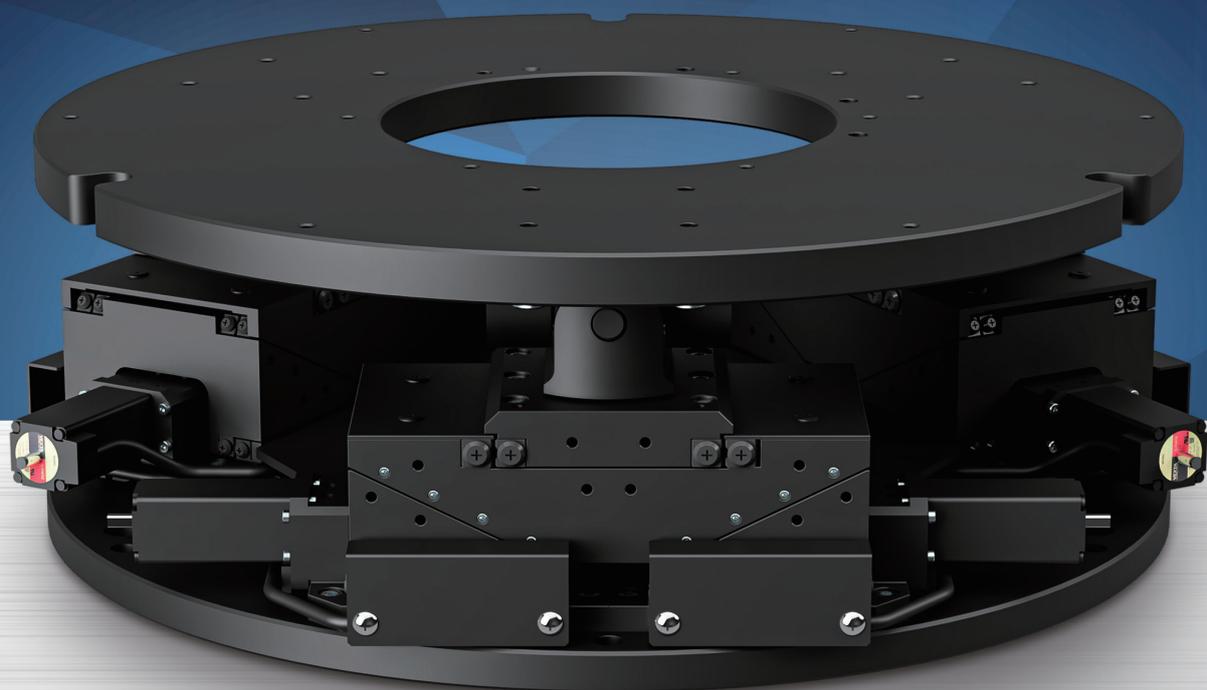


超高精度 6軸 Alignment Stage



RST  **Aligner**

High Resolution  Stable Motion
Triangle

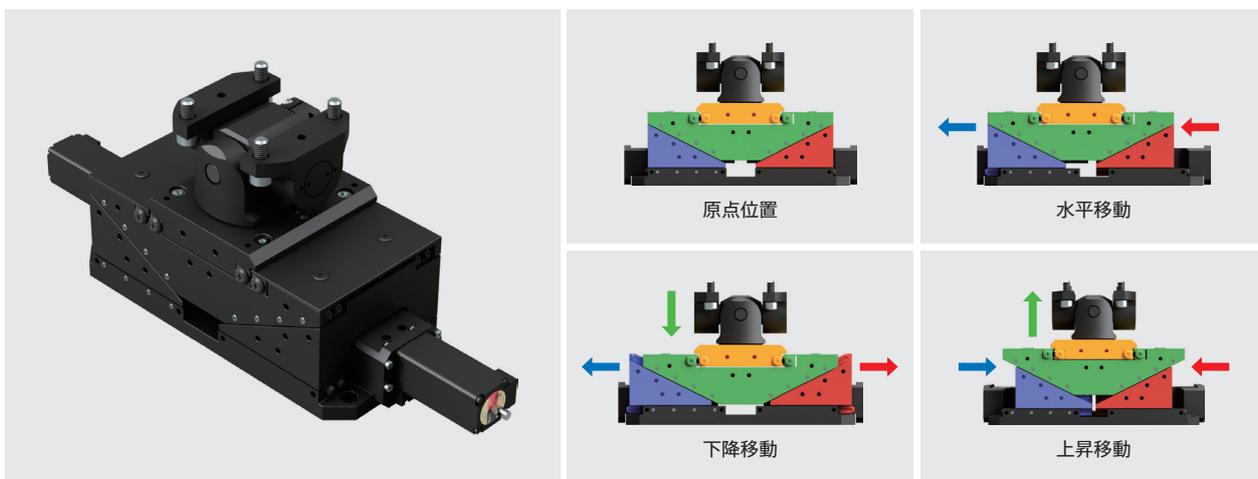
 **KOHZU**

XYZ θ_x θ_y θ_z の6軸アライメントが可能

駆動ユニットにダブルクサビ方式を使用した平行リンク機構を採用したことで、これまでのRSTアライナーでは別途追加となっていた昇降・チルトの駆動が可能になりました。

ダブルクサビ駆動ユニット

駆動ユニットの水平・上昇・下降の動きにて、6軸駆動を行います。



回転中心を任意の位置に設定可能

平行リンク機構である為、回転中心の位置を任意の位置に設定できます。制御に必要なDLL/サンプルコードは提供致します。

高追従

全方向駆動において高精度アライメント(ターゲット $1\mu\text{m}$ 以下)に必要な高い追従性を発揮します。

概略仕様

型式	RSTZ-CSMS	RSTZ-CMLS	RSTZ-CLXS
サイズ	$\phi 350\text{mm}$	$\phi 500\text{mm}$	$\phi 600\text{mm}$
透過穴	$\phi 140\text{mm}$	$\phi 250\text{mm}$	$\phi 240\text{mm}$
モータ型式 ^{※1}	PK513PB-H100S (オリエンタルモーター)	PK523PB-H100S (オリエンタルモーター)	PK543BW-H100S (オリエンタルモーター)
駆動ユニット分解能	0.02 μm (Full Step時)		
軸方向最大ストローク ^{※2}	X軸: $\pm 9\text{mm}$ Y軸: $\pm 10.3\text{mm}$	X軸: $\pm 15\text{mm}$ Y軸: $\pm 17.3\text{mm}$	X軸: $\pm 15\text{mm}$ Y軸: $\pm 17.3\text{mm}$
	Z軸: $\pm 4.5\text{mm}$ θ_z 軸: $\pm 4.3^\circ$ θ_x 軸: $\pm 2.1^\circ$ θ_y 軸: $\pm 2.4^\circ$	Z軸: $\pm 7.5\text{mm}$ θ_z 軸: $\pm 4.7^\circ$ θ_x 軸: $\pm 2.3^\circ$ θ_y 軸: $\pm 2.7^\circ$	Z軸: $\pm 7.5\text{mm}$ θ_z 軸: $\pm 4.3^\circ$ θ_x 軸: $\pm 2.1^\circ$ θ_y 軸: $\pm 2.4^\circ$
水平耐荷重(均等荷重時)	120kgf	300kgf	1000kgf

※1 搭載モータはAZ・各社サーボモータに対応可能です。 ※2 複数軸方向に移動させる際は上記ストロークよりも範囲が狭くなります。

製品についての詳細をご希望の際は
お気軽にお声かけ下さい。

本社営業部 044-981-2131 大阪支店 06-6755-9222