#### Příloha č. 4 Technické specifikace

|  |  |
| --- | --- |
| **Parametr** | **Požadovaná vlastnost, hodnota** |
| Osy pohybu | Lineární XYRotační ALineární ZRotační B  |
| Prostředí | Celý polohovací systém musí splňovat požadavky na umístění do vakua, min. 10-6mbar |
| Rozsahy pohybu na jednotlivých osách | XY minimálně 300 mmZ minimálně 100 mmAB Rotační osy ±360° |
| Konstrukce os | Žádná součást není výše než plocha plotny stolku |
| Ortogonalita os X a Y | Osy X a Y musí být ortogonálně sesazené s přesností na 5arcsec |
| Rychlost pohybu | Minimálně 1 m/s v ose X, Y (rychlost pohybu mimo vakuum)Minimálně 0,03 m/s v ose Z |
| Maximální potřebné zrychlení | Minimálně 1,5 g (mimo vakuum) |
| **Nosnost:** |  |
| Horizontální nosnost sestavy XYA | Min. 5kg |
| Vertikální nosnost sestavy ZB | Min. 2kg |
|  |  |
| **Přesnost polohování:** |  |
| Přesnost os XY | <5µm |
| Přesnost osy Z | <10µm |
| Přesnost osy A | 80arcsec |
| Přesnost osy B | 180arcsec |
| **Rozlišení:** |  |
| Rozlišení os XY | 0,1µm |
| Rozlišení osy Z | 0,001µm |
| **Opakovatelnost polohy**  | **(obousměrná / bi-directional)** |
| Opakovatelnost os XY | ±0,75µm |
| Opakovatelnost osy Z | ±0,75µm |
| Opakovatelnost osy A | 8arcsec |
| Opakovatelnost osy B | 45arcsec |
|  |  |
| Záruka | Min. 1 rok |
| Závity | Celý systém musí být metrický včetně závitů pro připevnění dalších komponent |
| Příslušenství | Součástí dodávky musí být veškeré kabely (napájecí, datové) a napájecí zdroje, které jsou nutné k napájení posuvu síťovým napětím 240 V AC. XY stůl musí být osazen koncovými spínači a součástí musí být kontroler pro řízení systému stolu umožňující řízení z PC plus veškeré kabely pro propojení systému s počítačem |
| Řídící systém | Umožní řízení polohovacího systému pomocí PC, musí umožňovat vytvářet trajektorie pohybu stolu a načítání dat v DXF formátu |
| Programovací možnosti | Možnost programování v G/M kódu |
| Kalibrace | Systém musí být možno zkalibrovat a tím snížit lineární chybu a korekční data nahrát do řídící jednotky |