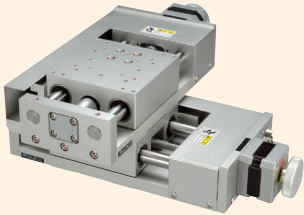
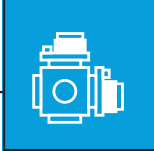


自动平台
显微镜用 自动化产品
手动平台
平台用附件
高级平台
平台 □30 小型
平台 交叉滚柱
平台 滚珠导套
平台 滚珠滑道
高精度 高刚性平台
平台 Z升降型
倾斜平台
驱动器
连接电缆

页	产品参考照片	种类	产品编号	平台面	移动量（全移动量）
58		X 平台	ALS-604-E1P	60mm×60mm	±20mm（40mm）
			ALS-906-E1P	90mm×90mm	±30mm（60mm）
			ALS-115-E1P	125mm×125mm	±75mm（150mm）
60		XY 平台	ALD-604-E1P	60mm×60mm	±20mm（40mm）
			ALD-906-E1P	90mm×90mm	±30mm（60mm）
			ALD-115-E1P	125mm×125mm	±75mm（150mm）
62		Z 平台	ALZ-604-E1P	60mm×60mm	±20mm（40mm）
			ALZ-906-E1P	90mm×90mm	±30mm（60mm）
			ALZ-115-E1P	125mm×125mm	±75mm（150mm）

页		种类	产品编号	功能	
104		连接电缆	ACB-STD-D3 ARC-STD-D3	驱动器侧分离电缆 3m	用于连接顾客准备的驱动器、 平台侧带连接器



◆ 滚珠导套导向

2 个滚珠滑动轴承与 1 条轴为 1 套，按 2 套 1 组使用，进行导向。
易于根据平台安装面精度及载荷变化，钢球与轴是点接触，所以用于轻载荷用的平台。

■ 导向方式比较表

	移动精度	承重	刚性
V 型槽与交叉滚柱 (HG-VCR)	☆	☆	☆
V 型槽与交叉滚柱	◎	◎	◎
滚珠滑道	○	○	◎
滚珠导套	△	△	△

☆：秀 ◎：优 ○：良 △：可

◆ 标准配置原点·原点前传感器

标准配置原点传感器与原点前传感器，可高精度地进行原点复位。
原点前传感器可以调整位置。

◆ 限位传感器

标准配置位置可调的限位传感器。

◆ 3 个尺寸

平台面配备尺寸为 60mm×60mm、90mm×90mm、125mm×125mm。

◆ 5 相步进马达

标准搭载 0.75A/ 相、步角 0.72° (Full) / 0.36° (Half) 的 5 相步进马达。

- ※ 马达为本公司专用规格。
- ※ Z 平台搭载带电磁制动器马达。

自动平台
显微镜用 自动化产品
手动平台
平台用附件
高级平台
平台 □ 30 小型
平台 交叉滚柱
平台 滚珠导套
平台 滚珠滑道
高精度 高刚性平台
平台 Z 升降型
倾斜平台
驱动器 控制箱
连接电缆

X 平台 60×60、90×90、125×125

0.75A/相

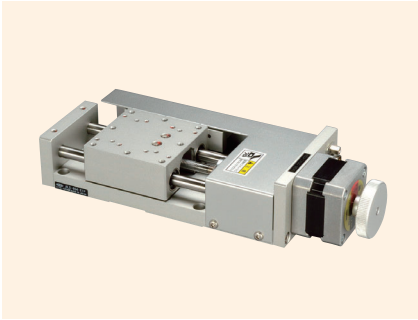
0.75A/相
马达

下载

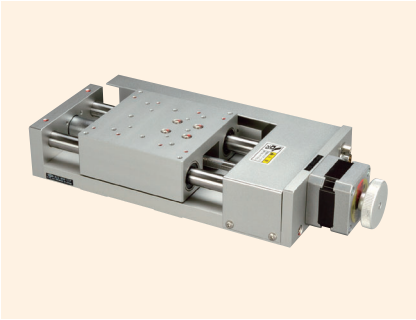


2DCAD

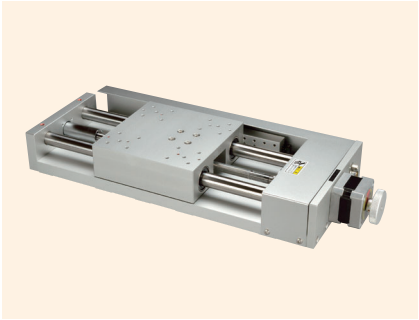
3DCAD



ALS-604-E1P



ALS-906-E1P



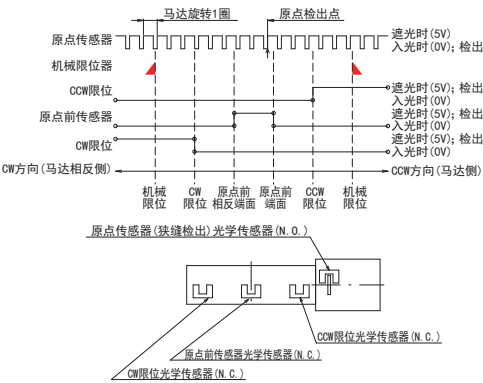
ALS-115-E1P

特 长 Sales Point

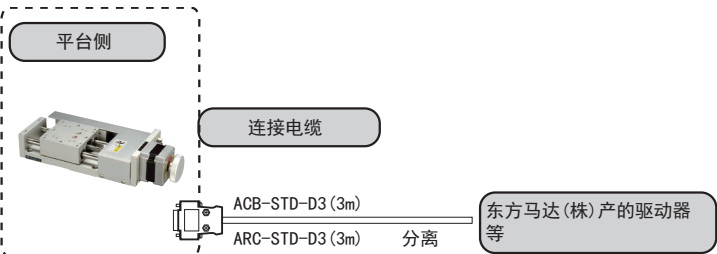
- 移动导轨使用滚珠导套的中精度自动平台。
- 可用于各种传感器、工件的自动定位用途。
- 原点前传感器及限位传感器的位置可调。

产 品 编 号	ALS-604-E1P	ALS-906-E1P	ALS-115-E1P
产 品 名	X 平台		
移 动 方 向	X 轴 1 方向		
移 动 量	±20mm	±30mm	±75mm
平 台 面	60mm×60mm	90mm×90mm	125mm×125mm
使 用 马 达	与 PK543NBW 相当 (5 线式星形接线、0.75A/相)		
分 辨 率	0.002mm		
进 给 丝 杆 规 格	滚珠丝杆		
进 给 丝 杆 导 程	1mm		
移 动 导 轨	滚珠导套		
移 动 精 度	真直度 (水平·垂直) 0.015mm		
定 位 精 度	0.03mm		0.04mm
重 复 精 度	±0.003mm		±0.003mm
空 程	0.01mm		
承 重	49N (5kgf)	98N (10kgf)	147N (15kgf)
质 量	1.2kg	2.5kg	5.5kg
最 高 速 度 (8,000pps 时)	16mm/s		
主 要 材 质 / 表 面 处 理	铝合金 / 白色氧化铝处理梨皮底		
原 点 传 感 器	常开接点 (闭合接点、A 接点) 动作、光学传感器		
原 点 前 传 感 器	常闭接点 (断开接点、B 接点) 动作、光学传感器		
限 位 传 感 器	常闭接点 (断开接点、B 接点) 动作、光学传感器		
适 合 电 缆	ACB-STD-D3、ARC-STD-D3		

传感器动作逻辑与时序图



连接方法 — 连接电缆与控制器驱动器



自动平台

显微镜用
自动化产品

手动平台

平台用附件

高级平台

平台	□ 30 小型
----	---------

交叉滾柱
平台

滾珠導套
平台

滚珠滑道
平台

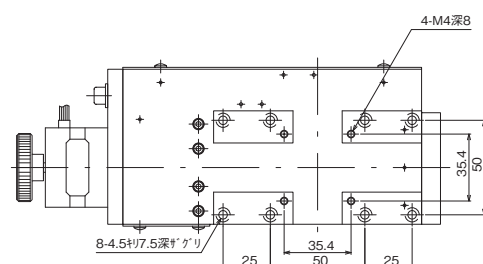
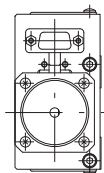
高精度
高刚性平台

Z 升降型
平台

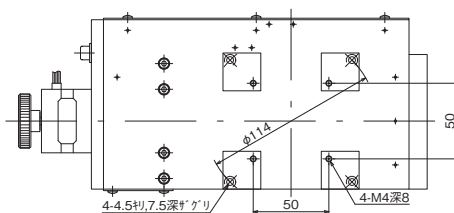
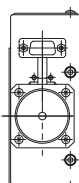
倾斜平台

驱动器
控制器

连接电



Technical drawing of the front and side views of the 'STATIONARY' model. The front view shows a rectangular unit with a motor on the right. Dimensions include a total width of 270mm, a motor width of 87mm, and a main body width of 145mm (45mm + 90mm). The height is 230mm (23mm + 90mm + 25mm + 32mm). The motor is labeled 'ステッピングモータ' (Stepping Motor) and '手動ハンドル' (Manual Handle). The motor shaft diameter is 32mm. The main body has a 4-M3 hole and a 12-M4 hole. The side view shows a total height of 48mm, a base height of 5mm, and a motor height of 42mm. The motor handle diameter is 36mm.



Technical drawing of the 20-M4 deep 6 model, showing front and side views with dimensions and labels.

Front View Dimensions:

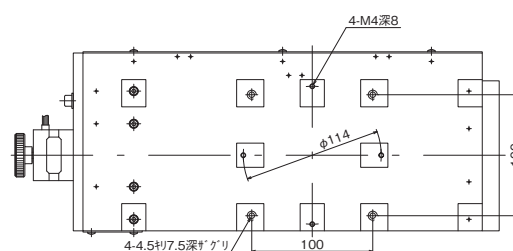
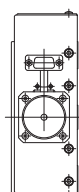
- Overall width: 400
- Overall height: 125
- Top flange thickness: 23
- Internal vertical spacing: 25, 50, 25
- Internal horizontal spacing: 25, 125, 25
- Right side extension: 135
- Diagonal hole: $\phi 14$
- Top hole: 20-M4深6

Side View Dimensions:

- Overall height: 55
- Internal vertical spacing: 5, 42, 23
- Right side extension: 52.5

Labels:

- コネクタ (Connector)
- ステッピングモータ (Stepping motor)
- 手動ハンドル (Manual handle)
- $\phi 36$



ALS-115-E1P

自动平台 ▶ 滚珠导套平台

XY 平台 60×60、90×90、125×125

0.75A/相

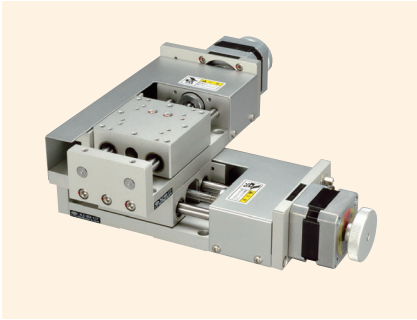
0.75A/相
马达

下载

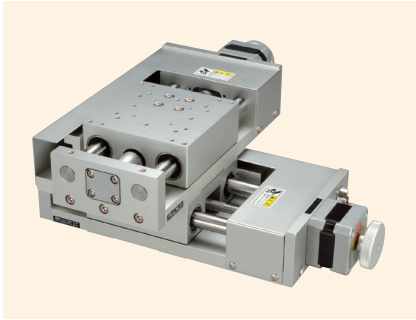


2DCAD

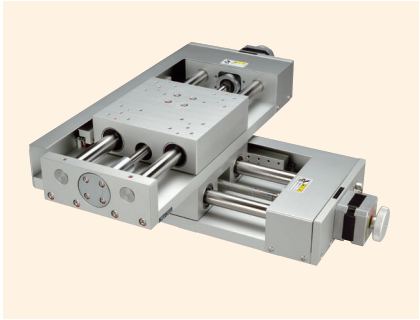
3DCAD



ALD-604-E1P



ALD-906-E1P



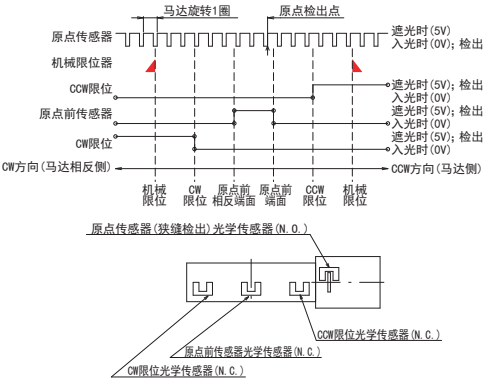
ALD-115-E1P

特 长 Sales Point

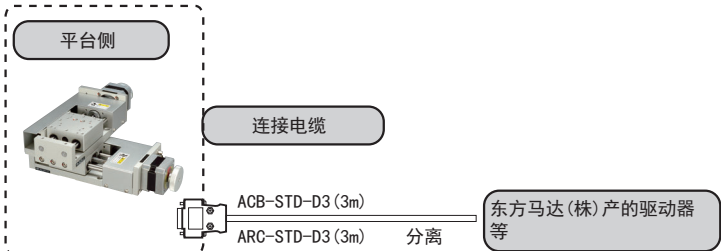
- 移动导轨使用滚珠导套的中精度自动 XY 平台。
- 可用于各种传感器、工件的自动定位用途。
- 原点前传感器及限位传感器的位置可调。

产 品 编 号	ALD-604-E1P	ALD-906-E1P	ALD-115-E1P
产 品 名	XY 平台		
移 动 方 向	XY 轴 2 方向		
移 动 量	±20mm	±30mm	±75mm
平 台 面	60mm×60mm	90mm×90mm	125mm×125mm
使 用 马 达	与 PK543NBW 相当 (5 线式星形接线、0.75A/相)		
分 辨 率	0.002mm		
进 给 丝 杆 规 格	滚珠丝杆		
进 给 丝 杆 导 程	1mm		
移 动 导 轨	滚珠导套		
移 动 精 度	真直度 (水平·垂直) 0.05mm		
定 位 精 度	0.05mm (无负荷时)、0.15mm (4kg 负荷时)		
重 复 精 度	±0.003mm		
空 程	0.01mm		
X Y 正 交 度	0.06mm		
承 重	39.2N (4kgf)	78.4N (8kgf)	98N (10kgf)
质 量	2.4kg	5kg	11kg
最 高 速 度 (8,000pps 时)	16mm/s		
主 要 材 质 / 表 面 处 理	铝合金 / 白色氧化铝处理梨皮底		
原 点 传 感 器	常开接点 (闭合接点、A 接点) 动作、光学传感器		
原 点 前 传 感 器	常闭接点 (断开接点、B 接点) 动作、光学传感器		
限 位 传 感 器	常闭接点 (断开接点、B 接点) 动作、光学传感器		
适 合 电 缆	ACB-STD-D3、ARC-STD-D3		

传感器动作逻辑与时序图



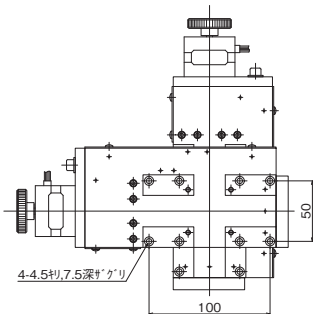
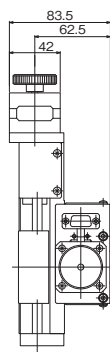
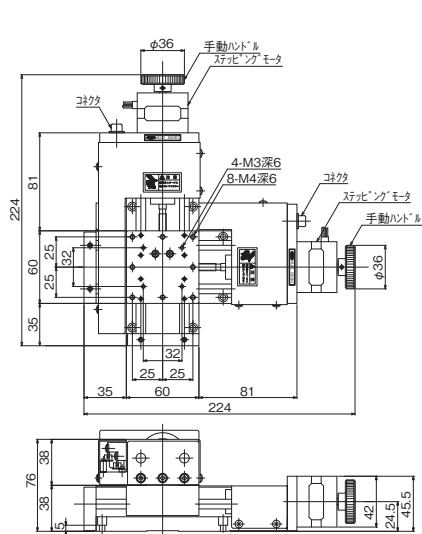
连接方法 — 连接电缆与控制器驱动器



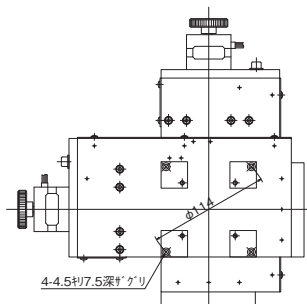
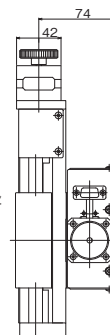
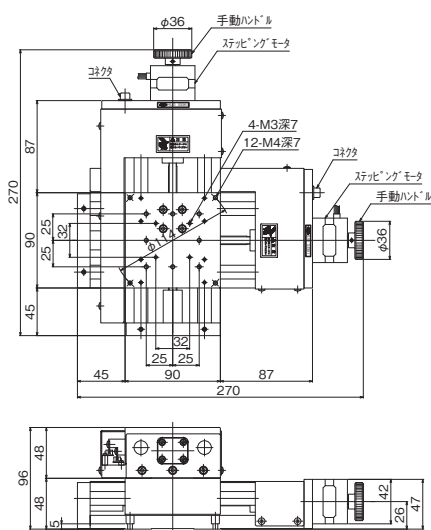


滚珠导套平台 ◀ 自动平台 ▶

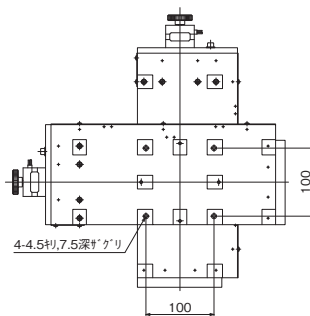
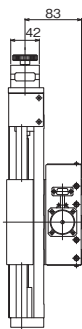
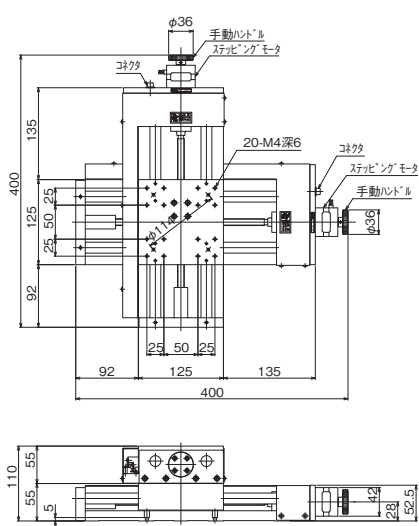
产品的外观图



ALD-604-E1P



ALD-906-E1P



ALD-115-E1P

自动平台

显微镜用
自动化产品

手动平台

平台用附件

高级平台

平台 □ 30 小型

平台 交叉滚柱

平台 滚珠导套

平台 滚珠滑道

高精度
高刚性平台

平台 Z 升降型

倾斜平台

驱动器
控制器

连接电缆

自动平台 ▶ 滚珠导套平台

Z 平台 60×60、90×90、125×125

0.75A/相

0.75A/相
马 达

下载

2DCAD

3DCAD



ALZ-604-E1P



ALZ-906-E1P



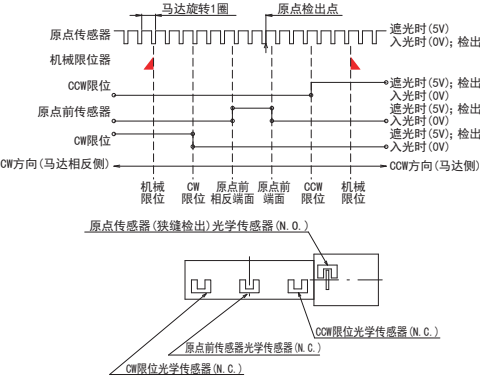
ALZ-115-E1P

特 长 Sales Point

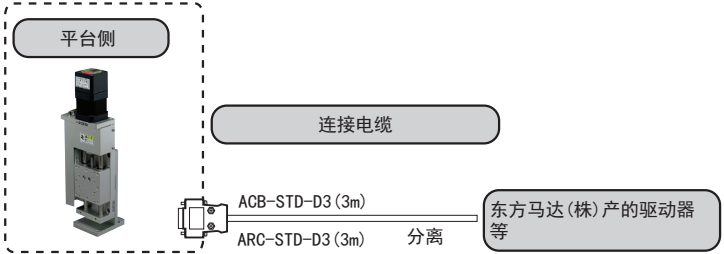
- 移动导轨使用滚珠导套的中精度自动平台。
- 可用于各种传感器、工件的自动定位用途。
- 原点前传感器及限位传感器的位置可调。
- 带有防止工作台落下的电磁制动器。

产 品 编 号	ALZ-604-E1P	ALZ-906-E1P	ALZ-115-E1P
产 品 名	Z 平台		
移 动 方 向	Z 轴 1 方向		
移 动 量	±20mm	±30mm	±75mm
平 台 面	60mm×60mm	90mm×90mm	125mm×125mm
使 用 马 达	与 PK545NAW 相当 带电磁制动器 (5 线式星形接线、0.75A/相)		
分 辨 率	0.002mm		
进 给 丝 杆 导 程	1mm		
移 动 导 轨	滚珠导套		
移 动 精 度	真直度 (水平·垂直) 0.015mm		
定 位 精 度	0.03mm		0.04mm
重 复 精 度	±0.003mm		
空 程	0.01mm		
承 重	29.4N (3kgf)	49N (5kgf)	78.4N (8kgf)
质 量	1.6kg	3.1kg	7.3kg
最 高 速 度 (5,000pps 时)	10mm/s		
主 要 材 质 / 表 面 处 理	铝合金 / 白色氧化铝处理梨皮底		
原 点 传 感 器	常开接点 (闭合接点、A 接点) 动作、光学传感器		
原 点 前 传 感 器	常闭接点 (断开接点、B 接点) 动作、光学传感器		
限 位 传 感 器	常闭接点 (断开接点、B 接点) 动作、光学传感器		
适 合 电 缆	ACB-STD-D3、ARC-STD-D3		

◆ 传感器动作逻辑与时序图



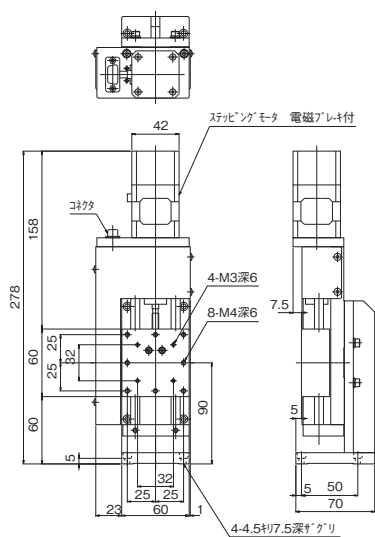
◆ 连接方法 — 连接电缆与控制器驱动器



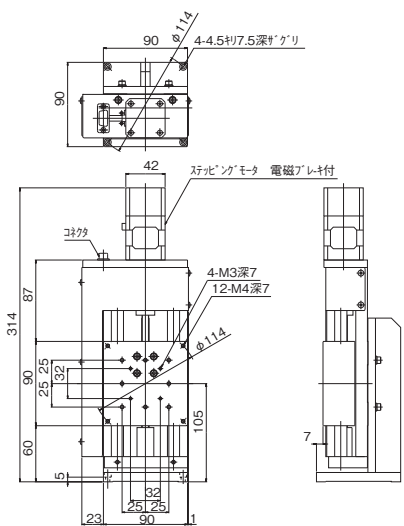


滚珠导套平台 ◀ 自动平台 ▶

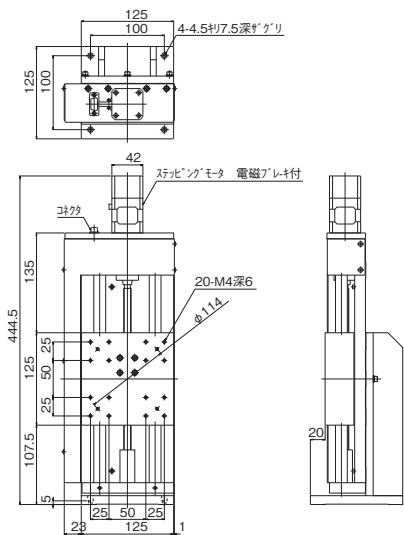
产品的外观图



ALZ-604-E1P



ALZ-906-E1P



ALZ-115-E1P

自动平台

显微镜用
自动化产品

手动平台

平台用附件

高级平台

平台 □ 30 小型

平台 交叉滚柱

平台 滚珠导套

平台 滚珠滑道

高精度
高刚性平台

平台 Z 升降型

倾斜平台

驱动器
控制器

连接电缆