

## DXZ-精密电动旋转台

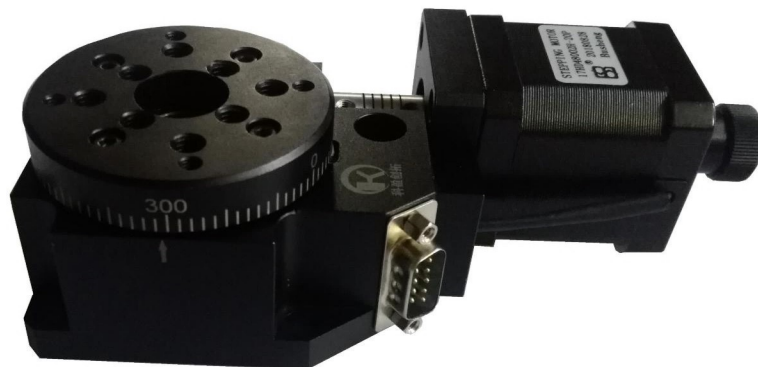
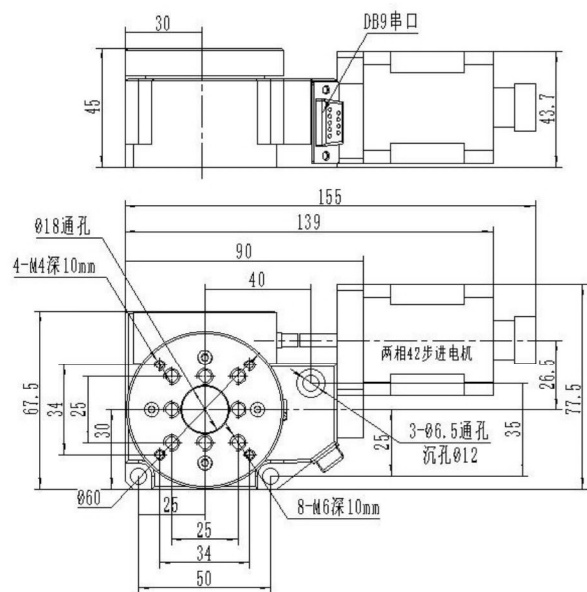
### 产品特性：

- \*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

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

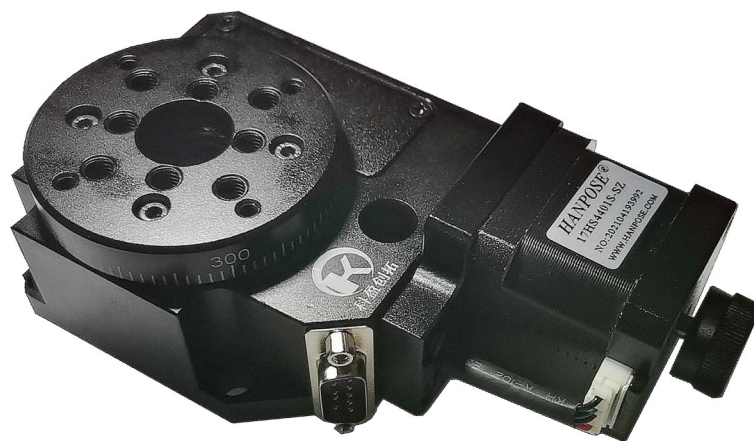
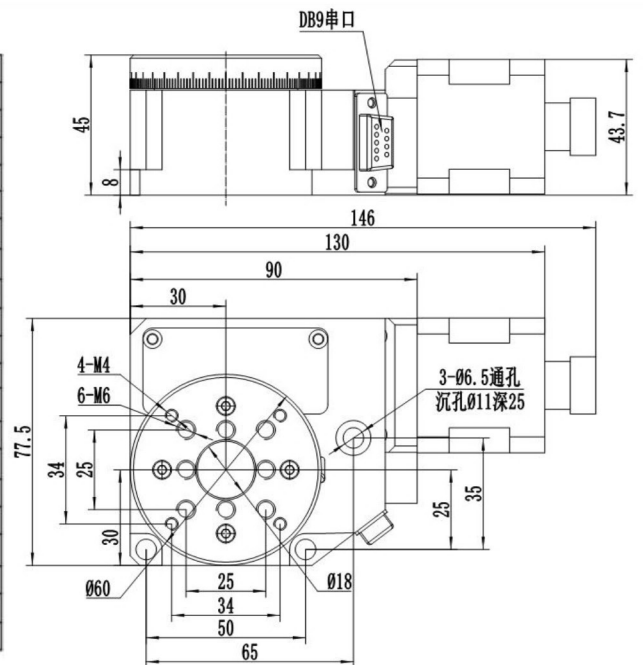
### 产品特性:

- \*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

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

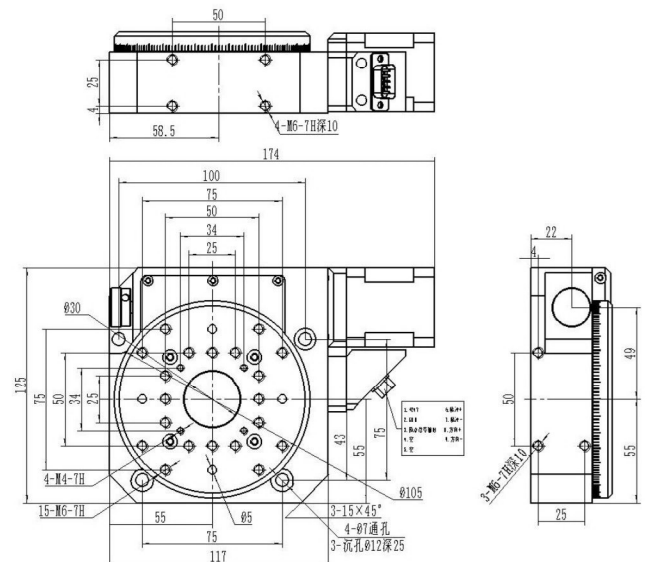
### 产品特性：

- \*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

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

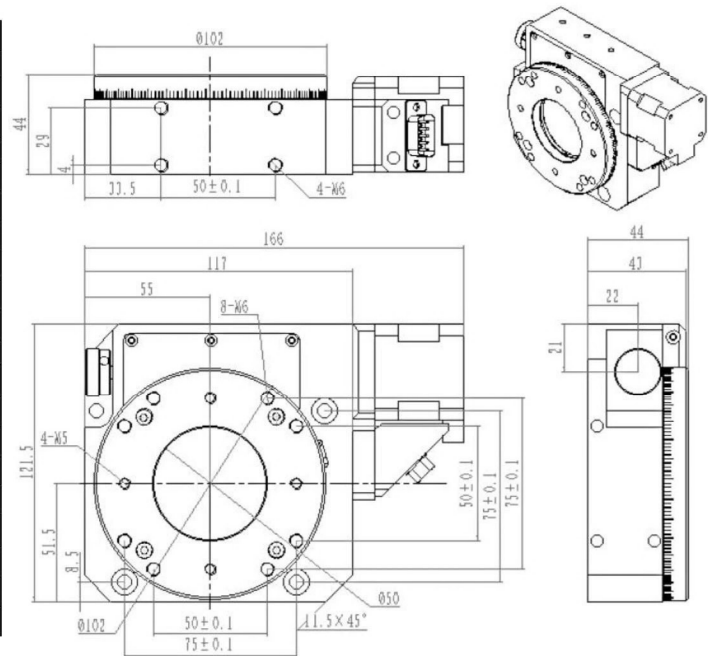
## 产品特性:

- \*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

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°	

参数说明



## DXZ-精密电动旋转台

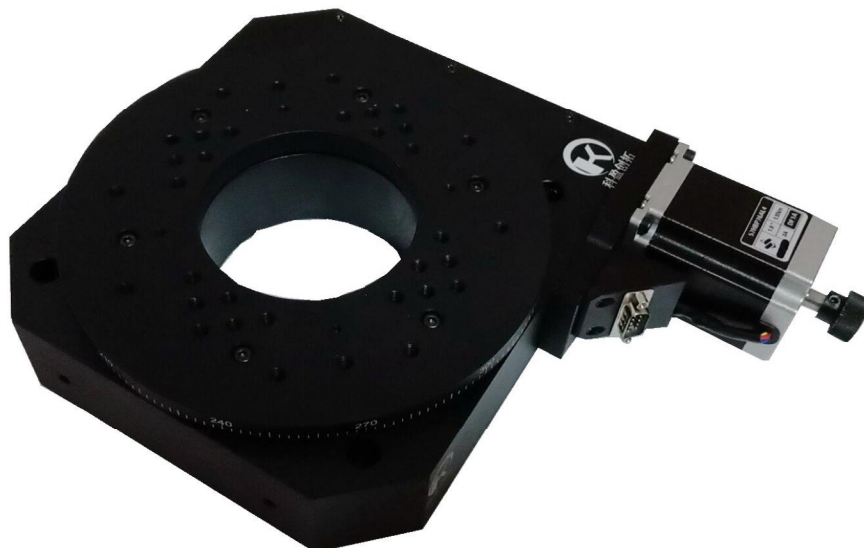
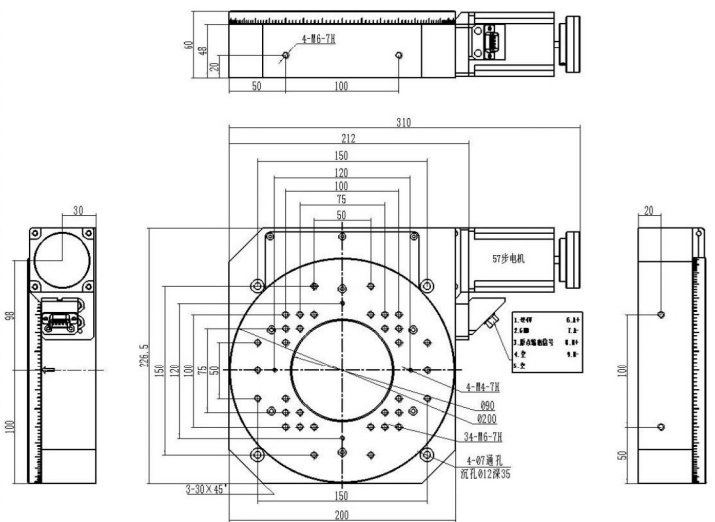
### 产品特性：

- \*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

产品型号		KYCT120DXZ200H	
参数说明	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

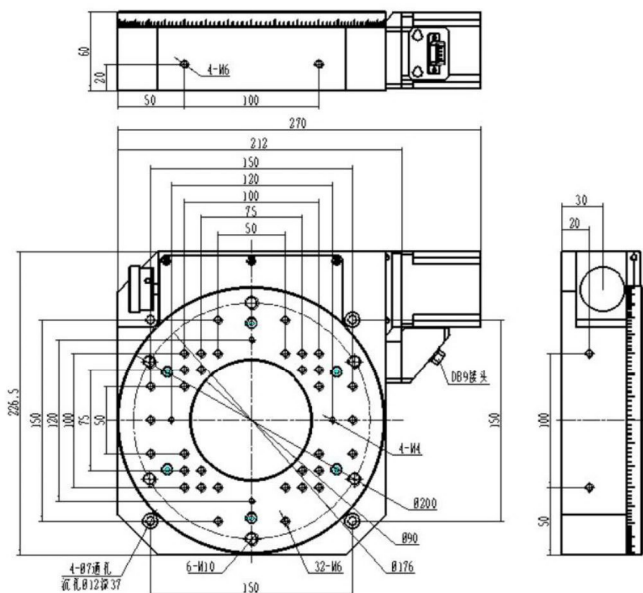
### 产品特性:

- \*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

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：

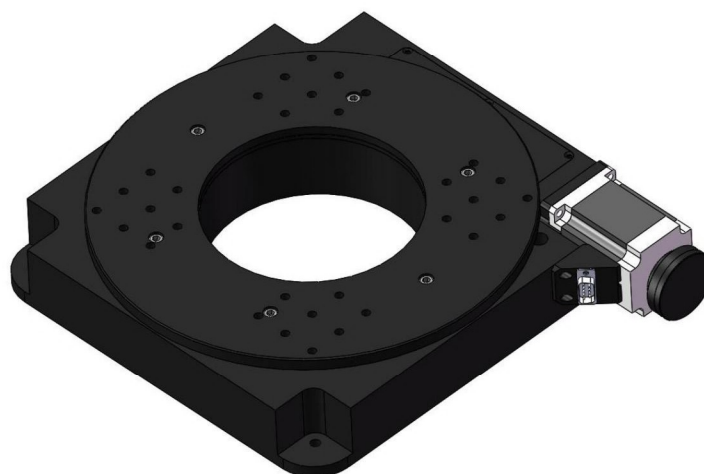
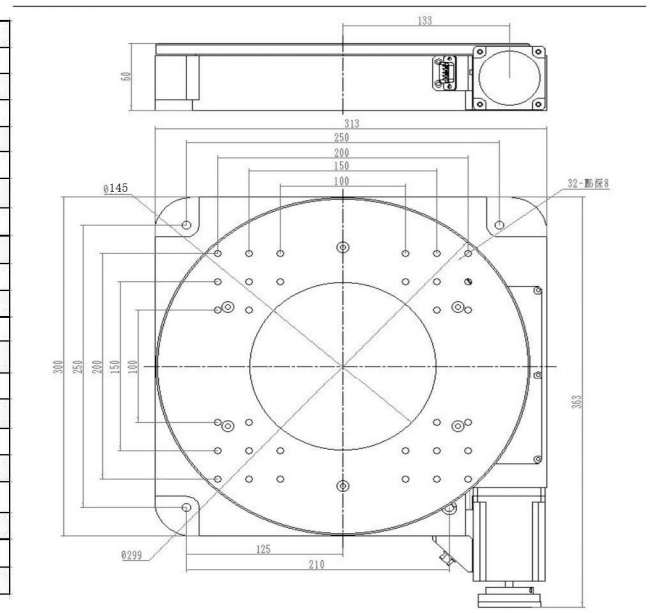
- \*标配两相 57 步进电机, 运动控制器可对其实现自动化控制
- \*\*特殊的结构设计保证了旋转台面极低的端跳和偏心, 使旋转运动更加平稳
- \*旋台的中心通孔与旋转中心有严格的同轴度要求, 方便客户做精密定位
- \*采用精密研配的蜗轮蜗杆结构, 运动舒适, 可以任意正向和反向旋转且空回极小
- \*台面外围的刻度圈是激光刻划标尺, 方便初始定位和读数
- \*标配了初始零位, 对于长时间使用中产生的误差, 可归零消除
- \*旋转台可平放使用也可立式使用, 并可与其他种类产品进行组成多维电动调整台
- \*步进电机和蜗杆通过使用高品质弹性联轴节连接, 传动同步, 消偏性能好, 大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

### 型号及参数

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	55kg
重量	8.2kg
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°)
分辨率	0.01° = 36" (无细分)
空回	0.0005° = 1.8" (20细分)
偏心	0.005° = 18"
丢步	20μ
平行度	0.005° = 18"
速度	100μ
重复定位精度	25° /sec
绝对定位精度	0.005° = 18"
端跳精度	0.01° = 36"
	15μ

参数说明

注：以上参数仅作参考





## D2XZ-精密二维电动旋转台

### 产品特性：

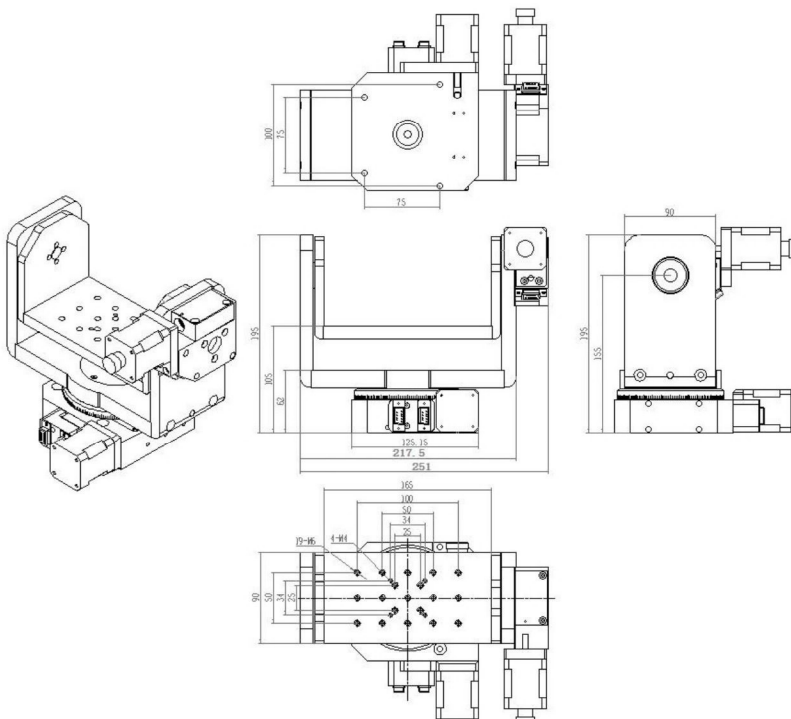
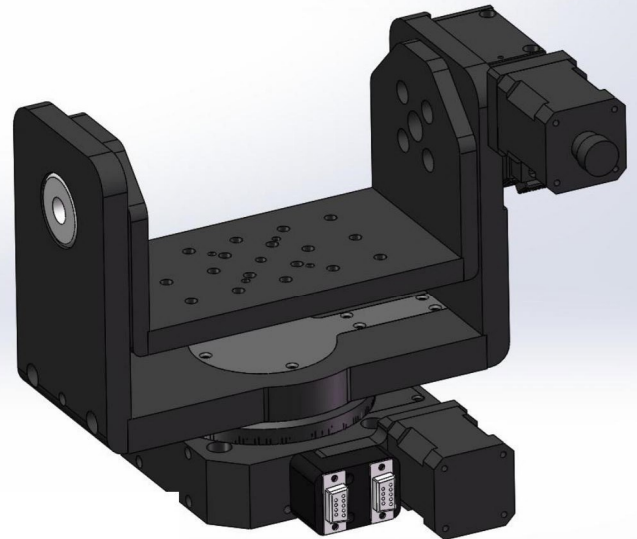
- \*标配 42 步进电机, 运动控制器可对其二轴实现自动化控制
- \*特殊的结构设计保证了旋转台面极低的端跳和偏心, 使旋转运动更加平稳
- \*旋台的中心通孔与旋转中心有严格的同轴度要求, 方便客户做精密定位
- \*采用精密研配的蜗轮蜗杆结构, 运动舒适, 可以任意正向和反向旋转且空回极小
- \*台面打了标准固定螺纹, 方便客户自行安装相关配件
- \*标配了初始零位原点, 对于长时间使用中产生的误差, 可归零消除
- \*二维旋转台可平进行二轴联动, 与其光学产品进行组成二维精确调节
- \*步进电机和蜗杆通过使用高品质弹性联轴节连接, 传动同步, 消偏性能好, 大大降低了偏心扰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

### 型号及参数

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°

参数说明

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

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

