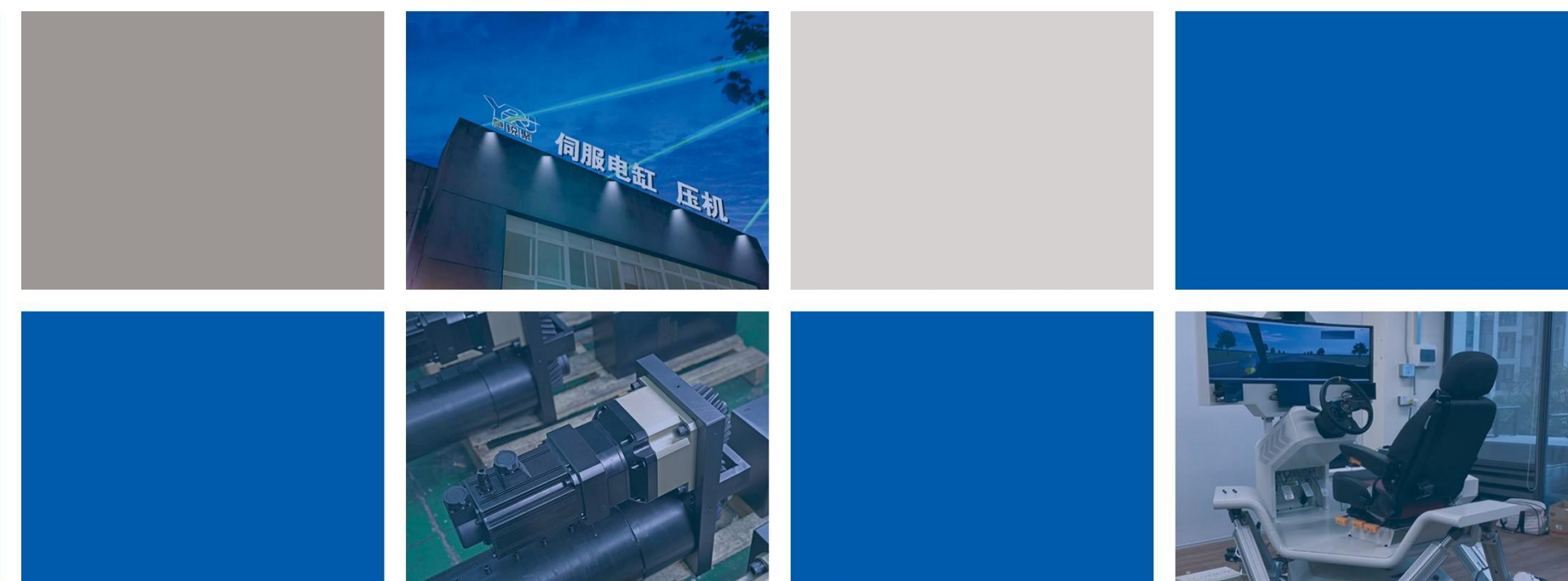




## 苏州意锐聚自动化设备有限公司

SUZHOU YIRUIJU AUTOMATION EQUIPMENT CO., LTD



### 苏州意锐聚自动化设备有限公司

SUZHOU YIRUIJU AUTOMATION EQUIPMENT CO., LTD

地址：苏州市吴中区木渎镇谢村路 36-1 号 F 幢

网址：<http://www.yiruijujt.com/>

电话（传真）：0512-68055350

0512-68055350

邮箱：[liusd0707@163.com](mailto:liusd0707@163.com) [yrj18915533968@163.com](mailto:yrj18915533968@163.com)

## 匠心品质 追求卓越

### 高端品质实力专业生产厂家

# 目录

公司简介	01
产品的定义	02
产品的特点	03
六自由度运动平台技术指标	04
六自由度运动平台产品特点	05
三自由度运动平台技术指标	06
三自由度运动平台产品特点	07
六自由度应用场合 模拟驾驶	08
六自由度应用场合 模拟地震	09
六自由度应用场合 船舶摇摆模拟台	10
六自由度应用场合 飞行模拟平台	11
专利（资质）证书	12
合作客户	13



苏州意锐聚自动化设备有限公司位于美丽的苏州吴中区，是一家专业研发、设计、生产和销售伺服电动缸、伺服压机和电动伺服控制系统的创新型高科技企业。

通过多年坚持不懈的努力、公司研发生产的伺服电动缸具有结构紧凑、高精度、高响应、低摩擦、运行平稳、寿命高等特点、深受广大客户的好评。产品可广泛应用于机械自动化行业、汽车行业、电子行业、冶金行业等。意锐聚自动化不断引进人才，秉承“科技创新、精益求精”严把质量关为客户提供满意的产品和高质量的售后服务。

公司同时承接国内外各种伺服电动缸的改造及维修服务，并代理机械自动化配件丝杆、导轨、滑台、电机、减速机为客户提供一站式服务。

公司于2016年荣获苏州高新区领军人才企业；于2017年荣获苏州姑苏天使企业；于2018年荣获苏州民营企业。

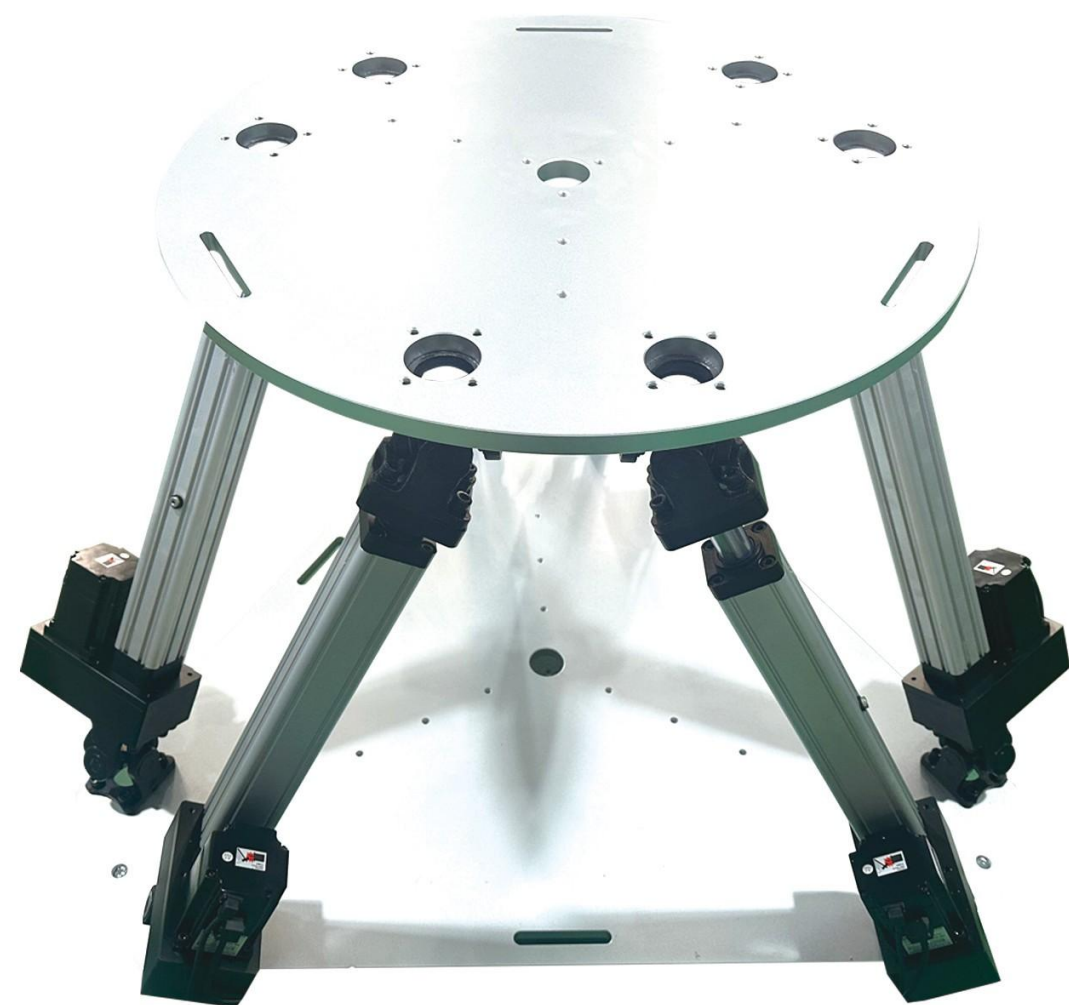
## WELCOME TO OUR FIRM

### 公司主营业务

伺服电动缸  
精密伺服压机  
三/六自由度  
多级伺服电缸  
直线滑台模组  
电机减速机  
非标自动化设备

# 产品的定义

自由度运动平台是由电动缸，上、下万向较链和上、下两个平台组成，下平台固定的基础上，借助电动缸伸缩运动，完成上平台在空间多自由度运动，从而可以模拟出各种空间运动姿态，可广泛应用到各种训练模拟器中，如飞行模拟器、汽车驾驶模拟器、地震模拟器以及动感电影、娱乐设备等领域中。在加工业可制成六轴联动机床、机器人等。自由度平台涉及机械、电气、控制、计算机、传感器，空间运动数学模型、实时信号传输处理等一系列高科技领域，因此自由度运动平台是控制领域水平的标志性象征，关键部件为电动缸、伺服电机、伺服电机驱动器、运动控制卡等，一般有三自由度和六自由度两种。动力大小仅次于液压动力，速度快，灵敏度高，控制精确，结构简单，可靠性高，噪音小，便于维护。



# 产品的特点



## 深度定制化

支持三/六自由度等平台非标定制，根据客户需求进行深度定制，满足因场地条件、内容场景、外观造型等多方面应用场景需求。



## 产品模块化

全套产品采用模块化设计且核心硬件自主设计制造，使关键零部件组成简单化，主要组件更换简单化，尽可能减少设备因故障问题造成的时间耽误与损失。



## 设计可靠化

面对高精度与重载使用场景有着丰富的设计经验,通过PRO/E、MATLAB仿真软件以及力学分析进完备的可靠性分析,就机械结构进行专业可靠设计，保证产品的精度要求与安全要求。



## 操作简便化

软件对接简便易用，动作采集软件支持线性编译，保证动作平顺流畅并且提供多种通讯方式的二次开发接口，支持UDP、TCP/串口IP，Wifi等多种通讯方式。



## 持续更新化

公司对核心算法不断测试完善迭代持续优化，上位机软件也在不断更新迭代，满载足客户网络下并进行客户端更新,以便让客户长期享受到公司最新开发软件。



# 六自由度平台技术指标

# 六自由度运动平台产品特点

主要技术指标

有效载荷:50-30000kg		运动参数			
自由度	角度或位移	速度	加速度	定位精度	重复定位精度
俯仰( $\alpha$ )	$\pm 5^\circ \sim \pm 60^\circ$	$\leq 50^\circ/s$	$100^\circ/s^2$	$0.03^\circ$	$0.03^\circ$
滚转( $\beta$ )	$\pm 5^\circ \sim \pm 60^\circ$	$\leq 50^\circ/s$	$100^\circ/s^2$	$0.03^\circ$	$0.03^\circ$
偏航( $\gamma$ )	$\pm 5^\circ \sim \pm 60^\circ$	$\leq 50^\circ/s$	$100^\circ/s^2$	$0.03^\circ$	$0.03^\circ$
横向位移(x)	$\pm 10mm \sim \pm 450mm$	$\leq 1000m/s$	$\leq 2.0g$	$0.03mm$	$0.01mm$
纵向位移(y)	$\pm 10mm \sim \pm 450mm$	$\leq 1000m/s$	$\leq 2.0g$	$0.03mm$	$0.01mm$
垂直升降(z)	$\pm 10mm \sim \pm 450mm$	$\leq 1000m/s$	$\leq 2.0g$	$0.03mm$	$0.01mm$

其他技术指标

- 1、系统响应频率0Hz-20Hz
- 2、运行参数 $\leq 0.02mm$
- 3、漂移量:平台系统连续运行12小时以上, 任何一个电动缸位置漂移量不会超过0.0025m。

控制系统

- 1、运动平台控制系统由EtherCAT总线控制、核心硬件自主生产、总线型伺服电机、平台控制软件等组成。
- 2、运动平台融合了高动态滚珠丝杠机械概念, 完善的仿真设计能力, 实现了平台更高的运动可靠性能。
- 3、平台控制软件可非标定制, 其中自主开发的核心算法经过多年迭代优化, 实现了高精度的运动性能指标, 另外可选配体感算法、特效模块算法等, 为客户提供了贴近需求的一整套解决方案。

注: 此参数仅供参考可根据客户需求非标设计定制

六自由度运动平台是由六个伺服电机和六支电缸, 上、下各六只万向较链和上、下两个平台组成, 下平台固定在基础上, 借助六只电缸的伸缩运动, 完成上平台在空间六个自由度的运动, 从而可以模拟出各种空间运动姿态。

六自由度运动平台涉及到机械、电缸传动、电气、控制、计算机、传感器, 空间运动数学模型、实时信号传输处理等一系列高科技领域, 因此六自由度运动平台是电动缸传动和控制领域水平的标志性象征。

主要包括平台的空间运动机构、空间运动模型、电缸系统、控制系统, 可广泛应用到各种训练模拟器, 如飞行模拟器、舰艇模拟器、坦克模拟器、汽车驾驶模拟器、火车驾驶模拟器、地震模拟器, 甚至可用到空间宇宙飞船的对接, 空中加油机的加油对接以及动感电影、娱乐设备等领域。

## 电动缸参数

形式:折返式或直连式

丝杆直径:12~80mm

丝杆导程 :5~32mm

行程:75~800mm

## 运动平台参数

尺寸 :0.5-8平方米

自重:60~4000Kg

有效负荷 :200~15000Kg

横向位移: $\pm 10 \sim 450mm$

额定出力 :1~150kN

减速比:0.5~10

安装方式 :前后又较/法兰/耳轴 俯仰/滚转/偏航 : $\pm 5^\circ \sim 60^\circ$

噪音:<65(分贝)

额定速度 : 133~1000( mm/sec )

## 伺服电机和驱动器参数

功率:400~22kW电机

转速范围:1500~3000rpm

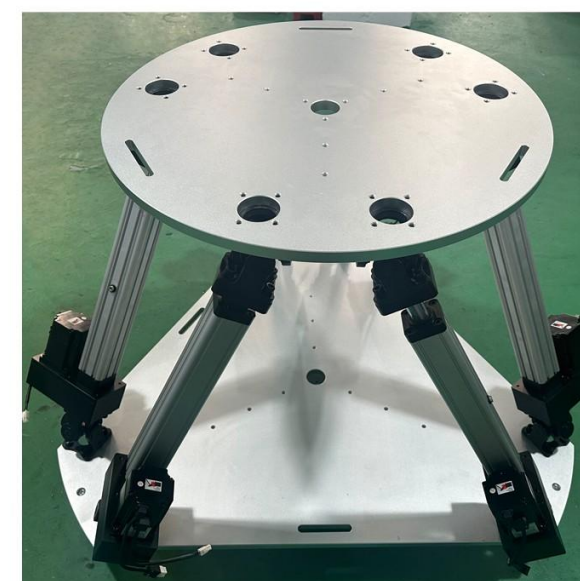
扭矩 : 1.27~140Nm

供电电压:单相或三相AC220/380V

纵向位移 :  $\pm 10 \sim 450mm$

垂直升降: $\pm 10 \sim 800mm$

平均无故障工作时间:>6000(H)



## 三自由度平台技术指标

主要技术指标	有效载荷:50-30000kg		运动参数			
	自由度	角度或位移	速度	加速度	定位精度	重复定位精度
	俯仰( $\alpha$ )	$\pm 3^\circ \sim \pm 30^\circ$	$\leq 50^\circ/s$	$100^\circ/s^2$	$0.03^\circ$	$0.03^\circ$
	滚转( $\beta$ )	$\pm 3^\circ \sim \pm 30^\circ$	$\leq 50^\circ/s$	$100^\circ/s^2$	$0.03^\circ$	$0.03^\circ$
	垂直升降(z)	$\pm 10mm \sim \pm 800mm$	$\leq 1000m/s$	$\leq 2.0g$	$0.03mm$	$0.01mm$
其他技术指标	1、系统响应频率0Hz-20Hz					
	2、运行参数 $\leq 0.02mm$					
控制系统	3、漂移量:平台系统连续运行12小时以上, 任何一个电动缸位置漂移量不会超过0.0025m。					
	1、运动平台控制系统由EtherCAT总线控制、核心硬件自主生产、总线型伺服电机、平台控制软件等组成。					
	2、运动平台融合了高动态滚珠丝杠机械概念, 完善的仿真设计能力, 实现了平台更高的运动可靠性能。					
3、平台控制软件可非标定制, 其中自主开发的核心算法经过多年迭代优化, 实现了高精度的运动性能指标, 另外可选配体感算法、特效模块算法等, 为客户提供了贴近需求的一整套解决方案。						
注: 此参数仅供参考可根据客户需求非标设计定制						

## 三自由度运动平台产品特点

三自由运动平台可实现前后俯仰, 左右滚转及垂直升降三种姿态。能够模拟飞机、船舶、汽车、坦克等运动状态。

它由伺服电动系统来驱动, 并根据客户需求, 配以计算机控制和影视技术为一体的高科技动感电影设备。

广范应用于军事模拟训练、游乐场、科技馆、地震馆等场所。

用于模拟仿真实验, 具有安全性、经济性、可操作性、效率高、不受场地和气候条件的限制等优点, 加之驱动部件少, 性价比高等优点, 因而广泛应用于驾驶模拟、飞行模拟、空间对接模拟、船载和车载运动模拟以及机构力加载等方面。

### 电动缸参数

形式:折返式或直连式

丝杆直径:12~80mm

丝杆导程 :5~32mm

行程:75~800mm



### 运动平台参数

尺寸 :0.3-6平方米

自重:40~2000Kg

有效负荷 :100~5000Kg

垂直升降:±10~800mm

额定出力 :1~150kN

减速比:0.5~10

安装方式 :前后又较/法兰/耳轴 俯仰/滚转/偏航 :±5°-60°

噪音:<65(分贝)

额定速度 : 133~1000( mm/sec )

### 伺服电机和驱动器参数

功率:400w~22kW电机

转速范围:1500~3000rpm

扭矩 : 1.27~140Nm

供电电压:单相或三相AC220/380V

俯仰:±3°-30°

滚转:±3°-30°

平均无故障工作时间:>6000(H)

# 六自由度应用场合 模拟驾驶



## 六自由度平台 车辆驾驶模拟器的系统组成

六自由度平台已经被广泛应用在各种车辆模拟器上，能够模拟各种不同型号车辆在实际运行中的不同状态。接下来，我们就来说一下六自由度平台车辆驾驶训练模拟器的系统组成

驾驶舱部分有真车的各种控制装置、仪表、信号显示设备等，而且，在六自由度平台实际运行的时候，也和实际实际几乎完全相同，工作、指令和实际情况也相同。

我们在使用六自由度平台来模拟车辆操作的时候，就像在一个真正的汽车驾驶舱。使用者操纵各种控制装置：操纵杆、加速器、开关等，不仅可以真实模拟开车时候的各种仪器，还能够听到相应的设备发出的声音，如发动机的轰鸣声、各种地形驾驶环境的声音，能够感受到驾驶、倒车、转向、定位停车等动作。

主要由六个伺服电动缸及其支撑的平台组成。模拟驾驶舱安装在平台上，可以驱动平台，使驾驶舱模拟车辆在各种地形上行驶的情况，计算机系统负责对整个模拟器的数学模型进行求解和控制，具有实时性强、信息量大、精度高等特性。

赛车系列赛车利用现代高科技手段如：三维图像即时生成技术、汽车动力学仿真物理系统、大视场显示技术(如多通道立体投影系统)、自由度运动平台、用户输入硬件系统、立体声音响、中控系统等，让体验者在一个虚拟的驾驶环境中，感受到接近真实效果的视觉、听觉和体感的汽车驾驶体验。

方向盘、油门、刹车类输入设备控制，通过本虚拟驾驶专用控制器能够采集到车模或真车的方向盘信号、油门信号、刹车信号等，而且所有信号都可以是比例信号，可以实现油门踩得大，车速就快等，达到完全仿真的状态，是虚拟驾驶类产品的高端解决方案，同时也提供基于开关量输入的低成本解决方案。

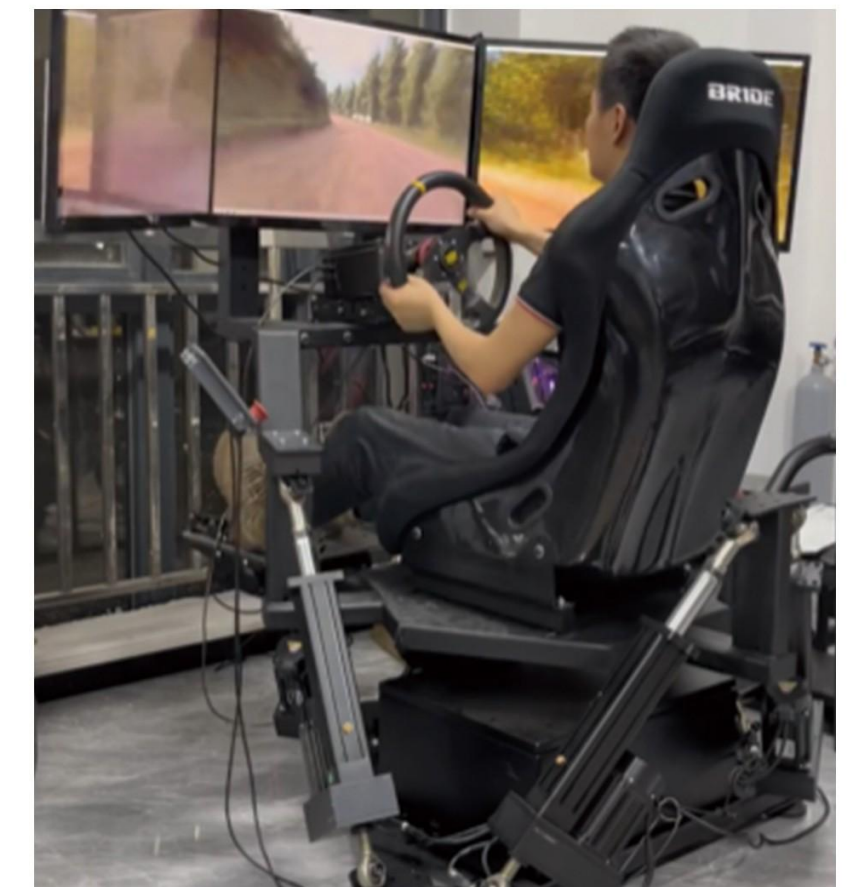
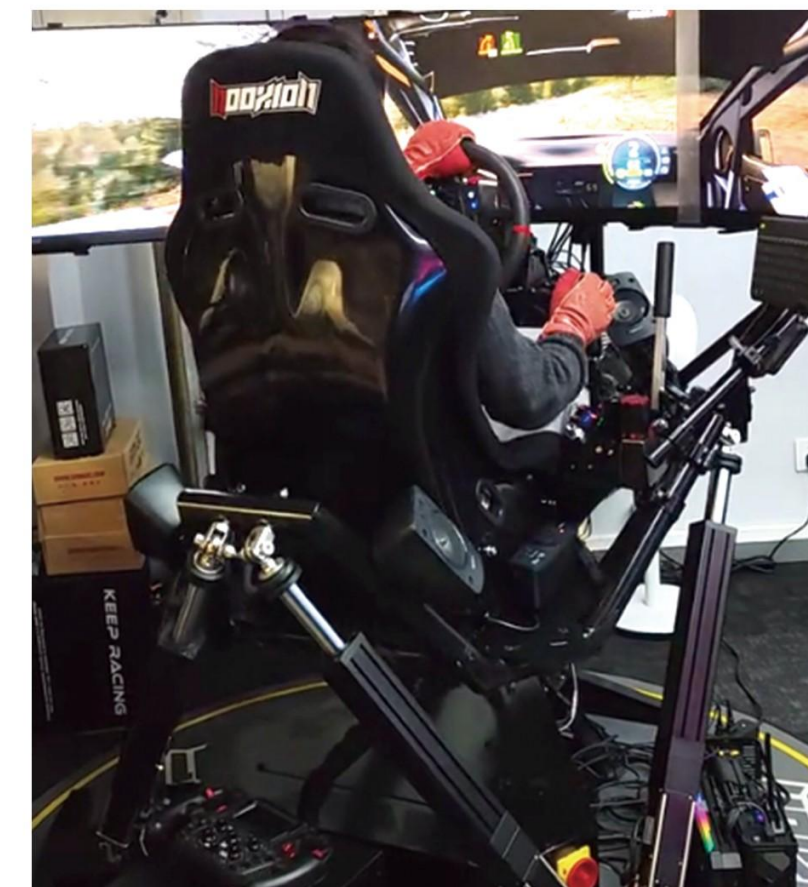
为您提供  
一站式应用解决方案



苏州意锐聚是一家专业致力于研发、设计、制造和销售伺服电动缸、线性模组、伺服压机、六自由度平台、多轴联动平台伺服控制系统的高科技创新企业。

# 六自由度 驾驶仿真平台系列技术指标

自由度	角度或位移	速度	加速度	定位精度	重复定位精度
俯仰( $\alpha$ )	$\pm 15 \sim \pm 35^\circ$	$\pm 30^\circ/\text{s}$	$\pm 60^\circ/\text{s}^2$	$0.03^\circ$	$0.03^\circ$
滚转( $\beta$ )	$\pm 15 \sim \pm 35^\circ$	$\pm 30^\circ/\text{s}$	$\pm 60^\circ/\text{s}^2$	$0.03^\circ$	$0.03^\circ$
偏航( $\gamma$ )	$\pm 15 \sim \pm 35^\circ$	$\pm 30^\circ/\text{s}$	$\pm 60^\circ/\text{s}^2$	$0.03^\circ$	$0.03^\circ$
横向位移(x)	$\pm 140\text{mm} \sim \pm 400\text{mm}$	$\pm 500\text{mm}/\text{s}$	$\pm 0.6\text{G}$	$0.03\text{mm}$	$0.01\text{mm}$
纵向位移(y)	$\pm 140\text{mm} \sim \pm 400\text{mm}$	$\pm 500\text{mm}/\text{s}$	$\pm 0.6\text{G}$	$0.03\text{mm}$	$0.01\text{mm}$
垂直升降(z)	$\pm 140\text{mm} \sim \pm 400\text{mm}$	$\pm 500\text{mm}/\text{s}$	$\pm 0.6\text{G}$	$0.03\text{mm}$	$0.01\text{mm}$



# 六自由度应用场合 模拟地震



## 六自由度平台 地震模拟平台的简要介绍

地震体验平台模拟地震灾害的多个震级的变化效果为主线，突出展示人类认识自然、揭示自然，提高人们对地震的认识，加以防范，在地震来临时能采取必要的自救措施。

六自由度地震体验平台采用先进的六轴运动控制系统，适用于地震科普场馆、科技馆、游乐场所使用，真实地受众亲身体验地震的感觉，突出体现地震时地面剧烈抖动、波动纵波、横波，加之视景、音响、特效的有机配合，让人身临其境。更进步了解地震的相关知识，达到一定的科普效果，提高人们的防震减灾意识。

平台采用新型钢结构框架和仿真平台技术相结合，结构紧凑、模拟环境形象逼真、运行可靠。内设音响系统，随着地震等级的变化，产生不同的地震音响效果，语音系统也相应介绍不同的地震知识。配置清单：体验台、伺服电缸、平台护栏、复合地板、台阶、闪电灯、烟雾器、控制主机、投影幕、音响、控制箱、等。

我们可以做专业级别的TecPlat地震平台，是从多个地震的不同台站来获得地震的原始数据，再通过六自由度平台输出不同的幅频特性和相频特性，这和市面上普通平台的简单摇晃完全不一样

六自由度地震模拟数据分析系统MatLab完全按照中国地震局台网站提供的地震波形数据为依据，包括纵波和横波的加速度、速度和移位数据。在地震局的支持下，我们获得地震原始数据，以原始数据为参考，使得地震模拟体验平台的相关指标达到地震的运动特点。

地震模拟实验平台TecPlat是依据地震波运动机理，模拟由于地震引起的地面的剧烈抖动、摇晃运动形式的专用实验设备，通过借助自然地震波运动规律或者人工地震波的输入，进行地震场景的再现。

# 六自由度 地震模拟平台系列技术指标

自由度	角度或位移	速度	加速度	定位精度	重复定位精度
俯仰( $\alpha$ )	$\pm 15 \sim \pm 35^\circ$	$\pm 30^\circ/\text{s}$	$\pm 60^\circ/\text{s}^2$	$0.03^\circ$	$0.03^\circ$
滚转( $\beta$ )	$\pm 15 \sim \pm 35^\circ$	$\pm 30^\circ/\text{s}$	$\pm 60^\circ/\text{s}^2$	$0.03^\circ$	$0.03^\circ$
偏航( $\gamma$ )	$\pm 15 \sim \pm 35^\circ$	$\pm 30^\circ/\text{s}$	$\pm 60^\circ/\text{s}^2$	$0.03^\circ$	$0.03^\circ$
横向位移(x)	$\pm 140\text{mm} \sim \pm 400\text{mm}$	$\pm 500\text{mm}/\text{s}$	$\pm 0.6\text{G}$	$0.03\text{mm}$	$0.01\text{mm}$
纵向位移(y)	$\pm 140\text{mm} \sim \pm 400\text{mm}$	$\pm 500\text{mm}/\text{s}$	$\pm 0.6\text{G}$	$0.03\text{mm}$	$0.01\text{mm}$
垂直升降(z)	$\pm 140\text{mm} \sim \pm 400\text{mm}$	$\pm 500\text{mm}/\text{s}$	$\pm 0.6\text{G}$	$0.03\text{mm}$	$0.01\text{mm}$



为您提供  
一站式应用解决方案



苏州意锐聚是一家专业致力于研发、设计、制造和销售伺服电动缸、线性模组、伺服压机、六自由度平台、多轴联动平台伺服控制系统的高科技创新企业。

# 六自由度应用场合 船舶摇摆模拟台



## 六自由度平台 船舶摇摆模拟台简要介绍

六自由度船舶运动模拟试验台作为并联机器人的一种,发展迅速、应用广泛,它能够在实验室将船舶在海洋中的摇摆姿态模拟出来,可以将舰载武器、设备、仪器等放在六自由度船舶运动模拟试验台上进行陆地试验,验证舰载武器、设备或仪器等的可靠性,减少海上试验风险和次数,从而降低武器、设备或仪器等的试验成本和研制周期。

根据六自由度船舶运动模拟试验台的总体设计要求、性能指标要求及接口要求等,采用六自由度 Stewart平台结构与升降平台相结合的方案,对整个六自由度船舶运动模拟试验台进行了总体设计;对机械系统进行了误差建模和有限元分析,并对主要元器件如升降机、电动缸等进行选型计算;对控制系统进行了运动学、幅频特性、相频特性分析,并利用 Visual C++编写运动控制程序、姿态解算程序及管理界面程序等。最后,利用海克斯康的三轴激光测量系统对六自由度船舶运动模拟试验台的定位精度和重复定位精度进行了测试,测试结果满足试验台的性能指标要求,达到了预期的成果。

驾驶人员在动感模拟船舶驾驶舱内感受到视听盛宴,通过手柄(方向盘)操纵视景内的船舶行驶在虚拟的场景中。它可用来在实验室条件下模拟船舶在航行中由于受到海浪、海风等产生对应的运动。可以不受空间时间限制应用于船员培训和教学。通过逼真的航海航行,让更多人体验到大海航行的乐趣。驾驶人员在动感模拟船舶驾驶舱内感受视景和声音上的仿真,通过手柄(方向盘)操纵视景内的船舶,行使在虚拟的场景中,在此同时动感船舶模拟设备会产生一系列的数据,如船舶姿态、加速度、角加速度等,我们通过计算机将这些数据处理成三自由度平台接受的指令姿态数据,再通过网络协议,实时发送至三自由度平台运动控制卡,控制卡内置,三自由度平台算法,将指令姿态解算成电动缸缸长,速度等,驱使运动平台做出与视景内容里相同的姿态,进而达到仿真船舶驾驶的效果。此套设备广泛应用于科博展馆、规划馆、部队、高校研究所等。或者人工地震波的输入,进行地震场景的再现。

为您提供  
一站式应用解决方案



苏州意锐聚是一家专业致力于研发、设计、制造和销售伺服电动缸、线性模组、伺服压机、六自由度平台、多轴联动平台伺服控制系统的高科技创新企业。

# 六自由度 地震模拟平台系列技术指标

自由度	角度或位移	速度	加速度	定位精度	重复定位精度
俯仰( $\alpha$ )	$\pm 15 \sim \pm 32^\circ$	$\pm 30^\circ/\text{s}$	$\pm 40^\circ/\text{s}^2$	$0.03^\circ$	$0.03^\circ$
滚转( $\beta$ )	$\pm 15 \sim \pm 32^\circ$	$\pm 30^\circ/\text{s}$	$\pm 40^\circ/\text{s}^2$	$0.03^\circ$	$0.03^\circ$
偏航( $\gamma$ )	$\pm 15 \sim \pm 32^\circ$	$\pm 30^\circ/\text{s}$	$\pm 40^\circ/\text{s}^2$	$0.03^\circ$	$0.03^\circ$
横向位移(x)	$\pm 140\text{mm} \sim \pm 700\text{mm}$	$\pm 250\text{mm}/\text{s}$	$\pm 0.8\text{G}$	$0.03\text{mm}$	$0.01\text{mm}$
纵向位移(y)	$\pm 140\text{mm} \sim \pm 430\text{mm}$	$\pm 250\text{mm}/\text{s}$	$\pm 0.8\text{G}$	$0.03\text{mm}$	$0.01\text{mm}$
垂直升降(z)	$\pm 140\text{mm} \sim \pm 430\text{mm}$	$\pm 250\text{mm}/\text{s}$	$\pm 0.8\text{G}$	$0.03\text{mm}$	$0.01\text{mm}$



# 六自由度应用场合 飞行模拟平台



## 六自由度平台 飞行模拟平台简要介绍

六自由度飞行模拟器在市场上应用已经有很长一段时间了。发展到现在，六自由度飞行模拟已经能够完全满足高等级飞行模拟机研制、飞行员训练使用的需要。随着娱乐行业的发展，六自由度飞行模拟器也被用于一些娱乐项目，为用户提供真实飞行体验。

六自由度飞行模拟器运动系统的驱动形式分为液压型、气电型和全电型三种，目前，全电型运动平台已成为市场主流。全电型六自由度飞行模拟器相比液压型和气电型具有明显优势，具有结构简单、安装维护方便、不存在漏液漏气问题、控制精度高、响应快、安全可靠高等特点。六自由度飞行模拟器在模拟飞行运动时，必须要有实际飞机的精确处理提示。

我们获取飞机的实际飞行动力学并建立模型，把六自由度飞行模拟器的基座做得像飞机一样，一以此来模拟真实的飞行。通过控制加载器技术为飞行控制建模以及如何扩展其运动基座，以此确保系统正常运行，可以确保飞行员获得最高的保真度。六自由度飞行模拟器给用户的体验就是一个真实，国内的六自由度飞行模拟行业也在发展，所采用的技术也变得更加丰富，为用户带来更好的体验。

六自由度并联运动平台由机械本体和伺服控制系统组成。机械本体设计的优劣直接决定了平台工作空间、带载能力、运动稳态精度等性能，而良好的伺服控制系统设计则是确保平台达到其设计性能指标的基础，甚至能够在一定程度上提高平台的运动性能。并联平台的运动学分析是并联机构研究的基础，更是平台运动控制的基础。运动学问题分为运动学反解及正解两方面的问题。通过运动学反解可以求得给定动平台位置姿态所对应的各个电动缸长度值，从而实现运动控制。同时，运动学正解在运动控制中也有着重要作用，通过位置正解可以求得一组电动缸长度所对应的动平台位置姿态，从而可以实现全闭环的运动控制。

为您提供  
一站式应用解决方案



苏州意锐聚是一家专业致力于研发、设计、制造和销售伺服电动缸、线性模组、伺服压机、六自由度平台、多轴联动平台伺服控制系统的高科技创新企业。

# 六自由度 飞行仿真平台系列技术指标

自由度	角度或位移	速度	加速度	定位精度	重复定位精度
俯仰( $\alpha$ )	$\pm 15 \sim \pm 35^\circ$	$\pm 28/^\circ S$	$\pm 50/^\circ s^2$	$0.03^\circ$	$0.03^\circ$
滚转( $\beta$ )	$\pm 15 \sim \pm 35^\circ$	$\pm 28/^\circ S$	$\pm 50/^\circ s^2$	$0.03^\circ$	$0.03^\circ$
偏航( $\gamma$ )	$\pm 15 \sim \pm 35^\circ$	$\pm 28/^\circ S$	$\pm 50/^\circ s^2$	$0.03^\circ$	$0.03^\circ$
横向位移(x)	$\pm 140mm \sim \pm 800mm$	$\pm 500mm/s$	$\pm 0.7G$	$0.03mm$	$0.01mm$
纵向位移(y)	$\pm 140mm \sim \pm 400mm$	$\pm 500mm/s$	$\pm 0.7G$	$0.03mm$	$0.01mm$
垂直升降(z)	$\pm 140mm \sim \pm 400mm$	$\pm 500mm/s$	$\pm 0.7G$	$0.03mm$	$0.01mm$



# 专利（资质）证书

苏州意锐聚自动化设备有限公司位于美丽的苏州吴中区，是一家专业研发、设计、生产和销售伺服电动缸、伺服压机和电动伺服控制系统的创新型高科技企业。

通过多年坚持不懈的努力、公司研发生产的伺服电动缸具有结构紧凑、高精度、高响应、低摩擦、运行平稳寿命高等特点、深受广大客户的好评。产品可广泛应用于机械自动化行业、汽车行业、电子行业、冶金行业等意锐聚自动化不断引进人才，秉承“科技创新、精益求精”严把质量关为客户提供满意的产品和高质量的售后服务。

公司同时承接国内外各种伺服电动缸的改造及维修服务，并代理机械自动化配件丝杆、导轨、滑台、电机、减速机等为客户提供一站式服务。

公司于2016年荣获苏州高新区领军人才企业;于2017年荣获苏州姑苏天使企业;于2018年荣获苏州民营企业。



上门服务  
DOOR-TO-DOOR SERVICE



厂家直销  
DIRECT DEAL



24小时在线  
24 HOURS ONLINE



多年行业经验  
YEARS OF EXPERIENCE



进口配置  
IMPORT CONFIGURATION

## 合作客户

公司经过这些年行业深耕发展，已形成精细化、定向化各行业深耕运作，为各地域的客户提供深度细致的定制化服务。

公司生产的设备遍布国内各大省份及大中小城市。合作伙伴有军方单位，企业单位，各大知名院校，研究院等事业单位。苏州意锐聚自由度平台设备累计发送量超过几千台，占据中国市场一定的份额，国内市场保持优势，海外市场开拓得力。

我们正逐步开拓国际业务，现已有欧洲、东南亚等客户，苏州意锐聚将努力继续前进，为扩大业务版图仍将保持初心继续向前迈进。

## 高校合作单位



## 企业合作单位



上门服务  
DOOR-TO-DOOR SERVICE



厂家直销  
DIRECT DEAL



24小时在线  
24 HOURS ONLINE



多年行业经验  
YEARS OF EXPERIENCE



进口配置  
IMPORT CONFIGURATION