

Hochlast-6-Achsen-Hexapod

Flexibel und präzise positionieren in der 500-kg-Klasse



H-855

- Haltekräfte bis zu 5000 N
- Stellwege bis ± 160 mm, Rotationsbereiche bis $\pm 60^\circ$
- Absolutencoder
- Aktorauflösung bis 5 nm
- Flexible Anpassung an Anforderungen

Hochlast-Hexapod für Lasten bis 500 kg. Die Konstruktion ist modular aufgebaut, was eine flexible Anpassung an unterschiedlichste Applikationsanforderungen ermöglicht. Einige Varianten sind in der Datentabelle dargestellt und erlauben eine Abschätzung der möglichen Extremwerte.

Sprechen Sie uns an für ein spezifisches Angebot!

Parallelkinematischer Aufbau für sechs Freiheitsgrade, dadurch wesentlich kompakter und steifer als Seriellkinematik-Systeme, höhere Dynamik, keine bewegten Kabel: Höhere Zuverlässigkeit, reduzierte Reibung.

Absolutencoder

Absolutencoder liefern eindeutige Lageinformationen, die eine sofortige Feststellung der Position ermöglichen. Somit ist keine Referenzierung beim Einschalten erforderlich, Effizienz und Sicherheit im Betrieb können gesteigert werden.

Einsatzgebiete

Industrie und Forschung. Industrielle Automatisierung, Präzisionsmontage, Astronomie, Luft- und Raumfahrt.

Spezifikationen

Vorläufige Daten	H-855	H-855	H-855	H-855	Einheit	Toleranz
	Die goldene Mitte	Der Schnellste	Der Flachste	Mit maximalem Stellweg		
Aktive Achsen	X, Y, Z, θ_x , θ_y , θ_z	X, Y, Z, θ_x , θ_y , θ_z	X, Y, Z, θ_x , θ_y , θ_z	X, Y, Z, θ_x , θ_y , θ_z		
Bewegung und Positionieren						
Stellweg in X, Y *	±100	±100	±50	±160	mm	
Stellweg in Z *	±50	±50	±25	±75	mm	
Stellweg in θ_x , θ_y *	±25	±18	±12	±27	°	
Stellweg in θ_z *	±40	±35	±25	±60	°	
Encodertyp	Absolut messender Rotationsencoder	Absolut messender Rotationsencoder	Absolut messender Rotationsencoder	Absolut messender Rotationsencoder		
Rechnerische Aktorauflösung	12	41	5	12	nm	
Max. Geschwindigkeit in X, Y, Z	5	13,5	2	5	mm/s	
Max. Geschwindigkeit in θ_x , θ_y , θ_z	40	85	18,5	32	mrads	
Typ. Geschwindigkeit in X, Y, Z	4	11	1,5	4	mm/s	
Typ. Geschwindigkeit in θ_x , θ_y , θ_z	35	70	15	25,5	mrads	
Mechanische Eigenschaften						
Belastbarkeit (Grundplatte horizontal / beliebig)	500 / 200	260 / 120	500 / 200	300 / 200	kg	max.
Haltekraft, unbestromt (Grundplatte horizontal / beliebig)	5000 / 2000	2600 / 1200	5000 / 2000	3000 / 2000	N	max.
Motortyp	BLDC-Getriebemotor	BLDC-Getriebemotor	BLDC-Getriebemotor	BLDC-Getriebemotor		
Abmessungen						
Höhe (Bewegungsplattform in Referenzposition)	475	475	300	555	mm	
Durchmesser Grundplatte	600	600	450	600	mm	
Durchmesser Deckplatte	300	400	300	400	mm	

Technische Daten werden bei 20±3 °C spezifiziert.

* Die maximalen Stellwege der einzelnen Koordinaten (X, Y, Z, θ_x , θ_y , θ_z) sind voneinander abhängig. Die genannten Daten geben den maximalen Stellweg einzelner Achsen an, bei denen alle anderen Achsen und der Pivotpunkt auf Referenzposition stehen.

Sonderausführungen auf Anfrage.

Bestellinformationen

H-855

Angebotsanfrage für H-855 Hochlast-6-Achsen-Hexapod