高精度线性平台

高运动精度

L-511

- 采用循环滚珠轴承导轨，可实现高运动精度和负载能力
- 重复精度达0.15µm
- 基础型材由应力消除铝制成，具有高稳定性
- 非接触式光学直线光栅尺以超高的精度直接测量平台的位置。
- 不同的电机加不同的编码器可实现独特的应用

参考级线性平台
借助循环滚珠轴承导轨，可实现高运动精度和有效载荷。 精密滚珠丝杠，螺距为2mm。 消除应力的铝基座可实现高稳定性。 非接触式光学限位开关。 位于行程中点带方向感应的非接触式光学参考点开关。 行程范围为52至155mm（2"至6"）。

可用电机类型
- 带减速齿轮的直流伺服电机在电机功率低时可实现高转矩和高分辨率
- 无刷直流电动机：适用于高占空比应用。 使用正弦换向控制器，即使在极低的速度下依然可以实现异常平稳的同步运动和低振动。
- 两相步进电机可实现低速度和高分辨率

位置测量的类型
- 不带编码器（开环）
- 电机轴上的集成旋转编码器
- 增量直线光栅尺

增量直线光栅尺用于高精度位置测量
非接触式光学直线光栅尺以超高的精度直接测量平台的位置。 非线性效应、机械游隙或弹性形变不会对测量造成影响。

应用领域
自动聚焦。 激光切割。 研究。 生物技术。 自动化。 光学对准。

运动	单位	公差	L-511.033111	L-511.053111	L-511.073111	L-511.035111	L-511.055111	L-511.075111	L-511.033132	L-511.053132
主动轴			X	X	X	X	X	X	X	X
X向上的行程	mm		52	102	155	52	102	155	52	102
X向上的最大速度，空载	mm/s		90	90	90	90	90	90	90	90
Y向上的直线度误差（直线度）	µm	典型值	±1.5	±2.5	±3	±1.5	±2.5	±3	±1.5	±2.5
Z向上的直线度误差（平面度）	µm	典型值	±1.5	±2.5	±3	±1.5	±2.5	±3	±1.5	±2.5
绕Y的角度误差（俯仰角）	µrad	最大	±40	±60	±70	±40	±60	±70	±40	±60
绕Z的角度误差（偏转角）	µrad	最大	±40	±60	±70	±40	±60	±70	±40	±60

定位	单位	公差	L-511.033111	L-511.053111	L-511.073111	L-511.035111	L-511.055111	L-511.075111	L-511.033132	L-511.053132
X向上的最小位移	µm	典型值	0.1	0.1	0.1	0.1	0.1	0.1	0.2	0.2
X向上的未校准定位精度	µm	最大	±5.5	±7.5	±11	±5.5	±7.5	±11	±6	±12
X向上的单向重复精度	µm	最大	±0.15	±0.15	±0.15	±0.15	±0.15	±0.15	±0.3	±0.3
X向上的双向重复精度	µm	最大	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	2	2
X向上的空回	µm	典型值	—	—	—	—	—	—	—	—
参考点开关			光学	光学	光学	光学	光学	光学	光学	光学
限位开关			光学	光学	光学	光学	光学	光学	光学	光学
集成传感器			增量直线光栅尺	增量直线光栅尺	增量直线光栅尺	增量直线光栅尺	增量直线光栅尺	增量直线光栅尺	增量旋转编码器	增量旋转编码器
传感器信号			正弦/余弦，1Vpp	正弦/余弦，1Vpp	正弦/余弦，1Vpp	正弦/余弦，1Vpp	正弦/余弦，1Vpp	正弦/余弦，1Vpp	A/B正交，RS-422	A/B正交，RS-422
传感器信号周期	µm		—	—	—	20	20	20	—	—
传感器分辨率	nm		—	—	—	—	—	—	—	—
传感器分辨率	步/圈		—	—	—	—	—	—	20000	20000
电机编码器			—	—	—	增量旋转编码器	增量旋转编码器	增量旋转编码器	—	—
电机编码器：传感器信号			—	—	—	A/B正交，RS-422	A/B正交，RS-422	A/B正交，RS-422	—	—
分辨率，电机编码器	步/圈		—	—	—	20000	20000	20000	—	—

驱动性能	单位	公差	L-511.033111	L-511.053111	L-511.073111	L-511.035111	L-511.055111	L-511.075111	L-511.033132	L-511.053132
驱动类型			直流电机	直流电机	直流电机	无刷直流电机	无刷直流电机	无刷直流电机	直流电机	直流电机
标称电压	V		24	24	24	24	24	24	24	24
标称电流，均方根	A	典型值	—	—	—	2.42	2.42	2.42	—	—
电机分辨率	全步/转		—	—	—	—	—	—	—	—
X向上的正向运动的驱动力	N	典型值	100	100	100	100	100	100	100	100
X向上的负向运动的驱动力	N	典型值	100	100	100	100	100	100	100	100
力矩常数	N・m/A	典型值	—	—	—	0.031	0.031	0.031	—	—
相间电阻	Ω	典型值	—	—	—	0.81	0.81	0.81	—	—
相间电感	mH		—	—	—	0.64	0.64	0.64	—	—
反电动势，旋转	V/kRPM	最大	—	—	—	—	—	—	—	—
相间反电动势，旋转	V/kRPM	最大	—	—	—	3.3	3.3	3.3	—	—
极对数			—	—	—	7	7	7	—	—

机械性能	单位	公差	L-511.033111	L-511.053111	L-511.073111	L-511.035111	L-511.055111	L-511.075111	L-511.033132	L-511.053132
X向上的允许推力	N	最大	—	—	—	500	500	500	—	—
Y向上的允许推力	N	最大	250	250	250	250	250	250	250	250
Z向上的允许推力	N	最大	500	500	500	500	500	500	500	500
Y向上的允许拉力	N	最大	250	250	250	250	250	250	250	250
θX向上的允许力矩	N・m	最大	60	60	60	60	60	60	60	60
θY向上的允许力矩	N・m	最大	30	30	30	30	30	30	30	30
θZ向上的允许力矩	N・m	最大	30	30	30	30	30	30	30	30
X向上的保持力，被动	N		—	—	—	—	—	—	—	—
X向上的移动质量，空载	g		600	600	650	600	600	650	600	600
传动螺杆类型			滚珠丝杠	滚珠丝杠	滚珠丝杠	滚珠丝杠	滚珠丝杠	滚珠丝杠	滚珠丝杠	滚珠丝杠
丝杠螺距	mm		2	2	2	2	2	2	2	2
齿轮速比i			—	—	—	1	1	1	—	—
导轨			循环滚珠轴承导轨	循环滚珠轴承导轨	循环滚珠轴承导轨	循环滚珠轴承导轨	循环滚珠轴承导轨	循环滚珠轴承导轨	循环滚珠轴承导轨	循环滚珠轴承导轨
总质量	g		2500	2600	3100	2400	2700	3000	2500	2600
材料			铝、不锈钢	铝、不锈钢	铝、不锈钢	铝、不锈钢	铝、不锈钢	铝、不锈钢	铝、不锈钢	铝、不锈钢

其他	单位		L-511.033111	L-511.053111	L-511.073111	L-511.035111	L-511.055111	L-511.075111	L-511.033132	L-511.053132
工作温度范围	°C		5至40	5至40	5至40	5至40	5至40	5至40	5至40	5至40
连接器			HD D-sub 26针（公头）	HD D-sub 26针（公头）	HD D-sub 26针（公头）	HD D-sub 26针（公头）	HD D-sub 26针（公头）	HD D-sub 26针（公头）	HD D-sub 26针（公头）	HD D-sub 26针（公头）
传感器连接器			D-sub 9针（公头）	D-sub 9针（公头）	D-sub 9针（公头）	D-sub 9针（公头）	D-sub 9针（公头）	D-sub 9针（公头）	—	—
推荐控制器/驱动器			C-863 C-885与C-863.20C885 C-884 ACS模块化控制器	C-863 C-885与C-863.20C885 C-884 ACS模块化控制器	C-863 C-885与C-863.20C885 C-884 ACS模块化控制器	ACS模块化控制器	ACS模块化控制器	ACS模块化控制器	C-863 C-885与C-863.20C885 C-884 ACS模块化控制器	C-863 C-885与C-863.20C885 C-884 ACS模块化控制器

运动	单位	公差	L-511.073132	L-511.035132	L-511.055132	L-511.075132	L-511.20DG10	L-511.40DG10	L-511.60DG10	L-511.20SD00
主动轴			X	X	X	X	X	X	X	X
X向上的行程	mm		155	52	102	155	52	102	155	52
X向上的最大速度，空载	mm/s		90	90	90	90	6	6	6	45
Y向上的直线度误差（直线度）	µm	典型值	±3	±1.5	±2.5	±3	±1.5	±2.5	±3	±1.5
Z向上的直线度误差（平面度）	µm	典型值	±3	±1.5	±2.5	±3	±1.5	±2.5	±3	±1.5
绕Y的角度误差（俯仰角）	µrad	最大	±70	±40	±60	±70	±40	±60	±70	±40
绕Z的角度误差（偏转角）	µrad	最大	±70	±40	±60	±70	±40	±60	±70	±40

定位	单位	公差	L-511.073132	L-511.035132	L-511.055132	L-511.075132	L-511.20DG10	L-511.40DG10	L-511.60DG10	L-511.20SD00
X向上的最小位移	µm	典型值	0.2	0.2	0.2	0.2	0.1	0.1	0.1	0.2
X向上的未校准定位精度	µm	最大	±18	±6	±12	±18	±6	±12	±18	±10
X向上的单向重复精度	µm	最大	±0.3	±0.3	±0.3	±0.3	±0.3	±0.3	±0.3	±0.3
X向上的双向重复精度	µm	最大	2	2	2	2	3.2	3.2	3.2	3
X向上的空回	µm	典型值	—	—	—	—	—	—	—	1
参考点开关			光学	光学	光学	光学	光学	光学	光学	光学
限位开关			光学	光学	光学	光学	光学	光学	光学	光学
集成传感器			增量旋转编码器	增量旋转编码器	增量旋转编码器	增量旋转编码器	增量旋转编码器	增量旋转编码器	增量旋转编码器	—
传感器信号			A/B正交，RS-422	A/B正交，RS-422	A/B正交，RS-422	A/B正交，RS-422	A/B正交，RS-422	A/B正交，RS-422	A/B正交，RS-422	—
传感器信号周期	µm		—	—	—	—	—	—	—	—
传感器分辨率	nm		—	—	—	—	—	—	—	—
传感器分辨率	步/圈		20000	20000	20000	20000	4096	4096	4096	—
电机编码器			—	增量旋转编码器	增量旋转编码器	增量旋转编码器	—	—	—	—
电机编码器：传感器信号			—	—	—	—	—	—	—	—
分辨率，电机编码器	步/圈		—	20000	20000	20000	—	—	—	—

驱动性能	单位	公差	L-511.073132	L-511.035132	L-511.055132	L-511.075132	L-511.20DG10	L-511.40DG10	L-511.60DG10	L-511.20SD00
驱动类型			直流电机	无刷直流电机	无刷直流电机	无刷直流电机	直流齿轮电机	直流齿轮电机	直流齿轮电机	两相步进电机
标称电压	V		24	24	24	24	24	24	24	24
标称电流，均方根	A	典型值	—	2.42	2.42	2.42	—	—	—	—
电机分辨率	全步/转		—	—	—	—	—	—	—	200
X向上的正向运动的驱动力	N	典型值	100	100	100	100	100	100	100	100
X向上的负向运动的驱动力	N	典型值	100	100	100	100	100	100	100	100
力矩常数	N・m/A	典型值	—	0.031	0.031	0.031	—	—	—	—
相间电阻	Ω	典型值	—	0.81	0.81	0.81	4.09	4.09	4.09	3.3
相间电感	mH		—	0.64	0.64	0.64	0.18	0.18	0.18	2.8
反电动势，旋转	V/kRPM	最大	—	—	—	—	1.68	1.68	1.68	—
相间反电动势，旋转	V/kRPM	最大	—	3.3	3.3	3.3	1.68	1.68	1.68	—
极对数			—	7	7	7	—	—	—	—

机械性能	单位	公差	L-511.073132	L-511.035132	L-511.055132	L-511.075132	L-511.20DG10	L-511.40DG10	L-511.60DG10	L-511.20SD00
X向上的允许推力	N	最大	—	500	500	500	500	500	500	—
Y向上的允许推力	N	最大	250	250	250	250	250	250	250	250
Z向上的允许推力	N	最大	500	500	500	500	500	500	500	500
Y向上的允许拉力	N	最大	250	250	250	250	250	250	250	250
θX向上的允许力矩	N・m	最大	60	60	60	60	60	60	60	60
θY向上的允许力矩	N・m	最大	30	30	30	30	30	30	30	30
θZ向上的允许力矩	N・m	最大	30	30	30	30	30	30	30	30
X向上的保持力，被动	N		—	—	—	—	50	50	50	50
X向上的移动质量，空载	g		650	600	600	650	600	600	650	600
传动螺杆类型			滚珠丝杠	滚珠丝杠	滚珠丝杠	滚珠丝杠	滚珠丝杠	滚珠丝杠	滚珠丝杠	滚珠丝杠
丝杠螺距	mm		2	2	2	2	2	2	2	2
齿轮速比i			—	1	1	1	29,642	29,642	29,642	—
导轨			循环滚珠轴承导轨	循环滚珠轴承导轨	循环滚珠轴承导轨	循环滚珠轴承导轨	循环滚珠轴承导轨	循环滚珠轴承导轨	循环滚珠轴承导轨	循环滚珠轴承导轨
总质量	g		3100	2400	2700	3000	2500	2700	2900	2400
材料			铝、不锈钢	铝、不锈钢	铝、不锈钢	铝、不锈钢	铝、钢	铝、钢	铝、钢	铝、钢

其他	单位		L-511.073132	L-511.035132	L-511.055132	L-511.075132	L-511.20DG10	L-511.40DG10	L-511.60DG10	L-511.20SD00
工作温度范围	°C		5至40	5至40	5至40	5至40	5至40	5至40	5至40	5至40
连接器			HD D-sub 26针（公头）	HD D-sub 26针（公头）	HD D-sub 26针（公头）	HD D-sub 26针（公头）	HD D-sub 26针（公头）	HD D-sub 26针（公头）	HD D-sub 26针（公头）	HD D-sub 26针（公头）
传感器连接器			—	—	—	—	—	—	—	—
推荐控制器/驱动器			C-863 C-885与C-863.20C885 C-884 ACS模块化控制器	C-891 C-885与C-891.10C885 ACS模块化控制器	C-891 C-885与C-891.10C885 ACS模块化控制器	C-891 C-885与C-891.10C885 ACS模块化控制器	C-863 C-885与C-863.20C885 C-884 ACS模块化控制器	C-863 C-885与C-863.20C885 C-884 ACS模块化控制器	C-863 C-885与C-863.20C885 C-884 ACS模块化控制器	C-663.12 C-885与C-663.12C885 ACS模块化控制器

运动	单位	公差	L-511.40SD00	L-511.60SD00	L-511.2ASD00	L-511.4ASD00	L-511.6ASD00
主动轴			X	X	X	X	X
X向上的行程	mm		102	155	52	102	155
X向上的最大速度，空载	mm/s		45	45	45	45	45
Y向上的直线度误差（直线度）	µm	典型值	±2.5	±3	±1.5	±2.5	±3
Z向上的直线度误差（平面度）	µm	典型值	±2.5	±3	±1.5	±2.5	±3
绕Y的角度误差（俯仰角）	µrad	最大	±60	±70	±40	±60	±70
绕Z的角度误差（偏转角）	µrad	最大	±60	±70	±40	±60	±70

定位	单位	公差	L-511.40SD00	L-511.60SD00	L-511.2ASD00	L-511.4ASD00	L-511.6ASD00
X向上的最小位移	µm	典型值	0.2	0.2	0.02	0.02	0.02
X向上的未校准定位精度	µm	最大	±15	±20	±5.5	±7.5	±11
X向上的单向重复精度	µm	最大	±0.3	±0.3	±0.15	±0.15	±0.15
X向上的双向重复精度	µm	最大	3	3	0.6	0.6	0.6
X向上的空回	µm	典型值	1	1	—	—	—
参考点开关			光学	光学	光学	光学	光学
限位开关			光学	光学	光学	光学	光学
集成传感器			—	—	增量直线光栅尺	增量直线光栅尺	增量直线光栅尺
传感器信号			—	—	正弦/余弦，1Vpp	正弦/余弦，1Vpp	正弦/余弦，1Vpp
传感器信号周期	µm		—	—	—	—	—
传感器分辨率	nm		—	—	5	5	5
传感器分辨率	步/圈		—	—	—	—	—
电机编码器			—	—	—	—	—
电机编码器：传感器信号			—	—	—	—	—
分辨率，电机编码器	步/圈		—	—	—	—	—

驱动性能	单位	公差	L-511.40SD00	L-511.60SD00	L-511.2ASD00	L-511.4ASD00	L-511.6ASD00
驱动类型			两相步进电机	两相步进电机	两相步进电机	两相步进电机	两相步进电机
标称电压	V		24	24	24	24	24
标称电流，均方根	A	典型值	—	—	—	—	—
电机分辨率	全步/转		200	200	—	—	—
X向上的正向运动的驱动力	N	典型值	100	100	100	100	100
X向上的负向运动的驱动力	N	典型值	100	100	100	100	100
力矩常数	N・m/A	典型值	—	—	—	—	—
相间电阻	Ω	典型值	3.3	3.3	3.3	3.3	3.3
相间电感	mH		2.8	2.8	2.8	2.8	2.8
反电动势，旋转	V/kRPM	最大	—	—	—	—	—
相间反电动势，旋转	V/kRPM	最大	—	—	—	—	—
极对数			—	—	—	—	—

机械性能	单位	公差	L-511.40SD00	L-511.60SD00	L-511.2ASD00	L-511.4ASD00	L-511.6ASD00
X向上的允许推力	N	最大	—	—	—	—	—
Y向上的允许推力	N	最大	250	250	250	250	250
Z向上的允许推力	N	最大	500	500	500	500	500
Y向上的允许拉力	N	最大	250	250	250	250	250
θX向上的允许力矩	N・m	最大	60	60	60	60	60
θY向上的允许力矩	N・m	最大	30	30	30	30	30
θZ向上的允许力矩	N・m	最大	30	30	30	30	30
X向上的保持力，被动	N		50	50	50	50	50
X向上的移动质量，空载	g		600	650	600	600	650
传动螺杆类型			滚珠丝杠	滚珠丝杠	滚珠丝杠	滚珠丝杠	滚珠丝杠
丝杠螺距	mm		2	2	2	2	2
齿轮速比i			—	—	—	—	—
导轨			循环滚珠轴承导轨	循环滚珠轴承导轨	循环滚珠轴承导轨	循环滚珠轴承导轨	循环滚珠轴承导轨
总质量	g		2600	3100	2400	2600	3100
材料			铝、钢	铝、钢	铝、钢	铝、钢	铝、钢

其他	单位		L-511.40SD00	L-511.60SD00	L-511.2ASD00	L-511.4ASD00	L-511.6ASD00
工作温度范围	°C		5至40	5至40	5至40	5至40	5至40
连接器			HD D-sub 26针（公头）	HD D-sub 26针（公头）	HD D-sub 26针（公头）	HD D-sub 26针（公头）	HD D-sub 26针（公头）
传感器连接器			—	—	D-sub 9针（公头）	D-sub 9针（公头）	D-sub 9针（公头）
推荐控制器/驱动器			C-663.12 C-885与C-663.12C885 ACS模块化控制器	C-663.12 C-885与C-663.12C885 ACS模块化控制器	C-663.12 C-885与C-663.12C885 ACS模块化控制器	C-663.12 C-885与C-663.12C885 ACS模块化控制器	C-663.12 C-885与C-663.12C885 ACS模块化控制器

PI技术数据是在22±3°C环境温度下定义的。除非有特别说明，所有数值均基于无负载的情况。某些性能参数是相互关联的。“typ.”标识 是指属性的统计平均值，并非承诺每个交付产品均达到该数值。在产品交付前的最后检验中，我们只检测选定的属性，而不是全部属性。请注意，产品的某些特性可能会随着使用时间的增长而逐渐下降。

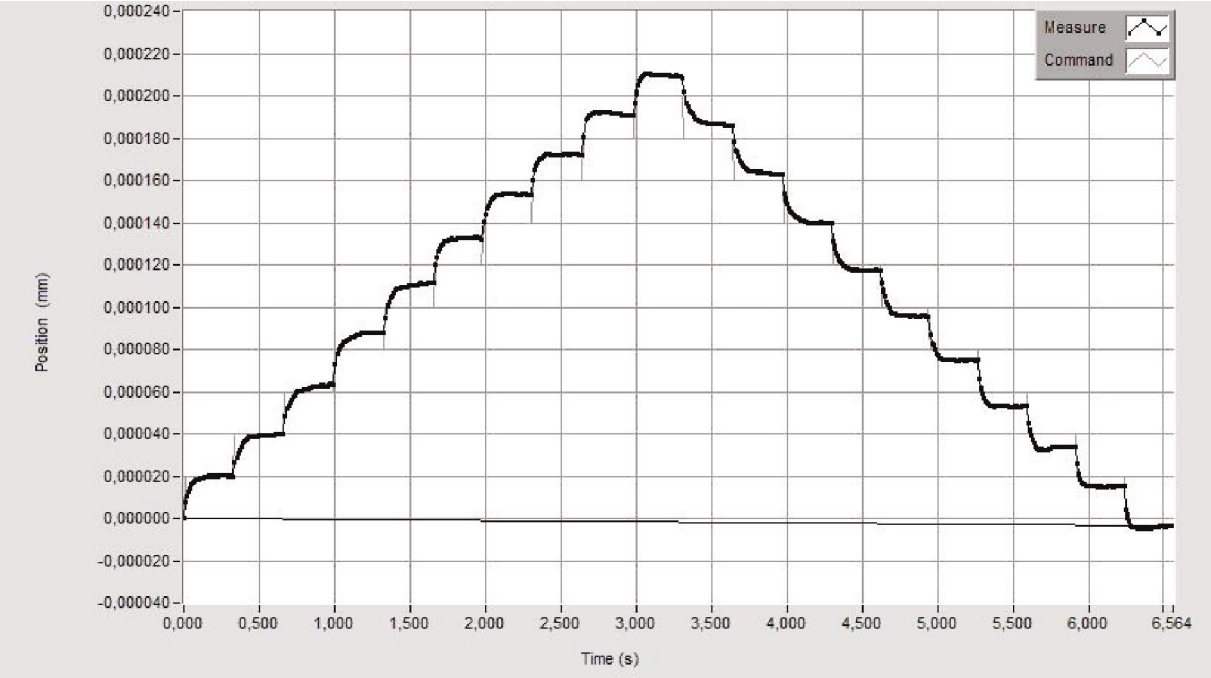
图纸/图像

		Unit	L-511.2/03	L-511.4/05	L-511.6/07
Travel range in X		mm	52	102	155
Positioning performance		**Unit**			
Rot. enc. (DC-G/BLDC)	Bidirectional repeatability	µm	4/2.5		
Rot. + lin. enc. (BLDC)	Bidirectional repeatability	µm	0.2		
Linear encoder (2SM)	Bidirectional repeatability	µm	0.4		
Microstepping (2SM)	Bidirectional repeatability	µm	4		
Positioning accuracy, uncalibrated		µm	5	10	20
Crosstalk in Y/Z (Straightness/Flatness)		µm	3	5	6
Crosstalk in θx/ θy (Pitch/Roll)		µrad	80	120	140

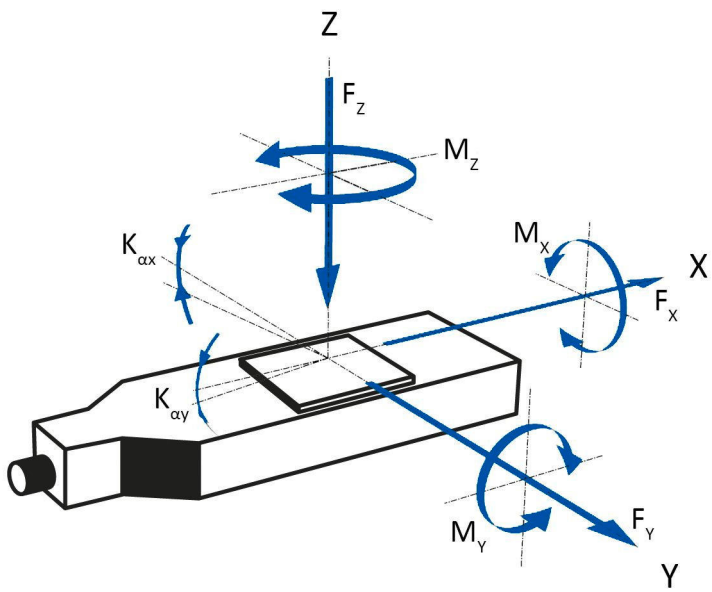
Load characteristics	Unit		Electric properties	Unit	DC-G	BLDC	2SM
Drive force in X	N	100					
Holding force in X (2SM)	N	50	Velocity, unloaded		6	90	45
Moved mass, unloaded	kg	0,65	Voltage range	V	12-24	36-48	24-48
Payload	N	500	Resistance	Ω	4.09	0.807	3.3
Permissible push force in Y	N	250	Inductance	mH	0.18	0.644	2.8
Permissible torque in θx	Nm	60	Motor connector		HD D-Sub 26 (m)		
Permissible torque in θy	Nm	30	Encoder connector			D-Sub 9 (m)	
Permissible torque in θz	Nm	30					

Please refer to our datasheet for more information

图纸/图像

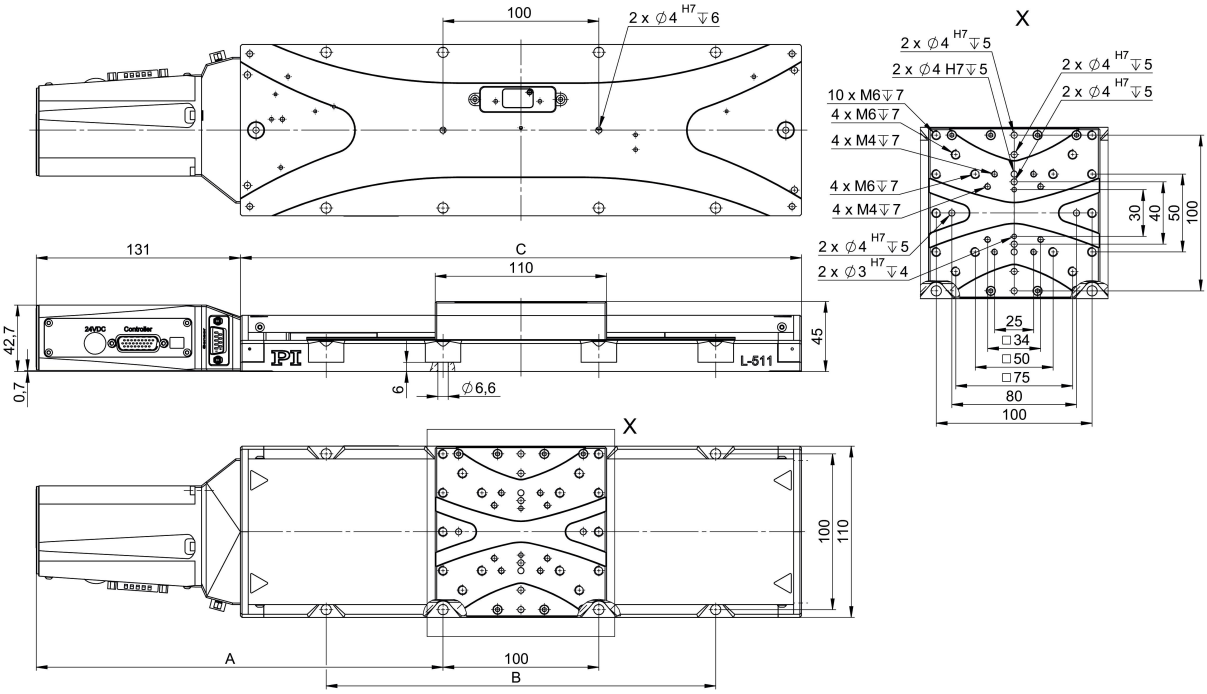


L-511配备直线光栅尺，能够可靠地执行可重复的20nm步进。



线性平台的轴和力矩方向

图纸/图像

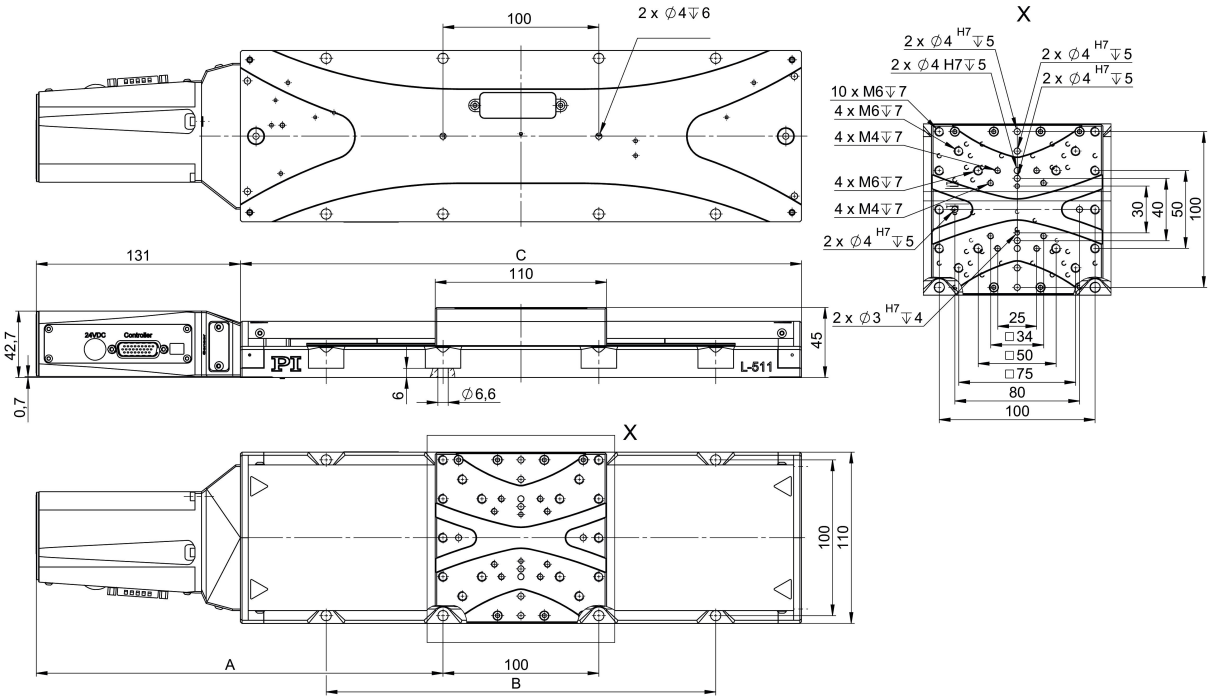


DC OLS CL 1Vpp	A	B	C
L-511.033111	186	-	210
L-511.053111	211	-	260
L-511.073111	261	250	360
BLDC OLS CL 1Vpp			
L-511.035111	186	-	210
L-511.055111	211	-	260
L-511.075111	261	250	360

L-511.0xx111，尺寸单位为mm

WWW.PI-CHINA.CN

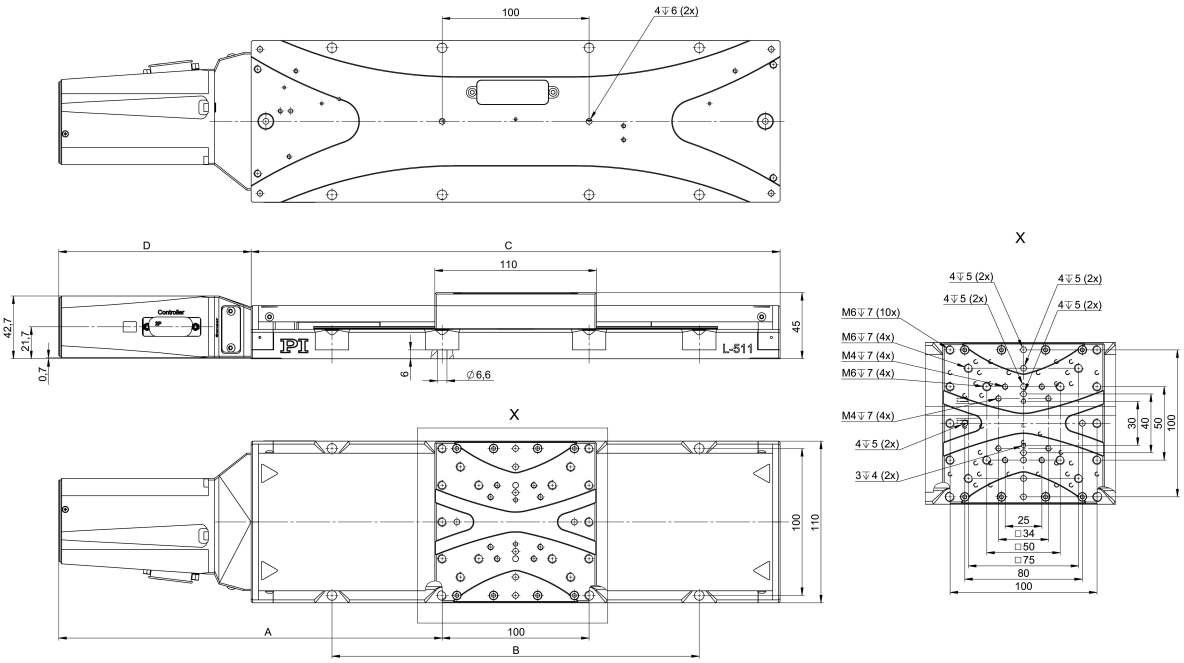
图纸/图像



	A	B	C
L-511.033132	186	-	210
L-511.035132	186	-	210
L-511.053132	211	-	260
L-511.055132	211	-	260
L-511.073132	261	250	360
L-511.075132	261	250	360

L-511.0xx132，尺寸单位为mm

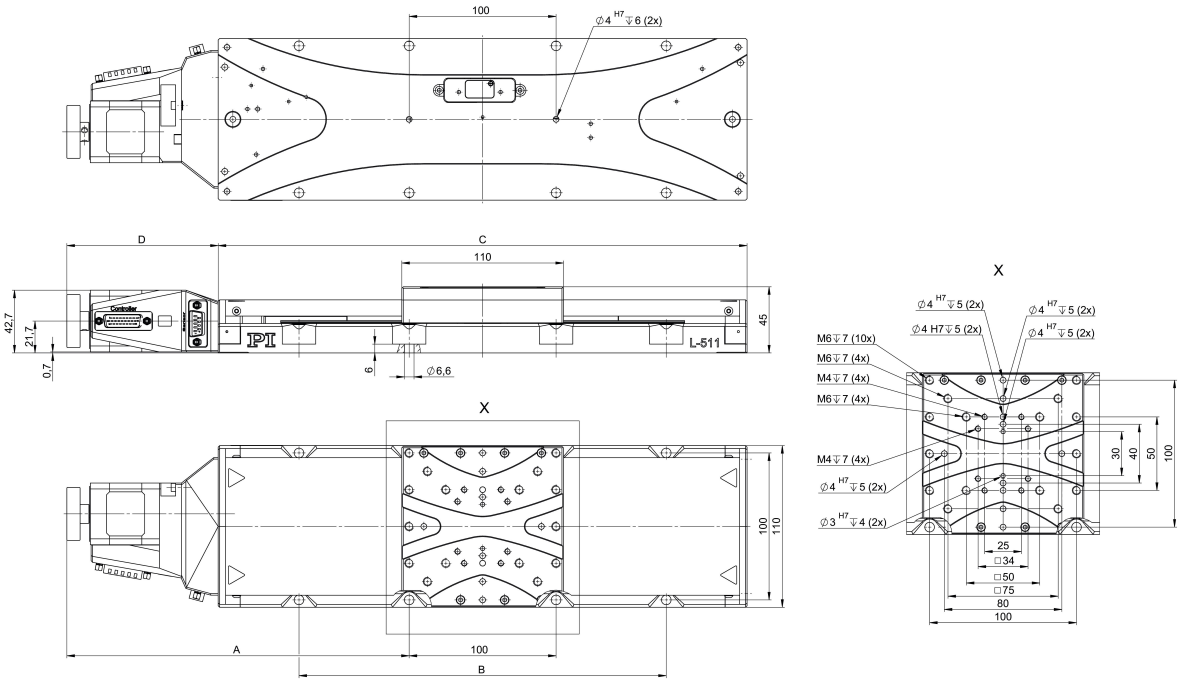
图纸/图像



	A	B	C	D
L-511.20DG10	186	-	210	131
L-511.40DG10	211	-	260	131
L-511.60DG10	261	250	360	131

L-511.xxDG10，尺寸单位为mm

图纸/图像



	A	B	C	D
L-511.20SD00	158	-	210	103
L-511.2ASD00	158	-	210	103
L-511.40SD00	183	-	260	103
L-511.4ASD00	183	-	260	103
L-511.60SD00	233	250	360	103
L-511.6ASD00	233	250	360	103

L-511.xxSD00，尺寸单位为mm

WWW.PI-CHINA.CN

图纸/图像

由L-511（水平）和L-509（垂直）精密平台组成的多轴装置

订单信息

L-511.033111
高精度线性平台；直流电机；行程为52mm；有效载荷为500N；最大速度为90mm/s；滚珠丝杠；增量直线光栅尺，正弦/余弦，1Vpp

L-511.053111
高精度线性平台；直流电机；行程为102mm；有效载荷为500N；最大速度为90mm/s；滚珠丝杠；增量直线光栅尺，正弦/余弦，1Vpp

L-511.073111
高精度线性平台；直流电机；行程为155mm；有效载荷为500N；最大速度为90mm/s；滚珠丝杠；增量直线光栅尺，正弦/余弦，1Vpp

L-511.035111
高精度线性平台；无刷直流电机；行程为52mm；有效载荷为500N；最大速度为90mm/s；滚珠丝杠；增量旋转编码器，分辨率为20000cts./rev.，A/B正交，RS422；增量直线光栅尺，传感器信号周期为20µm，正弦/余弦，1Vpp

L-511.055111
高精度线性平台；无刷直流电机；行程为102mm；有效载荷为500N；最大速度为90mm/s；滚珠丝杠；增量旋转编码器，分辨率为20000cts./rev.，A/B正交，RS422；增量直线光栅尺，传感器信号周期为20µm，正弦/余弦，1Vpp

L-511.075111
高精度线性平台；无刷直流电机；行程为155mm；有效载荷为500N；最大速度为90mm/s；滚珠丝杠；增量旋转编码器，分辨率为20000cts./rev.，A/B正交，RS422；增量直线光栅尺，传感器信号周期为20µm，正弦/余弦，1Vpp

L-511.033132
高精度线性平台；直流电机；行程为52mm；有效载荷为500N；最大速度为90mm/s；滚珠丝杠；增量旋转编码器，传感器分辨率为20000cts./rev.，A/B正交，RS422

L-511.053132
高精度线性平台；直流电机；行程为102mm；有效载荷为500N；最大速度为90mm/s；滚珠丝杠；增量旋转编码器，传感器分辨率为20000cts./rev.，A/B正交，RS422

L-511.073132
高精度线性平台；直流电机；行程为155mm；有效载荷为500N；最大速度为90mm/s；滚珠丝杠；增量旋转编码器，传感器分辨率为20000cts./rev.，A/B正交，RS422

L-511.035132
高精度线性平台；无刷直流电机；行程为52mm；有效载荷为500N；最大速度为90mm/s；滚珠丝杠；增量旋转编码器，分辨率为20000cts./rev.；增量旋转编码器，传感器分辨率为20000cts./rev.，A/B正交，RS422

L-511.055132
高精度线性平台；无刷直流电机；行程为102mm；有效载荷为500N；最大速度为90mm/s；滚珠丝杠；增量旋转编码器，分辨率为20000cts./rev.；增量旋转编码器，传感器分辨率为20000cts./rev.，A/B正交，RS422

订单信息

L-511.075132
高精度线性平台；无刷直流电机；行程为155mm；有效载荷为500N；最大速度为90mm/s；滚珠丝杠；增量旋转编码器，分辨率为20000cts./rev.；增量旋转编码器，传感器分辨率为20000cts./rev.，A/B正交，RS422

L-511.20DG10
高精度线性平台；直流齿轮电机；行程为52mm；有效载荷为500N；最大速度为6mm/s；滚珠丝杠；增量旋转编码器，传感器分辨率为4096cts./rev.，A/B正交，RS422

L-511.40DG10
高精度线性平台；直流齿轮电机；行程为102mm；有效载荷为500N；最大速度为6mm/s；滚珠丝杠；增量旋转编码器，传感器分辨率为4096cts./rev.，A/B正交，RS422

L-511.60DG10
高精度线性平台；直流齿轮电机；行程为155mm；有效载荷为500N；最大速度为6mm/s；滚珠丝杠；增量旋转编码器，传感器分辨率为4096cts./rev.，A/B正交，RS422

L-511.20SD00
高精度线性平台；两相步进电机；行程为52mm；有效载荷为500N；最大速度为45mm/s；滚珠丝杠

L-511.40SD00
高精度线性平台；两相步进电机；行程为102mm；有效载荷为500N；最大速度为45mm/s；滚珠丝杠

L-511.60SD00
高精度线性平台；两相步进电机；行程为155mm；有效载荷为500N；最大速度为45mm/s；滚珠丝杠

L-511.2ASD00
高精度线性平台；两相步进电机；行程为52mm；有效载荷为500N；最大速度为45mm/s；滚珠丝杠；增量直线光栅尺，传感器分辨率为5nm，正弦/余弦，1Vpp

L-511.4ASD00
高精度线性平台；两相步进电机；行程为102mm；有效载荷为500N；最大速度为45mm/s；滚珠丝杠；增量直线光栅尺，传感器分辨率为5nm，正弦/余弦，1Vpp

L-511.6ASD00
高精度线性平台；两相步进电机；行程为155mm；有效载荷为500N；最大速度为45mm/s；滚珠丝杠；增量直线光栅尺，传感器分辨率为5nm，正弦/余弦，1Vpp