

六轴运动六足位移台

用于高动态应用的快速紧凑六轴运动六足位移台



H-811.S2

- CIPA认证
- 行程达 ± 17 毫米/ ± 21 度
- 速度达25毫米/秒
- 0.1度的行程范围内的动态达25赫兹
- 专为图像稳定检测系统而研发

参考级6轴定位系统

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

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。

应用领域

科研和工业，测试系统，例如用于摄影机和移动设备中的图像稳定

规格

运动和定位	H-811.S2	单位	公差
主动轴	X、Y、Z、 θ_x 、 θ_y 、 θ_z		
X、Y和Z向上的行程*	± 17 、 ± 16 、 ± 6.5	毫米	
θ_x 、 θ_y 和 θ_z 向上的行程*	± 10 、 ± 10 、 ± 21	度	
促动器设计分辨率	5	纳米	
X、Y向上的最小位移	1	微米	典型值
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	12	微弧度	典型值
θ_z 向上的最小位移	25	微弧度	典型值
X、Y向上的空回	0.5	微米	典型值
Z向上的空回	0.15	微米	典型值
θ_x 、 θ_y 向上的空回	5	微弧度	典型值
θ_z 向上的空回	10	微弧度	典型值
X、Y向上的重复精度	± 0.5	微米	典型值
Z向上的重复精度	± 0.2	微米	典型值
θ_x 、 θ_y 向上的重复精度	± 6	微弧度	典型值
θ_z 向上的重复精度	± 10	微弧度	典型值
X、Y和Z向上的最大速度	25	毫米/秒	
θ_x 、 θ_y 、 θ_z 向上的最大速度	625	毫弧度/秒	
典型值 X、Y和Z向上的典型速度	10	毫米/秒	
典型值 θ_x 、 θ_y 、 θ_z 向上的速度	240	毫弧度/秒	

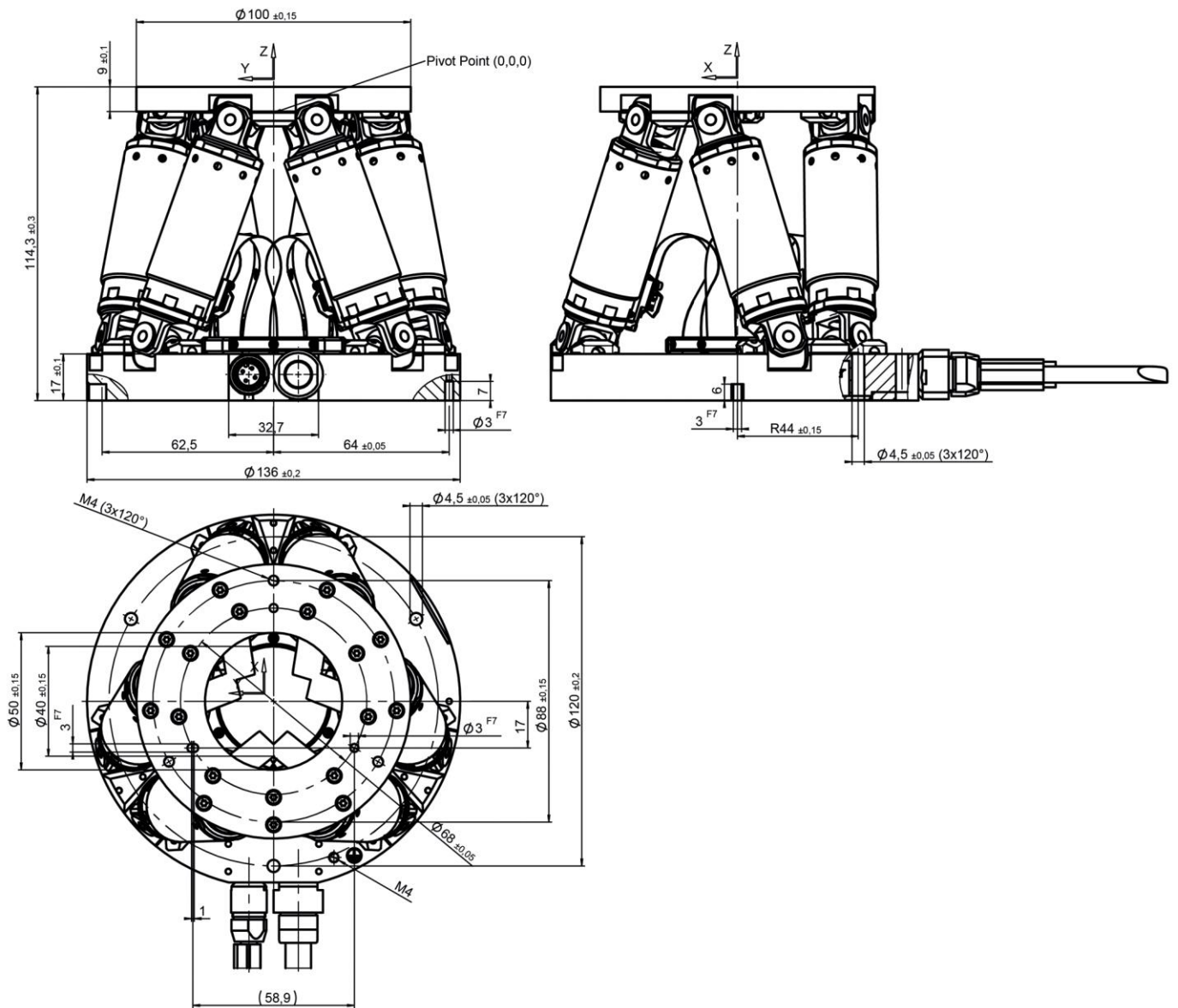
机械特性	H-811.S2	单位	公差
X、Y向上的刚性	0.7	牛/微米	
Z向上的刚性	8	牛/微米	
负载能力（底板为水平方向/任意方向）	2.5/0.9	千克	最大
保持力，断电（底板为水平方向/任意方向）	15/2.5	牛	最大
电机类型	无刷直流电机		

其他	H-811.S2	单位	公差
工作温度范围	0至50	摄氏度	
材料	不锈钢、铝		
质量	2.2	千克	±5 %
电缆长度	0.5 + 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。

图纸/图片



H-811.S2, 尺寸单位为毫米



振动设备批准证书

订购信息

H-811.S2

小型六足位移台微型机器人用于高动态应用，直接驱动，25毫米/秒，1.5千克负载，0.5米电缆，包括3米电缆套件