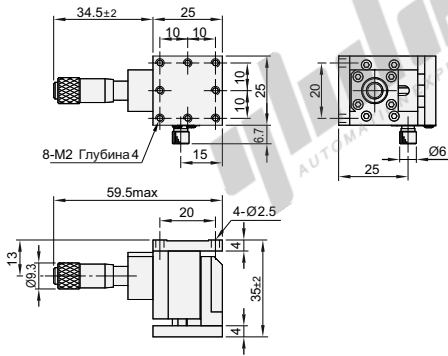
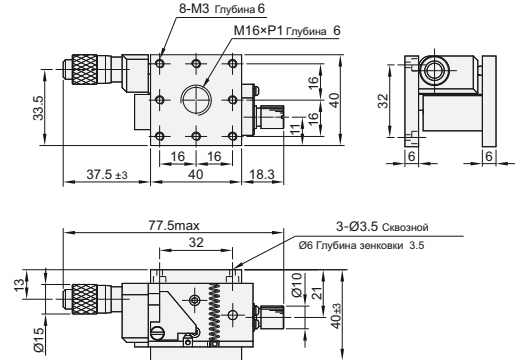


Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
EJW01	Микрометрическая головка	Горизонтальная поверхность по оси Z	Алюминиевый сплав	Черное анодирование

No.: 25



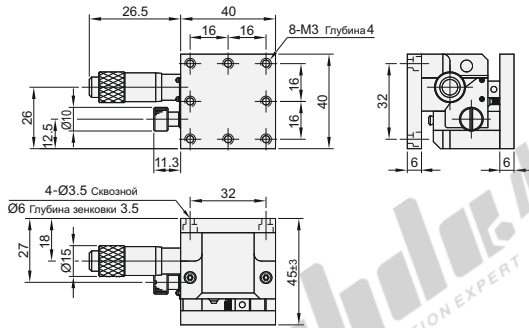
No.: 40



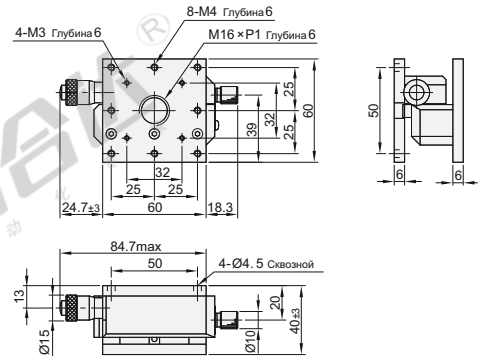
Self-made



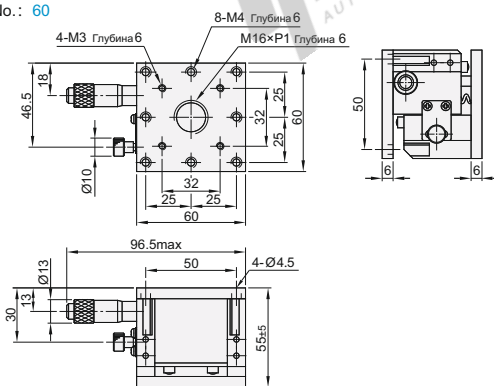
No.: 40H



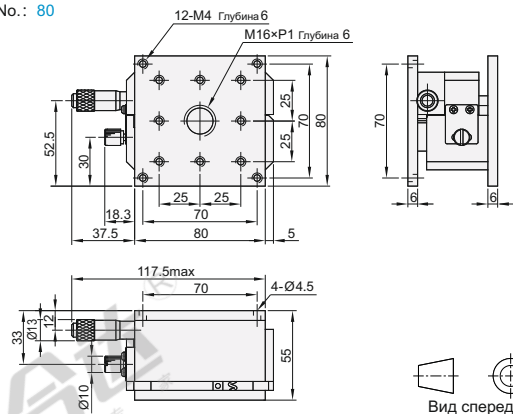
No.: 60L



No.: 60



No.: 80



Номер детали		Поверхность столика (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Минимальное деление шкалы (мкм)	Точность перемещения (прямолинейность) (мкм)	Допускаемая нагрузка (кгс)	Масса корпуса (кг)
Код	No.						
EJW01	25	25×25	±2	10	3	1	0.06
	40	40×40	±3				0.2
	40H		±3				0.2
	60	60×60	±5				0.6
	60L		±3				0.3
	80	80×80	±5				1



Номер детали	Поверхность столика (мм)
Код No.	25×25
EJW01 25	40×40
40	

EJW01 — 25

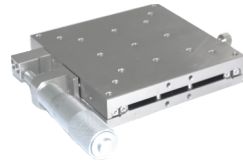


Цена со скидкой
Ед. 1~9 10~
Цена 100% Цена по запросу



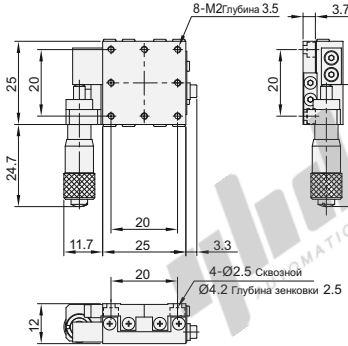
Доставка
13

Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
EJE01	Микрометрическая головка	Ось X	SUS440C	Безэлектродное никелирование

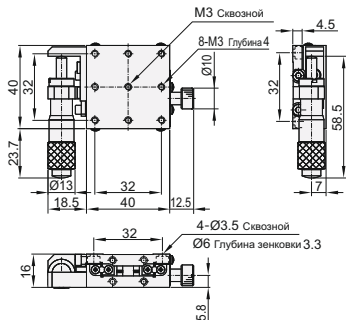


Self-made

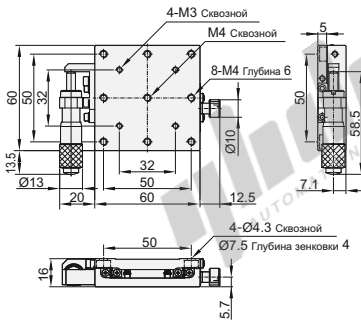
No.: 25



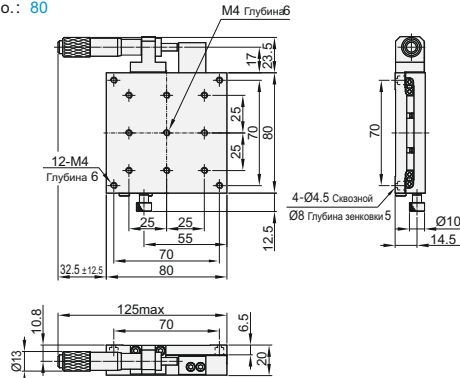
No.: 40



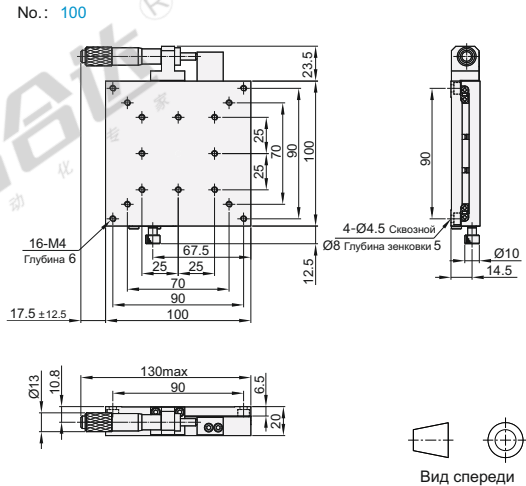
No.: 60



No.: 80



No.: 100



Номер детали		Поверхность столика (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Минимальное деление шкалы (мм)	Точность перемещения (прямолинейность) (мм)	Положение привода	Допускаемая нагрузка (кгс)	Масса корпуса (кг)	Комплектующие (4 шт)
Код	No.								Винт с шестигранной головкой (нержавеющая сталь)
EJE01	25	25×25	±3.2	10	3	Боковая грань	4	0.07	TAC21-M2-L8
	40	40×40	±6.5				10	0.23	TAC21-M3-L6
	60	60×60					20	0.4	TAC21-M4-L6
	80	80×80	27				0.9		
	100	100×100	±12.5		5	35	1.33		

Код	QR	QU	QV	QC	CZ	T	MN
Дополнительная обработка	Микрометр переведен в левое и правое (обратное) положение	Микрометр переведен в верхнее и нижнее (обратное) положение	Микрометр переведен в положение вверх, вниз, влево и вправо (обратное)	Микрометр переведен в центральное положение	Микрометр переведен в верхнее и нижнее (обратное) положение	Противоположный зажимной болт увеличивает силу зажима	Нет микрометрической головки
	Код заказа QR	Код заказа QU	Код заказа QV	Код заказа QC	Код заказа CZ	Код заказа T	Код заказа MN
Спец.							
		□ Ручка микрометра установлена в верхней части столика	□ Ручка микрометра установлена в верхней части столика		□ Ручка микрометра установлена в верхней части столика	Противоположный зажимной болт	



Номер детали		Поверхность столика (мм)
Код	No.	
EJE01	40	40×40
	60	60×60

Дополнительная обработка

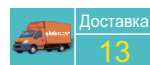
Номер детали		Дополнительная обработка код
Код	No.	
EJE01	40	QR QU QC...
	60	

EJE01 - 40 - QR



Цена со скидкой

Ед.	1-9	10~
Цена	100%	Цена по запросу



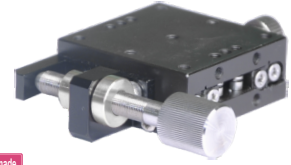
No.: 25/40/60

Оставшийся

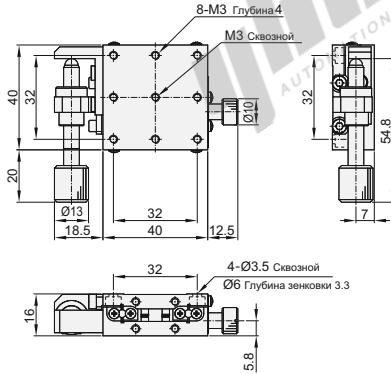
Столики для позиционирования с линейной шаровой направляющей

Ось X, шаг 0,5 мм/1,0мм Высокоточный, Подающий винт

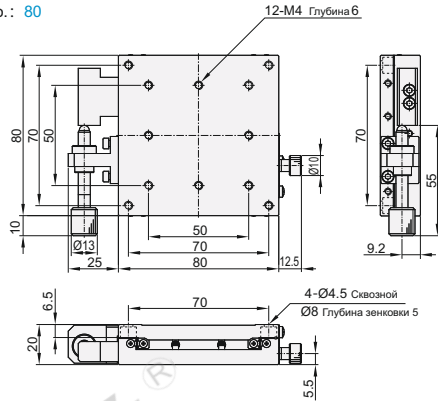
Код	Тип	Направление движения	Расстояние между изделиями	Материал	Обработка поверхности
EJE11	Подающий винт	Ось X	0.5	SUS440C	Безэлектродное никелирование
EJE13			1.0		



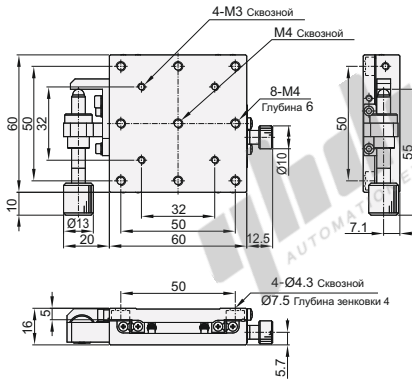
No.: 40



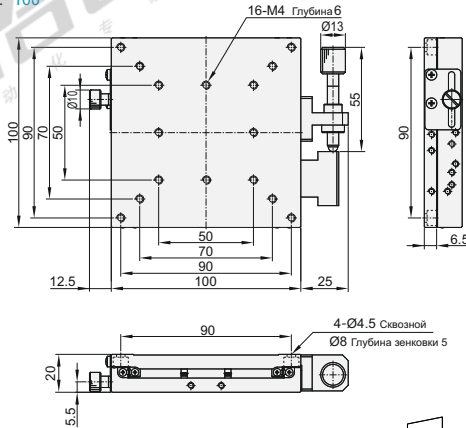
No.: 80



No.: 60



No.: 100



Номер детали	Код	No.	Поверхность столка (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Допускаемая нагрузка (Н)		Точность перемещения				Моментная нагрузка (Н·м)			Момент жесткости (Н·см)	Параллельность (мм)	Масса корпуса (кг)	Комплектующие (4 шт)									
					Горизонтальный	Вертикальный	Прямолнейность	Параллельность	Шаг	Рыскание	Шаг	Рыскание	Чтение					Шаг	Рыскание	Чтение						
EJE11 EJE13		40	40×40	±6.5	98	49	1 μm	7 μm	25"	15"	5	5	5	0.42	0.35	0.21	15	0.23	TAC21-M3-L6							
		60	60×60		196		3 μm	8 μm			10	10	9	0.08	0.08	0.05				20	0.84	TAC21-M4-L6				
		80	80×80		264.6		18.2	18.2			17.7	0.04	0.04	0.02	31.8	31.8							30.7	0.02	0.02	0.01
		100	100×100		343		31.8	31.8			30.7	0.02	0.02	0.01												

Дополнительную обработку см. на предыдущей странице.

Дополнительная обработка



Номер детали		Поверхность столка (мм)
Код	No.	
EJE11	40	40×40
EJE11	60	60×60

Номер детали		Дополнительная обработка
Код	No.	
EJE11	40	QR
EJE11	80	QR QC...



Цена со скидкой	
Ед.	Цена
1~9	100%
10~	Цена по запросу



Доставка	
Ед.	Цена
13	13

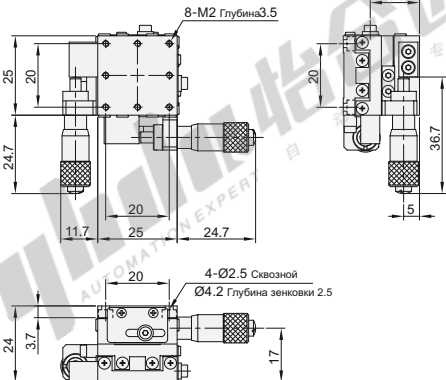
Образец написания позиции в заказе

EJE11 — 40

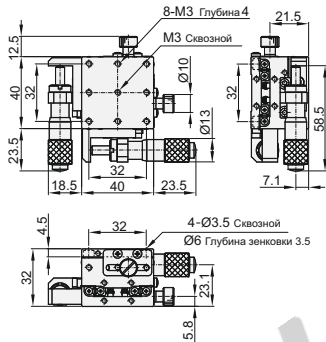
EJE11 — 40 — QR

Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
EJF01	Микрометрическая головка	Ось XY	SUS440C	Безэлектродное никелирование

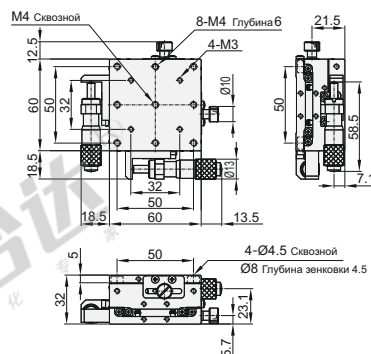
No. : 25



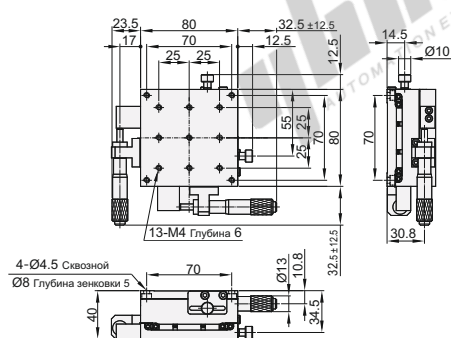
No. : 40



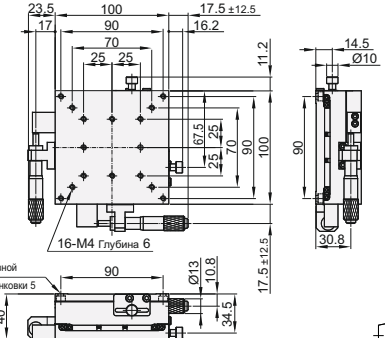
No. : 60



No. : 80



No. : 100



Номер детали		Поверхность столика (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Минимальное деление шкалы (мм)	Точность перемещения (прямолинейность) (мм)	Положение привода	Допускаемая нагрузка (кгс)	Масса корпуса (кг)	Комплектующие (4 шт)
Код	No.								Винт с шестигранной головкой (нержавеющая сталь)
EJF01	25	25×25	±3.2	10	3	Боковая грань	4	0.14	TAC21-M2-L8
	40	40×40	±6.5				9.7	0.46	TAC21-M3-L6
	60	60×60	±12.5				19.6	0.8	
	80	80×80	±12.5				26.1	1.8	TAC21-M4-L6
	100	100×100	±12.5	33.6	2.66				

Дополнительную обработку см. на следующей странице.

Дополнительная обработка



Номер детали	Поверхность столика (мм)
Код No. EJF01 40	40×40
Код No. EJF01 60	60×60

EJF01 — 40

Номер детали	Дополнительная обработка
Код No. EJF01 40	QC
Код No. EJF01 60	QC

EJF01 — 40 — QR



Цена со скидкой
Ед. 1~9 10~
Цена 100% Цена по запросу



Доставка
10



Доставка
13

No. : 25/40/60

Оставшийся

Образец написания позиции в заказе

Столики для позиционирования с линейной шаровой направляющей

Ось XY, тонкий

Высокоточная микрометрическая головка

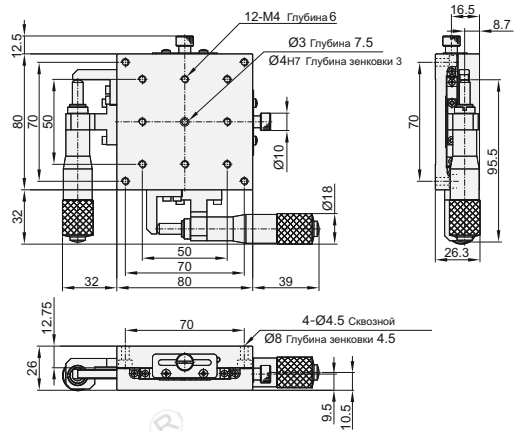
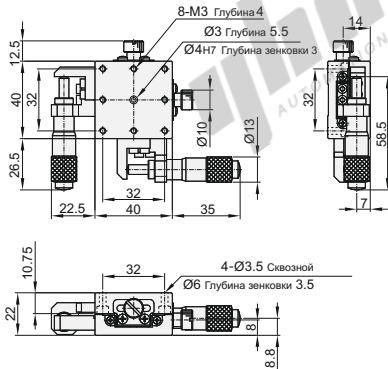
Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
EJF07	Микрометрическая головка	Ось XY	SUS440C	Безэлектродное никелирование



Self-made

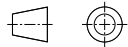
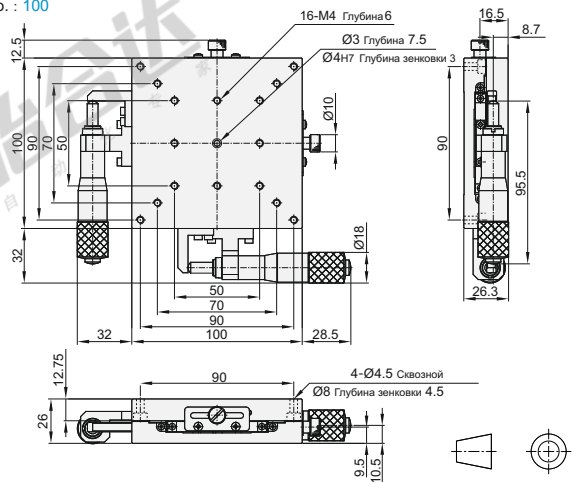
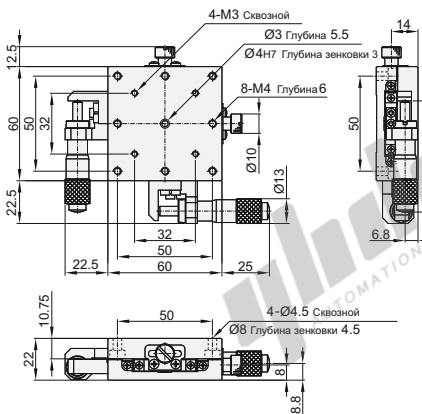
No. : 40

No. : 80



No. : 60

No. : 100



Вид спереди

Номер детали		Поверхность столка (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Минимальное деление шкалы (мкм)	Допускаемая нагрузка (Н)	Точность перемещения				Моментная допустимая нагрузка (Нм)			Момент жесткости (Нм/мм)			Параллельность (мм)	Масса корпуса (кг)	Комплектуемые (4 шт.)
Код	No.					Прямолинейность	Параллельность	Шаг	Рыскание	Шаг	Рыскание	Качение	Шаг	Рыскание	Качение			
EJF07	40	40×40	±6.5	10	88	3μm	12μm	40"	20"	4.5	5	4.5	0.8	0.68	0.85	50	0.34	TAC21-M3-L10
	60	60×60								9	8.1	9	0.21	0.19	0.2			
	80	80×80	±12.5	196	15μm	16.4	15.9	16.4	0.09	0.06	0.08	1.32	TAC21-M4-L10					
	100	100×100				27.6	28.6	27.6	0.06	0.03	0.06			2				



Дополнительная обработка

QR

Микрометр переведен в левое и правое (обратное) положение

Код заказа:

QC

Микрометр переведен в центральное положение

Код заказа:



Образец написания позиции в заказе

Номер детали	Поверхность столка (мм)
Код No.	
EJF07 40	40×40
EJF07 60	60×60

EJF07 — 40

Дополнительная обработка

Номер детали	Дополнительная обработка
Код No. код	
EJF07 40 QR	QR
EJF07 60 QC	QC

EJF07 — 40 — QR



Цена со скидкой	Ед.	1~9	10~
Цена 100%	Цена по запросу		

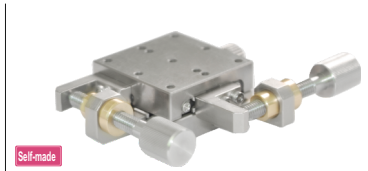


Доставка 13

Столики для позиционирования с линейной шаровой направляющей

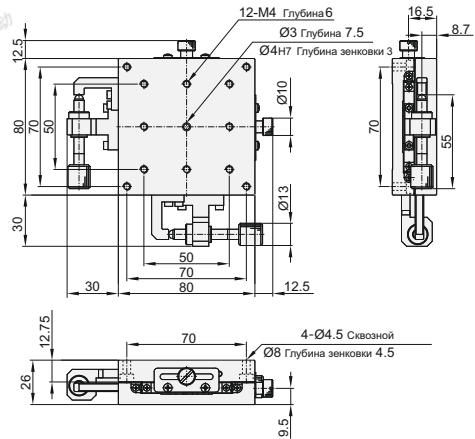
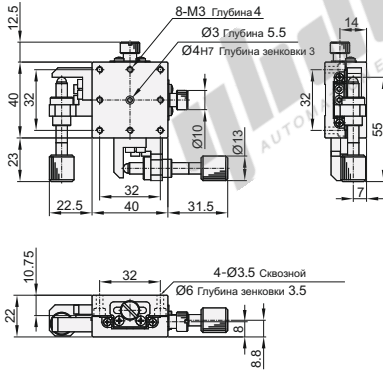
Ось XY, тонкий Высокоточный, Подающий винт

Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
EJF17	Подающий винт	Ось XY	SUS440C	Безэлектродное никелирование



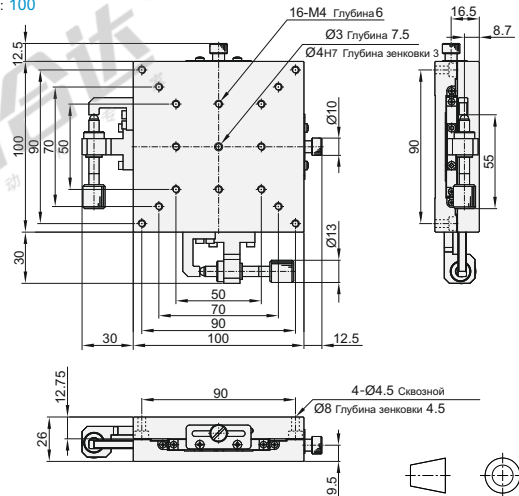
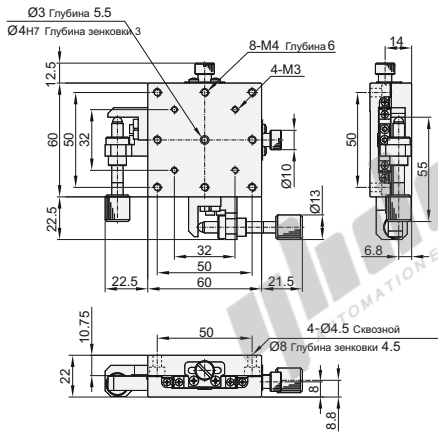
No. : 40

No. : 80



No. : 60

No. : 100



Номер детали		Точность перемещения				Моментная допустимая нагрузка (Н·м)				Момент жесткости (Н·м)				Комплектующие (4 шт)				
Код	No.	Поверхность столка (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Минимальное деление шкалы (мм)	Допускаемая нагрузка (Н)	Точность перемещения				Моментная допустимая нагрузка (Н·м)				Параллельность (мм)	Масса корпуса (кг)	Вит с шлицевой ступицей (кривизна сглаз)		
						Прямолинейность	Параллельность	Шаг	Рыскание	Шаг	Рыскание	Качение	Шаг				Рыскание	Качение
EJF17	40	40×40	±6.5	10	88	3μm	12μm	40"	20"	4.5	5	4.5	0.8	0.68	0.85	30	0.34	TAC21-M3-L10
	60	60×60			186					9	8.1	9	0.21	0.19	0.2			
	80	80×80			196					16.4	15.9	16.4	0.09	0.06	0.08			
	100	100×100			245					27.6	28.6	27.6	0.06	0.03	0.06			



Код	QR	QC
Спец.	Подающий винт переведен в левое и правое (обратное) положение Код заказа: <input type="text" value="QR"/>	Подающий винт переведен в центральное положение Код заказа: <input type="text" value="QC"/>



Номер детали		Поверхность столка (мм)
Код	No.	
EJF17	40	40×40
	60	60×60

EJF17 — 40

□ Дополнительная обработка

Номер детали		Дополнительная обработка
Код	No.	код
EJF17	40	QR
	60	QC

EJF17 — 40 — QR



Цена со скидкой		
Ед.	1~9	10~
Цена	100%	Цена по запросу



Доставка	13
----------	----

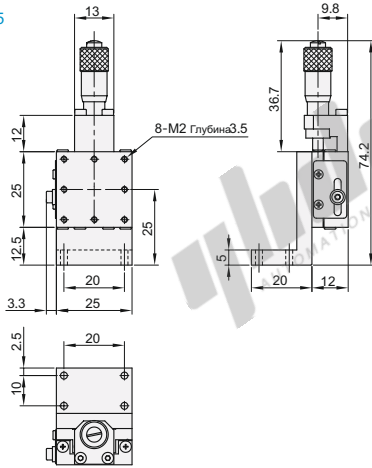
Ось Z

Высокоточная микрометрическая головка

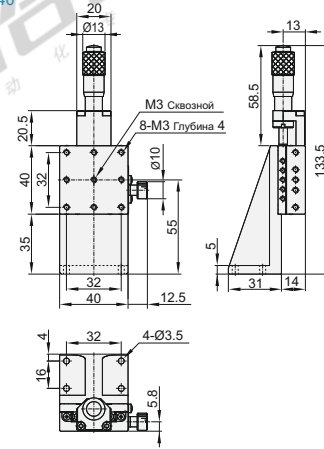
Столики для позиционирования с линейной шаровой направляющей

Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
EJG01	Микрометрическая головка	Ось Z	SUS440C	Безэлектродное никелирование

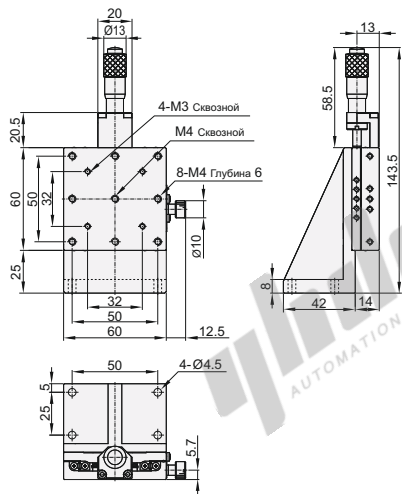
No. : 25



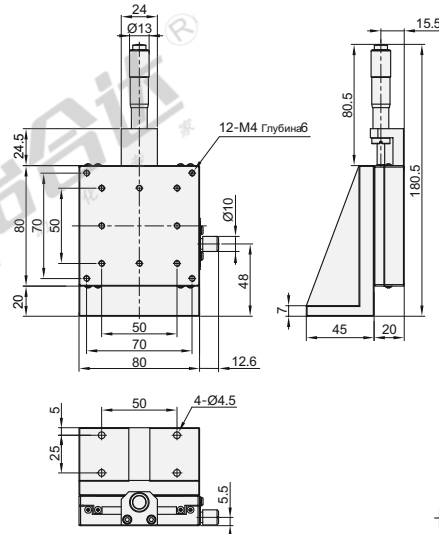
No. : 40



No. : 60



No. : 80



Номер детали		Точность перемещения				Моментная грузоподъемная нагрузка (Н·м)			Момент жесткости (Н·см)			Комплектуемые (4 шт)			
Код	No.	Поверхность столика (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Минимальное деление шкалы (мм)	Допускаемая нагрузка (Н)	Прикладная нагрузка			Шаг			Масса корпуса (кг)	Вит с шлицевой головкой (переводящая ось)		
						Шаг	Рыскание	Качение	Шаг	Рыскание	Качение				
EJG01	25	25×25	±3.2	10	9.8	30"	25"	2	2	3.5	1.9	1.1	1.1	0.09	TAC21-M2-L8
	40	40×40	±6.5												3μm
	60	60×60	±12.5	49	25"	15"	10	10	9	0.08	0.08	0.05	0.58	TAC21-M4-L12	
	80	80×80													18.2

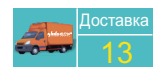
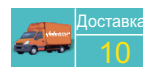


Код	QR	QL
Микрометр переведен в левое положение (ручка направлена вниз)	Микрометр переведен в правильное положение (ручка направлена вниз)	
Код заказа: QR	Код заказа: QL	
Спец.		



Номер детали	Код	No.	Поверхность столика (мм)
EJG01	40	40	40×40
EJG01	60	60	60×60

EJG01 — 40
 EJG01 — 40 — QR
 EJG01 — 40 — QL



No. : 25/40/60

Оставшийся

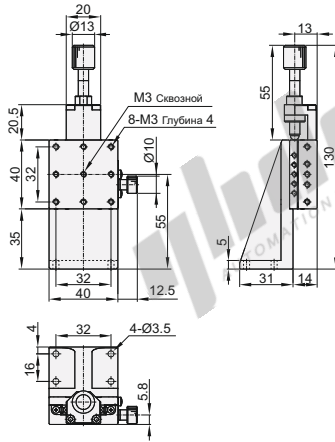
Столики для позиционирования с линейной шаровой направляющей

Ось Z

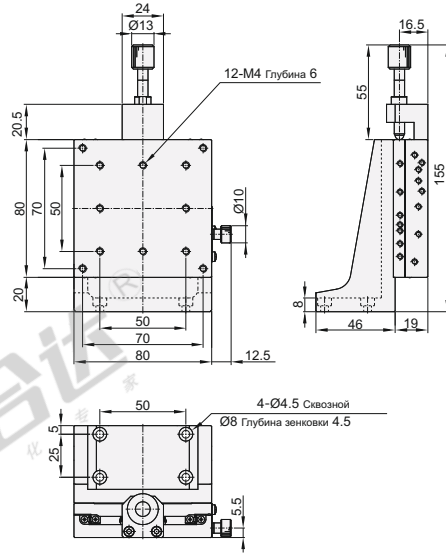
Высокоточный, Подающий винт

Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
EJG11	Подающий винт	Ось Z	SUS440C	Безэлектродное никелирование

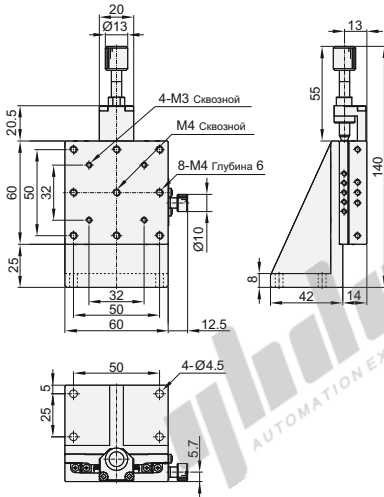
No. : 40



No. : 80



No. : 60



Вид спереди

Номер детали		Поверхность столка (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Минимальное деление шкалы (мм)	Точность перемещения			Моментная допустимая нагрузка (Н·м)			Момент жесткости (Н·см)			Комплектующие (4 шт)	
Код	No.				Прямолнейность	Шаг	Рыскание	Шаг	Рыскание	Качение	Шаг	Рыскание	Качение		Масса корпуса (кг)
EJG11	40	40×40						5	5	5	042	035	021	032	TAC21-M3-L10
	60	60×60	±65	49	1µm	25"	15"	10	10	9	008	008	005	058	TAC21-M4-L12
	80	80×80						182	182	177	004	004	002	12	



Код	QR	QL	QN
Дополнительная обработка	Подающий винт переведен в левое положение (ручка направлена вниз).	Подающий винт переведен в правое положение (ручка направлена вниз)	Подающий винт переведен в правое положение (ручка направлена вверх)
Спец.	Код заказа QR	Код заказа QL	Код заказа QN



Номер детали	Поверхность столка (мм)
Код No.	40×40
EJG11 <40>	60×60
EJG11 60	

Дополнительная обработка

Номер детали	Дополнительная обработка
Код No.	код
EJG11 <40>	QR QL QN
EJG11 60	



Ед.	1~9	10~
Цена	100%	Цент по запросу



13

Образец написания позиции в заказе

EJG11 — 40 — QR

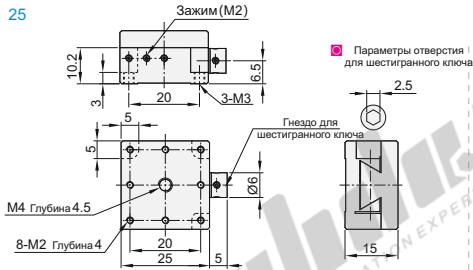
Ось X
Ось X, шаг 0.5 mm
Высокоточный, подающий винт

Столики для позиционирования
с пазами типа ласточкин хвост

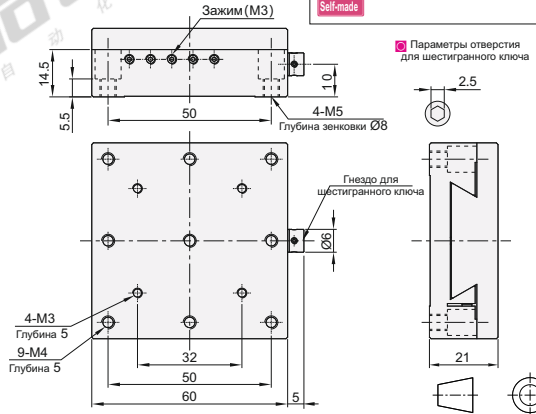
Высокоточный, Подающий винт, ось X

Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
EJB51	Подающий винт	Ось X	Алюминиевый сплав	Черное анодирование
EJB52			Латунь	Черная фторсодержащая смола

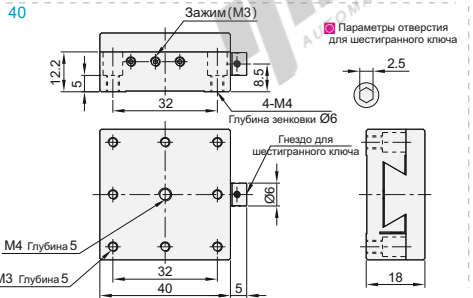
No.: 25



No.: 60



No.: 40



Меры предосторожности: резьбовые отверстия в центре можно использовать в качестве зажимов с помощью прилагаемого установочного винта с шестигранной головкой. Другие резьбовые отверстия сбоку предназначены для заводской регулировки предварительного натяга и герметизированы, поэтому их нельзя использовать.



Self-made

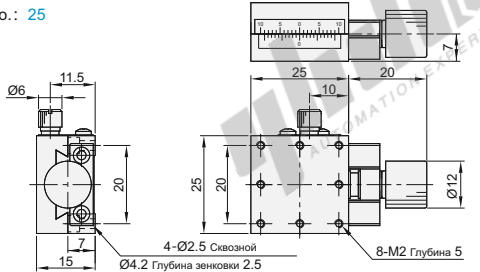
Параметры отверстия для шестигранного ключа

Номер детали	Код	No.	Поверхность столка (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Ход за один оборот (мм)	Допускаемая нагрузка (Н)		Точность перемещения		Моментная допускаемая нагрузка (Н·м)			Параллельность (мм)	Масса корпуса (кг)	Комплектующие (4 шт) Вит с шестигранной головкой (нержавеющая сталь)	
						Горизонтальный	Вертикальный	Правильность	Параллельность	Шаг	Рыскание	Качение				
EJB51		25	25×25	±3	0.5	29.4	9.8	30	80	2	1.5	1.3	50	0.07	TAC21-M2-L8 3 pcs	
EJB52		40	40×40	±5						4	3	3			0.19	TAC21-M3-L6 4 pcs
EJB52		60	60×60	±7						39.2	19.6	5			4	4

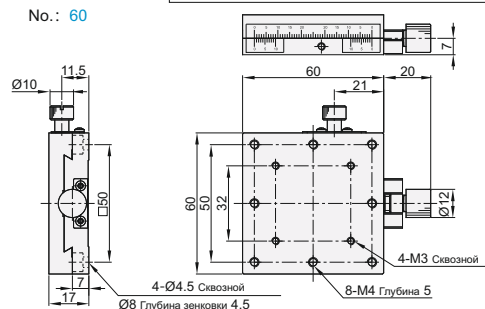
Высокая точность, подающий винт, ось X, шаг 0,5 мм

Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
EJJ01	Подающий винт	Ось X	Медный сплав	Черная фторсодержащая смола
EJJ02			Алюминиевый сплав	Черное анодирование

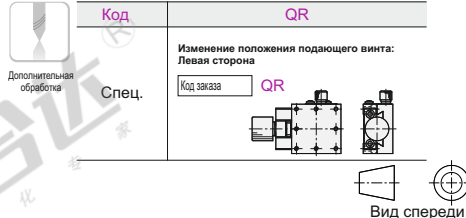
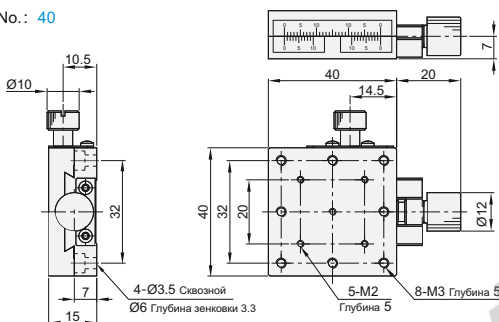
No.: 25



No.: 60



No.: 40



Номер детали	Код	No.	Поверхность столка (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Минимальное деление шкалы (мм)	Ход за один оборот (мм)	Допускаемая нагрузка (Н)		Точность перемещения		Моментная допускаемая нагрузка (Н·м)			Параллельность (мм)	Масса корпуса (кг)	Комплектующие (4 шт) Вит с шестигранной головкой (нержавеющая сталь)	
							Горизонтальный	Вертикальный	Правильность	Параллельность	Шаг	Рыскание	Качение				
EJJ01		25	25×25	±5	0.1	0.5	29.4	9.8	50	50	2	1.5	1.3	50	0.04	TAC21-M2-L8	
EJJ02		40	40×40	±7							4	3	3			0.18	TAC21-M3-L6
EJJ02		60	60×60	±8							39.2	19.6	5			4	4

Высокоточный, Подающий винт, ось X

Номер детали	Код	No.	Поверхность столка (мм)
EJB51		25	25×25
EJB52		40	40×40

EJB51 — 25

Высокая точность, подающий винт, ось X, шаг 0,5 мм

Номер детали	Код	No.	Поверхность столка (мм)
EJJ01		25	25×25
EJJ02		40	40×40

EJJ01 — 25

Дополнительная обработка

Номер детали	Код	No.	Дополнительная обработка
EJJ01		25	QR
EJJ02		40	QR

EJJ02 — 25 — QR



Цена со скидкой
Ед. 1~9 10~
Цена по запросу



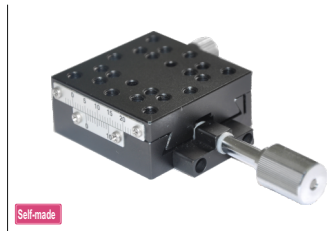
Доставка
10

Ось X, шаг 0.8/4.0 mm

Высокоточный, подающий винт

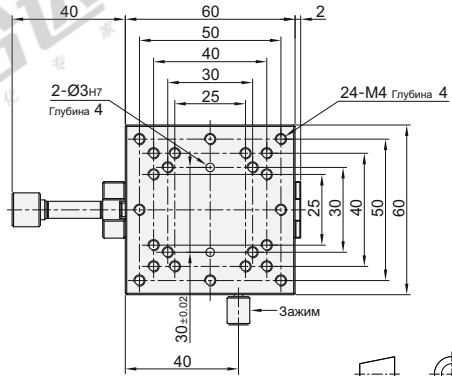
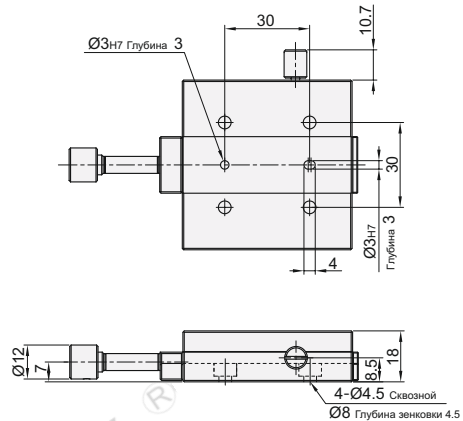
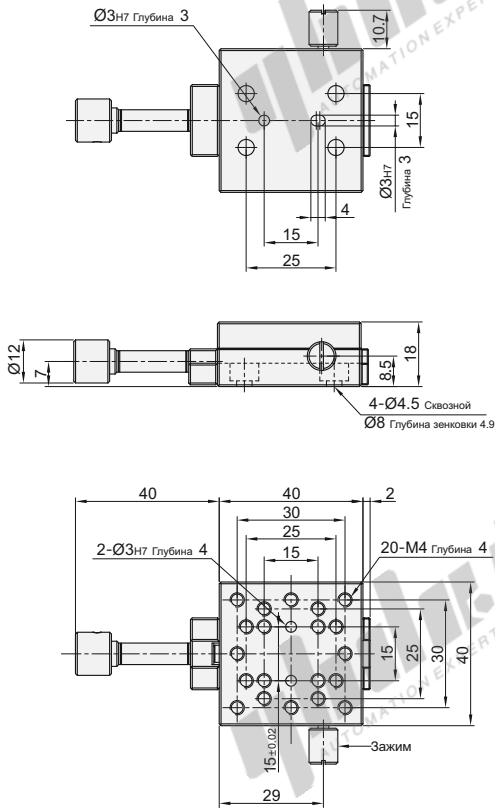
Столики для позиционирования с пазами типа ласточкин хвост

Код	Тип	Направление движения	Расстояние между изделиями	Материал	Обработка поверхности
EJK11	Подающий винт	Ось X	4.0	Алюминиевый сплав	Черное анодирование
EJK12			0.8		



No.: 40

No.: 60



Вид спереди

Номер детали		Поверхность столика (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Минимальное деление шкалы (мм)	Допускаемая нагрузка (Н)		Точность перемещения		Масса корпуса (кг)	Комплектующие (4 шт) Винт с шестизубой головкой (нержавеющая сталь)
Код	No.				Горизонтальный	Вертикальный	Приближенность	Параллельность		
EJK11	40	40×40	±11	0.1	19.6	9.8	20	30	0.1	TAC21-M4-L5
EJK12	60	60×60	±21		29.4	14.7				



Образец написания позиции в заказе

Номер детали	
Код	No.
EJK11	40
EJK12	60

EJK11 - 40

Дополнительная обработка

Номер детали		Дополнительная обработка
Код	No.	код
EJK11	40	QR
EJK12	60	

EJK11 - 40 - QR



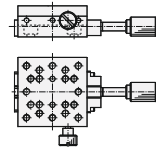
Дополнительная обработка

Код QR

Изменение положения подающего винта: Правая сторона

Код заказа QR

Спец.



Цена со скидкой

Ед.	1~9	10~
Цена	100%	Цена по запросу



Доставка 10

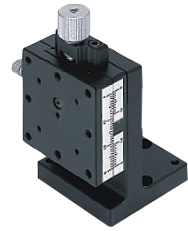
Системы позиционирования
E8

Ось Z

Высокоточный, подающий винт

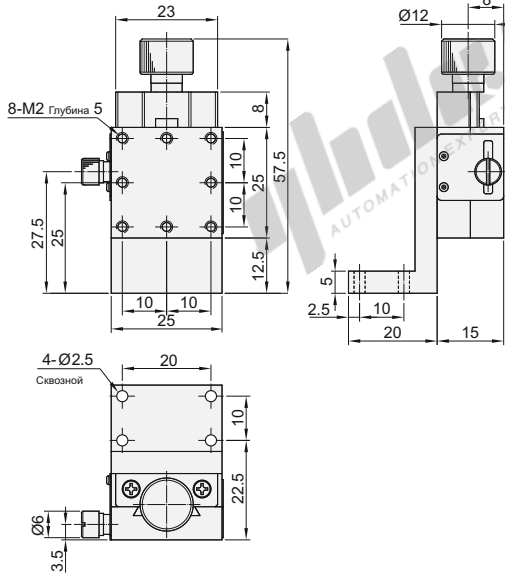
Столики для позиционирования с пазами типа ласточкин хвост

Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
EJL01	Подающий винт	Ось Z	Медный сплав	Черная фторсодержащая смола

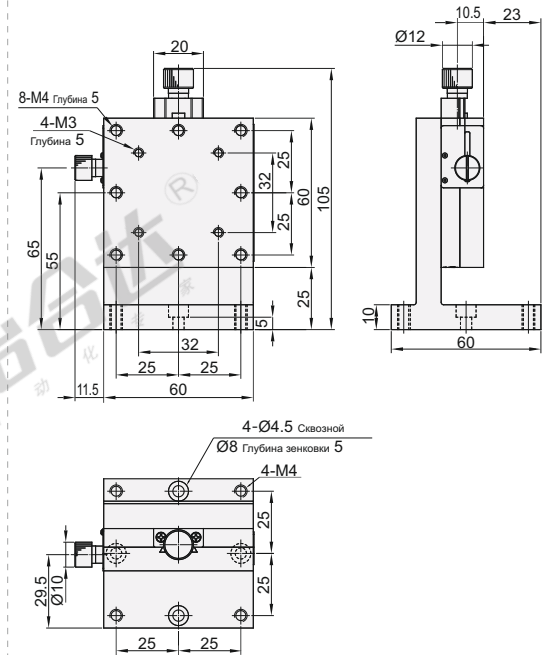


Self-made

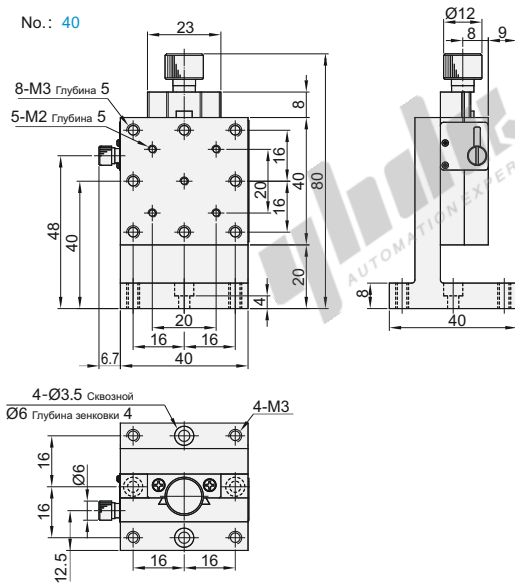
No.: 25



No.: 60



No.: 40



Вид спереди

Номер детали		Поверхность столика (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Минимальное деление шкалы (мкм)	Точность перемещения (прямолинейность) (мкм)	Допускаемая нагрузка (кгс)	Масса корпуса (кг)
Код	No.						
EJL01	25	25×25	±3	0.1	30	1.0	0.09
	40	40×40	±7				
	60	60×60	±9				



Образец написания позиции в заказе

Номер детали		Поверхность столика (мм)
Код	No.	
EJL01	25	25×25
	40	40×40

EJL01 — 25



Цена со скидкой

Ед.	1~9	10~
Цена	100%	Цена по запросу



Доставка

10

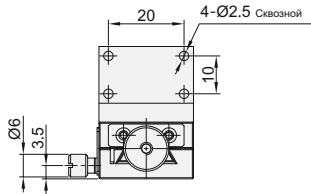
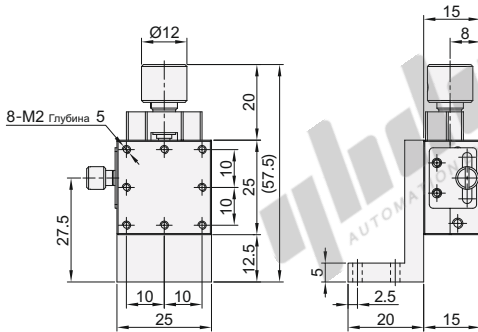
Столики для позиционирования с пазами типа ласточкин хвост

Ось Z

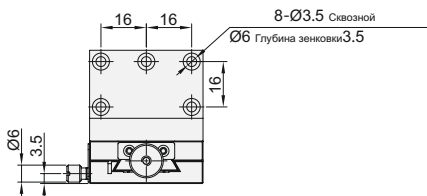
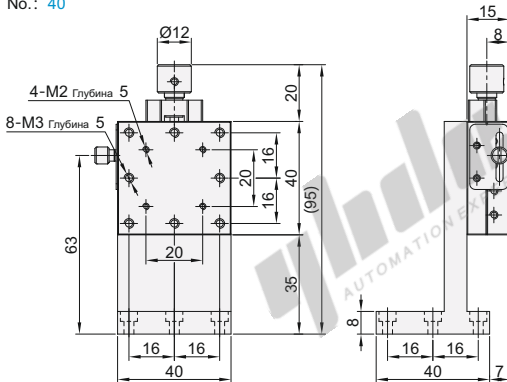
Высокоточный, подающий винт

Код	Тип	Направление движения	Материал		Обработка поверхности
			Основной корпус	Подающий винт	
EJL06	Подающий винт	Ось Z	Алюминий	Нержавеющая сталь	Черное анодирование

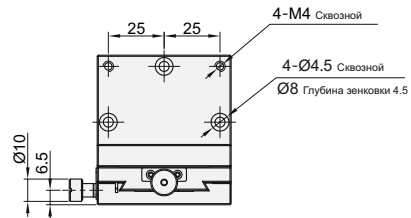
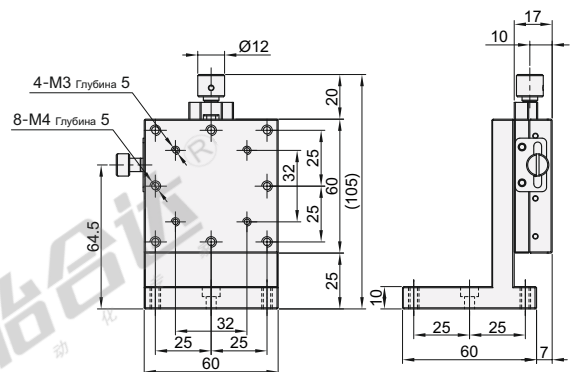
No.: 25



No.: 40



No.: 60



Self-made



Номер детали		Поверхность столика (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Минимальное деление шкалы (мкм)	Точность перемещения (прямолинейность) (мкм)	Допускаемая нагрузка (кгс)	Масса корпуса (кг)
Код	No.						
EJL06	25	25×25	±5	0.1	30	1	0.06
	40	40×40	±7				0.18
	60	60×60	±9				0.4



Номер детали		Поверхность столика (мм)
Код	No.	
EJL06	25	25×25
EJL06	40	40×40

EJL06 — 25

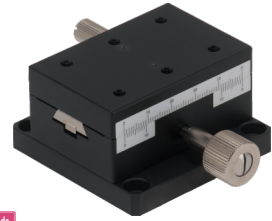


Цена со скидкой		
Ед.	1~9	10~
Цена	100%	Цена по запросу



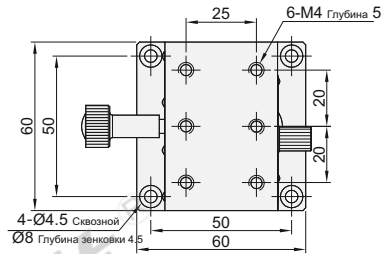
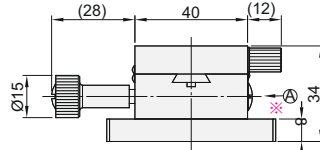
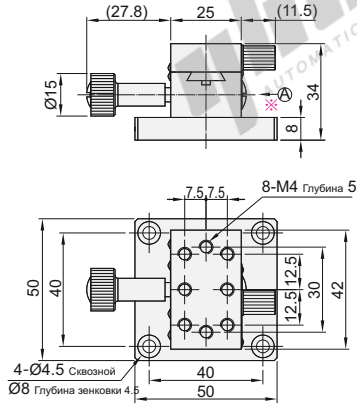
Доставка	
10	Доставка

Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
EJN01	Реечная зубчатая подача	Ось X	Алюминиевый сплав	Черное анодирование



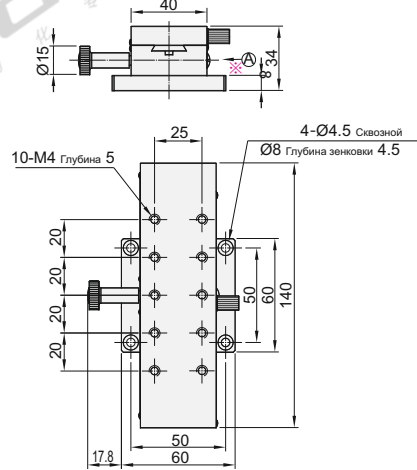
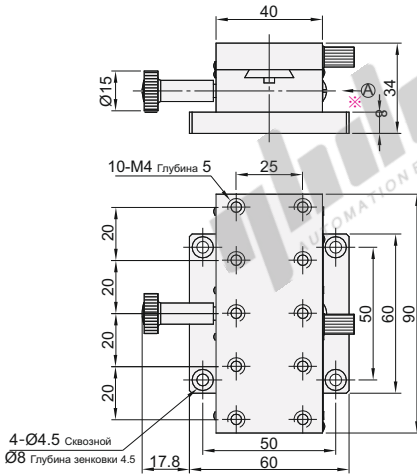
No.: 40

No.: 60



No.: 90

No.: 140



※ При повороте винта предварительной регулировки (A) по часовой стрелке отверткой с плоской головкой столик скользит медленно, а при повороте против часовой стрелки столик скользит быстро и плавно



Номер детали		Поверхность столика (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Минимальное деление шкалы (мкм)	Точность перемещения (прямолинейность) (мкм)	Допускаемая нагрузка (кгс)	Масса корпуса (кг)
Код	No.						
EJN01	40	25×42	±12	0.1	30	3.0	0.17
	60	40×60	±21				
	90	40×90	±35				
	140	40×140	±60				



Образец написания позиции в заказе

Номер детали		Поверхность столика (мм)
Код	No.	
EJN01	<40>	25×42
EJN01-40	60	40×60



Цена со скидкой		
Ед.	1~9	10~
Цена	100%	Цена по запросу



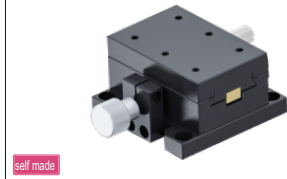
Доставка
10

Ось X, Усиление зажима

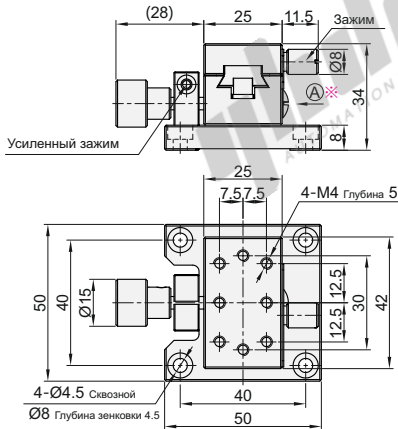
Высокая точность, Реечная зубчатая подача

Столики для позиционирования с пазами типа ласточкин хвост

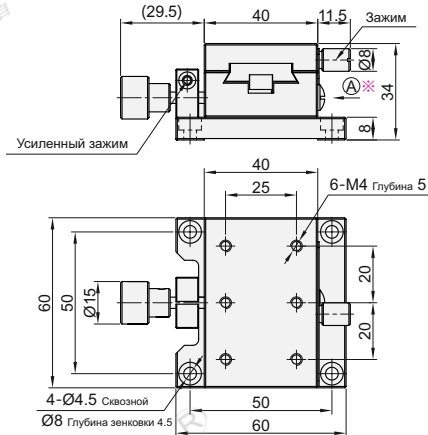
Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
EJN21	Реечная зубчатая подача Усиление зажима	Ось X	Алюминиевый сплав	Черное анодирование



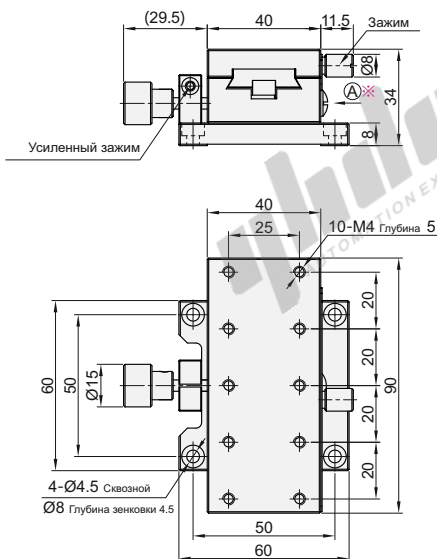
No.: 40



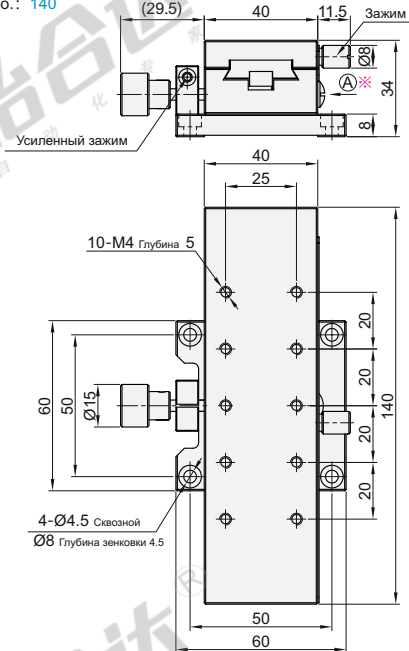
No.: 60



No.: 90



No.: 140



При повороте винта предварительной регулировки (A) по часовой стрелке отверткой с плоской головкой столик скользит медленно, а при повороте против часовой стрелки столик скользит быстро и плавно



Номер детали		Поверхность столика (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Минимальное деление шкалы (мкм)	Точность перемещения (прямолинейность) (мкм)	Допускаемая нагрузка (кгс)	Масса корпуса (кг)
Код	No.						
EJN21	40	25×42	±12	0,1	30	3	0,17
	60	40×60	±21				
	90	40×90	±35				
	140	40×140	±60				



Номер детали		Поверхность столика (мм)
Код	No.	
EJN21	40	25×42
	60	40×60



Цена со скидкой	Ед.	1~9	10~
	Цена	100%	Цена по запросу

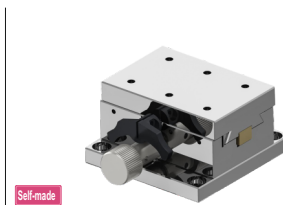


Доставка	10
----------	----

Столики для позиционирования с пазами типа ласточкин хвост

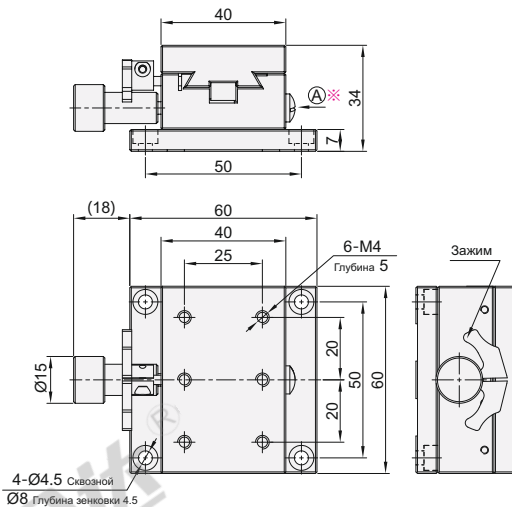
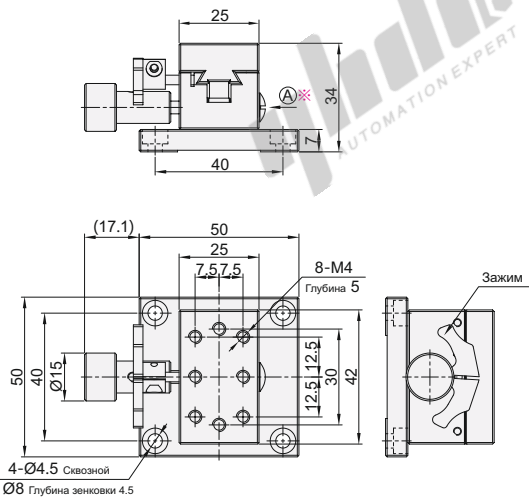
Ось X, Высокая допуская нагрузка
Высокая точность, Реечная зубчатая подача

Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
EJN31	Реечная зубчатая подача Высокая допуская нагрузка	Ось X	S45C	Безэлектродное никелирование

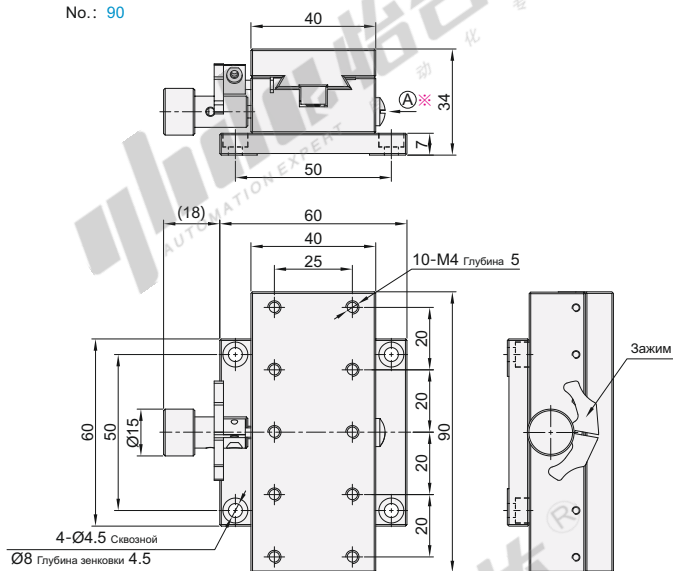


No.: 40

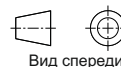
No.: 60



No.: 90



При повороте винта предварительной регулировки (A) по часовой стрелке отверткой с плоской головкой столик скользит медленно, а при повороте против часовой стрелки столик скользит быстро и плавно



Номер детали		Поверхность столка (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Ход за один оборот (мм)	Минимальное деление шкалы (мм)	Точность перемещения		Допускаемая нагрузка	Масса корпуса (кг)
Код	No.					Правильность	Параллельность		
EJN31	40	25×42	±12	18	0.1	30	50	98	035
	60	40×60	±21						
	90	40×90	±35						



Код	Номер детали	Поверхность столка (мм)
EJN31	40	25×42
	60	40×60

EJN31-40



Цена со скидкой
Ед. 1~9 10~
Цена 100% Цена по запросу



Доставка
10

Образец написания позиции в заказе

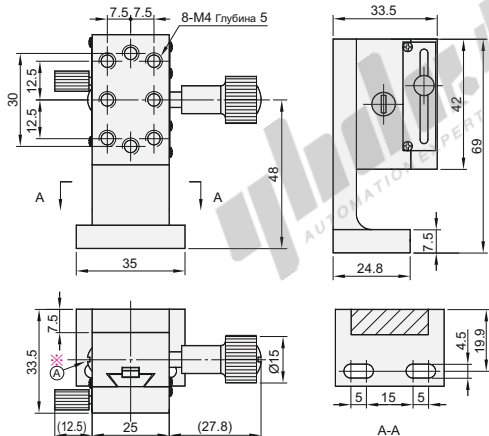
Столики для позиционирования с пазами типа ласточкин хвост

Ось Z

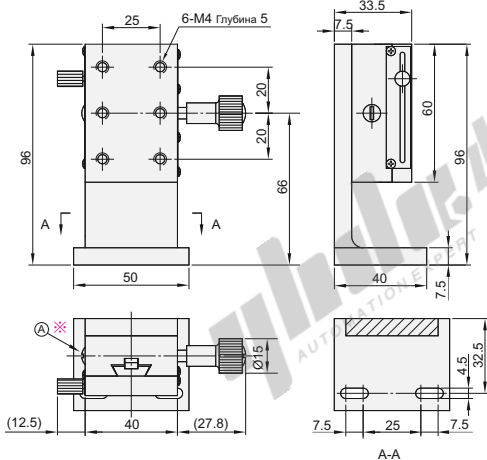
Высокая точность, Реечная зубчатая подача

Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
EJQ01	Реечная зубчатая подача	Ось Z	Алюминиевый сплав	Черное анодирование

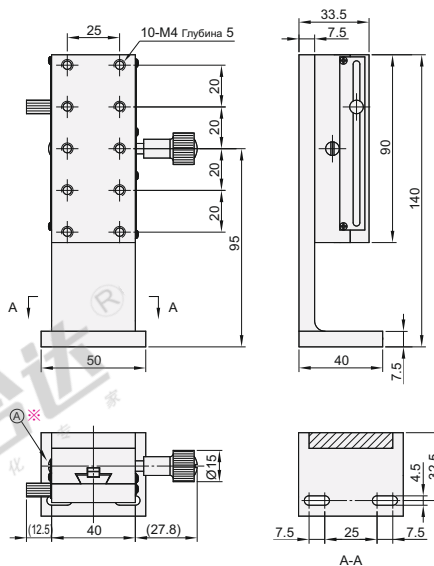
No.: 40



No.: 60



No.: 90



Self-made

При повороте винта предварительной регулировки (A) по часовой стрелке отверстие с плоской головкой столик скользит медленно, а при повороте против часовой стрелки столик скользит быстро и плавно



Номер детали		Поверхность столика (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Минимальное деление шкалы (мкм)	Точность перемещения (прямолинейность) (мкм)	Допускаемая нагрузка (кгс)	Масса корпуса (кг)
Код	No.						
EJQ01	40	25×42	±12	0.1	30	1.5	0.17
	60	40×60	±21				
	90	40×90	±35				



Образец написания позиции в заказе

Номер детали		Поверхность столика (мм)
Код	No.	
EJQ01	40	25×42
	60	40×60

EJQ01—40



Цена со скидкой
Ед. 1~9 10~
Цена 100% Цена по запросу



Доставка
10

Ось X/Ось Z

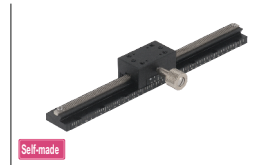
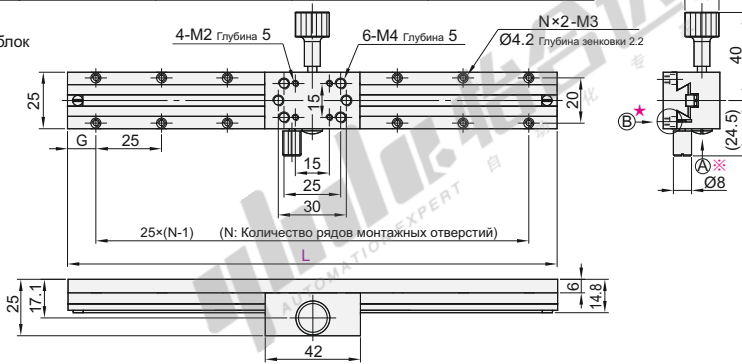
Высокая точность, Длинный ход, Длинный ход реечной зубчатой подачи

Столики для позиционирования с пазами типа ласточкин хвост

Ось X

Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
EJR01	Длинный ход реечной зубчатой подачи	Ось X	Алюминиевый сплав	Черное анодирование

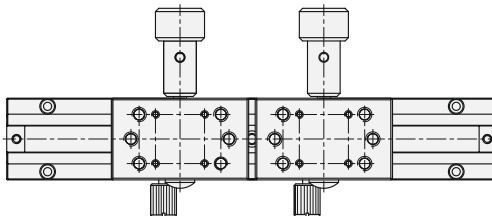
Один блок



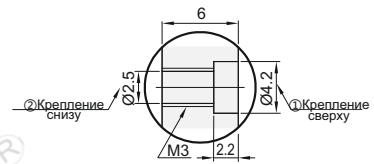
Self-made



Два блока



★(B) Увеличенное изображение монтажного отверстия



※ При повороте винта предварительной регулировки (A) по часовой стрелке отверткой с плоской головкой столик скользит медленно, а при повороте против часовой стрелки столик скользит быстро и плавно

□ Можно выбрать изделие с двумя блоками, но ход уменьшится за счет длины соответствующих блоков, а общая длина подвижной части не может быть больше ее собственного хода

- ① Крепление сверху: Используйте винты M2.
- ② Крепление снизу: Используйте винты M3.

Код	Номер детали		N	G	Расстояние между отверстиями (мм)	Ход за один оборот (мм)	Минимальное деление шкалы (мм)	Прямолинейность	Параллельность	Допускаемая нагрузка	Масса корпуса (кг)
	L	Код									
EJR01	50	100	2	12.5	±15	18	0.1	30	40	3.0	0.12
	70	100	3	10	±25						0.14
	100	150	4	1	±40						0.17
	150	200	6	2	±65						0.33
	200	200A	1	1	±90						0.39
	200A	200A	2	2	±90						0.45
											0.51

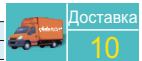


Образец написания позиции в заказе

Номер детали	
Код	L
EJR01	100
EJR01 — L150	



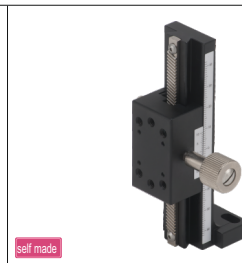
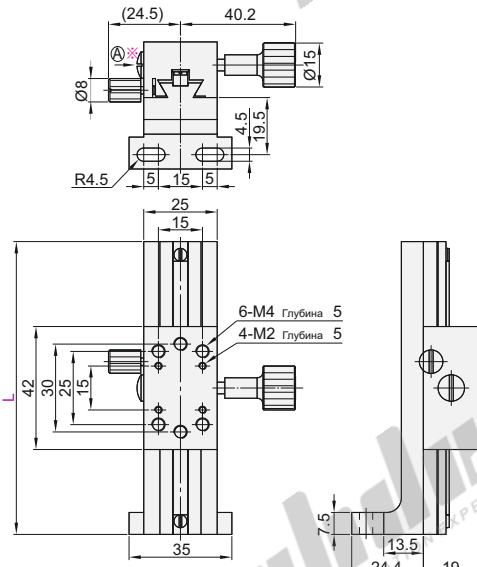
Цена со скидкой
Ед. 1~4 5~
Цена 100% Цена по запросу



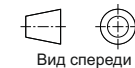
Доставка
10

Ось Z

Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
EJS01	Длинный ход реечной зубчатой подачи	Ось Z	Алюминиевый сплав	Черное анодирование



self made



При повороте винта предварительной регулировки (A) по часовой стрелке отверткой с плоской головкой столик скользит медленно, а при повороте против часовой стрелки столик скользит быстро и плавно

Код	Номер детали		Расстояние перемещения (мм)	Ход за один оборот (мм)	Минимальное деление шкалы (мм)	Допускаемая нагрузка (кгс)	Масса корпуса (кг)
	L	Код					
EJS01	50	100	±15	18	0.1	1.5	0.14
	70	100	±25				0.16
	100	150	±40				0.24
	150	150	±65				



Образец написания позиции в заказе

Номер детали		Расстояние перемещения (мм)
Код	L	
EJS01	100	±40
EJS01 — L150		±65



Цена со скидкой
Ед. 1~9 10~
Цена 100% Цена по запросу



Доставка
10

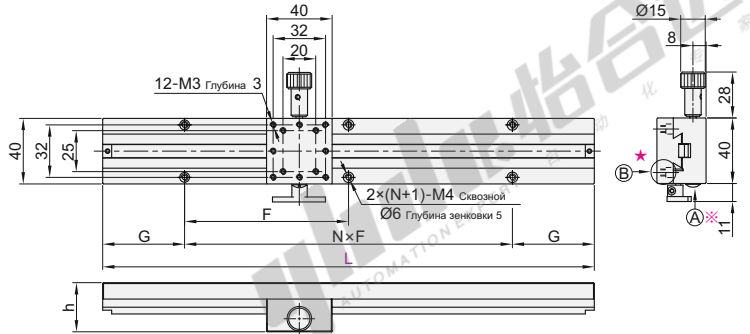
Направляющие ступени с пазами типа ласточкин хвост

Ось X/Ось Z-

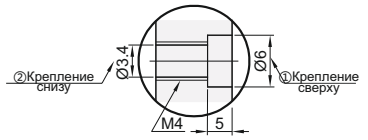
Стандартный, Длинный ход, Длинный ход реечной зубчатой подачи

Ось X

Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
EJR11	Длинный ход реечной зубчатой подачи	Ось X	Алюминиевый сплав	Черное анодирование



* (B) Увеличенное изображение монтажного отверстия



1 Крепление сверху: Используйте винты M3.
2 Крепление снизу: Используйте винты M4.



※ При повороте винта предварительной регулировки (A) по часовой стрелке отверткой с плоской головкой столик скользит медленно, а при повороте против часовой стрелки столик скользит быстро и плавно

! Можно выбрать изделие с двумя блоками, но ход уменьшится за счет длины соответствующих блоков, а общая длина подвижной части не может быть больше ее собственного хода

Номер детали		G	N×F	Количество рядов	h	Расстояние перемещения (мм)	Ход за один оборот (мм)	Минимальное деление шкалы (мкм)	Параллельность	Допускаемая нагрузка	Масса корпуса (кг)
Код	L										
EJR11	100	12.5	1×75			±30					0.25
	150		1×100			±55			50		0.33
	200	25	2×75	30		±80					0.39
	250		2×100			±105	18	0.1	60	5	0.46
	300		2×100			±130			80		0.53
	400	50	6×50	35		±180			100		0.69
	500		8×50			±230			150		0.91

Образец написания позиции в заказе			
Код	L	G	
EJR11	100	12.5	
EJR11	150	25	

EJR11 — L100

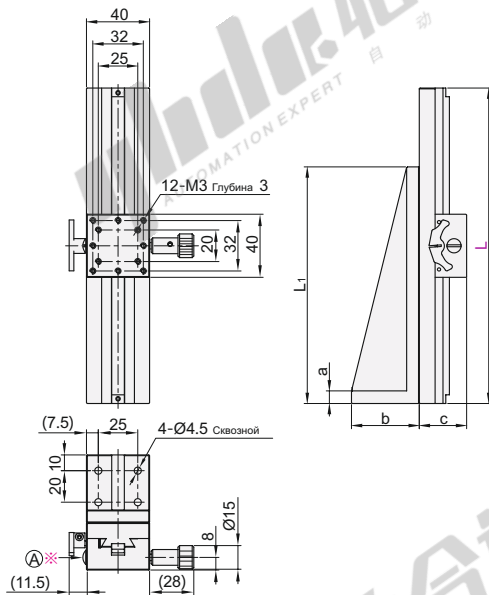
Цена со скидкой

Ед.	1~9	10~
Цена	100%	Цена по запросу

Доставка 10

Ось Z

Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
EJS11	Длинный ход реечной зубчатой подачи	Ось Z	Алюминиевый сплав	Черное анодирование



※ При повороте винта предварительной регулировки (A) по часовой стрелке отверткой с плоской головкой столик скользит медленно, а при повороте против часовой стрелки столик скользит быстро и плавно

! Можно выбрать изделие с двумя блоками, но ход уменьшится за счет длины соответствующих блоков, а общая длина подвижной части не может быть больше ее собственного хода

Номер детали		L1	a	b	c	Расстояние перемещения (мм)	Ход за один оборот (мм)	Минимальное деление шкалы (мкм)	Допускаемая нагрузка (кг)	Масса корпуса (кг)
Код	L									
EJS11	100	100				±30				0.46
	150					±55				0.54
	200	150	8	43	30	±80			2.5	0.6
	250					±105	18	0.1		0.67
	300	200				±130				0.74
	400	300	10	45	35	±180				1.05
	500	400				±230				1.18

Образец написания позиции в заказе			
Код	L	L1	
EJS11	100	100	
EJS11	150	150	

EJS11 — L100

Цена со скидкой

Ед.	1~9	10~
Цена	100%	Цена по запросу

Доставка 10

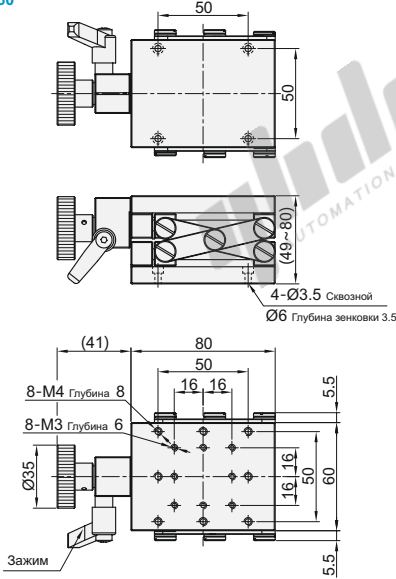
Лабораторные столики-подъемники

Горизонтальная ось Z

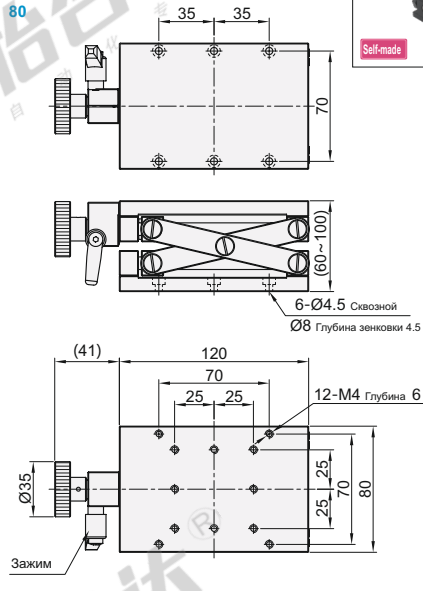
Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
ELE01	Направляющие ступени лабораторного подъемника	Горизонтальная ось Z	Алюминиевый сплав	Черное анодирование



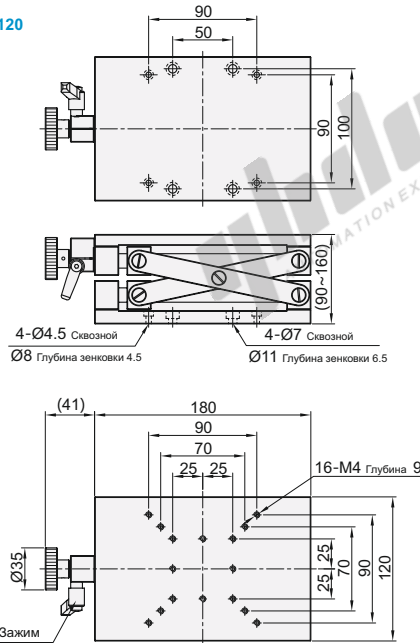
№.: 60



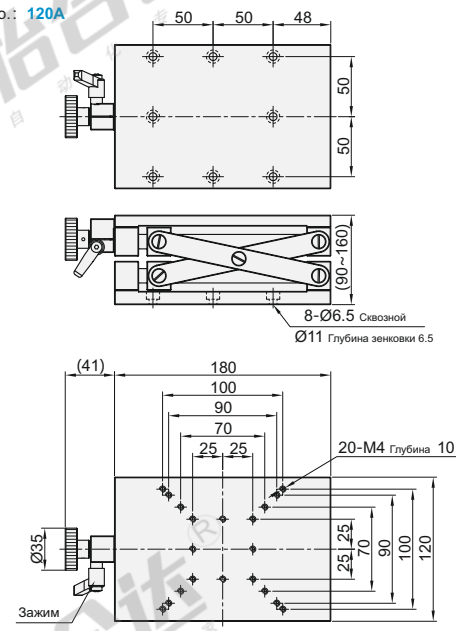
№.: 80



№.: 120



№.: 120A



Номер детали		Поверхность столика (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Ход за один оборот (мм)	Параллельность (мм)	Допускаемая нагрузка (кгс)	Масса корпуса (кг)
Код	№.						
ELE01	60	60×80	31	1.8	200	6	0.65
	80	80×120	40	2		7	1.25
	120	120×180	70	3		10	3.5
	120A						



Номер детали		Поверхность столика (мм)
Код	№.	
ELE01	60	60×80
	80	80×120

ELE01 — 60

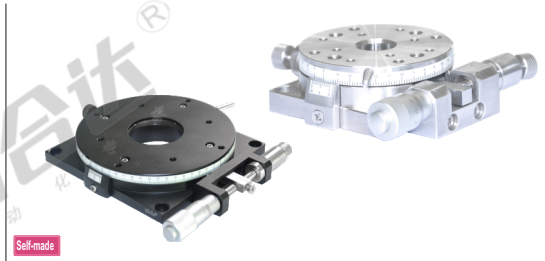


Цена со скидкой		
Ед.	1-9	10-
Цена	100%	Цена по запросу

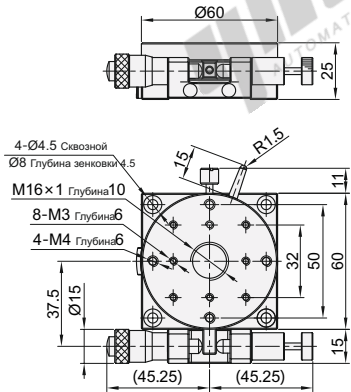


Доставка	13
----------	----

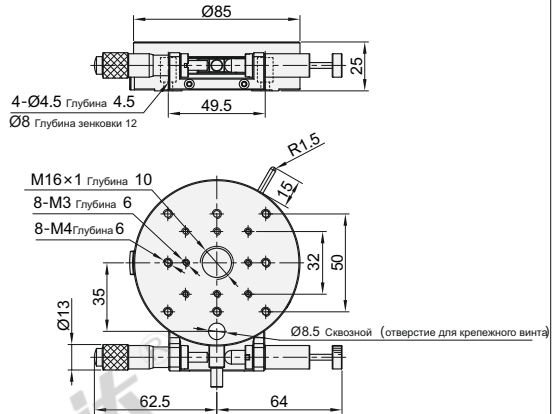
Код	Тип	Материал	Обработка поверхности
ELF31	Поперечный роликоподшипник	Нержавеющая сталь	—
ELF33		Алюминиевый сплав	Черное анодирование



ELF31-60

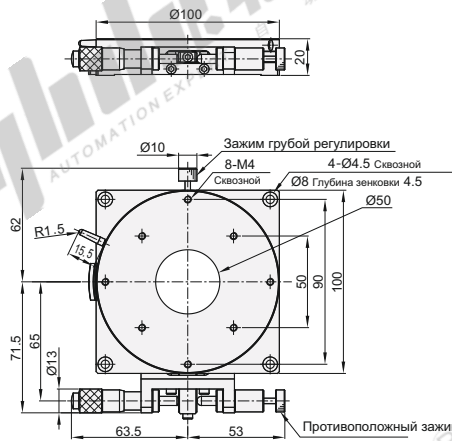


ELF31-85



5 5 (" / Г р а д

ELF33-100



Номер детали	Код	No.	Поверхность столика (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Минимальное деление шкалы (мм)		Допускаемая нагрузка (Н)	Эксцентриситет (мм)	Масса корпуса (кг)	Комплектующие (4 шт)
					штанген	микрометр				
ELF31		60	$\varnothing 60$	Грубая регулировка 360° Точная регулировка $\pm 5^\circ$	0.2°	≈ 55 ("Градуйровка шкалы)	49	0.05	0.58	TAC21-M4-L8
		85	$\varnothing 85$		≈ 42 ("Градуйровка шкалы)	TAC21-M4-L10				
ELF33		100	$\varnothing 100$		0.1°	≈ 32 ("Градуйровка шкалы)	58.8		0.45	TAC21-M4-L6



Код	Номер детали	Поверхность столика (мм)
ELF31	60	$\varnothing 60$
	85	$\varnothing 85$

ELF31 — 60

Цена со скидкой	
Ед.	1~9 10~
Цена	100% Цена по запросу



Образец написания позиции в заказе

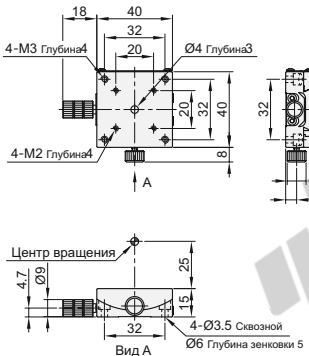
Столики угломеры

Ось X

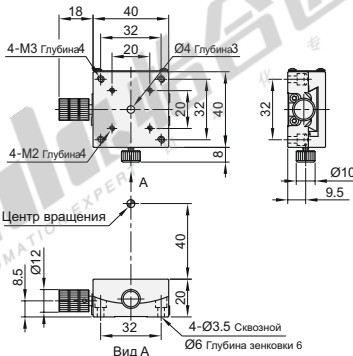
Скользящая деталь типа ласточкин хвост

Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
ELJ01	Скользящая деталь типа ласточкин хвост	Ось X	Медный сплав	Черная фторсодержащая смола

ELJ01-40-25



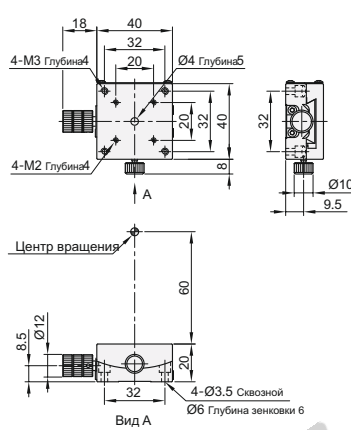
ELJ01-40-40



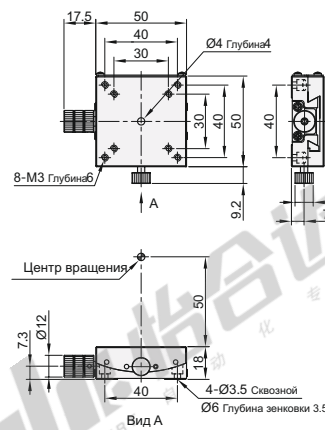
Self-made



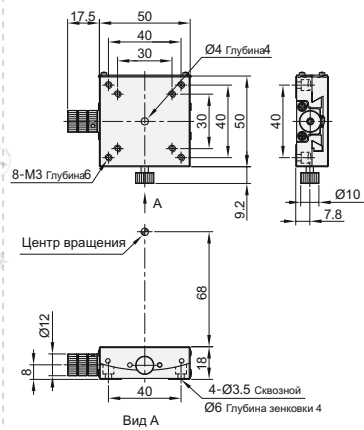
ELJ01-40-60



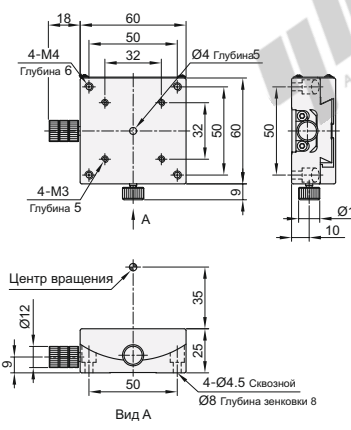
ELJ01-50-50



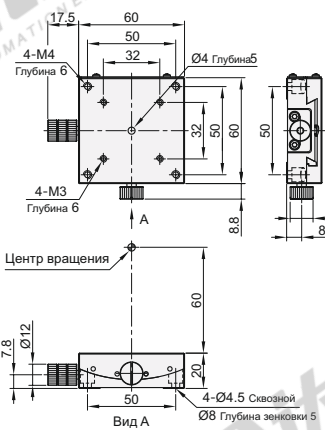
ELJ01-50-68



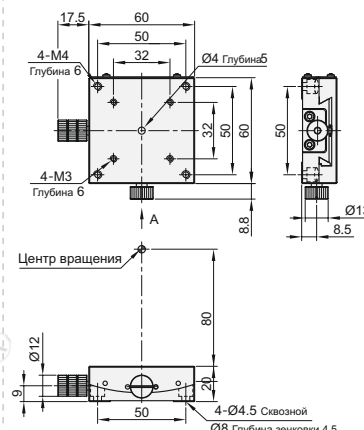
ELJ01-60-35



ELJ01-60-60



ELJ01-60-85



Номер детали		Высота по центру (мм)	Поверхность столика (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Ход за один оборот (мм)	Минимальное деление шкалы (мкм)	Масса корпуса (кг)	Допускаемая нагрузка (кгс)
Код	No.							
ELJ01	40	25	40×40	±20°	2.2°	0.18	3	
		40						
		60						
	50	50	50×50	±10°	1.89°	0.24	3	
		68						
		35						
60	60	60×60	±20°	1.58°	0.45	5		
	80							
					2.0°	0.69		
					1.31°	0.8		
					1.02°			



Образец написания позиции в заказе

Номер детали			Поверхность столика (мм)
Код	No.	Высота по центру (мм)	
ELJ01	40	25	40×40

ELJ01 — 40 — 40



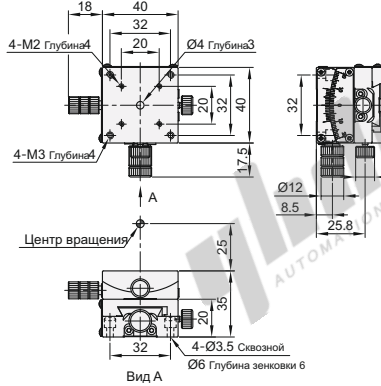
Цена со скидкой		
Ед.	1~9	10~
Цена 100%	Цена по запросу	



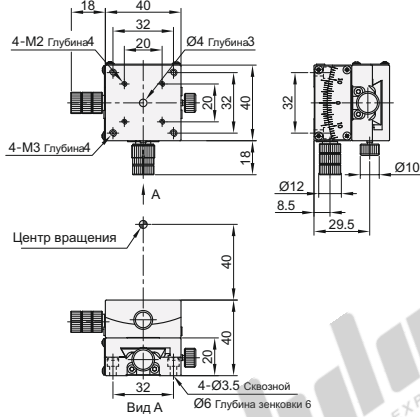
Доставка
13

Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
ELK01	Скользящая деталь типа ласточкин хвост	Ось XY	Медный сплав	Черная фторсодержащая смола

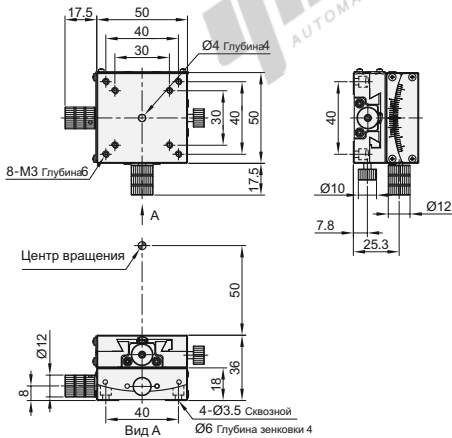
ELK01-40-25



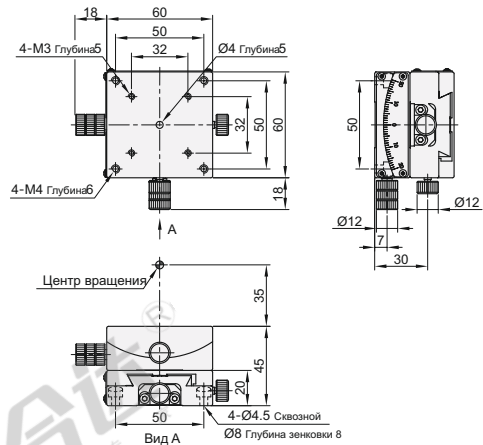
ELK01-40-40



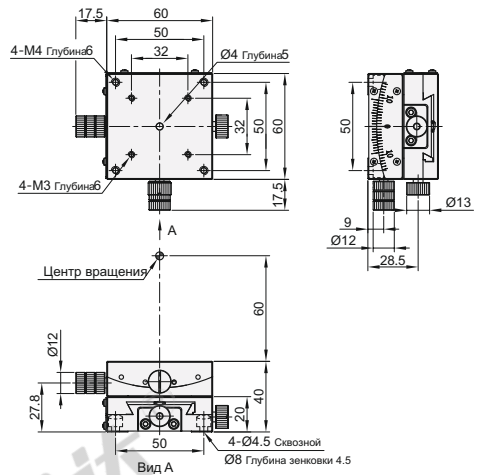
ELK01-50-50



ELK01-60-35



ELK01-60-60



Self-made

Код	Номер детали		Поверхность столлика (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Минимальное деление шкалы (мм)	Ход за один оборот	Допускаемая нагрузка (кгс)	Масса корпуса (кг)
	No.	Высота по центру (мм)						
ELK01	40	25	40×40	Top ±25°, Bottom ±15°	0.1°	Top±2.0°, Bottom±2.0°	27.4	0.48
	40	40	40×40	Top±15°, Bottom ±10°		Top±1.9°, Bottom±1.35°	26.4	0.49
	50	50	50×50	Top±10°, Bottom ±10°		Top1.58°, Bottom±1.21	26.4	0.7
	60	35	60×60	Top±25°, Bottom ±20°		Top±2.0°, Bottom±1.3°	51.9	1.24
		60	60×60	Top ±20°, Bottom ±20°		Top1.31°, Bottom1.02°	52.9	1.38



Образец написания позиции в заказе

Номер детали			Поверхность столлика (мм)
Код	No.	Высота по центру (мм)	
ELK01	40	25	40×40
	40	40	

ELK01 — 40 — 40



● Цена со скидкой
Ед. 1-9 10-
Цена 100% Цена по запросу



Доставка
13

Столики угломеры

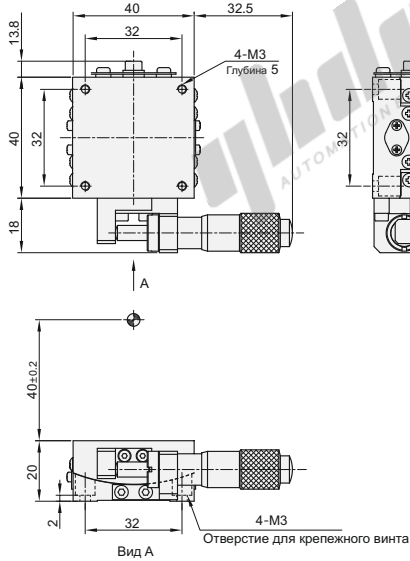
Ось X, микрометрическая головка Поперечный ролик

Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
ELK51	Микрометрическая головка	Ось X	Алюминиевый сплав	Черное анодирование

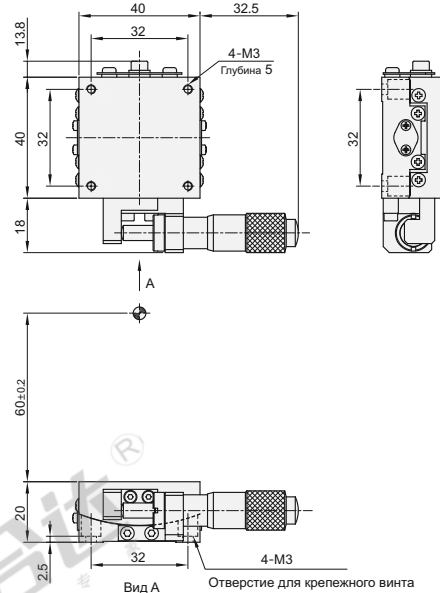


Self-made

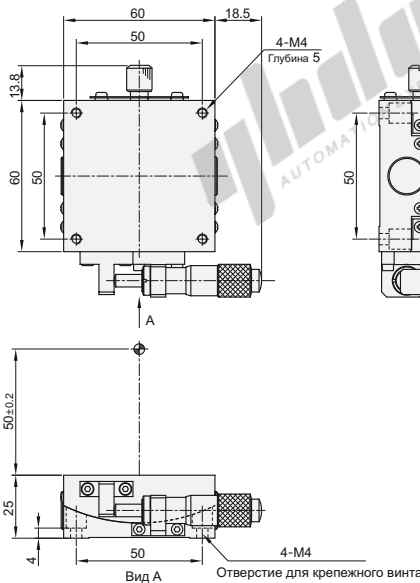
ELK51-40-40



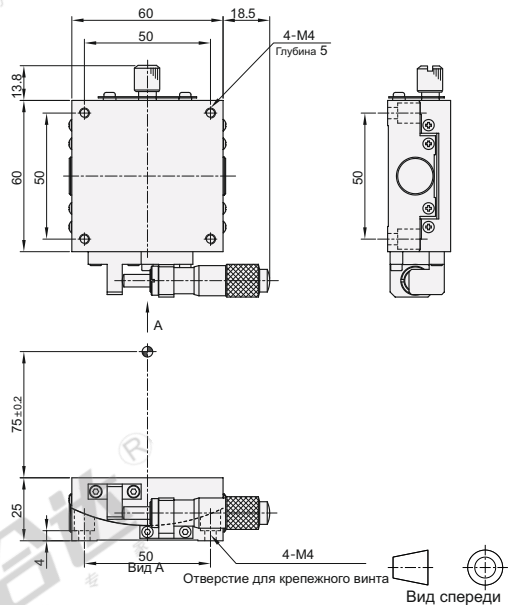
ELK51-40-60



ELK51-60-50



ELK51-60-75



Номер детали		Высота по центру (мм)	Поверхность столика (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Мин. Показания (°/деление)	Допускаемая нагрузка (кгс)	Масса корпуса (кг)
Код	No.						
ELK51	40	40	40×40	±7°	≈45	3	0.13
	60	60	40×40	±6°	≈35		
	50	50	60×60	±6°	≈35	5	0.29
	60	75	60×60	±4°	≈25		



Номер детали		Высота по центру (мм)	Поверхность столика (мм)
Код	No.		
ELK51	40	40	40×40
ELK51	60	60	40×40

ELK51-40-60



Цена со скидкой	
Ед.	1-9 10~
Цена	100% Цена по запросу



Доставка	
10	Доставка

Образец написания позиций в заказе

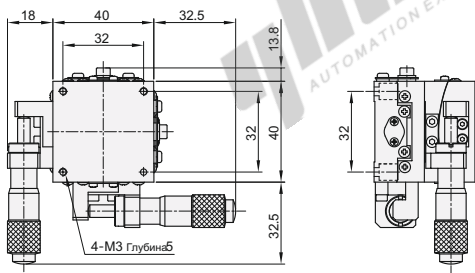
Код	Тип	Направление движения	Материал	Обработка поверхности
ELK56	Микрометрическая головка	XY-Axis	Алюминиевый сплав	Черное анодирование



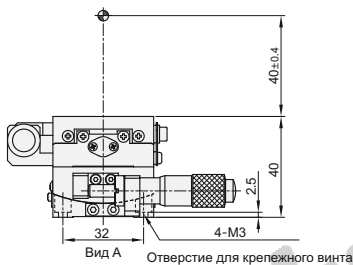
Self-made

No.: 40

No.: 60

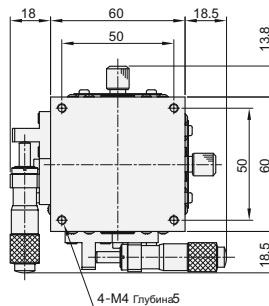


A

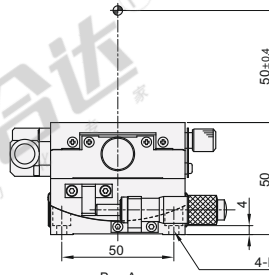


Вид А

Отверстие для крепежного винта



A



Вид А

Отверстие для крепежного винта



Вид спереди

Номер детали		Высота по центру (мм)	Поверхность столика (мм)	Расстояние перемещения (мм)	Мин.Показания ("/деление)	Допускаемая нагрузка (кгс)	Масса корпуса (кг)
Код	No.						
ELK56	40	40	40×40	Верх±7°, низ±6°	Верх=45, Низ=35	3	0.26
	60	50	60×60	Верх±6°, низ±4°	Верх=35, Низ=25	5	0.58



Образец написания позиции в заказе

Номер детали		Высота по центру (мм)	Поверхность столика (мм)
Код	No.		
ELK56	40	40	40×40
ELK56	60	50	60×60

ELK56 — 40



Цена со скидкой	
Ед.	1~9 10~
Цена 100%	Цена по запросу



Доставка
10