

## Probenspeicher SAM 2.4



### Technische Daten:

Fahrwege:	
Haupt-Achse:	340 mm
Arm-Achse:	110 mm
Injektor-Achse:	165 mm
Spritzen-Hub:	70 mm
Auflösung:	0,25 mm 0,03 mm 0,15 mm 0,15 mm
Spritzenantrieb:	Spritzenaufnahme für Spritzen 10 µl bis 500 µl
Arbeitsfläche:	Magazin für zylindrische Probengefäße
Kommunikation:	RS232-Schnittstelle für Steuerrechner RS232-Schnittstelle für externen Dosierer
Stromversorgung:	90 bis 260 V AC 50/60 Hz
Option:	Magnet-Rührerfunktion für aktuelle Probenposition, trotzdem ist externe Position mit Spritzenantrieb positionierbar
Abmessungen:	(B x T x H) 510 mm x 280 mm x 460 mm
Masse:	9 kg
Ausführung:	Adaption nach Kundenwunsch
	• Für erhöhte Anforderungen bezüglich geometrischer Präzision ist alternativ eine Geräteversion mit 0,9°-Schrittmotoren verfügbar.
	• Kundenspezifische Anpassungen der Geometrie sind möglich.
	• Externer Bereich zur Überführung und Absenkung in die Meßzelle eines Analysegerätes

### Produktbeschreibung:

- Positionieren des Injektorkopfes in 3 Koordinaten mit starken Schrittantrieben und hoher Auflösung
- Pipettieren, Diluieren, Dispensieren wässriger Lösungen
- Überführen von Probenserien in Meßzellen von Analysatoren
- Durchstoßen von Septen
- Aufnahme diverser Standard-Dosierspritzen von 10 bis 500 µl
- Speichern von bis zu 55 Proben im Tablett
- Rühren der aktuellen Probe mittels mitbewegter Magnetrührpatte
- Integration von Spül- und Reagenzpositionen
- frei programmierbare Bewegungs- und Dosierzyklen über Schnittstellenprotokoll RS232 - Befehlssätze anpaßbar
- variable Gerätegeometrie und Adaptionmöglichkeit für unterschiedlichste Applikationen

Zur Kommunikation dient ein IBM-kompatibler PC mit RS232-Schnittstelle. Das Schnittstellenprotokoll ist so aufgebaut, daß von außen die Bewegungen aller Antriebe im Detail angesteuert werden können. Das betrifft die Hauptachse, die Arm-Achse, die Injektor-Achse, den Spritzenhub und den Rührerantrieb. Für jede Bewegung sind Richtung und Schrittzahl zu vereinbaren. Für Spritzenhub und Rührer sind zusätzlich Geschwindigkeiten zu vereinbaren. Die Beschleunigung und das Bremsen der Antriebe erfolgt geräteintern. Ein externer Kolbendosierer kann zusätzlich am Gerät angeschlossen werden.