

# 六轴小型六足位移台

快速、紧凑、高精度



## H-811.I2/I2V

- 行程达±17 毫米 / ±21度
- 负载容量达5 公斤
- 重复精度达±0.06 微米
- 速度达20 毫米/秒
- 超长使用寿命
- 可提供真空兼容版本

### 参考级六轴定位系统

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、摩擦更小真空兼容型可达 $10^{-6}$ 百帕

### 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，标准和真空环境。用于微制造、医药技术、刀具检查。

## 规格

运动和定位	H-811.I2 / .I2V**	单位	公差
主动轴	X, Y, Z, $\theta_x$ , $\theta_y$ , $\theta_z$		
X、Y向上的行程*	±17, ±16	毫米	
Z向上的行程*	±6.5	毫米	
$\theta_x$ 、 $\theta_y$ 向上的行程*	±10, ±10	°	
$\theta_z$ 向上的行程*	±21	°	
促动器设计分辨率	5	纳米	
X、Y向上的最小位移	0.2	微米	典型值

Z向上的最小位移	0.08	微米	典型值
$\theta_x$ 、 $\theta_y$ 向上的最小位移	2.5	微弧度	典型值
$\theta_z$ 向上的最小位移	5	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
$\theta_x$ 、 $\theta_y$ 向上的空回	2	微弧度	典型值
$\theta_z$ 向上的空回	4	微弧度	典型值
X、Y向上的重复精度	$\pm 0.15$	微米	典型值
Z向上的重复精度	$\pm 0.06$	微米	典型值
$\theta_x$ 、 $\theta_y$ 向上的重复精度	$\pm 2$	微弧度	典型值
$\theta_z$ 向上的重复精度	$\pm 3$	微弧度	典型值
X、Y和Z向上的最大速度	20 / 10	毫米/秒	
$\theta_x$ 、 $\theta_y$ 、 $\theta_z$ 向上的最大速度	500 / 250	毫弧度/秒	
Typ. X、Y和Z向上的典型速度	10 / 5	毫米/秒	
Typ. $\theta_x$ 、 $\theta_y$ 、 $\theta_z$ 向上的速度	240 / 120	毫弧度/秒	

机械特性	H-811.I2 / .I2V**	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）	5	千克	最大
负载能力（底板为任意方向）	2.5	千克	最大
保持力（断电、底板为水平方向）	15	牛	最大
保持力（断电、底板为任意方向）	2.5	牛	最大
电机类型	BLDC电机		

其他	H-811.I2 / .I2V**	单位	公差
工作温度范围	0 到 50	°C	
材料	不锈钢, 铝		
质量	2.2	千克	$\pm 5\%$
电缆长度	0.5+3/3（空气）+2（真空）	米	$\pm 10$ 毫米
推荐控制器	C-887.5x		

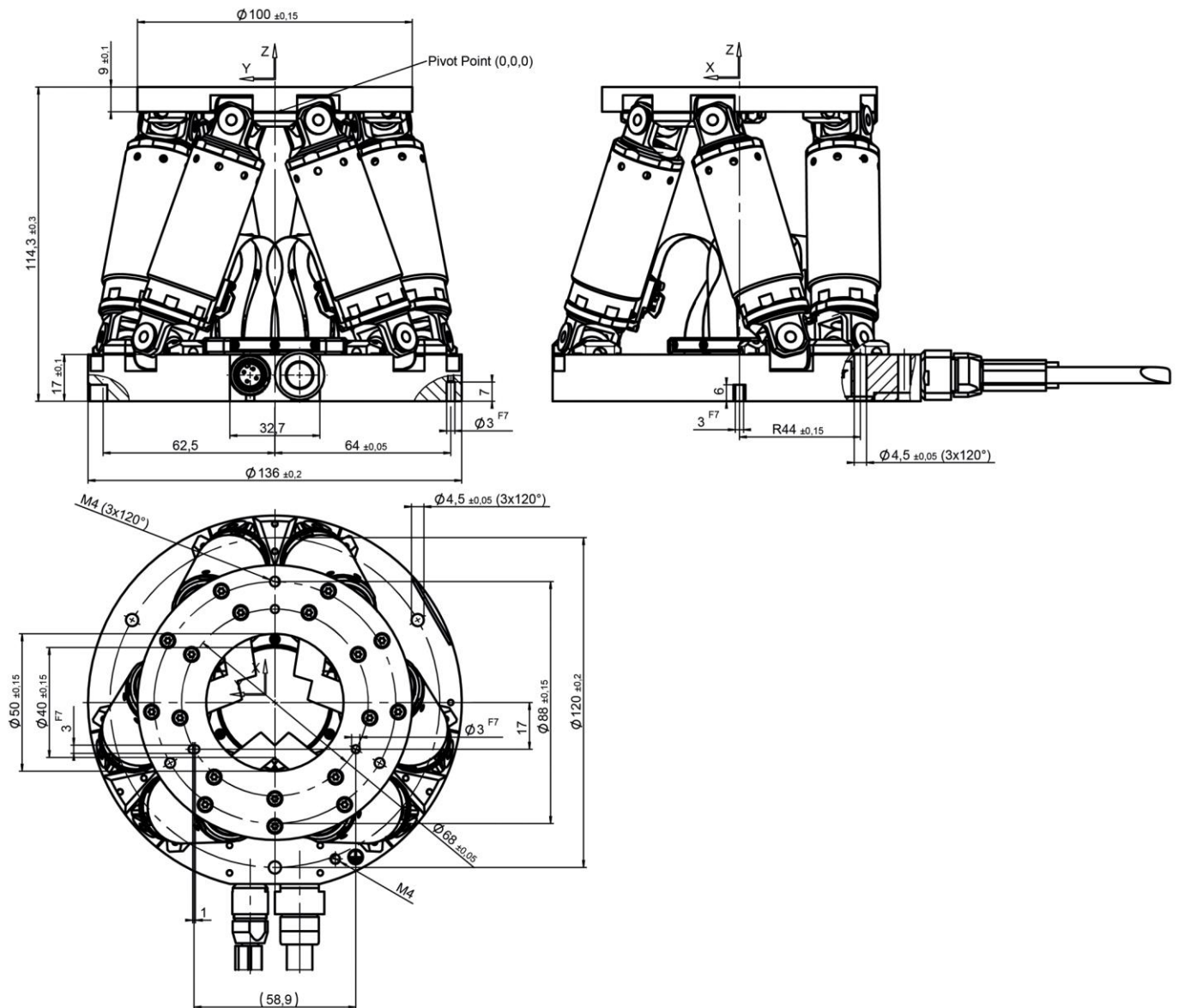
技术参数为  $20 \pm 3$  °C 下的数值。

\* 单个坐标 (X、Y、Z、 $\theta_x$ 、 $\theta_y$ 和 $\theta_z$ ) 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-811.I2, 尺寸单位为毫米

## 订购信息

### H-811.I2

小型六足位移台微型机器人，无刷直流电机，5千克负载容量，20毫米/秒速度，0.5米电缆长度，含3米成套电缆

### H-811.I2V

小型六足位移台微型机器人，无刷直流电机，真空兼容至 $10^{-6}$ 百帕，5公斤负载容量，10毫米/秒速度，2米电缆长度，含3米成套电缆和引线