



1) counterbore for screw DIN 912 / ISO 4762 – M 6 (4x)
2) M 4; depth 6 (6×60°)

Drehtisch mit hoher Auflösung

Der Drehtisch DT130 ist konzipiert worden, um geringe Lasten präzise zu positionieren. Der Schneckenantrieb garantiert sehr hohe Selbsthaltekräfte in der gewünschten Position und ermöglicht durch die hohe Auflösung gleichzeitig eine hohe Wiederholgenauigkeit.

Einfach ansteuerbar und kombinierbar

Der DT130 ist mit Schritt- oder DC-Motor verfügbar und kann mittels unserer innovativen Controller der FMC-Serie unkompliziert angesteuert werden. Zusätzlich lässt sich der Drehtisch mühelos mit dem passenden Mikrotisch MT130 zu einem Mehrachssystem kombinieren.

Optimal für die Messtechnik

Der Drehtisch DT130 entspricht mit seinen Ablaufwerten den speziellen Anforderungen, welche gerade in der Messtechnik von höchster Bedeutung sind. Außerdem lässt er sich ideal für Anwendungen in der Laserbearbeitung, Photonik oder in Forschung und Entwicklung einsetzen.

Rotary stage with high resolution

The DT130 rotary stage has been designed to precisely position small loads. The worm gear drive guarantees very high self-retaining forces in the desired position and – due to the high resolution – simultaneous high repeatability.

Easy to control and combine

The DT130 is available with stepper motor or DC motor and is easy to control with our innovative FMC series motion controllers. In addition, the rotary stage can be combined with the matching MT130 micro stage to form complex multi-axis systems.

Optimum for measurement engineering

The operating parameters of the DT130 rotary stage correspond with the special requirements in applications such as measurement engineering. It is also ideal for use in applications in laser machining, photonics or in research and development.

Modelle und Spezifikationen | Models and specifications

DT130	-DC-R	-DC-W	SM
Verfahrweg Travel [grad deg]	n × 360	n × 360	n × 360
Wiederholgenauigkeit unidirektional Repeatability unidirectional [grad deg]	± 0.0015	± 0.00007	± 0.003
Wiederholgenauigkeit bidirektional Repeatability bidirectional [grad deg]	± 0.002	± 0.001	± 0.005
Positioniergenauigkeit Accuracy [grad deg]	± 0.07	± 0.015	± 0.09
Exzentrizität Excentric runout [µm]	± 5	± 5	± 5
Positioniergeschwindigkeit Positioning speed [grad/s deg/s]	90	90	90
Max. Beschleunigung Max. acceleration [grad/s² deg/s²]	900	900	900
Max. Last Max. load F _Z [N]	40	40	40
Max. Lastmoment Max. load torque M _Z [Nm]	0.5	0.5	0.5
Max. Lastmoment Max. load torque M _{x,y} [Nm]	3	3	3