

سیستم تنظیم کننده از چهار قطعه اصلی تشکیل شده است.

- پوزیشنر X-Y: این قطعه قابلیت جابجا کردن یک جسم به صورت مستقل در هر یک از محورهای X و Y را دارد. دقت جابجایی این پوزیشنر، ۵ میکرومتر است و کاربر به صورت دستی قادر به تنظیم موقعیت جسم است. کورس حرکتی این پوزیشنر، ۵ سانتیمتر در هر یک از راستاهای حرکتی است و لقی آن در حدود ۰,۱ میکرون می‌باشد.
- پوزیشنر Z: این قطعه قابلیت جابجا کردن یک جسم در راستای محور Z (حرکت عمودی) را دارد. دقت جابجایی این پوزیشنر، ۵ میکرومتر است و کاربر به کمک یک موتور الکتریکی قادر به تنظیم موقعیت جسم است. کورس حرکتی این پوزیشنر، ۱۰ سانتیمتر است و لقی آن در حدود ۰,۱ میکرون می‌باشد.
- پوزیشنر θ : این قطعه قابلیت چرخاندن یک جسم حول یک محور را دارد. دقت زاویه‌ای این پوزیشنر، ۰,۰۰۳ درجه است و کاربر به صورت دستی قادر به تنظیم زاویه جسم است. این پوزیشنر می‌تواند ۳۶۰ درجه دوران کند و دارای دو پیچ برای تنظیم زاویه است. یک پیچ دوران سریع جسم را امکان‌پذیر می‌کند و پیچ دیگر، تنظیم دقیق زاویه را میسر می‌سازد.
- پایه نگهدارنده: این پایه به گونه‌ای طراحی شده است که قطعات فرق‌الذکر را در بهترین وضعیت نسبت به یکدیگر قرار دهد و هر گونه لقی اضافه را از دستگاه حذف نماید. همچنین طراحی پایه به گونه‌ای انجام شده است که امکان نصب دستگاه پوزیشنر را بر روی دستگاه‌های دیگر (مانند دستگاه لیتوگرافی) فراهم سازد.

شکل ۲، نمای شماتیک دستگاه پوزیشنر را نشان می‌دهد. در این شکل قطعات اصلی دستگاه (به جز پایه نگهدارنده) به همراه پیچ‌های تنظیم موقعیت نمایش داده شده است.

