

# 重载六足位移台

以微米级精度定位高达1吨的负载



## H-845

- 负载容量达1000 公斤
- 速度达50 毫米/秒
- 重复精度达 $\pm 0.5$  微米
- 行程达340 毫米/60度
- 设计可改变：尺寸、行程和负载
- 带制动器的驱动器：无刷电机

### 产品概述

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、摩擦更小大孔径。带制动器的无刷直流电机。

### 快速响应客户需求

高负载六足位移台具有模块化结构，其驱动单元和接头使用一套不同的模块。平台可根据客户应用做出适应性改变，从而快速响应特殊客户要求。

### 高性能数字式控制器，开放式软件架构

用于六足位移台的六自由度控制器，包含对两个额外轴的控制。自定义编程的稳定枢轴点。在直角坐标系内进行位置控制。宏编程。公开源代码NI

LabVIEW驱动器和库。工作区仿真。用于六足位移台仿真的虚拟机。选配件：用于有限工作区内防碰撞的软件。

### 应用领域

科研和工业. 用于精密装配、天文学、航空航天。

## 规格

运动和定位	H-845.D11	H-845.D31	H-845.D51	H-845.D21	H-845.D41	H-845.D61	单位	公差
主动轴	X, Y, Z, $\theta_x$ , $\theta_y$ , $\theta_z$	X, Y, Z, $\theta_x$ , $\theta_y$ , $\theta_z$	X, Y, Z, $\theta_x$ , $\theta_y$ , $\theta_z$	X, Y, Z, $\theta_x$ , $\theta_y$ , $\theta_z$	X, Y, Z, $\theta_x$ , $\theta_y$ , $\theta_z$	X, Y, Z, $\theta_x$ , $\theta_y$ , $\theta_z$		
X、Y向上的行程*	±110	±110	±110	±170	±170	±170	毫米	
Z向上的行程*	±50	±50	±50	±105	±105	±105	毫米	
$\theta_x$ 、 $\theta_y$ 向上的行程*	±15	±15	±15	±20	±20	±20	°	
$\theta_z$ 向上的行程*	±30	±30	±30	±30	±30	±30	°	
促动器设计分辨率	0.04	0.08	0.1	0.04	0.08	0.1	微米	
X、Y向上的最小位移	1	2	2.5	1	2	2.5	微米	典型值
Z向上的最小位移	0.5	1	1	0.5	1	1	微米	典型值
$\theta_x$ 、 $\theta_y$ 、 $\theta_z$ 向上的最小位移	15	30	30	15	30	30	微弧度	典型值
X、Y向上的空回	5	10	10	5	10	10	微米	典型值
Z向上的空回	1	2	2	1	2	2	微米	典型值
$\theta_x$ 、 $\theta_y$ 向上的空回	15	30	30	15	30	30	微弧度	典型值
$\theta_z$ 向上的空回	30	60	60	30	60	60	微弧度	典型值
X、Y向上的重复精度	±2	±4	±5	±2	±4	±5	微米	典型值
Z向上的重复精度	±0.5	±1	±2	±0.5	±1	±2	微米	典型值
$\theta_x$ 、 $\theta_y$ 、 $\theta_z$ 向上的重复精度	±10	±20	±25	±10	±20	±25	微弧度	典型值
X、Y和Z向上的最大速度	20	40	50	20	40	50	毫米/秒	
$\theta_x$ 、 $\theta_y$ 、 $\theta_z$ 向上的最大速度	50	100	120	50	100	120	毫弧度/秒	
Typ. X、Y和Z向上的典型速度	10	20	25	10	20	25	毫米/秒	
Typ. $\theta_x$ 、 $\theta_y$ 、 $\theta_z$ 向上的速度	20	40	50	20	40	50	毫弧度/秒	

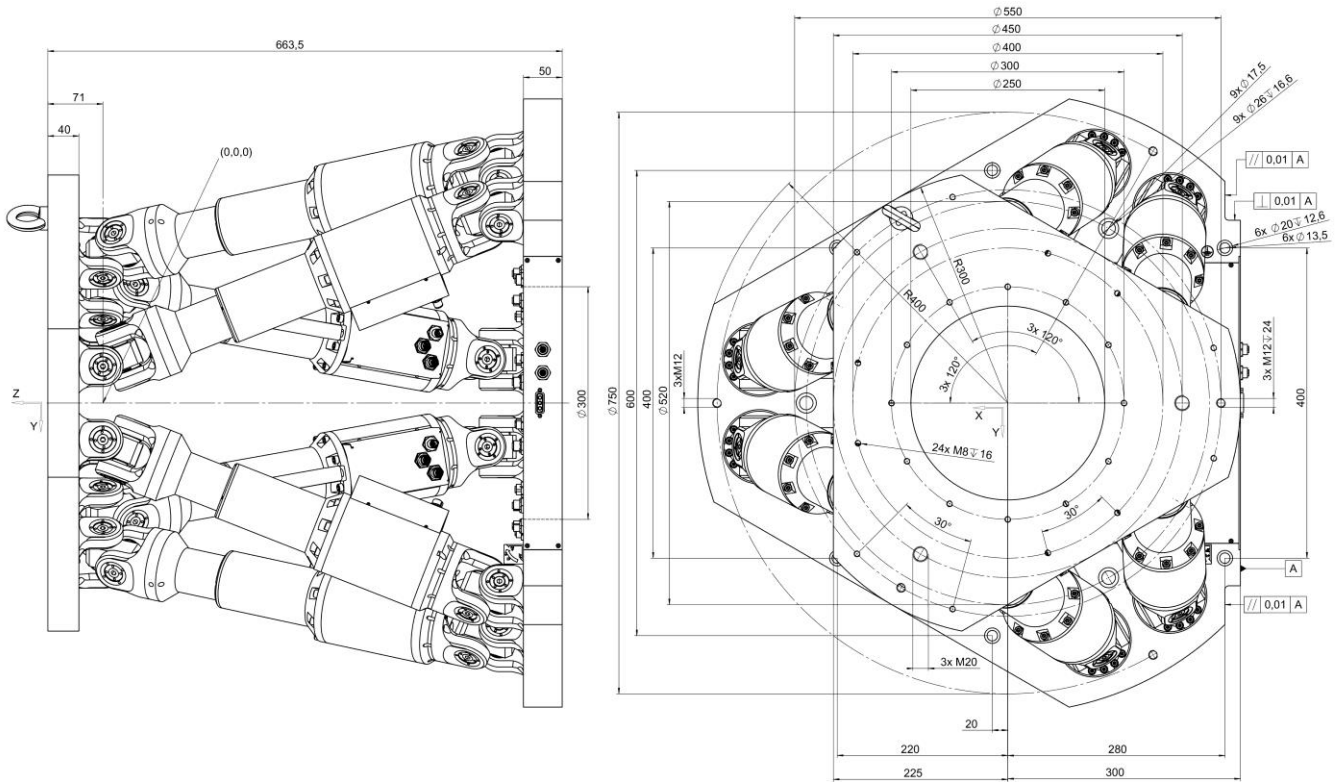
机械特性	H-845.D11	H-845.D31	H-845.D51	H-845.D21	H-845.D41	H-845.D61	单位	公差
负载能力（底板为水平方向/任意方向）	1000 / 300	500 / 150	400 / 120	1000 / 300	500 / 150	400 / 120	千克	最大
电机类型	BLDC电机	BLDC电机	BLDC电机	BLDC电机	BLDC电机	BLDC电机		

其他	H-845.D11	H-845.D31	H-845.D51	H-845.D21	H-845.D41	H-845.D61	单位	公差
工作温度范围	-10 到 50	-10 到 50	-10 到 50	-10 到 50	-10 到 50	-10 到 50	°C	
材料	铝	铝	铝	铝	铝	铝		
质量	120	120	120	193	193	193	千克	±5 %
电缆长度	9	9	9	9	9	9	米	±10 毫米
控制器, 包含在发货范围内	C-887	C-887	C-887	C-887	C-887	C-887		

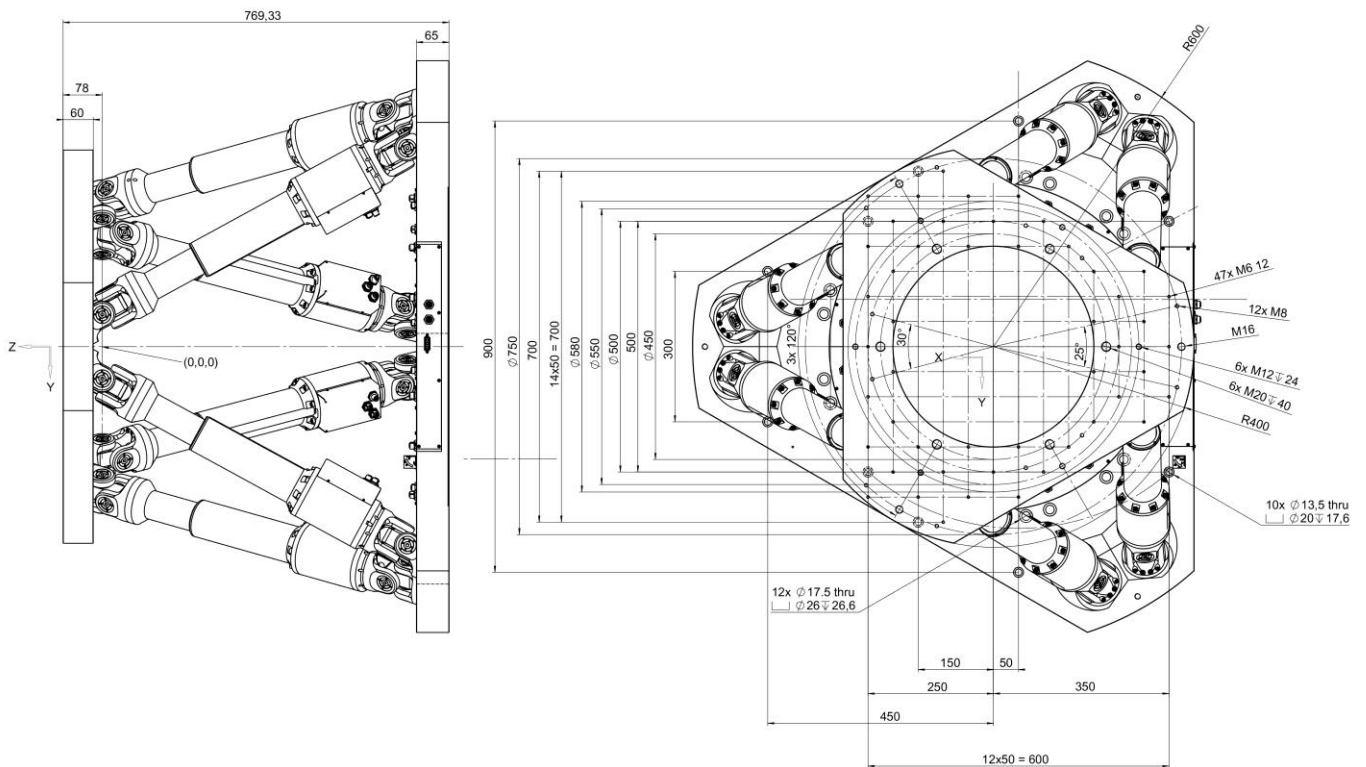
技术参数为 20±3 °C 下的数值。

\* 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。  
询问定制版本。

## 图纸/图片



H-845.D11, .D31和.D51, 尺寸单位为毫米



H-845.D21, .D41和.D61, 尺寸单位为毫米

## 订购信息

### **H-845.D11**

用于1000公斤负载的重载六足位移台，行程为±110毫米（X、Y向）、±50毫米（Z向），最大速度为20毫米/秒。成套电缆9米，具有用于六足位移台的六自由度控制器，TCP/IP和RS-232接口

### **H-845.D21**

用于1000公斤负载的重载六足位移台，行程为±170毫米（X、Y向）、±105毫米（Z向），最大速度为20毫米/秒。成套电缆9米，具有用于六足位移台的六自由度控制器，TCP/IP和RS-232接口

### **H-845.D31**

用于500公斤负载的重载六足位移台，行程为±110毫米（X、Y向）、±50毫米（Z向），最大速度为40毫米/秒。成套电缆9米，具有用于六足位移台的六自由度控制器，TCP/IP和RS-232接口

### **H-845.D41**

用于500公斤负载的重载六足位移台，行程为±170毫米（X、Y向）、±105毫米（Z向），最大速度为40毫米/秒。成套电缆9米，具有用于六足位移台的六自由度控制器，TCP/IP和RS-232接口

### **H-845.D51**

用于400公斤负载的重载六足位移台，行程为±110毫米（X、Y向）、±50毫米（Z向），最大速度为50毫米/秒。成套电缆9米，具有用于六足位移台的六自由度控制器，TCP/IP和RS-232接口

### **H-845.D61**

用于400公斤负载的重载六足位移台，行程为±170毫米（X、Y向）、±105毫米（Z向），最大速度为50毫米/秒。成套电缆9米，具有用于六足位移台的六自由度控制器，TCP/IP和RS-232接口