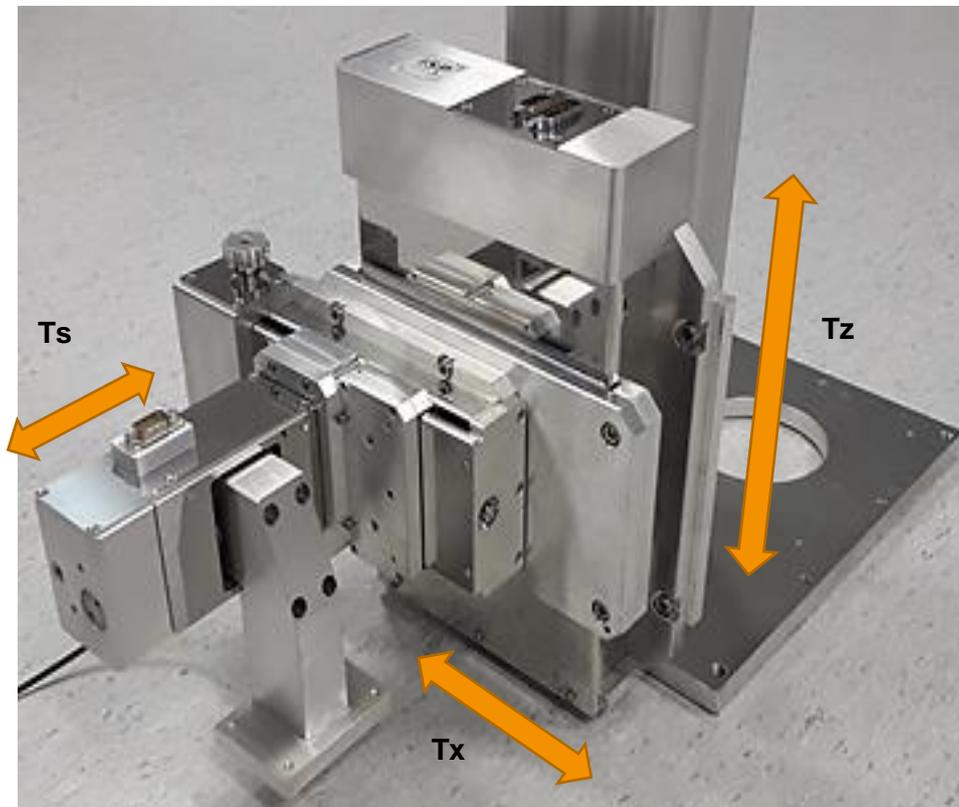


MAJ : 10/12/2015



## 1 - Description

- Le positionneur XSZ est composé de trois étages : 2 platines de translation (Tz et Tx) et un actionneur de la gamme TMP pour l'axe Ts.
- Chaque étage de l'ensemble est entraîné par une motorisation pas à pas (2 phases), associée à un étage de réduction.
- Le mouvement de translation généré par l'intermédiaire d'une vis de précision est irréversible (stabilité de position hors alimentation en énergie).
- Les platines de translation et le TMP sont équipés de guidages linéaires précontraints à billes qui assurent un déplacement doux et précis, tout en garantissant une rigidité optimale.
- Chaque étage est équipé d'un codeur linéaire incrémental.
- La géométrie et les caractéristiques du positionneur peuvent être adaptées à la demande du client.

## 2 - Applications possibles du système

Positionnement précis d'optiques ou de capteurs.

## 3 - Spécifications techniques

### Platine TMP 100-1000-100

#### Motorisation :

Moteur pas à pas hybride 2 phases 200 pas/tour :

Tension d'alimentation	24V
Courant	1 A/phase
Résistance	3.75 $\Omega$ /phase
Inductance	3.4 mH/phase

#### Connectique :

Connecteur SUBD 9 points mâle (moteur et fdc).  
Connecteur SUBD 15 points mâle (codeur)

#### Contacts de fin de course :

FDC - : NF  
FDC + : NF

#### Spécifications techniques :

Course utile	100 mm
Répétabilité unidirectionnelle	<1 $\mu$ m RMS
Résolution de construction	250 nm/pm
Incrément min. de commande	4 pas/moteur
Fréquence de pilotage	$\leq$ 2000Hz
Capacité de charge (verticale centrée)	100 N

**Température d'utilisation :** 15 à 25 °C

**Masse :** 7 kg environ

### Platine TMP 50-1000-100

#### Motorisation :

Moteur pas à pas hybride 2 phases 200 pas/tour :

Tension d'alimentation	24V
Courant	1 A/phase
Résistance	2.6 $\Omega$ /phase
Inductance	1.8 mH/phase

#### Connectique :

Connecteur SUBD 9 points mâle (moteur et fdc).  
Connecteur SUBD 15 points mâle (codeur)

#### Contacts de fin de course :

FDC - : NF  
FDC + : NF

#### Spécifications techniques :

Course utile	50 mm
Répétabilité unidirectionnelle	<1 $\mu$ m RMS
Résolution de construction	250 nm/pm
Incrément min. de commande	4 pas/moteur
Fréquence de pilotage	$\leq$ 2000Hz
Capacité de charge (verticale centrée)	100 N

**Température d'utilisation :** 15 à 25 °C

**Masse :** 2.8 kg environ

**Actionneur TMP 10-33-300**

**Motorisation :**

Moteur pas à pas hybride 2 phases 200 pas/tour :

Tension d'alimentation	24V
Courant	0.6 A/phase
Résistance	3.5 Ω/phase
Inductance	1.2 mH/phase

**Connectique :**

Connecteur SUBD 9 points mâle (moteur et fdc).  
Câble + connecteur SUBD 15 points mâle (codeur)

**Contacts de fin de course :**

FDC - : NF  
FDC + : NF  
1 contact Origine NO activé sur la moitié de la course

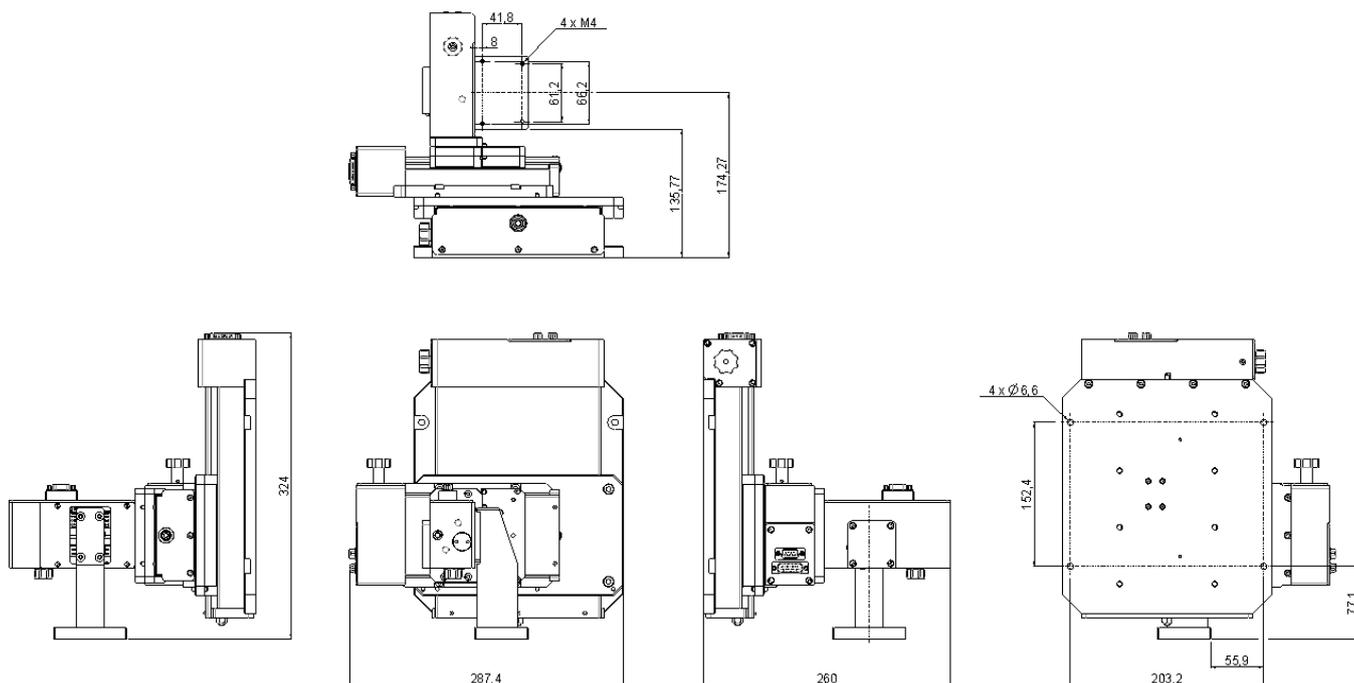
**Spécifications techniques :**

Course utile	10 mm
Répétabilité unidirectionnelle	<1 µm RMS
Résolution de construction	33 nm/pm
Incrément min. de commande	2 pas/moteur
Fréquence de pilotage	≤ 2000Hz
Capacité de charge (verticale centrée)	300 N

**Température d'utilisation :** 15 à 25 °C

**Masse :** 1.7 kg environ

**4 - Encombres et interfaces**



## 5 - Brochage Connecteur

N° Broche	Désignation
1	Phase A+
2	Phase A-
3	Phase B+
4	Phase B-
5	Masse mécanique
6	Commun contacts
7	Origine (*)
8	FDC-
9	FDC+

(\*) Seulement sur le TMP10-33-300

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