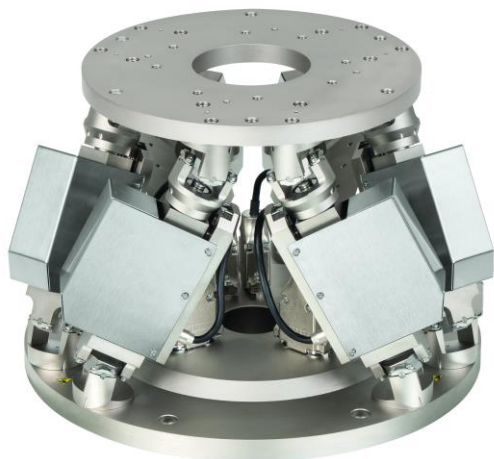


六轴六足位移台

紧凑、精确



H-824

- 负载容量达10 公斤，自锁版本
- 行程达45 毫米/25度
- 最小位移达0.3 微米
- 重复精度至±0.1 微米/±2微弧度
- 速度达25毫米/秒
- 可提供真空兼容版本

精密级六轴定位系统

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
真空兼容版本可达 10^{-6} 百帕

折叠驱动设计，外形紧凑

应用领域

科研和工业，标准和真空环境。用于显微操纵、生物技术、半导体制造

规格

运动和定位	H-824.G2 / G2V**	H-824.D2 / D2V**	单位	公差
	实现更高分辨率和负载	实现更高速度		
主动轴	X, Y, Z, θ_x , θ_y , θ_z	X, Y, Z, θ_x , θ_y , θ_z		
X、Y向上的行程*	±22.5	±22.5	毫米	
Z向上的行程*	±12.5	±12.5	毫米	
θ_x 、 θ_y 向上的行程*	±7.5	±7.5	°	
θ_z 向上的行程*	±12.5	±12.5	°	
促动器设计分辨率	0.007	0.5	微米	
X、Y和Z向上的最小位移	0.3	2; 2; 1	微米	典型值

运动和定位	H-824.G2 / G2V**	H-824.D2 / D2V**	单位	公差
θ_x 、 θ_y 、 θ_z 向上的最小位移	3.5	12; 12; 14	微弧度	典型值
X、Y向上的空回	2; 2 / 5; 5	1.5 / 3	微米	典型值
Z向上的空回	0.7 / 1.5	1 / 1.5	微米	典型值
θ_x 、 θ_y 向上的空回	14 / 30	15 / 20	微弧度	典型值
θ_z 向上的空回	17 / 45	30 / 60	微弧度	典型值
X、Y向上的重复精度	$\pm 0.25 / \pm 0.4$	± 0.5	微米	典型值
Z向上的重复精度	± 0.1	± 0.15	微米	典型值
θ_x 、 θ_y 向上的重复精度	± 2	± 3	微弧度	典型值
θ_z 向上的重复精度	$\pm 2 / \pm 3$	± 2.5	微弧度	典型值
X、Y和Z向上的最大速度	1 / 0.5	25 / 12.5	毫米/秒	
θ_x 、 θ_y 、 θ_z 向上的最大速度	11 / 5.5	270 / 135	毫弧度/秒	
Typ. X、Y和Z向上的典型速度	0.5 / 0.2	10 / 5	毫米/秒	
Typ. θ_x 、 θ_y 、 θ_z 向上的速度	5.5 / 2.3	55 / 28	毫弧度/秒	

机械特性	H-824.G2 / G2V**	H-824.D2 / D2V**	单位	公差
X、Y向上的刚性	1.7	1.7	牛/微米	
Z向上的刚性	7	7	牛/微米	
负载能力（底板为水平方向）	10 / 5	5 / 2.5	千克	最大
负载能力（底板为任意方向）	5 / 2.5	2.5 / 1.25	千克	最大
保持力（断电、底板为水平方向）	100 / 50	15	牛	最大
保持力（断电、底板为任意方向）	50 / 25	5	牛	最大
电机类型	直流齿轮电机	直流电机		

其他	H-824.G2 / G2V**	H-824.D2 / D2V**	单位	公差
工作温度范围	-10 到 50	-10 到 50	°C	
材料	铝	铝		
质量	8	8	千克	$\pm 5\%$
电缆长度	3	3	米	± 10 毫米
推荐控制器	C-887.5x	C-887.5x		

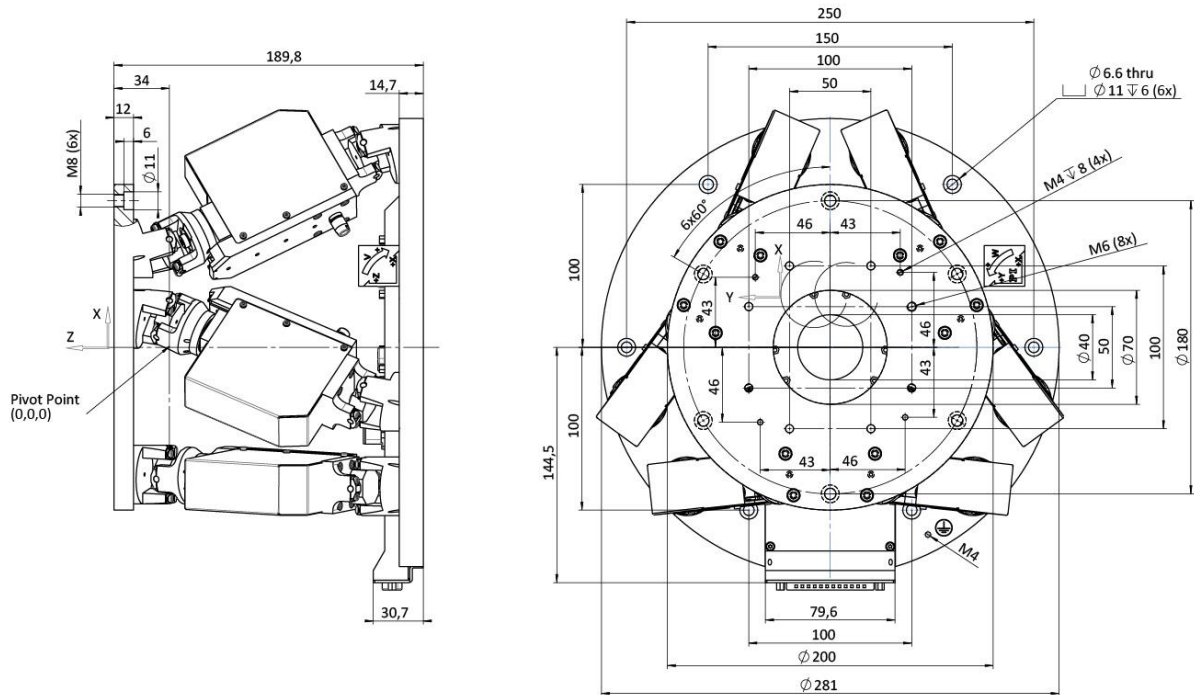
技术参数为 20 \pm 3 °C 下的数值。

* 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。

**对于真空连续操作，由于发热，可能需要对运行参数进行限制。

询问定制版本。

图纸/图片



H-824, 尺寸单位为毫米

订购信息

H-824.G2

紧凑型六足位移台微型机器人, 减速齿轮, 1毫米/秒, 10公斤负载, Sub-D连接器, 成套电缆3米

H-824.D2

紧凑型六足位移台微型机器人, 直接驱动, 25毫米/秒, 5公斤负载, Sub-D连接器, 成套电缆3米

H-824.G2V

紧凑型六足位移台微型机器人, 减速齿轮, 0.5 毫米/秒, 5 公斤负载, 真空兼容至 10^{-6} 百帕, Sub-D连接器, 2 米真空端电缆, 引线, 3米空气端电缆

H-824.D2V

紧凑型六足位移台微型机器人, 直接驱动, 12.5毫米/秒, 2.5公斤负载, 真空兼容至 10^{-6} 百帕, Sub-D连接器, 2 米真空端电缆, 引线, 3米空气端电缆