

## Системы позиционирования для микроскопии серии M26821



Внешний вид системы M26821LNJ: платформа M-687.UN, контроллер C-867.262, джойстик

Системы позиционирования для микроскопии серии M26821 предназначены для использования в инвертированных микроскопах:

- Nikon Eclipse Ti-E/Ti-U/Ti-S (M26821LNJ)
- Olympus IX51/IX71/IX81 (M26821LOJ).

В комплект поставки систем серии M26821 входит: двухкоординатная (XY) платформа M-687.UN (для системы M26821LNJ) или M-687.UO (для системы M26821LOJ), двухканальный контроллер C-867.262 и джойстик.

В качестве опции доступен универсальный держатель для предметных стёкол и чашек Петри M-687.AP1.

Системы позиционирования для микроскопии серии M26821 могут быть оснащены дополнительными платформами для высокоточного перемещения вдоль оси Z.

Платформы M-687 обладает низким профилем, сочетает в себе высокую скорость перемещения с прецизионным позиционированием.

В платформах M-687 используются ультразвуковые пьезоэлектрические двигатели PLine®, разработанные компанией Physik Instrumente (PI).

Ультразвуковые двигатели PLine, обладают несколькими преимуществами по сравнению с классическими приводами:

- высокая скорость перемещения
- компактность
- самоблокировка при отключении питания
- нет передаточных механизмов и вращающихся частей

Платформы M-687 оснащены линейным оптическим энкодером с разрешением 0.1 мкм.

Модели M-687 оборудованы бесконтактными датчиками Холла для исключения возможности выхода подвижной части платформы за рабочий диапазон перемещений.

Контроллер C-867.262 выполнен в настольном корпусе, оснащен интерфейсами USB, RS-232, Ethernet.

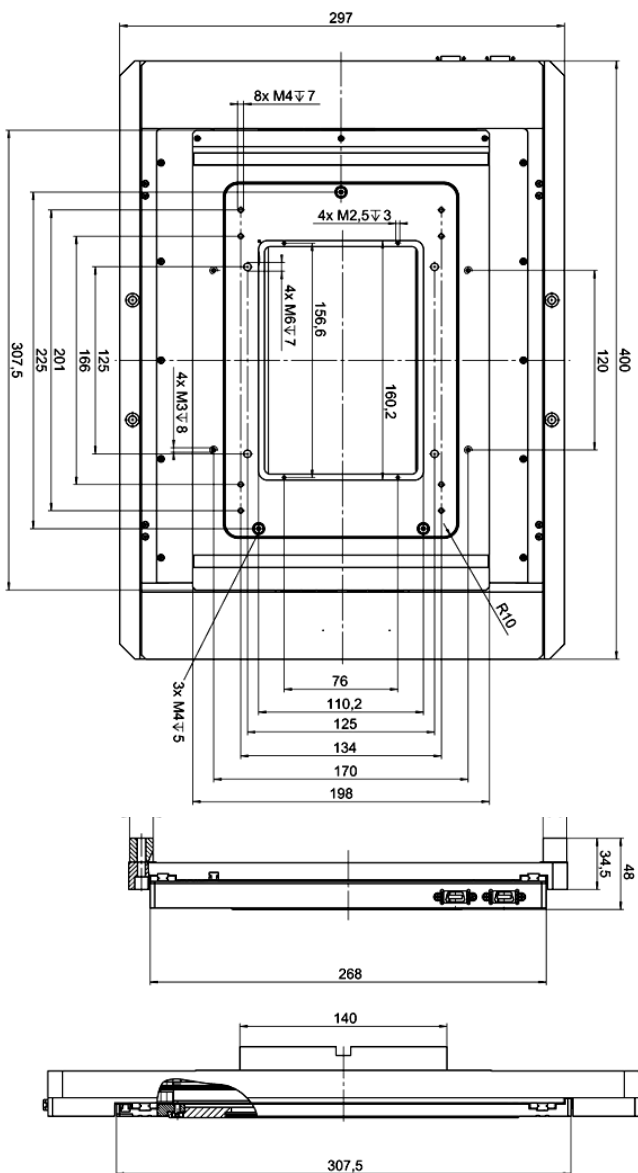
В комплект поставки систем M26821 входит программное обеспечение PIMikroMove, драйверы для LabVIEW с библиотеками для ОС Windows и Linux. Системы серии M26821 совместимы с программами: uManager, MetaMorph® и MATLAB.



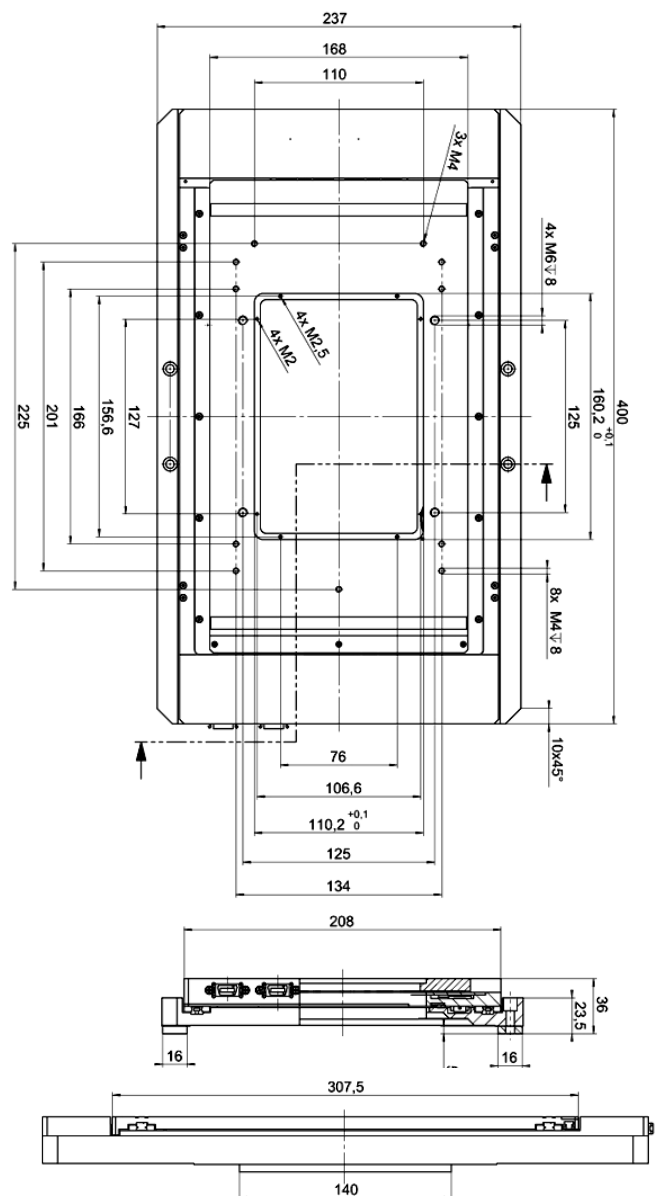
Внешний вид платформы M-687.UO

### Технические характеристики

Характеристика	M26821LNJ	M26821LOJ	Ед. изм.
Платформа / совместимые микроскопы	M-687.UN / Nikon	M-687.UO / Olympus	
Доступные направления перемещений	X, Y	X, Y	
Диапазон перемещения	135 x 85	100 x 75	мм
Встроенный сенсор	Линейный энкодер	Линейный энкодер	
Разрешение сенсора	0.1	0.1	мкм
Точность повторного позиционирования	0.3	0.3	мкм
Отклонение вокруг оси (Pitch(Y)/Yaw(Z))	±300	±300	мкрад
Максимальная скорость	120	120	мм/с
Точность повторного позиционирования в начало координат	1	1	мкм
Макс. допустимая нагрузка	50	50	Н
Макс. толкающее / тянущее усилие	7	7	Н
Датчик контроля	Датчик Холла	Датчик Холла	
Диапазон рабочих температур	20 до +40	20 до +40	°C
Материал	Анодированный алюминий	Анодированный алюминий	
Масса	3.2	3.8	кг
Контроллер (входит в комплект поставки)	C-867.262, USB джойстик		
Интерфейсы для связи с ПК	USB, RS-232, Ethernet		
Порты ввода/вывода	4 аналоговых/цифровых вх.; 4 цифровых вых. (Mini-DIN, 9-pin); циф-й сигнал: TTL, аналог.: от 0 до 5 В, USB джойстик		
Набор используемых команд	PI General Command Set (GCS)		
Пользовательское ПО	PIMikroMove		
Драйверы	LabView с библиотеками для ОС Windows и Linux		
Совместимое ПО	MetaMorph, μManager, Andor iQ, MATLAB		
Габариты контроллера	320 × 150 × 80.5		



Габаритный чертёж платформы M-687.UN



Габаритный чертёж платформы M-687.UO