

基座光学

Oeabt Motion Control

运动控制



光学实验与基础教学

Optical experiment and basic teaching / 服务热线:0757-29399899

手动位移台



旋转安装座

- ▶ 可连续旋转360°;激光刻度增量为2°,且有对准线;
- ▶ 安装平台高度:16.1mm;
- ▶ 紧定机制,可通过侧面的螺丝锁定位置;
- ▶ 负载能力:安装在水平面时为10kg;安装在竖直面时为4kg;



型号	BASE-TSX-R	螺孔类型	M4*5处,M6*1处,M6*4处(沉头孔)
规格	62.2*62.2*16.1mm	重量	151.6g
行程范围	360°旋转,分度2°	材质	7075铝合金
负载能力	水平面时为10kg,竖直面时为4kg		



手动水平倾斜台

- ▶ 最大可调±2°的倾斜度,耐载荷:4kgf;
- ▶ 底面开有Ø6mm/Ø22mm通孔可用于连接固定;
- ▶ 工作台面M16螺孔/M4螺孔可转接;
- ▶ 水平倾斜台可以组合位移台、直动台、光学镜片搭载等应用;

台面尺寸	60mm*60mm	耐载荷	4kgf
移动机构	手动螺钉式	螺孔类型	M4*4处,M4*4处(沉头孔)
角度范围	±2°	精度	0.667°/圈

型号	中心孔径	重量
BK60A-M6	M6沉头孔, M16螺孔	161.0g
BK60A-22	Ø22mm通孔, M16螺孔	156.0g



双轴旋转位移台

- ▶ 双轴旋转位移台,带旋转平台和可拆卸的无孔顶板;
- ▶ 360°的连续旋转;
- ▶ 沿着X轴和Y轴具有11.5mm的线性行程;
- ▶ 带SM1(1.035"-40)螺纹中心孔,附带2个CSK3卡环;
- ▶ 从底部到安装平面高度为25.4mm,到无孔顶板高度32.2mm;
- ▶ 附带定位销用于在平台的通孔上对准标准载玻片;



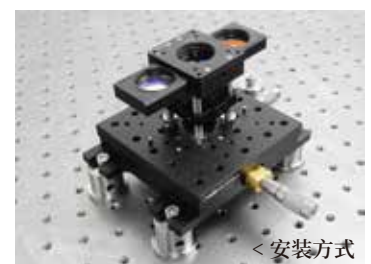
安装方式 >

型号	CT-XYR-D	螺孔类型	M4*20处, M6*16处, Ø6.7*10.8*4处(U型槽孔)
台面尺寸	Ø106.1mm	重量	868.3g
行程范围	线性11.5mm, 360°旋转	材质	7075铝合金
分度精度	测微头分度10µm, 旋转分度1°		



双轴线性位移台

- ▶ 双轴线性位移台,带方形螺纹孔平台;
- ▶ 沿着X轴和Y轴具有11.5mm的线性行程;
- ▶ 带SM1(1.035"-40)螺纹中心孔,附带2个CSK3卡环;
- ▶ 从底部到安装平面高度为25.4mm;
- ▶ 附带定位销用于在平台的通孔上对准标准载玻片;



< 安装方式

型号	ST-XY-D	分度精度	分度10µm
台面尺寸	108.0*108.0mm	重量	720.6g
行程范围	11.5mm	材质	7075铝合金
螺孔类型	4-40*8处, M4*12处, M6*24处, Ø6.7*11.0mm*4处(U型槽孔)		



角度位移台

- ▶ 可提供 $\pm 5^\circ/\pm 10^\circ$ 的旋转运动;
- ▶ 绕虚拟点的纯旋转运动;
- ▶ 边缘有分度为 1° 的标记;
- ▶ 无反冲弹簧负载设计,可拆卸互换多种执行机构;
- ▶ 可使用侧边安装的固定螺丝可以将平台完全锁定;



< 安装方式

台面尺寸	65*65mm	螺孔类型	M3*4处, M6*7处, M6*2处(沉头孔)
台面高度	30mm	负载	45N
刻度	1°	材质	7075铝合金

型号	旋转轴高度	角度范围	重量
M-GON65-L-M	101.6mm	$\pm 5^\circ$	347.0g
M-GON65-U-M	71.2mm	$\pm 10^\circ$	347.0g



XY轴俯仰偏转台

- ▶ X轴具有 $\pm 2.5^\circ$ 小角度旋转调节, Y轴具有 $\pm 5^\circ$ 的倾斜俯仰调节;
- ▶ 工作台面有M4/M6螺孔规则分布;
- ▶ 可整合安装不同规格的光学元件;
- ▶ 微分调节轴可精密调整度数,采用弹簧复位可极大增加灵活性;
- ▶ 材质采用7075铝合金氧化发黑处理;

安装方式 >



型号	TAL-XY60	调节范围	旋转 $\pm 2.5^\circ$ (X轴), 倾斜 $\pm 5^\circ$ (Y轴)
台面尺寸	60*60mm	耐载荷	3kgf
载物台高度	24.5mm	重量	210g
驱动方式	手动微分	材质	7075铝合金



X轴线性位移台

- ▶ 模块化设计使位移台可以在X方向配置;
- ▶ 适合用于使用频率较低,需要做精细调整或完全固定的地方;
- ▶ 最大限度地减少了凸起部分,适合于装入其它的装置或设备中使用;
- ▶ 行程范围: $\pm 12\text{mm}$;
- ▶ 侧面的螺丝可用于锁定;

安装方式 >



型号	TSX-M3	承载能力	117.7N (12.0kgf)
规格	65.0*65.0*20.0mm	扭矩刚度	俯仰 $0.35^\circ/\text{N}\cdot\text{cm}$, 转动 $0.35^\circ/\text{N}\cdot\text{cm}$
台面尺寸	65*65mm	平行度	$50\mu\text{m}$
行程范围	X轴, $\pm 12\text{mm}$	重量	182.4g
螺孔类型	M6*9处, M4*4处	材质	7075铝合金
最大承载力矩	俯仰 $5.1\text{N}\cdot\text{m}$, 转动 $5.1\text{N}\cdot\text{m}$, 偏摆 $4.0\text{N}\cdot\text{m}$		



X轴线性位移台

- ▶ 燕尾形滑动轴承可实现行程超过1英寸的平稳可锁定运动；
- ▶ 手拧旋钮可以实现快速定位和每转一圈1mm的步进灵敏度；
- ▶ 模块化设计方便正交搭建XYZ三轴配置；
- ▶ 可从两侧手动调整；

安装方式 >



型号	Z-TSX-M1	负载	111N
规格	76.2*76.2*19.1mm (不包含旋钮)	重量	254.4g
行程范围	±12.5mm	材质	7075铝合金
螺孔类型	M6*9处, M6*2处(沉头孔)		



X轴线性位移台

- ▶ 燕尾形滑动轴承可实现±12.5mm线性行程；
- ▶ 两端处的手拧旋钮可调整行程；
- ▶ 模块化设计方便正交搭建XYZ三轴配置；
- ▶ 台面多螺孔阵列, 支持安装规格多样的运动组件；

安装方式 >



型号	TSX-M	螺孔类型	M6*13处、M6*4处(沉头孔)
规格	75.0*75.0*19.6mm (不包含旋钮)	重量	261.9g
行程范围	±12.5mm	材质	7075铝合金
承载能力	111N		



单轴位移台

- ▶ 模块化设计便于将位移台组合成XY和XYZ配置；
- ▶ TSX-L1测微头驱动的行程有13mm, 分度为10μm；
- ▶ TSX-L2差分调节器的行程有8mm, 粗调每转一圈移动0.35mm, 精调分度2μm；
- ▶ 提供配测微头或差分调节器的装配选择；

安装方式 >



规格	90.8*36.1*18.1mm (不包含调节器)	重量	127.2g
螺孔类型	M6*15处, M6*2处(沉头孔)	材质	7075铝合金

型号	行程范围	驱动方式	分度精度
TSX-L1	13mm	游标测微头	10μm
TSX-L2	8mm	差分调节器	粗调一圈0.35mm, 精调2μm



线性位移台

- ▶ 线性行程范围:12mm;
- ▶ 配置SM13测微头:驱动螺距0.5mm,分度10 μ m;
- ▶ 台面多螺孔阵列,便于集成其它光机件;
- ▶ 模块化设计便于将位移台组合成XY和XYZ配置;
- ▶ 提供测微头和直流驱动器版本;



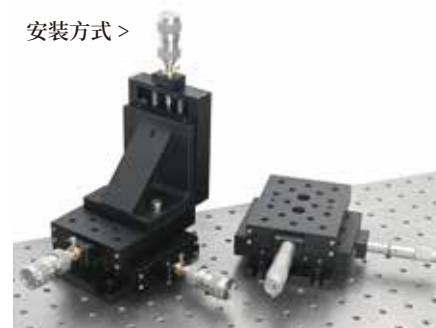
型号	TSX-LD1	台面尺寸	61.0*61.0mm
规格	61.0*81.7*20.5mm	驱动方式	SM13测微头:驱动螺距0.5mm,分度10 μ m
行程范围	12mm	重量	226.4g
螺孔类型	上面板:M6*7处,M6*2处(沉头孔);底面板:M4*4处,M6*7处		



线性位移台

- ▶ 线性行程范围:25mm;
- ▶ 配置测微头:驱动螺距0.5mm,分度10 μ m;
- ▶ 配置差分尺:驱动螺距0.5mm,分度10 μ m;
精调一圈50 μ m,精度1 μ m;
- ▶ 模块化设计便于将位移台组合成XY和XYZ配置;

安装方式 >



台面尺寸	101.6*76.2mm	螺孔类型	上面板:M6*16处,M6*2处(沉头孔);底面板:M6*2处(沉头孔)
行程范围	25mm	材质	7075铝合金

型号	TSX-LE-B	TSX-LE-C
规格	189.0*76.2*20.3mm	165.3*76.2*20.3mm
驱动方式	SM25测微头	DRP41-A差分调节器
粗调行程	25mm,0.5mm/圈,分度10 μ m	16mm,0.5mm/圈
精调行程	/	230 μ m,50 μ m/圈,精度1 μ m
理论精度	10 μ m	1 μ m
重量	426.3g	434.2g



重载型线性位移台

- ▶ 全钢结构的刚度构造,重载型交叉滚子轴承;
- ▶ 稳定、长行程、高负载能力;
- ▶ 行程50mm,驱动方式:SM25测微头,分度10 μ m;
- ▶ 水平负载能力:30kg(66lbs)、垂直负载能力:4kg(8.8lbs);
- ▶ 台面尺寸:100*100mm;



型号	TSX-LS1	精度分度	螺距0.5mm,游标分度10 μ m
规格	100.0*125.5*25.0mm	负载能力	水平负载:30kg(66lbs);垂直负载:4kg(8.8lbs)
台面尺寸	100*100mm	重量	1738.7g
行程范围	50mm	材质	440不锈钢



两轴倾斜滑台

- ▶ 提供两轴±5°的倾斜偏转角度调节；
- ▶ 设计对激光器或光传感器，用于光轴移轴调整使用；
- ▶ 两轴移轴调整带锁定功能；
- ▶ 耐负载:5kgf；



< 安装方式

型号	TAP-TITL	耐负载	5kgf
规格	98.0*67.8*40.0mm	重量	436.5g
倾斜角	±5°	材质	7075铝合金
螺孔类型	前面板:M3*4处(沉头孔)、M4*7处、M4*4处(沉头孔);后面板:M3*4处、M4*4处(沉头孔)、M6*7处		



纵向升降台

- ▶ 交叉滚柱导轨，测微头驱动将平面进行Z轴升降；
- ▶ 纵向行程:8.5mm；
- ▶ 台面尺寸:63*63mm，螺孔阵列；
- ▶ 模块化设计，可进行 X、XY 或 XYZ 配置堆叠；
- ▶ M6沉孔可安装到公/英制的光学平台上；



< 安装方式

型号	TSX-ZL	精度	10μm/刻度(测微头最小读数)
规格	63.0*63.0*37.5mm(不含测微头)	台面尺寸	63.0*63.0mm
行程范围	8.5mm	负载能力	4kgf
螺孔类型	M4*4处, M6*9处, M6*4处(沉头孔)	重量	285.1g



五轴位移平台

- ▶ 结构紧凑，台面尺寸56.8*42.9mm；
- ▶ 载物台高度27.3mm；
- ▶ 五轴调节：俯仰调节±3.5°，偏转调节±5°，线性平移3mm；
- ▶ 顶部平台多安装孔；

安装方式 >



型号	TSX-5	调节范围	俯仰±3.5°，偏转±5°，线性平移(X、Y和Z轴)3mm
台面尺寸	56.8*42.9mm	重量	203.4g
载物台高度	27.3mm	材质	7075铝合金
螺孔类型	M4*18处, M3*4处, M4*1处(沉头孔), 6.2*10.5mm*2处U型槽孔		



倾斜旋转位移台

- ▶ 测微头控制仰俯、倾斜和旋转；
- ▶ 调节范围：仰俯倾斜 $\pm 4.1^\circ$ ，旋转 $\pm 9.5^\circ$ ；
- ▶ 台面高度：37.5mm；
- ▶ 手拧旋钮可限位、临时锁定XYZ轴；
- ▶ 台面M4螺孔阵列，间距12.5mm；



型号	TAP-TR	负载能力	1kg
规格	$\varnothing 70.0 \times 37.5\text{mm}$ (不含测微头)	重量	226.4g
台面高度	37.5mm	材质	7075铝合金
螺孔类型	仰俯倾斜： $\pm 4.1^\circ$ ，精度 $1.85^\circ/\text{转}$ ，分辨率 0.037° ；旋转： $\pm 9.5^\circ$ ，精度 $1.7^\circ/\text{转}$ ，分辨率 0.034°		



手动旋转位移台

- ▶ 360°连续旋转，带双止动栓设计；
- ▶ 底座间隔 5° 的刻度，每 30° 标记数值；
- ▶ 水平安装负载20kg；垂直安装负载1kg；
- ▶ 台面多螺孔安装；



型号	R-TSX-B	螺纹类型	M4*8处，M6*5处，M6*4处（沉头孔）
规格	64.8*64.6*25.4mm	重量	159.5g
调节范围	360°旋转，分度 5°	材质	7075铝合金
负载能力	水平安装：20kg；垂直安装：1kg		



360°旋转位移台

- ▶ 旋转台粗略旋转度数为360°，旋转台激光雕刻的分度为 1° ；
- ▶ 千分尺和游标可实现 5° 的精细调节，以游标刻度为标准，精度5弧分；
- ▶ 台面M4螺孔可以安装PRK1-A压臂/PRK2-A压臂；
- ▶ 中心镜片安装孔为SM1(1.035"-40)螺纹，附带CSK3卡环1个；
- ▶ SM1螺纹中心孔可以安装 $\varnothing 1$ 英寸，最大厚度15mm的光学元件；
- ▶ 负载能力：粗调为11.4kg，精调为1.7kg；



型号	台面尺寸	行程	最大负载	螺孔类型
R-TSX-M	$\varnothing 73\text{mm}$, SM1螺纹孔	粗调:360°, 细调: 5°	粗调:11.4kg, 细调1.7kg	M4/M6

360°旋转升降台



- ▶ 高稳定性、可锁定的垂直和旋转运动升降台；
- ▶ 顶部平台可旋转360°粗调并锁定位置；
- ▶ 垂直调节范围26mm，从50.8mm到76.8mm；
- ▶ 安装表面Ø67.0mm；
- ▶ 静态与动态负载能力5kg；
- ▶ 多种螺纹阵列工作台面可选，适应不同实验需求搭建；

安装方式 >



规格	Ø71.3*51.1mm	升降行程	垂直调节26.0mm，刻度0.01mm
工作台面	Ø67.0mm	负载能力	5kg
粗调行程	360°，刻度2°	材质	7075铝合金

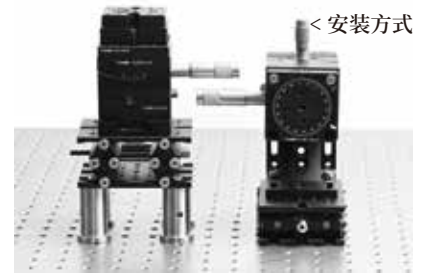
型号	螺孔阵列类型	螺孔类型	重量
Z-TSX-R1	圆形阵列螺孔	M4*9处，M6*4处	565.6g
Z-TSX-R2	方形阵列螺孔		562.7g



Z轴剪式升降台

- ▶ Z轴高度调节范围25mm，台面高度从21.3mm到46.8mm；
- ▶ 安装台面：101.6*76.2mm；
- ▶ 垂直负载能力25kg；
- ▶ 顶部和底部有多规格螺纹孔和安装槽；

< 安装方式



型号	TSX-Z25	负载能力	25kg
安装台面	101.6*76.2mm	重量	425.2g
台面高度	21.3mm-46.8mm	材质	7075铝合金
调节范围	25mm		



Z轴垂直升降台

- ▶ Z轴行程：11mm；
- ▶ 测微头调节器实现一圈0.5mm；
- ▶ 台面M4M6螺纹孔阵列；
- ▶ 通过底部通孔安装到面包板或平台上；

< 安装方式



型号	VLT-Z	调节精度	0.5mm/圈，精度10µm
规格	83.3*61.0*63.0mm	重量	418.4g
行程范围	11mm	材质	7075铝合金
螺孔类型	M4*12处、M6*13处、Ø6.4mm*4处(通孔)		

Oeabt的三轴Nano X3系列挠性位移台非常适合要求亚微米分辨率的光纤耦合应用。平行挠性设计确保了精确、平滑、连续的运动，摩擦可以忽略。游标测微头调节器的Nano X3位移台提供4mm行程，最大负载1kg。平台的标称高度是62.5mm。提供顶板用于Nano X3位移台上安装旋转和长行程线性位移台等组件。



手动三轴挠性位移台

- ▶ X、Y和Z轴的最大行程4mm；
- ▶ 挠性设计，确保平滑连续运动和长期稳定性；
- ▶ 顶板带凹槽，确保多轴位移台配件的对准；
- ▶ 紧凑尺寸：112.0mm*112.0mm，不包括驱动器；
- ▶ 采用SM13/SM25游标测微头，游标刻度理论精度10μm；
- ▶ 采用DRP系列差分调节器，游标刻度理论精度1μm；
- ▶ 所有调节器都均接驳到共用的基部底座，将串扰降到最低；
- ▶ 模块化的设计允许拆卸和更换外置驱动器；

安装方式 >



型号	Nano X3-MA	Nano X3-MB	Nano X3-MC2	Nano X3-MD
调节器	SM13测微头	SM25测微头	DRP-C差分调节器	DRP51-C差分调节器
粗调进给量	500μm/圈	500μm/圈	500μm/圈	500μm/圈
精调进给量	/	/	300μm, 50μm/圈	300μm, 50μm/圈
理论精度	10μm	10μm	粗调10μm, 精调1μm	粗调10μm, 精调1μm
重量	781.6g	946.5g	879.1g	899.2g



标准三轴位移台顶板

- ▶ 2处宽3mm的中心槽口，用于对准多轴位移台配件；
- ▶ 20处M3螺孔，用于安装螺栓；
- ▶ 4处Ø3.2mm沉头孔，2处Ø4.3mm沉头孔，2处Ø6.3mm沉头孔阵列；
- ▶ 9处M4螺孔；



紧凑型三轴挠性位移台

- ▶ X、Y和Z轴的行程为4mm；
- ▶ 挠性设计，确保平滑连续运动和长期稳定性；
- ▶ 预配置调节器，以进行手动粗调或精调；
- ▶ 紧凑尺寸：77.5*74.0*62.4mm，不包括驱动器；
- ▶ 顶板带凹槽，确保多轴位移台配件的对准；
- ▶ 所有调节器都均接驳到共用的基部底座，将串扰降到最低；
- ▶ 模块化的设计允许拆卸和更换外置驱动器；
- ▶ 适用于专业光纤耦合系统、光纤对准或波导定位系统；

安装方式 >



型号	Nano XC3-MA	Nano XC3-MB	Nano XC3-MC
调节器	M6*0.5调节螺丝	SM13千分尺	DRP-C差分调节器
粗调进给量	500μm/圈	500μm/圈	500μm/圈
精调进给量	/	/	300μm, 50μm/圈
理论精度	/	10μm	粗调10μm, 精调1μm
重量	732.6g	589.4g	512.5g



固定平台支架(Nano台配件)

- ▶ 固定安装支架扩展了位移台的安装表面;
- ▶ 直接连接在Nano X3系列的三轴位移台的固定部分;
- ▶ 常用于搭建光纤耦合系统;



型号	3X-AM	重量	169.1g
规格	56.0*62.5*62.5mm	材质	7075铝合金
螺孔类型	M2*4处, M3*8处, M4*7处, M3*8处(沉头孔)		



90°换向顶部平台(Nano台配件)

- ▶ 直角支架增加了一个侧面安装的表面;
- ▶ 取代Nano X3系列的三轴位移台的固定顶板;
- ▶ 上表面有标准槽, 7处M4和8处M3螺纹安装孔;



型号	3X-AM2	重量	93.0g
规格	68.0*60.0*58.5mm	材质	7075铝合金
螺孔类型	M3*16处, M4*11处, M3*4处(沉头孔)		



光纤夹具(Nano台配件)

- ▶ SM1(1.035"-40)内螺纹;
- ▶ 非常适合搭配我们的Ø1英寸套筒系列和SM1螺纹光纤转接盘使用;
- ▶ 光轴高度18mm;

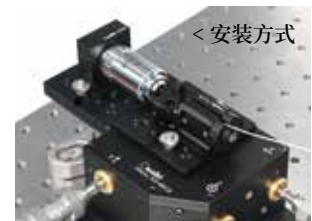


型号	HCS1	重量	22.8g
规格	32.1*13.4*35.0mm	材质	7075铝合金
螺孔类型	SM1(1.035"-40)内螺纹		



光纤旋转器(Nano台配件)

- ▶ 适用于需要360°连续旋转的光纤耦合和方向调节系统;
- ▶ 可安装外层为Ø125µm的裸光纤(不附带缓冲层);
- ▶ 易于装载的V型槽设计;
- ▶ 夹臂具有磁性夹持力;



型号	FH-FR	偏心距	10µm
规格	58.6*25.8*31.5mm	夹持直径	Ø125µm裸光纤(不附带缓冲层)
调节范围	360°连续旋转, 带锁定	重量	61.1g
光轴高度	12.5mm	材质	7075铝合金



裸光纤夹具(Nano台配件)

- ▶ V形凹槽设计,用于夹持 $\text{Ø}150\text{-}\text{Ø}341\mu\text{m}$ 的裸光纤;
- ▶ 通过磁铁固定夹臂;
- ▶ 底部M4螺孔可安装接杆;

安装方式 >



型号	规格	兼容光纤	螺孔类型	重量
HC-HF	32.0*15.0*27.8mm	$\text{Ø}150\text{-}341\mu\text{m}$	M4*2处	121.5g



快拆式光纤夹持器(Nano台配件)

- ▶ V形槽插件具有5个不同的V形槽和1个平面;
- ▶ 兼容夹持 $\text{Ø}1125\mu\text{m}\text{-}\text{Ø}2.66\text{mm}$ 的光纤;
- ▶ 夹臂带调节旋钮,提供0.25-2N的夹持力;

安装方式 >



型号	HC-QF	夹持直径	$\text{Ø}1125\mu\text{m}\text{-}\text{Ø}2.66\text{mm}$
规格	33.1*10.0*40.7mm	重量	14.6g



光纤固定架(Nano台配件)

- ▶ SMA插芯接口; FC接头,宽键槽2.2 mm;
- ▶ 与Nano X3系列挠性位移台适配;
- ▶ 光轴高度18mm;



< 安装方式

型号	HCFC	HCSMA
规格	32.0*25.1*26.6mm	32.0*25.1*26.6mm
接口类型	FC, 宽键槽2.2 mm	SMA
重量	10.7g	10.9g
材质	7075铝合金	



V形槽光纤固定架(Nano台配件)

- ▶ V形槽可夹持 $\text{Ø}150\text{-}\text{Ø}341\mu\text{m}$ 的光纤;
- ▶ 不锈钢实心,磁性压块固定;
- ▶ 锥形端便于耦合应用中处理光纤;
- ▶ 兼容Nano系列挠性位移台和OPS-3XAM光纤耦合板;

安装方式 >



型号	FH-VG	夹持直径	$\text{Ø}150\text{-}\text{Ø}341\mu\text{m}$
规格	82.5*32.0*13.8mm	重量	194.2g

基座光学

Oeabt *Electrically Controlled Motion*

电控运动



Oeabt的三轴Nano X3系列挠性位移台集成了开环压电驱动器, 压电驱动器能够使位移台达到纳米分辨率。游标测微头调节器的Nano X3位移台提供4mm行程。压电驱动器提供20 μ m行程, 可以使用我们开环压电控制器控制。平行挠性设计确保了精确、平滑、连续的运动, 摩擦可以忽略。最大负载1 kg。



压电三轴挠性位移台

- ▶ X、Y和Z轴粗调行程4mm;压电微调行程20 μ m;
- ▶ 顶板带凹槽, 确保多轴位移台配件的对准;
- ▶ 所有调节器都均接驳到共用的基部底座, 将振动误差降到最低;
- ▶ 压电选项在开环中提供最高5nm分辨率;
- ▶ 模块化的设计允许拆卸和更换外置驱动器;
- ▶ 挠性设计, 确保平滑连续运动和长期稳定性;
- ▶ 紧凑尺寸:112.0mm*112.0mm, 不包括驱动器;

型号	Nano X3-MP	电压范围	0-75V
可调行程(粗调)	4mm	理论分辨率	20nm
可调行程(压电)	20 μ m	双向重复性	200nm
调节器	SM13游标测微头、压电驱动器	给进量	10 μ m/分度
控制方式	开环	重量	828.0g

线性步进电机平移台



- ▶ 本系列线性平台产品适用于低速、高精度、中等负载的运动定位场合;
- ▶ 行程范围28mm;
- ▶ 最高运行速度3.5mm/s;
- ▶ 负载能力达水平方向5kg, 垂直方向1.25kg;
- ▶ 便于装载组合XY、XZ、XYZ等轴向二、三轴运动平台;
- ▶ 驱动类型:
 - LMTS-D: 步进电机轴上带手动进给旋钮的双驱动型;
 - LMTS-S: 微型减速步进电机, 更高精度的微小进给量控制, 不支持手动进给;

型号	LMTS-D28	LMTS-S28
规格	253.0*70.0*24.0mm	253.0*70.0*24.0mm
行程	28mm	28mm
执行器类型	28BYG-B双向出轴电机	步进减速电机(减速比 1:45)
最快速度	3.5mm/s	0.4861mm/s
调速	1X=0.4375mm/s, 选项: 1X/2X/4X/8X	0.4861mm/s
重量	666.5g	
计算分辨率	3.5 μ m	
典型分辨率	7 μ m	
负载能力	水平方向5kg; 垂直方向1.25kg;	
单向重复精度	\pm 5 μ m	
双向重复精度	\pm 10 μ m	
导程(螺纹距)	0.7mm	
额定电压	DC 12V	
额定电流	0.6 A	
推荐控制器	LMTS-DRIVER	
电缆长度	1m	

驱控一体长行程直线运动平台

NEW

- ▶ 内置驱动与控制电路, 采用双向出轴28BYG步进电机, 同时支持电动/手动双模式;
- ▶ 内置PID控制功能, 加减速曲线平滑, 运动执行器启停进退平稳, 无顿挫感;
- ▶ 驱动脉冲默认采用256x细分, 从而使运动平台运行平稳, 安静, 稳定;
- ▶ 采用霍尔操纵杆, 可对直线运动平台进行实时的、线性的、平滑的无级加减速控制;
- ▶ 支持点动、慢跑、霍尔无级变速前后进给等自由运动控制模式;
- ▶ 支持记忆断电前行程位置功能, 重启后不自动归零(可手动操作);
- ▶ 通过组合按键执行电机复位及速度切换(快慢两档);
- ▶ 支持通过USB串口通信与上位机程序交互, 通信协议采用ASCII O' motion指令集;
- ▶ 支持在Windows/Linux/MacOs/Android及其他有串口通信功能的操作系统下开发上位机控制程序, 实现跨平台应用;
- ▶ 提供windows版本的上位机控制程序样例及通信协议文档, 方便用户进行二次开发或系统集成;



型号	OLTS-150S	OLTS-300S
规格	360*100*40.5mm	500*100*40.5mm
总行程	146mm	296mm
重量	2000.3g	2610.0g
台面尺寸	100*90mm	
台面螺纹	M6*16处, Ø3mm*6处(销孔)	
丝杠	Ø8*1mm(导程)	
导轨形式	双直线导轨	
材质	铝合金+高碳钢	
整步分辨率	0.002µm/脉冲	
半步分辨率	0.001µm/脉冲	
高速挡速度:	4.69mm/s	
低速挡速度	2.93mm/s	
点动距	0.1mm(固定值)	
定位精度	±0.01mm	
单向重复定位精度	±0.02mm	
双向重复定位精度	±0.03mm	
承载力	11.7kg	
电机类型	两相步进电机	
电机型号	28BYG-60AB	
额定电流	0.6A/Ph	
步距角	1.8°	
微步数	51200	
传感器类型	槽型光电传感器	
传感器电源电压	DC 5V	
消耗电流	50mA	
输出端电气特性	NPN常闭	
信号的含义	低电平有效	

长行程直线运动平台

NEW

- ▶ 长行程与高精度兼备的单轴直线运动平台；
- ▶ 搭载高性能两相步进电机，配合微步细分技术，可实现纳米级的脉冲分辨率；
- ▶ 提供宽速度范围 (0.78mm/s至6.25mm/s) 和可调点动功能 (0.01-0.5mm)；
- ▶ 支持点动、慢跑、霍尔无级变速前后进给等自由运动控制模式；
- ▶ 支持通过USB串口通信与上位机程序交互，通信协议采用ASCII O' motion指令集；
- ▶ 支持在Windows/Linux/MacOs/Android等操作系统下开发上位机控制程序，实现跨平台应用；
- ▶ 提供windows版本的上位机控制程序样例及通信协议文档，方便用户进行二次开发或系统集成；
- ▶ 推荐与 O'motion单轴/四轴运动控制器配套使用；



型号	OLTS-150L	OLTS-300L
规格	400*100*40.5mm	400*100*40.5mm
总行程	146mm	296mm
重量	1896.8g	2471.2g
台面尺寸	100*90mm	
台面螺纹	M6*16处, Ø3mm*6处 (销孔)	
丝杠	Ø8*1mm (导程)	
导轨形式	双直线导轨	
材质	铝合金+高碳钢	
整步分辨率	0.002µm/脉冲	
半步分辨率	0.001µm/脉冲	
最高速度	6.25mm/s	
最低速度	0.78mm/s	
点动距	设置范围0.01-0.5mm	
定位精度	±0.01mm	
单向重复定位精度	±0.02mm	
双向重复定位精度	±0.03mm	
承载力	11.7kg	
电机类型	两相步进电机	
电机型号	28BYG-60AB	
额定电流	0.6A/Ph	
步距角	1.8°	
微步数	51200	
传感器类型	槽型光电传感器	
传感器电源电压	DC 5V	
消耗电流	50mA	
输出端电气特性	NPN常闭	
信号的含义	低电平有效	
推荐驱动器/控制器	O' motion 单轴步进运动控制器、O' motion 四轴运动控制系统	

注*: 最高、最低运动速度及点动距取决于运动控制器的脉冲频率及设定，因此上述*号标注参数，均为采用Oeabt® O' motion 四轴运动控制系统下的测试结果。

驱控一体升降平台

NEW



- ▶ 内置驱动与控制电路, 采用双向出轴42BYG直流电机, 同时支持电动/手动双模式;
- ▶ 内置PID控制功能, 加减速曲线平滑, 运动执行器启停进退平稳, 无顿挫感;
- ▶ 驱动脉冲默认采用256x细分, 从而使运动平台运行平稳, 安静, 稳定;
- ▶ 采用霍尔操纵杆, 可对直线运动平台进行实时的、线性的、平滑的无级加减速控制;
- ▶ 支持点动、慢跑、霍尔无级变速前后进给等自由运动控制模式;
- ▶ 支持记忆断电前行程位置功能, 重启后不自动归零(可手动操作);
- ▶ 通过组合按键执行电机复位及速度切换(快慢两档);
- ▶ 支持通过USB串口通信与上位机程序交互, 通信协议采用ASCII O' motion指令集;
- ▶ 支持在Windows/Linux/MacOs/Android等操作系统下开发上位机控制程序, 实现跨平台应用;
- ▶ 提供windows版本的上位机控制程序样例及通信协议文档, 方便用户进行二次开发或系统集成;

规格	286.0*181.5*72.3mm
升降行程	25mm
平台高度	最低平台高度:72.3mm;最高平台高度:99mm
台面尺寸	178*160mm
丝杠类型	Ø12mm 精密滚珠丝杠, 导程2mm
导轨形式	双直线导轨
负载能力	建议值≤65磅(30kg)
精度性能指标	
高速档速度	2.5mm/s
低速档速度	1.83mm/s
点动距*	82µm
双向重复定位精度	5µm
反向间隙	5µm
平整度	≥0.02mm
电气参数指标	
电机类型	42BYG直流电机
步距角	1.8°
微步数	51200
工作电压	DC 12 V
工作电流	2A
传感器类型	槽型光电传感器(NPN常开, 高电平有效)
控制与通信	
控制接口	USB串口
通信协议	ASCII O' motion指令集
兼容系统	Windows/Linux/MacOS/Android等
开发支持	提供Windows样例程序与协议文档
推荐驱动器/控制器	O' motion 单轴步进运动控制器、O' motion 四轴运动控制系统



微定位升降平台

NEW

- ▶ 纳米级微定位升降平台；
- ▶ 采用高扭矩减速电机、双直线导轨约束及精密滚珠丝杠，构成高刚性、高承载力、高精度的基础结构；
- ▶ 内置NPN常开型槽光电传感器，为控制器提供可靠的原点信号，实现建立基准坐标系和消除累积误差；
- ▶ 适用于如干涉测量、光谱分析、激光光束准直，需要亚纳米级的位置调整；
- ▶ 推荐与 O'motion 单轴/四轴运动控制器配套使用；

型号	OLP-20G
规格	94.0*84.0*107.0mm
总行程	19mm
载物台尺寸	顶板:84*84mm;侧板:75*80mm
丝杠	φ8mm 精密滚珠丝杠
导程	1mm
导轨形式	双直线导轨
主要材料	高碳钢、铝合金
精度技术指标	
整步分辨率*	0.0014μm/脉冲
半步分辨率*	0.0007μm/脉冲*
最高速度*	0.45mm/s
最低速度*	0.055mm/s
点动距*	0.7μm
定位精度	±0.001mm
单向重复定位精度	±0.002mm
双向重复定位精度	±0.003mm
承载力	11.7kg
电机、传感器技术指标	
电机类型	减速步进电机
减速比	14:1
额定电流	0.5A/相
步距角	1.8°
微步数	51200
传感器类型	槽型光电传感器
传感器电源电压	DC 5V
消耗电流	50mA
输出端电气特性	NPN常开
信号的含义	高电平有效
推荐驱动器/控制器	O' motion 单轴步进运动控制器、O' motion 四轴运动控制系统

注*:最高、最低运动速度及点动距取决于运动控制器的脉冲频率及设定,因此上述*号标注参数,均为采用Oeabt® O' motion 四轴运动控制系统下的测试结果。



电控升降位移台

NEW

- ▶ Ø8mm滚珠丝杠与双直线导轨组合, 提供了运动的平稳性与精度和抗力矩能力;
- ▶ 双向重复性±2μm, 重复精度±5μm, 最小分辨率≤1μm;
- ▶ 推荐与OSMC-1U单轴控制器或 O'motion 四轴运动控制器配套使用;
- ▶ 支持通过USB串口通信与上位机程序交互, 通信协议采用ASCII O' motion指令集;
- ▶ 支持在Windows/Linux/MacOs/Android等操作系统下开发上位机控制程序, 实现跨平台应用;
- ▶ 提供windows版本的上位机控制程序样例及通信协议文档, 方便用户进行二次开发或系统集成;

型号	LMTS-15G
规格	80.0*78.5*45.0mm
总行程	±7.5mm
丝杠类型	Ø8mm精密滚珠丝杠, 导程1mm
导轨形式	双直线导轨
最大负载	1.5kg (加装安装臂后)
重量	748.0g
精度技术指标*	
垂直最大速度*	1.2mm/秒 (推杆控制)
点动最小速度*	≤1μm (手轮控制)
最小分辨率*	≤1μm (手轮控制)
双向重复性*	±2μm
重复精度*	±5μm
反向间隙*	0.01mm (步进电减速机的齿轮间隙)
电机、传感器技术指标	
电机类型	20BYG减速步进电机, 减速比5.1:1
步距角	1.8°
微步数	51200
传感器类型	槽型光电传感器 (NPN常开, 高电平有效)
工作电压	DC 12V
工作电流	2A
推荐驱动器/控制器	OSMC-1U单轴步进控制器、O' motion 四轴运动控制系统 (OM-4X控制驱动器和OM-4CP操作手柄)

注*: 最高、最低运动速度及点动距取决于运动控制器的脉冲频率及设定, 因此上述*号标注参数, 均为采用Oeabt® O' motion 四轴运动控制系统下的测试结果。



压电物镜位移器

NEW

- ▶ Z轴向定位行程, 开环控制的压电物镜位移器;
- ▶ 可实现快速采集和高帧速扫描;
- ▶ 快拆挠性夹环, 可以快速更换物镜;
- ▶ 适用于需要高重复性和精细相对运动而非绝对定位的场景;
- ▶ 需搭配OPZT-1U单通道压电控制器使用(单独购买);

型号	PZTOL	工作电流	200mA
规格	42.0*40.0*68.0mm	输出电压	100V
可调行程	60μm @100V	保持电压时间	3秒
驱动方式	压电陶瓷, 开环	连接端口	提供D-sub9复合连接器或SMC连接器选项
理论精度	≤1μm	物镜接口可选	提供RMS/M25/M26/SM1的螺纹转接件
重复定位精度	±1μm	附属件	电缆(1.5m), 不可拆卸
负载能力	500g	推荐控制器	OPZT-1U单通道压电控制器
工作电压	12V		



位移器配件-物镜转接

- ▶ 搭配PZTOL物镜位移器, 可以快速更换物镜;
- ▶ 提供RMS/SM1/M25/M26/M32的螺纹接口选项;

型号	规格	燕尾类型	外螺纹类型
OL-RMS	Ø38.0*12.9mm	【公头】Ø31.9mm, α=60°	RMS(0.8"-36)外螺纹
OL-M25			M25*0.75外螺纹
OL-M26			M26*0.75外螺纹
OL-M32			M32*0.75外螺纹
OL-RMS-B	Ø38.0*6.5mm	【公头】Ø31.9mm, α=60°	RMS(0.8"-36)内螺纹
OL-SM1-B			SM1(1.035"-40)内螺纹
OL-M25-B			M25*0.75内螺纹
OL-M26-B			M26*0.75内螺纹

压电XY轴位移台



- ▶ XY轴粗调行程4mm; 压电微调行程39μm;
- ▶ 中心带SM1(1.035"-40)螺孔;
- ▶ 所有调节器都均接驳到共用的基座底座, 将振动误差降到最低;
- ▶ 差分提供粗调一圈0.5mm, 微调分辨率2.5μm;
- ▶ 压电选项在开环中提供最高5nm分辨率;
- ▶ 挠性设计, 确保平滑连续运动和长期稳定性;
- ▶ 推荐搭配PZTCZ3-75三通道压电陶瓷驱动器使用;



可调行程(粗调)	4mm	电压范围	0-100V
可调行程(压电)	39μm	理论分辨率	20nm
调整方式	差分调节器、电位器调压(模拟)	双向重复性	200nm
控制方式	开环	给进量	2.5μm/分度



电动线性位移台

- ▶ 线性行程范围:12mm;
- ▶ 配置Actuator-12电动千分尺,每微步进给量仅0.01mm (@80%占空比);
- ▶ 台面多螺孔阵列,便于集成其它光机件;
- ▶ 模块化设计便于将位移台组合成XY和XYZ配置;
- ▶ 适配OPMC-X系列单轴/多轴运动控制器;

安装方式 >



型号	TSX-LMD	驱动方式	Actuator-12电动千分尺
规格	61.0*81.7*20.5mm	微步进给量	0.01mm (@80%占空比)
台面尺寸	61.0*61.0mm	推力	29.4N (3.0kgf)
行程范围	12mm	重量	226.4g
螺孔类型	上面板:M6*7处, M6*2处(沉头孔); 底面板:M4*4处, M6*7处		



直流促动器

NEW

- ▶ 采用直流电机驱动的电动千分尺促动器;
- ▶ 千分尺前端有平头和球头两种形式;
- ▶ 每微步进给量仅0.01mm (@80%占空比);
- ▶ 每微步进给量仅0.01mm (@80%占空比);
- ▶ 每微步进给量仅0.01mm (@80%占空比);
- ▶ 微型精密研磨丝杆可最大程度的减少回转间隙;
- ▶ 适配基座光学OPMC-X系列单轴/多轴运动控制器;



单轴直流促动控制器

NEW

- ▶ 最大支持单直流电机促动器正反向进给、调速;
- ▶ 支持采集零点及正限位传感器型号,自动控制电机回零和到达行程极限后自停;
- ▶ 通过旋钮编码器调速和控制促动器进、退、停动作;
- ▶ 归零及正限位自停同时输出蜂鸣器提示音;
- ▶ 电机防堵转功能,电流异常时自动保护,断电记忆功能(针对速度等设定);

型号	OPMC-X1	PWM调速模式	调节占空比
工作电压	DC 12V	PWM调速范围	0%-100% (0%为恒停状态)
输出电压	DC 9V	工作环境温度	0-60°C
适用电机	有刷直流电机	工作环境湿度	20-80%
运动控制模式	点动/连续运动(通过编码器旋钮操作)	规格	76*74*47mm

Oeabt LMTS-DRIVER 是一款针对采用步进电机的电动执行器、电动位移平台的闭环控制器。本控制器旨在为低功耗步进电机(在DC 12V下最高支持至18W)提供简便的手动及自动控制。控制器采用最高32细分(6400pps)对电机进行微步控制,有效抑制电机振动。辅以梯形加减速和S型加减速控制模式,使得电机运行平稳,噪声及发热量均控制在极低水平。



单轴步进运动控制器

- ▶ 适用于步进电机的电动执行器、电动位移平台的闭环控制器;
- ▶ 半闭环微步进控制,在DC 12V下最高支持至18W;
- ▶ 中文操作菜单和拨杆式操作手柄;
- ▶ C模块结构,可快速集装在OPM系列电源及USB通信底座上或单独使用;

型号	LMTS-DRIVER	加减速方式	梯形加减速
电机驱动电压	DC 12V	电机驱动输出	直流两相式
电机驱动电流	1250mA (Max)	正交编码器 (QEP) 输入	微分
电机驱动类型	12 bit PWM 控制	限位开关输入	正限位, 0点限位
控制算法	半闭环微步进	编码器电源	DC 5V
位置反馈	霍尔效应编码器 (两相) 输入, 5V差分信号	运动控制拨杆	单刀双掷自复位
编码器反馈带宽	500 Hz	电压	DC 12V 稳压直流
位置计数器	32 bit	最大输出电流	1.5A (Max)
操作模式	位置、速度、动作循环	外壳尺寸	76.1*74.2*46.9mm
高分辨率步进	LMTS-D (每转 6400 微步 (1.8°步距角步进电机) LMTS-S 每转 28800微步 (步距角18°/1:45 减速步进电机)	重量	183.4g

PACS系列分体式三路PZT控制器由一个单独的控制器、一个手动操作的旋钮手柄盒和电源组成。适用于控制无主动位置反馈功能的开环压电执行器运动,如压电千分尺,压电镜架及微动压电位移平台等。控制器电压控制范围DC 0V~60V,其中0V~54V段落具备平滑的线性输出。沉头槽的设计便于直立或平放安装在光学平台上。



PACS-2分体式三路PZT控制器

- ▶ 适用于控制开环压电执行器,如三路压电千分尺、镜架或三轴压电微动平台等;
- ▶ 控制器与可手持操作手柄分体设计,手柄操作时的震动不会传递到隔震平台;
- ▶ 电压控制范围DC0V~60V,其中0V~54V段落具备平滑的线性输出;
- ▶ 三个通道可同时操作,适用于需要超精密插补定位的场合(亚微米级);
- ▶ 输出电压稳定($\pm 0.2V$),极小的噪声等效运动误差;
- ▶ 操作手柄的旋钮具有10圈式阻尼旋钮操作,可进行细微调整,且不易产生误动作而导致输出电压漂移;

特性	符号	值
电源电压	VIN	60V
负载电流	ILOAD	100mA
输出(单路)	PMAX	1.6W
	VOUT	0~54V
	IOUT MAX	30mA
温度范围	TJ	-40~125°C

适用于同时驱动和控制4个基于两相步进电机的运动执行器,如直线运动平台、垂直升降平台、R角度台、U型弧度台,以及电动光阑、旋转镜架、电动千分尺等。其中1-3轴为全功能轴,第4轴仅适用于R角度台,可控制旋转方向、速度、角度,和旋转圈数。支持三轴直线、圆弧插补运动控制。

O' motion四轴(3+R)运动控制系统

NEW

- ▶ 系统内置DC 24V-7A开关电源,可同时驱动多台57BYG步进电机;
- ▶ 配备触屏控制、四向霍尔摇杆、双向霍尔拨杆、电子手轮等丰富的操控装置;
- ▶ 电子手轮可输出最小为1个脉冲的控制信号输出,同时可切换至10x、100x等快档位;
- ▶ 支持点动、慢跑和预设点位间(手动或自动循环)等运动控制模式;
- ▶ 装置有急停开关,保障使用者及场景内其他设备的安全;
- ▶ 可通过软件调整输出电流和设置步进微步数,最大支持256x细分;
- ▶ 自动识别Oeabt系列执行器的机电参数,即连即用;
- ▶ 断电记忆各轴位置,重启后不自动归零(可手动操作);
- ▶ 可保存最多5组三轴坐标预设位,一键切换至预设位无需逐条轴调节;
- ▶ 4.7寸触摸屏与中文图形界面,内置教学视频,支持固件TF卡升级;
- ▶ 支持USB串口与上位机程序交互,支持在windows/Linux/MacOs/Android等系统下二次开发;
- ▶ 提供windows版本的上位机程序样例及通信协议文档,方便用户系统集成;
- ▶ 第1轴支持霍尔/光电编码器、光栅尺等执行器,实现半闭环/闭环高精度定位,其余轴为开环控制;



◆ 相关参数

输入电压	AC 110V-240V
输出电压	DC24V/5V
输出电流	DC24V@6A、DC 5V@2A
额定功率	154W Max
急停开关	有
可控轴数	4
闭环控制轴数	1
编码器支持	50-4096Line, 4MHz Max
电机微步分辨率	1/16-256
触摸屏类型	电容
触摸屏分辨率	800*480
手动控制方式	屏幕按键/四向霍尔摇杆/双向霍尔摇杆/电子手轮(25ppR可变倍率)
自动控制方式	支持自动点位运动、插补运动
PC程序控制	非必须(提供windows版本)
操作界面	中文图形
控制协议	O' motion 增强型v1.1
协议类型	ASCII 指令型
支持系统	windows7-11/Linux/Macos/Android/其他
防护等级	IP44
体积	300.0*210.0*81.3mm

适用于驱动基于两相步进电机的运动执行器,如直线运动平台、垂直升降平台、R角度台、U型弧度台;以及电动光阑、旋转镜架、电动千分尺等。

O' motion 单轴步进运动控制器

NEW

- ▶ 最大支持采用42BYG两相步进电机驱动的运动执行器;
- ▶ 内置PID控制功能,加减速曲线平滑,保障运动平稳、启停无顿挫;
- ▶ 可通过软件调整输出电流和设置步进微步数,最大支持256x细分;
- ▶ 支持带霍尔或光电编码器、磁栅尺、光栅尺的执行器,实现半闭环和闭环模式下的精密定位;
- ▶ 本地操控:通过霍尔操纵杆实现实时无级调速,支持点动、慢跑等自由运动;
- ▶ 支持程序控制设定位置、速度模式及预设点位间的自动循环运动;
- ▶ 支持外部PWM信号控制启停与方向切换(脉宽或频率识别模式);
- ▶ 自动识别Oeabt系列步进电机的机电参数,无需手动配置,简化调试流程;
- ▶ 配备1.54英寸OLED屏幕,显示中文菜单,状态参数一目了然;
- ▶ 支持记忆断电前行程位置功能,重启后不自动归零(可手动操作);
- ▶ 提供标准USB串口,采用开放的ASCII指令集,兼容Windows, Linux, MacOS, Android等操作系统;
- ▶ 支持通过Oeabt总线与电源集线器进行组合,单个集线器最大支持4台集装;;
- ▶ 提供Windows版上位机样例程序及通信协议文档,方便用户进行二次开发或系统集成;



电机输出			
型号	OSMC-1U	位置计数器	32 bit
驱动电压	DC 12V-24V	操作模式	位置、速度、动作循环
驱动电流	2A Max	加减速方式	S形
驱动类型	16 bit PWM控制	外触发控制	频率识别
控制算法	PID	断电记忆	有,保持原位
高分辨率步进	对应步距角是1.8度的两相电机,每转51200微步	通信协议	开放ASCII指令
细分倍数	16X-256X(软件调整)	支持系统	全平台
编码器反馈带宽	500 Hz	二开SDK	协议文档
电机连接器(Dsub26型)开环控制为MDR20型			
电机驱动输出	直流两相式	限位开关输入	正限位,0点限位
正交编码器(QEP)输入	PID	编码器电源	DC 5V
输入电源要求			
电压	DC12V-24V	外壳尺寸	76.0*74.2*47.0mm
最大输出电流	2A Max	重量	183.5g
前面板控件			
操纵杆	霍尔无极调速		

注*:通过脉宽识别时,需专用复杂信号发生器生成先导脉冲宽度不同的信号来判断运动方向,根据脉冲频率调整运动速度;而采用频率识别时,仅通过频率高低来判断运动方向,速度则服从用户的全局速度设定(1-8x),因此对用户信号要求简单,具备调频特性即可。

单轴压电控制器

NEW



- ▶ 输入电压为DC 12V@1A, 根据输出电压范围有0-75V、0-100V、0-150V等三个硬件版本可选;
- ▶ 最小电压调整步距为0.01V, 对应压电行程至亚微米级别;
- ▶ 开环控制模式下, 显示估算行程, 闭环模式下显示精确行程, 精度±0.1μm (光栅尺形式);
- ▶ 可自动识别Oeabt系列压电执行器的电压及行程参数, 而无需人工设置, 即连即用;
- ▶ 支持外部模拟电压信号, 和数字PWM信号控制压电执行器保持及伸缩量变化;
- ▶ 带有快速吸收电路, 可较快的消除压电器件的残余电荷, 使压电执行器准确行程回零;
- ▶ 采用1.54寸OLED屏幕与中文菜单与用户交互;
- ▶ 支持与Oeabt总线与电源集线器组合使用, 单个集线器最大支持4U集装;
- ▶ 支持通过USB串口通信与上位机程序交互, 提供支持windows系统的API;

型号	OPZT-1U	兼容第三方执行器	兼容
规格	76.0*74.2*47.0mm	用户界面	中文菜单
输入电压	DC12V	操作方式	单键飞梭旋钮
输出电压	DC 0-75V、DC 0-100V、DC 0-150V	上位机程序	有
输出电流	0-150mA 线性	API	提供Windows版本
调压步距	0.01V	防护等级	IP44
旋钮一圈	1.5V	使用环境温度	-20°C~40°C
行程估算	支持	使用环境湿度	≤85%
电压上限	可调节		

三通道压电陶瓷驱动器

NEW



- ▶ 适用于无主动位置反馈功能的开环压电促动器;
- ▶ 电压控制范围可选 (0-75V/0-100V/0-150V);
- ▶ 共有三个可同时使用的输出通道, 每通道极限电流500mA;
- ▶ 用户可实时持续调整和监控每一个通道的输出电压, 在范围内电压任意调节;
- ▶ OLED屏幕显示通道号及实时电压值等信息;
- ▶ 极小的噪声等效运动误差, 放大器电路部分有效屏蔽了噪声的影响;
- ▶ 具有输入, 输出短路保护功能;
- ▶ 输入过压保护 (AC 250);
- ▶ 采用高精度, 低噪声, 稳定的电压信号采集电路;

项目	参数	备注
输入电压	DC 0-75V/0-100V/0-150V	
频率	50-60Hz	
功率	<225W	带有1A保险丝
输出通道数量	3个	
输出电压	DC 220-240V	0.5-75v,0.7-100V, 2-150V
输出电流	DC 90mA Max	极限电流500mA
输出端子类型	SMC螺纹端子	
显示输出	2x24位数字液晶显示	同时显示三通道实时电压
手动控制	10圈精密电位器	
外部模拟量控制	DC 0-10V	对应0-75/100/150V 电压输出
外壳尺寸	300*210*81.3mm	
质量	918.0g	

OBS-C1光电快门控制器用于驱动和控制单路通道的光电快门或其他电磁线圈类设备。为便于使用，配有可直接安装到光学平台上的底座。通过钮子开关可开启和切断对控制器的电源供应。后面板上的M8航空插座，可连接Oeabt OBS-P1光电快门和兼容此接口的其他由电流和脉冲驱动的执行器。



OBS-C1 光电快门控制器

- ▶ 用于驱动和控制单路通道的光电快门或其它电磁线圈类设备；
- ▶ 本机可手动操作或通过PC端控制软件、外部信号触发进行现场控制；
- ▶ 中文菜单的交互界面下实现手动、自动、外触发三种控制模式；
- ▶ 完整的功能可在Shutter/OptStudio软件界面下实现；
- ▶ 可设置自动时序操作，开关/间隔时间和循环次数；
- ▶ 控制多台联动操作，实现多通道同步或异步动作；

型号	OBS-C1	外部触发端子	SMA
规格	76.0*74.2*47.0mm (不含旋钮)	重量	177.5g
输出电压	DC 12V	材质	7075铝合金
连接器接口	6针XS2 (M8) 公头	附件	12V电源、1米XS2传感器用连接线、KCH-A1底座
通信连接器	USB接口		

OBS-P1具有一个SM05螺纹孔径，带有在通光孔内摆动的叶片，可提供百毫秒级的快门操作。在一般情况下，快门保持在关闭状态，只有当接收到脉冲控制信号才会打开。该特性使其成为需要对激光束进行通光/阻挡应用的理想选择。如控制电压保持在较高水平，则快门保持打开状态。当控制电压下降至阈值之下，则快门随即关闭。快门开关的速度和频率均可以通过OBS-C1控制器进行调节(需单独购买)。



OBS-P1 光电快门

- ▶ 叶片式光电快门，可提供百毫秒级的快门操作；
- ▶ SM05 (0.535"-40) 螺纹快门孔径，兼容SM05透镜套筒；
- ▶ 闭合响应时间:使用OBS-C1控制器为10ms (典型值) 20%-80%曝光；
- ▶ 默认位置:关闭；
- ▶ 与OBS-C1控制器兼容(单独出售)；

型号	OBS-P1	连接器接口	6针XS2 (M8) 公头
规格	84.8*57.1*31.1mm	螺孔类型	M4螺孔
快门孔径	SM05 (0.535"-40) 内螺纹	重量	218.4g

时序性能	典型耗时 (ms)	时序性能	典型耗时 (ms)
TI	8.0	TC	4.1
TO	3.0	MSOP*	27.0
TD/R	13.0	MOP	10.0

TI (Transfer initialization) : 从施加通电电压到快门初始移动的时间。

TO (Transfer Open) : 快门从20%曝光到80%曝光的时间，这是在快门的1/2英寸行程中测量的。

TD/R (Transfer Dwell/Release) : 从去除保持电压或脉冲到快门开始关闭的时间。

TC (Transfer Close) : 从80%曝光到20%曝光的快门关闭时间。

MSOP* (Minimum shutter opening time) : 使用来自OBS-C1快门控制器的 MOP 的最小快门打开时间。

MOP (Minimum Open Pulse) : OBS-C1控制器的最小脉冲宽度。

促动器/集线器

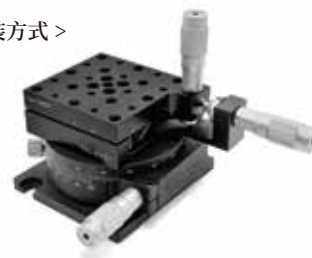


SM系列 游标测微计



- ▶ 游标测微计是大多数位移台的手动促动器的标准驱动器；
- ▶ 标准Ø9.5mm安装套柄, 滚花调节旋钮, 便于操控；
- ▶ 螺距为0.5mm, 以10µm的增量直接读取, 游标读数为1µm；
- ▶ 行程范围为13mm/25mm, 推力为10.4kgf；
- ▶ 带4mm六角凹孔, 在狭小的空间内也能调节；

安装方式 >



驱动螺距	0.5mm	轴向负载	40N
刻度	10µm	材质	304不锈钢

型号	行程范围	重量
SM13	13mm	35.0g
SM25	25mm	38.4g



DRL51系列 差分调节器

- ▶ 模块化手动差分驱动器；
- ▶ 适用于我们 Nano系列挠性位移台或线性位移台；
- ▶ 粗调行程13mm, 一圈0.5mm；
- ▶ 精调行程300 μ m, 50 μ m/圈
- ▶ 精调理论精度: 1 μ m；
- ▶ 兼容带 \varnothing 9.5mm或M14*1.0安装孔的位移台；



< 安装方式

粗调行程	13mm, 0.5mm/圈	理论精度	1 μ m
精调行程	300 μ m, 50 μ m/圈	材质	304不锈钢

型号	规格	安装孔径	重量
DRL51-A	\varnothing 20.0*72.8mm	\varnothing 9.5mm	88.0g
DRL51-C	\varnothing 20.0*82.8mm	M14*1.0	95.7g



DRP系列 差分精密调节器

- ▶ 模块化手动差分驱动器；
- ▶ 适用于我们 Nano系列挠性位移台或线性位移台；
- ▶ 带刻度的精调游标旋钮 (50格)；
- ▶ 行程范围可选；
- ▶ 黄铜件可安装到 \varnothing 9.5mm或M9.5*0.5、M14*1.0安装筒；



< 安装方式

调节螺丝	M6*0.5, 粗调0.5mm/转	每转行程	粗调0.5mm/转, 精调50 μ m/转
精调行程	300 μ m, 50 μ m/圈	理论精度	1 μ m

型号	规格	粗调行程	黄铜安装螺纹	重量
DRP31-A	\varnothing 20.0*72.8mm	8.8mm	\varnothing 9.5mm	87.8g
DRP41-A	\varnothing 20.0*82.8mm	18.8mm	\varnothing 9.5mm	88.2g
DRP31-B	\varnothing 20.0*72.8mm	7.8mm	M9.5*0.5	90.7g
DRP41-B	\varnothing 20.0*82.8mm	17.8mm	M9.5*0.5	92.2g
DRP18-C (无锁环)	\varnothing 20*57.4mm	6.2mm	M14*1.0	85.8g
DRP31-C	\varnothing 20.0*72.8mm	16.8mm	M14*1.0	88.5g
DRP41-C	\varnothing 20.0*82.8mm	26.8mm	M14*1.0	90.0g



差分调节器

- ▶ 模块化手动差分驱动器；
- ▶ 粗调一圈0.5mm，精调分辨率2.5μm；
- ▶ 黄铜件可安装到Ø9.5mm或M9.5*0.5、M14*1.0安装筒；
- ▶ 行程范围可选；

调节螺丝	M6*0.5	粗调精度	0.5mm/圈
精调行程	500μm，分辨率2.5μm	理论精度	2.5μm

型号	规格	粗调行程	黄铜安装螺纹	限位环	重量
PSM25-A	Ø16.5*70.7mm	4mm	Ø9.5mm	无	50.8g
PSM35-A	Ø16.5*81.2mm	11.6mm、拆除限位后14mm		有	52.8g
PSM25-B	Ø16.5*70.7mm	2.5mm	M9.5*0.5	无	53.9g
PSM35-B	Ø16.5*81.2mm	5.65mm、拆除限位后8mm		有	55.8g
PSM10-C	Ø16.5*56.2mm	0.95mm	M14*1.0	无	41.2g
PSM25-C	Ø16.5*70.7mm	9.65mm、拆除限位后12mm		有	51.7g
PSM35-C	Ø16.5*81.2mm	19.65mm、拆除限位后22mm		有	53.5g



M6系列精调螺丝

- ▶ M6*0.5精密调节器；
- ▶ 螺纹精密小公差，更具灵敏度和调节精度；
- ▶ 螺纹衬套和锁定螺母，用于螺纹集成；
- ▶ 用于精细调整架、位移台的集成；
- ▶ 35~50mm六种不同的长度可选；

型号	螺纹长度	黄铜尺寸	安装直径	重量	调节螺丝
M605-L30-A	30mm	Ø12*15mm	Ø9.5mm	12.3g	M6*0.5
M605-L35-A	35mm			13.3g	
M605-L40-A	40mm			14.2g	
M605-L45-A	45mm			15.1g	
M605-L50-A	50mm			16.2g	
M605-L30-B	30mm	Ø12.9*16mm	M9.5*0.5	15.1g	
M605-L35-B	35mm			16.0g	
M605-L40-B	40mm			17.0g	
M605-L45-B	45mm			18.0g	
M605-L50-B	50mm			19.0g	
M605-L30-C	30mm	Ø15.8*7mm	M14*1.0	13.0g	
M605-L35-C	35mm			14.0g	
M605-L40-C	40mm			15.0g	
M605-L45-C	45mm			16.0g	
M605-L50-C	50mm			17.0g	

KCH-A系列通讯总线与电源集线器专为Oeabt系列C模块控制器的操作而设计, 它们简化了电缆管理、电源链路和多台USB设备间的通讯问题。方便挂载其它USB外设, 如光束分析相机、外置移动硬盘等。



总线通信与电源集线器

- ▶ 可建立集装在其上的Oeabt系列C模块控制器与PC间的通信连接;
- ▶ 基于USB3.0通信标准的紧凑型平台;
- ▶ 可水平或垂直安装于光学平台上;
- ▶ 多个C模块型控制器共享电源供应和USB连接;
- ▶ 支持级联, 可连接多个控制器集线器;

型号	KCH-A2	KCH-A3	KCH-A4
规格	154.5*84.2*31.4mm	231.0*84.2*31.4mm	307.5*84.2*31.4mm
集成位数	2位	3位	4位
输入功率	12V*8A=96W Max, 5V*2A=10W Max, Total:106W/Max		
输出功率	12V*8A=96W Max, 5V*2A=10W Max, Total:106W/Max		
接口类型	1处USB3.0-B接口, 1处DB15复合电源端子, 2处USB3.0-A接口		
重量	353.7g	522.3g	681.9 g