

КАТАЛОГ
ПРОДУКЦИИ ПО НАПРАВЛЕНИЮ
ВЫСОКОТОЧНЫХ ОПОРНО-ПОВОРОТНЫХ УСТРОЙСТВ

[1. Вращающее контактное устройство ВКУ](#)

[2. Опорно-поворотное устройство ОПУ-Ф1](#)

[3. Опорно-поворотное устройство ОПУ-Ф2](#)

[4. Опорно-поворотное устройство ОПУ-Ф3](#)

1. Вращающее контактное устройство ВКУ

1. Технические условия: ИДФР.442551.001ТУ

2. Статус производства: серийное.

3. НАЗНАЧЕНИЕ:

Передача электропитания, аналоговых и цифровых сигналов к полезной нагрузке и обратно в составе опорно-поворотных устройств, электроприводов и других аналогичных изделий.

4. КОНСТРУКТИВНЫЕ ОСОБЕННОСТИ

Запатентованная конструкция устройства обеспечивает неограниченное вращение щеточно-контактного узла относительно коллектора независимо друг от друга.

5. ОСНОВНЫЕ ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Наименование параметра	Значение
Диапазон вращения, градусов	nх360
Частота вращения, об/мин	0... 20
Количество силовых цепей	6 ... 12
Количество сигнальных цепей	24 ... 48
Диапазон рабочих напряжений Силовых выводов, В Сигнальных выводов, В	0 ... 27 ±48
Входные/выходные сигналы	Аналоговый (видео PAL); Цифровой Y/Cb/Cr; Ethernet 10/100 Mbit
Момент статического трения, Нм, не более	0,06
Диапазон рабочих температур, °С	-50 ... +55
Масса, кг	0,250
Габариты, мм	Ø50x125

6. ИЛЛЮСТРАЦИИ

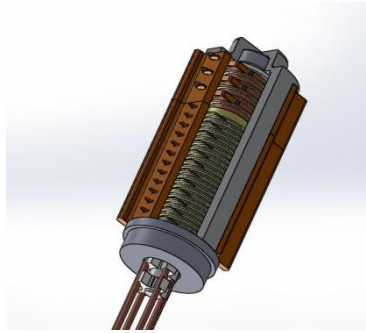


Рис. 1. Внешний вид

2. Опорно-поворотное устройство ОПУ-Ф1

1. Технические условия: ИДФР.442551.001ТУ

2. Статус производства: опытное.

3. НАЗНАЧЕНИЕ:

Ориентация (позиционирования) полезной нагрузки по азимуту и высоте на заданный угол с заданной скоростью.

Передача электропитания, аналоговых, цифровых и дискретных сигналов к полезной нагрузке и обратно.

4. ОСНОВНЫЕ ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Наименование параметра	Значение
Тип полезной нагрузки	Модуль видеокамеры, тепловизор, лазерный измерительный прибор
Расположение полезной нагрузки	боковое и верхнее
Диапазон вращения - по азимуту: - по высоте:	360° неограниченно -35°...+35°
Диапазон изменения скорости вращения - по азимуту: - по высоте:	0,03°/с...65°/с 0,03°/с...30°/с
Погрешность позиционирования - по азимуту: - по высоте:	1 мрад (0,057°) 1 мрад (0,057°)
Дискретность позиционирования - по азимуту: - по высоте:	0,1 мрад (0,0057°) 0,1 мрад (0,0057°)
Масса полезной нагрузки:	18 кг (на одну платформу)
Питание:	12В, 1,5А 24В, 4А 24В, 5А 24В, 8А

Наименование параметра	Значение
Входные сигналы	2xEthernet 100 Мбит; Логические сигналы входа-выхода для статуса лифта; 2хлиния видеосигналов (видео PAL аналоговое)
Выходные сигналы	2xEthernet 100 Мбит; 2хлиния видеосигналов (видео PAL аналоговое) 3xRS422/RS485/RS232(Com full)/2xRS232(RxTx)
Диапазон рабочих температур	-40...+55°C
Масса	25 кг

5. ИЛЛЮСТРАЦИИ



Рис. 1. Внешний вид

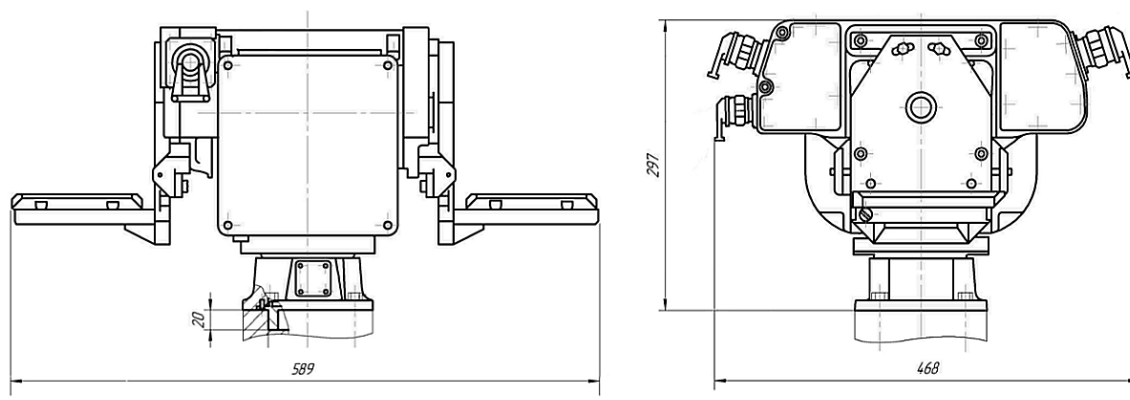


Рис. 2 Габаритные размеры

3. Опорно-поворотное устройство ОПУ-Ф2

1. Технические условия: ИДФР.442551.001ТУ

2. Статус производства: опытное.

3. НАЗНАЧЕНИЕ:

Ориентация (позиционирования) полезной нагрузки по азимуту и высоте на заданный угол с заданной скоростью.

Передача электропитания, аналоговых, цифровых и дискретных сигналов к полезной нагрузке и обратно.

4. ОСНОВНЫЕ ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Наименование параметра	Значение
Тип полезной нагрузки	Оптико-электронный модуль
Расположение полезной нагрузки	верхнее
Диапазон вращения - по азимуту: - по высоте:	360° неограниченно -40°...+40°
Диапазон изменения скорости вращения - по азимуту: - по высоте:	0,03°/с...65°/с 0,03°/с...30°/с
Погрешность позиционирования - по азимуту: - по высоте:	1 мрад (0,057°) 1 мрад (0,057°)
Дискретность позиционирования - по азимуту: - по высоте:	0,1 мрад (0,0057°) 0,1 мрад (0,0057°)
Масса полезной нагрузки:	20 кг
Питание:	12В, 1,5А; 24В, 5А

Наименование параметра	Значение
Входные сигналы	2xEthernet 100 Мбит; Логические сигналы входа-выхода для статуса лифта; 2хлиния видеосигналов (видео PAL аналоговое)
Выходные сигналы	2xEthernet 100 Мбит; 2хлиния видеосигналов (видео PAL аналоговое); RS422/RS232(Com full)/RS232 (RxTx)
Диапазон рабочих температур	-40...+55°C
Масса	16 кг

5. ИЛЛЮСТРАЦИИ



Рис. 1. Внешний вид

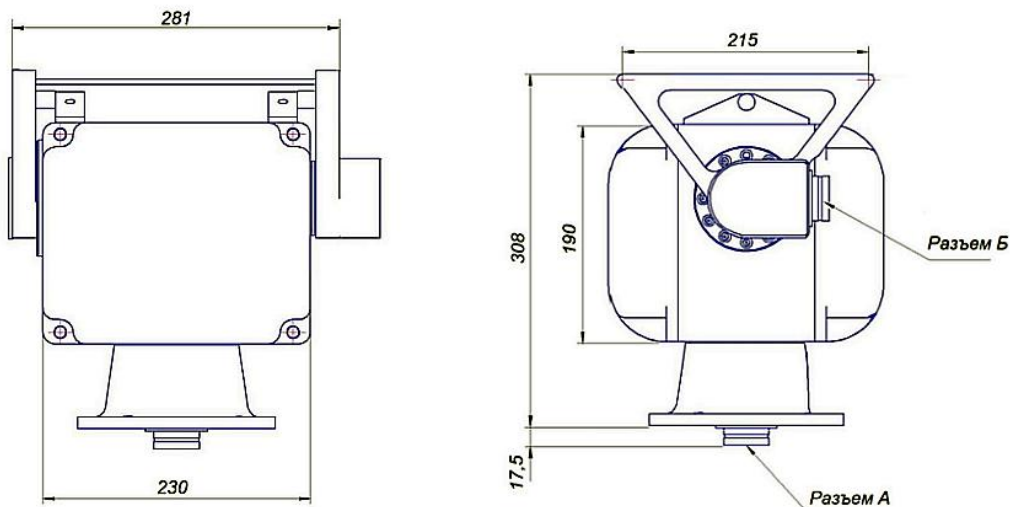


Рис. 2 Габаритные размеры

4. Опорно-поворотное устройство ОПУ-ФЗ

1. Технические условия: ИДФР.442551.001ТУ

2. Статус производства: опытное.

3. НАЗНАЧЕНИЕ:

Ориентация (позиционирования) полезной нагрузки по азимуту и высоте на заданный угол с заданной скоростью.

Передача электропитания, аналоговых, цифровых и дискретных сигналов к полезной нагрузке и обратно.

4. ОСНОВНЫЕ ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Наименование параметра	Значение
Тип полезной нагрузки	Радиолокационный модуль
Расположение полезной нагрузки	верхнее
Диапазон вращения - по азимуту: - по высоте:	360° неограниченно -40°...+40°
Диапазон изменения скорости вращения - по азимуту: - по высоте:	0,03°/с...65°/с 0,03°/с...30°/с
Погрешность позиционирования - по азимуту: - по высоте:	1 мрад (0,057°) 1 мрад (0,057°)
Дискретность позиционирования - по азимуту: - по высоте:	0,1 мрад (0,0057°) 0,1 мрад (0,0057°)
Масса полезной нагрузки:	20 кг
Питание:	12В, 1,5А; 24В, 5А

Наименование параметра	Значение
Входные сигналы	2xEthernet 100 Мбит; Логические сигналы входа-выхода для статуса лифта
Выходные сигналы	Ethernet 100 Мбит; RS485 (Full Duplex)/RS232 (RxTx)
Диапазон рабочих температур	-40...+55°C
Масса	15 кг

5. ИЛЛЮСТРАЦИИ



Рис. 1. Внешний вид

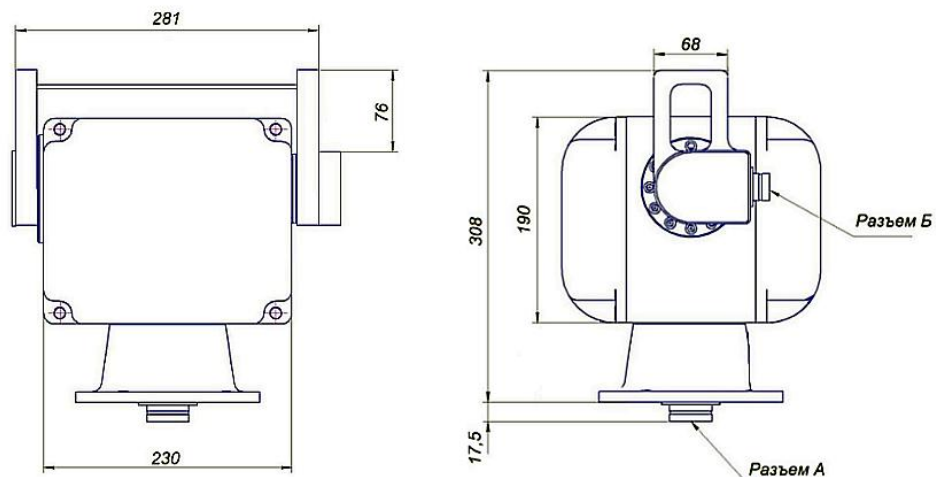


Рис. 2 Габаритные размеры