



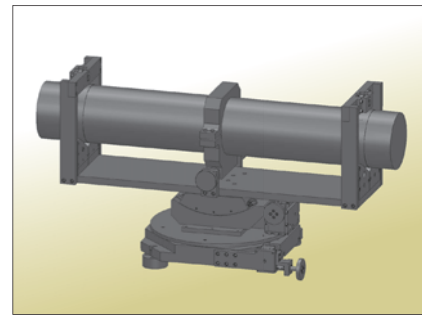
## 7-PMA160平行光管调整系统

### 特点：

- 可实现 2 维旋转、1 维俯仰调整。
- $T_z$  旋转和  $T_y$  俯仰：采用蜗轮蜗杆旋转机构，手动旋转台作为精调手轮，分辨率小于 1 微米。
- $T_x$  旋转：带微调的平行光管夹持架，夹持稳固。

### 技术参数：

夹持直径	160mm
总体高度	521mm
$T_z$ 旋转调整范围	$360^\circ$
$T_y$ 俯仰调整范围	$\pm 5^\circ$
$T_x$ 旋转调整范围	$\pm 6^\circ$



## 7-PMA200六维调整系统

### 主要特点和技术参数：

可实现 3 维平移、1 维旋转和 2 维俯仰调整。

1. 竖直升降（Z 轴）：采用蜗杆升降结构，圆柱直线导轨辅助支撑。可实现稳定性的  
大承载，无空回和高分辨率传动（小于 1 微米）。

2. 水平平移（X，Y 轴）：线性滑轨导向，滚珠螺杆驱动，采用粗精调自由转换的  
减速器作为手轮，同时满足快慢进给和高分辨率（1 微米）的自由体验。

3. 旋转和俯仰（R， $T_1$ ， $T_2$  轴）：采用蜗轮蜗杆旋转机构，同样采用粗精调自由组转换  
的减速器作为手轮，同时满足快慢进给和高分辨率（1 秒）的自由体验。旋转可实现 360  
全周调整，2 维俯仰最大可进行  $\pm 30$  度调整。

4. 可按要求进行各种技术参数的定制，适应各种不同的使用方式（如各部件尺寸，  
驱动方式等）。



## 7-PMOT 光学测试系统

### 主要特点和技术参数：

#### 一、主导轨（Y 向）：

1. 基座材料：铸铁，长 x 宽 x 厚 = 1800x240x80mm，配标尺
2. 移动导轨：精密线性滑块导轨副，长 1780mm，测量段内的平直度误差  $\leq \pm 30''$
3. 可锁紧的调平手轮调平，调平范围 20mm，调平精度  $\leq 1'$
4. 配装水准仪，水泡格值：20''
5. 三个平移托板上固定有锁紧装置，调到位置后可用扳手锁紧，锁紧过程不会引起  
托板摆动

#### 二、横向（X 向）副导轨

1. 精密线性滑块导轨副，精密滚珠丝杠传动，手轮驱动，刚性锁紧，不锈钢防尘罩，  
配标尺

2. 行程 500mm，平直度误差  $\leq \pm 30''$

3. 外形尺寸：长 x 宽 x 厚 = 790x160x73mm

#### 三、纵向（Z 向）副导轨

1. 精密线性滑块导轨副，精密滚珠丝杠传动，手轮驱动，刚性锁紧，不锈钢防尘罩，配标尺

2. 行程 400mm，平直度误差  $\leq \pm 30''$

3. 外形尺寸：长 x 宽 x 厚 = 690x160x73mm

#### 四、各导轨间运动垂直度： $\leq 20\mu\text{m}$

#### 五、经纬仪安装板：水平台面，中心有标准经纬仪锁紧手轮，台面尺寸视经纬仪尺寸定

#### 六、待测光学器件安装支座：可根据待测光学件尺寸确定形状尺寸

#### 七、平行光管龙门架

1. 架体采用优质刚性材料精密加工
2. 光管支架可升降 30mm，可配合不同规格平行光管设计状且尺寸
3. 升降机构采用剪支撑精密升降台驱动，手轮锁紧，精密线性滑块导轨防转
4. 俯仰和升降采用刚性轴配合偏心圆结构，刚性手轮微调锁紧



太阳能电池光伏测试部

光电仪器部

精密运动控制部

光具座元器件部

光学平台部

进口仪器部

三维瞄准系统

三维光学调整  
平台

三维调整系统  
干涉镜五维调  
整系统

五维精密调节  
平台

平行光管调整  
系统

六维调整系统

光学测试系统

四维大孔径大  
负载调整镜架

三维激光内雕  
电动工作台

太空自动追踪  
系统

五维自动瞄准  
系统

三维坐标架

光谱传感试验  
平台

二维空间瞄准  
系统