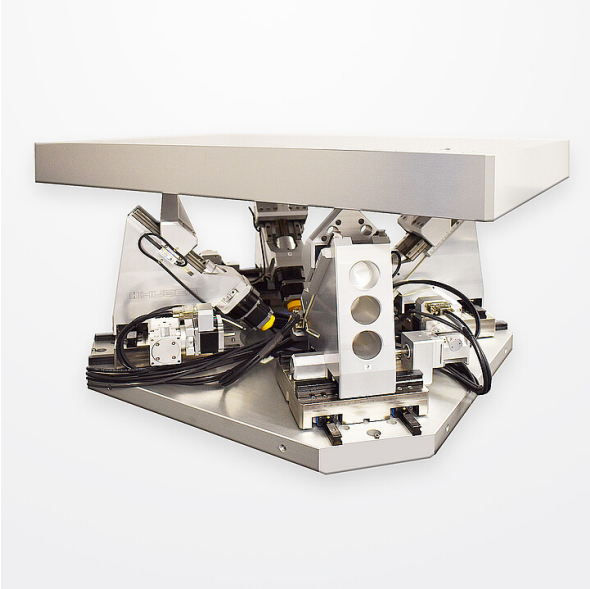


Quadropod Q-600

- 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
1000mm	1000mm	600mm

Spezifikationen (maximale Einzelbewegungen)

Verfahrbereich [mm]	X	+/-30
	Y	+/-30
	Z	+/-30
Winkelbereich [°]	Rx	+/-5,6
	Ry	+/-5
	Rz	+/-5

Maximale Belastungen

Fmax (vertikal)	Fmax (horizontal)
7000N	+/-2000N

Spezifikationen

Translatorische Bewegungen

X1 X2 X3

Genauigkeit [µm]	<=+/-10	3	auf Anfrage
WDH unidir. [µm]	<= 5	2	auf Anfrage
Auflösung [µm]	<= 3	1	auf Anfrage
Ebenheit [µm]	<=+/-3	1	auf Anfrage
Geradheit [µm]	<=+/-3	1	auf Anfrage
Gieren ["]	<=+/-8	4	auf Anfrage
Neigen ["]	<=+/-8	4	auf Anfrage
Rollen ["]	<=+/-8	4	auf Anfrage

Spezifikationen

Rotatorische Bewegungen

		X1	X2	X3
Genauigkeit [µm]	<=+/-20		12	auf Anfrage
WDH [µm]	<=	5	2	auf Anfrage
Auflösung [µm]	<=	3	1	auf Anfrage

Applikationsspezifische Ausführungen:

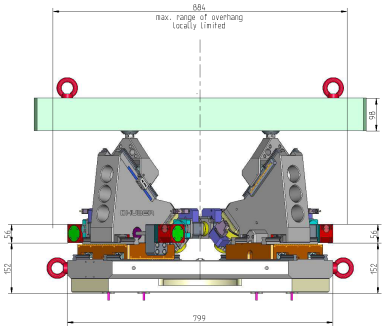
- vakuumtauglich
- antimagnetisch
- strahlungsbeständig
- schwarz beschichtet

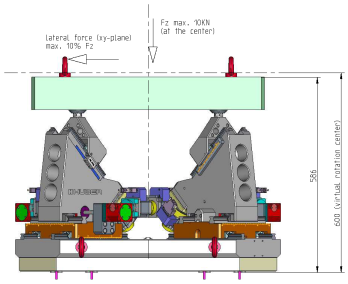
Steuerung

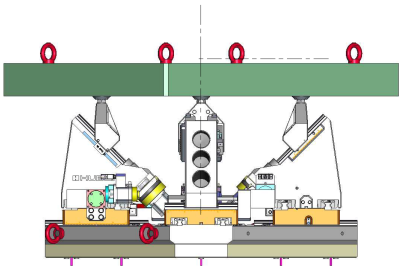
Die Ansteuerung des Quadropods erfolgt über eine speziell entwickelte Steuerungssoftware in Kombination mit einem 8-Achsen Schrittmotorcontroller.

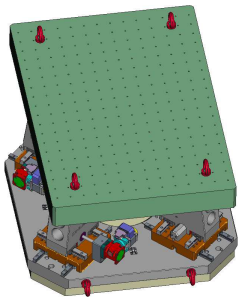
- Rotationszentrum frei definierbar
- Ansteuerung absoluter Positions- und Winkelwerte
- optional: open oder closed loop Funktionalität
- Schnittstelle für Client Verbindung
- Remotebedienung über spezielles Kommandoprotokoll

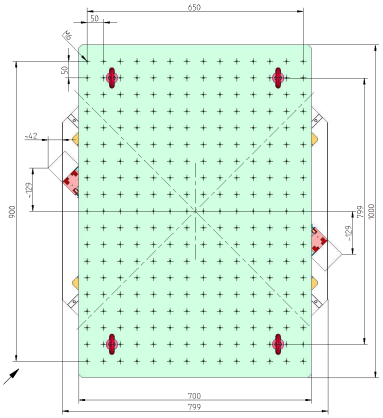
HUBER
Probe Position relative to table centre surface
X 0.000 µm
Y 0.000 µm
Z 0.000 µm
Assign
Reversal Error Compensation 0 µm
Linear Approximation Threshold 0.00 µm
Angular Approximation Threshold 0.00 arcsec
Open Loop
X 0.00 µm
Y 0.00 µm
Z 0.00 µm
Yaw 0.00 arcsec
Pitch 0.00 arcsec
Roll 0.00 arcsec
Move To
Move Initial
STOP
Load Script
Start Random
Run Script
Stop Random
Loaded Script:
HUBER
Diffraction and Positioning Equipment

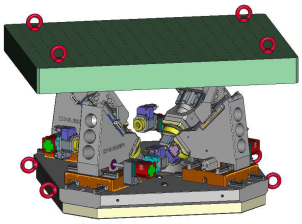












X = ± 30 mm RX = ± 4 °
Y = ± 30 mm RY = ± 4 °
Z = ± 20 mm RZ = ± 5 °
strokes related to the center of rotation (Z=600)