一、真空精密定位平台4套

\*1. 支持真空环境下使用

\*2. 10-4 Pa 真空度兼容

\*3. ≥ 25mm 行程

4. 光栅尺闭环

5. 最小运动分辨率：≤ 0.2微米

\*6. 双向重复定位精度：≤ 0.2微米

7. 最大运动速度：≥ 20mm/s

8. 负载能力：≥ 5kg

\*9. 体积：≤ 86 x 60 x 21 mm

10. 包含15米真空电缆， 真空连接器和10米大气电缆

二、配套运动控制器4个

1. 单通道，适合控制直流电机

2. PID算法控制

3. 伺服控制周期：≤ 50 微秒

4. 最大功率：≤ 30W

5. 计算机通讯接口：USB , RS232

6. 多个控制器串联通讯：支持

7. 二次编程：支持

三、小型六自由度平台1个

\*1. 运动行程 X，Y，Z： ≥ ±17, ±16, ±6.5 mm

\*2. 运动行程θX，θY, θZ： ≥ ±10, ±10, ±21°

\*3. 最小增量位移X，Y：≤ 0.2微米

\*4. 最小增量位移Z：≤ 0.08微米

\*5. 最小增量位移θX，θY, θZ： ≤2.5 µrad

\*6. 单向重复定位精度X，Y： ≤ ±0.15微米

\*7. 单向重复定位精度Z： ≤ ±0.06 微米

\*8. 单向重复定位精度θX，θY： ≤± 2 µrad

\*9. 单向重复定位精度θZ： ≤± 3 µrad

10. 最大运动速度X，Y，Z： ≥ 20 mm/s

11. 最大运动速度θX，θY, θZ: ≥ 500 mrad / s

\*12. 负载能力（水平安装姿态 / 任意安装姿态）: ≥ 5 / 2.5 kg

13. 自重： ≤ 2.2kg

四、小型六自由度平台配套控制器

1. 适合控制并联六自由度定位平台

2. 六通道，适合控制无刷直流电机

3. PID算法控制

4. 伺服控制周期：≤ 100 微秒

5. 最大功率：≤ 30W

6. 计算机通讯接口：USB , RS232, TCP/IP

7. 二次编程：支持

8. 10米电缆套装， 适合六自由度平台

注： 标注“\*”参数为关键性技术参数，必须满足，不满足将导致为无效报价。