



# ДИНАМІЧНІ ПЛАТФОРМИ ДЛЯ СИМУЛЯТОРІВ, ТРЕНАЖЕРІВ, АТРАКЦІОНІВ

## ПРИЗНАЧЕННЯ

Електро-механічні динамічні платформи різноманітних розмірів і конфігурацій для симуляторів, тренажерів, атракціонів.

## ФУНКЦІЇ

Рух платформ здійснюється за допомогою асинхронних, або серво-двигунів з редукторами і системи важелів. Також можлива реалізація платформи, яка рухається за допомогою лінійних актуаторів, систем кульково-гвинтової передачі і серводвигунів.

Алгоритм управління рухом платформи реалізується заданим сценарієм, який може бути фіксованим, або зі зворотнім зв'язком, тобто враховувати у реальному часі дії оператора.

Сценарій може завантажуватись безпосередньо у модуль управління через USB-пристрій, або поступати з віддаленого пункту через локальну мережу, або точку доступу Wi-Fi. зрозумілий протокол управління платформою.

## ПЕРЕВАГИ ТА ОСОБЛИВОСТІ

Платформи мають високу точність позиціонування і динамічних характеристик зміни положення об'єкту у просторі у діапазоні до 6 ступенів свободи. В залежності від конкретної задачі існує можливість відтворити важливі динамічні характеристики і робочі навантаження досліджуваного об'єкту. Можливість віддаленого управління через локальну мережу, або Wi-Fi.

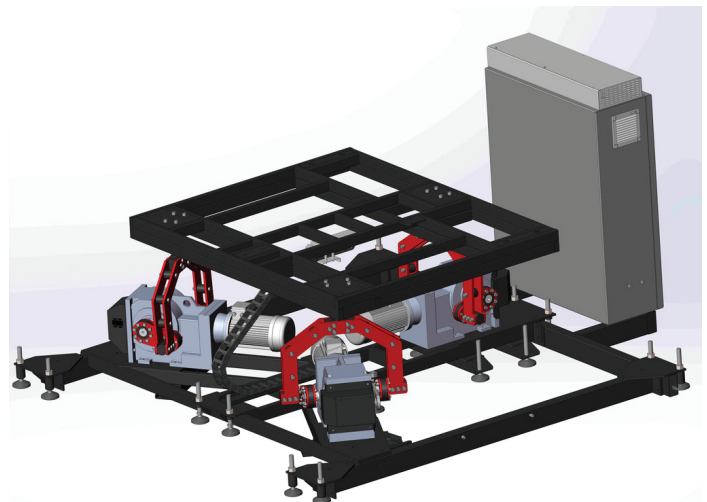


**ДИНАМІЧНІ ПЛАТФОРМИ  
ДЛЯ СИМУЛЯТОРІВ,  
ТРЕНАЖЕРІВ, АТРАКЦІОНІВ**

## СФЕРИ ЗАСТОСУВАННЯ

Платформи можуть застосовуватись у складі:

- ◆ стимуляторів для дослідження, динамічних характеристик пристроїв, окремих модулів, блоків, або їх іспитів на стійкість до динамічних навантажень;
- ◆ тренажерів для водіїв бронетехніки, або автомобілів;
- ◆ розважальних атракціонів.



## ТЕХНІЧНІ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Робочі кути по осях координат	+/- 15°
Хід по осі Z	100-270 мм
Робоче навантаження	150-1200 кг і більше
В залежності від конфігурації забезпечується 2, 3 або 6 ступенів свободи	
Можливість реалізації функцій управління додатковими елементами (реле, паски безпеки, функції екстреної зупинки та інше)	