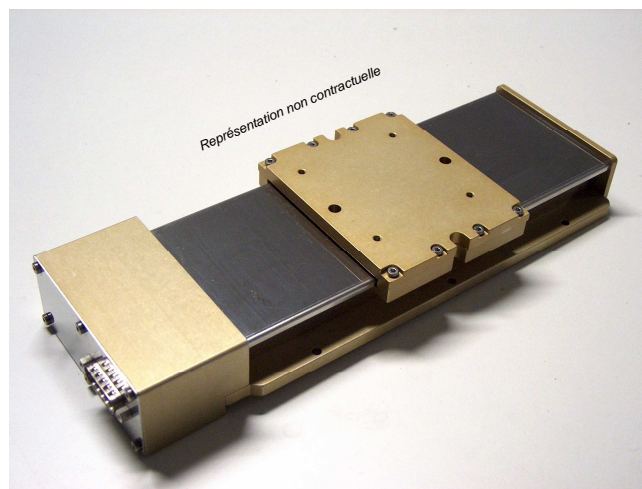


Réf : ISP05/A/295/FPI/0006 - C  
Date : 02/05/2006

- La platine de translation est entraînée par un moteur de technologie pas à pas hybride.
- Elle génère un mouvement de translation irréversible par l'intermédiaire d'une vis de précision.
- La platine de translation est équipée d'un guidage linéaire à recirculation de billes qui assure un déplacement doux et précis.
- La géométrie et les caractéristiques de la platine peuvent être adaptées à la demande du client.



## Applications possibles du système

Positionnement précis :

- d'optiques
- de capteurs

## Spécification Techniques

Version LMJ

### Entraînement :

Moteur pas à pas hybride, bipolaire 200 pas/tour :

Tension d'alimentation	48V
Courant	1.2 A/phase
Résistance	1.8 $\Omega$ /phase
Inductance	0.9 mH/phase

### Spécification Technique :

Course utile	135 mm
Répétabilité unidirectionnelle	50 $\mu$ m RMS
Résolution de construction	6.25 $\mu$ m/pas moteur
Incrément minimum de commande	8 pas moteur
Linéarité	<1%
Défauts d'orientation	
Tangage (/Y)	+/- 0.3 mrad
Roulis (/Z)	+/- 0.3 mrad
Lacet (/X)	+/- 0.3 mrad

### Platine de translation :

livrée en standard avec connecteur SUB - D  
15 points mâle

### Capacité de charge :

Moments (voir définition repère au verso)

Mx : 15 N.m  
My : 15 N.m  
Mz : 35 N.m

Charge verticale - Cx : 100N

### Options intégrées en version LMJ :

2 contacts fin de course NF  
Répétabilité unidirectionnelle court terme  
pour 10 manœuvres :  $\pm$  50  $\mu$ m

Conditionnement pour utilisation en classe de propreté ISO6

### Préconisations de montage :

Pour obtenir les caractéristiques décrites dans la fiche produit, la table de micropositionnement doit être fixée sur une plaque interface en aluminium :  
épaisseur mini : 20mm  
planéité de la surface d'appui : 10 $\mu$ m

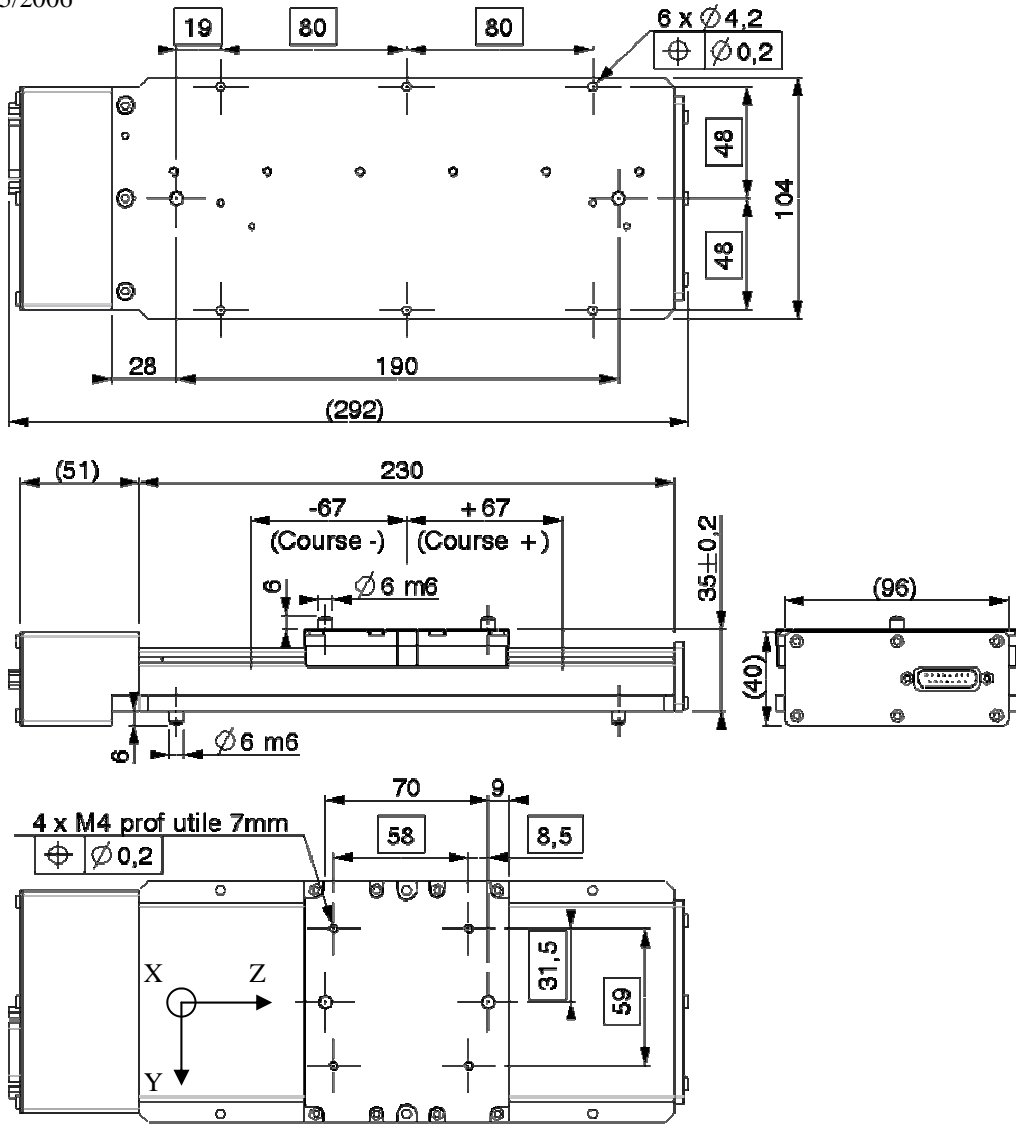
Température d'utilisation : 19 à 23°C

Masse : 2.1 kg environ

# TABLE DE MICROPOSITIONNEMENT TMP 135-6000-100-ISO6-LMJ

Réf : ISPO5/A/295/FPI/0006 - C  
Date : 02/05/2006

**Dimensionnement :** encombrements en mm



CÂBLAGE DE L'ACTIONNEUR		
N° contact SUB D	Fonction	Observation
1	Phase A +	
2	Phase A -	
3	Masse mécanique	
4	Phase B +	
5	Phase B -	
6		
7	Contact fin de course Z +	Contact NF
8	24 V Commun contacts fin de course	
9	Contact fin de course Z -	Contact NF
10		
11		
12		
13		
14		
15		

*Nota :* Les données de la présente fiche sont fournies à titre indicatif, sous réserve de modifications suite aux perfectionnements techniques.