

4 Achsen DUT Positionierer APTL-50kg

Technische Daten:

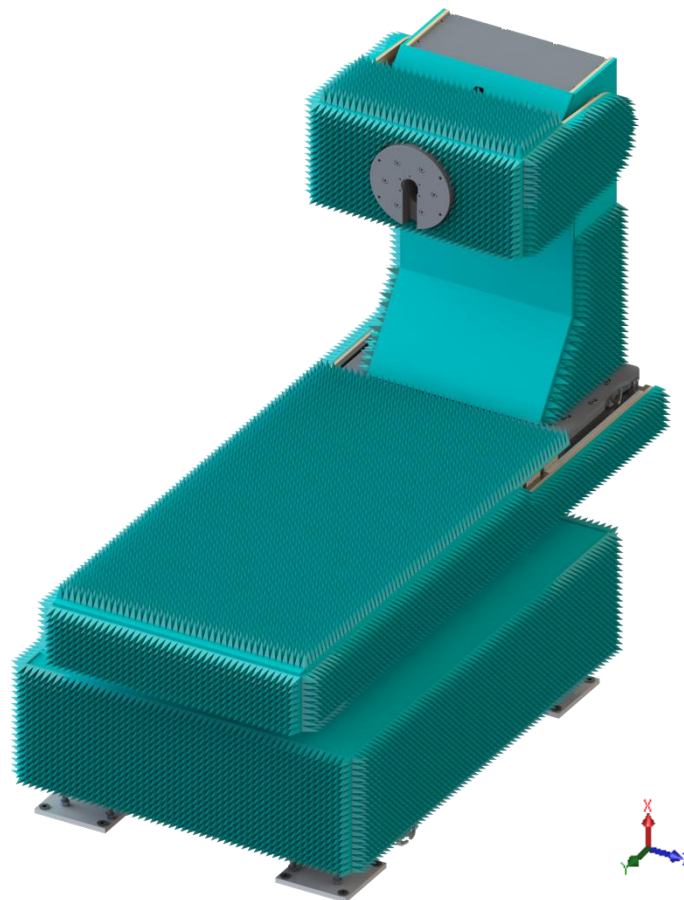
Tragkraft	max. 50 kg
Abstand zwischen Prüflingsschwerpunkt und Montageflansch	max. 150 mm
Drehbereich Azimuth (x-Achse) elektrisch	+/- 90°
Azimuth-Geschwindigkeit einstellbar	0.5°/s – 18°/s
Drehbereich Polarisation (y-Achse) elektrisch	+/- 60°
Polarisation-Geschwindigkeit einstellbar	0.5°/s – 30°/s
Höhe Polarisationsachse	1.5 m (über Bodenniveau)
Neigebereich (z-Achse) elektrisch	-45 ° (nach unten) bis + 60° (nach oben)
Neige-Geschwindigkeit einstellbar	0.5°/s – 18°/s
Positioniergenauigkeit in jeder Achse	+/- 0.05°
Linearer Verfahrbereich manuell (manuelle Klemmung)	500 mm
Positioniergenauigkeit linear	+/- 1 mm
Äußere Abmaße (L x W x H) in m	ca. 1.9 x 1.0 x 1.7
Motoren	Synchro-Servomotoren
Antriebe	Hochpräzise Getriebe
Spannung	380 VAC – 480 VAC, 50 Hz / 60 Hz drei-phasig
Stromaufnahme	max. 16 A
Erforderlicher RCD	300 mA
Steuerkabel	Lichtwellenleiter
Fernsteuerung über	LAN (TCP/IP); (IEEE nur mit NCD)
Funkentstörung	20 dB unter Grenze DIN EN 55011:2018-05 Klasse B
Arbeitstemperaturbereich	10° C – 35 ° C
Eigengewicht	ca. 1400 kg
Zubehör	Holzabdeckung zur Montage von Absorbern Absorber zur Abdeckung Montageflansch für DUT Netzkabel Bedienungsanleitung

Andere Spezifikationen auf Anfrage erhältlich

Eigenschaften des APTL

- Azimuth, Polarisation, Tilt und Linear Positionierer
- Sphärisches Great-Circle Cut System
- Hochgenaue Antennenmessungen bei Nah- und Fernfeld- Datenerfassung
- 5G NR FR1 / FR2 OTA Testkapazitäten
- Genauigkeit ausreichend für eine Frequenzabdeckung bis zu 90 GHz
- Ideal für Antennen-Unter-Test (AUT) wie Satellitenschüsseln oder massive MIMO Basisstationsantennen
- Unabhängige Bewegung in allen Achsen
- Unterschiedliche Geschwindigkeiten in allen Achsen einstellbar
- Auslesung durch hochgenaue Encoder
- Integrierter Schleifring für DUTs oder Antennen auf Anfrage verfügbar
- Einfache Installation und Einbindung in bestehende Kammern

Bei Betrieb mit dem **FCU3.0/NCD Controller** sind eine Initialisierung und die Veränderung der Positioniergeschwindigkeit auch über LAN-Interface möglich.



Technische Änderungen und Irrtümer vorbehalten, da Verbesserungen und Anpassungen regelmäßig gemacht werden. Enthaltene Bilder dienen nur zur Illustration und zeigen nicht alle möglichen Konfigurationen.