

行程与尺寸参数

参数 Parameters	行程 T (mm)																			
	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200
K	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
N	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
L (mm)	400	460	520	580	640	700	760	820	880	940	1000	1060	1120	1180	1240	1300	1360	1420	1480	1540
模组重量(kg)	13	13.8	14.6	15.4	16.2	17	17.8	18.6	19.4	20.2	21	21.8	22.6	23.4	24.2	25	25.8	26.6	27.4	28.2

参数 Parameters	行程 T (mm)																			
	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620	1680	1740	1800	1860	1920	1980	2040	2100	2160	2220	2280	2340	2400
K	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	46
N	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	22
L (mm)	1600	1660	1716	1776	1836	1896	1956	2016	2076	2136	2196	2256	2316	2376	2436	2496	2556	2616	2676	2736
模组重量(kg)	29	29.8	30.6	31.4	32.2	33	33.8	34.6	35.4	36.2	37	37.8	38.6	39.4	40.2	41	41.8	42.6	43.4	44.2

参数 Parameters	行程 T (mm)																				
	2460	2520	2580	2640	2700	2760	2820	2880	2940	3000	3060	3120	3180	3240	3300	3360	3420	3480	3540	3600	3660
K	46	48	48	50	50	52	52	54	54	56	56	58	58	60	60	62	62	64	64	66	66
N	22	23	23	24	24	25	25	26	26	27	27	28	28	29	29	30	30	31	31	32	32
L (mm)	2796	2856	2916	2976	3036	3096	3156	3216	3276	3336	3396	3456	3516	3576	3636	3696	3756	3816	3876	3936	3996
模组重量(kg)	45	45.8	46.6	47.4	48.2	49	49.8	50.6	51.4	52.2	53	53.8	54.6	55.4	56.2	57	57.8	58.6	59.4	60.2	61

配置参数	
电机	DEM14-L 电源线长200mm
驱动	持续电流5A 峰值电流 20A
反馈	磁栅读数头 分辨率1μm 线长200mm 光栅读数头 分辨率1μm 线长200mm
导轨	内外嵌四导轨

性能参数	
重复精度	磁栅：±5 μm 光栅：±3 μm
推力	持续推力:337N 峰值推力：1350N
直线度	±10 μm/300mm
安装方式	水平安装/侧挂安装 (底座侧面为模组安装基准)
注：所有精度基于平面度5 μm的大理石安装面锁付检测	
负载	水平负载：≤75KG 侧挂负载：≤50KG
速度/加速度	速度：≤2m/s 加速度：≤2G
注:负载与速度, 加速度, 偏心相关联	

搭配驱动一览表											
下单编码	品牌	原厂型号	电压	持续电流 (Arms)	峰值电流 (Arms)	脉冲	EtherCat	模拟量	霍尔	BISS-C	双驱
DEP	稻润 Daorun	ODSCP6A3D2GBL(U)	单相220V	3.2A	9.8A	√	—	√	√	√	—
DEE		ODSCN6A3D2GBL(U)		3.2A	9.8A	—	√	√	√	√	—
DFP		ODSCP6A5D8GBL(U)		5.8A	15A	√	—	√	√	√	—
DFE		ODSCN6A5D8GBL(U)		5.8A	15A	—	√	√	√	√	—
DHE		请联系销售人员		—	—	√	√	√	√	√	√

提示：配驱动器时，建议由厂家人员协助核算运动参数所需电压、电流是否超过驱动器限制