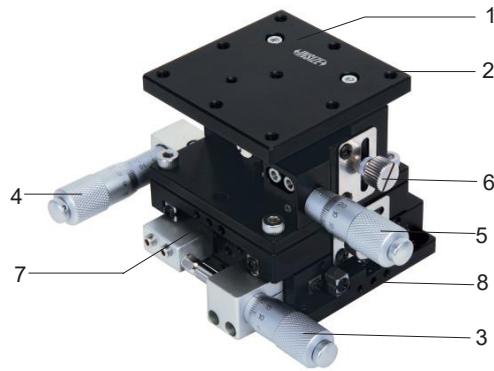
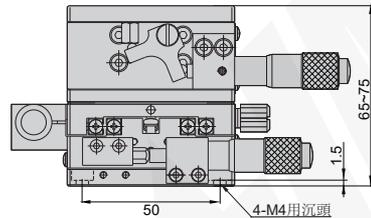
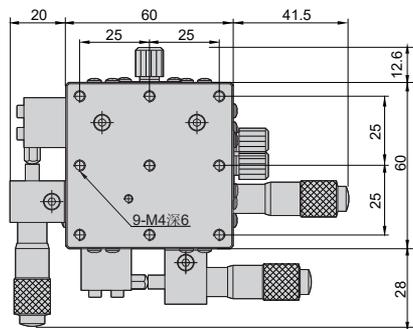


### 技術參數

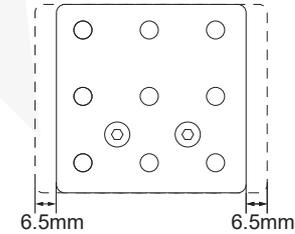
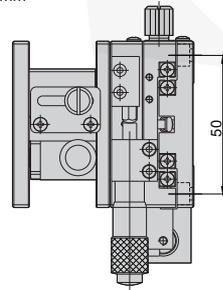
型號	XY軸位移量	Z軸位移量	測微頭分度值	負載	檯面尺寸	重量
6585-60	±6.5mm	10mm	0.01mm	29.4N(3kgf)	60x60mm	0.75kg



1. 工作臺面
2. 螺紋安裝孔
3. 測微頭(X軸方向)
4. 測微頭(Y軸方向)
5. 測微頭(Z軸方向)
6. 鎖緊限位
7. 交叉滾子導軌
8. 底座



單位: mm



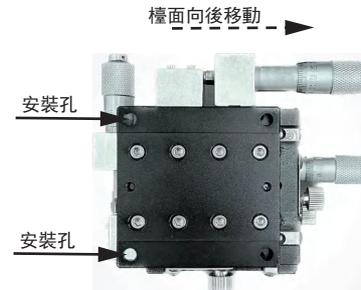
1. 測微頭旋轉一圈平臺移動0.5mm, 轉動1格移動0.01mm。
2. 位移平臺可沿X軸、Y軸、Z軸三個方向移動。X軸和Y軸兩個方向移動量分別為±6.5mm, 如下圖所示, 平臺在一側移動6.5mm, 另一側移動6.5mm, 總行程位移13mm。Z軸方向移動量為10mm。

3. 負載 29.4N (3kgf), 即工作重心位於平臺中間時平臺可承受的力。

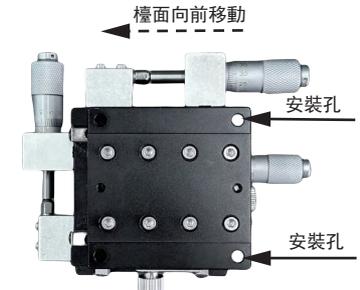
注意事項:

- 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。