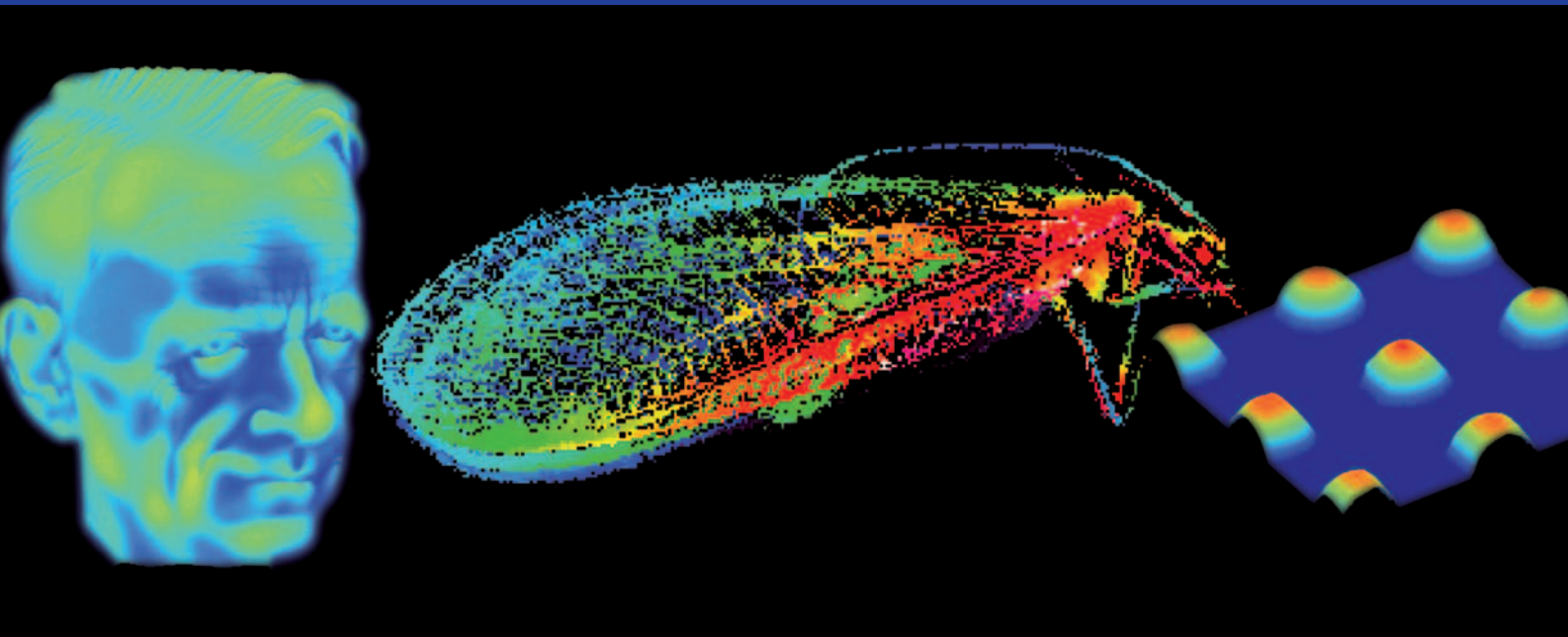


OPTISCHE 3D-MESSSYSTEME

Berührungslose
Topografiemessungen



NEMESIS V-XXV

Universalmesssysteme für Topografie und Dickenmessung.

NEMESIS P V - X

Portable Messsysteme für Topografie und Dickenmessung.

NEMESIS WT

Dicken- und beidseitige Topografiemessung nichttransparenter Scheiben (SiC Wafer).

THETIS

Fixiertes Messobjekt erlaubt hochgenaues Messen sehr leichter, schwerer oder flüssiger Proben.

Sensorentyp	NEMESIS V	NEMESIS X	NEMESIS XXV	NEMESIS WT	NEMESIS P V	NEMESIS P X	THETIS	
								
Sensor ¹⁾	CHRocodile							
Messtischaufbau	Granitportal	Granitportal	Granitportal auf Gummiluftfedern im Stahlgestell	Granitportal auf Gummiluftfedern im Stahlgestell	portabel	portabel	Granitportal auf Gummiluftfedern im Stahlgestell	
Verfahrweg x, y ²⁾	50 mm x 50 mm	100 mm x 100 mm	250 mm x 250 mm	150 mm x 150 mm	25 mm x 25 mm	100 mm x 100 mm	600 mm x 600 mm	
Antrieb x, y	Piezolinearmotor	Piezolinearmotor	Piezolinearmotor	DC-Servomotor	Piezolinearmotor	Piezolinearmotor	Das Messsystem wird nach Kundenwunsch mit unterschiedlichen Antrieben ausgestattet: z.B. Elektrolinierantrieb mit Linearencoder, Spindeltrieb mit DC Servomotor und Rotationsencoder, Piezolinearmotor mit Linearencoder, Schrittmotor	
Maximale Verfahrgeschwindigkeit pro Achse x, y	200 mm/s	200 mm/s	200 mm/s	70 mm/s	20 mm/s	20 mm/s		
Positionscoderauflösung x, y	Linearencoder 0,1 µm	Linearencoder 0,1 µm	Linearencoder 0,1 µm	Rotationsencoder 0,25 µm	Linearencoder 0,1 µm	Linearencoder 0,1 µm		
Positioniergenauigkeit in Verfahrrichtung pro Achse x, y	1,5 µm	2,0 µm	3,0 µm	1,5 µm	1,5 µm	2,0 µm		
Reproduzierbarkeit pro Achse x, y	< 0,3 µm	< 0,3 µm	< 0,3 µm	< 0,5 µm	< 0,5 µm	< 0,5 µm		
Ebenheit/Geradheit pro Achse x, y	± 0,2 µm (bei 10 mm Weg) ± 0,5 µm (bei 50 mm Weg)	± 0,4 µm (bei 10 mm Weg) ± 1,0 µm (bei 100 mm Weg)	± 1,0 µm (bei 10 mm Weg) ± 4,0 µm (bei 250 mm Weg)	± 0,25 µm (bei 10 mm Weg) ± 1,5 µm (bei 150 mm Weg)	0,5 µm	1,0 µm		
Verfahrweg z-Achse ²⁾	50 mm	50 mm	100 mm	150 mm	Handverstellung	Handverstellung		
Antrieb z	DC Servomotor mit Bremse							
Maximale Verfahrgeschwindigkeit z-Achse	5 mm/s	5 mm/s	5 mm/s	5 mm/s				
Positionscoderauflösung z	Linearencoder 0,1 µm	Linearencoder 0,1 µm	Linearencoder 0,1 µm	Linearencoder 0,1 µm				
Positioniergenauigkeit in Verfahrrichtung z-Achse	1,5 µm	1,5 µm	2,0 µm	2,0 µm				
Reproduzierbarkeit z-Achse	1,0 µm	1,0 µm	1,0 µm	1,0 µm				
Ebenheit/Geradheit z-Achse	± 0,2 µm (bei 10 mm Weg) ± 0,5 µm (bei 50 mm Weg)	± 0,2 µm (bei 10 mm Weg) ± 0,5 µm (bei 50 mm Weg)	± 0,4 µm (bei 10 mm Weg) ± 1,0 µm (bei 100 mm Weg)	± 1,0 µm (bei 10 mm Weg) ± 1,5 µm (bei 150 mm Weg)	unbegrenzt	unbegrenzt		
Maximales Probengewicht	5 kg	5 kg	12 kg	5 kg				
Farbkamera mit Makroobjektiv und Messstellenbeleuchtung	nein	optional	ja	optional				
Abmessungen	B:	520 mm	520 mm	722 mm	868 mm	150 mm	230 mm	1175 mm
	H:	655 mm	655 mm	1630 mm	1590 mm	120 mm	150 mm	1627 mm
	T:	430 mm	430 mm	658 mm	728 mm	170 mm	250 mm	995 mm
Gewicht	110 kg	115 kg	295 kg	450 kg	2,3 kg	3,8 kg	350 kg	

Legende

¹⁾ Messgenauigkeit und Messgeschwindigkeit sind vom Messbereich des Messkopfes und der max. Messrate des Sensors abhängig

²⁾ Sonderlängen der Achsen auf Anfrage