

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

PI Hexapod-Simulationstool

Die Simulationssoftware simuliert die Grenzen des Arbeitsraums und der Belastbarkeit eines Hexapoden. Damit kann bereits vor einer Kaufentscheidung überprüft werden, ob ein bestimmtes Hexapod-Modell die auftretenden Lasten, Kräfte und Momente in einer Anwendung aufnehmen kann. Das Simulationstool berücksichtigt dazu die Lage und die Bewegung des Hexapoden, sowie die Position des Pivotpunkts und verschiedene Bezugskordinatensysteme.

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	±5,7	mm	
Stellweg* Z	±6,7	mm	
Stellweg* θ_x	±5,7	°	
Stellweg* θ_y	±6,6	°	
Stellweg* θ_z	±5,5	°	
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	±5 %
Empfohlener Controller	C-887.5x		

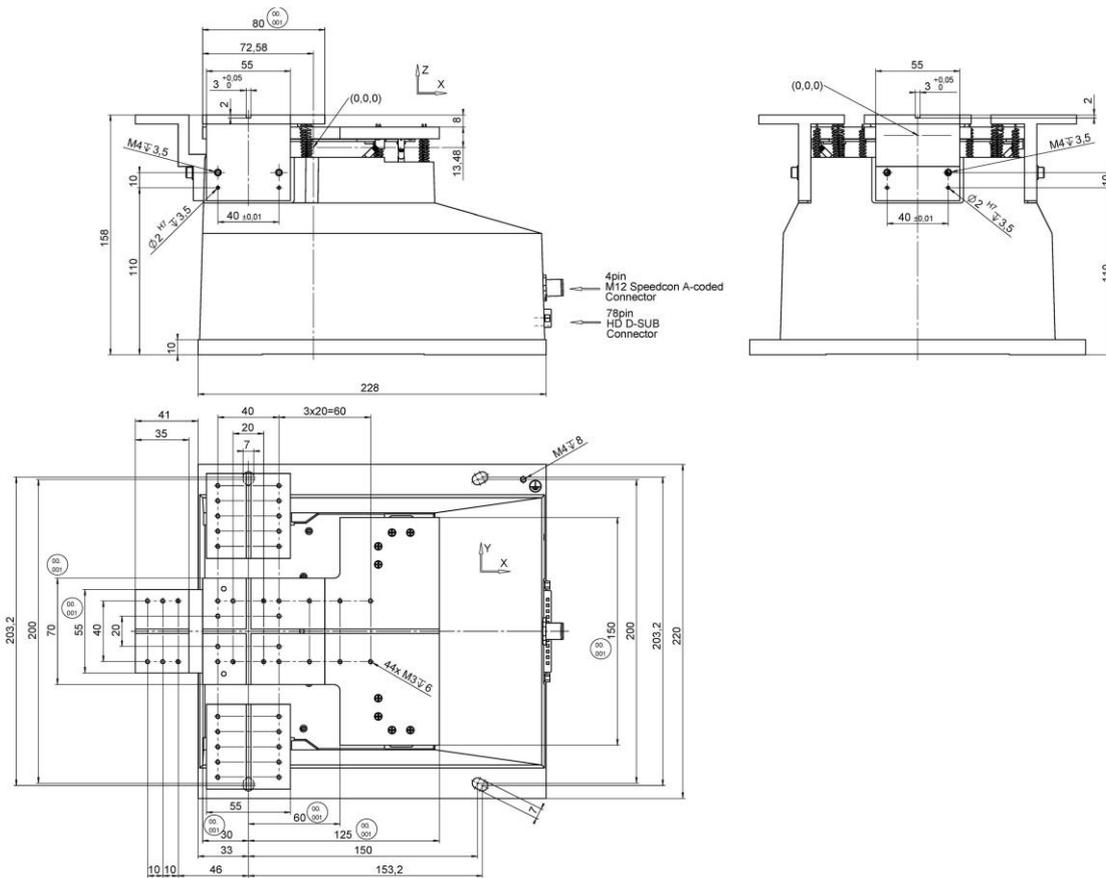
Technische Daten werden bei 22±3 °C spezifiziert.

* 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.

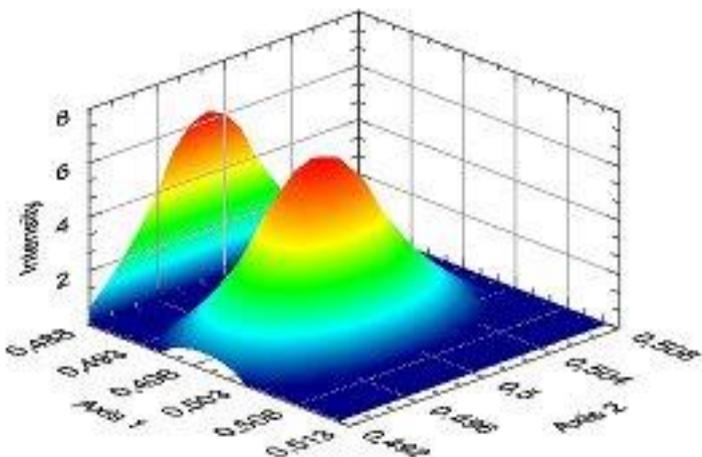
Anschlusskabel sind nicht im Lieferumfang enthalten und müssen separat bestellt werden.

Sonderausführungen auf Anfrage.

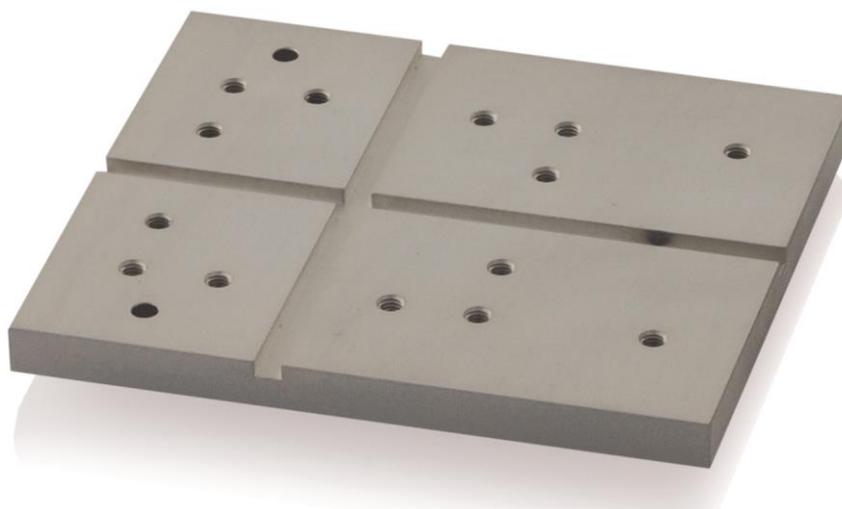
Zeichnungen / Bilder



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. Anschlusskabel sind nicht im Lieferumfang enthalten und müssen separat bestellt werden.

C-815.82D03

Datenübertragungskabel für Hexapoden, schleppkettentauglich, HD D-Sub 78 m/f, 3 m

C-815.82P03E

Stromversorgungskabel für Hexapoden, schleppkettentauglich, M12 m/f gerade, 3 m

Datenübertragungskabel in weiteren Längen

C-815.82D02

Datenübertragungskabel für Hexapoden, schleppkettentauglich, HD D-Sub 78 m/f, 2 m

C-815.82D05

Datenübertragungskabel für Hexapoden, schleppkettentauglich, HD D-Sub 78 m/f, 5 m

C-815.82D07

Datenübertragungskabel für Hexapoden, schleppkettentauglich, HD D-Sub 78 m/f, 7,5 m

C-815.82D10

Datenübertragungskabel für Hexapoden, schleppkettentauglich, HD D-Sub 78 m/f, 10 m

C-815.82D20

Datenübertragungskabel für Hexapoden, schleppkettentauglich, HD D-Sub 78 m/f, 20 m

Stromversorgungskabel in weiteren Längen

C-815.82P02E

Stromversorgungskabel für Hexapoden, schleppkettentauglich, M12 m/f gerade, 2 m

C-815.82P05E

Stromversorgungskabel für Hexapoden, schleppkettentauglich, M12 m/f gerade, 5 m

C-815.82P07E

Stromversorgungskabel für Hexapoden, schleppkettentauglich, M12 m/f gerade, 7,5 m

C-815.82P10E

Stromversorgungskabel für Hexapoden, schleppkettentauglich, M12 m/f gerade, 10 m

C-815.82P20E

Stromversorgungskabel für Hexapoden, schleppkettentauglich, M12 m/f gerade, 20 m

Zubehör

F-206.TMU

Zusätzliche magnetische Wechselplatte, zum schnellen Austausch unterschiedlicher Aufbauten