

紧凑型六足位移台 P005

关键特征

- 中间位置高度 132 mm
- 最大负载能力 5 kg
- 重复精度 $\pm 0.5\ \mu\text{m}$
- 分辨率 $0.2\ \mu\text{m}$



多圈绝对值编码器

各运动轴采用多圈绝对值编码器，系统上电后可直接读取当前位置，无需执行回零流程，减少启动等待时间。

无需电池维护

编码器位置信息无需依靠电池保存，可避免电池失效、定期更换及断电后位置丢失等问题，提高长期使用可靠性。

高精度闭环反馈

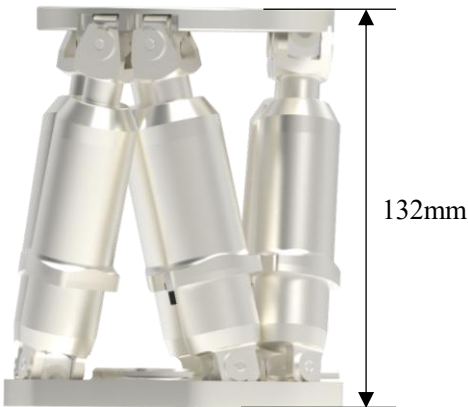
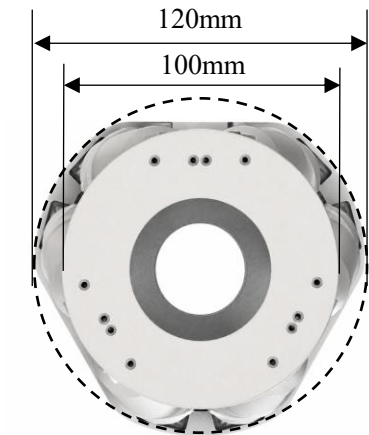
通过高分辨率位置反馈与伺服闭环控制，实现微小位移和微小角度的精确调整，满足高精度装调与测量需求。

应用领域

可用于光学对准、激光准直、精密装配、传感器标定、惯性器件测试、航空航天试验、半导体设备及科研实验平台等场景。

主要技术指标

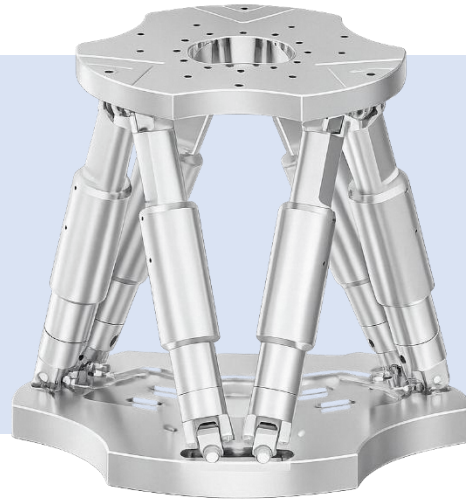
紧凑型六足位移台 P005	
行程范围 x, y (mm)	± 18
行程范围 z (mm)	± 6.5
角度范围 α, β ($^{\circ}$)	± 10
角度范围 γ ($^{\circ}$)	± 21
分辨率 x, y (μm)	0.1
分辨率 z (μm)	0.2
分辨率 α, β (μrad)	2.5
分辨率 γ (μrad)	3.5
重复定位精度 x, y (μm)	± 0.5
重复定位精度 z (μm)	± 0.25
重复定位精度 α, β (μrad)	± 5
重复定位精度 γ (μrad)	± 8
位移最大运行速度 (mm/s)	15
角度最大运行速度 (deg/s)	5
中间位置高度 (mm)	132
负载质量 (kg)	5
设备总重量 (kg)	2.9
电机类型	无刷直流电机
编码器类型	绝对值编码器
材料	不锈钢和铝
工作温度范围 ($^{\circ}\text{C}$)	-10~50



高精度六足位移台 P050

关键特征

- 中间位置高度 323.5 mm
- 最大负载能力 50 kg
- 重复精度 $\pm 0.5\ \mu\text{m}$
- 分辨率 $1\ \mu\text{m}$



多圈绝对值编码器

各运动轴采用多圈绝对值编码器，系统上电后可直接读取当前位置，无需执行回零流程，减少启动等待时间。

高精度闭环反馈

通过高分辨率位置反馈与伺服闭环控制，实现微小位移和微小角度的精确调整，满足高精度装调与测量需求。

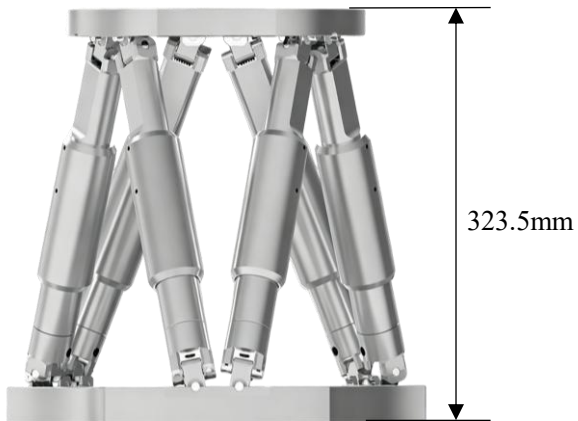
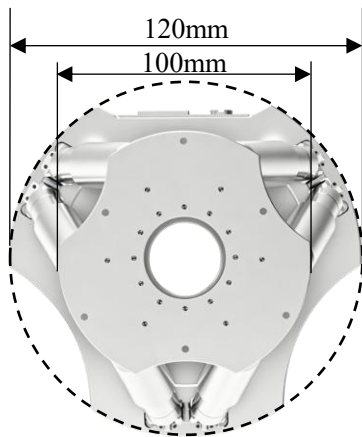
高刚度并联结构

六支链共同承载动平台，具有良好的抗扰动能力和姿态稳定性，适用于高负载、高稳定性应用。

应用领域

可用于光学对准、激光准直、精密装配、传感器标定、惯性器件测试、航空航天试验、半导体设备及科研实验平台等场景。

高精度六足位移台 P050	
行程范围 x, y (mm)	± 50
行程范围 z (mm)	± 25
角度范围 α, β ($^{\circ}$)	± 15
角度范围 γ ($^{\circ}$)	± 30
分辨率 x, y (μm)	1
分辨率 z (μm)	0.5
分辨率 α, β (μrad)	7.5
分辨率 γ (μrad)	15
重复定位精度 x, y (μm)	± 0.5
重复定位精度 z (μm)	± 0.25
重复定位精度 α, β (μrad)	± 5
重复定位精度 γ (μrad)	± 8
位移最大运行速度 (mm/s)	5
角度最大运行速度 (deg/s)	4
中间位置高度 (mm)	323.5
负载质量 (kg)	50
设备总重量 (kg)	18
电机类型	无刷直流电机
编码器类型	绝对值编码器
材料	不锈钢和铝
工作温度范围 ($^{\circ}\text{C}$)	-10~50



高精度六足位移台 P400

关键特征

- 中间位置高度 1036.31 mm
- 最大负载能力 400 kg
- 重复精度 $\pm 0.5\ \mu\text{m}$
- 分辨率 $0.2\ \mu\text{m}$



高承载能力

平台采用加强型支链和高刚度铰接结构，可满足重型载荷下的姿态调整需求，在承载状态下仍保持稳定的运动性能。

伺服电机驱动

各执行轴采用伺服电机驱动，响应速度快、控制精度高，可实现平稳的位移输出和可靠的闭环控制。

绝对值编码器反馈

系统配置绝对值编码器，上电后可读取当前位置，减少回零依赖，提高设备启动效率和运行安全性。

高精度闭环反馈

通过高分辨率位置反馈与伺服闭环控制，实现微小位移和微小角度的精确调整，满足高精度装调与测量需求。

应用领域

可用于航空航天试验、光学系统装调、重载精密定位、传感器标定、运动模拟、惯性器件测试、实验室测试平台及高端装备制造等领域。

高精度六足位移台 P400	
行程范围 x, y (mm)	± 200
行程范围 z (mm)	± 150
角度范围 α, β ($^{\circ}$)	± 20
角度范围 γ ($^{\circ}$)	± 20
分辨率 x, y, z (μm)	0.2
分辨率 α, β, γ (μrad)	3
重复定位精度 x, y, z (μm)	± 0.5
重复定位精度 α, β, γ (μrad)	± 5
运行速度 x, y (mm/s)	0.8
运行速度 z (mm/s)	0.4
运行速度 α, β (deg/s)	0.2
运行速度 γ (deg/s)	0.4
中间位置高度 (mm)	1036.31
负载质量 (kg)	400
设备总重量 (kg)	100
电机类型	伺服电机
编码器类型	绝对值编码器
材料	不锈钢、铝
工作温度范围 ($^{\circ}\text{C}$)	-10~50

