



DXZ-精密电动旋转台

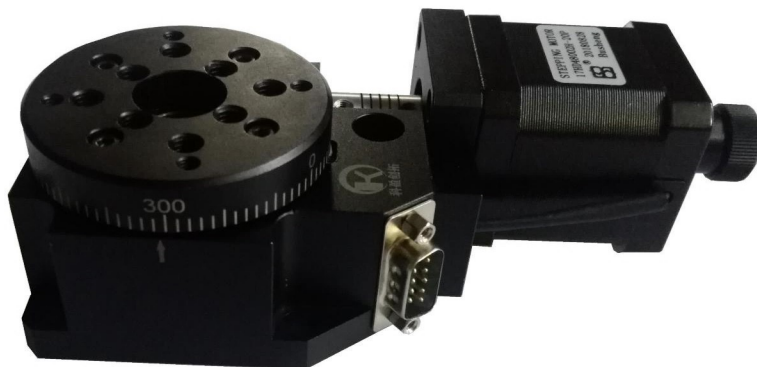
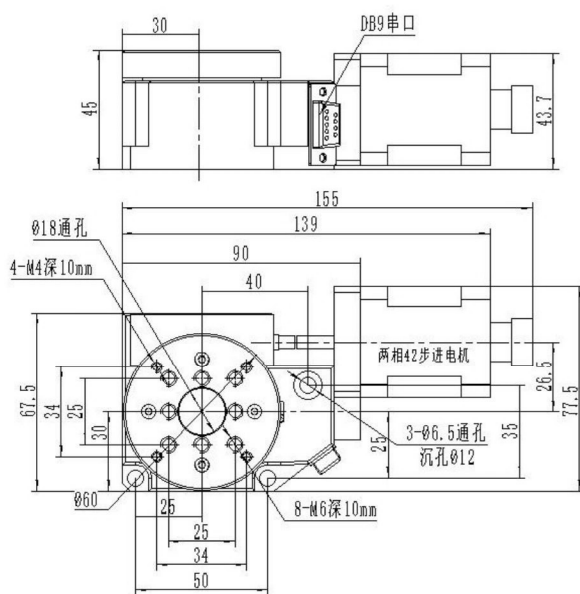
产品特性：

- *标配 42 步进电机, 运动控制器可对其实现自动化控制
- *特殊的结构设计保证了旋转台面极低的端跳和偏心, 使旋转运动更加平稳
- *旋台的中心通孔与旋转中心有严格的同轴度要求, 方便客户做精密定位
- *采用精密研配的蜗轮蜗杆结构, 运动舒适, 可以任意正向和反向旋转且空回极小
- *台面外围的刻度圈是激光刻划标尺, 方便初始定位和读数
- *标配了初始零位, 对于长时间使用中产生的误差, 可归零消除
- *旋转台可平放使用也可立式使用, 并可与其他种类产品进行组成多维电动调整台
- *步进电机和蜗杆通过使用高品质弹性联轴节连接, 传动同步, 消偏性能好, 大大降低了偏心扰动, 且噪音小

型号及参数

参数说明	产品型号	KYCT160DXZ60H
	台面尺寸	Φ 60mm
	角度范围	360°
	主体材料	铝合金
	表面处理	阳极氧化发黑
	中心承载	25kg (转接承载直径 Φ 120 以内)
	重量	1.3kg
	传动比	90 : 1 (输出最大静力矩 25N)
	驱动机构	蜗轮和蜗杆机构
	导轨形式	轴承
	电机	步进电机 (1.8°)
	分辨率	0.02° (无细分)
		0.001° = 3.6" (20 细分)
	空回	0.005° = 18"
	偏心	5μ
	丢步	0.005° = 18"
	平行度	80μ
	最大速度	50° / sec
	重复定位精度	0.005° = 18"
	绝对定位精度	0.01° = 36"
	原点误差	± 3°

注：以上参数仅作参考



DXZ-精密电动旋转台

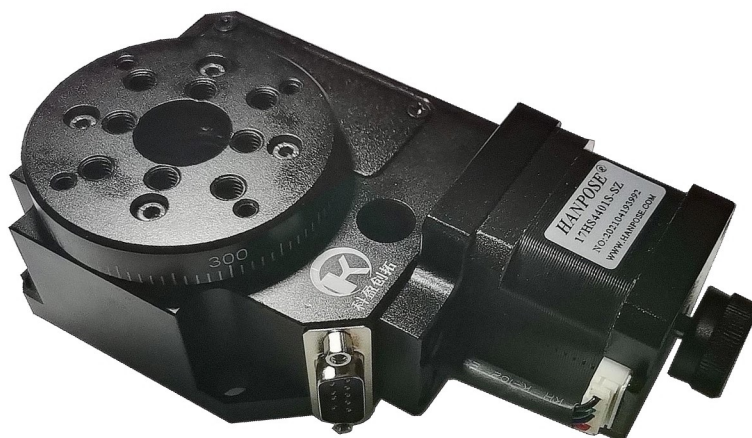
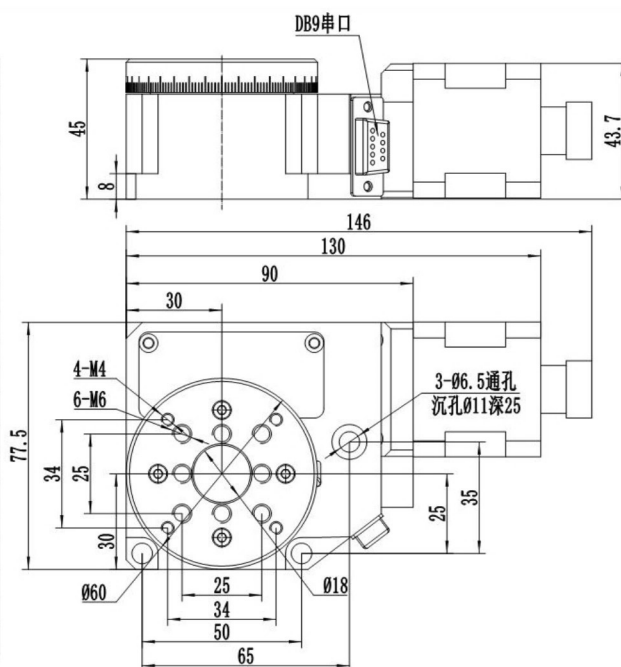
产品特性:

- *标配 42 步进电机, 运动控制器可对其实现自动化控制
- **特殊的结构设计保证了旋转台面极低的端跳和偏心, 使旋转运动更加平稳
- *旋台的中心通孔与旋转中心有严格的同轴度要求, 方便客户做精密定位
- *采用精密研配的蜗轮蜗杆结构, 运动舒适, 可以任意正向和反向旋转且空回极小
- *台面外围的刻度圈是激光刻划标尺, 方便初始定位和读数
- *标配了初始零位, 对于长时间使用中产生的误差, 可归零消除
- *旋转台可平放使用也可立式使用, 并可与其他种类产品进行组成多维电动调整台
- *步进电机和蜗杆通过使用高品质弹性联轴节连接, 传动同步, 消偏性能好, 大大降低了偏心扰动, 且噪音小

型号及参数

参数说明	产品型号	KYCT160DXZ60XH
	台面尺寸	Φ60mm
	角度范围	360°
	主体材料	铝合金
	表面处理	阳极氧化发黑
	中心承载	25kg (转接承载直径 Φ120 以内)
	重量	1.3kg
	传动比	90:1 (输出最大静力矩 25N)
	驱动机构	蜗轮和蜗杆机构
	导轨形式	轴承
	电机	步进电机 (1.8°)
	分辨率	0.02° (无细分)
		0.001° = 3.6" (20 细分)
	空回	0.005° = 18"
	偏心	5μ
	丢步	0.005° = 18"
	平行度	80μ
	最大速度	50° / sec
	重复定位精度	0.005° = 18"
	绝对定位精度	0.01° = 36"
	原点误差	± 3°

备注: 以上参数仅作参考





DXZ-精密电动旋转台

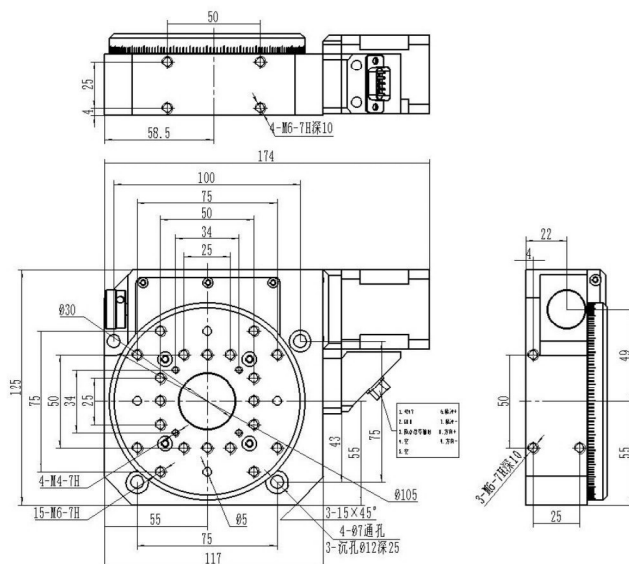
产品特性：

- *标配 42 步进驱动一体电机, 运动控制器可对其实现自动化控制
- **特殊的结构设计保证了旋转台面极低的端跳和偏心, 使旋转运动更加平稳
- *旋台的中心通孔与旋转中心有严格的同轴度要求, 方便客户做精密定位
- *采用精密研配的蜗轮蜗杆结构, 运动舒适, 可以任意正向和反向旋转且空回极小
- *台面外围的刻度圈是激光刻划标尺, 方便初始定位和读数
- *标配了初始零位, 对于长时间使用中产生的误差, 可归零消除
- *旋转台可平放使用也可立式使用, 并可与其他种类产品进行组成多维电动调整台
- *步进电机和蜗杆通过使用高品质弹性联轴节连接, 传动同步, 消偏性能好, 大大降低了偏心扰动, 且噪音小

型号及参数

参数说明	产品型号	KYCT110DXZ100H
	台面尺寸	Φ105mm
	角度范围	360°
	主体材料	铝合金
	表面处理	阳极氧化发黑
	中心承载	35kg (转接承载直径Φ210以内)
	重量	3kg
	传动比	90:1
	驱动机构	蜗轮和蜗杆机构
	导轨形式	轴承
	电机	步进电机 (1.8°)
	分辨率	0.02° (无细分)
		0.001° = 3.6" (20细分)
	空回	0.005° = 18"
	偏心	5μ
	丢步	0.005° = 18"
	平行度	80μ
	最大速度	50°/sec
	重复定位精度	0.005° = 18"
	绝对定位精度	0.01° = 36"
	原点误差	±3°

注：以上参数仅作参考





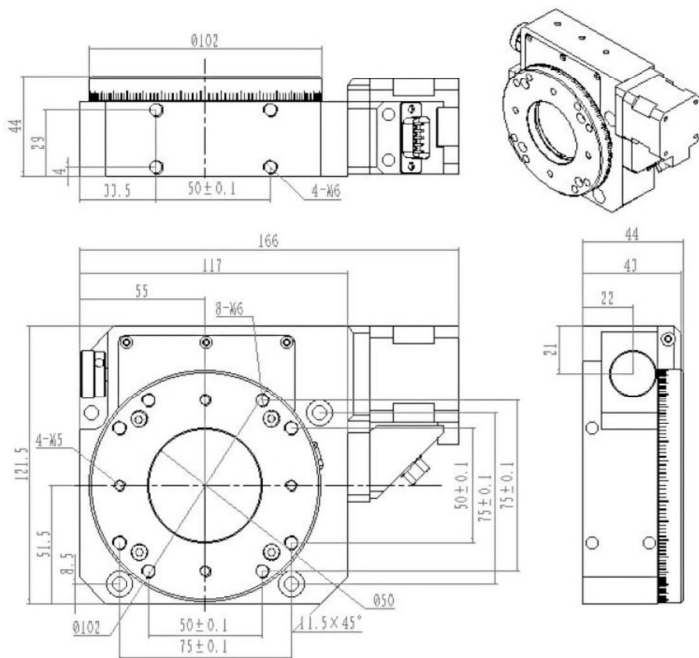
DXZ-精密电动旋转台

产品特性:

- *标配 42 步进驱动一体电机, 运动控制器可对其实现自动化控制
- **特殊的结构设计保证了旋转台面极低的端跳和偏心, 使旋转运动更加平稳
- *旋台的中心通孔与旋转中心有严格的同轴度要求, 方便客户做精密定位
- *采用精密研配的蜗轮蜗杆结构, 运动舒适, 可以任意正向和反向旋转且空回极小
- *台面外围的刻度圈是激光刻划标尺, 方便初始定位和读数
- *标配了初始零位, 对于长时间使用中产生的误差, 可归零消除
- *旋转台可平放使用也可立式使用, 并可与其他种类产品进行组成多维电动调整台
- *步进电机和蜗杆通过使用高品质弹性联轴节连接, 传动同步, 消偏性能好, 大大降低了偏心扰动, 且噪音小

型号及参数

参 数 说 明	产品型号	KYCT110DXZ105H
	台面尺寸	Φ 105mm
	角度范围	360°
	主体材料	铝合金
	表面处理	阳极氧化发黑
	中心承载	35kg (转接承载直径 Φ 210 以内)
	重量	3kg
	传动比	90 : 1
	驱动机构	蜗轮和蜗杆机构
	导轨形式	轴承
	电机	步进电机 (1.8°)
	分辨率	0.02° (无细分)
		0.001° = 3.6" (20 细分)
	空回	0.005° = 18"
	偏心	5μ
	丢步	0.005° = 18"
	平行度	80μ
	最大速度	50° / sec
	重复定位精度	0.005° = 18"
	绝对定位精度	0.01° = 36"
	原点误差	± 3°





DXZ-精密电动旋转台

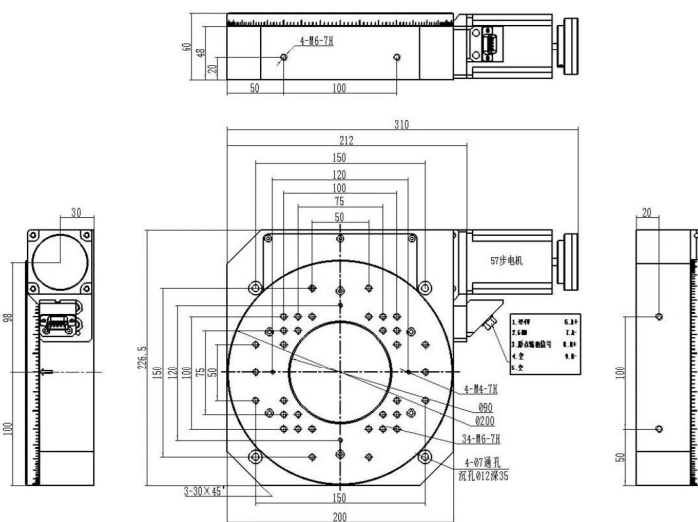
产品特性：

- *标配两相 57 步进电机, 运动控制器可对其实现自动化控制
- **特殊的结构设计保证了旋转台面极低的端跳和偏心, 使旋转运动更加平稳
- *旋台的中心通孔与旋转中心有严格的同轴度要求, 方便客户做精密定位
- *采用精密研配的蜗轮蜗杆结构, 运动舒适, 可以任意正向和反向旋转且空回极小
- *台面外围的刻度圈是激光刻划标尺, 方便初始定位和读数
- *标配了初始零位, 对于长时间使用中产生的误差, 可归零消除
- *旋转台可平放使用也可立式使用, 并可与其他种类产品进行组成多维电动调整台
- *步进电机和蜗杆通过使用高品质弹性联轴节连接, 传动同步, 消偏性能好, 大大降低了偏心扰动, 且噪音小

型号及参数

参数说明	产品型号	KYCT120DXZ200H
	台面尺寸	Φ 200mm
	角度范围	360°
	主体材料	铝合金
	表面处理	阳极氧化发黑
	中心承载	55kg (转接承载直径 Φ 400 以内)
	重量	8.5kg
	传动比	180 : 1 (输出最大静力矩 270N)
	驱动机构	蜗轮和蜗杆机构
	导轨形式	轴承
	电机	步进电机 (1.8°)
	分辨率	0.02° (无细分)
		0.001° = 3.6" (20 细分)
	空回	0.005° = 18"
	偏心	5μ
	丢步	0.005° = 18"
	平行度	80μ
	最大速度	25° / sec
	重复定位精度	0.005° = 18"
	绝对定位精度	0.01° = 36"
	原点误差	± 3°

注：以上参数仅作参考





DXZ-精密电动旋转台

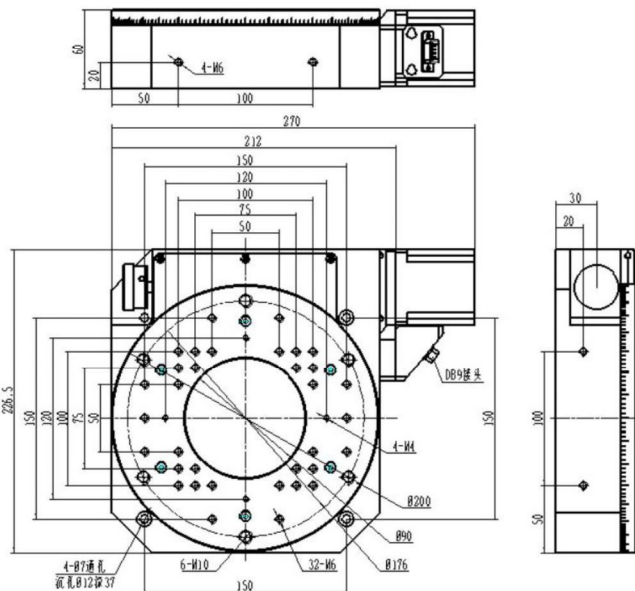
产品特性:

- *标配两相 57 步进电机, 运动控制器可对其实现自动化控制
- **特殊的结构设计保证了旋转台面极低的端跳和偏心, 使旋转运动更加平稳
- *旋台的中心通孔与旋转中心有严格的同轴度要求, 方便客户做精密定位
- *采用精密研配的蜗轮蜗杆结构, 运动舒适, 可以任意正向和反向旋转且空回极小
- *台面外围的刻度圈是激光刻划标尺, 方便初始定位和读数
- *标配了初始零位, 对于长时间使用中产生的误差, 可归零消除
- *旋转台可平放使用也可立式使用, 并可与其他种类产品进行组成多维电动调整台
- *步进电机和蜗杆通过使用高品质弹性联轴节连接, 传动同步, 消偏性能好, 大大降低了偏心扰动, 且噪音小

型号及参数

参数说明	产品型号	KYCT120DXZ200GH
	台面尺寸	Φ 200mm
	角度范围	360°
	主体材料	铝合金
	表面处理	阳极氧化发黑
	中心承载	55kg (转接承载直径 Φ 400 以内)
	重量	8.5kg
	传动比	180 : 1 (输出最大静力矩 270N)
	驱动机构	蜗轮和蜗杆机构
	导轨形式	轴承
	电机	步进电机 (1.8°)
	分辨率	0.02° (无细分)
		0.001° = 3.6" (20 细分)
	空回	0.005° = 18"
	偏心	5μ
	丢步	0.005° = 18"
	平行度	80μ
	最大速度	25° / sec
	重复定位精度	0.005° = 18"
	绝对定位精度	0.01° = 36"
	原点安装误差	± 3°

以上参数仅供参考





DXZ-精密电动旋转台

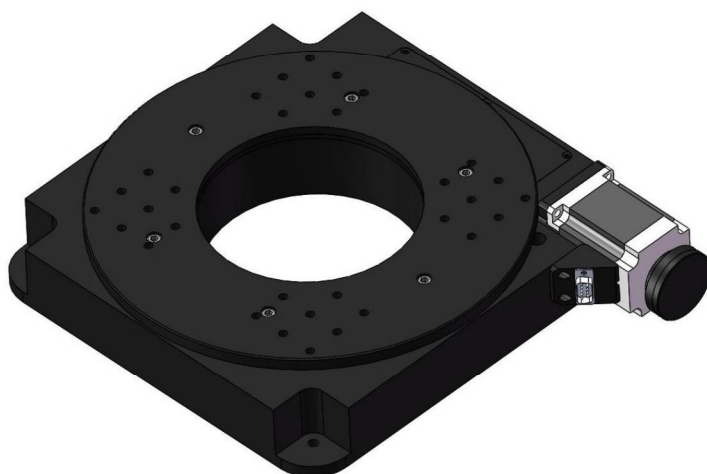
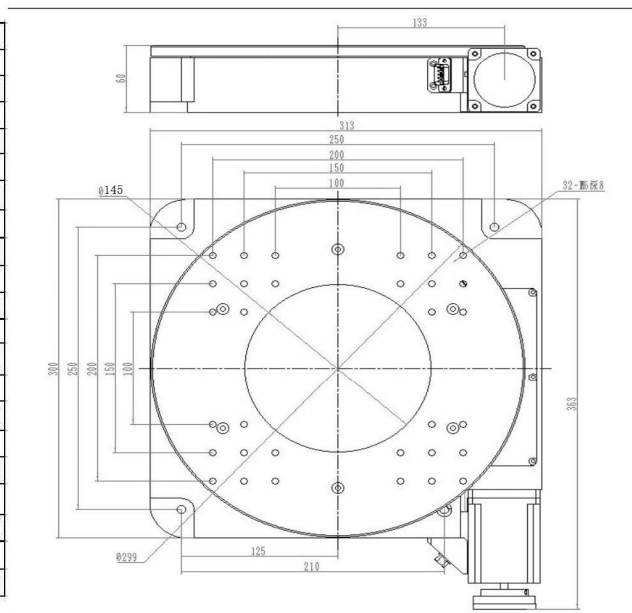
产品特性：

- *标配两相 57 步进电机, 运动控制器可对其实现自动化控制
- **特殊的结构设计保证了旋转台面极低的端跳和偏心, 使旋转运动更加平稳
- *旋台的中心通孔与旋转中心有严格的同轴度要求, 方便客户做精密定位
- *采用精密研配的蜗轮蜗杆结构, 运动舒适, 可以任意正向和反向旋转且空回极小
- *台面外围的刻度圈是激光刻划标尺, 方便初始定位和读数
- *标配了初始零位, 对于长时间使用中产生的误差, 可归零消除
- *旋转台可平放使用也可立式使用, 并可与其他种类产品进行组成多维电动调整台
- *步进电机和蜗杆通过使用高品质弹性联轴节连接, 传动同步, 消偏性能好, 大大降低了偏心扰动, 且噪音小

型号及参数

参数说明	产品型号	KYCT130DXZ300H
	台面尺寸	Φ 299mm
	角度范围	360°
	主体材料	铝合金
	表面处理	阳极氧化发黑
	中心承载	75kg
	重量	13kg
	传动比	250:1
	驱动机构	蜗轮和蜗杆机构
	导轨形式	轴承
	电机	步进电机 (1.8°)
		0.01° = 36" (无细分)
	分辨率	0.0005° = 1.8" (20细分)
	空回	0.005° = 18"
	偏心	20μ
	丢步	0.005° = 18"
	平行度	100μ
	速度	25° / sec
	重复定位精度	0.005° = 18"
	绝对定位精度	0.01° = 36"
	端跳精度	15μ

注：以上参数仅作参考





D2XZ-精密二维电动旋转台

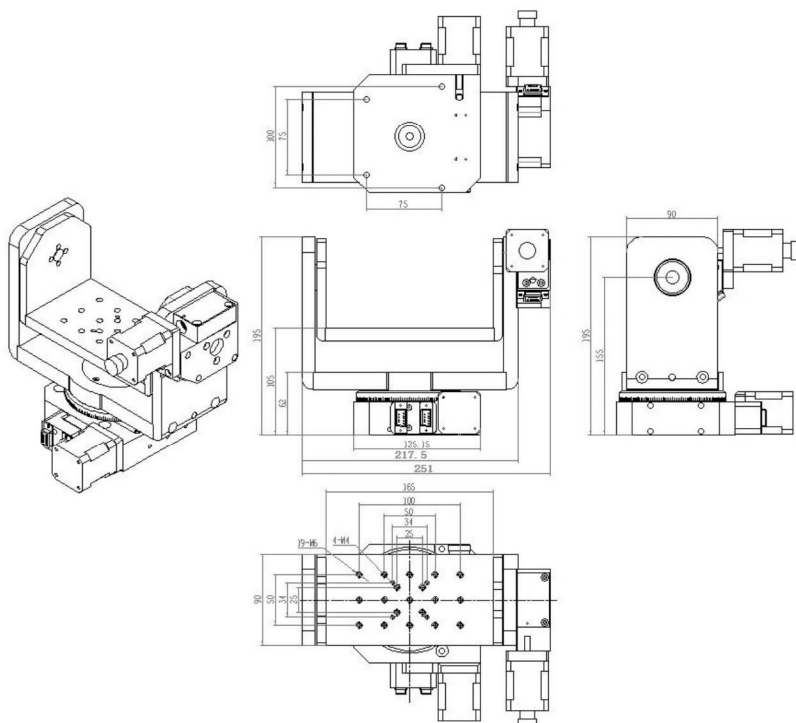
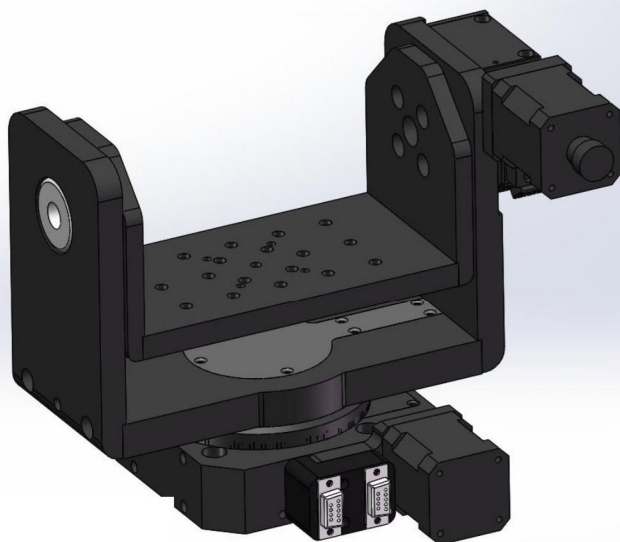
产品特性：

- *标配 42 步进电机, 运动控制器可对其二轴实现自动化控制
- **特殊的结构设计保证了旋转台面极低的端跳和偏心, 使旋转运动更加平稳
- *旋台的中心通孔与旋转中心有严格的同轴度要求, 方便客户做精密定位
- *采用精密研配的蜗轮蜗杆结构, 运动舒适, 可以任意正向和反向旋转且空回极小
- *台面打了标准固定螺纹, 方便客户自行安装相关配件
- *标配了初始零位原点, 对于长时间使用中产生的误差, 可归零消除
- *二维旋转台可平进行二轴联动, 与其光学产品进行组成二维精确调节
- *步进电机和蜗杆通过使用高品质弹性联轴节连接, 传动同步, 消偏性能好, 大大降低了偏心扰动, 且噪音小

型号及参数

参数说明	产品型号	KYCT110X160D2XZ360M
	台面尺寸	90X165mm
	角度范围	360°
	主体材料	铝合金
	表面处理	阳极氧化发黑
	中心承载	10kg
	重量	6.5kg
	传动比	90:1
	驱动机构	蜗轮和蜗杆机构
	导轨形式	轴承
	电机	步进电机 (1.8°)
	分辨率	0.02° (无细分)
	空回	0.005° = 18"
	偏心	10μ
	丢步	0.005° = 18"
	平行度	30μ
	最大速度	50°/sec
	重复定位精度	0.005° = 18"
	绝对定位精度	0.01° = 36"
	原点误差	±0.05°

注：以上参数仅作参考





D2XZ-精密二维电动旋转台

产品特性:

- *标配精密 57 步进电机, 运动控制器可对其二轴实现自动化控制
- **特殊的结构设计保证了旋转台面极低的端跳和偏心, 使旋转运动更加平稳
- *旋台的中心通孔与旋转中心有严格的同轴度要求, 方便客户做精密定位
- *采用精密研配的蜗轮蜗杆结构, 运动舒适, 可以任意正向和反向旋转且空回极小
- *台面打了标准固定螺纹, 方便客户自行安装相关配件
- *标配了初始零位原点, 对于长时间使用中产生的误差, 可归零消除
- *二维旋转台可平进行二轴联动, 与其光学产品进行组成二维精确调节
- *步进电机和蜗杆通过使用高品质弹性联轴节连接, 传动同步, 消偏性能好, 大大降低了偏心扰动, 且噪音小

型号及参数

参 数 说 明	产品型号	KYCT120X110D2XZ360M
	台面尺寸	200X299mm
	角度范围	360°
	主体材料	铝合金
	表面处理	阳极氧化发黑
	中心承载	20kg
	重量	6.5kg
	传动比	180: 1*90: 1
	驱动机构	蜗轮和蜗杆机构
	导轨形式	轴承
	电机	步进电机 (1.8°)
	分辨率	0.02° (无细分)
	空回	0.005° =18''
	偏心	20μ
	丢步	0.005° =18''
	平行度	30μ
	最大速度	25° /sec
	重复定位精度	0.005° =18''
	绝对定位精度	0.01° =36''
	原点误差	±0.05°

注: 以上参数仅作参考

