

六轴小型六足位移台

非常适用于光纤校准



H-811.F2

- 行程达 ± 17 毫米 / ± 21 度
- 紧凑型设计
- 可拆卸磁板
- 高动态和精度
- 自定义编程，虚拟枢轴点
- 超长使用寿命

六自由度并联运动设计使其比串联运动系统更加紧凑、更具刚性，动态范围更大，无移动电缆：更稳定、摩擦更小

大量软件包

发货范围内提供的软件包可将系统集成到几乎任何环境中。可支持Windows、Linux和OS X等所有常见操作系统以及Python、MATLAB和NI

LabVIEW等许多常见编程语言。复杂的编程实例和PIMikroMove等软件工具的应用使集成开始至生产运行之间的时间间隔大大缩短。

无刷直流电机(BLDC)

无刷直流电机尤其适合高旋转速度。能够精确对其进行控制并确保高精度。由于无滑动接触，可无磨损地平稳运行，因此能够实现较长的使用寿命。

可拆卸磁板

加快您的工作流程。下一工件的制备可与自动化流程步骤并行。可拆卸磁板每次都可实现快速拆卸，无需工具，后续可准确重装。

应用领域

科研和工业、微制造、光纤对准、光学部件对准。

规格

运动和定位	H-811.F2	单位	公差
主动轴	X, Y, Z, θ_x , θ_y , θ_z		
X、Y向上的行程*	$\pm 17, \pm 16$	毫米	
Z向上的行程*	± 6.5	毫米	
θ_x 、 θ_y 向上的行程*	$\pm 10, \pm 10$	°	
θ_z 向上的行程*	± 21	°	
促动器设计分辨率	5	纳米	
X、Y向上的最小位移	0.2	微米	典型值
Z向上的最小位移	0.08	微米	典型值
θ_x 、 θ_y 向上的最小位移	2	微弧度	典型值
θ_z 向上的最小位移	3	微弧度	典型值
X、Y向上的空回	0.2	微米	典型值
Z向上的空回	0.06	微米	典型值
θ_x 、 θ_y 向上的空回	2	微弧度	典型值
θ_z 向上的空回	3	微弧度	典型值
X、Y向上的重复精度	± 0.15	微米	典型值
Z向上的重复精度	± 0.06	微米	典型值
θ_x 、 θ_y 向上的重复精度	± 2	微弧度	典型值
θ_z 向上的重复精度	± 3	微弧度	典型值
X、Y和Z向上的最大速度	20	毫米/秒	
θ_x 、 θ_y 、 θ_z 向上的最大速度	500	毫弧度/秒	
X、Y和Z向上的典型速度	10	毫米/秒	
θ_x 、 θ_y 、 θ_z 向上的典型速度	240	毫弧度/秒	

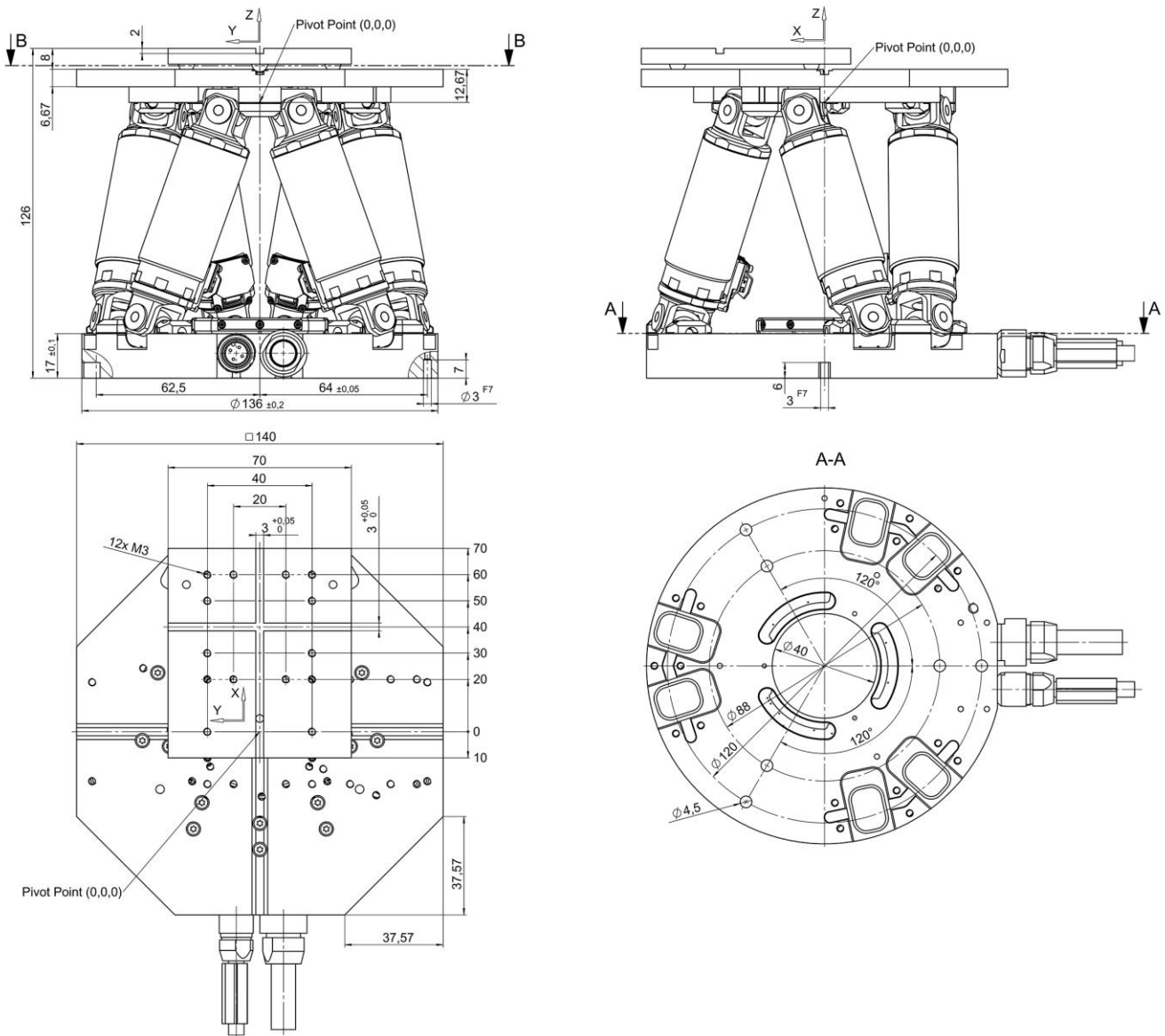
机械特性	H-811.F2	单位	公差
X、Y向上的刚性	0.7	牛/微米	
Z向上的刚性	8	牛/微米	
负载能力（底板为水平方向/任意方向）	5 / 2.5	千克	最大
保持力，断电（底板为水平方向/任意方向）	12 / 2	牛	最大
电机类型	BLDC电机		

其他	H-811.F2	单位	公差
工作温度范围	0 到 50	°C	
材料	不锈钢, 铝		
质量	2.2	千克	±5 %
电缆长度	2	米	±10 毫米

技术参数为 20±3 °C 下的数值。

* 单个坐标 (X、Y、Z、 θ_x 、 θ_y 和 θ_z) 的行程相互依赖。本表中各轴对应的数值为其最大行程，此时其他轴和枢轴点位于参考位置。

图纸/图片



H-811.F2, 尺寸单位为毫米

订购信息

H-811.F2

用于光学对准的小型六足位移台微型机器人，可拆卸磁板，无刷直流电机，负载容量为5公斤，速度为20毫米/秒，电缆长度为2米