

## Fiche de renseignements

### Système multi-axe de déplacement, positionnement & manipulation sous vide

Nom Prénom Date

Société / Laboratoire

E-mail Tél.

Description des conditions d'utilisation

Application

Chambre à vide

Bride de montage

Orientation du manipulateur Vertical au dessus Vertical au dessous Horizontal Autre

Charge utile

Déplacements souhaités

*Linéaires :*

Axe Z hors enceinte

Axe Z dans l'enceinte

Contrôle en Z

Axes X et Y

Contrôle en X et Y

*Angulaires :*

Rotation polaire ( )

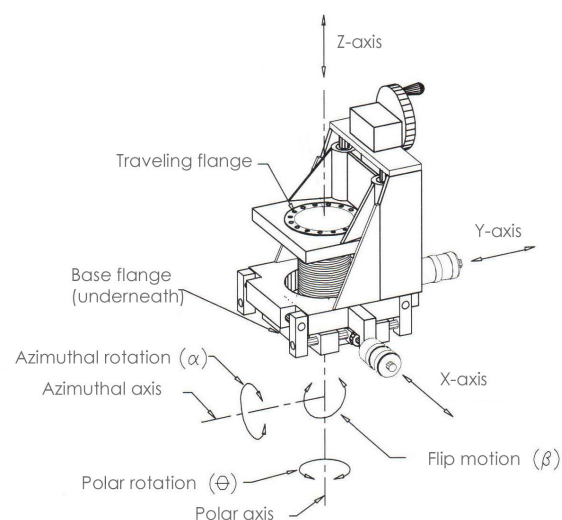
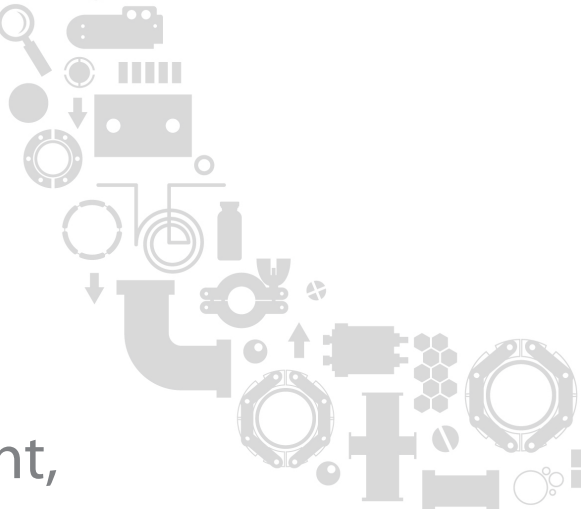
Contrôle de

Rotation azimutale ( )

Contrôle de

Rotation d'inclinaison ( )

Contrôle de



## Caractéristiques de l'échantillon

Nature / Matériau

Dimensions latérales de l'échantillon

Epaisseur de l'échantillon

Déport de l'échantillon (face de l'échantillon ! axe polaire)

Porte-échantillon ou support de dispositif

Type de terminaison de l'axe

Orientation du porte-échantillon

Style de porte-échantillon

Chauffage de l'échantillon

Refroidissement de l'échantillon

Comportement électrique de l'échantillon

## Manipulation d'échantillons

Transfert d'échantillons sous vide      Non      Oui

Sas      Non      Oui

Chargement d'échantillons      Non      Oui

## Environnement

Gamme de pression de travail

Gaz présents

Matériaux incompatibles      Non      Cu      Mo      Al      Inox      Inconel      Autres

Contraintes magnétiques      Non      Oui

Température maximum d'étuvage

Isolation du câblage sous vide

## Alimentations/Electroniques de contrôle

Contrôleurs de moteur

Alimentation/Régulation de chauffage

Autres alimentations

Plans ou documents techniques éventuels

Fichiers (doc, pdf, jpeg, step...)