

六自由度精密定位系统

6-Axis Miniature Hexapod



PE-250-D

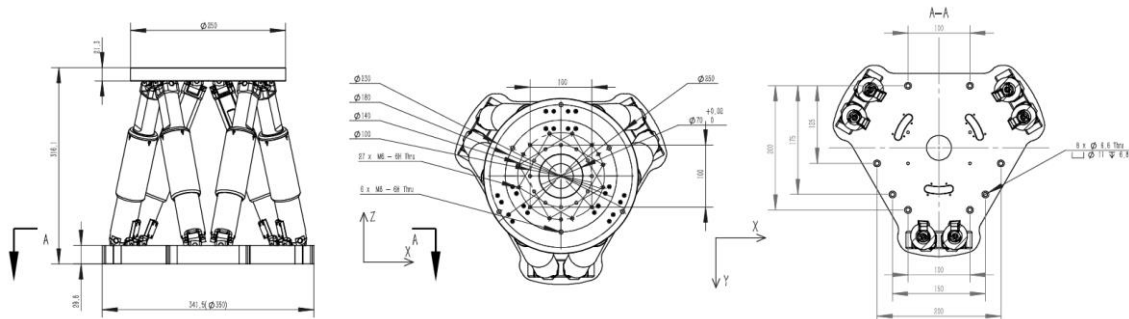
- 负载能力：250kg
- 最大平移运动范围：±50mm
- 最大旋转运动范围：±30°
- 平台零位高度：316.1mm

采用标准 Stewart 并联构型，由动平台、静平台及六条运动支链构成。系统可实现空间六个自由度（三轴平移 + 三轴旋转）的灵活运动，具有安装方式灵活、负载能力强、微米级精准定位等优点，广泛满足高端制造与前沿科研领域对精密定位的严苛要求。

典型应用-Typical Applications:

- 精准医疗 半导体加工制造 高能物理研究 深空探测

结构示意-Drawings / Images



| | PE-250-D | 单位-Unit |
|--|--------------------|---------|
| ※运动空间-Travel range | | |
| Tx, Ty, Tz | ±50, ±50, ±25 | mm |
| Rx, Ry, Rz | ±15, ±15, ±30 | deg |
| ※重复定位精度- Repeatability | | |
| Tx, Ty | ±0.6 | μm |
| Tz | ±0.2 | μm |
| Rx, Ry | ±3 | μrad |
| Rz | ±9 | μrad |
| 最小步长- Min. incremental motion | | |
| Tx, Ty, Tz | 0.3 | μm |
| Rx, Ry, Rz | 3, 3, 5 | μrad |
| 运行速度-Velocity | | |
| Tx, Ty, Tz | 1 | mm/s |
| Rx, Ry, Rz | 0.3 | deg/s |
| 反向间隙-Backlash | | |
| Tx, Ty | 15 | μm |
| Tz | 6 | μm |
| Rx, Ry | 50 | μrad |
| Rz | 90 | μrad |
| 系统刚性- Stiffness | | |
| X, Y | 7 | N/μm |
| Z | 100 | N/μm |
| 其他性能- Other performance | | |
| 负载能力（正装/任意） -Load(base plate horizontal / any) | 250/50 | Kg |
| 断电保持力（正装/任意） -Holding force(base plate horizontal / any) | 2000/500 | N |
| 质量-Mass | 17 | Kg |
| 工作温度-Operating temperature range | 0~50 | °C |
| 供电需求-Main power | 110-220VAC/50-60Hz | |

※运动空间为系统在零位状态下，单自由度最大运动范围

※重复定位精度为单向重复定位精度，取1个标准差

※数据采集过程中，各自由度运动均未进行补偿