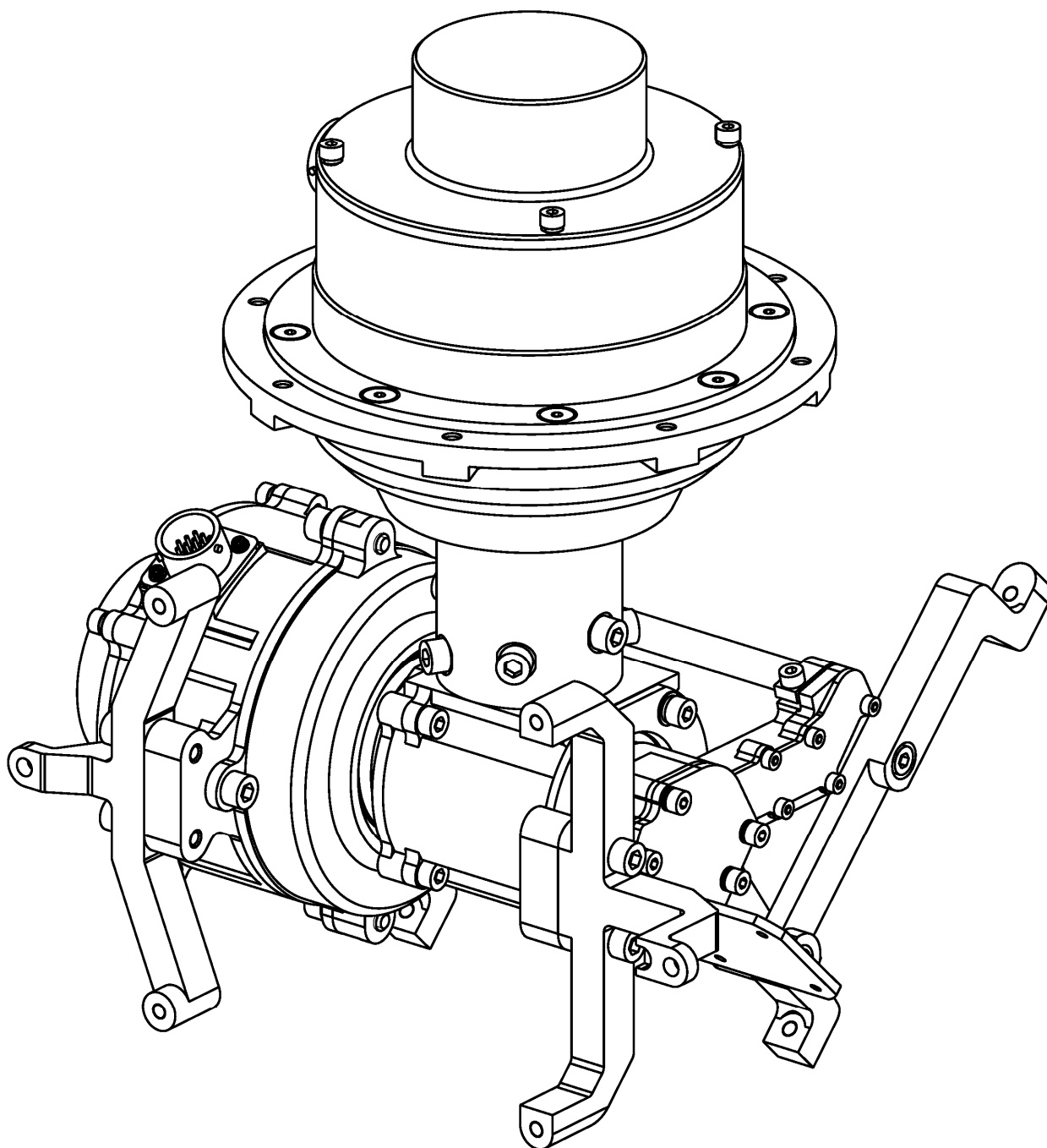


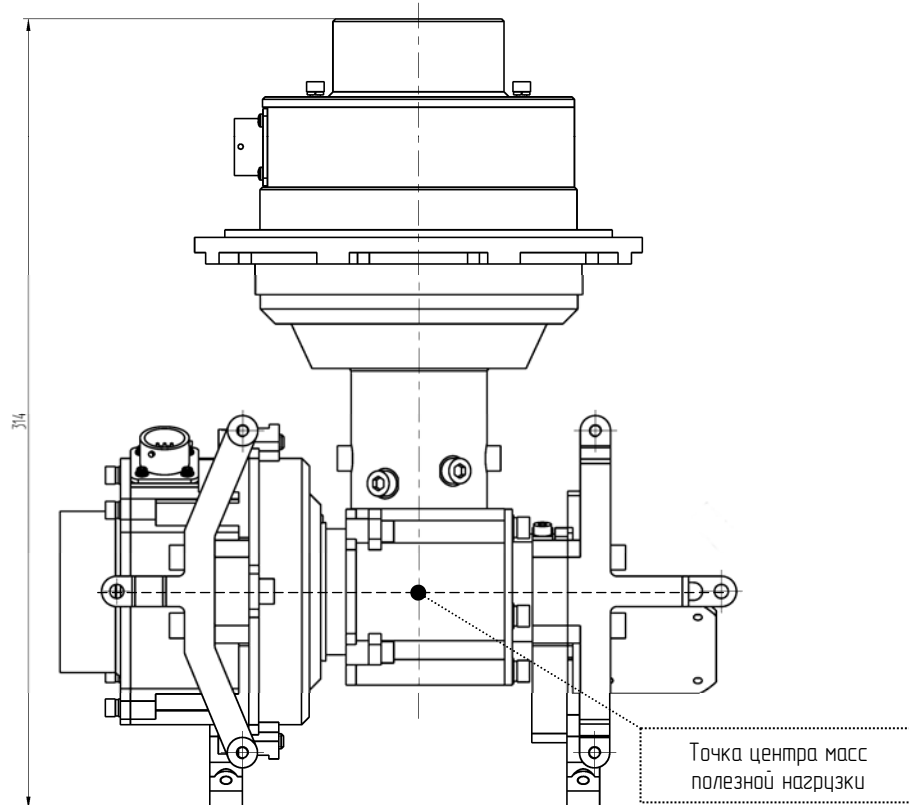
1 ОСНОВНЫЕ СВЕДЕНИЯ ОБ ИЗДЕЛИИ И ТЕХНИЧЕСКИЕ ДАННЫЕ

1.1 Наименование изделия: Двухосный привод (ДП).

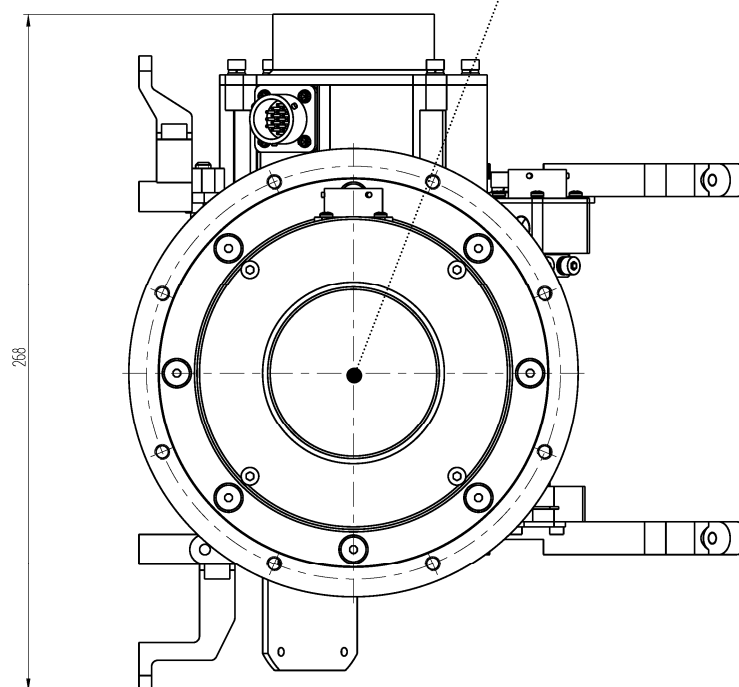
1.2 Изделие предназначено для стабилизации полезной нагрузки в составе БИНС и управления положением по цифровым каналам с размещением изделия на подвижном носителе.



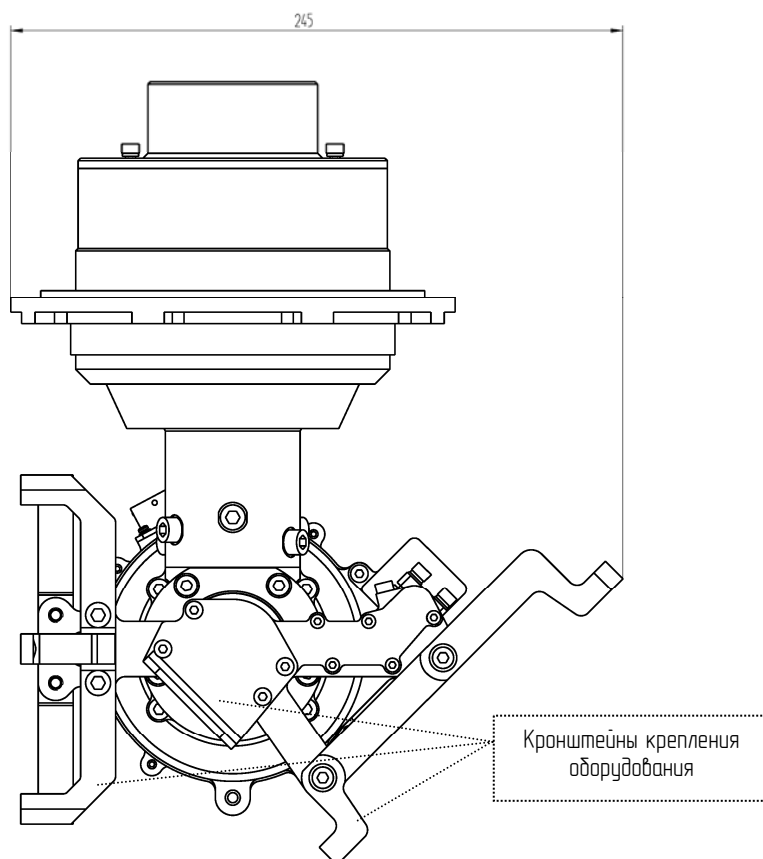
Вид спереди



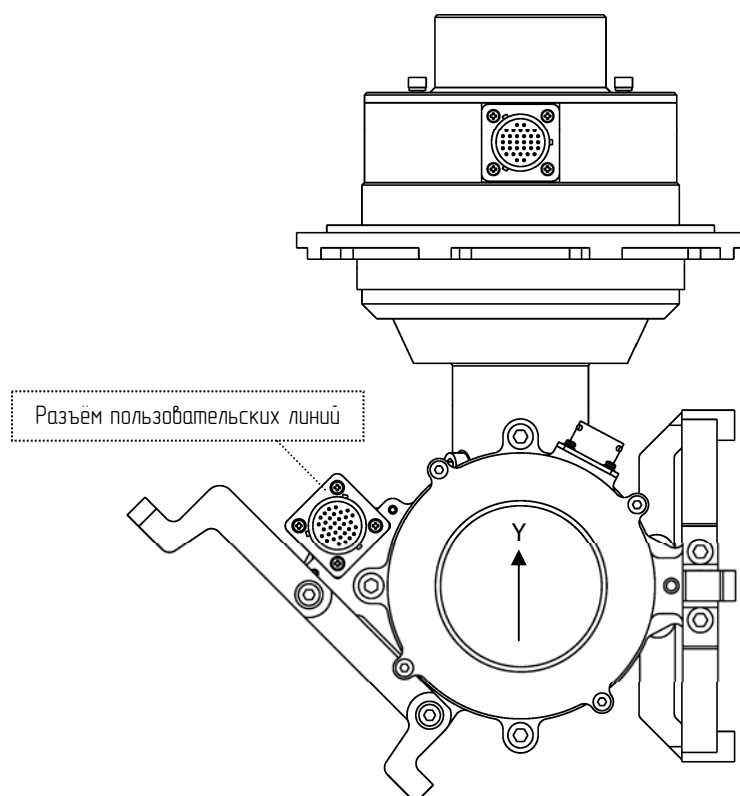
Вид сверху



Вид слева



Вид справа



2.2 Основные технические данные и характеристики.

Наименование параметра	Значение	
	номинальное	фактическое
Диапазон отработки углов во внутренней системе координат (далее ВСК), не менее, ° - курса - тангажа*	∞ +5...-45	
Отработка заданных углов для уравновешенной нагрузки, в установившемся режиме, угловых минут, СКО	2	
Измерение установившегося угла энкодером, угловых минут, СКО	1	
Максимальная угловая скорость в ВСК, не менее, °/с	1000	
Номинальный момент на оси курса (тангажа), Н/м;	2 (1)	
Максимальный момент на оси курса (тангажа), Н/м;	4,4 (2)	
Допустимая сбалансированная масса нагрузки (без учёта элементов ДП), не более, кг	7	
Устойчивость к механическому удару одиночного действия: ось Y, длит. 200 мс, пиковое ударное ускорение, м/с ² (g) ось X, Z, длит. 15 мс, пиковое ударное ускорение, м/с ² (g)	90(10) 49(5)	
Интерфейс взаимодействия	RS485	
Частота получения пакета управления, Гц	до 1000	
Частота выдачи углового положения осей, Гц	до 1000	
Электропитание от сети постоянного тока, напряжением, В	24...36	
Потребляемая мощность в статическом режиме, не более, Вт	6	
Средняя потребляемая мощность, не более, Вт	80	
Пиковая потребляемая мощность, не более, Вт	300	

Температура (устойчивость), °C	-40 ... +55	
Масса изделия, кг, не более	7,6	

* - ограничено кронштейнами крепления нагрузки

2 ОСОБЕННОСТИ КОНСТРУКЦИИ

2.1 Диапазон углов по курсу не ограничен.

2.2 Диапазон углов по тангажу ограничен креплениями полезной нагрузки.

2.3 Полезная нагрузка должна быть равномерно распределена (сбалансирована) вокруг точки пересечения оси курса и тангажа (см. рис. Вид спереди).

2.4 Платы управления двигателями, энкодеры и необходимые каналы питания и управления интегрированы в корпуса двигателей и конструктив ДП, благодаря чему, полностью отсутствуют подвесные кабельные системы, необходимые для работы ДП.

2.5 С внешнего входного разъема ДП на ось тангажа, (к полезной нагрузке), проведено 11 пользовательских линий (также интегрированных в корпус ДП, без ограничения рабочих углов), с допустимой нагрузкой до 1,8 А на линию.

2.6 К ДП поставляется программа, позволяющая выполнять настройку регулятора приводов под задачи пользователя и присоединенную нагрузку.

2.7 Стабилизация и управление ДП обеспечивается в комплексе с БИНС, производства «ООО Гиrolаб».

2.8 БИНС закрепляется на одной платформе с ДП.



ООО «Гиролаб»: разработка и производство инерциальных навигационных систем, приводов, бесколлекторных двигателей прямого привода, гиросtabilизированных платформ.

Задачи:

- Навигация
- Стабилизация
- Ориентация
- Контроль

Применения:

- Наземное (в том числе подземное)
- Морское (в том числе подводное)
- Авиационное

ООО «Гиролаб»

Москва: +7 (495) 229-14-80

Пермь: +7 (342) 207-53-98 / 97

inbox@gyrolab.ru

www.gyrolab.ru ; www.бинс.рф