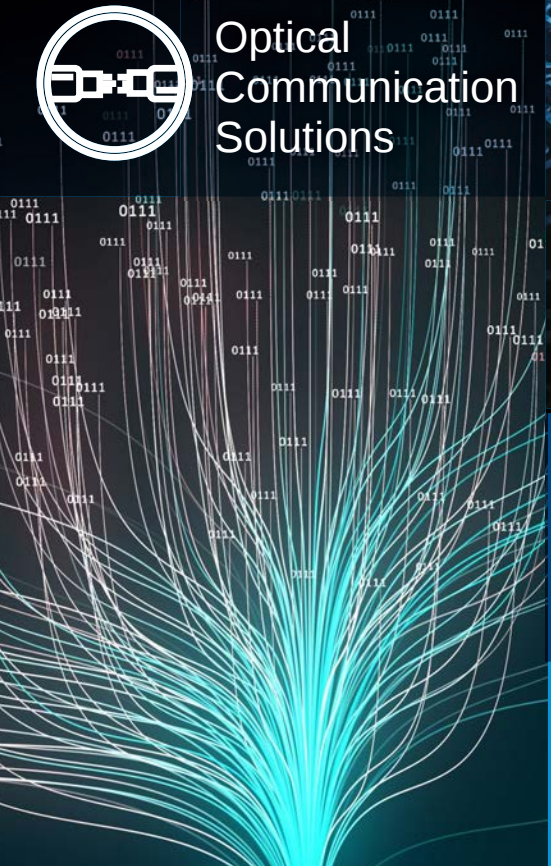




www.gmtglobalinc.com



Optical
Communication
Solutions



Semiconductor
Solutions

半導體、光通訊 解決方案
【次系統模組】



總公司：
513004 彰化縣埔心鄉瑤鳳路一段357號
TEL：+886-4-828-2825
FAX：+886-4-828-2228
E-mail：gmt@gmt.tw

秀水廠：
504009 台灣彰化縣秀水鄉民主街34巷3號
TEL：+886-4-768-8327
FAX：+886-4-768-8314

台灣經銷商
北區
(T)+886-3-452-9922 (F)+886-3-463-6060
320016桃園市中壢區高鐵站前西路一段286號15樓之7
(國際金融雙星 金融館)

南區
(T)+886-6-270-3518 (F)+886-6-270-3510
717021 台南市仁德區文華路三段428巷53弄22號

中國大陸
東莞鼎企智能自動化科技有限公司(子公司)
廣東省東莞市橫瀝鎮水邊工業區8號廠房

東莞營業所
(T)+86-769-8671-8568 (F)+86-769-8671-8567
廣東省東莞市南城區黃金路一號天安數碼城B1棟1109

昆山營業所
(T)+86-512-5706-8646 (F)+86-512-5706-7646
江蘇省昆山市周市鎮長江北路335號花都藝墅99棟8樓805室(寶裕廣場)

天津辦事處
(T)+86-13-30-211-7506
天津市濱海新區開發區第二大街洞庭路58號融匯大廈1006室

武漢辦事處
(T)+86-27-8755-1037
湖北省武漢市江夏區聯享企業中心C-1-901-2

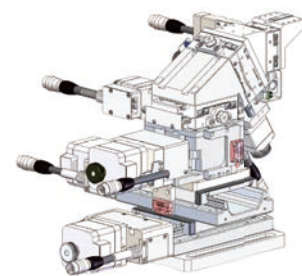


多軸精密耦合電動滑台模組

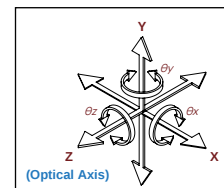
(上方開放型-無驅動器)

通訊協議：Pulse
迴路型式：開迴路

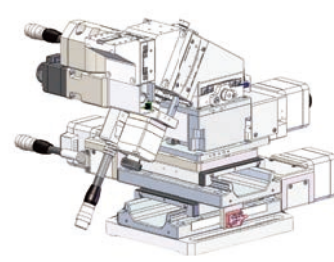
產品型號	A6E-6004-R-MH	(6軸-右側)
	A6E-6004-L-MH	(6軸-左側)
	A6E-6004-MH	(12軸)



左側-L邊示意圖



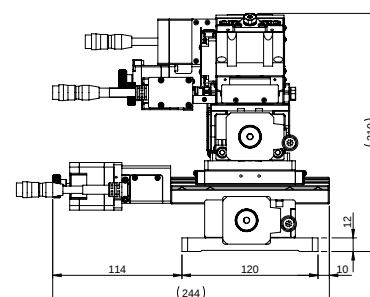
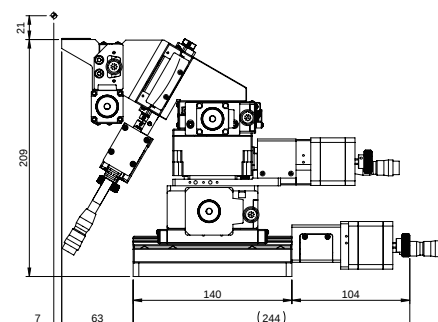
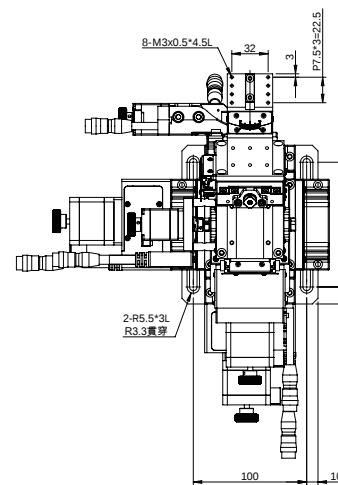
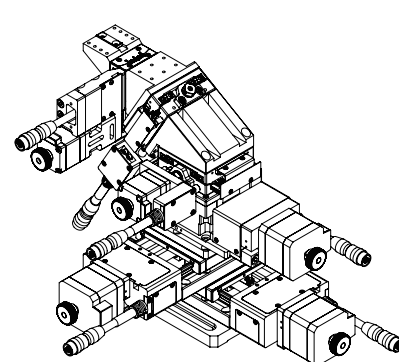
軸向示意圖



右側-R邊示意圖

軸向	X軸	Y軸	Z軸	θx 軸	θy 軸	θz 軸
行程	30mm	10mm	30mm	$\pm 5^\circ$	$\pm 8.2^\circ$	$\pm 6^\circ$
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1 μ m(Full) / 0.5 μ m(Half)	0.5 μ m(Full) / 0.25 μ m(Half)	1 μ m(Full) / 0.5 μ m(Half)	0.00055 $^\circ$ (Full) / 0.000275 $^\circ$ (Half)	0.00125 $^\circ$ (Full) / 0.000625 $^\circ$ (Half)	0.00071 $^\circ$ (Full) / 0.000335 $^\circ$ (Half)
單向定位精度	5 μ m	5 μ m	5 μ m	0.02 $^\circ$	0.03 $^\circ$	0.02 $^\circ$
往復定位精度	$\pm 0.3\mu$ m	$\pm 0.5\mu$ m	$\pm 0.3\mu$ m	$\pm 0.002^\circ$	$\pm 0.003^\circ$	$\pm 0.002^\circ$
空轉	0.5 μ m	1 μ m	0.5 μ m	<0.002 $^\circ$	<0.003 $^\circ$	<0.002 $^\circ$
東方馬達規格	馬達 PKP544MN18B	馬達 PKP544MN18B	馬達 PKP544MN18B	馬達 PKP523MN07B	馬達 PKP523MN07B	馬達 PKP523MN07B
迴路型式	開迴路(Open Loop)			開迴路(Open Loop)		
通訊協議	Pulse			Pulse		

以下尺寸圖為左手規格

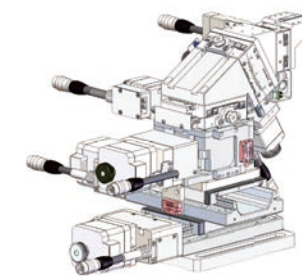


多軸精密耦合電動滑台模組

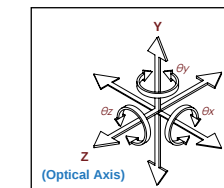
(上方開放型-有驅動器)

通訊協議：Pulse
迴路型式：開迴路

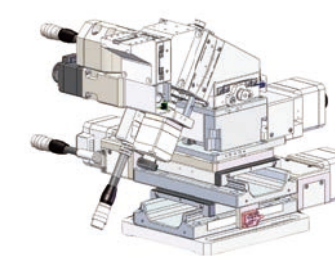
產品型號	A6E-6004-R-MH-CVD	(6軸-右側)
	A6E-6004-L-MH-CVD	(6軸-左側)
	A6E-6004-MH-CVD	(12軸)



左側-L邊示意圖



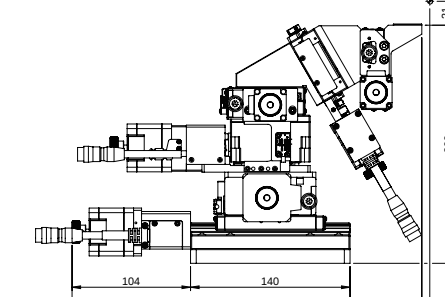
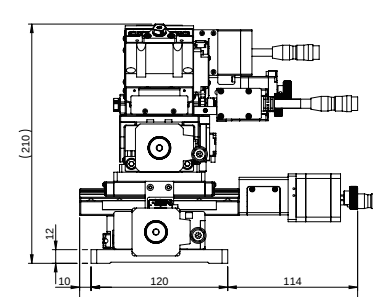
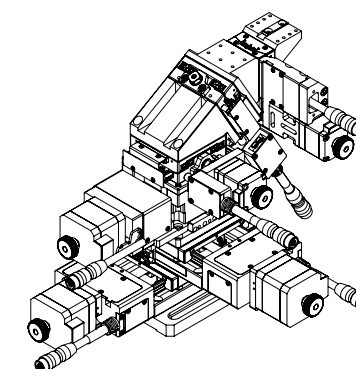
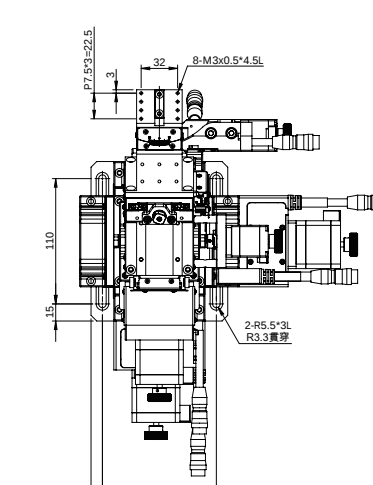
軸向示意圖



右側-R邊示意圖

軸向	X軸	Y軸	Z軸	θx 軸	θy 軸	θz 軸
行程	30mm	10mm	30mm	$\pm 5^\circ$	$\pm 8.2^\circ$	$\pm 6^\circ$
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1 μ m(Full) / 0.5 μ m(Half)	0.5 μ m(Full) / 0.25 μ m(Half)	1 μ m(Full) / 0.5 μ m(Half)	0.00055 $^\circ$ (Full) / 0.000275 $^\circ$ (Half)	0.00125 $^\circ$ (Full) / 0.000625 $^\circ$ (Half)	0.00071 $^\circ$ (Full) / 0.000335 $^\circ$ (Half)
單向定位精度	5 μ m	5 μ m	5 μ m	0.02 $^\circ$	0.03 $^\circ$	0.02 $^\circ$
往復定位精度	$\pm 0.3\mu$ m	$\pm 0.5\mu$ m	$\pm 0.3\mu$ m	$\pm 0.002^\circ$	$\pm 0.003^\circ$	$\pm 0.002^\circ$
空轉	0.5 μ m	1 μ m	0.5 μ m	<0.002 $^\circ$	<0.003 $^\circ$	<0.002 $^\circ$
東方馬達規格	馬達 PKP544MN18B	馬達 PKP544MN18B	馬達 PKP544MN18B	馬達 PKP523MN07B	馬達 PKP523MN07B	馬達 PKP523MN07B
迴路型式	開迴路(Open Loop)			開迴路(Open Loop)		
通訊協議	Pulse			Pulse		

以下尺寸圖為右手規格

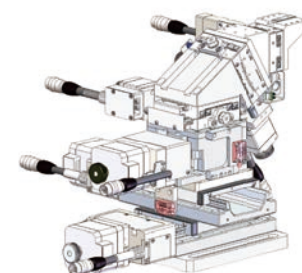


多軸精密耦合電動滑台模組

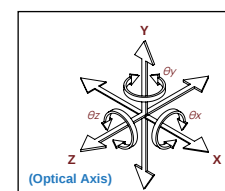
(上方開放型-有驅動器)

通訊協議：EtherCAT
迴路型式：半閉迴

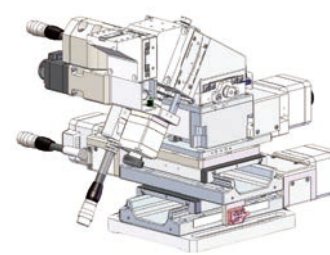
產品型號	A6E-6004-R-MH-EzS2	(6軸-右側)
	A6E-6004-L-MH-EzS2	(6軸-左側)
	A6E-6004-MH-EzS2	(12軸)



左側-L邊示意圖



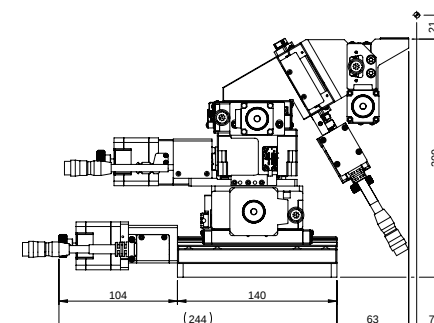
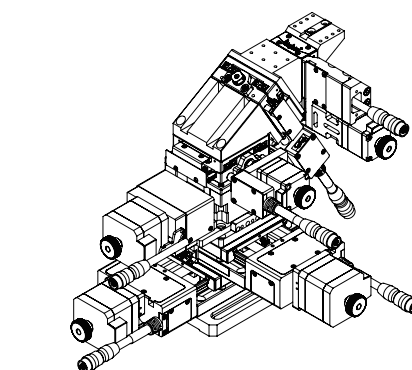
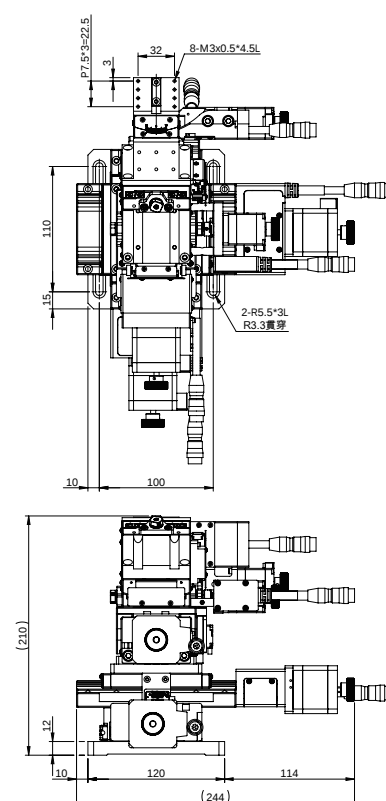
軸向示意圖



右側-R邊示意圖

軸向	X軸	Y軸	Z軸	θ x軸	θ y軸	θ z軸
行程	30mm	10mm	30mm	±5°	±8.2°	±6°
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.5μm(Full) / 0.25μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.00055°(Full) / 0.000275°(Half)	0.00125°(Full) / 0.000625°(Half)	0.00071°(Full) / 0.000335°(Half)
單向定位精度	5μm	5μm	5μm	0.02°	0.03°	0.02°
往復定位精度	±0.3μm	±0.5μm	±0.3μm	±0.002°	±0.003°	±0.002°
空轉	0.5μm	1μm	0.5μm	<0.002°	<0.003°	<0.002°
電機規格	馬達	EzM2-42L-A	EzM2-42L-A	EzM2-42L-A	EzM2-28M-A	EzM2-28M-A
	驅動器	EzS2-EC-42L	EzS2-EC-42L	EzS2-EC-42L	EzS2-EC-28M	EzS2-EC-28M
迴路型式	半閉迴 (Half Loop)			半閉迴 (Half Loop)		
通訊協議	EtherCAT			EtherCAT		

以下尺寸圖為右手規格

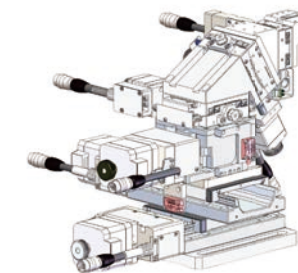


多軸精密耦合電動滑台模組

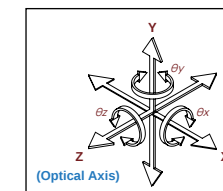
(上方開放型)

通訊協議：Pulse
迴路型式：XYZ閉迴路

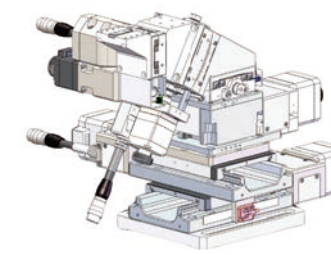
產品型號	OC1-XYZ-A6E-6004-R-MHP	(6軸-右側)
	OC1-XYZ-A6E-6004-L-MHP	(6軸-左側)
	OC1-XYZ-A6E-6004-MHP	(12軸)



左側-L邊示意圖



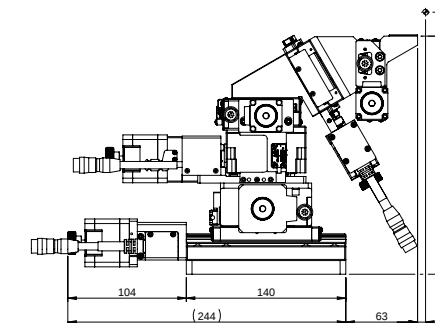
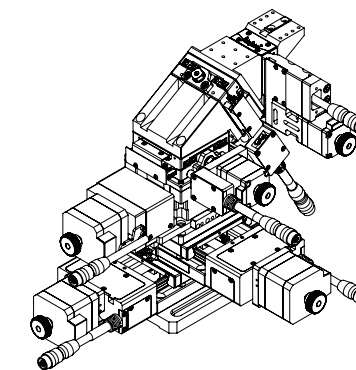
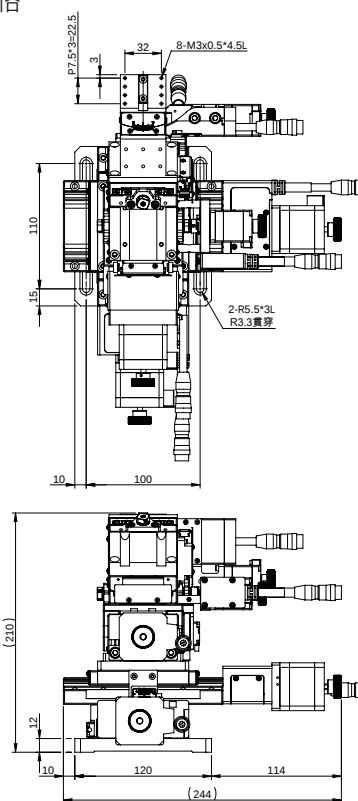
軸向示意圖



右側-R邊示意圖

軸向	X軸	Y軸	Z軸	θ x軸	θ y軸	θ z軸
行程	30mm	10mm	30mm	±5°	±8.2°	±6°
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.5μm(Full) / 0.25μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.00055°(Full) / 0.000275°(Half)	0.00125°(Full) / 0.000625°(Half)	0.00071°(Full) / 0.000335°(Half)
單向定位精度	5μm	5μm	5μm	0.02°	0.03°	0.02°
往復定位精度	±0.3μm	±0.5μm	±0.3μm	±0.002°	±0.003°	±0.002°
空轉	0.5μm	1μm	0.5μm	<0.002°	<0.003°	<0.002°
東方馬達規格	馬達	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP523MN07B	PKP523MN07B
	驅動器	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD512-K	CVD512-K
迴路型式	閉迴路(Close Loop)			開迴路 (Open Loop)		
光學尺規格	搭配Renishaw ATOM系列 解析度：0.1μm			N/A		
光學尺補正往復定位精度	±0.15μm	±0.3μm	±0.15μm	N/A	N/A	N/A
通訊協議	Pulse、RS-485			Pulse		

以下尺寸圖為右手規格



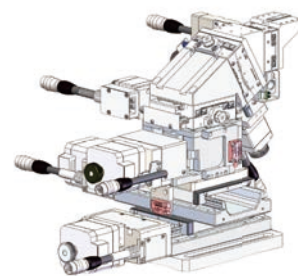
多軸精密耦合電動滑台模組

(上方開放型)

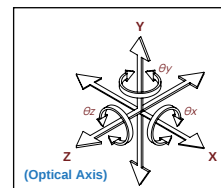
通訊協議：Pulse
迴路型式：XYZ閉迴路

產品型號

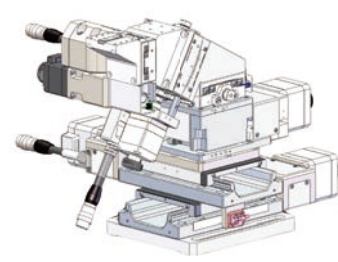
OC05-XYZ-A6E-6004-R-MHP	(6軸-右側)
OC05-XYZ-A6E-6004-L-MHP	(6軸-左側)
OC05-XYZ-A6E-6004-MHP	(12軸)



左側-L邊示意圖



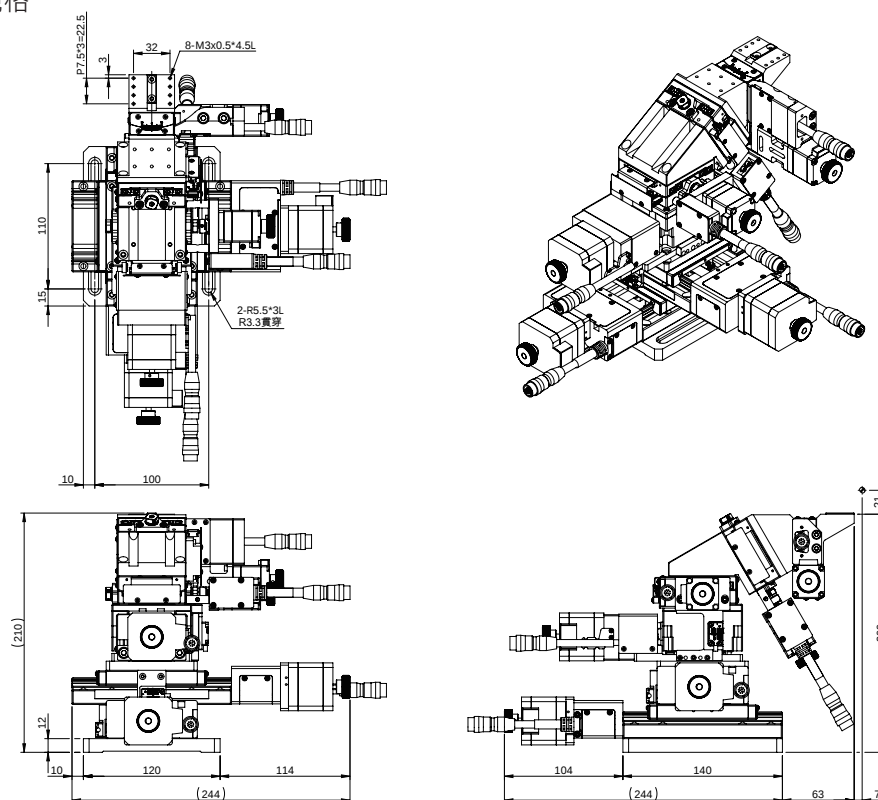
軸向示意圖



右側-R邊示意圖

軸向	X軸	Y軸	Z軸	θ_x 軸	θ_y 軸	θ_z 軸
行程	30mm	10mm	30mm	$\pm 5^\circ$	$\pm 8.2^\circ$	$\pm 6^\circ$
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1 μ m(Full) / 0.5 μ m(Half)	0.5 μ m(Full) / 0.25 μ m(Half)	1 μ m(Full) / 0.5 μ m(Half)	0.00055 $^\circ$ (Full) / 0.000275 $^\circ$ (Half)	0.00125 $^\circ$ (Full) / 0.000625 $^\circ$ (Half)	0.00071 $^\circ$ (Full) / 0.000335 $^\circ$ (Half)
單向定位精度	5 μ m	5 μ m	5 μ m	0.02 $^\circ$	0.03 $^\circ$	0.02 $^\circ$
往復定位精度	$\pm 0.3\mu$ m	$\pm 0.5\mu$ m	$\pm 0.3\mu$ m	$\pm 0.002^\circ$	$\pm 0.003^\circ$	$\pm 0.002^\circ$
空轉	0.5 μ m	1 μ m	0.5 μ m	$< 0.002^\circ$	$< 0.003^\circ$	$< 0.002^\circ$
東方馬達規格	馬達	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP523MN07B	PKP523MN07B
	驅動器	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD512-K	CVD512-K
迴路型式	閉迴路(Close Loop)			開迴路(Open Loop)		
光學尺規格	搭配Renishaw ATOM系列 解析度：0.05 μ m			N/A		
光學尺補正往復定位精度	$\pm 0.12\mu$ m	$\pm 0.25\mu$ m	$\pm 0.12\mu$ m	N/A	N/A	N/A
通訊協議	Pulse、RS-485			Pulse		

以下尺寸圖為右手規格



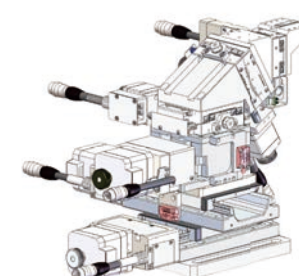
多軸精密耦合電動滑台模組

(上方開放型)

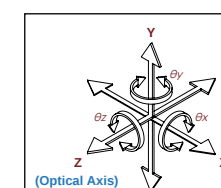
通訊協議：Pulse
迴路型式：XYZ閉迴路

產品型號

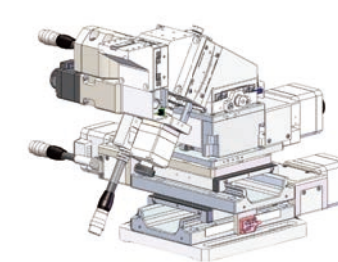
OC04-XYZ-A6E-6004-R-MHP	(6軸-右側)
OC04-XYZ-A6E-6004-L-MHP	(6軸-左側)
OC04-XYZ-A6E-6004-MHP	(12軸)



左側-L邊示意圖



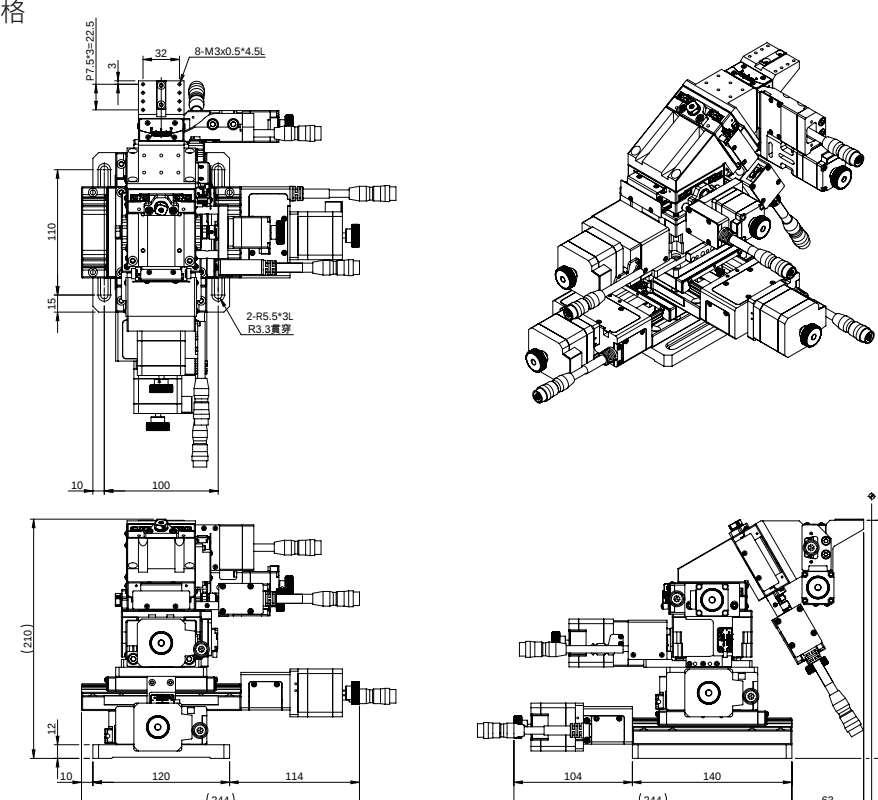
軸向示意圖



右側-R邊示意圖

軸向	X軸	Y軸	Z軸	θ_x 軸	θ_y 軸	θ_z 軸
行程	30mm	10mm	30mm	$\pm 5^\circ$	$\pm 8.2^\circ$	$\pm 6^\circ$
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1 μ m(Full) / 0.5 μ m(Half)	0.5 μ m(Full) / 0.25 μ m(Half)	1 μ m(Full) / 0.5 μ m(Half)	0.00055 $^\circ$ (Full) / 0.000275 $^\circ$ (Half)	0.00125 $^\circ$ (Full) / 0.000625 $^\circ$ (Half)	0.00071 $^\circ$ (Full) / 0.000335 $^\circ$ (Half)
單向定位精度	5 μ m	5 μ m	5 μ m	0.02 $^\circ$	0.03 $^\circ$	0.02 $^\circ$
往復定位精度	$\pm 0.3\mu$ m	$\pm 0.5\mu$ m	$\pm 0.3\mu$ m	$\pm 0.002^\circ$	$\pm 0.003^\circ$	$\pm 0.002^\circ$
空轉	0.5 μ m	1 μ m	0.5 μ m	$< 0.002^\circ$	$< 0.003^\circ$	$< 0.002^\circ$
東方馬達規格	馬達	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP523MN07B	PKP523MN07B
	驅動器	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD512-K	CVD512-K
迴路型式	閉迴路(Close Loop)			開迴路(Open Loop)		
光學尺規格	搭配Renishaw ATOM系列 解析度：0.04 μ m			N/A		
光學尺補正往復定位精度	$\pm 0.09\mu$ m	$\pm 0.2\mu$ m	$\pm 0.09\mu$ m	N/A	N/A	N/A
通訊協議	Pulse、RS-485			Pulse		

以下尺寸圖為右手規格

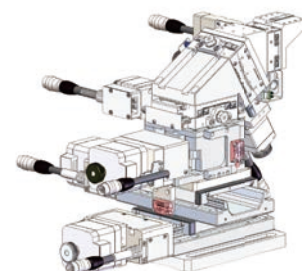


多軸精密耦合電動滑台模組

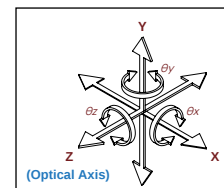
(上方開放型)

通訊協議：Pulse
迴路型式：XYZ閉迴路

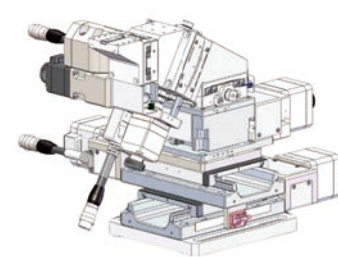
產品型號	OC02-XYZ-A6E-6004-R-MHP	(6軸-右側)
	OC02-XYZ-A6E-6004-L-MHP	(6軸-左側)
	OC02-XYZ-A6E-6004-MHP	(12軸)



左側-L邊示意圖



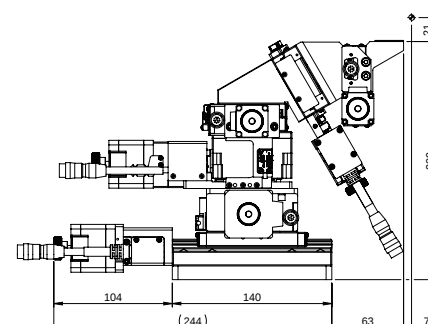
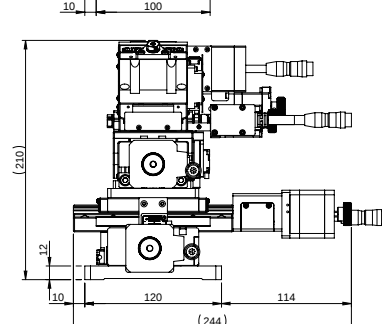
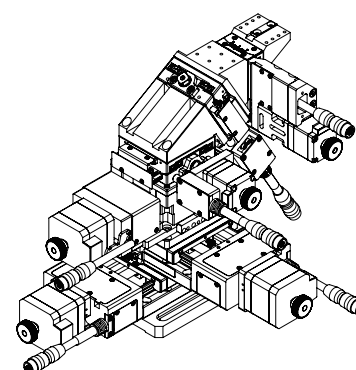
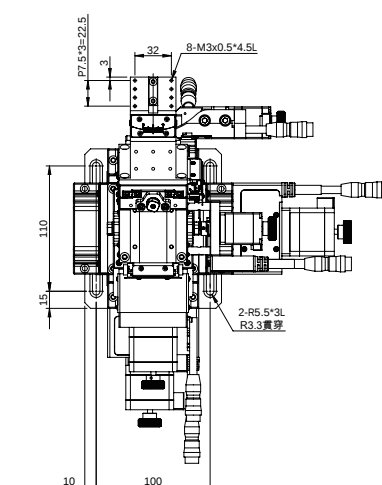
軸向示意圖



右側-R邊示意圖

軸向	X軸	Y軸	Z軸	θ_x 軸	θ_y 軸	θ_z 軸
行程	30mm	10mm	30mm	$\pm 5^\circ$	$\pm 8.2^\circ$	$\pm 6^\circ$
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1 μ m(Full) / 0.5 μ m(Half)	0.5 μ m(Full) / 0.25 μ m(Half)	1 μ m(Full) / 0.5 μ m(Half)	0.00055 $^\circ$ (Full) / 0.000275 $^\circ$ (Half)	0.00125 $^\circ$ (Full) / 0.000625 $^\circ$ (Half)	0.00071 $^\circ$ (Full) / 0.000335 $^\circ$ (Half)
單向定位精度	5 μ m	5 μ m	5 μ m	0.02 $^\circ$	0.03 $^\circ$	0.02 $^\circ$
往復定位精度	$\pm 0.3\mu$ m	$\pm 0.5\mu$ m	$\pm 0.3\mu$ m	$\pm 0.002^\circ$	$\pm 0.003^\circ$	$\pm 0.002^\circ$
空轉	0.5 μ m	1 μ m	0.5 μ m	<0.002 $^\circ$	<0.003 $^\circ$	<0.002 $^\circ$
東方馬達規格	馬達	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP523MN07B	PKP523MN07B
	驅動器	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD512-K	CVD512-K
迴路型式	閉迴路(Close Loop)			開迴路(Open Loop)		
光學尺規格	搭配Renishaw ATOM系列 解析度：0.02 μ m			N/A		
光學尺補正往復定位精度	$\pm 0.06\mu$ m	$\pm 0.15\mu$ m	$\pm 0.06\mu$ m	N/A	N/A	N/A
通訊協議	Pulse、RS-485			Pulse		

以下尺寸圖為右手規格

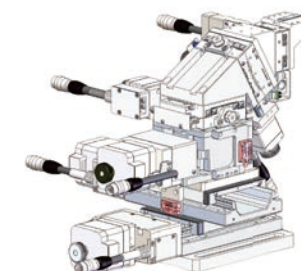


多軸精密耦合電動滑台模組

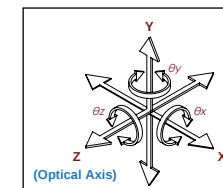
(上方開放型)

通訊協議：Pulse
迴路型式：XYZ閉迴路

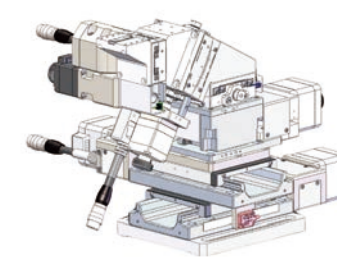
產品型號	OC01-XYZ-A6E-6004-R-MHP	(6軸-右側)
	OC01-XYZ-A6E-6004-L-MHP	(6軸-左側)
	OC01-XYZ-A6E-6004-MHP	(12軸)



左側-L邊示意圖



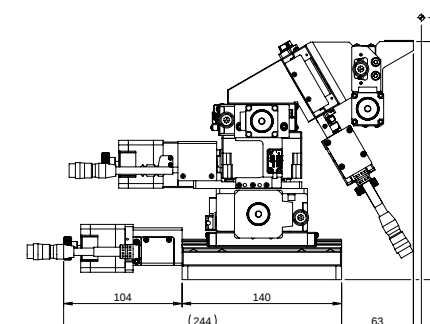
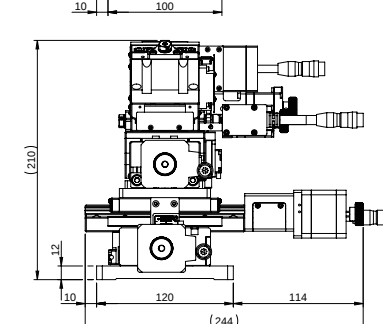
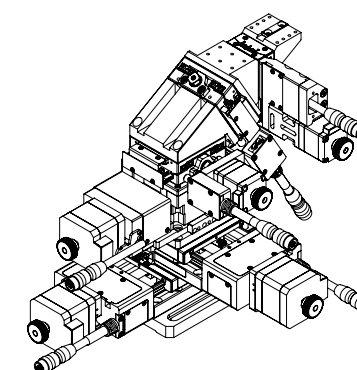
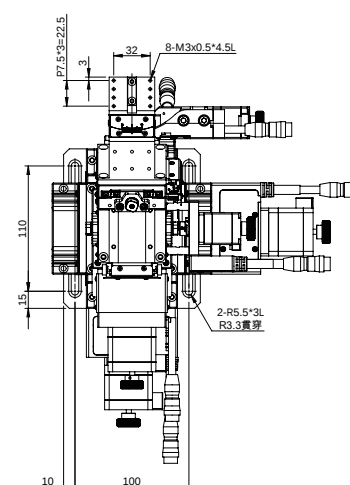
軸向示意圖



右側-R邊示意圖

軸向	X軸	Y軸	Z軸	θ_x 軸	θ_y 軸	θ_z 軸
行程	30mm	10mm	30mm	$\pm 5^\circ$	$\pm 8.2^\circ$	$\pm 6^\circ$
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1 μ m(Full) / 0.5 μ m(Half)	0.5 μ m(Full) / 0.25 μ m(Half)	1 μ m(Full) / 0.5 μ m(Half)	0.00055 $^\circ$ (Full) / 0.000275 $^\circ$ (Half)	0.00125 $^\circ$ (Full) / 0.000625 $^\circ$ (Half)	0.00071 $^\circ$ (Full) / 0.000335 $^\circ$ (Half)
單向定位精度	5 μ m	5 μ m	5 μ m	0.02 $^\circ$	0.03 $^\circ$	0.02 $^\circ$
往復定位精度	$\pm 0.3\mu$ m	$\pm 0.5\mu$ m	$\pm 0.3\mu$ m	$\pm 0.002^\circ$	$\pm 0.003^\circ$	$\pm 0.002^\circ$
空轉	0.5 μ m	1 μ m	0.5 μ m	<0.002 $^\circ$	<0.003 $^\circ$	<0.002 $^\circ$
東方馬達規格	馬達	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP523MN07B	PKP523MN07B
	驅動器	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD512-K	CVD512-K
迴路型式	閉迴路(Close Loop)			開迴路(Open Loop)		
光學尺規格	搭配Renishaw ATOM系列 解析度：0.01 μ m			N/A		
光學尺補正往復定位精度	$\pm 0.06\mu$ m	$\pm 0.15\mu$ m	$\pm 0.06\mu$ m	N/A	N/A	N/A
通訊協議	Pulse、RS-485			Pulse		

以下尺寸圖為右手規格

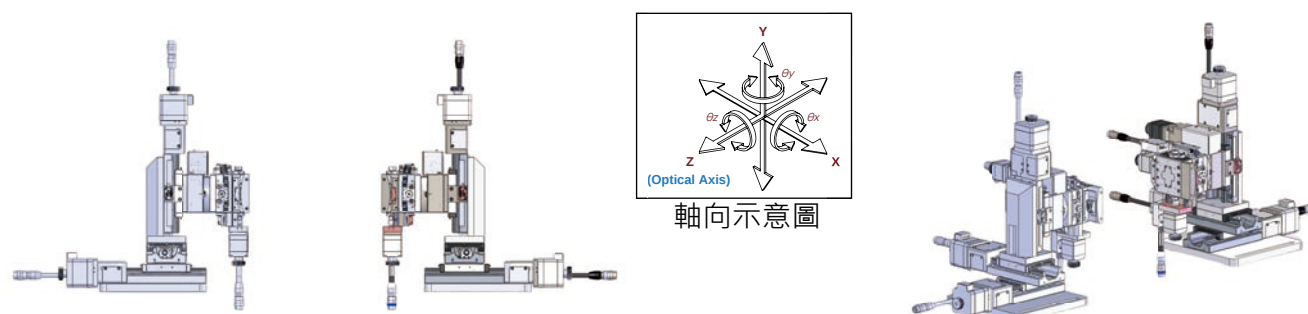


多軸精密耦合電動滑台模組

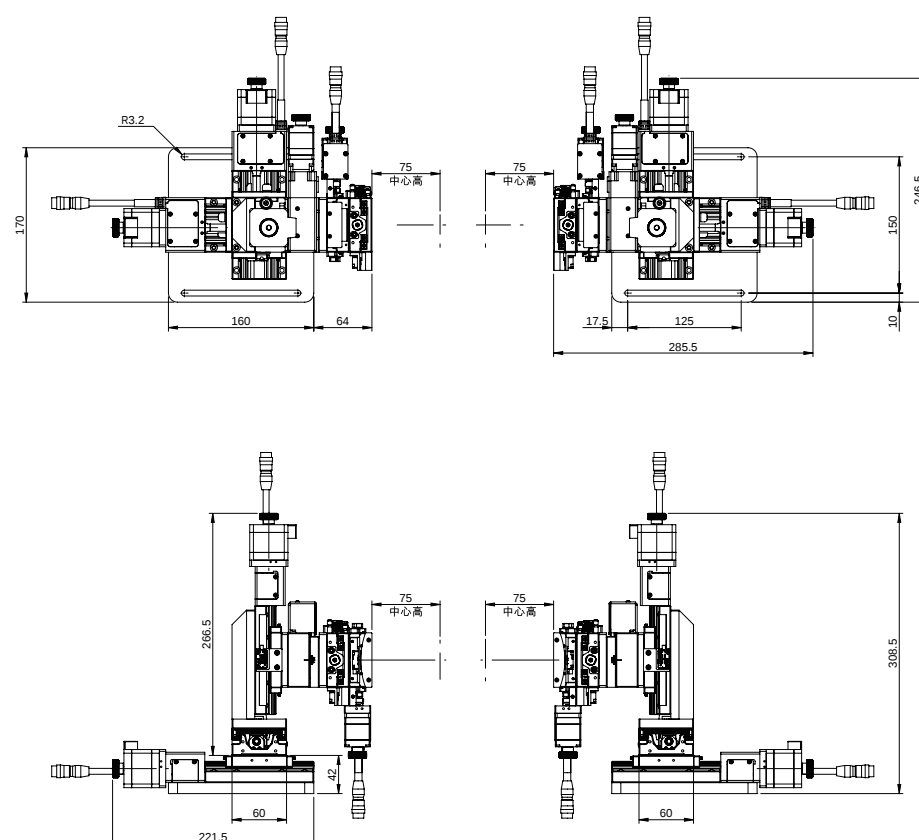
(前方開放型)

通訊協議：Pulse
迴路型式：開迴路

產品型號	A6E-6009-R-MHP	(6軸-右側)
	A6E-6009-L-MHP	(6軸-左側)
	A6E-6009-MHP	(12軸)



軸向	X軸	Y軸	Z軸	θ x軸	θ y軸	θ z軸
行程	30mm	10mm	30mm	±7.5°	±5°	±6°
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.00105°(Full) / 0.00055°(Half)	0.00055°(Full) / 0.000275°(Half)	0.00071°(Full) / 0.000335°(Half)
單向定位精度	5μm	5μm	5μm	0.02°	0.03°	0.02°
往復定位精度	±0.3μm	±0.5μm	±0.3μm	±0.002°	±0.003°	±0.002°
空轉	0.5μm	1μm	0.5μm	<0.002°	<0.003°	<0.002°
東方馬達規格	馬達	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP523MN07B	PKP523MN07B
	驅動器	CVD518-K	CVD518-K	CVD518-K	CVD512-K	CVD512-K
迴路型式	開迴路 (Open Loop)			開迴路 (Open Loop)		
通訊協議	Pulse			Pulse		

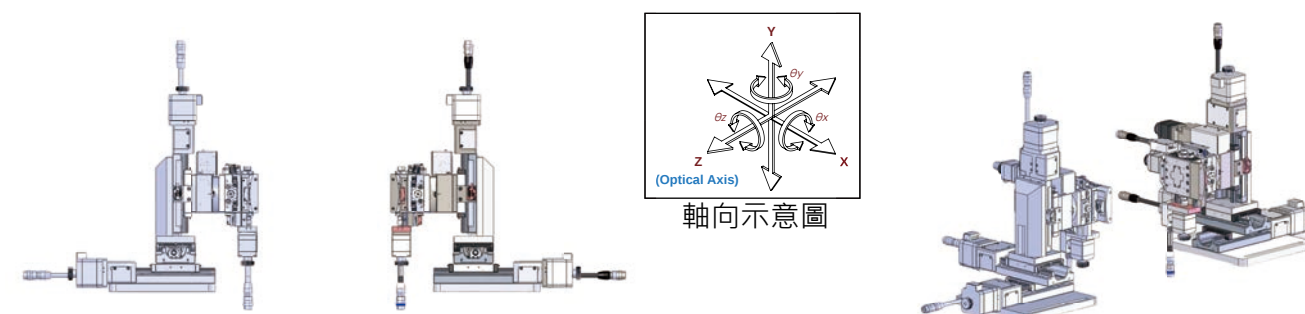


多軸精密耦合電動滑台模組

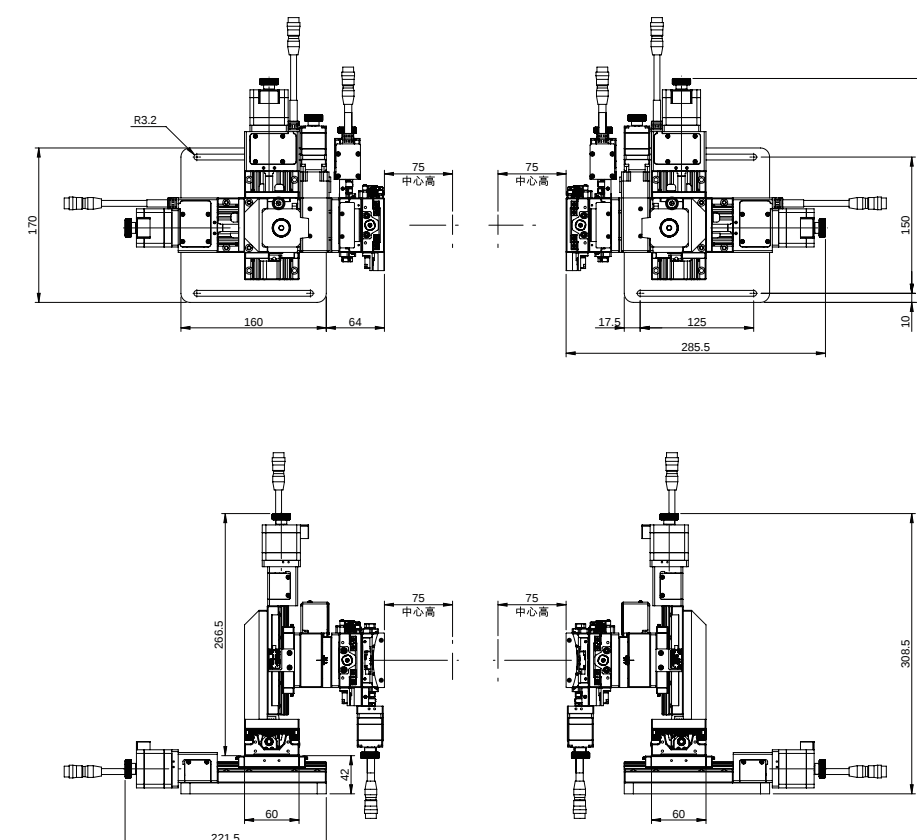
(前方開放型)

通訊協議：Pulse
迴路型式：XYZ閉迴路

產品型號	OC1-XYZ-A6E-6009-R-MHP	(6軸-右側)
	OC1-XYZ-A6E-6009-L-MHP	(6軸-左側)
	OC1-XYZ-A6E-6009-MHP	(12軸)



軸向	X軸	Y軸	Z軸	θ x軸	θ y軸	θ z軸
行程	30mm	10mm	30mm	±7.5°	±5°	±6°
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.5μm(Full) / 0.25μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.00105°(Full) / 0.00055°(Half)	0.00055°(Full) / 0.000275°(Half)	0.00071°(Full) / 0.000335°(Half)
單向定位精度	5μm	5μm	5μm	0.02°	0.03°	0.02°
往復定位精度	±0.3μm	±0.5μm	±0.3μm	±0.002°	±0.003°	±0.002°
空轉	0.5μm	1μm	0.5μm	<0.002°	<0.003°	<0.002°
東方馬達規格	馬達	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP523MN07B	PKP523MN07B
	驅動器	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD512-K	CVD512-K
迴路型式	閉迴路(Close Loop)			開迴路 (Open Loop)		
光學尺規格	搭配Renishaw ATOM系列 解析度：0.1μm			N/A		
光學尺補正往復定位精度	±0.15μm	±0.15μm	±0.15μm	N/A	N/A	N/A
通訊協議	Pulse、RS-485			Pulse		

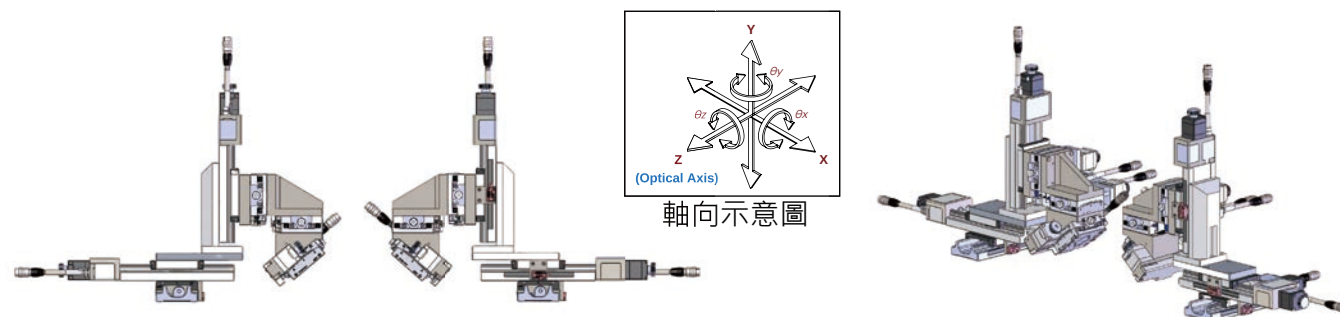


多軸精密耦合電動滑台模組

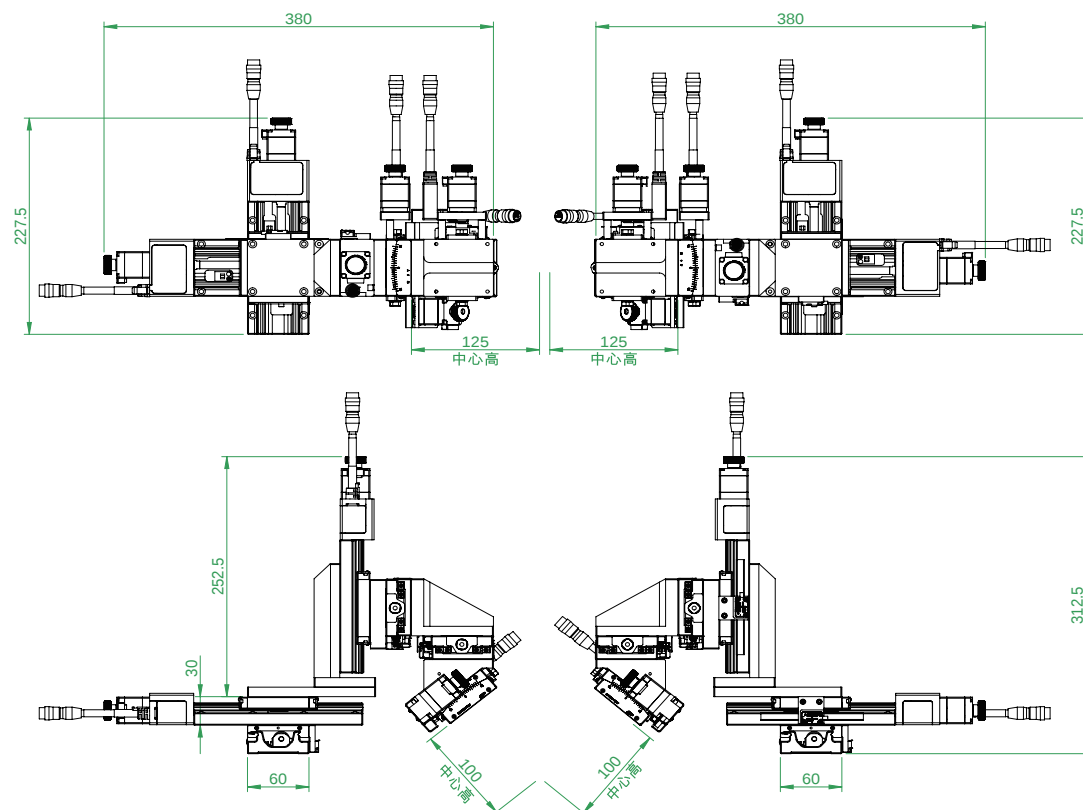
(下方開放型-無驅動器)

通訊協議：Pulse
迴路型式：開迴路

產品型號	A6E-6012-R-MH	(6軸-右側)
	A6E-6012-L-MH	(6軸-左側)
	A6E-6012-MH	(12軸)



軸向	X軸	Y軸	Z軸	θx軸	θy軸	θz軸
行程	75mm	50mm	50mm	±4°	±5°	±4°
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)	0.0055°(Full) / 0.000275°(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)
單向定位精度	5μm	5μm	5μm	0.02°	0.02°	0.02°
往復定位精度	±0.3μm	±0.3μm	±0.3μm	±0.002°	±0.002°	±0.002°
空轉	0.5μm	0.5μm	0.5μm	<0.002°	<0.002°	<0.002°
東方馬達規格	馬達 PKP523MN07B	馬達 PKP523MN07B	馬達 PKP544MN18B	馬達 PKP523MN07B	馬達 PKP523MN07B	馬達 PKP523MN07B
迴路型式	開迴路 (Open Loop)			開迴路 (Open Loop)		
通訊協議	Pulse			Pulse		

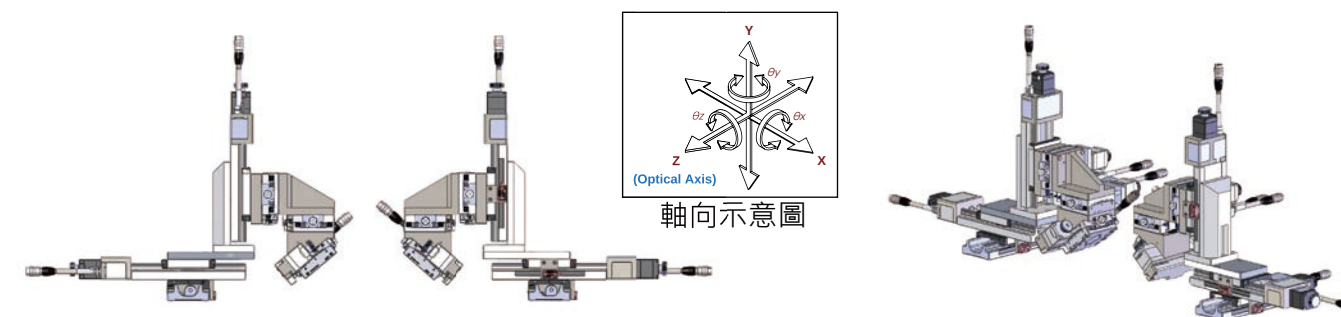


多軸精密耦合電動滑台模組

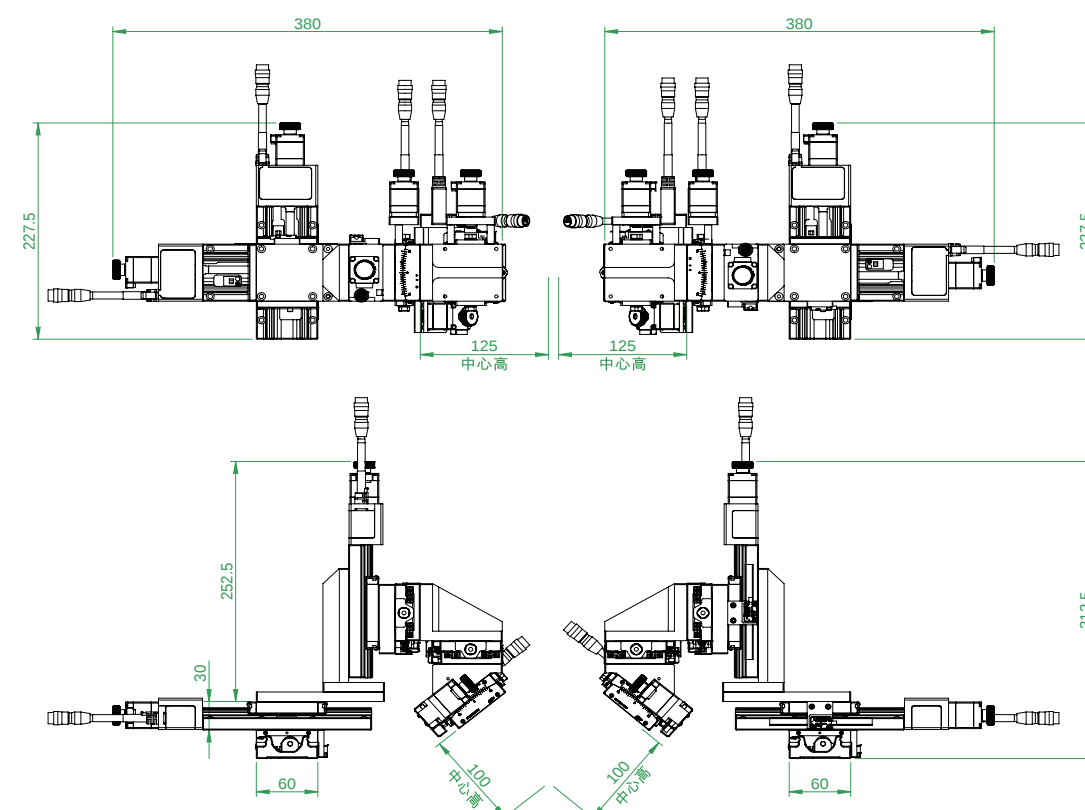
(下方開放型-有驅動器)

通訊協議：Pulse
迴路型式：開迴路

產品型號	A6E-6012-R-MH-CVD	(6軸-右側)
	A6E-6012-L-MH-CVD	(6軸-左側)
	A6E-6012-MH-CVD	(12軸)



軸向	X軸	Y軸	Z軸	θx軸	θy軸	θz軸
行程	75mm	50mm	50mm	±4°	±5°	±4°
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)	0.0055°(Full) / 0.000275°(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)
單向定位精度	5μm	5μm	5μm	0.02°	0.02°	0.02°
往復定位精度	±0.3μm	±0.3μm	±0.3μm	±0.002°	±0.002°	±0.002°
空轉	0.5μm	1μm	0.5μm	<0.002°	<0.002°	<0.002°
東方馬達規格	馬達 PKP523MN07B	馬達 PKP523MN07B	馬達 PKP544MN18B	馬達 PKP523MN07B	馬達 PKP523MN07B	馬達 PKP523MN07B
迴路型式	開迴路 (Open Loop)			開迴路 (Open Loop)		
通訊協議	Pulse			Pulse		

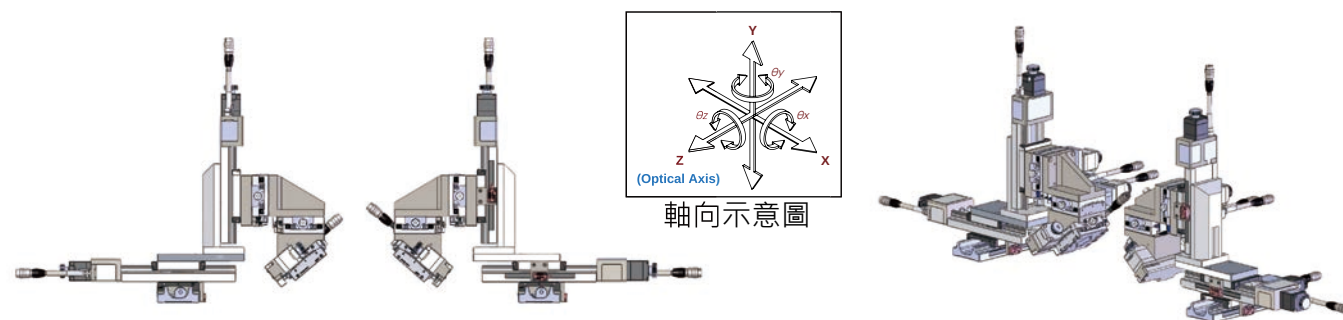


多軸精密耦合電動滑台模組

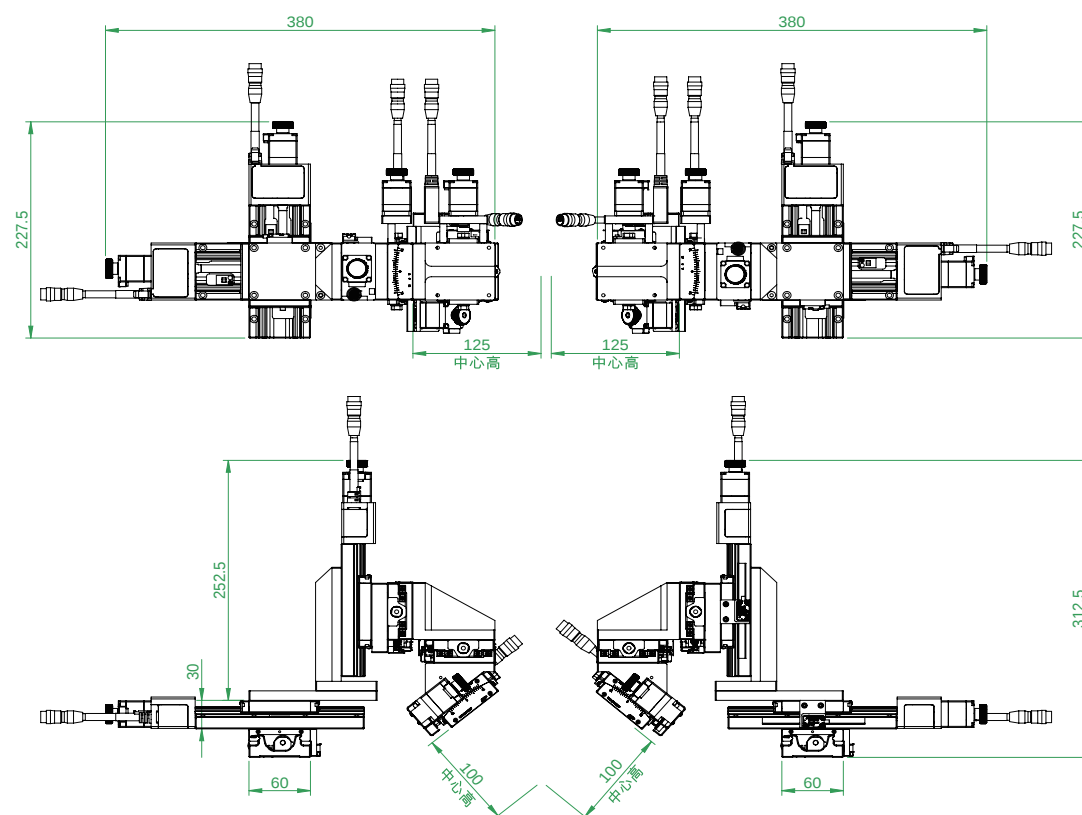
(上方開放型)

通訊協議：EtherCAT
迴路型式：半閉迴

產品型號	A6E-6012-R-MH-EzS2	(6軸-右側)
	A6E-6012-L-MH-EzS2	(6軸-左側)
	A6E-6012-MH-EzS2	(12軸)



軸向	X軸	Y軸	Z軸	θ x軸	θ y軸	θ z軸
行程	75mm	50mm	50mm	±4°	±5°	±4°
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.5μm(Full) / 0.25μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)	0.00055°(Full) / 0.000275°(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)
單向定位精度	5μm	5μm	5μm	0.02°	0.03°	0.02°
往復定位精度	±0.3μm	±0.3μm	±0.3μm	±0.002°	±0.003°	±0.002°
空轉	0.5μm	0.5μm	0.5μm	<0.002°	<0.003°	<0.002°
電機規格	馬達	EzM2-42L-A	EzM2-42L-A	EzM2-42L-A	EzM2-28M-A	EzM2-28M-A
	驅動器	EzS2-EC-42L	EzS2-EC-42L	EzS2-EC-42L	EzS2-EC-28M	EzS2-EC-28M
迴路型式	半閉迴 (Half Loop)			半閉迴 (Half Loop)		
通訊協議	EtherCAT					

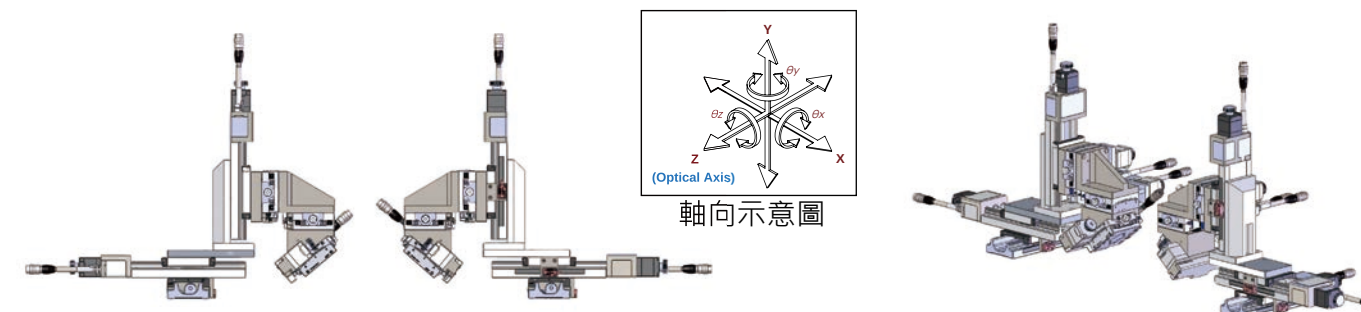


多軸精密耦合電動滑台模組

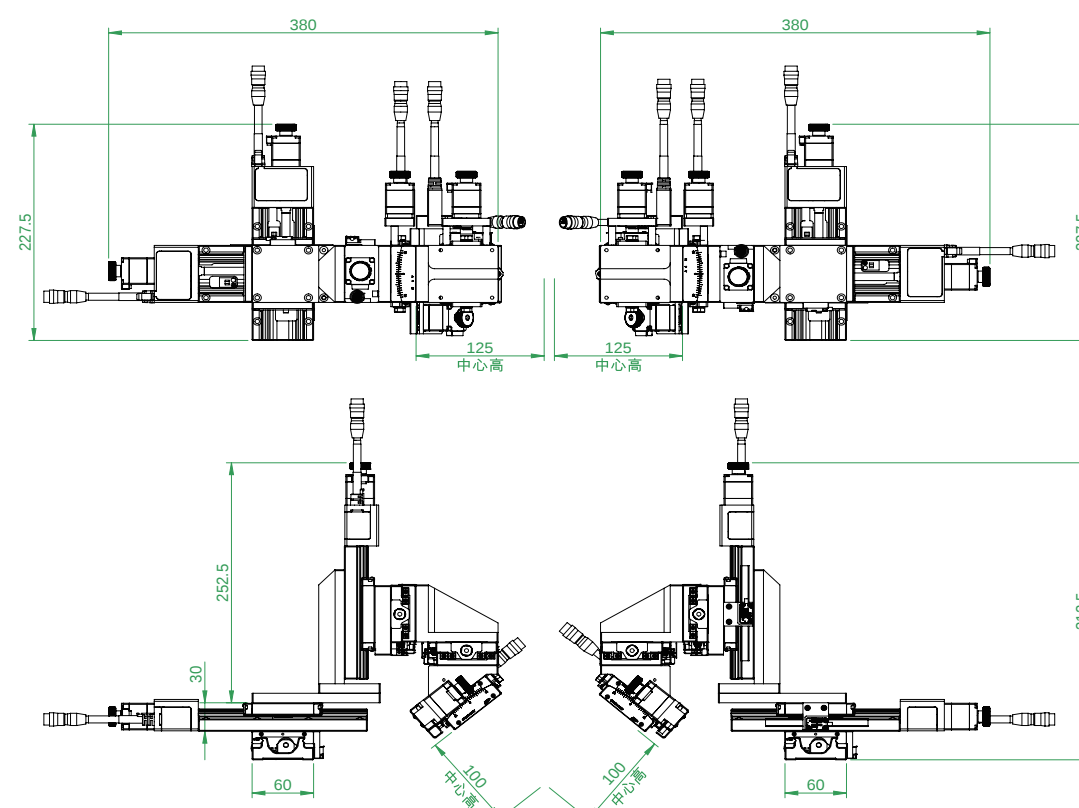
(下方開放型)

通訊協議：Pulse
迴路型式：XYZ閉迴路

產品型號	OC1-XYZ-A6E-6012-R-MHP	(6軸-右側)
	OC1-XYZ-A6E-6012-L-MHP	(6軸-左側)
	OC1-XYZ-A6E-6012-MHP	(12軸)



軸向	X軸	Y軸	Z軸	θx軸	θy軸	θz軸
行程	75mm	50mm	50mm	±4°	±5°	±4°
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)	0.00055°(Full) / 0.000275°(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)
單向定位精度	3μm	3μm	3μm	0.02°	0.02°	0.02°
往復定位精度	±0.3μm	±0.3μm	±0.3μm	±0.002°	±0.002°	±0.002°
空轉	0.1μm	0.1μm	0.1μm	<0.002°	<0.002°	<0.002°
東方馬達規格	馬達	PKP523MN07B	PKP523MN07B	PKP544MN18B	PKP523MN07B	PKP523MN07B
	驅動器	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD512-K	CVD512-K
迴路型式	閉迴路(Close Loop)			開迴路 (Open Loop)		
光學尺規格	搭配Renishaw ATOM系列 解析度：0.1μm			N/A		
光學尺補正往復定位精度	±0.15μm	±0.15μm	±0.15μm	N/A	N/A	N/A
通訊協議	Pulse · RS-485			Pulse		



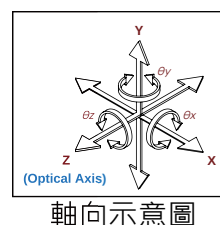
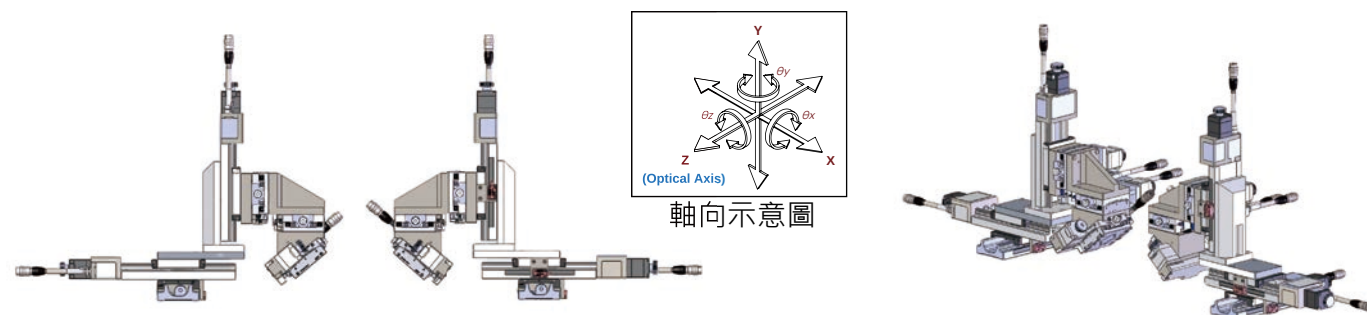
多軸精密耦合電動滑台模組

(下方開放型)

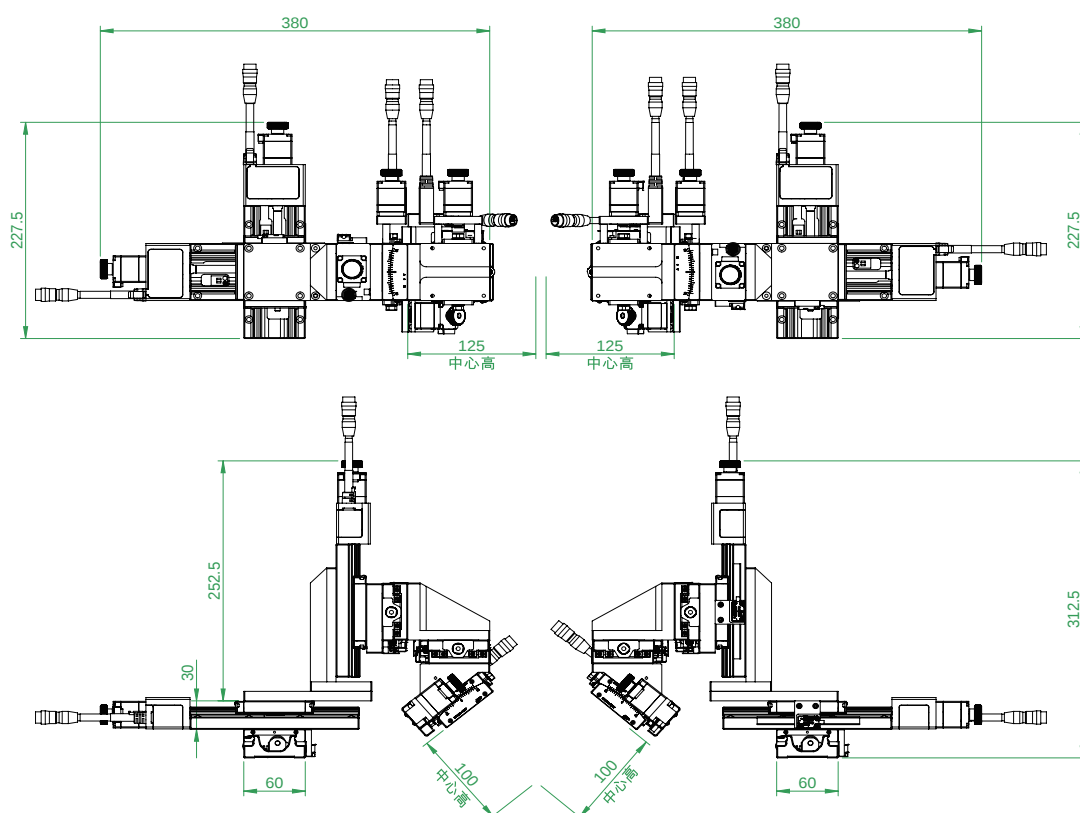
通訊協議：Pulse
迴路型式：XYZ閉迴路

產品型號

OC05-XYZ-A6E-6012-R-MHP	(6軸-右側)
OC05-XYZ-A6E-6012-L-MHP	(6軸-左側)
OC05-XYZ-A6E-6012-MHP	(12軸)



軸向	X軸	Y軸	Z軸	θx軸	θy軸	θz軸
行程	75mm	50mm	50mm	±4°	±5°	±4°
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)	0.00055°(Full) / 0.000275°(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)
單向定位精度	3μm	3μm	3μm	0.02°	0.02°	0.02°
往復定位精度	±0.3μm	±0.3μm	±0.3μm	±0.002°	±0.002°	±0.002°
空轉	0.1μm	0.1μm	0.1μm	<0.002°	<0.002°	<0.002°
東方馬達規格	馬達	PKP523MN07B	PKP523MN07B	PKP523MN07B	PKP523MN07B	PKP523MN07B
	驅動器	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD512-K	CVD512-K
迴路型式	閉迴路(Close Loop)			開迴路(Open Loop)		
光學尺規格	搭配Renishaw ATOM系列 解析度：0.05μm			N/A		
光學尺補正往復定位精度	±0.12μm	±0.12μm	±0.12μm	N/A	N/A	N/A
通訊協議	Pulse、RS-485			Pulse		



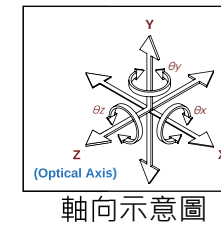
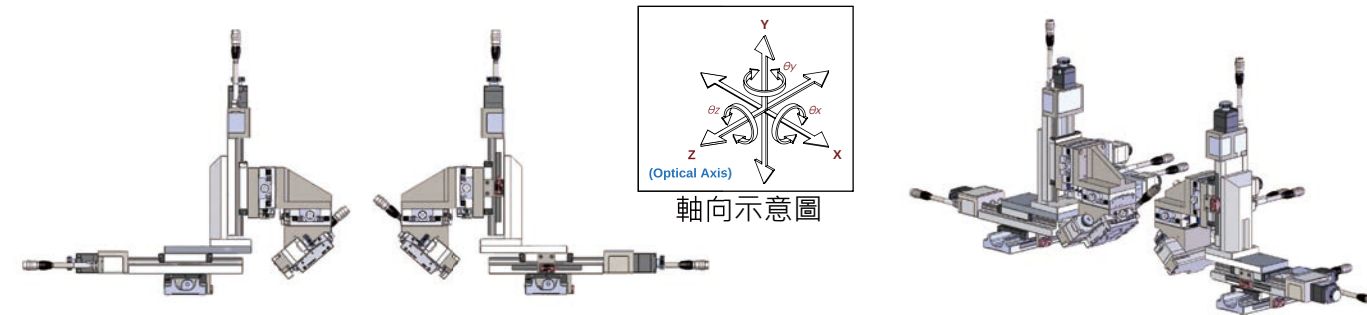
多軸精密耦合電動滑台模組

(下方開放型)

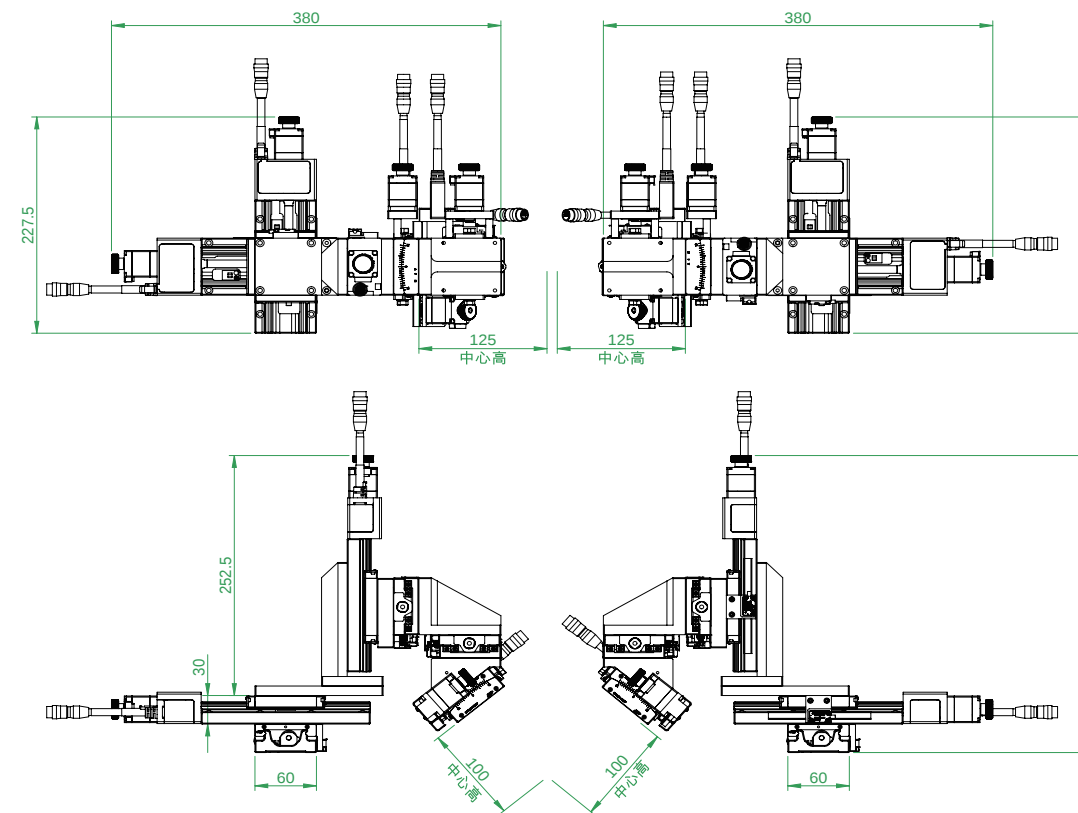
通訊協議：Pulse
迴路型式：XYZ閉迴路

產品型號

OC04-XYZ-A6E-6012-R-MHP	(6軸-右側)
OC04-XYZ-A6E-6012-L-MHP	(6軸-左側)
OC04-XYZ-A6E-6012-MHP	(12軸)



軸向	X軸	Y軸	Z軸	θx軸	θy軸	θz軸
行程	75mm	50mm	50mm	±4°	±5°	±4°
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)	0.00055°(Full) / 0.000275°(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)
單向定位精度	3μm	3μm	3μm	0.02°	0.02°	0.02°
往復定位精度	±0.3μm	±0.3μm	±0.3μm	±0.002°	±0.002°	±0.002°
空轉	0.1μm	0.1μm	0.1μm	<0.002°	<0.002°	<0.002°
東方馬達規格	馬達	PKP523MN07B	PKP523MN07B	PKP523MN07B	PKP523MN07B	PKP523MN07B
	驅動器	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD512-K	CVD512-K
迴路型式	閉迴路(Close Loop)			開迴路(Open Loop)		
光學尺規格	搭配Renishaw ATOM系列 解析度：0.04μm			N/A		
光學尺補正往復定位精度	±0.09μm	±0.09μm	±0.09μm	N/A	N/A	N/A
通訊協議	Pulse、RS-485			Pulse		



多軸精密耦合電動滑台模組

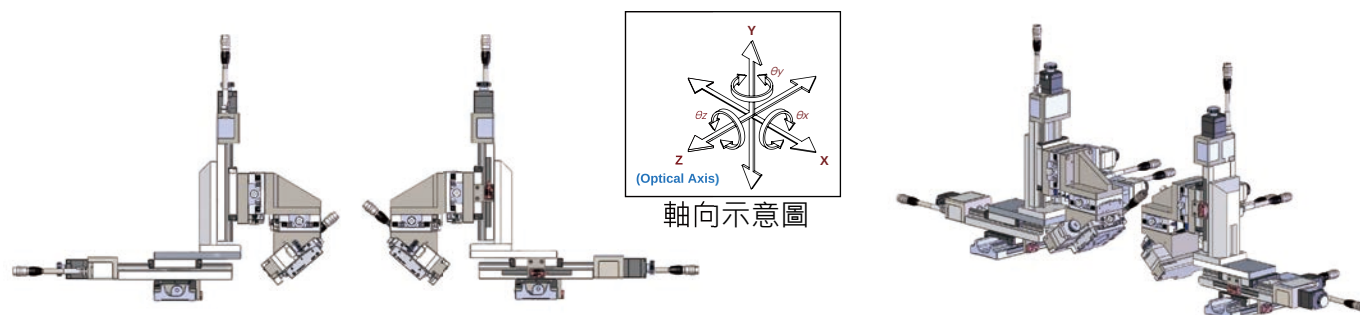
(下方開放型)

通訊協議：Pulse

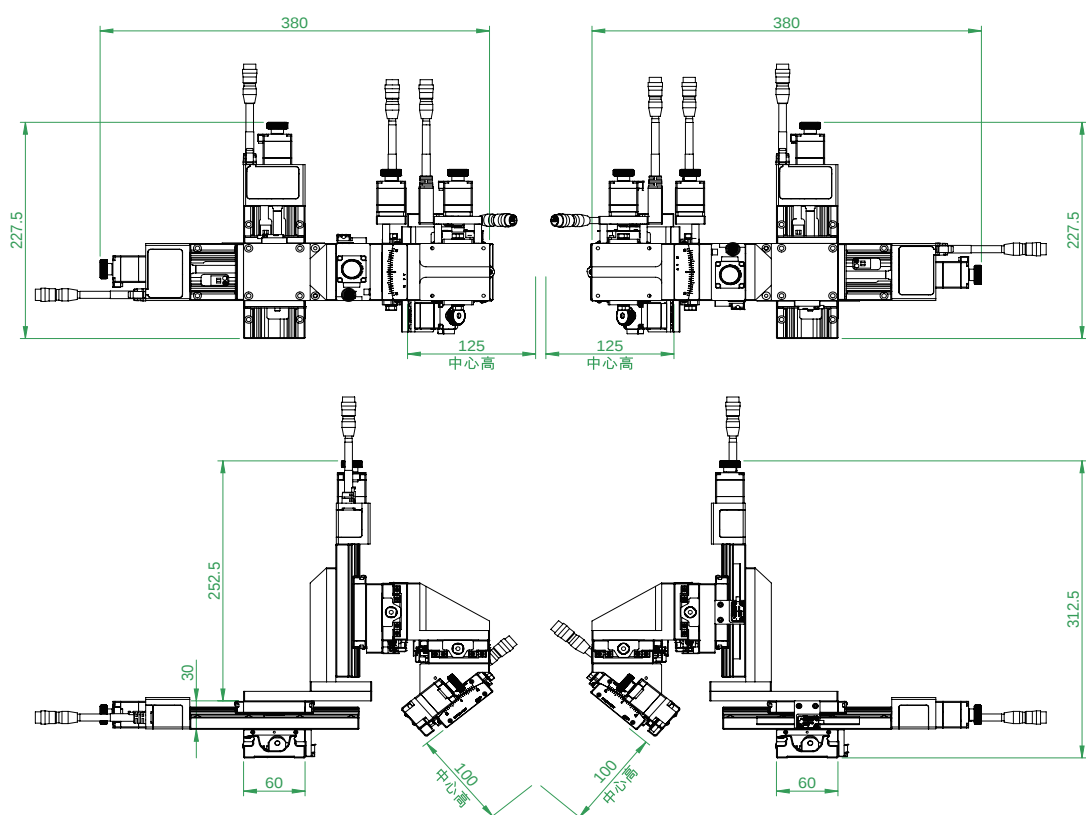
迴路型式：XYZ閉迴路

產品型號

OC02-XYZ-A6E-6012-R-MHP	(6軸-右側)
OC02-XYZ-A6E-6012-L-MHP	(6軸-左側)
OC02-XYZ-A6E-6012-MHP	(12軸)



軸向	X軸	Y軸	Z軸	θx軸	θy軸	θz軸
行程	75mm	50mm	50mm	±4°	±5°	±4°
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)	0.00055°(Full) / 0.000275°(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)
單向定位精度	3μm	3μm	3μm	0.02°	0.02°	0.02°
往復定位精度	±0.3μm	±0.3μm	±0.3μm	±0.002°	±0.002°	±0.002°
空轉	0.1μm	0.1μm	0.1μm	<0.002°	<0.002°	<0.002°
東方馬達規格	馬達 PKP523MN07B	馬達 PKP523MN07B	馬達 PKP544MN18B	馬達 PKP523MN07B	馬達 PKP523MN07B	馬達 PKP523MN07B
驅動器	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD512-K	CVD512-K	CVD512-K
迴路型式	閉迴路(Close Loop)			開迴路(Open Loop)		
光學尺規格	搭配Renishaw ATOM系列 解析度：0.02μm			N/A		
光學尺補正往復定位精度	±0.06μm	±0.06μm	±0.06μm	N/A	N/A	N/A
通訊協議	Pulse、RS-485			Pulse		



多軸精密耦合電動滑台模組

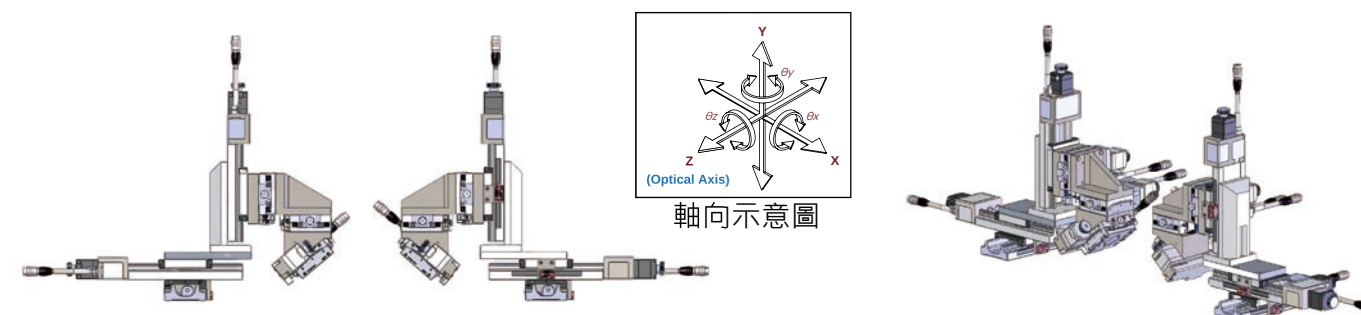
(下方開放型)

通訊協議：RS-485

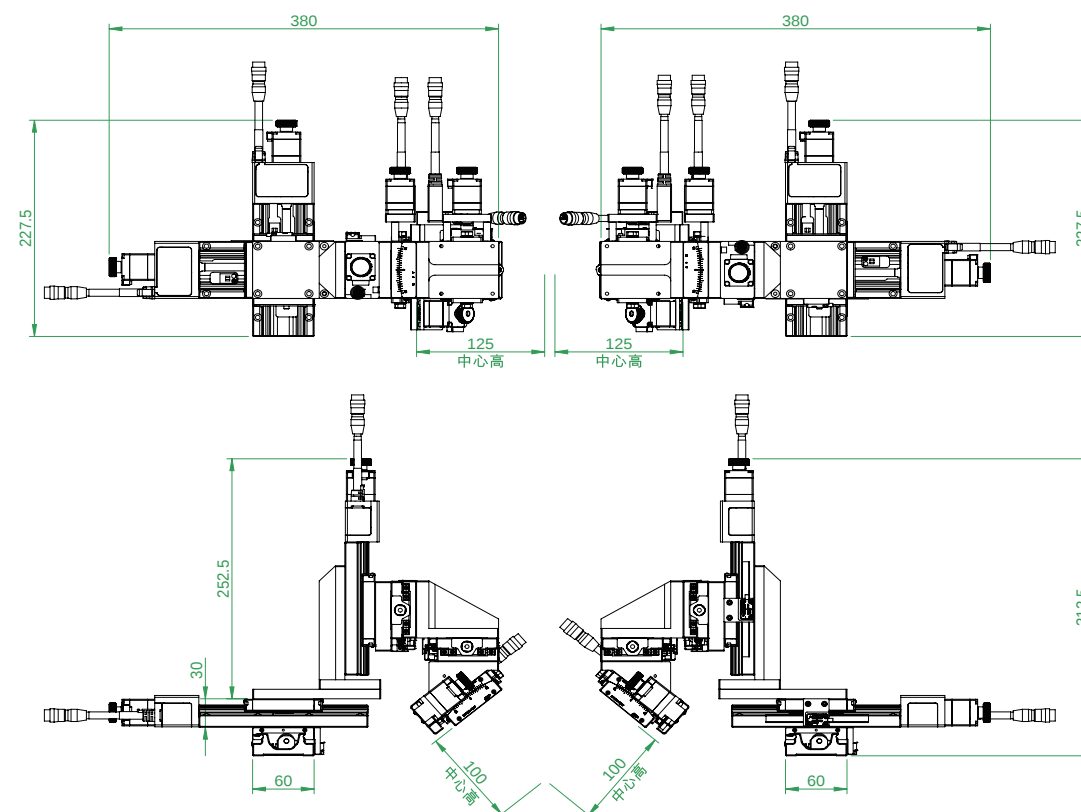
迴路型式：XYZ閉迴路

產品型號

OC01-XYZ-A6E-6012-R-MHP	(6軸-右側)
OC01-XYZ-A6E-6012-L-MHP	(6軸-左側)
OC01-XYZ-A6E-6012-MHP	(12軸)



軸向	X軸	Y軸	Z軸	θx軸	θy軸	θz軸
行程	75mm	50mm	50mm	±4°	±5°	±4°
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)	0.00055°(Full) / 0.000275°(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)
單向定位精度	3μm	3μm	3μm	0.02°	0.02°	0.02°
往復定位精度	±0.3μm	±0.3μm	±0.3μm	±0.002°	±0.002°	±0.002°
空轉	0.1μm	0.1μm	0.1μm	<0.002°	<0.002°	<0.002°
東方馬達規格	馬達 PKP523MN07B	馬達 PKP523MN07B	馬達 PKP544MN18B	馬達 PKP523MN07B	馬達 PKP523MN07B	馬達 PKP523MN07B
驅動器	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD512-K	CVD512-K	CVD512-K
迴路型式	閉迴路(Close Loop)			開迴路(Open Loop)		
光學尺規格	搭配Renishaw ATOM系列 解析度：0.01μm			N/A		
光學尺補正往復定位精度	±0.06μm	±0.06μm	±0.06μm	N/A	N/A	N/A
通訊協議	Pulse、RS-485			Pulse		

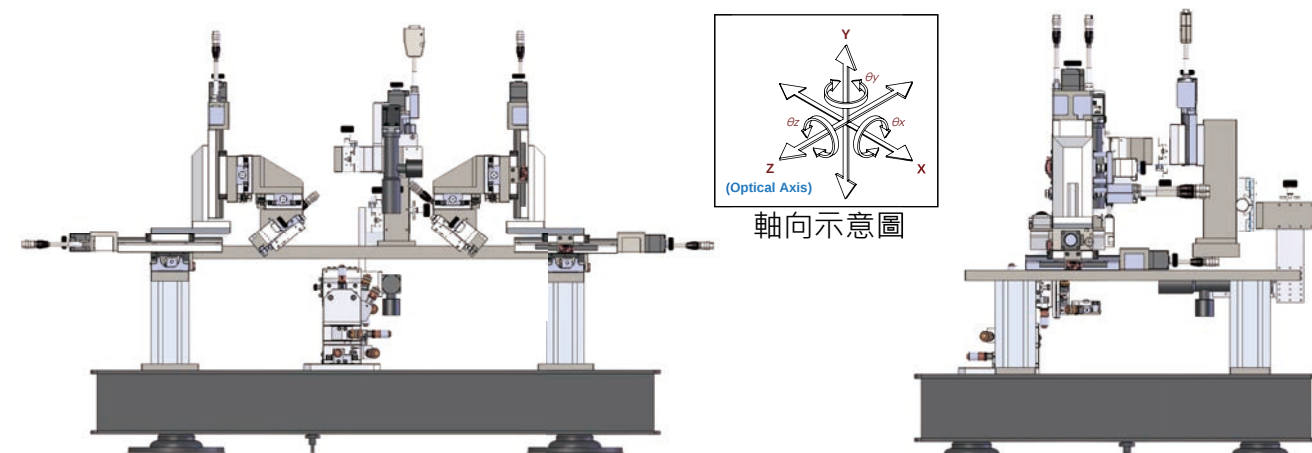


多軸精密耦合電動滑台模組

(下方開放型)

通訊協議：Pulse
迴路型式：XYZ閉迴路

產品型號	OC05-XYZ-PEW6-R-MH	(6軸-右側)
	OC05-XYZ-PEW6-L-MH	(6軸-左側)
	OC05-XYZ-PEW6-MH	(12軸)



軸向	X軸	Y軸	Z軸	θx軸	θy軸	θz軸
行程	75mm	50mm	50mm	±4°	±5°	±4°
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)	0.00055°(Full) / 0.000275°(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)
單向定位精度	3μm	3μm	3μm	0.02°	0.02°	0.02°
往復定位精度	±0.3μm	±0.35μm	±0.3μm	±0.002°	±0.002°	±0.002°
空轉	0.1μm	0.1μm	0.1μm	<0.002°	<0.002°	<0.002°
東方馬達規格	馬達	PKP523MN07B	PKP523MN07B	PKP544MN18B	PKP523MN07B	PKP523MN07B
	驅動器	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD512-K	CVD512-K
迴路型式	閉迴路(Close Loop)			開迴路(Open Loop)		
光學尺規格	搭配Renishaw ATOM系列 解析度：0.05μm			N/A		
光學尺補正往復定位精度	±0.12μm	±0.12μm	±0.12μm	N/A	N/A	N/A
通訊協議	Pulse、RS-485			Pulse		

手動滑台模組	X軸	Y軸	Z軸	θx軸	θy軸	θz軸
行程	±6.5mm	±6.5mm	±6.5mm	±3°	±3°	±4°
精度	粗調10μm 微調0.5μm	粗調10μm 微調0.5μm	粗調10μm 微調0.5μm	≈29.3" / 刻度	≈27.8" / 刻度	≈33" / 刻度

相機、鏡頭模組	X軸	Y軸	Z軸	θx軸	θy軸	θz軸
水平向行程	N/A	±35mm(手動)	±35mm(手動)	360°(手動)	N/A	N/A
垂直向行程	±35mm(手動)	±35mm(手動)	±15mm(電動)	N/A	N/A	N/A
相機規格	ALN-TEC-M20110MP 八百萬畫素CCD USB3.0 (含USB-CABLE-3M-T及6P-B-USB-TRI-3M)					
鏡頭規格	A2A2840-48UCBAS 2/3" 2MP WD：110mm 2X非同軸					

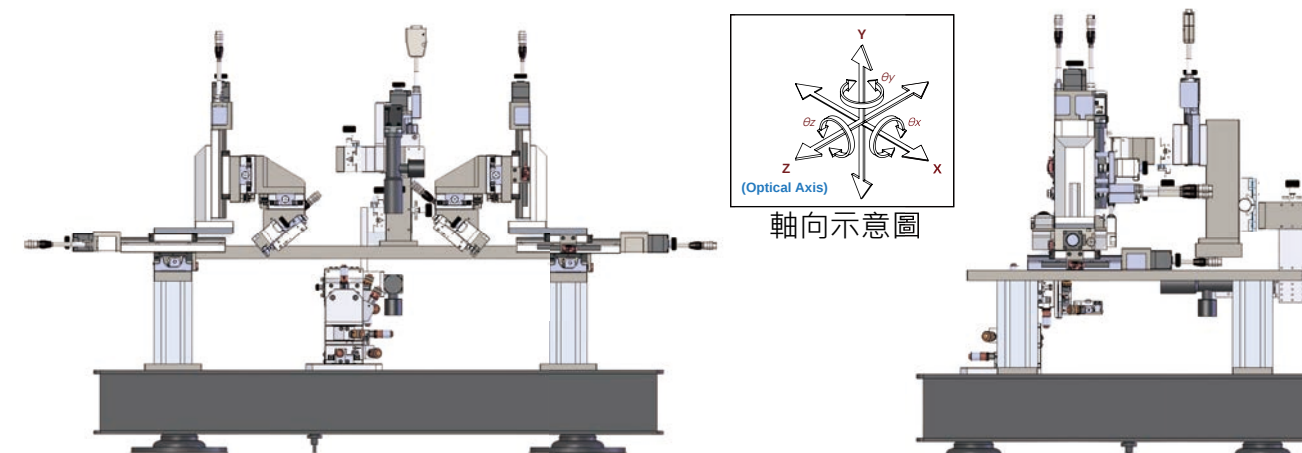
其他配件	GPD-0806 800*600*130厚 氣浮隔震平台-桌面型(含小型空壓機、水平儀、各1個)					
氣浮平台鋁擠模組	鋁擠機構組裝件 1100mm(長)*800mm(寬)*900mm(高)					
滑台安裝墊高模組	機構組裝件					
軟體模組	自製套裝軟體 型號：AMC01 名稱：對位運動控制軟體					

多軸自動耦光套裝系統

(下方開放型)

通訊協議：Pulse
迴路型式：XYZ閉迴路

產品型號	OC01-XYZ-PEW6-R-MH	(6軸-右側)
	OC01-XYZ-PEW6-L-MH	(6軸-左側)
	OC01-XYZ-PEW6-MH	(12軸)



軸向	X軸	Y軸	Z軸	θx軸	θy軸	θz軸
行程	75mm	50mm	50mm	±4°	±5°	±4°
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)	0.00055°(Full) / 0.000275°(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)
單向定位精度	3μm	3μm	3μm	0.02°	0.02°	0.02°
往復定位精度	±0.3μm	±0.35μm	±0.3μm	±0.002°	±0.002°	±0.002°
空轉	0.1μm	0.1μm	0.1μm	<0.002°	<0.002°	<0.002°
東方馬達規格	馬達	PKP523MN07B	PKP523MN07B	PKP544MN18B	PKP523MN07B	PKP523MN07B
	驅動器	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD512-K	CVD512-K
迴路型式	閉迴路(Close Loop)			開迴路(Open Loop)		
光學尺規格	搭配Renishaw ATOM系列 解析度：0.01μm			N/A		
光學尺補正往復定位精度	±0.06μm	±0.06μm	±0.06μm	N/A	N/A	N/A
通訊協議	Pulse、RS-485			Pulse		

手動滑台模組	X軸	Y軸	Z軸	θx軸	θy軸	θz軸
行程	±6.5mm	±6.5mm	±6.5mm	±3°	±3°	±4°
精度	粗調10μm 微調0.5μm	粗調10μm 微調0.5μm	粗調10μm 微調0.5μm	≈29.3" / 刻度	≈27.8" / 刻度	≈33" / 刻度

相機、鏡頭模組	X軸	Y軸	Z軸	θx軸	θy軸	θz軸
水平向行程	N/A	±35mm(手動)	±35mm(手動)	360°(手動)	N/A	N/A
垂直向行程	±35mm(手動)	±35mm(手動)	±15mm(電動)	N/A	N/A	N/A
相機規格	ALN-TEC-M20110MP 八百萬畫素CCD USB3.0 (含USB-CABLE-3M-T及6P-B-USB-TRI-3M)					
鏡頭規格	A2A2840-48UCBAS 2/3" 2MP WD：110mm 2X非同軸					

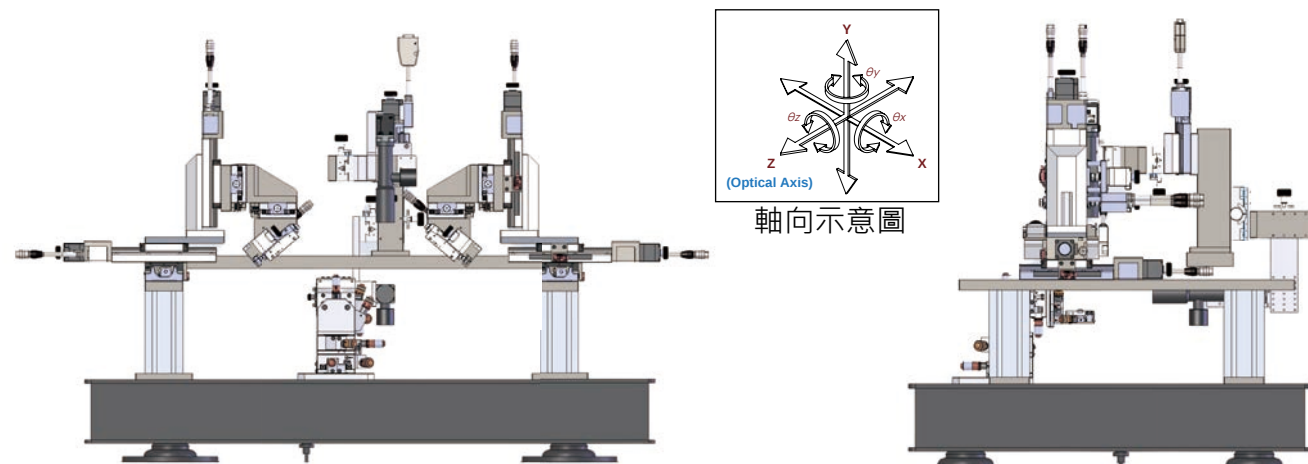
其他配件	GPD-0806 800*600*130厚 氣浮隔震平台-桌面型(含小型空壓機、水平儀、各1個)					
氣浮平台鋁擠模組	鋁擠機構組裝件 1100mm(長)*800mm(寬)*900mm(高)					
滑台安裝墊高模組	機構組裝件					
軟體模組	自製套裝軟體 型號：AMC01 名稱：對位運動控制軟體					

多軸精密耦合電動滑台模組

(下方開放型)

通訊協議：EtherCAT
迴路型式：半閉迴

產品型號	PEW6-R-MH-EzS2	(6軸-右側)
	PEW6-L-MH-EzS2	(6軸-左側)
	PEW6-MH-EzS2	(12軸)



軸向		X 軸	Y軸	Z軸	θ x軸	θ y軸	θ z軸
行程		75mm	50mm	50mm	±4°	±5°	±4°
滾珠螺桿導程		1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理		不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能		1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)	0.00055°(Full) / 0.000275°(Half)	0.00044°(Full) / 0.00022°(Half)
單向定位精度		3μm	3μm	3μm	0.02°	0.02°	0.02°
往復定位精度		±0.3μm	±0.35μm	±0.3μm	±0.002°	±0.002°	±0.002°
空轉		0.1μm	0.1μm	0.1μm	<0.002°	<0.002°	<0.002°
電機規格	馬達	EzM2-42L-A	EzM2-42L-A	EzM2-42L-A	EzM2-28M-A	EzM2-28M-A	EzM2-28M-A
	驅動器	EzS2-EC-42L	EzS2-EC-42L	EzS2-EC-42L	EzS2-EC-28M	EzS2-EC-28M	EzS2-EC-28M
迴路型式		半閉迴 (Half Loop)			半閉迴 (Half Loop)		
通訊協議		EtherCAT			EtherCAT		

手動滑台模組						
軸向	X軸	Y軸	Z軸	θx軸	θy軸	θz軸
行程	±6.5mm	±6.5mm	±6.5mm	±3°	±3°	±4°
精度	粗調10μm	粗調10μm	粗調10μm	≈29.3" / 刻度	≈27.8" / 刻度	≈33" / 刻度
	微調0.5μm	微調0.5μm	微調0.5μm			

相機、鏡頭模組						
軸向	X軸	Y軸	Z軸	θx軸	θy軸	θz軸
水平向行程	N/A	±35mm(手動)	±35mm(手動)	360°(手動)	N/A	N/A
垂直向行程	±35mm(手動)	±35mm(手動)	±15mm(電動)	N/A	N/A	N/A
相機規格	ALN-TEC-M20110MP 八百萬畫素CCD USB3.0 (含USB-CABLE-3M-T及6P-B-USB-TRI-3M)					
鏡頭規格	A2A2840-48UCBAS 2/3" 2MP WD : 110mm 2X非同軸					

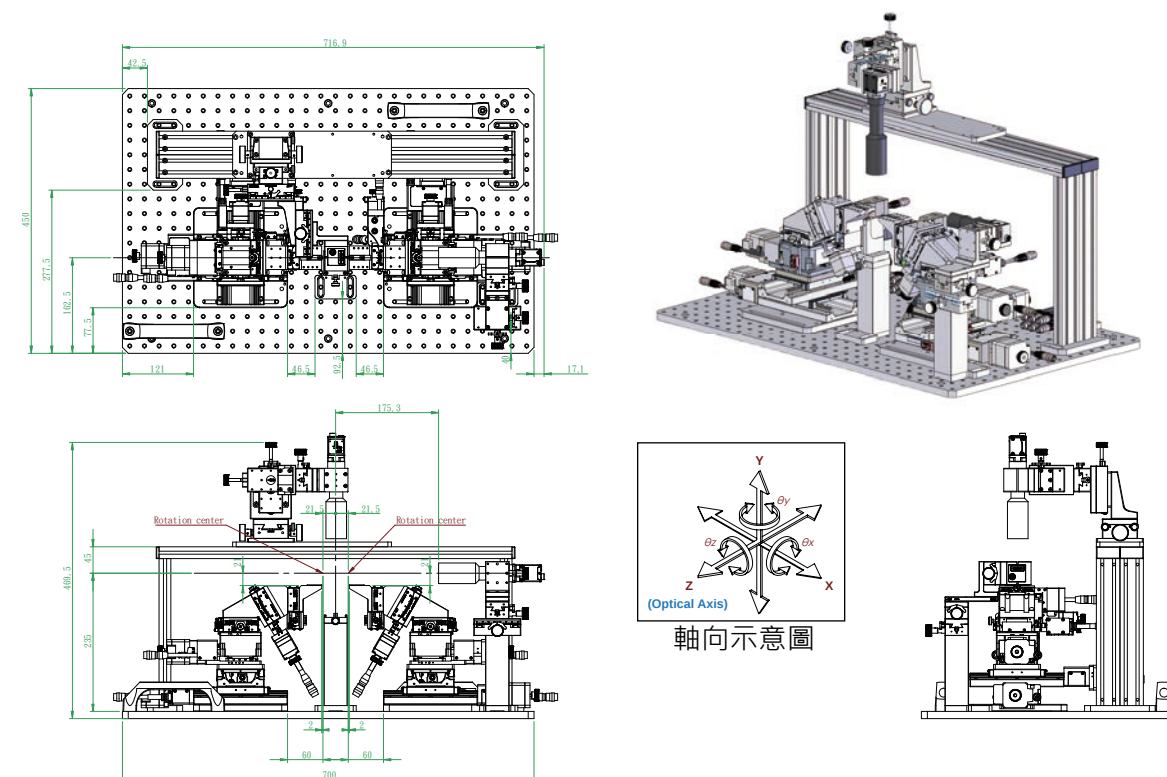
其他配件	
氣浮平台模組	GPD-0806 800*600*130厚 氣浮隔震平台-桌面型 (含：水平儀、調整扳手、各1個) 小型空壓機,可另購
氣浮平台鋁擠模組	鋁擠機構組裝件 1100mm(長)*800mm(寬)*900mm(高)
滑台安裝墊高模組	機構組裝件
軟體模組	自製套裝軟體 型號：AMC01 名稱：對位運動控制軟體

12軸自動耦光套裝系統

(上方開放型-無光學尺)

通訊協議：Pulse
迴路型式：開迴路

產品型號	名稱
GPLS-EW12	12軸自動耦光套裝系統



軸向		X軸	Y軸	Z軸	θ x軸	θ y軸	θ z軸
行程		50mm	10mm	50mm	±5°	±8.2°	±6°
滾珠螺桿導程		1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理		不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能		1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.5μm(Full) / 0.25μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.00055°(Full) / 0.000275°(Half)	0.00125°(Full) / 0.000625°(Half)	0.00071°(Full) / 0.000355°(Half)
單向定位精度		3μm	3μm	3μm	0.03°	0.03°	0.03°
往復定位精度		±0.3μm	±0.5μm	±0.3μm	±0.003°	±0.003°	±0.003°
空轉		1μm	1μm	1μm	<0.003°	<0.003°	<0.003°
東方馬達規格	馬達	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP523MN07B	PKP523MN07B	PKP523MN07B
	驅動器	CVD518-K	CVD518-K	CVD518-K	CVD512-K	CVD512-K	CVD512-K
迴路型式		開迴路 (Open Loop)			開迴路 (Open Loop)		
通訊協議		Pulse			Pulse		

相機、鏡頭模組						
軸向	X軸	Y軸	Z軸	θx軸	θy軸	θz軸
水平向行程	±30mm	±10mm	±10mm	N/A	N/A	N/A
垂直向行程	±50mm	±30mm	±30mm	N/A	N/A	N/A
相機規格	ALN-TEC-M20110MP 八百萬畫素CCD USB3.0 (含USB-CABLE-3M-T及6P-B-USB-TRI-3M)					
鏡頭規格	A2A2840-48UCBAS 2/3" 2MP WD : 110mm 2X非同軸					

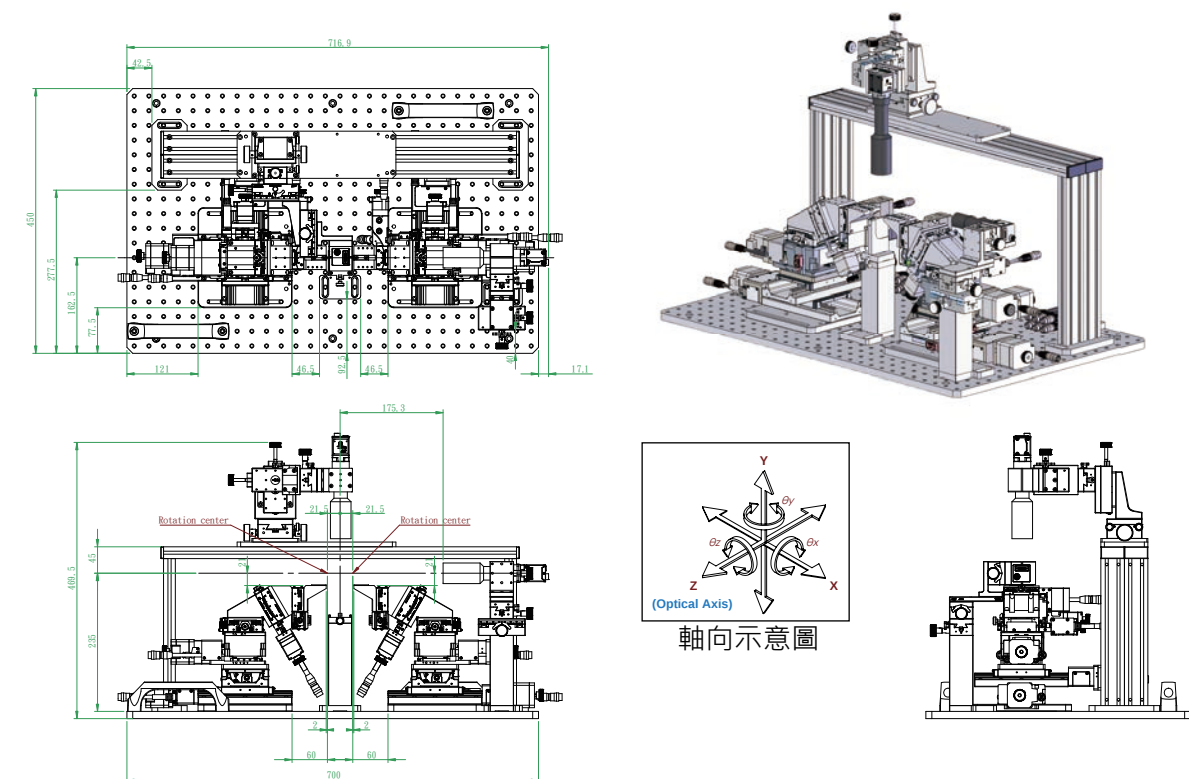
其他配件	
麵包板	700mm*450mm*16mm厚
上位控制器	長：431mm、深：460mm、高：222mm
軟體模組	自製套裝軟體 型號：AMC01 名稱：對位運動控制軟體

12軸自動耦光套裝系統

(上方開放型)

通訊協議：RS-485
迴路型式：XYZ閉迴路

產品型號	名稱
GOC20-EW12	12軸自動耦光套裝系統



軸向	X軸	Y軸	Z軸	θ_x 軸	θ_y 軸	θ_z 軸
行程	50mm	10mm	50mm	$\pm 5^\circ$	$\pm 8.2^\circ$	$\pm 6^\circ$
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1 μ m(Full) / 0.5 μ m(Half)	0.5 μ m(Full) / 0.25 μ m(Half)	1 μ m(Full) / 0.5 μ m(Half)	0.00055 $^\circ$ (Full) / 0.000275 $^\circ$ (Half)	0.00125 $^\circ$ (Full) / 0.000625 $^\circ$ (Half)	0.00071 $^\circ$ (Full) / 0.000355 $^\circ$ (Half)
單向定位精度	3 μ m	3 μ m	3 μ m	0.03 $^\circ$	0.03 $^\circ$	0.03 $^\circ$
往復定位精度	$\pm 0.3\mu$ m	$\pm 0.3\mu$ m	$\pm 0.3\mu$ m	$\pm 0.003^\circ$	$\pm 0.003^\circ$	$\pm 0.003^\circ$
空轉	1 μ m	1 μ m	1 μ m	<0.003 $^\circ$	<0.003 $^\circ$	<0.003 $^\circ$
東方馬達規格	馬達	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP523MN07B	PKP523MN07B
	驅動器	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD5BR-KR	CVD5BR-KR
迴路型式	閉迴路(Close Loop)			開迴路 (Open Loop)		
光學尺規格	搭配Renishaw ATOM系列 解析度：0.02 μ m			N/A		
光學尺補正往復定位精度	$\pm 0.06\mu$ m	$\pm 0.15\mu$ m	$\pm 0.06\mu$ m	N/A	N/A	N/A
通訊協議	Pulse、RS-485					

相機、鏡頭模組	X軸	Y軸	Z軸	θ_x 軸	θ_y 軸	θ_z 軸
水平向行程	± 30 mm	± 10 mm	± 10 mm	N/A	N/A	N/A
垂直向行程	± 50 mm	± 30 mm	± 30 mm	N/A	N/A	N/A
相機規格	ALN-TEC-M20110MP 八百萬畫素CCD USB3.0 (含USB-CABLE-3M-T及6P-B-USB-TRI-3M)					
鏡頭規格	A2A2840-48UCBAS 2/3" 2MP WD：110mm 2X非同軸					

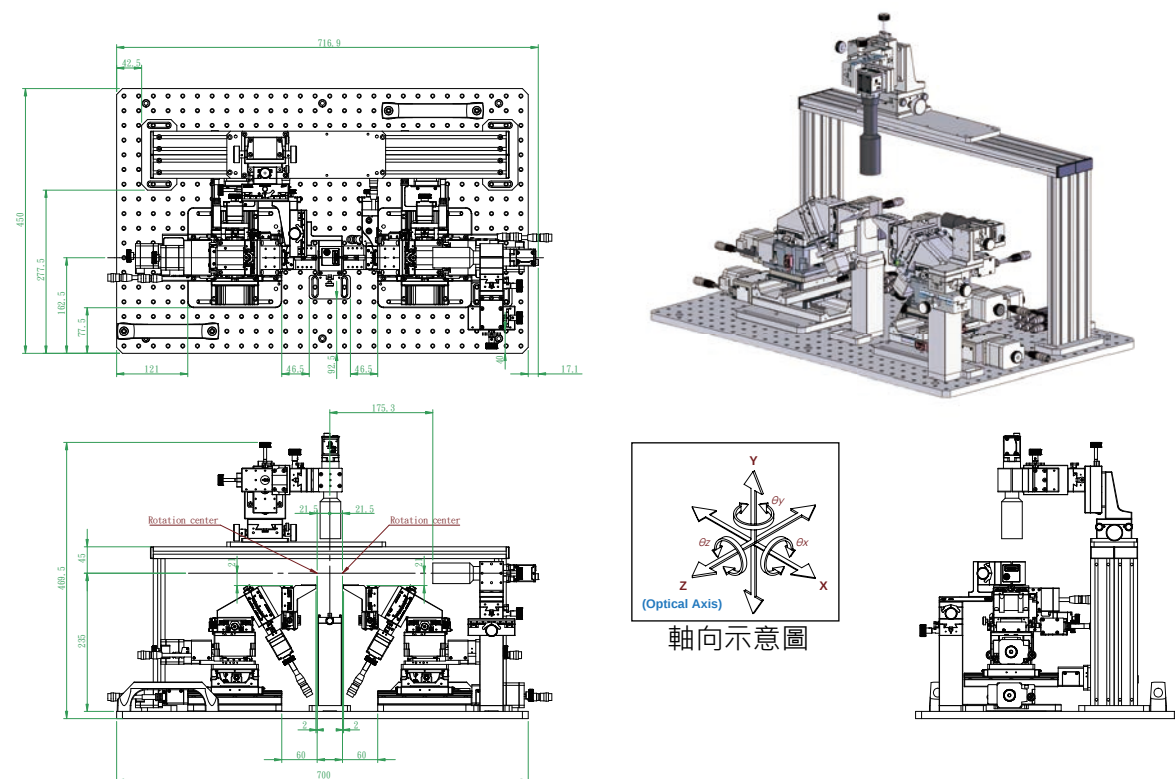
其他配件	700mm*450mm*16mm厚
麵包板	長：431mm、深：460mm、高：222mm
上位控制器	自製套裝軟體 型號：AMC01 名稱：對位運動控制軟體
軟體模組	

12軸自動耦光套裝系統

(上方開放型)

通訊協議：RS-485
迴路型式：XYZ閉迴路

產品型號	名稱
GOC100-EW12	12軸自動耦光套裝系統



軸向	X軸	Y軸	Z軸	θ_x 軸	θ_y 軸	θ_z 軸
行程	50mm	10mm	50mm	$\pm 5^\circ$	$\pm 8.2^\circ$	$\pm 6^\circ$
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1 μ m(Full) / 0.5 μ m(Half)	0.5 μ m(Full) / 0.25 μ m(Half)	1 μ m(Full) / 0.5 μ m(Half)	0.00055 $^\circ$ (Full) / 0.000275 $^\circ$ (Half)	0.00125 $^\circ$ (Full) / 0.000625 $^\circ$ (Half)	0.00071 $^\circ$ (Full) / 0.000355 $^\circ$ (Half)
單向定位精度	3 μ m	3 μ m	3 μ m	0.03 $^\circ$	0.03 $^\circ$	0.03 $^\circ$
往復定位精度	$\pm 0.3\mu$ m	$\pm 0.3\mu$ m	$\pm 0.3\mu$ m	$\pm 0.003^\circ$	$\pm 0.003^\circ$	$\pm 0.003^\circ$
空轉	1 μ m	1 μ m	1 μ m	<0.003 $^\circ$	<0.003 $^\circ$	<0.003 $^\circ$
東方馬達規格	馬達	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP523MN07B	PKP523MN07B
	驅動器	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD5BR-KR	CVD5BR-KR
迴路型式	閉迴路(Close Loop)			開迴路 (Open Loop)		
光學尺規格	搭配Renishaw ATOM系列 解析度：0.1 μ m			N/A		
光學尺補正往復定位精度	$\pm 0.15\mu$ m	$\pm 0.3\mu$ m	$\pm 0.15\mu$ m	N/A	N/A	N/A
通訊協議	Pulse、RS-485					

相機、鏡頭模組	X軸	Y軸	Z軸	θ_x 軸	θ_y 軸	θ_z 軸
水平向行程	± 30 mm	± 10 mm	± 10 mm	N/A	N/A	N/A
垂直向行程	± 50 mm	± 30 mm	± 30 mm	N/A	N/A	N/A
相機規格	ALN-TEC-M20110MP 八百萬畫素CCD USB3.0 (含USB-CABLE-3M-T及6P-B-USB-TRI-3M)					
鏡頭規格	A2A2840-48UCBAS 2/3" 2MP WD：110mm 2X非同軸					

其他配件	700mm*450mm*16mm厚
麵包板	長：431mm、深：460mm、高：222mm
上位控制器	自製套裝軟體 型號：AMC01 名稱：對位運動控制軟體
軟體模組	

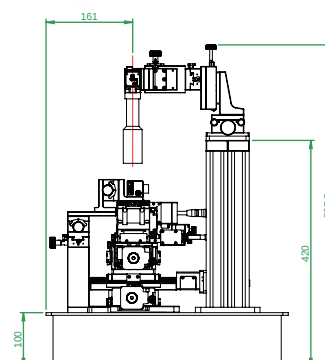
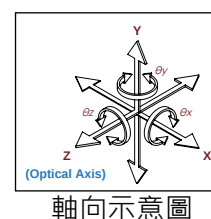
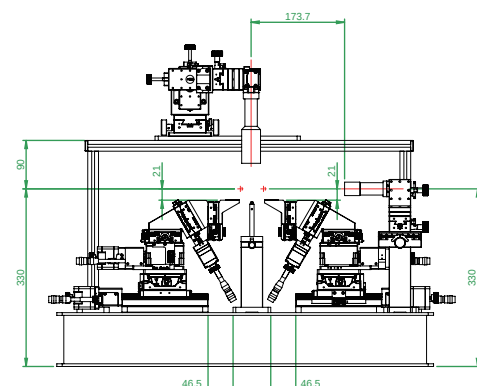
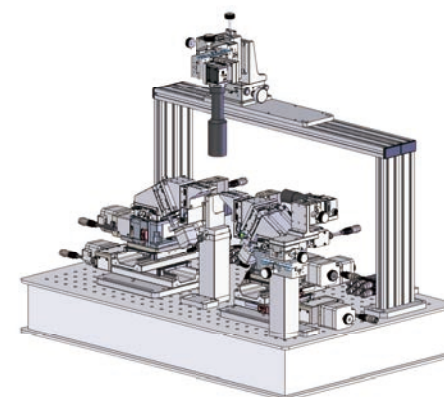
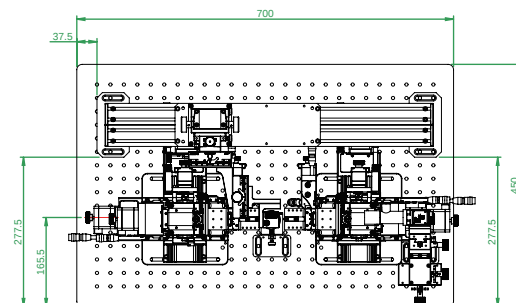
12軸自動耦光套裝系統

(上方開放型)

通訊協議：RS-485

迴路型式：XYZ閉迴路

產品型號	名稱
GOC20-EW12OP	12軸自動耦光套裝系統



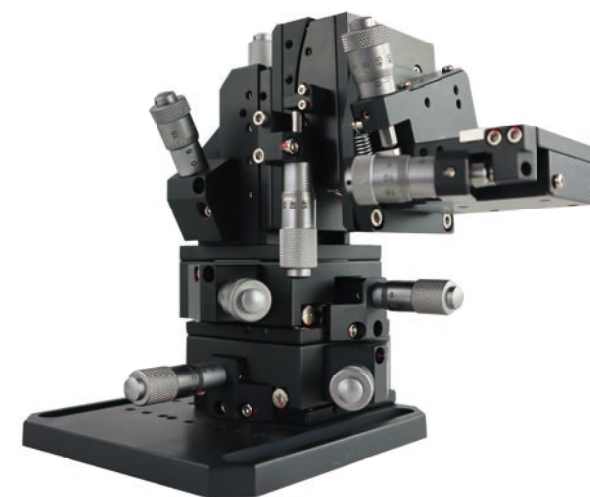
軸向	X軸	Y軸	Z軸	θ x軸	θ y軸	θ z軸
行程	50mm	10mm	50mm	±5°	±8.2°	±6°
滾珠螺桿導程	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm	1mm
材質 / 表面處理	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	不銹鋼 / 無電解鍍	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色	鋁合金 / 陽極黑色
分解能	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.5μm(Full) / 0.25μm(Half)	1μm(Full) / 0.5μm(Half)	0.00055°(Full) / 0.000275°(Half)	0.00125°(Full) / 0.000625°(Half)	0.00071°(Full) / 0.000355°(Half)
單向定位精度	3μm	3μm	3μm	0.03°	0.03°	0.03°
往復定位精度	±0.3μm	±0.5μm	±0.3μm	±0.003°	±0.003°	±0.003°
空轉	1μm	1μm	1μm	<0.003°	<0.003°	<0.003°
東方馬達規格	馬達	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP544MN18B	PKP523MN07B	PKP523MN07B
	驅動器	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD5BR-KF	CVD5BR-KR	CVD5BR-KR
迴路型式	閉迴路(Close Loop)			開迴路(Open Loop)		
光學尺規格	搭配Renishaw ATOM系列 解析度：0.02μm			N/A		
光學尺補正往復定位精度	±0.06μm	±0.15μm	±0.06μm	N/A	N/A	N/A
通訊協議	Pulse、RS-485			RS-485		

相機、鏡頭模組						
軸向	X軸	Y軸	Z軸	θ x軸	θ y軸	θ z軸
水平向行程	±30mm	±10mm	±10mm	N/A	N/A	N/A
垂直向行程	±50mm	±30mm	±30mm	N/A	N/A	N/A
相機規格	ALN-TEC-M20110MP 八百萬畫素CCD USB3.0 (含USB-CABLE-3M-T及6P-B-USB-TRI-3M)					
鏡頭規格	A2A2840-48UCBAS 2/3" 2MP WD：110mm 2X非同軸					

其他配件	
光學平台	GPD-0704 700*450*130厚 氣浮隔震平台-桌面型 (含：水平儀、調整扳手、各1個) 小型空壓機,可另購
上位控制器	長：431mm、深：460mm、高：222mm
軟體模組	自製套裝軟體 型號：AMC01 名稱：對位運動控制軟體

12軸手動光纖耦合滑台模組

12Axis Manual Fiber Alignment Stage Module



緊湊的機構設計,可達到穩定的高精度,最小分辨率可達0.5μm。
適用在光通訊-光纖器件耦合作業場合。

M6E-2200B-L 規格說明

規格	行程		精度	
軸向	粗調	微調	粗調	微調
X	±6.5	±0.3	10 μm	0.5 μm
Y	±6.5	±0.3	10 μm	0.5 μm
Z	±6.5	±0.3	10 μm	0.5 μm
θx	±3°		≒29.3°/刻度	
θy	±3°		≒27.8°/刻度	
θz	±4°		≒33°/刻度	

產品特色

- 專用機構設計。
- 專為光纖耦合作業場域需求所設計。
- 緊湊的堆疊設計，可呈現最佳的剛性。
- 設置有粗調整、微調整的機構。
- 適合實驗室產品實驗、樣品打樣、少量生產。

※詳細規格內容,請參考官網下載專區型錄。

◎ 實驗室光纖產品耦合實驗樣品開發