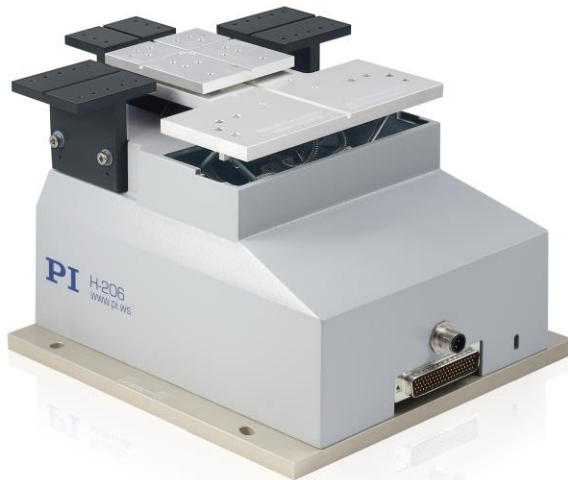


6-Achsen-Justiersystem

Ideal für Faserkopplung



H-206

- Höchste Präzision durch Festkörpergelenke
- Integrierte Scanroutinen für faseroptische Justage
- Wiederholgenauigkeit 0,3 μm
- Geschwindigkeit bis 8 mm/s
- Frei programmierbarer virtueller Pivotpunkt
- Magnetische Wechselplatte

Parallelkinematischer Aufbau für sechs Freiheitsgrade, dadurch wesentlich kompakter und steifer als Seriellkinematik-Systeme, kein Aufaddieren von Führungsfehlern der Einzelachsen. Höhere Dynamik, höhere Zuverlässigkeit. Mit DC-Getriebemotoren

Festkörpergelenke und Hexapoddesign mit konstanter Beinlänge

Positionierung mit höchster Präzision und Wiederholgenauigkeit

Einsatzgebiete

Forschung und Industrie. Für Faserkopplung, Mikromanipuliersysteme, optische Prüfaufbauten.

Spezifikationen

Bewegen und Positionieren	H-206.F2	Einheit	Toleranz
Aktive Achsen	X, Y, Z, θ_x , θ_y , θ_z		
Stellweg* X	-8 bis 5,7	mm	
Stellweg* Y	$\pm 5,7$	mm	
Stellweg* Z	$\pm 6,7$	mm	
Stellweg* θ_x	$\pm 5,7$	°	
Stellweg* θ_y	$\pm 6,6$	°	
Stellweg* θ_z	$\pm 5,5$	°	
Rechnerische Aktorauflösung	33	nm	
Kleinste Schrittweite X, Y, Z	0,5	μm	typ.
Kleinste Schrittweite θ_x , θ_y , θ_z	2 (0,4")	μrad	typ.
Wiederholgenauigkeit X, Y, Z	0,3	μm	typ.
Wiederholgenauigkeit θ_x , θ_y , θ_z	6	μrad	typ.
Geschwindigkeit X, Y, Z	8	mm/s	max.
Geschwindigkeit X, Y, Z	2	mm/s	typ.
Belastbarkeit (Grundplatte horizontal)	1,5	kg	max.

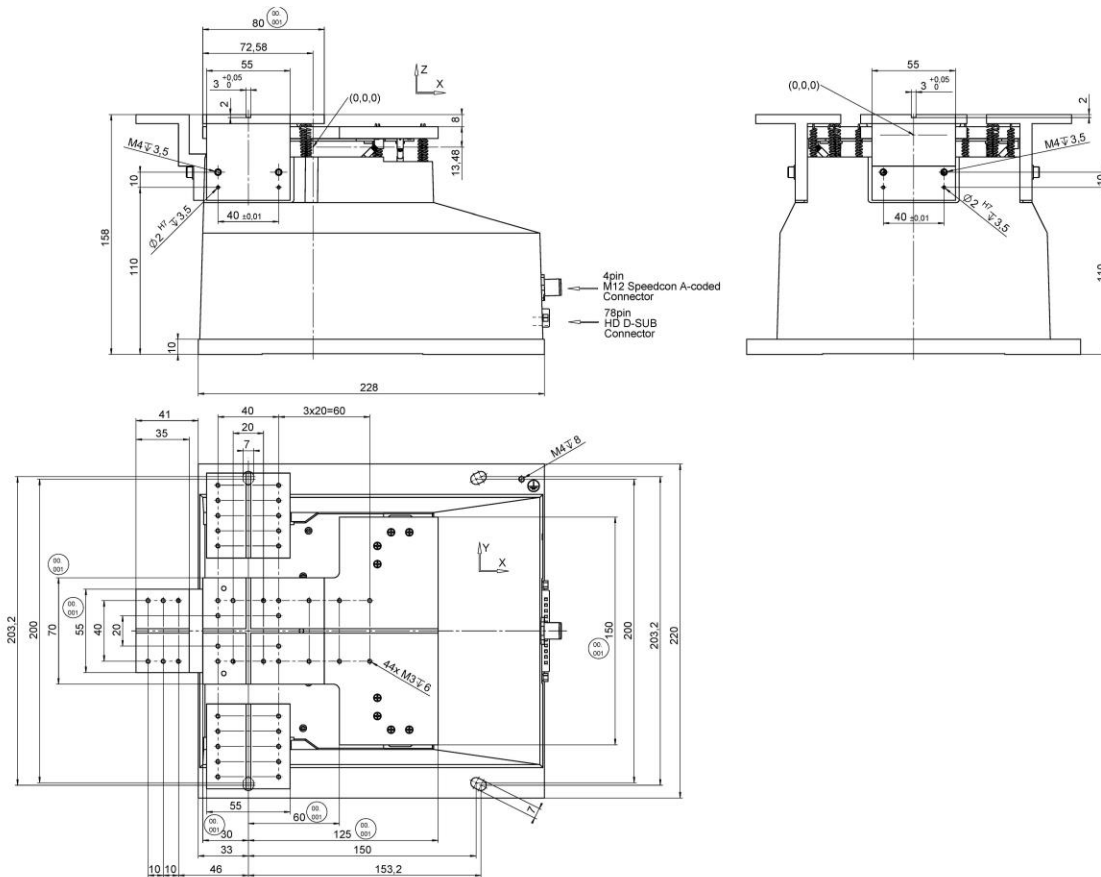
Anschlüsse und Umgebung	H-206.F2	Einheit	Toleranz
Betriebstemperaturbereich	5 bis 35	°C	
Material	Aluminium		
Masse	5,8	kg	$\pm 5\%$
Kabellänge	3	m	$\pm 10\text{ mm}$
Empfohlener Controller	C-887.5x		

Technische Daten werden bei $20 \pm 3\text{ °C}$ spezifiziert.

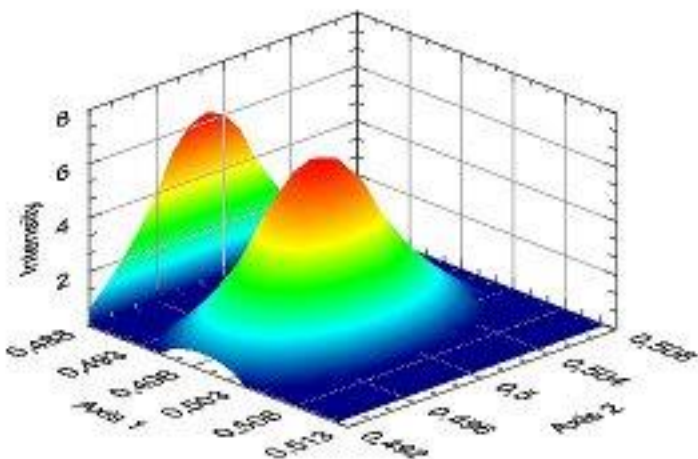
* Die maximalen Stellwege der einzelnen Koordinaten (X, Y, Z, θ_x , θ_y , θ_z) sind voneinander abhängig. Die genannten Daten geben den maximalen Stellweg einzelner Achsen an, bei denen alle anderen Achsen und der Pivotpunkt auf Referenzposition stehen.

Sonderausführungen auf Anfrage.

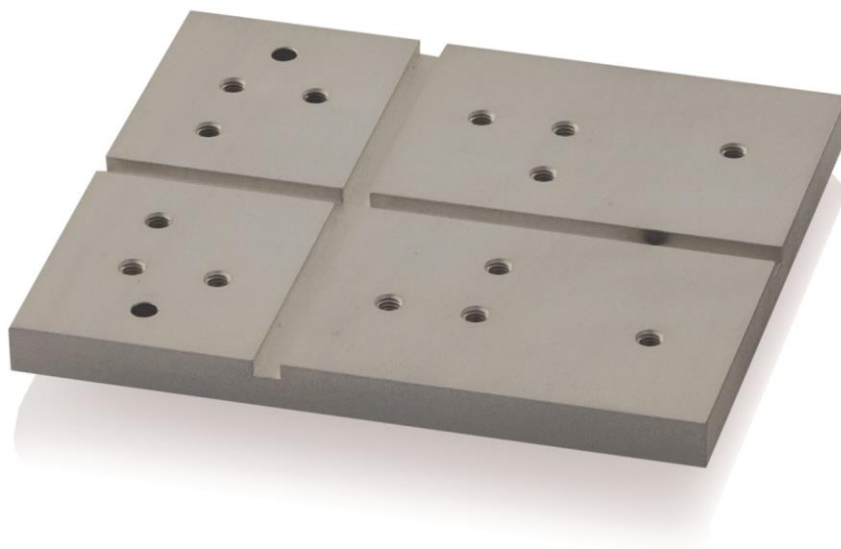
Zeichnungen / Bilder



H-206.F2, Abmessungen in mm



Schnelle automatische Scanroutinen für Justage in mehreren Achsen sind bereits für den H-206 vorhanden. Die Grafik zeigt die 2D-Verteilung der optischen Signalintensität eines faseroptischen Bauteils. Der schnelle Scan über die gesamte Fläche stellt sicher, dass das globale Maximum gefunden wird.



F-206.TMU, als Zubehör erhältliche Wechselplatte

Bestellinformationen

H-206.F2

Hexapod-Mikroroboter für optische Justage, magnetische Wechselplatte, DC-Motor, 1,5 kg Belastbarkeit, 8 mm/s Geschwindigkeit, inklusive 3 m Kabelsatz

Zubehör

F-206.TMU

Zusätzliche magnetische Wechselplatte, zum schnellen Austausch unterschiedlicher Aufbauten