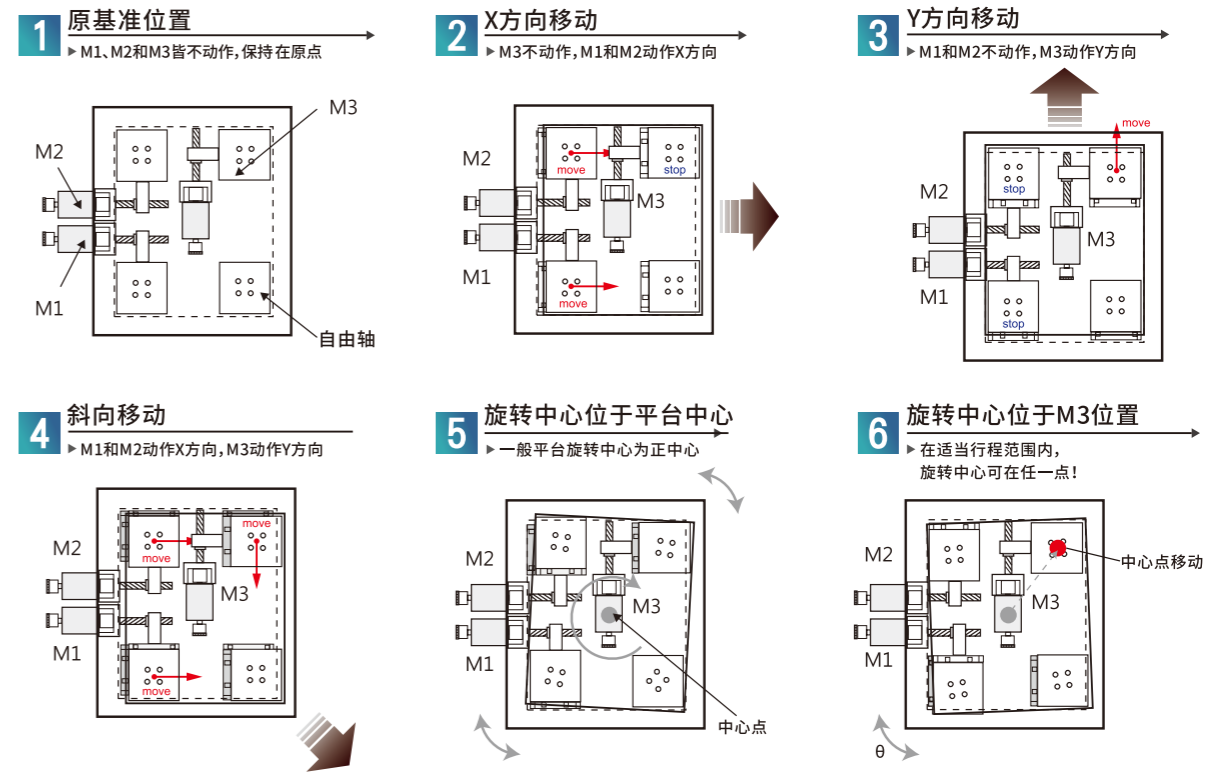
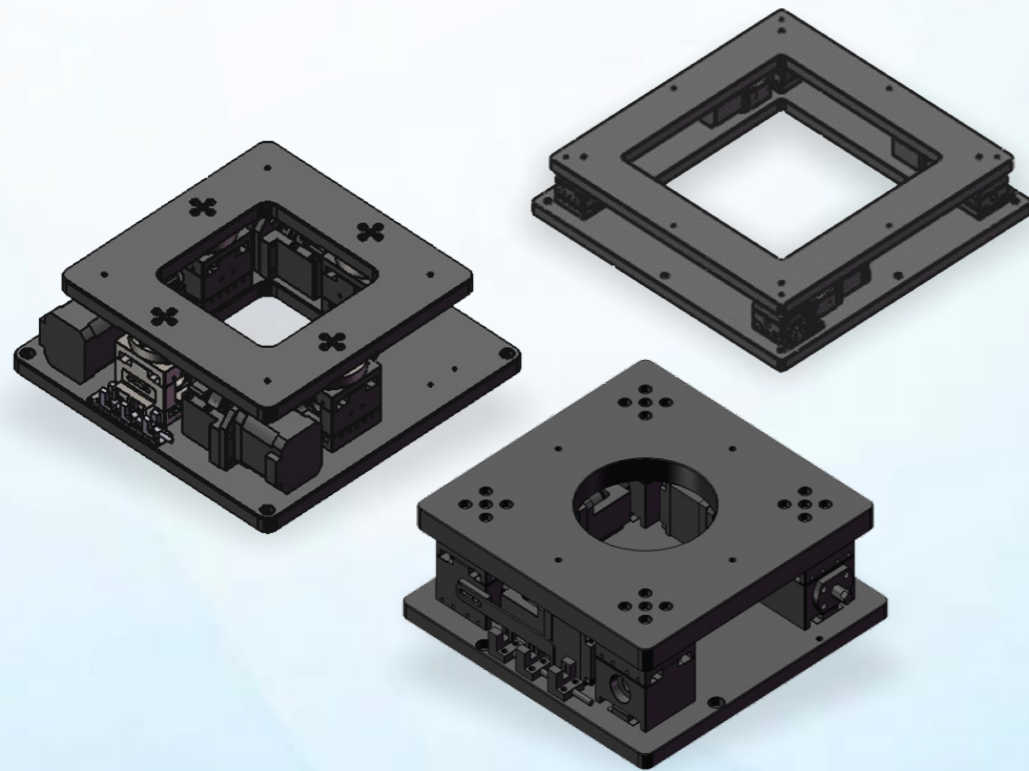
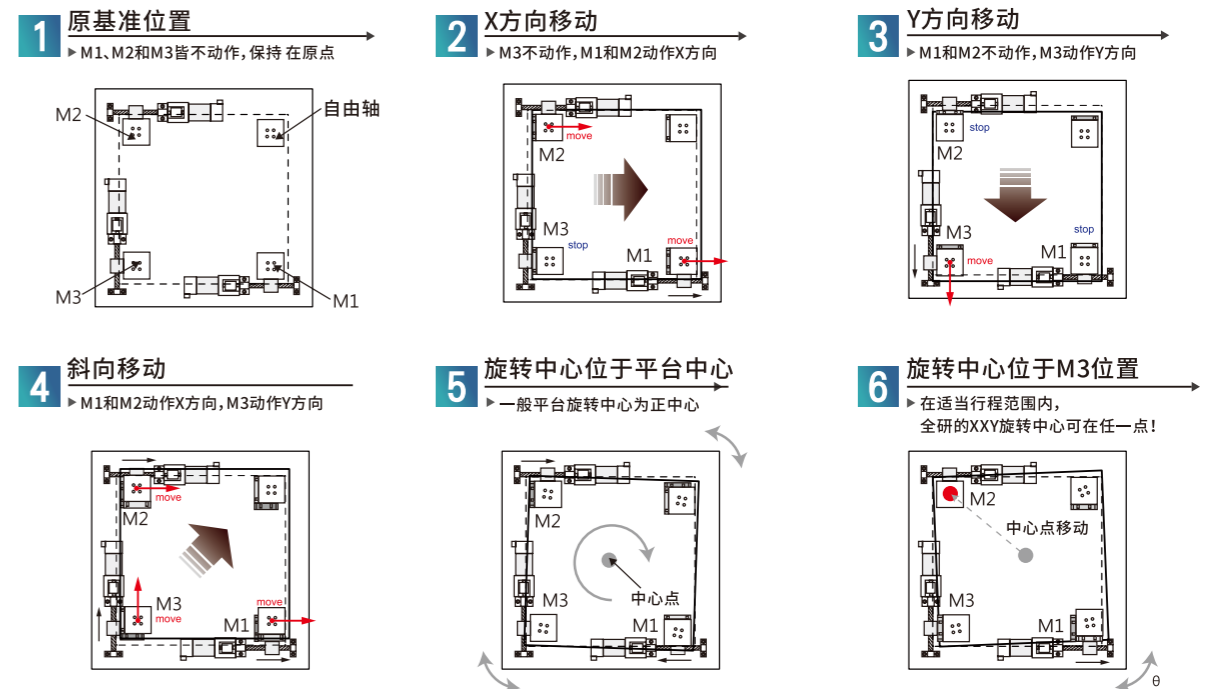


对位平台运动模式 (X1=M1, X2=M2, Y=M3)



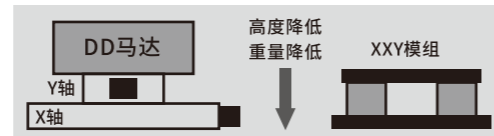
对位平台运动模式 (X1=M1, X2=M2, Y=M3)



对位平台结构说明

结构类型

可实现实心及中空型两种设计



薄型优化

将原本旧型笨重的马达堆叠方式, 研发改良成三轴共平面设计, 大幅减少整体体积, 且经精心设计, 使对位平台更为平稳精准。

稳定性

对位平台组装之各项环节, 包括螺杆、马达、线轨和加工件等处用心测试及改良, 增加平台稳定性和使用寿命。

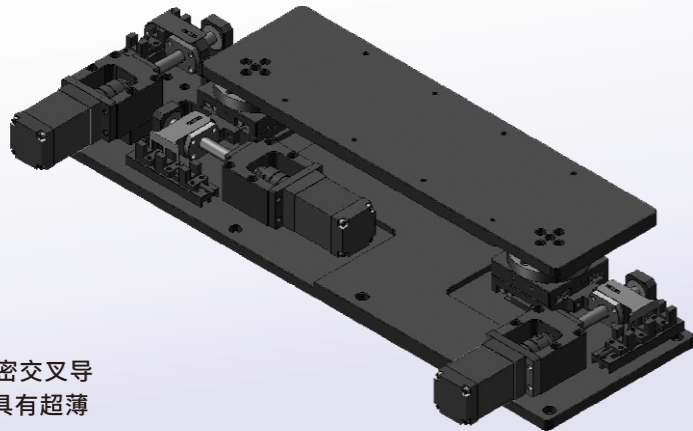
高刚性、高精度

经年累月之平台硬体加工和组装经验, 标准品重复精度可达0.002mm。
(使用光学仪器-雷射干涉仪检测)

尺寸弹性

台面大小从150X150 mm至 1200X1200mm, 提供多样化选择。

Y13-R2-N

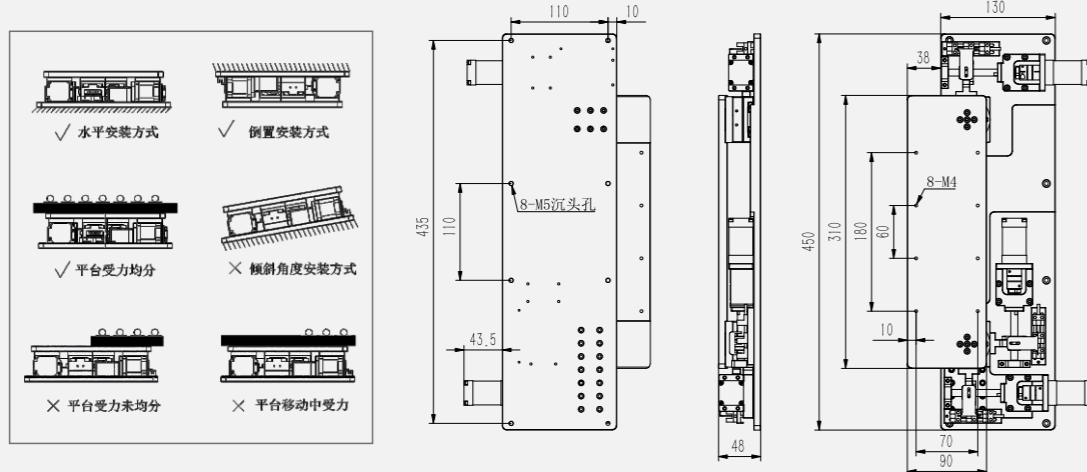


Y13平台为我司最新款机型,采用精密交叉导轨、特殊的交叉滚柱轴承为支撑件。具有超薄型、体积小、高刚性、高精度等优点。

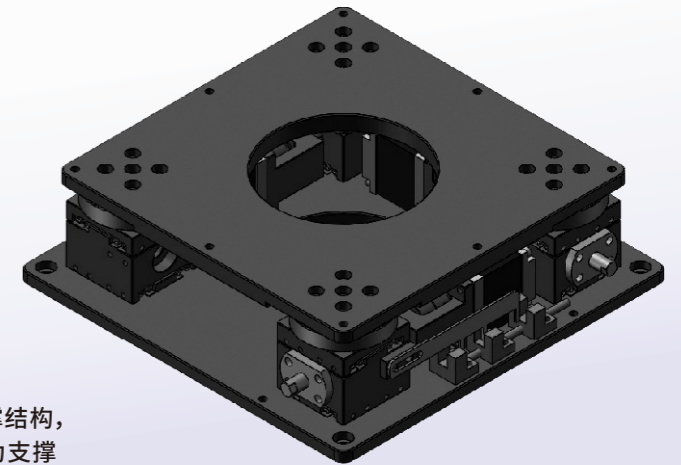
Y13-R2-N

基本参数

产品尺寸	台面310X90mm
重复精度	±0.003mm
行程	±5mm
旋转角度	±3°
丝杆直径	Ø8mm
丝杆导程	2mm
平行度	0.05mm
静态负载	120N
动态负载	80N
主体材质	铝合金氧化处理
马达类型	二相步进电机28
驱动器型号	二相步进电机驱动器
光电传感器	PM-L25



Y1517-R2-N

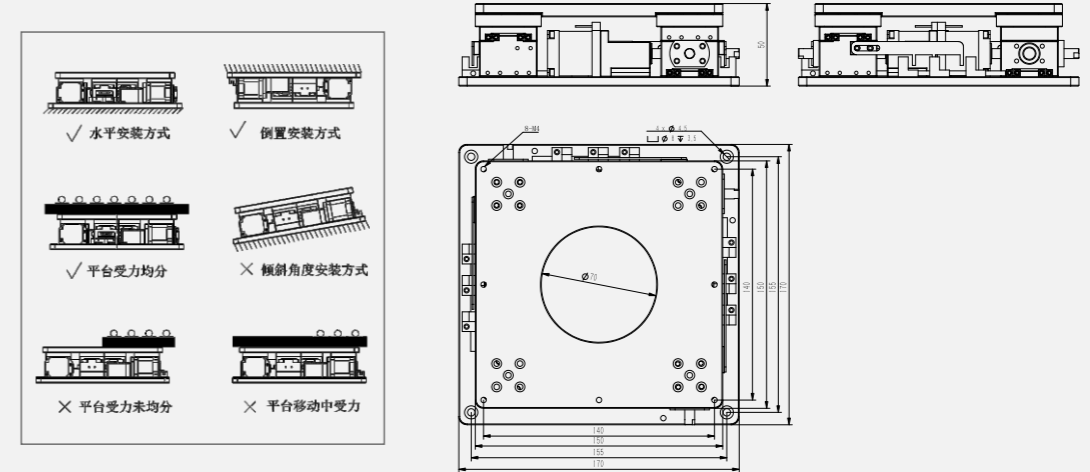


Y1517规格为小尺寸机型,平台以四角支撑结构,采用精密交叉导轨、特殊的交叉滚柱轴承为支撑件。具有超薄型、体积小、高刚性、高精度等优点。

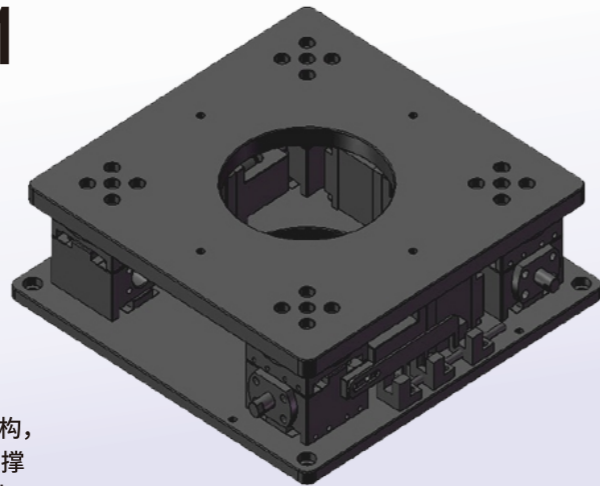
Y1517-R2-N

基本参数

产品尺寸	底座170X170mm/台面150X150mm/高50mm
重复精度	±0.003mm
行程	±5mm
旋转角度	±5°
丝杆直径	Ø6mm
丝杆导程	1mm
平行度	0.05mm
静态负载	500N
动态负载	200N
主体材质	铝合金氧化处理
马达类型	二相步进电机28
驱动器型号	二相步进电机驱动器
光电传感器	PM-L25



Y1617-R2-N-01



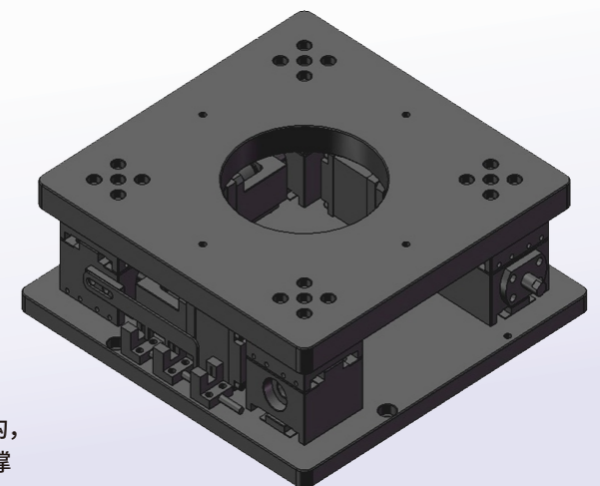
Y1617规格为小尺寸机型,平台以四角支撑结构,采用精密交叉导轨、特殊的交叉滚柱轴承为支撑件。具有超薄型、体积小、高刚性、高精度等优点。

Y1617-R2-N-01

基本参数

产品尺寸	基座170X170mm/台面160X160mm/高50mm
重复精度	±0.003mm
行程	±5mm
旋转角度	±5°
丝杆直径	Ø6mm
丝杆导程	1mm
平行度	0.05mm
静态负载	500N
动态负载	200N
主体材质	铝合金氧化处理
马达类型	二相步进电机28
驱动器型号	二相步进电机驱动器
光电传感器	PM-L25

Y1617-R2-N-02

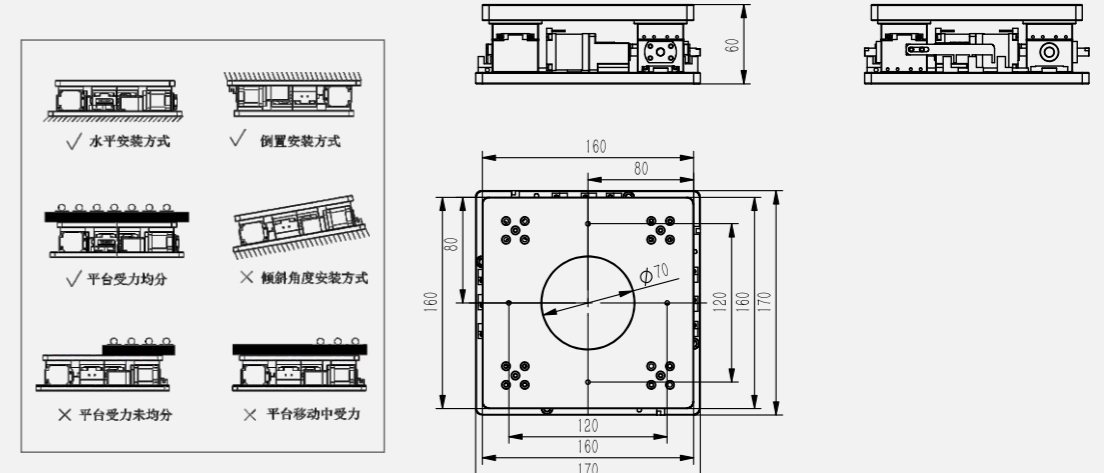
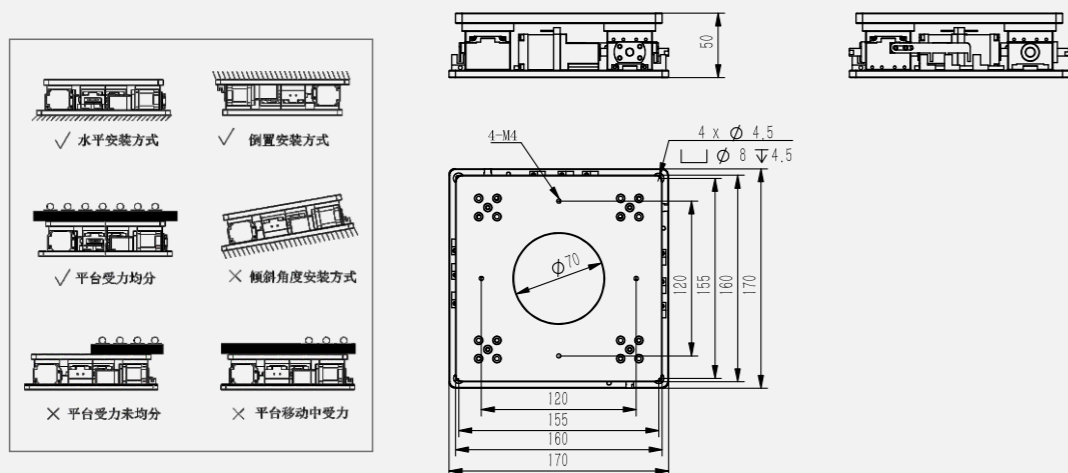


Y1617规格为小尺寸机型,平台以四角支撑结构,采用精密交叉导轨、特殊的交叉滚柱轴承为支撑件。具有超薄型、体积小、高刚性、高精度等优点。

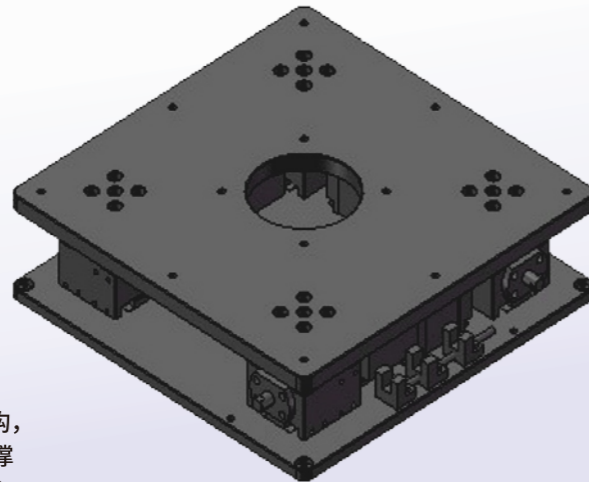
Y1617-R2-N-02

基本参数

产品尺寸	基座170X170mm/台面160X160mm/高60mm
重复精度	±0.003mm
行程	±5mm
旋转角度	±5°
丝杆直径	Ø6mm
丝杆导程	1mm
平行度	0.05mm
静态负载	500N
动态负载	200N
主体材质	铝合金氧化处理
马达类型	二相步进电机28
驱动器型号	二相步进电机驱动器
光电传感器	PM-L25



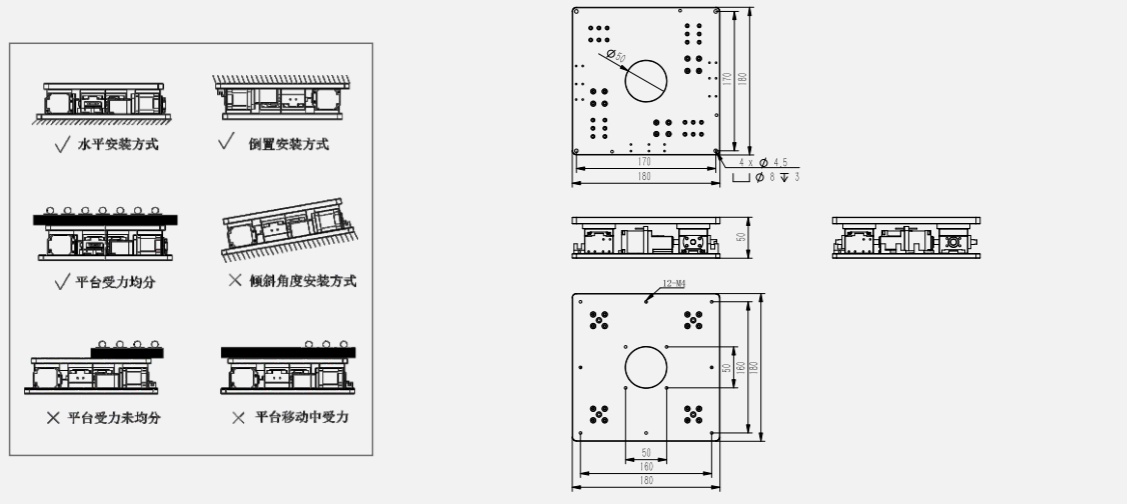
Y1818-R2-N



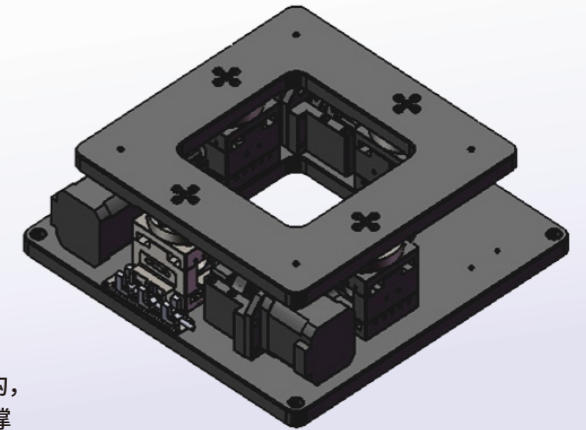
Y1818规格为小尺寸机型,平台以四角支撑结构,采用精密交叉导轨、特殊的交叉滚柱轴承为支撑件。具有超薄型、体积小、高刚性、高精度等优点。

基本参数

产品尺寸	基座180X180mm/台面180X180mm/高50mm
重复精度	±0.003mm
行程	±5mm
旋转角度	±5°
丝杆直径	Ø6mm
丝杆导程	1mm
平行度	0.05mm
静态负载	500N
动态负载	200N
主体材质	铝合金氧化处理
马达类型	二相步进电机28
驱动器型号	二相步进电机驱动
光电传感器	PM-L25



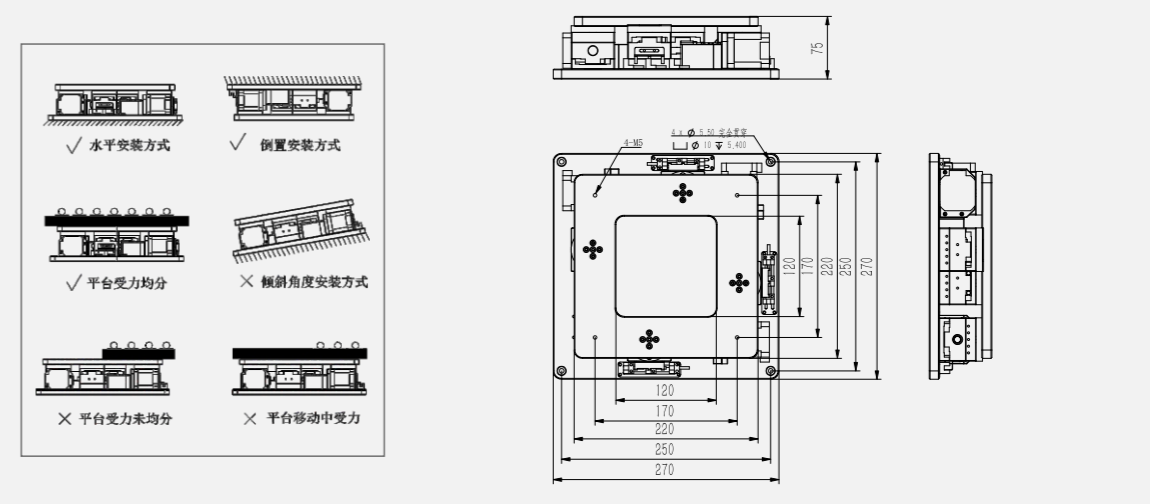
Y2227-R4-N



Y2227规格为小尺寸机型,平台以四角支撑结构,采用精密交叉导轨、特殊的交叉滚柱轴承为支撑件。具有超薄型、体积小、高刚性、高精度等优点。

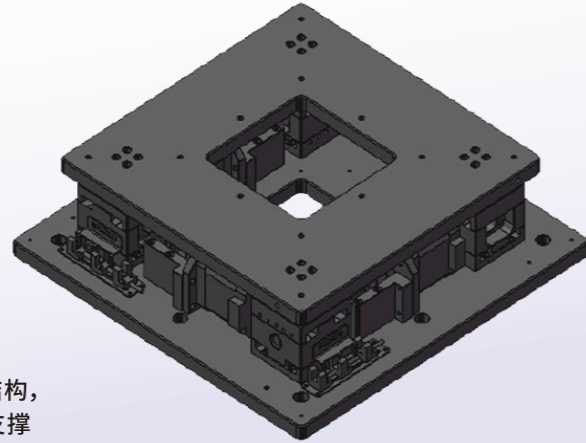
基本参数

产品尺寸	基座270X270mm/台面220X220mm/高75mm
重复精度	±0.003mm
行程	±10mm
旋转角度	±6.5°
丝杆直径	Ø8mm
丝杆导程	2mm
平行度	0.05mm
静态负载	1000N
动态负载	300N
主体材质	铝合金氧化处理
马达类型	二相步进电机42
驱动器型号	二相步进电机驱动器
光电传感器	PM-L25



Y2530-R4-N

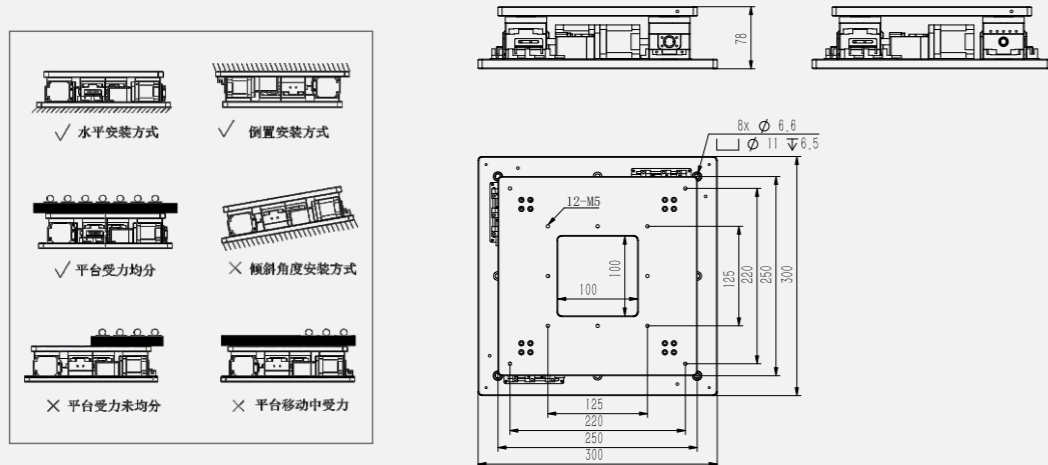
Y2530-R4-N



Y2530规格为小尺寸机型,平台以四角支撑结构,采用精密交叉导轨、特殊的交叉滚柱轴承为支撑件。具有超薄型、体积小、高刚性、高精度等优点。

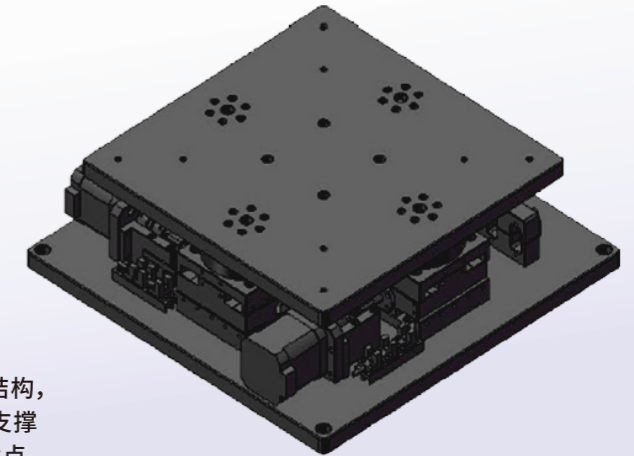
基本参数

产品尺寸	基座300X300mm/台面250X250mm/高78mm
重复精度	±0.003mm
行程	±10mm
旋转角度	±5°
丝杆直径	Ø8mm
丝杆导程	2mm
平行度	0.05mm
静态负载	1000N
动态负载	300N
主体材质	铝合金氧化处理
马达类型	二相步进电机42
驱动器型号	二相步进电机驱动器
光电传感器	PM-L25



Y2632-R4-N

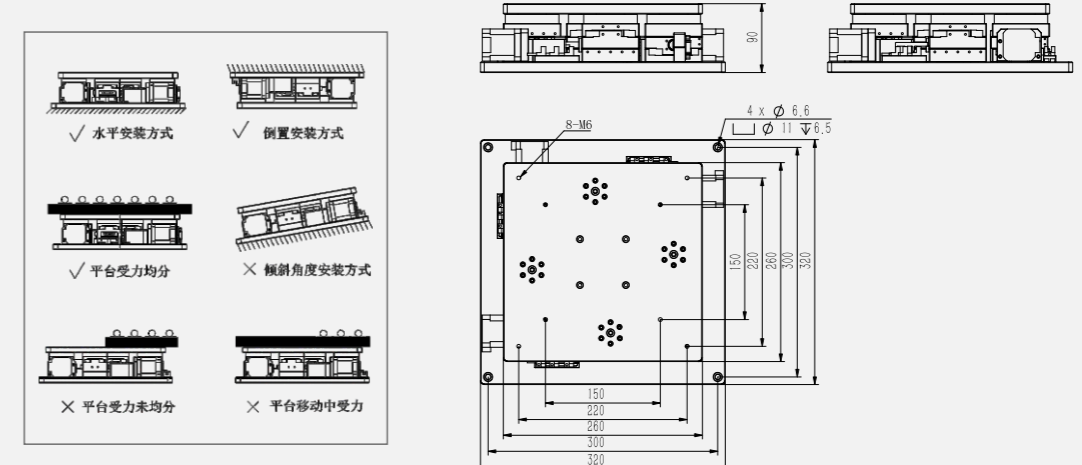
Y2632-R4-N



Y2632规格为小尺寸机型,平台以四角支撑结构,采用精密交叉导轨、特殊的交叉滚柱轴承为支撑件。具有超薄型、体积小、高刚性、高精度等优点。

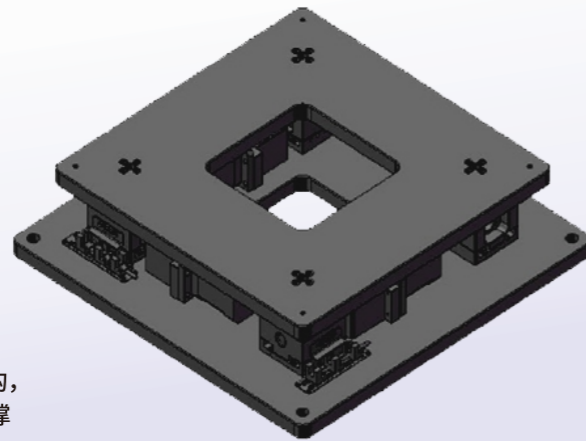
基本参数

产品尺寸	基座320X320mm/台面260X260mm/高90mm
重复精度	±0.003mm
行程	±10mm
旋转角度	±6.5°
丝杆直径	Ø8mm
丝杆导程	2mm
平行度	0.05mm
静态负载	1000N
动态负载	500N
主体材质	铝合金氧化处理
马达类型	二相步进电机42
驱动器型号	二相步进电机驱动器
光电传感器	PM-L25



Y3035-R4-N

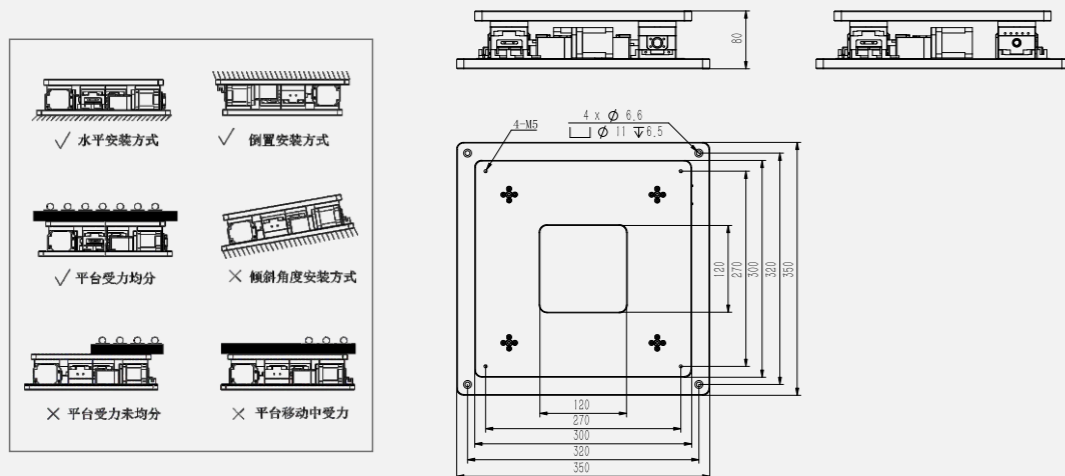
Y3035-R4-N



Y3035规格为小尺寸机型,平台以四角支撑结构,采用精密交叉导轨、特殊的交叉滚柱轴承为支撑件。具有超薄型、体积小、高刚性、高精度等优点。

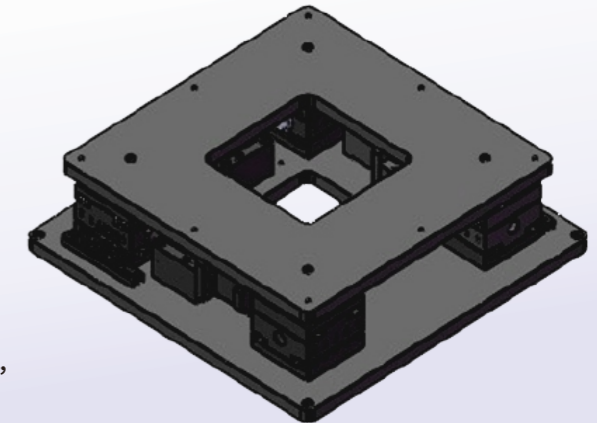
基本参数

产品尺寸	基座350X350mm/台面300X300mm/高80mm
重复精度	±0.003mm
行程	±10mm
旋转角度	±5.5°
丝杆直径	Ø8mm
丝杆导程	2mm
平行度	0.05mm
静态负载	1000N
动态负载	500N
主体材质	铝合金氧化处理
马达类型	二相步进电机42
驱动器型号	二相步进电机驱动器
光电传感器	PM-L25



Y3540-R4-N

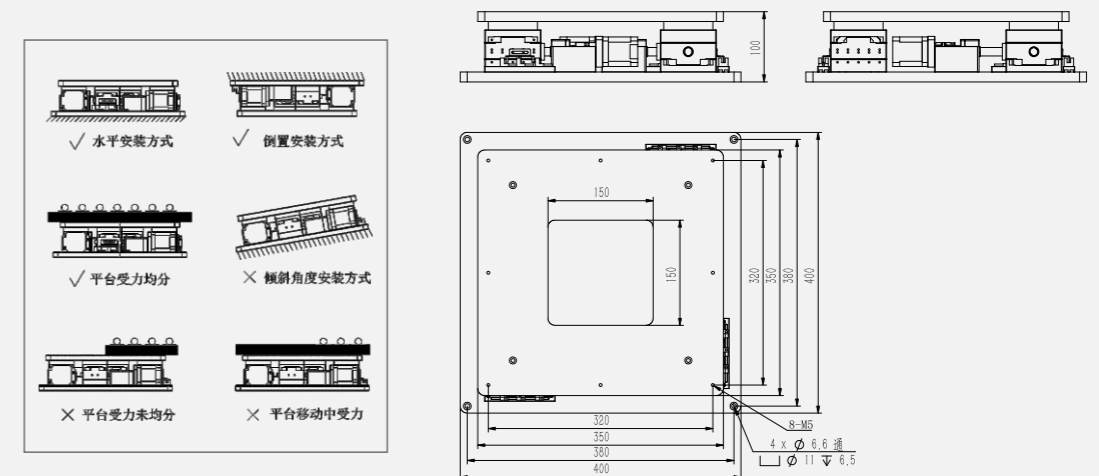
Y3540-R4-N



Y3540规格为小尺寸机型,平台以四角支撑结构,采用精密交叉导轨、特殊的交叉滚柱轴承为支撑件。具有超薄型、体积小、高刚性、高精度等优点。

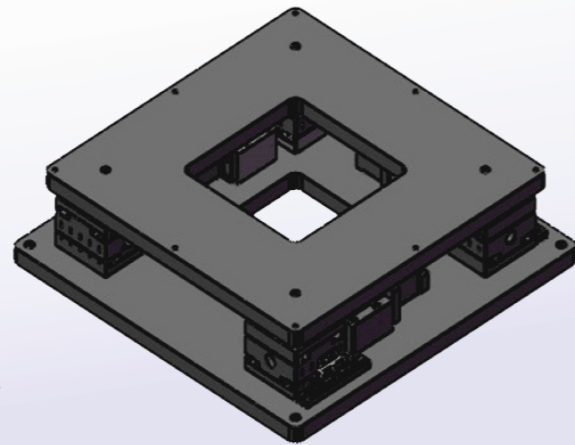
基本参数

产品尺寸	基座400X400mm/台面350X350mm/高100mm
重复精度	±0.003mm
行程	±5mm
旋转角度	±2.5°
丝杆直径	Ø12mm
丝杆导程	2mm
平行度	0.05mm
静态负载	1000N
动态负载	300N
主体材质	铝合金氧化处理
马达类型	二相步进电机42
驱动器型号	二相步进电机驱动器
光电传感器	PM-L25



Y4045-R4-N

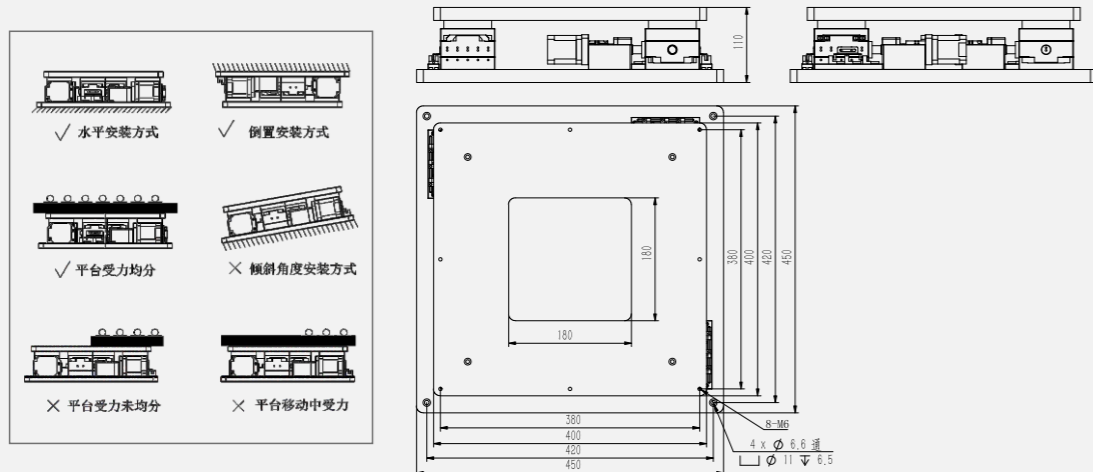
Y4045-R4-N



Y4045平台以四角支撑结构,采用精密交叉导轨、特殊的交叉滚柱轴承为支撑件。具有超薄型、体积小、高刚性、高精度等优点。

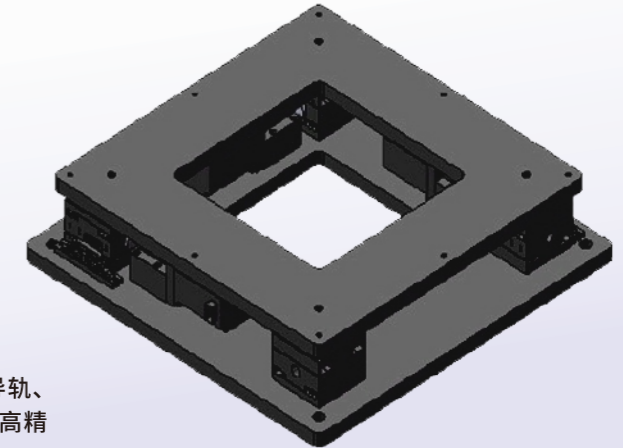
基本参数

产品尺寸	基座450X450mm/台面400X400mm/高110mm
重复精度	±0.003mm
行程	±10mm
旋转角度	±3.5°
丝杆直径	Ø12mm
丝杆导程	2mm
平行度	0.05mm
静态负载	1000N
动态负载	300N
主体材质	铝合金氧化处理
马达类型	二相步进电机42
驱动器型号	二相步进电机驱动器
光电传感器	PM-L25



Y4550-R5-N

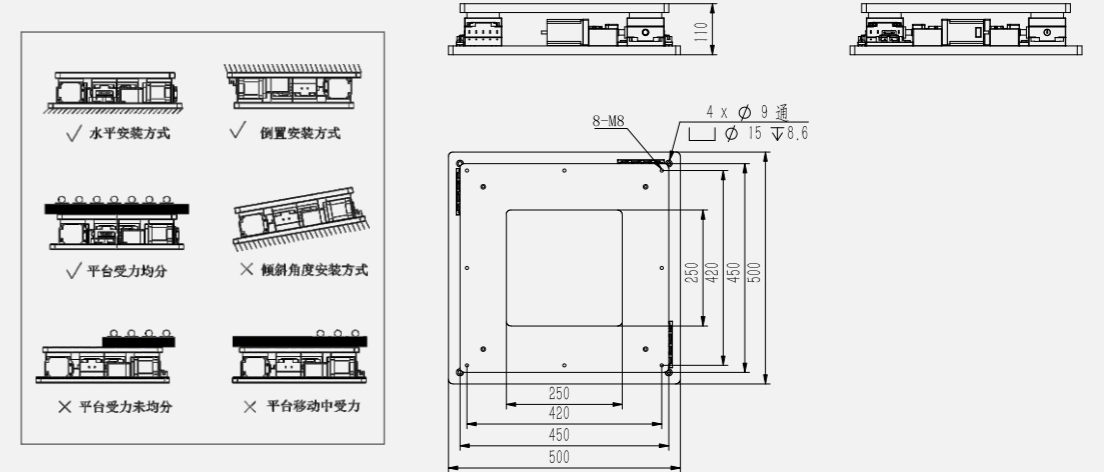
Y4550-R5-N



Y4550平台以四角支撑结构,采用精密交叉导轨、特殊的交叉滚柱轴承为支撑件。具有高刚性、高精度等优点。

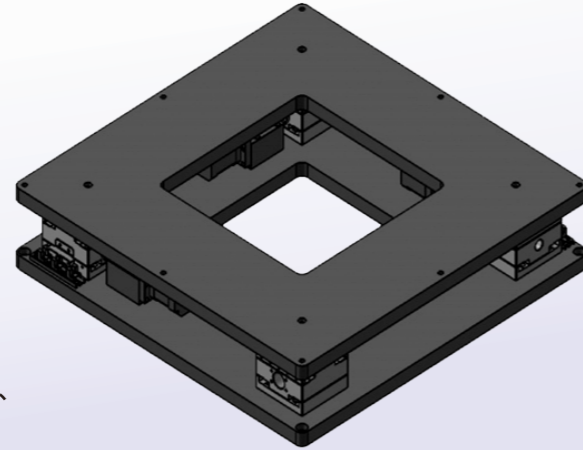
基本参数

产品尺寸	基座500X500mm/台面450X450mm/高110mm
重复精度	±0.003mm
行程	±10mm
旋转角度	±3.5°
丝杆直径	Ø12mm
丝杆导程	2mm
平行度	0.05mm
静态负载	2000N
动态负载	1000N
主体材质	铝合金氧化处理
马达类型	二相步进电机57
驱动器型号	二相步进电机驱动器
光电传感器	PM-L25



Y5055-R5-N

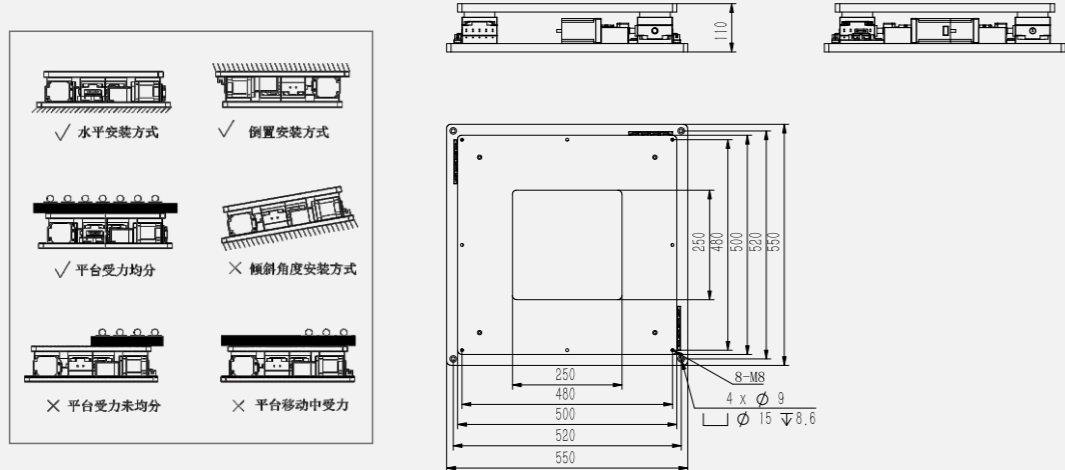
Y5055-R5-N



Y5055平台以四角支撑结构,采用精密交叉导轨、特殊的交叉滚柱轴承为支撑件。具有高刚性、高精度等优点。

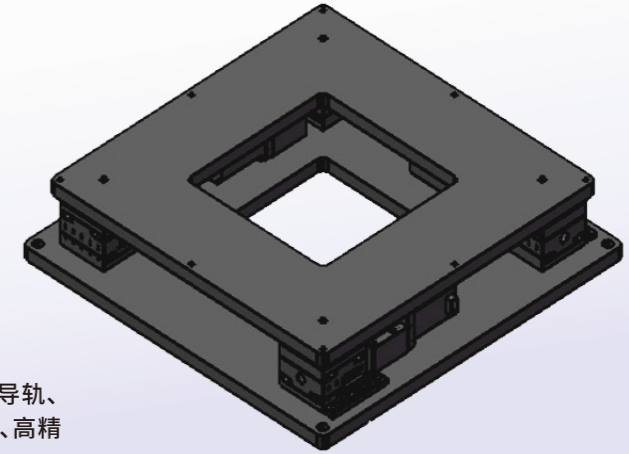
基本参数

产品尺寸	基座550X550mm/台面500X500mm/高110mm
重复精度	±0.003mm
行程	±10mm
旋转角度	±3°
丝杆直径	Ø12mm
丝杆导程	2mm
平行度	0.05mm
静态负载	2000N
动态负载	1000N
主体材质	铝合金氧化处理
马达类型	二相步进电机57
驱动器型号	二相步进电机驱动器
光电传感器	PM-L25



Y5560-R5-N

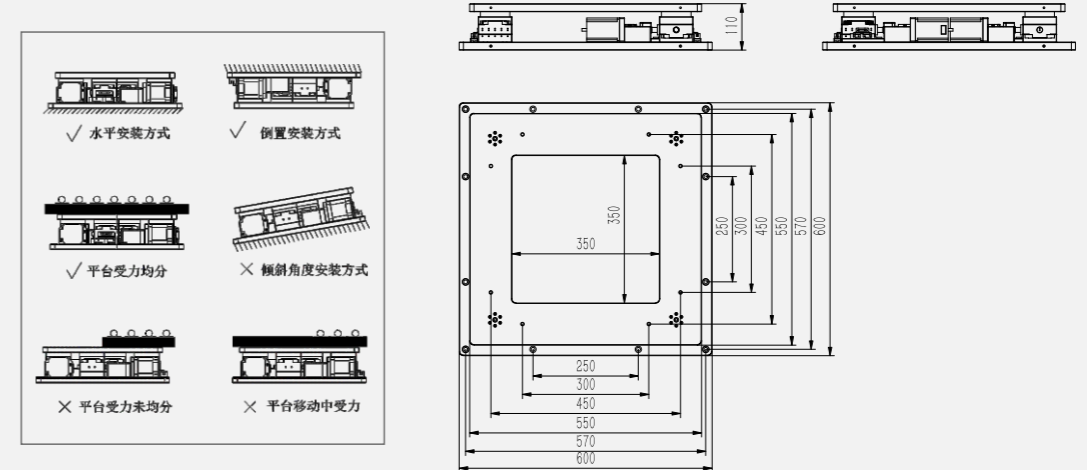
Y5560-R5-N



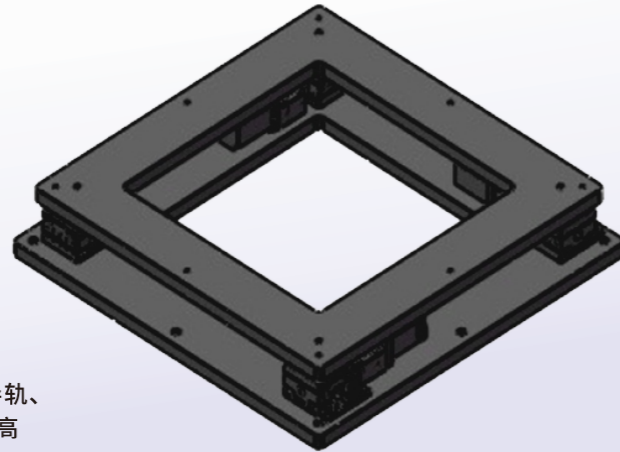
Y5560平台以四角支撑结构,采用精密交叉导轨、特殊的交叉滚柱轴承为支撑件。具有高刚性、高精度等优点。

基本参数

产品尺寸	基座600X600mm/台面550X550mm/高110mm
重复精度	±0.003mm
行程	±10mm
旋转角度	±2.5°
丝杆直径	Ø12mm
丝杆导程	2mm
平行度	0.05mm
静态负载	2000N
动态负载	1000N
主体材质	铝合金氧化处理
马达类型	二相步进电机57
驱动器型号	二相步进电机驱动器
光电传感器	PM-L25



Y6570-R5-N

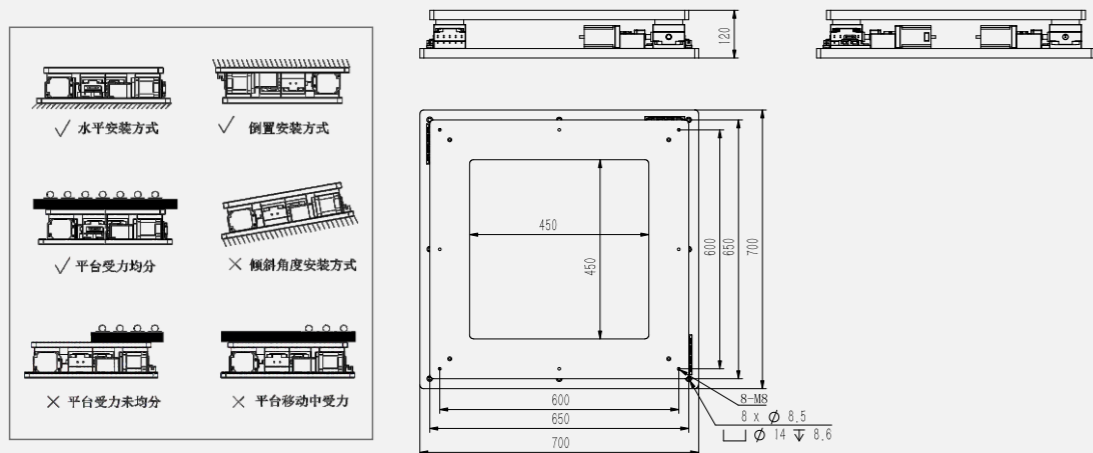


Y6570平台以四角支撑结构,采用精密交叉导轨、特殊的交叉滚柱轴承为支撑件。具有高刚性、高精度等优点。

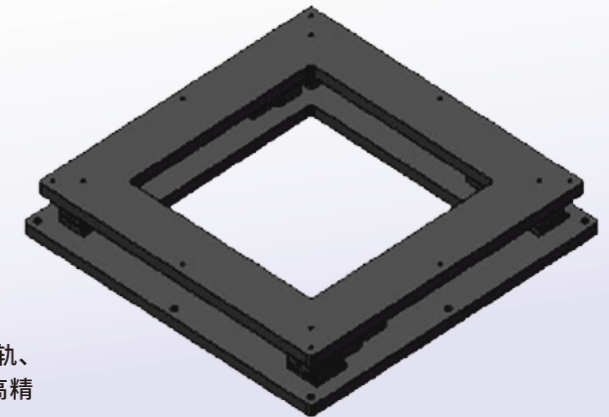
Y6570-R5-N

基本参数

产品尺寸	基座700X700mm/台面650X650mm/高120mm
重复精度	±0.003mm
行程	±10mm
旋转角度	±2.2°
丝杆直径	Ø12mm
丝杆导程	2mm
平行度	0.05mm
静态负载	2000N
动态负载	1000N
主体材质	铝合金氧化处理
马达类型	二相步进电机57
驱动器型号	二相步进电机驱动器
光电传感器	PM-L25



Y9095-R5-N

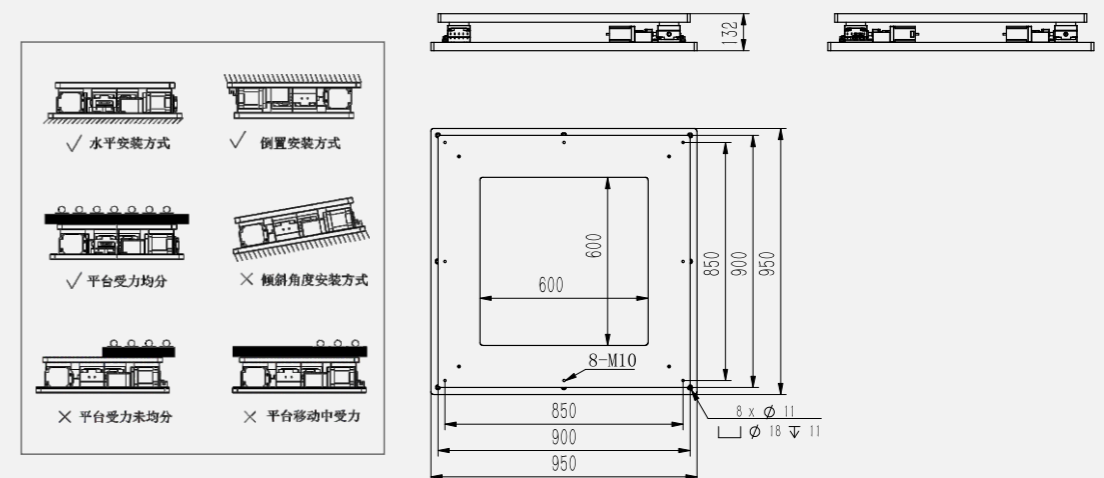


Y9095平台以四角支撑结构,采用精密交叉导轨、特殊的交叉滚柱轴承为支撑件。具有高刚性、高精度等优点。

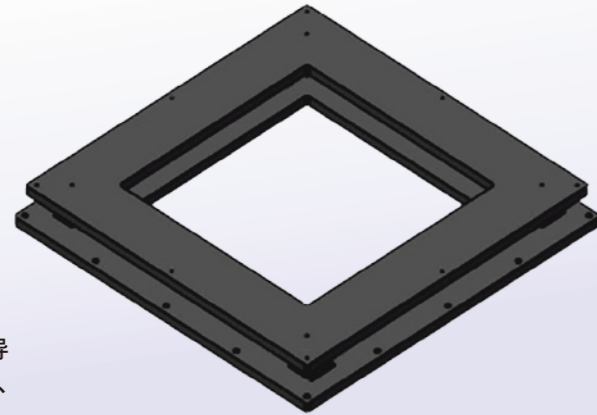
Y9095-R5-N

基本参数

产品尺寸	基座950X950mm/台面900X900mm/高133mm
重复精度	±0.003mm
行程	±10mm
旋转角度	±1.5°
丝杆直径	Ø12mm
丝杆导程	2mm
平行度	0.1mm
静态负载	2000N
动态负载	1000N
主体材质	铝合金氧化处理
马达类型	二相步进电机57
驱动器型号	二相步进电机驱动器
光电传感器	PM-L25



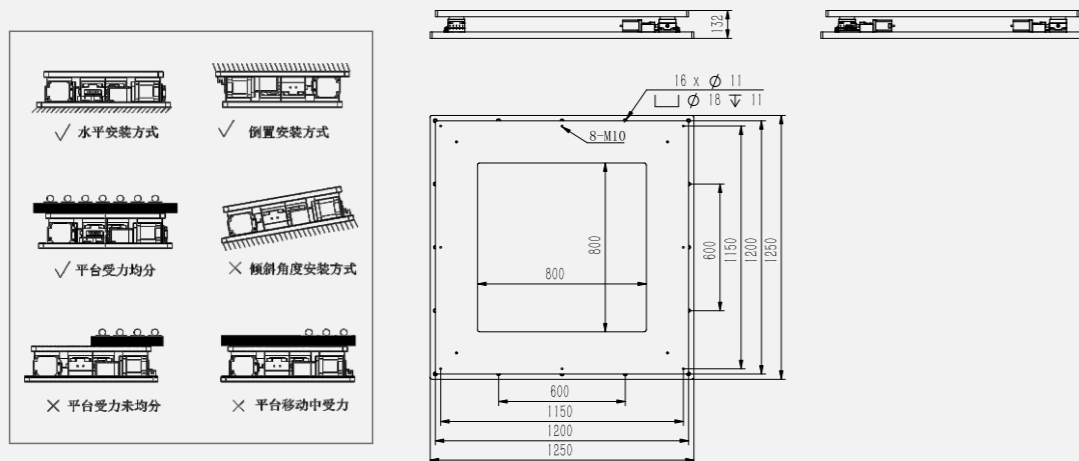
Y120125-R5-N



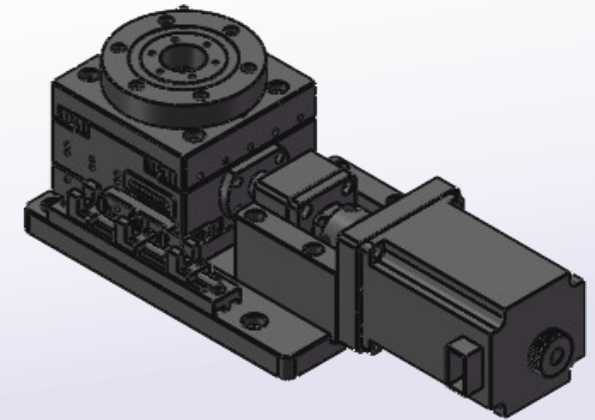
Y120125平台以四角支撑结构,采用精密交叉导轨、特殊的交叉滚柱轴承为支撑件。具有高刚性、高精度等优点。

基本参数

产品尺寸	基座1250X1250mm/台面1200X1200mm/高133mm
重复精度	±0.003mm
行程	±10mm
旋转角度	±1.2°
丝杆直径	Ø12mm
丝杆导程	2mm
平行度	0.10mm
静态负载	2000N
动态负载	1000N
主体材质	铝合金氧化处理
马达类型	二相步进电机57
驱动器型号	二相步进电机驱动器
光电传感器	PM-L25



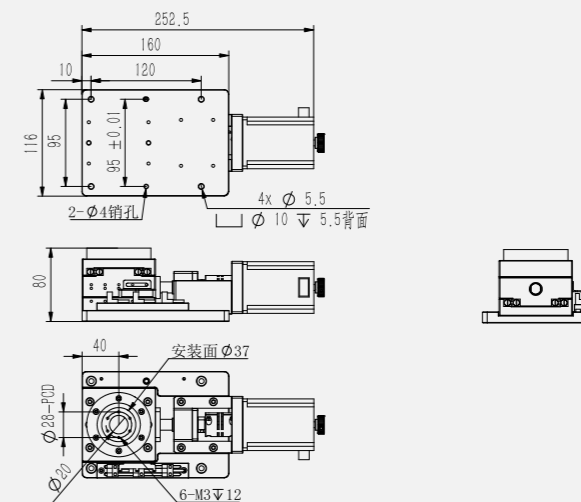
YX80-R5-N



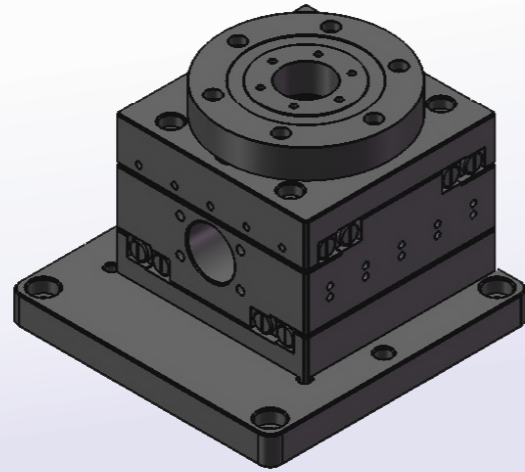
YX80机型采用精密交叉导轨、特殊的交叉滚柱轴承为支撑件。具有超薄型、体积小、高精度等优点。

基本参数

产品尺寸	基座160X116mm/总高80mm
重复精度	±0.003mm
XY轴垂直度	0.01mm
行程	±10mm
丝杆直径	Ø12mm
丝杆导程	2mm
平行度	0.03mm
水平静态负载	2000N
水平动态负载	1000N
主体材质	铝合金氧化处理
马达类型	二相步进电机57
驱动器型号	二相步进电机驱动器
光电传感器	PM-L25



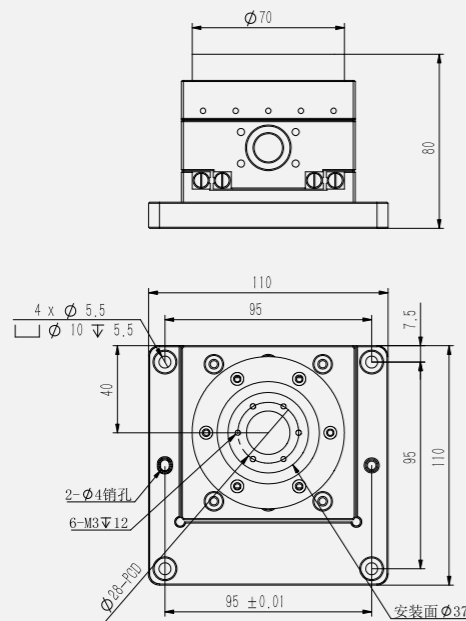
YX80-S



YX80机型采用精密交叉导轨、特殊的交叉滚柱轴承为支撑件。具有超薄型、体积小、高精度等优点。

基本参数

产品尺寸	基座110X110mm/总高80mm
重复精度	±0.003mm
XY轴垂直度	0.01mm
行程	±10mm
平行度	0.03mm
水平静态负载	2000N
水平动态负载	1000N
主体材质	铝合金氧化处理



控制软件计算公式

求得任意工作台旋转角 $\Delta\theta$ 所需要各轴相对进给量计算公式

$$X1 \text{ 轴: } \Delta X1 = R \cos(\Delta\theta + \theta_{x1}) - R \cos(\theta_{x1})$$

$$X2 \text{ 轴: } \Delta X2 = R \cos(\Delta\theta + \theta_{x2}) - R \cos(\theta_{x2})$$

$$Y \text{ 轴: } \Delta Y = R \sin(\Delta\theta + \theta_y) - R \sin(\theta_y)$$

$\Delta X1$ = 旋转后的X1轴进给量 (单位mm)

$\Delta X2$ = 旋转后的X2轴进给量 (单位mm)

ΔY = 旋转后的Y轴进给量 (单位mm)

各符号所对应的诠释

$\Delta\theta$ = 代表需旋转的角度 (单位 $^\circ$)

R = 代表三轴单体中心对应的假象圆半径 (单位mm)

θ_{x1} = 代表假象圆圆心与X1轴中心连线相对与X+轴夹角 (单位 $^\circ$)

θ_{x2} = 代表假象圆圆心与X2轴中心连线相对与X+轴夹角 (单位 $^\circ$)

示例说明图

