

六轴对准系统

非常适用于光纤校准



H-206

- 柔性铰链带来高精度
- 用于光纤光学校准的集成扫描子程序
- 重复精度0.3 微米
- 速度达8 毫米/秒
- 自定义编程虚拟枢轴点
- 可拆卸磁板

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，单轴的导向误差却未增加。更高动态，更高可靠性。
带直流齿轮电机

柔性铰链接头和带被动支撑腿的六足位移台设计
具有最高精度和重复性的定位

应用领域

科研和工业. 用于光纤校准、显微操纵系统、光学检测设备。

规格

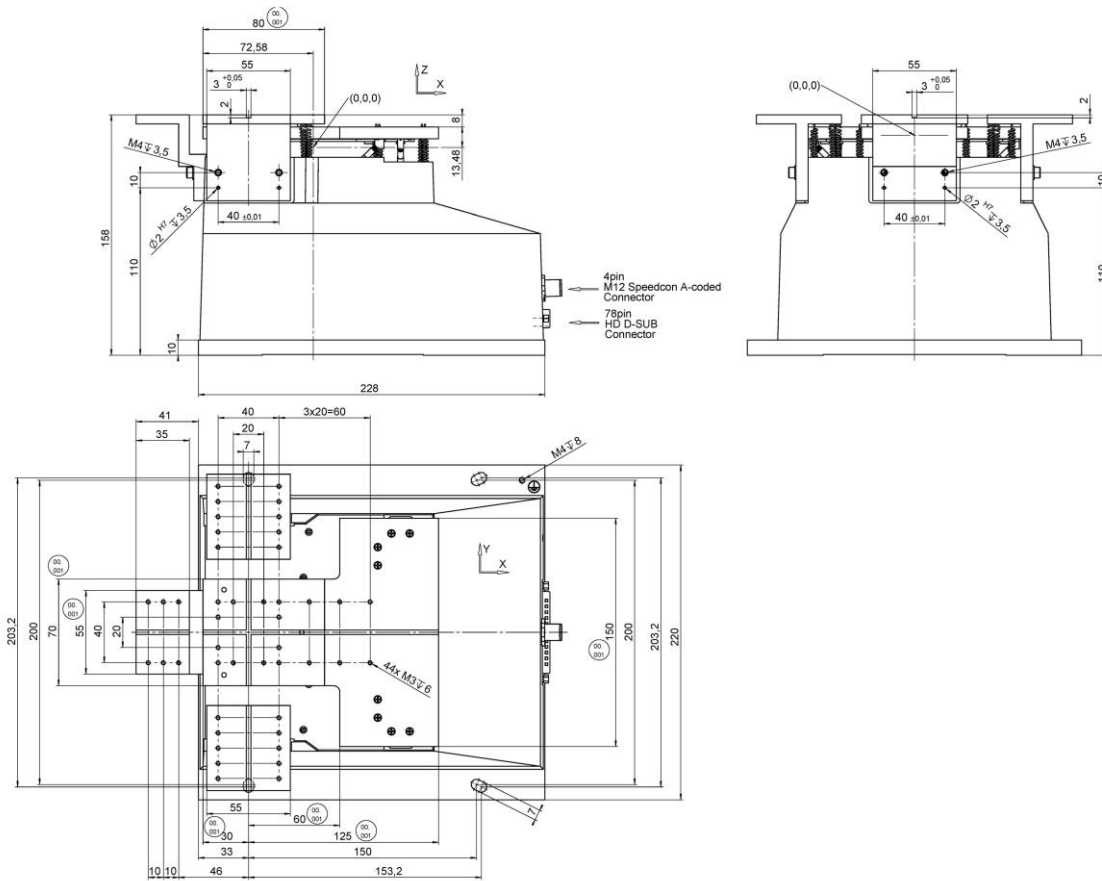
运动和定位	H-206.F2	单位	公差
主动轴	X, Y, Z, θ_x , θ_y , θ_z		
X向上的行程*	-8到5.7	毫米	
Y向上的行程*	±5.7	毫米	
Z向上的行程*	±6.7	毫米	
θ_x 向上的行程*	±5.7	°	
θ_y 向上的行程*	±6.6	°	
θ_z 向上的行程*	±5.5	°	
促动器设计分辨率	33	纳米	
X、Y和Z向上的最小位移	0.5	微米	典型值
θ_x 、 θ_y 、 θ_z 向上的最小位移	2 (0.4")	微弧度	典型值
X、Y和Z向上的重复性	0.3	微米	典型值
θ_x 、 θ_y 、 θ_z 向上的重复精度	6	微弧度	典型值
X、Y和Z向上的典型速度	8	毫米/秒	最大
X、Y和Z向上的典型速度	2	毫米/秒	典型值
负载能力（底板为水平方向）	1.5	千克	最大

其他	H-206.F2	单位	公差
工作温度范围	5 到 35	°C	
材料	铝		
质量	5.8	千克	±5 %
电缆长度	3	米	±10 毫米
推荐控制器	C-887.5x		

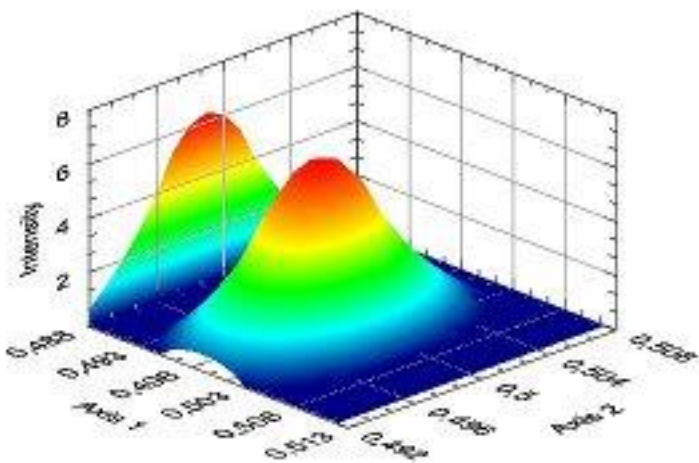
技术参数为 20±3 °C 下的数值。

* 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。询问定制版本。

图纸/图片

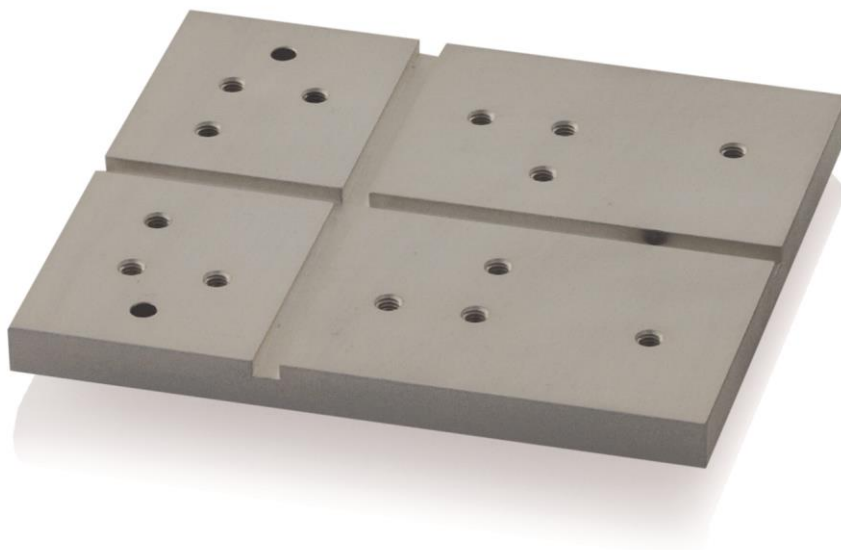


H-206.F2, 尺寸单位为毫米



H-

206 包括快速多轴对准的快速自动扫描例程。图形显示了光纤组件的二维光信号强度。完整设备扫描确保检测到整体峰值，并防止锁定到本地最大值。



F-206.TMU, 可拆卸式板作为配件提供

订购信息

H-206.F2

用于光学对准的六足位移台微型机器人，可拆卸磁板，直流电机，1.5公斤负载容量，8毫米/秒速度，含3米电缆

配件

F-206.TMU

额外的可拆卸式磁性板，用于不同组件的快速更换