



六足纳米定位平台

快速、紧凑、高精度

6-Axis Miniature Hexapod

见微知著·行胜于言



快速



紧凑型



高精度

INTRODUCTION

产品简介

六足纳米定位平台

- ◎ 行程范围 $\pm 17\text{mm}/\pm 21^\circ$
- ◎ 负载能力5 kg
- ◎ 重复性 $\pm 0.1\mu\text{m}$
- ◎ 最大速度可达20 mm/s
- ◎ 提供真空兼容版本
- ◎ 提供该标准品改制定制版本



HEB-640

基准类六足定位系统

六自由度并联的运动定位系统结构设计,使其比串联定位系统更加紧凑的同时具有更高的刚性,以及更高的动力学性能;结合控制软件,可同时执行多自由度复杂的运动操作;同时系统具有更高的可靠性,电机无摩擦,控制系统软件兼具报警功能。

直流无刷电机(BLDC)

直流无刷电机适合快速定位系统,结合编码器可保证高精度控制,同时确保运行稳定、准确、快速;电机无滑动触点,无摩擦,使用寿命长以及可兼容真空环境使用。

运动模拟

上位机软件可模拟六足并联定位平台的运动工作空间以及负载能力;使用该软件可以检查特定型号的六足并联定位平台是否能满足实际应用中的工况,上位机支持修改工具坐标系以及工作坐标系,可导入实际负载模型进行运动模拟。

应用领域

支持实际工业以及科学研究中的应用,在微加工、医疗技术和工具检验等领域中广泛应用,在光学中如光纤定位、光路调整、光线对焦、镜片位姿调整等均可使用六足纳米定位系统。

运动	HEB-640			单位
行程范围	X:±17	Y:±16	Z:±6.5	mm
旋转范围	θx:±10	θy:±10	θz:±21	°
最大速度	X:20	Y:20	Z:20	mm/s
最大角速度	θx:500	θy:500	θz:500	mrad/s
典型速度	X:10	Y:10	Z:10	mm/s
典型角速度	θx:250	θy:250	θz:250	mrad/s
定位				
最小步进	X:0.2	Y:0.2	Z:0.1	μm
	θx:2	θy:2	θz:3	μrad
单向重复性	X:±0.2	Y:±0.2	Z:±0.1	μm
	θx:±2	θy:±2	θz:±3	μrad
间隙	X:0.2	Y:0.2	Z:0.06	μm
	θx:2	θy:2	θz:4	μrad
驱动器类型				
驱动类型	直流无刷电机			
传感器类型				
传感类型	光栅			
机械性能				
刚度	X:0.7	Y:0.7	Z:8	N/μm
最大负载能力	底板在任何方向:25 底板水平方向:50			N
最大保持力	底板在任何方向:15 底板水平方向:25			N
总体质量	2.2			kg
材料	不锈钢、铝			
其他				
工作温度范围	0~50			°C
数据接口	D-sub100			
电源电压连接器	1			m
外径电源线	4			mm
安装最小弯曲半径	9.5			mm
电缆长度	1			m
推荐控制器	HEB-C0S.V1			

产品尺寸



安徽见行科技有限公司

地址: 安徽省合肥市立恒工业广场2期B12栋

电话: +86-0551-65656245

邮箱: actus-service00@actustech.com
