

MAJ : 02/02/2016

Cette monture est motorisée par deux actionneurs TMP 29. Elle possède une grande stabilité vibratoire. Le concept permet l'adaptation à différentes tailles de cadre optique.



La monture motorisée permet de régler les défauts de tip et de tilt de l'optique. La monture du miroir est maintenue de manière isostatique en 3 points rotulés. Pour se faire, deux actionneurs associés au troisième point rotulé permettent par leur mouvement combiné de réaliser les inclinaisons :

- **Axe X** : actionneurs 1 et 2 fonctionnant en sens inverse
- **Axe Y** : actionneurs 1 et 2 fonctionnant dans le même sens

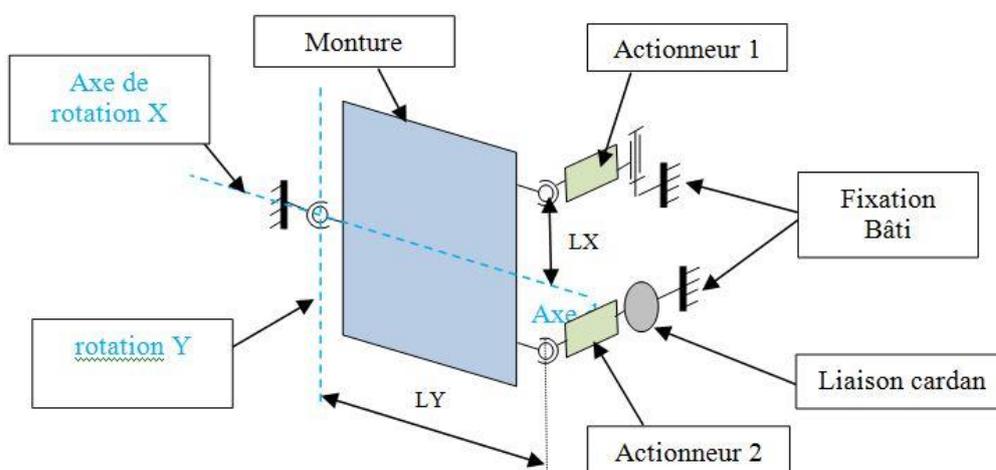


Schéma de principe

1 - Caractéristiques

| CARACTERISTIQUES MONTURE TIP-TILT | VALEUR |
|-----------------------------------|----------------|
| Charge utile (cadre + optique) | Jusqu'à 150 kg |
| Verrouillage pour transport | Oui |

| CARACTERISTIQUES ACTIONNEUR | VALEUR |
|--|-----------------------------------|
| Tension d'alimentation | 24V |
| Courant | 0,5 A / phase |
| Résistance | 3,5 Ω /phase |
| Inductance | 1,2 mH/ Phase |
| Fréquence | 4000Hz max |
| Course | +/- 14,5 mm |
| Résolution | 0,0333 μm / pas moteur |
| Incrément minimum de commande conseillé | 2 pas moteur |
| Capacité de charge axiale, radiale et transverse | 400 N |
| Précision | < 75nm + 5% of stroke |
| Erreur RMS | < 75 nm |
| Hystérésis | < 5 μm |
| Masse | 1,7 Kg |

| CARACTERISTIQUES POSITIONNEUR | VALEUR |
|-------------------------------|---|
| Cadre optique | 805 mm x 600 mm |
| LX | 273 mm |
| Résolution Téta X | 0,22 μrad (2 pas sur chaque actionneur en sens inverse) |
| Course angulaire Téta X | +/- 1,31° |
| LY | 628,1 mm |
| Résolution Téta Y | 0,1 μrad (2 pas sur chaque actionneur dans le même sens) |
| Course angulaire Téta Y | +/- 3.04° |

Autres spécifications techniques :

- Pilotage par moteur pas à pas : 0,5 A/ phase (valeur à ajuster suivant la charge utile) *nous consulter pour les produits de pilotage en relation avec le produit, tels que coffret ou carte OEM (driver électronique pour moteur pas à pas hybride biphasé)*
- Connecteurs type SUB D mâle 9 points
- Stabilité de la position hors alimentation

Options :

- Conditionnement pour vide secondaire
- Préparation pour une tenue renforcée aux rayonnements et radiations

2 - Applications

- Positionnement et orientation précis et stable d'optique, tels que miroir, réseaux, KDP, ... pour l'application de transport de faisceau, conversion de fréquence, compresseur optique, ...
- Positionnement précis et stable d'optique sur machine (traitement de surface, métrologie, banc optique, ...)

