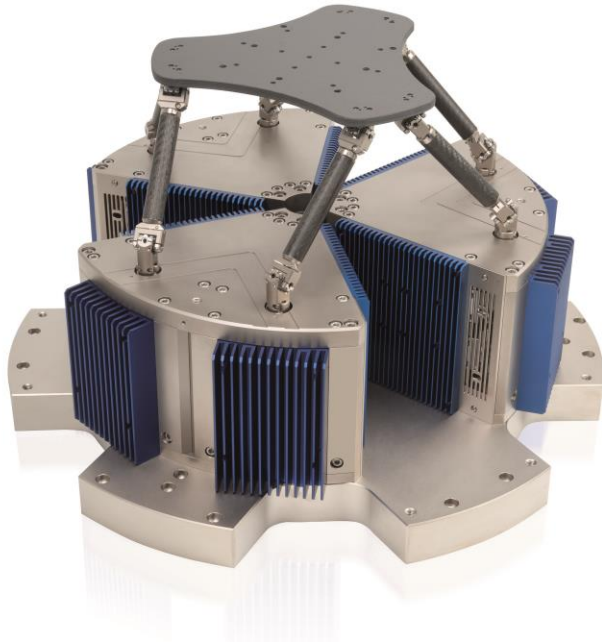


六轴运动六足位移台

磁性直接驱动器可实现高速度



H-860

- 高速度和高动态
- 最小运动质量和惯性
- 速度高达250毫米/秒
- 精密路径跟踪
- 无摩擦音圈驱动器

由于其出色的动态特性，H-860非常适合于运动仿真。

它用于测试系统，例如用于摄影机和移动设备中的图像稳定。应用的其他领域包括摄影机测试系统和图像稳定软件的质量保证；振动仿真、眼动跟踪、人类和人工运动的仿真。

无摩擦驱动器设计基于音圈驱动器和柔性铰链导向。支撑腿和平台由碳纤维制成，可最大程度地减少运动质量和惯性。

并联运动6轴系统

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，无移动电缆。

预定义运动曲线的高精度精确运行：正弦曲线和自定义轨迹。

PI Mag 音圈

音圈驱动器由两个基本元件组成：永磁体和位于磁场气隙中的线圈。音圈驱动器重量轻并且基于无摩擦驱动原理，因此特别适合在有限行程内要求高动态性和高速度的应用。这类驱动器还可提供高扫描频率和精密定位，因为它们不存在磁滞效应。

规格

运动和定位	H-860.S2H	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*	± 7.5	毫米	
θ_x 、 θ_y 和 θ_z 向上的行程*	± 4	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	1	微米	典型值
θ_x 、 θ_y 、 θ_z 向上的最小位移	9	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	4	微弧度	典型值
θ_z 向上的空回	4	微弧度	典型值
X、Y向上的单向重复精度	± 0.5	微米	典型值
Z向上的单向重复精度	± 0.5	微米	典型值
θ_x 、 θ_y 向上的单向重复精度	± 9	微弧度	典型值
θ_z 向上的单向重复精度	± 9	微弧度	典型值

动态特性	H-860.S2H	单位	公差
X、Y和Z向上的速度	250	毫米/秒	最大值
最大频率	30	赫兹	
X、Y、Z向上的振幅-频率乘积	30	毫米 赫兹	
θ_x 、 θ_y 、 θ_z 向上的振幅-频率乘积	15	度 赫兹	
振幅误差	10	%	最大值
相位误差	60	度	最大值

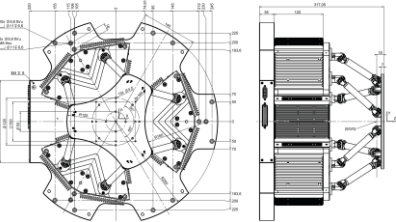
机械特性	H-860.S2H	单位	公差
X、Y向上的刚性	0.7	牛/微米	
Z向上的刚性	8	牛/微米	
负载能力（底板为水平方向/任意方向）	1	千克	最大值
电机类型	音圈		

其他	H-860.S2H	单位	公差
工作温度范围	0至50	摄氏度	
材料	不锈钢，铝		
质量	30	千克	±5%
功耗	300	瓦	最大值
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

- θ_x 向上的正弦振荡，30赫兹。H-860可精确地跟随指定轨迹。
- Z向上的正弦振荡，30赫兹。H-860可精确地跟随指定轨迹。
- Z向上的正弦振荡，30赫兹，振幅0.5毫米。由于高动态和移动质量，H-860可精确模拟加速度。加速度通过位于运动平台上的外部加速度传感器在Z方向测得。



H-860.S2H, 尺寸单位为毫米

订购信息

H-860.S2H
 高动态运动六足位移台微型机器人，音圈驱动器，1千克负载容量，最大速度250毫米/秒速度，柔性铰链，高性能电源，3米成套电缆