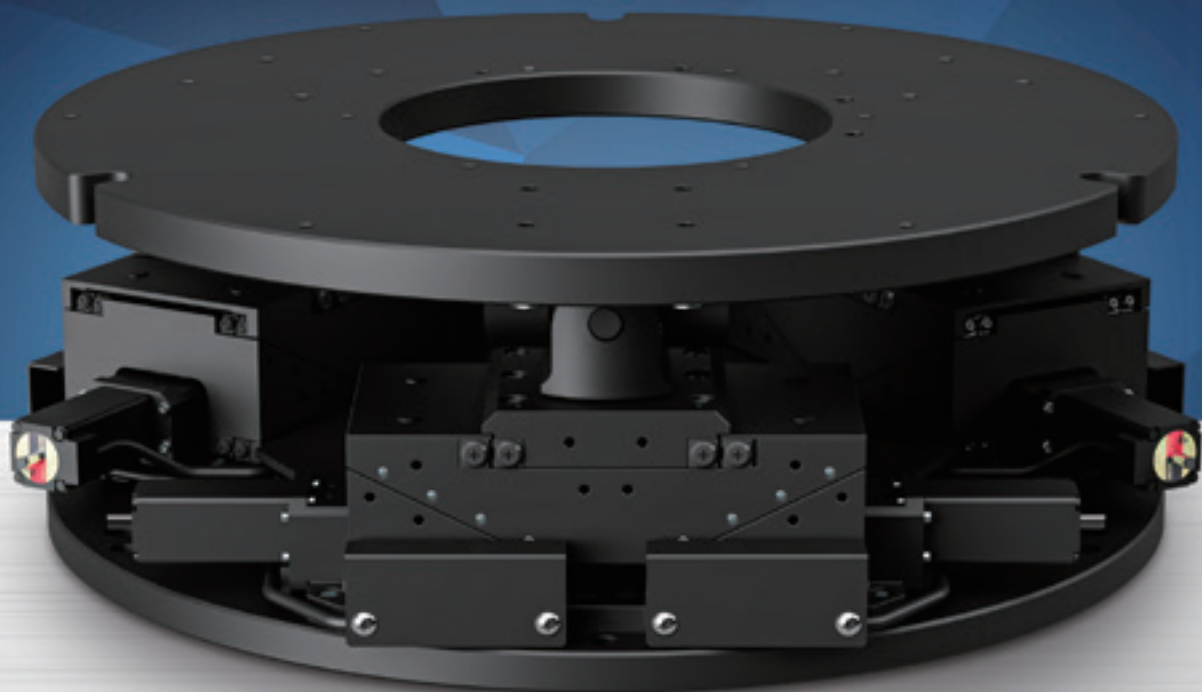


# 超高精度 6軸 Alignment Stage



**RST**  **Aligner**

High Resolution  Stable Motion  
Triangle

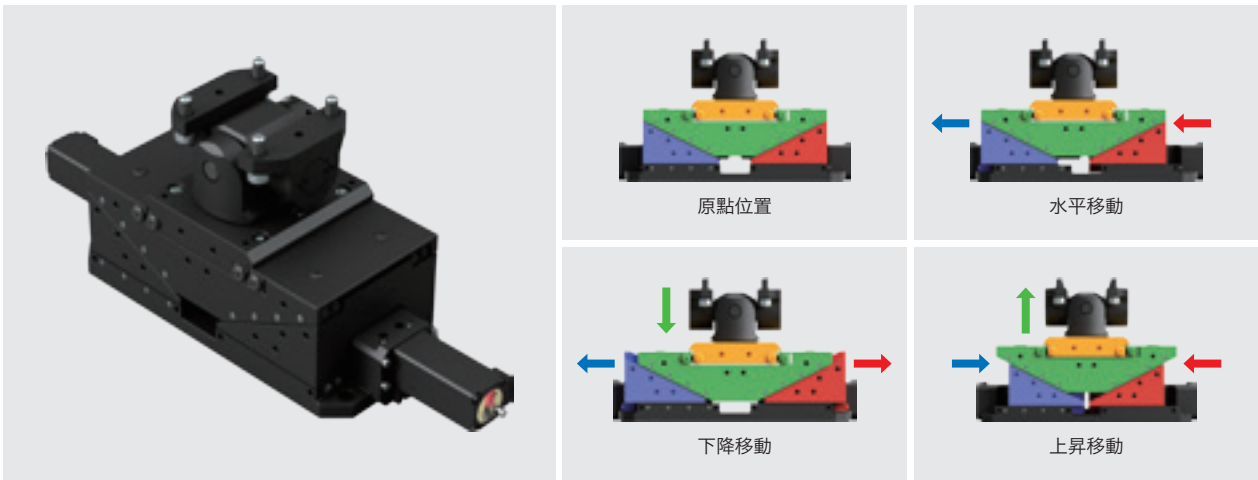
 **KOHZU**

# 可以進行 XYZ $\theta_x$ $\theta_y$ $\theta_z$ 的6軸定位調節

驅動單元使用雙重楔形面的移動方式，並採用了分離式連結的機構。  
可以讓迄今為止的RST 定位平台額外增加昇降、弧度方向調節的驅動能力。

## 雙重楔形面驅動單元

驅動單元的水平、上昇、下降的移動，帶動整個6軸系統的驅動



### 任意位置可設定為旋轉中心

因為使用分離式連結機構，可以將任意位置設定為旋轉中心。同時也會提供控制系統所必要的DLL/ 範例程序代碼。

### 高追蹤性

在全方位驅動的情況下，可以讓高精度的定位調節台發揮出必要的高追蹤性。(目標值 $\leq 1\mu\text{m}$ )

## 簡要參數

型號	RSTZ-003	RSTZ-004
外徑尺寸	$\phi 500\text{mm}$	$\phi 350\text{mm}$
通孔大小	$\phi 250\text{mm}$	$\phi 140\text{mm}$
馬達型號 <sup>※1</sup>	PK513PB-H100S(東方馬達)	
驅動單元分辨率	0.02 $\mu\text{m}$ (Full Step整步)	
軸方向最大行程 <sup>※2</sup>	X軸: $\pm 15\text{mm}$ Y軸: $\pm 17.3\text{mm}$	X軸: $\pm 9\text{mm}$ Y軸: $\pm 10.3\text{mm}$
	Z軸: $\pm 7.5\text{mm}$ $\theta_z$ 軸: $\pm 4.7^\circ$	Z軸: $\pm 4.5\text{mm}$ $\theta_z$ 軸: $\pm 4.3^\circ$
	$\theta_x$ 軸: $\pm 2.3^\circ$ $\theta_y$ 軸: $\pm 2.7^\circ$	$\theta_x$ 軸: $\pm 2.1^\circ$ $\theta_y$ 軸: $\pm 2.4^\circ$
水平負載(均等負載時)	300kg	120kg

※1: 安裝的馬達可以更改為AZ 馬達或其他廠商的伺服馬達。 ※2: 多軸同時移動時，上述的行程會因為其他軸的位置移動，導致行程變少。