

技術參數(測微頭在左側, 微分頭解析度0.01mm)

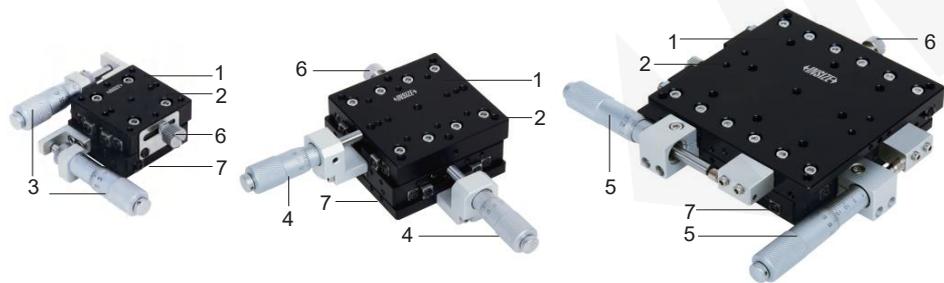
型號	XY軸位移量	檯面對底面平行度	測微頭精度	負載	檯面尺寸
6584-401	±6.5mm	0.04mm	0.01mm	29.4N(3kgf)	40×40mm
6584-601	±6.5mm	0.06mm	0.01mm	49N(5kgf)	60×60mm
6584-901	±12.5mm	0.06mm	0.02mm	93.1N(9.5kgf)	90×90mm
6584-1251	±12.5mm	0.08mm	0.02mm	180N(18.4kgf)	125×125mm

技術參數(測微頭在中間, 微分頭解析度0.01mm)

型號	XY軸位移量	檯面對底面平行度	測微頭精度	負載	檯面尺寸
6584-402	±6.5mm	0.04mm	0.01mm	29.4N(3kgf)	40×40mm
6584-602	±6.5mm	0.06mm	0.01mm	49N(5kgf)	60×60mm
6584-902	±12.5mm	0.06mm	0.02mm	93.1N(9.5kgf)	90×90mm
6584-1252	±12.5mm	0.08mm	0.02mm	180N(18.4kgf)	125×125mm

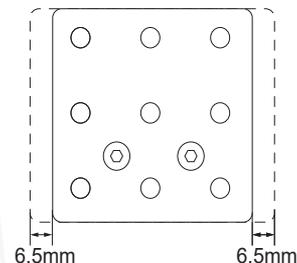
技術參數(測微頭在右側, 微分頭解析度0.01mm)

型號	XY軸位移量	檯面對底面平行度	測微頭精度	負載	檯面尺寸
6584-403	±6.5mm	0.04mm	0.01mm	29.4N(3kgf)	40×40mm
6584-603	±6.5mm	0.06mm	0.01mm	49N(5kgf)	60×60mm
6584-903	±12.5mm	0.06mm	0.02mm	93.1N(9.5kgf)	90×90mm
6584-1253	±12.5mm	0.08mm	0.02mm	180N(18.4kgf)	125×125mm



- 1. 工作臺面
- 2. 螺紋安裝孔
- 3. 測微頭在左側
- 4. 測微頭在中間
- 5. 測微頭在右側
- 6. 鎖緊限位
- 7. 底座

1. 測微頭旋轉一圈平臺移動0.5mm, 轉動1格移動0.01mm。
2. 位移平臺可沿X軸和Y軸兩個方向移動。X軸和Y軸兩個方向移動量分別見左側表格, 以6584-401為例, X軸和Y軸兩個方向移動量分別±6.5mm, 如下圖所示, 平臺在一側移動6.5mm, 另一側移動6.5mm, 總行程位移13mm。



3. 負載 (見左側表格), 即工作重心位於平臺中間時平臺可承受的力。  
注意事項:  
---水準檯面上承載物體的體積, 建議不大於檯面尺寸的1.5倍  
---水準檯面上承載物體的重心, 請勿超出檯面  
---為保證平臺的位移精度, 請勿超負載使用

4. 平臺安裝方法:



順時針轉動測微頭, 將平臺檯面移動至加極限位置, 露出底座一側的2個安裝孔, 先將螺栓放入, 作暫時固定即可。

逆時針轉動測微頭, 將底座移動至相反方向的極限位置, 露出底座一側的2個安裝孔, 將螺栓放入並鎖緊。最後再固定前2處的螺栓。