

# Hexapod 参数表

## DHEX-100-50

| 参数表              |                               |
|------------------|-------------------------------|
| 运动轴              | DHEX-100-50                   |
| X 行程             | $\pm 17\text{ mm}$            |
| Y 行程             | $\pm 16\text{ mm}$            |
| Z 行程             | $\pm 6.5^\circ$               |
| $\theta X$ 行程    | $\pm 10^\circ$                |
| $\theta Y$ 行程    | $\pm 10^\circ$                |
| $\theta Z$ 行程    | $\pm 21\text{ mm/s}$          |
| X 最大速度           | $20/10^*\text{ mm/s}$         |
| Y 最大速度           | $20/10^*\text{ mm/s}$         |
| Z 最大速度           | $20/10^*\text{ mm/s}$         |
| $\theta X$ 最大角速度 | $500/250^*\text{ mrad/s}$     |
| $\theta Y$ 最大角速度 | $500/250^*\text{ mrad/s}$     |
| $\theta Z$ 最大角速度 | $500/250^*\text{ mrad/s}$     |
| X 最小位移           | $0.2\text{ }\mu\text{m}$      |
| Y 最小位移           | $0.2\text{ }\mu\text{m}$      |
| Z 最小位移           | $0.08\text{ }\mu\text{m}$     |
| $\theta X$ 最小位移  | $2.5\text{ }\mu\text{rad}$    |
| $\theta Y$ 最小位移  | $2.5\text{ }\mu\text{rad}$    |
| $\theta Z$ 最小位移  | $5\text{ }\mu\text{rad}$      |
| X 单向重复性          | $\pm 0.15\text{ }\mu\text{m}$ |
| Y 单向重复性          | $\pm 0.15\text{ }\mu\text{m}$ |
| Z 单向重复性          | $\pm 0.06\text{ }\mu\text{m}$ |
| $\theta X$ 单向重复性 | $\pm 2\text{ }\mu\text{rad}$  |

|              |                                                                                                        |
|--------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| θY 单向重复性     | ±2 μrad                                                                                                |
| θZ 单向重复性     | ±3 μrad                                                                                                |
| X 反向间隙       | 0.2 μm                                                                                                 |
| Y 反向间隙       | 0.2 μm                                                                                                 |
| Z 反向间隙       | 0.06 μm                                                                                                |
| θX 反向间隙      | 2 μrad                                                                                                 |
| θY 反向间隙      | 2 μrad                                                                                                 |
| θZ 反向间隙      | 4 μrad                                                                                                 |
| 最大负载，底板任意方向  | 2.5 kg                                                                                                 |
| 最大负载，底板水平    | 5 kg                                                                                                   |
| 断电保持力，底板任意方向 | 2.5 N                                                                                                  |
| 断电保持力，底板水平   | 15 N                                                                                                   |
| 说明           | <p>高速为挑战速度，低速为最低指标速度。</p> <p>为了防止长时间以非常高的速度运动后，导致运动不那么平稳，为了产品尽可能可靠，尽量减少风险；低速指标不会对目标应用场景的质量和效率产生影响。</p> |