

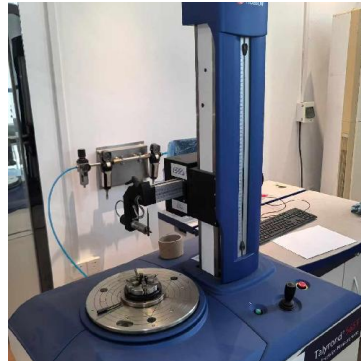
Machine Name : Roundness meter

Brand : Talyrond

Machine Model : 565T

Stock No. : 85742

Ex-factory Date : 2019



Main Technical Parameters:

Maximum workpiece diameter : $\Phi 480\text{mm}$

Maximum workpiece height : 500mm

Maximum measurement depth : 160mm

Maximum measuring diameter: medium 435mm

Maximum workpiece weight : 75Kg

500mm column

Column height : 500mm

The linear degree error of the full height of the column : $0.3\mu\text{m}/500\text{mm}$

Any 100mm straight line degree error : $0.15\mu\text{m}/100\text{mm}$

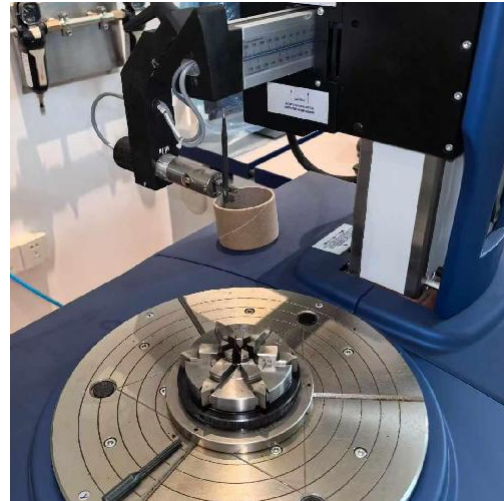
Parallel degree of vertical axis to spindle : $1\mu\text{m}/500\text{mm}$

Position control : $\pm 5\mu\text{m}$

moving rate : $0.25\text{-}20\text{mm/s}$ (moving), $0.25\text{-}20\text{mm/s}$ (measuring), $0.5\text{-}5\text{mm/s}$ (contact)

Position resolution : $0.25\mu\text{m}$

Sample data point : 200000 (optional)



- (9) 帮助菜单: 操作者可透过视窗立即对查看有关仪器操作的内容
(10) 自动校准: 测头与工件可自动接触, 并存储校准数据以作后续测量
(11) 保护功能: 当传感器检测到工件而造成过压时, 软件将同时提示报警并锁定传感器的移动

二、Talyrond 565T详细指标介绍

1. 测量能力

(1) 最大工件直径:	Φ600mm
(2) 最大工件高度:	500mm
(3) 最大测量深度:	160mm
(4) 最大测量直径:	Φ435mm
(5) 最大工件重量:	75kg
2. 立柱轴

(1) 立柱构造:	500mm立柱
(2) 立柱高度:	500mm
(3) 立柱垂直度直线度误差:	0.3μm/500mm
(4) 任意100mm直线度误差:	0.15μm/100mm
(5) 垂直轴对主轴的平行度:	1μm/500mm
(6) 位置控制:	±3μm
(7) 移动速度:	0.25-20 mm/秒(移动) 0.5-5mm/秒(接触)
(8) 位置分辨率:	0.25μm
(9) 采样数据点:	200,000(可选)
(10) 立柱噪音:	<30nm Rq
3. 主轴

(1) 主轴构造:	超精密空气轴承
(2) 主轴速度:	0-10000rpm

6. 传感器(圆度功能)

- | | |
|-----------------|--------------------|
| (1) 传感器类型: | Talyrond 5轴向传感器 |
| (2) 正常量程/正常分辨率: | ±1mm / 0.03μm |
| (3) 中等量程/中等分辨率: | ±0.2mm / 0.006μm |
| (4) 小量程/高分辨率: | ±0.03mm / 0.0012μm |
| (5) 测头力: | 0-15g(可调, 同轴模式) |
| (6) 测头角度: | 2° |
| (7) 传感器控制: | 手动 |
| (8) 传感器状态: | 水平和垂直 |
| (9) 传感器垂直状态: | 内圆/外圆 |
| (10) 传感器垂直状态: | 上/下/左/右 |

7. 软件

- 是一Windows界面的Ultas软件, 主要功能有:
- (1) 基本元素类型: 圆度, 圆柱度, 同心度, 平面度, 垂直度, 平行度, 倾斜度, 圆跳动, 圆柱度, 全跳动, 部分圆跳动, 部分圆跳动, 部分圆跳动
 - (2) 测头控制: 垂直度, 圆跳动, 圆柱度, 全跳动, 部分圆跳动, 部分圆跳动
 - (3) 测头控制: 垂直度, 圆跳动, 圆柱度, 全跳动, 部分圆跳动, 部分圆跳动
 - (4) 测头控制: 垂直度, 圆跳动, 圆柱度, 全跳动, 部分圆跳动, 部分圆跳动
 - (5) 测头控制: 垂直度, 圆跳动, 圆柱度, 全跳动, 部分圆跳动, 部分圆跳动
 - (6) 测头控制: 垂直度, 圆跳动, 圆柱度, 全跳动, 部分圆跳动, 部分圆跳动
 - (7) 测头控制: 垂直度, 圆跳动, 圆柱度, 全跳动, 部分圆跳动, 部分圆跳动
 - (8) 测头控制: 垂直度, 圆跳动, 圆柱度, 全跳动, 部分圆跳动, 部分圆跳动
 - (9) 测头控制: 垂直度, 圆跳动, 圆柱度, 全跳动, 部分圆跳动, 部分圆跳动
 - (10) 测头控制: 垂直度, 圆跳动, 圆柱度, 全跳动, 部分圆跳动, 部分圆跳动