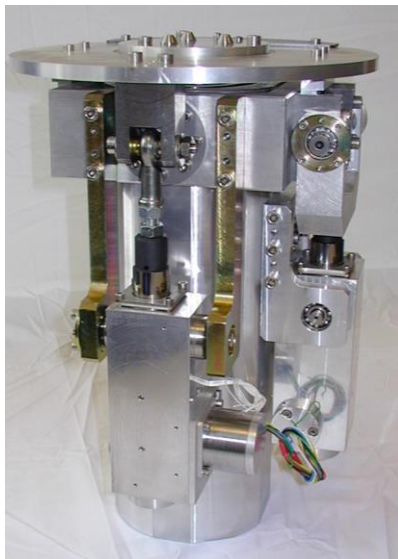


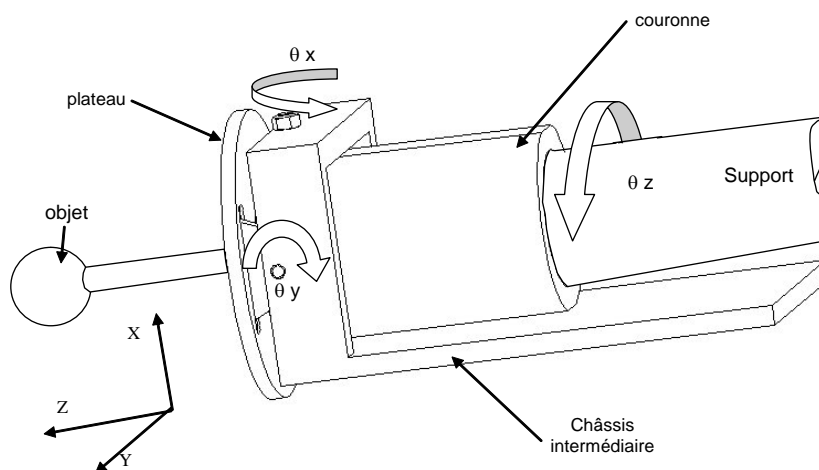
MAJ : 28/08/2013



Le positionneur est utilisé pour assurer des mouvements de grande précision.

Le positionneur permet 3 réglages suivant θX , θY et θZ .

Fixé à l'extrémité du support, le positionneur permet d'orienter l'objet suivant le principe suivant :



1 - Description

Le positionneur comprend :

- 2 actionneurs d'orientation (θx et θy)
- 1 actionneur de rotation (θz)

Pour cela, il est constitué :

- d'une couronne qui pivote sur le tube de \varnothing 90 mm pour le mouvement autour de l'axe Z
- d'un montage type cardan constitué
- d'un étrier intermédiaire articulé sur la couronne et permettant le mouvement autour de l'axe X
- d'un plateau articulé sur le étrier intermédiaire et permettant le mouvement autour de l'axe Y. Ce plateau sert d'interface pour la fixation de l'objet

2 - Orientation

Chacun des deux actionneurs d'orientation θ_x et θ_y est constitué d'un système de guidage linéaire, de type rail et patin, entraîné par vis et écrou précontraint à billes.

3 - Spécifications techniques

CARACTÉRISTIQUES		VALEURS
Course	θ_x et θ_y	$\pm 5^\circ$
	θ_z	$\pm 5^\circ$
Résolution		50 μ rad
Précision		± 50 μ rad

- Les pièces structurelles sont en aluminium.
- Les motorisations sont de type pas à pas bipolaires hybrides.
- Les axes sont équipés de fin de course normalement fermés.
- Masse objet : 20 kg maxi à 400 mm de l'axe de la rotule
- Masse du positionneur : 49,3 Kg

Options :

CL xxxx : conditionnement pour utilisation en classe de propreté (spécifier : 10, 100, 1000, 10 000)

VS : adaptable à une utilisation dans un vide de 10^{-6} mbar

***Nota :** Les données de la présente fiche sont fournies à titre indicatif, sous réserve de modifications suite aux perfectionnements techniques. Pour de plus amples détails, se référer à la notice ISP System d'utilisation et de montage.*