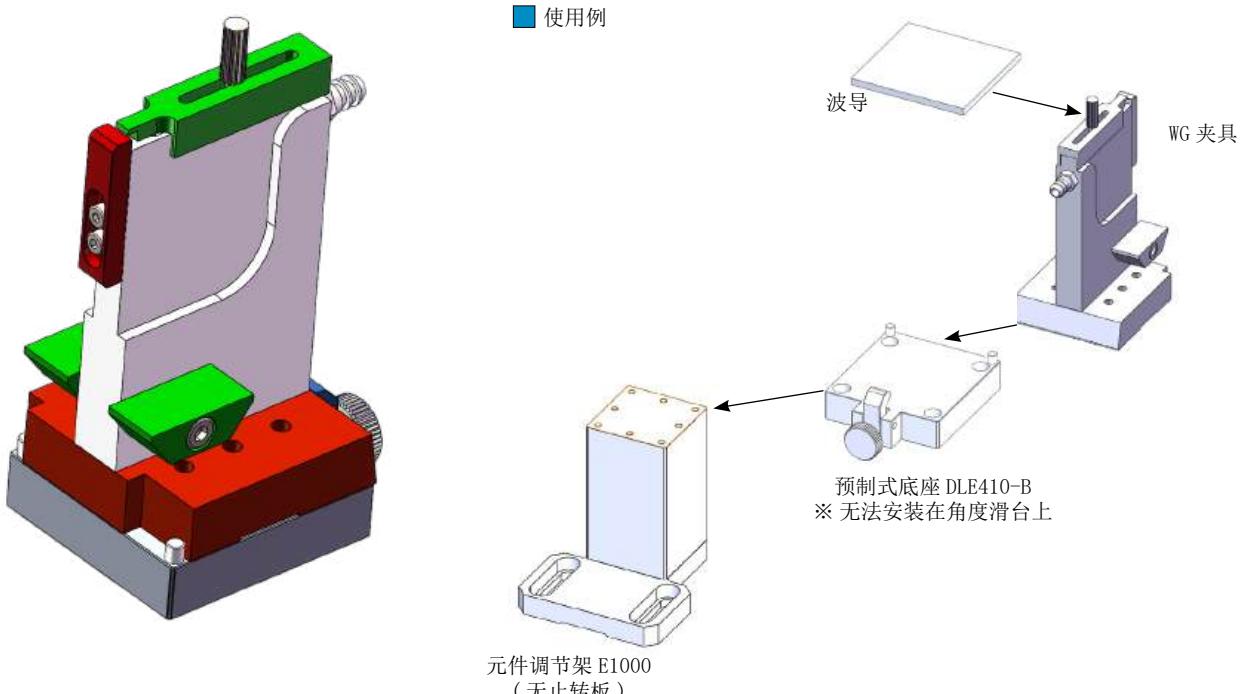
控制器

多维系统

光学平台

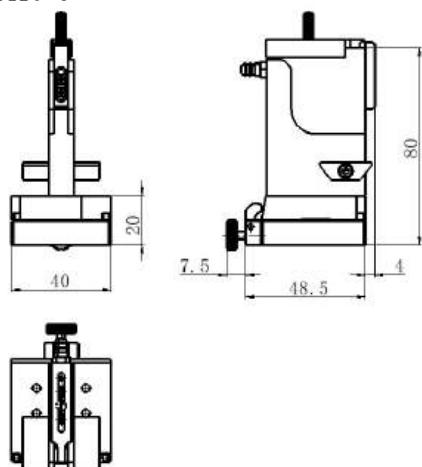
## 预制式波导夹具组合:DLE410

- 组合专用预设基座 DLE410-B 与波导座 DLE400 的夹具组合
- 也安装在装置用滑台单元 DLE1000 上使用。



## 外形尺寸图

DLE410-6

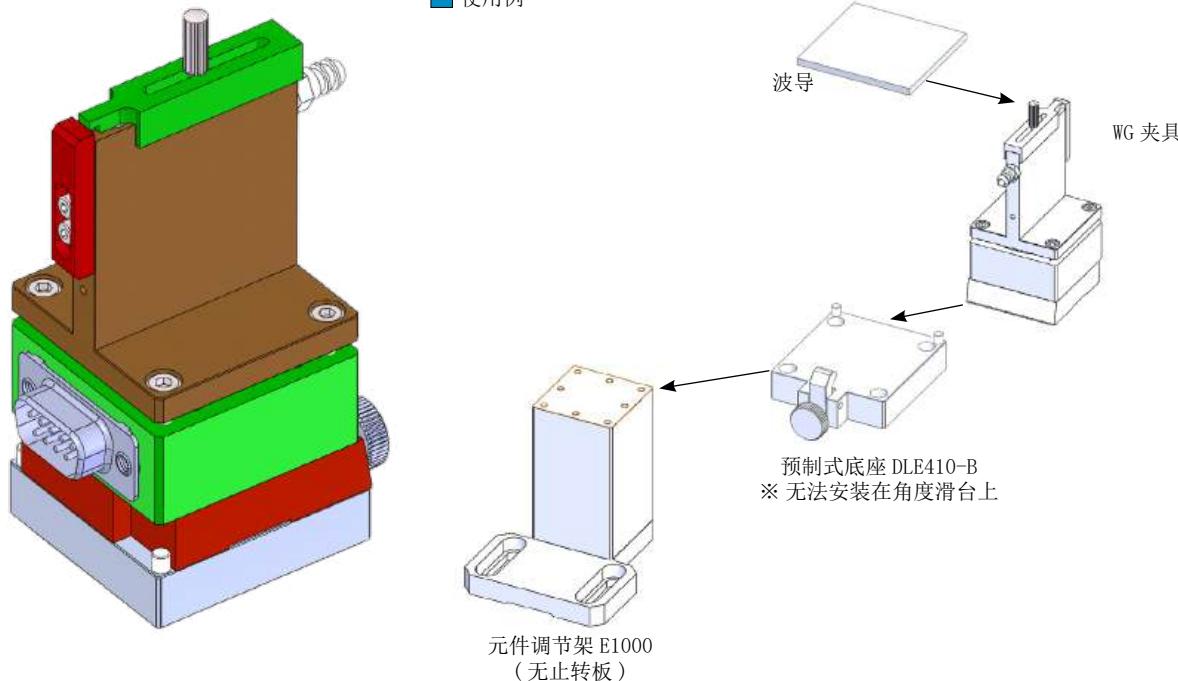


## 规格

SPEC					
型号	吸著面	支持方法	自重	主材质-表面处理	附件
DLE410-6	6×38mm	真空方式 + 机械架 (边)	0.14kg	铝 - 耐酸铝处理	硅胶软管 2m DLE1000-X (根据中心高适配)
DLE410-8	8×38mm		0.15kg		
DLE410-10	10×38mm		0.16kg		
DLE410-20	20×38mm		0.23kg		
DLE410-30	30×38mm		0.30kg		
DLE410-40	40×38mm		0.37kg		
DLE410-8N	8×38mm	机械架	0.15kg	铝 - 耐酸铝处理	DLE1000-X (根据中心高适配)
DLE410-10N	10×38mm		0.17kg		
DLE410-20N	20×38mm		0.23kg		

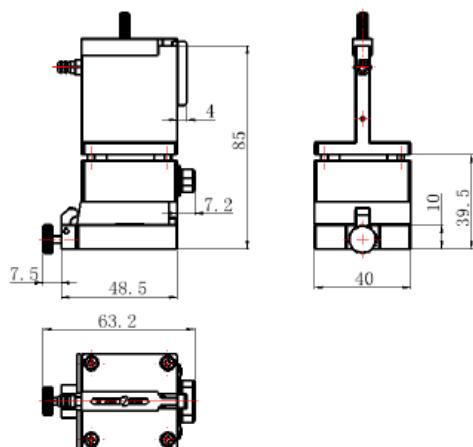
## 双向温控波导夹具:DLTEC410

- 组合专用预设基座 DLE410-B 与波导座 DLE400 的夹具组合
- 也安装在装置用滑台单元 DLE1000 上使用。



### 外形尺寸图

DLE410-6



### ■ 规格

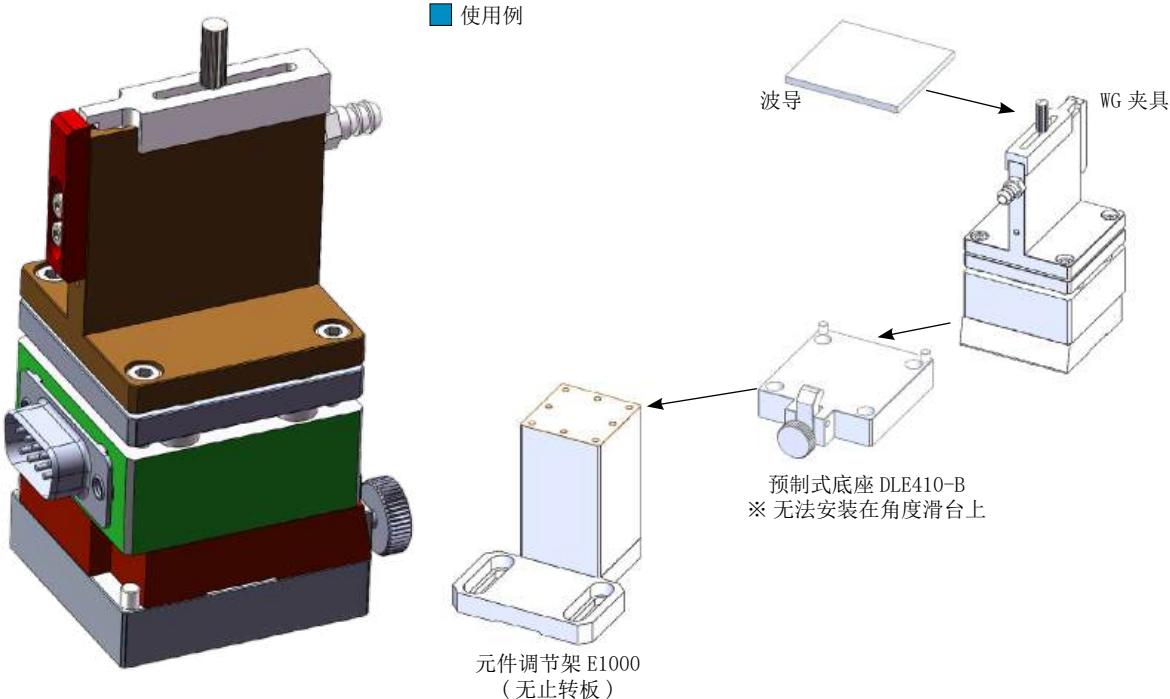
## SPEC

型号	DLTEC410
控温范围	环境温度 5—70°C
控温精度	0.002°C
输出功率	≤ 30W
吸附面尺寸	3-20 (定制宽度) × 40mm (长度)
夹持方式	真空吸附 (使用管内径 Φ 3.0mm 外径 Φ 5.0mm) + 机械夹持
控温方式	电子制冷 / 加热
传感器	10k Ω 热敏电阻
主要材质	铜 - 本色 铝 - 黑色阳极氧化
附件	硅胶软管 2m DLE1000-X (根据中心高适配)

手动耦合调节架
自动耦合调节架
器件调节架
光纤夹具
器件夹具
适配器
插座传感器
耦合组件
立体显微镜
镜筒
观察器件
CCD相机
显示器
照明
UV照射部件
泵
探针
耦合系统
耦合控制器
WG耦合
LD/PD耦合

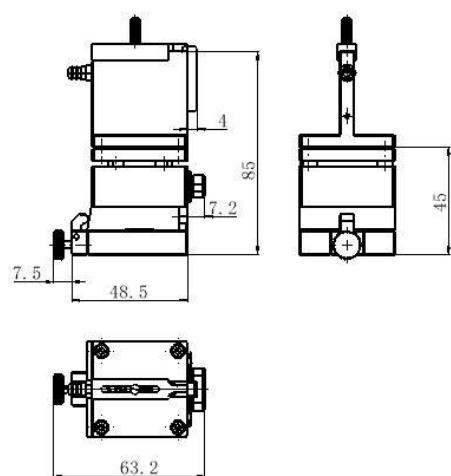
## 高温波导夹具:DLMCH410

- 组合专用预设基座 DLE410-B 与波导座 E400 的夹具组合
- 也安装在装置用滑台单元 E1000 上使用。



## 外形尺寸图

DLE410-6



## 规格

SPEC	
型号	DLMCH410-X
控温范围	环境温度—300℃
控温精度	0.002℃
输出功率	≤ 30W
吸附面尺寸	3-20 (定制宽度) × 40mm (长度)
夹持方式	真空吸附 (使用管内径 Φ3.0mm 外径 Φ5.0mm) + 机械夹持
控温方式	电子加热
传感器	铂电阻
主要材质	铜 - 本色 铝 - 黑色阳极氧化
附件	硅胶软管 2m DLE1000-X (根据中心高适配)

## 温控器:DLTED



温控器

X

XY

Z

水平面

XYZ

角度

旋转

控制器

多维系统

光学平台

### 产品说明

DLTED 系列温度控制器主要用于半导体制冷器及单向加热片温控，基于 PWM 调制理论设计、内含完整的 PID 算法，具有快速响应的一款高精度温控器，支持制冷与加热双向控制，可通过前面板的人机界面控制，操作简便快捷。可根据设置被控对象的温度自动调节并显示实际温度，也可通过 RS232 接口由计算机远程控制，两种状态下均可实现全部功能操作。

### 产品特点

- 温度测量准确，温度控制稳定性高；
- 保护功能齐全，性能可靠；
- 参数设置灵活，适用于各种应用环境；
- 具有PID参数自动整定功能，简化调节工作量；
- 输出自适应，提高温控稳定性，延长半导体制冷片寿命；
- 转换效率高，节约能源；
- 提供完整的串口控制命令，开放式平台。

### 产品参数

SPEC	
产品尺寸	170×122×94mm
供电电压	AC220V
输出电压	DC5~24V双向
输出最大电流	7A 自适应（可定制）
整体转换效率	≥ 85%
温控数量	1 路
输出极性	双向温控
最佳稳定性	0.001°C
支持传感器类型	热敏电阻, PT铂电阻
温度控制范围	-50°C ~500°C
工作环境温度	-10~50°C
工作环境湿度	≤ 85%
PS 屏幕	2.4 寸，分辨率 240*320
显示屏视角	全视角 178°
保护功能	过压保护、过流保护、目标过温保护、温控器过温保护
自重	2.5kg