



小型化的极高稳定性和精确度

三轴和四轴显微操纵器：20mm移动范围，5nm分辨率

专有压电驱动器提供极高的稳定性

一个控制器 - 实时同步控制多达65536个操纵器

以太网PC控制接口，自带免费开源软件

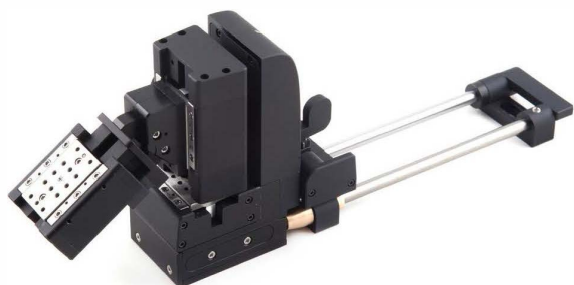
www.sensapex.com

“一个好的显微操作器结构应该坚固紧凑，因此从电极尖端穿过操作器本身到记录浴槽内细胞的力矩臂尽可能短。理想情况下，微操纵器应紧靠浴槽；最好直接用螺栓固定在显微镜载物台上。”

The Axon Guide: Electrophysiology and Biophysics Laboratory Techniques. 3rd Edition (2012).

“重要的是，以较低速度接近细胞是平滑的，具有最小的尖端振动，因此在膜片形成期间可以最大程度减小组织和细胞破坏。一旦以细胞附着或全细胞模式形成记录，操纵器就非常稳定，可以长时间监测神经元活动。”

Dr. Kenneth Pelkey, McBain lab, NIH.



显微操纵器 (uMp-3 | 4)

定位范围:	20x20x20 毫米 (XYZ)
分辨率 / 可重复性:	5 纳米 / 100 纳米
最大速度:	5 毫米/秒
负荷:	0 - 150 克
真正进入角度:	0 - 45 90* 度
第四轴:	虚拟 物理
工作台固定:	(可选) 螺栓
电极更换**:	滑动+翻转 旋转
尺寸:	39x93x101毫米

*需要第四个物理轴

**左右手操作，安装和电极更换可由客户更换。



触摸屏控制器 (uM-TSC)

- 具有触摸屏显示功能的直观用户界面
- 易于调节速度和选择操纵器
- 可编程记忆位置
- 每个控制器连接两个旋转轮; 最多可控制65536个操纵器*
- 操纵器之间的毫秒级同步控制
- 通过以太网快速计算机接口
- 开源软件开发套件

电池: 锂离子 (可充电), 全天工作时间

交流充电器: 90-264 伏, 50-60 赫兹

尺寸: 120x95x123 毫米

*连接两个以上的操纵器需要集线器

旋转轮远程接口 (uM-RW3 | 4)

- 四旋钮版本可用于第四个虚拟轴或物理轴
- 快速按钮可用于选择速度和操纵器
- 通过USB接口触摸屏控制器连接

尺寸: 170x53x170 毫米

