



Quadropod Q-315

- problemlose Kombinationsmöglichkeit mit zusätzlichen konventionellen Positioniersystemen
- hohe, anhaltende Systemstabilität durch den Einsatz spannungsarmer, hochbelastbarer Materialien
- ausgestattet mit Präzisionsgewinderollspindeln
- optimale Feinabstimmung aufgrund hoher Reproduzierbarkeit der minimalen Systemschrittweite durch Verwendung reibungsarmer Führungen
- robuste Oberflächen durch eine galvanisch eloxierte Behandlung
- drei Präzisionsklassen zur Auswahl
- Encodersystem: Renishaw Resolute (32-bit)

Dimension

L	B	H
550mm	550mm	230,4mm

Spezifikationen (maximale Einzelbewegungen)

Verfahrensbereich [mm]	X	+/-25
	Y	+/-25
	Z	+/-14
Winkelbereich [°]	Rx	+/-5,6
	Ry	+/-5,6
	Rz	+/-9,1

Maximale Belastungen

Fmax (vertikal)	Fmax (horizontal)
1000N	350N

Spezifikationen

Translatorische Bewegungen

X1 X2 X3

Genauigkeit [μm]	$\leq \pm 12$	4	auf Anfrage
WDH unidir. [μm]	≤ 5	2	auf Anfrage
Auflösung [μm]	≤ 3	1	auf Anfrage
Ebenheit [μm]	$\leq \pm 3$	1	auf Anfrage
Geradheit [μm]	$\leq \pm 3$	1	auf Anfrage
Gieren ["]	$\leq \pm 10$	5	auf Anfrage
Neigen ["]	$\leq \pm 10$	5	auf Anfrage
Rollen ["]	$\leq \pm 10$	5	auf Anfrage

Spezifikationen

Rotatorische Bewegungen

		X1	X2	X3
Genauigkeit [arcsec]	$\leq \pm 25$	15		auf Anfrage
WDH [arcsec]	≤ 5	2		auf Anfrage
Auflösung [arcsec]	≤ 3	1		auf Anfrage

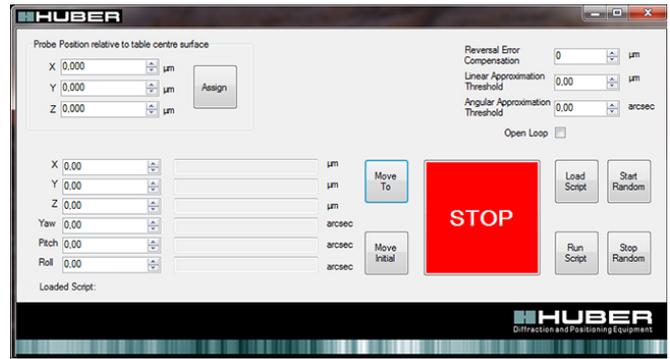
Applikationsspezifische Ausführungen:

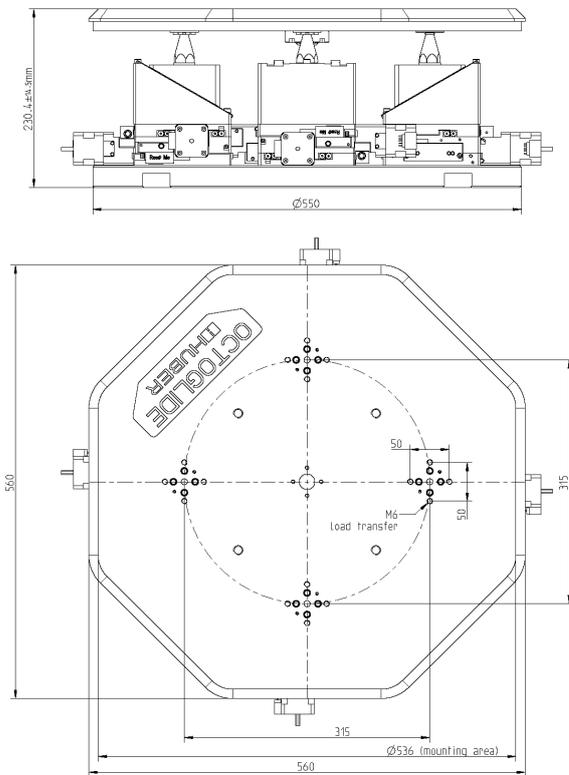
- vakuumtauglich
- antimagnetisch
- strahlungsbeständig
- schwarz beschichtet

Steuerung

Die Ansteuerung des Quadropods erfolgt über eine speziell entwickelte Steuerungssoftware in Kombination mit einem 8-Achsen Schrittmotorcontroller.

- Rotationszentrum frei definierbar
- Ansteuerung absoluter Positions- und Winkelwerte
- optional: open oder closed loop Funktionalität
- Schnittstelle für Client Verbindung
- Remotebedienung über spezielles Kommandoprotokoll





max. single movements:

- Delta "Z" max. = 29mm
- Delta "rot Z" max. = +/-9.1°
- Delta "X" max. = +/-25mm
- Delta "rot X" max. = +/-5.65°
- Delta "Y" max. = +/-25mm
- Delta "rot Y" max. = +/-5.65°
- Delta "rot" crosswise to X/Y(Rot-axis 45° to X/Y) max.=+/-8°

Attention!!!
with combined movements, the max.single values are reduced

