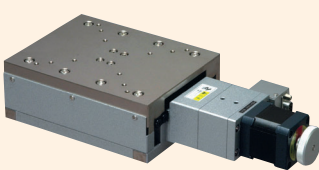
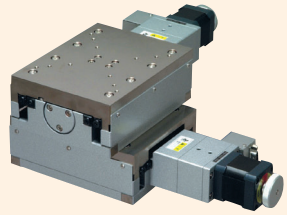


自动平台
显微镜用 自动化产品
手动平台
平台用附件
高级平台
平台 □ 30 小型
平台 交叉滚柱
平台 滚珠导轨
平台 滚珠导轨
高精度 高刚性平台
平台 Z 升降型
倾斜平台
驱动器
连接电缆

页	产品参考照片	种类	产品编号	平台面	移动量（全移动量）
80		X 平台	ALS-903-H1S	90mm×100mm	±15mm（30mm）
			ALS-105-H1S	125mm×160mm	±25mm（50mm）
			ALS-510-H1S	150mm×200mm	±50mm（100mm）
82		XY 平台	ALD-903-H1S	90mm×100mm	±15mm（30mm）
			ALD-105-H1S	125mm×160mm	±25mm（50mm）
			ALD-510-H1S	150mm×200mm	±50mm（100mm）
84		Z 平台	ALZ-903-H1S	90mm×100mm	±15mm（30mm）
			ALZ-105-H1S	125mm×160mm	±25mm（50mm）
			ALZ-510-H1S	150mm×200mm	±50mm（100mm）

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



特长 | 高精度高刚性平台 ◀ 自动平台 ▶

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
导轨

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

◆ 高精度・高刚性

追求机械精度，真直度 $1\mu\text{m}$ 以下、重复精度 $\pm 0.5\mu\text{m}$ 以下、力矩刚性是以往产品 2 倍的高精度且高刚性的自动平台。

◆ 交叉滚柱导轨

使用 V 型槽与交叉滚柱的导向方式，高精度・高刚性的自动平台。

■ 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 个移动方向、3 个尺寸

X 平台 /XY 平台 /Z 平台的移动方向配备平台面 $90\text{mm} \times 100\text{mm}$ 、 $125\text{mm} \times 160\text{mm}$ 、 $150\text{mm} \times 200\text{mm}$ 的尺寸。

◆ 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。

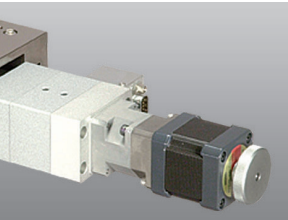
※ Z 平台搭载带电磁制动器马达。

◆ 选购

可选择减速比不同的 3 种带减速机马达。

※ 减速比可选择 1 : 20、1 : 50、1 : 100。

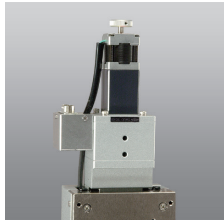
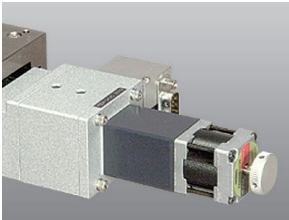
※ 需在制造阶段额外进行作业，因此请在订货时提出申请。



带滚珠减速机马达规格

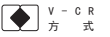


谐波传动减速机型马达规格



类型	带滚珠减速机马达	谐波传动减速机型马达	
减 速 比	1 : 20	1 : 50	1 : 100
分 辨 率	0.0001mm	0.00004mm	0.00002mm
最高速度 (8,000pps 时)	0.8mm/s	0.32mm/s	0.16mm/s

X 平台 高精度高刚性型



0.75A/相

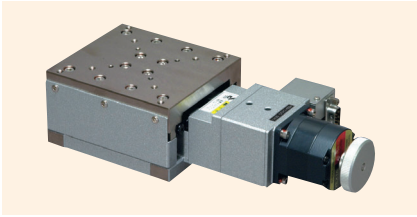
0.75A/相 达

下载

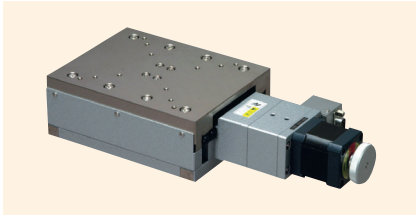


2DCAD

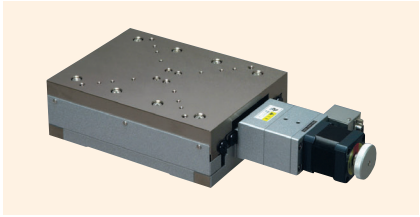
3DCAD



ALS-903-H1S



ALS-105-H1S



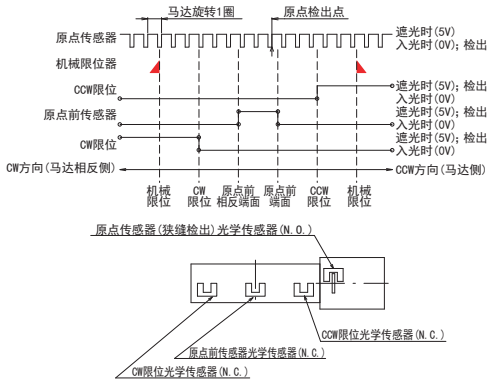
ALS-510-H1S

特 长 Sales Point

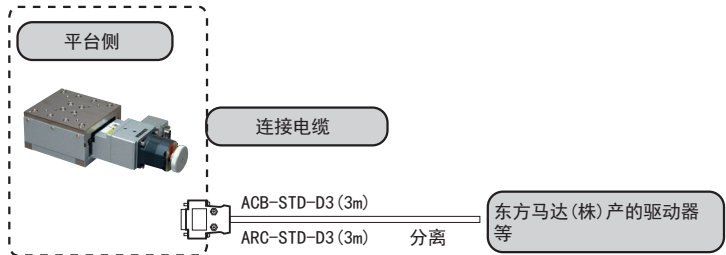
- 追求机械精度的超高精度自动 X 平台。
- 可用于各种传感器、工件的自动定位用途。
- 原点前传感器及限位传感器的位置可调。

产 品 编 号	ALS-903-H1S	ALS-105-H1S	ALS-510-H1S
产 品 名	X 平台 高精度高刚性型		
移 动 方 向	X 轴 1 方向		
移 动 量	±15mm	±25mm	±50mm
平 台 面	90mm×100mm	125mm×160mm	150mm×200mm
使 用 马 达	与 PK543NBW 相当 (5 线式星形接线、0.75A/ 相)	与 PK545NBW 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	V 型槽与交叉滚柱		
移 动 精 度	真直度 (水平·垂直) 0.0007mm 横摆·俯仰 4sec	真直度 (水平·垂直) 0.0008mm 横摆·俯仰 6sec	真直度 (水平·垂直) 0.001mm 横摆·俯仰 6sec
定 位 精 度	0.002mm	0.003mm	0.005mm
重 复 精 度	±0.0005mm		
空 程	0.0005mm		
力 矩 刚 性	横摆刚性 0.1sec/N·cm、 俯仰刚性 0.1sec/N·cm、 翻滚刚性 0.05sec/N·cm	横摆刚性 0.05sec/N·cm、 俯仰刚性 0.05sec/N·cm、 翻滚刚性 0.03sec/N·cm	横摆刚性 0.01sec/N·cm、 俯仰刚性 0.01sec/N·cm、 翻滚刚性 0.01sec/N·cm
承 重	196N (20kgf)	392N (40kgf)	490N (50kgf)
质 量	3.5kg	8.2kg	12.8kg
最 高 速 度 (8,000pps 时)	16mm/ s		
主 要 材 质 / 表 面 处 理	钢材 / 卡宁吉恩化学镀镍 (工作台)、涂装 (底座)		
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



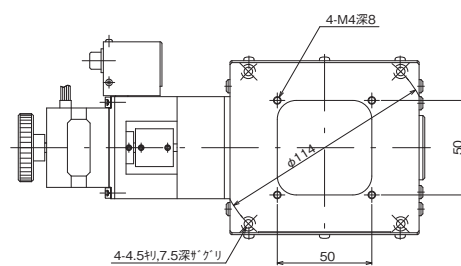
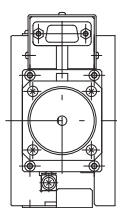
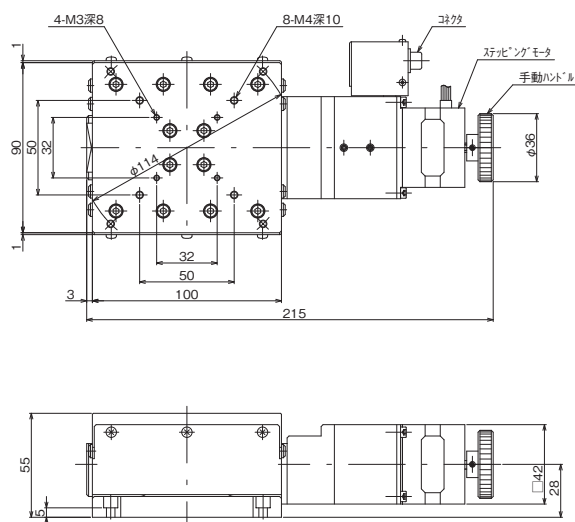
连接方法 — 连接电缆与控制器驱动器



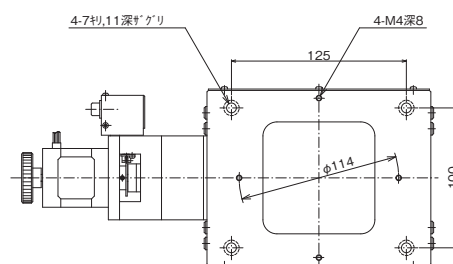
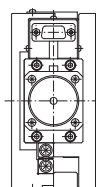
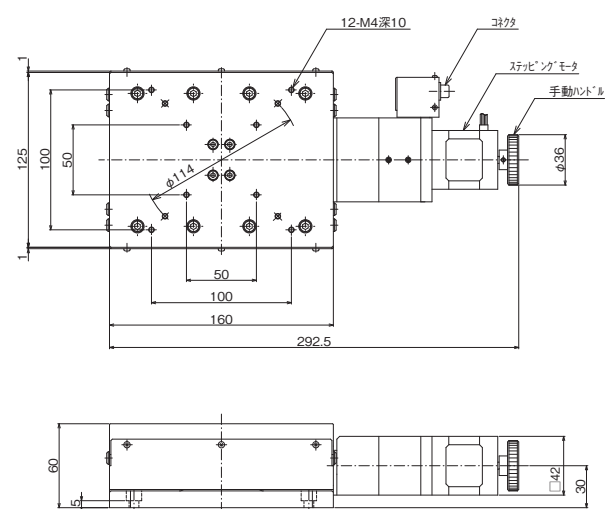


高精度高刚性平台 ◀ 自动平台 ▶

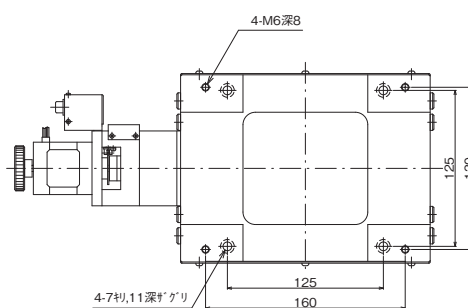
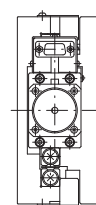
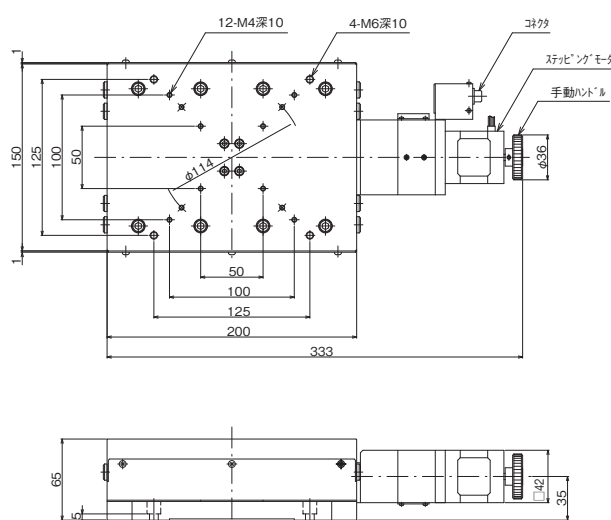
产品的外观图



▲ ALS-903-H1S



▲ ALS-105-H1S



▲ ALS-510-H1S

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 滚珠导轨

平台 滚珠导轨

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

XY 平台 高精度高刚性型

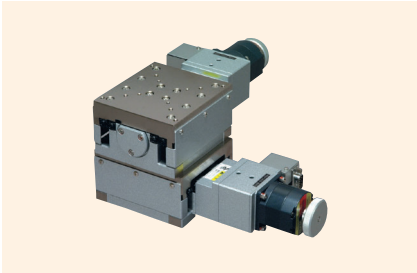
◇ V - C R
方 式

0.75A/相 0.75A/相 达

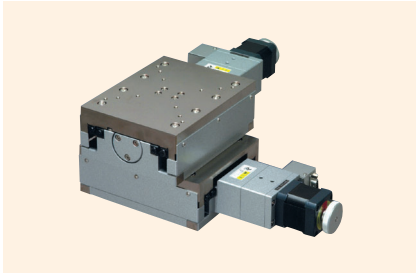
下载

2DCAD

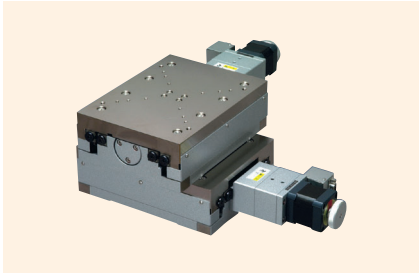
3DCAD



ALD-903-H1S



ALD-105-H1S



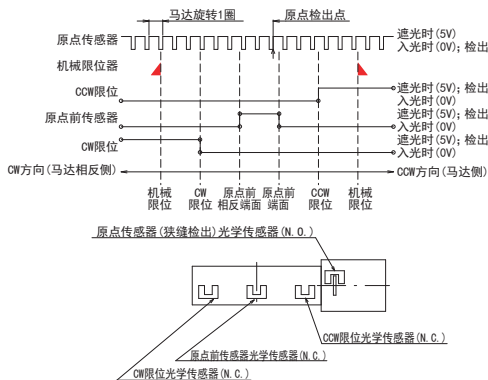
ALD-510-H1S

特 长 Sales Point

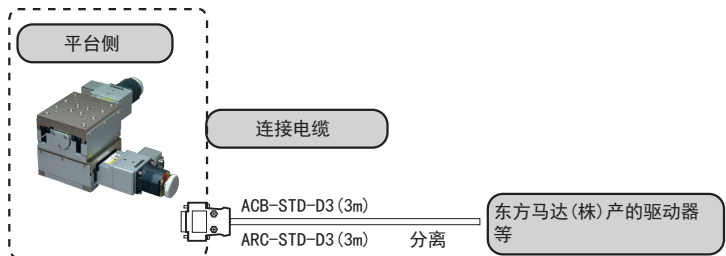
- 追求机械精度的超高精度自动 XY 平台。
- 原点前传感器及限位传感器的位置可调。
- 可用于各种传感器、工件的自动定位用途。

产 品 编 号	ALD-903-H1S	ALD-105-H1S	ALD-510-H1S
产 品 名	XY 平台 高精度高刚性型		
移 动 方 向	XY 轴 2 方向		
移 动 量	±15mm	±25mm	±50mm
平 台 面	90mm×100mm	125mm×160mm	150mm×200mm
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	V 型槽与交叉滚柱		
移 动 精 度	真直度 (水平・垂直) 0.0007mm	真直度 (水平・垂直) 0.0008mm	真直度 (水平・垂直) 0.001mm
定 位 精 度	0.002mm	0.003mm	0.005mm
重 复 精 度	±0.0005mm		
空 程	0.0005mm		
X Y 正 交 度	0.006mm	0.008mm	0.01mm
力 矩 刚 性	横摆刚性 0.2sec/N・cm、 俯仰刚性 0.15sec/N・cm、 翻滚刚性 0.15sec/N・cm	横摆刚性 0.1sec/N・cm、 俯仰刚性 0.08sec/N・cm、 翻滚刚性 0.08sec/N・cm	横摆刚性 0.02sec/N・cm、 俯仰刚性 0.02sec/N・cm、 翻滚刚性 0.02sec/N・cm
承 重	157N (16kgf)	314N (32kgf)	363N (37kgf)
质 量	7kg	16.4kg	25.6kg
最 高 速 度 (8,000pps 时)	16mm/s		
主 要 材 质 / 表 面 处 理	钢材 / 卡宁吉恩化学镀镍 (工作台)、涂装 (底座)		
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



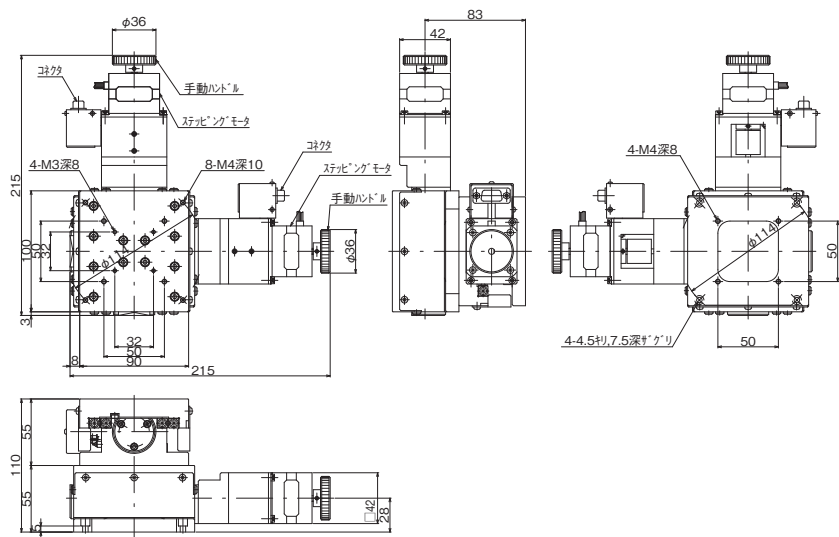
◆ 连接方法 — 连接电缆与控制器驱动器



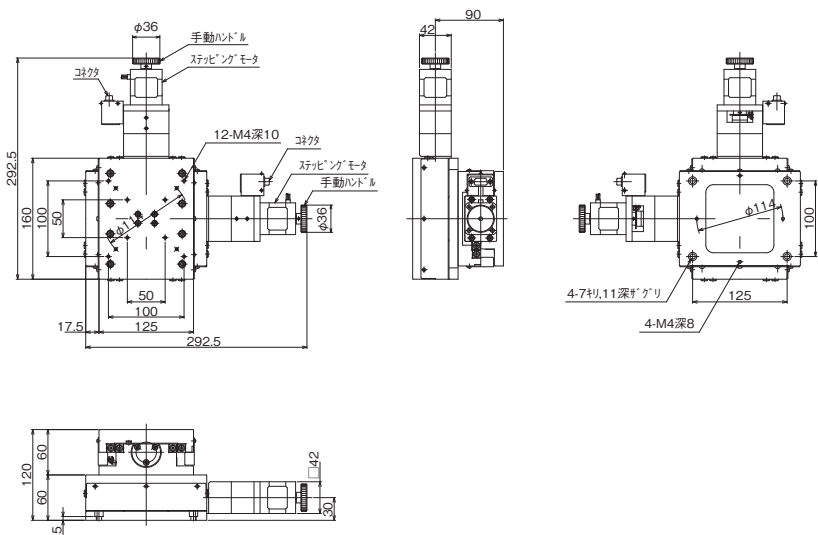


高精度高刚性平台 ◀ 自动平台 ▶

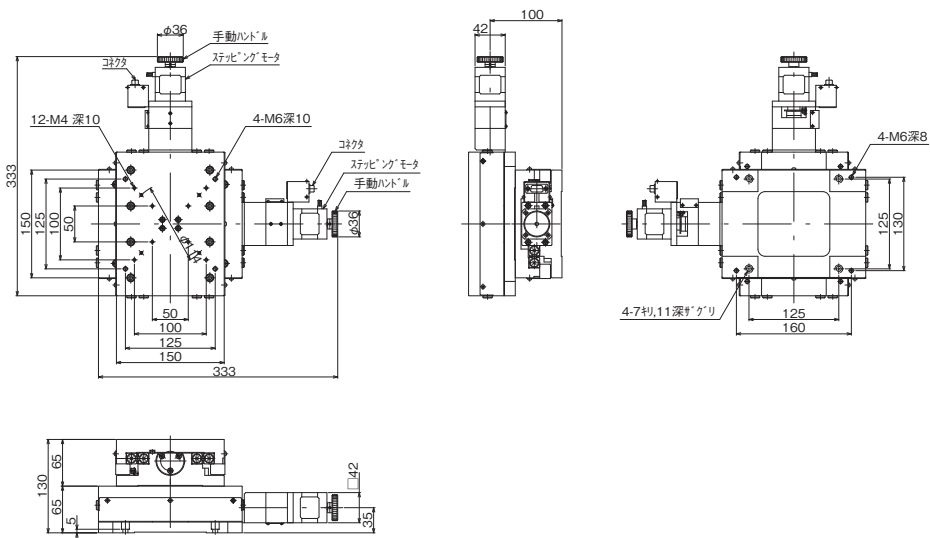
产品的外观图



ALD-903-H1S



ALD-105-H1S



ALD-510-H1S

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 滚珠导轨

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

Z 平台 高精度高刚性型

V - C R 式
方

0.75A/相
0.75A/相
马 达

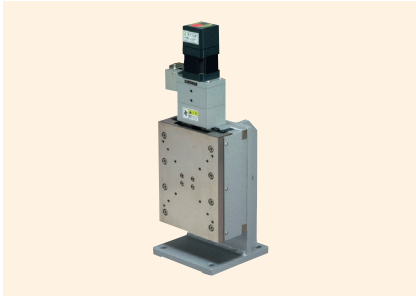
下载

2DCAD

3DCAD



ALZ-903-H1S



ALZ-105-H1S



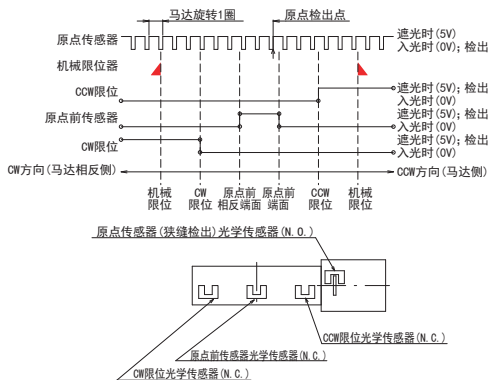
ALZ-510-H1S

特 长 Sales Point

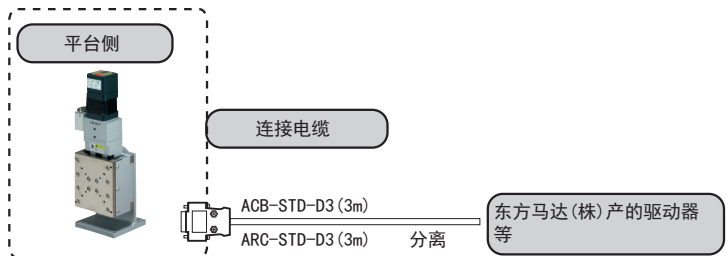
- 追求机械精度的超高精度自动 Z 平台。
- 原点前传感器及限位传感器的位置可调。
- 可用于各种传感器、工件的自动定位用途。

产 品 编 号	ALZ-903-H1S	ALZ-105-H1S	ALZ-510-H1S
产 品 名	Z 平台 高精度高刚性型		
移 动 方 向	Z 轴 1 方向		
移 动 量	±15mm	±25mm	±50mm
平 台 面	90mm×100mm	125mm×160mm	150mm×200mm
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	V 型槽与交叉滚柱		
移 动 精 度	真直度 (水平・垂直) 0.0007mm	真直度 (水平・垂直) 0.0008mm	真直度 (水平・垂直) 0.001mm
定 位 精 度	横摆・俯仰 4sec 0.002mm	横摆・俯仰 6sec 0.003mm	横摆・俯仰 6sec 0.005mm
重 复 精 度	±0.0005mm		
空 程	0.0005mm		
力 矩 刚 性	横摆刚性 0.1sec/N・cm、 俯仰刚性 0.15sec/N・cm、 翻滚刚性 0.1sec/N・cm	横摆刚性 0.05sec/N・cm、 俯仰刚性 0.1sec/N・cm、 翻滚刚性 0.05sec/N・cm	横摆刚性 0.03sec/N・cm、 俯仰刚性 0.05sec/N・cm、 翻滚刚性 0.03sec/N・cm
承 重	98N (10kgf)		
质 量	5.5kg	12.5kg	20.7kg
最 高 速 度 (5,000pps 时)	10mm/s		
主 要 材 质 / 表 面 处 理	钢材 / 卡宁吉恩化学镀镍 (工作台)、涂装 (底座、支架)		
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



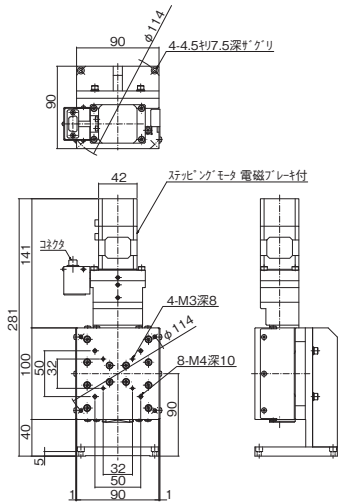
◆ 连接方法 — 连接电缆与控制器驱动器



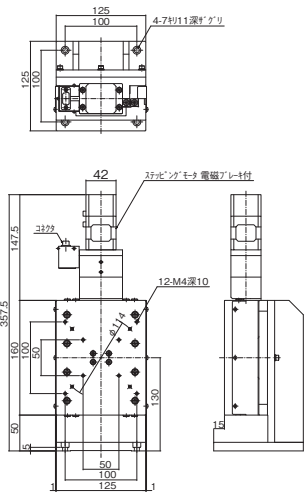


高精度高刚性平台 ◀ 自动平台 ▶

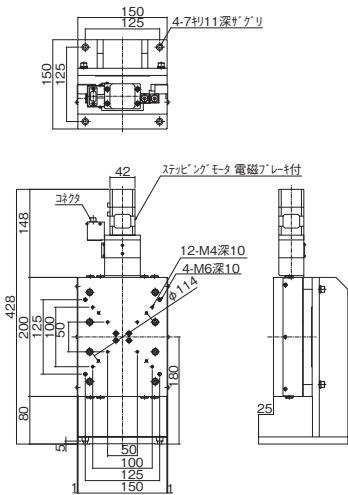
产品的外观图



ALZ-903-H1S



ALZ-105-H1S



ALZ-510-H1S

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 滚珠导轨

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