

M

Posicionador *Pan&Tilt* MSP25

La plataforma **MSP25** es un sistema *escalable y configurable* que permite el posicionamiento de una carga de pago en dos ejes.

Su diseño y estructura ofrece una gran adaptación a muchos tipos de cargas de pago con una fácil instalación sobre mástiles y vehículos.

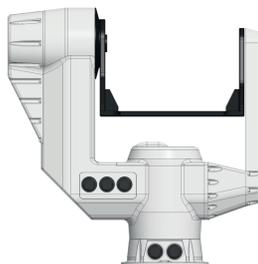
Además, la alta precisión de apuntamiento y repetitividad del sistema permite su uso en sistemas de artillería y sistemas de observación avanzada donde los objetivos se localizan a largas distancias.

Permite también la integración en vehículos ligeros que necesiten adaptación y posicionamiento de sus sistemas de conciencia situacional y también, el uso en entornos operativos de vigilancia en tierra.

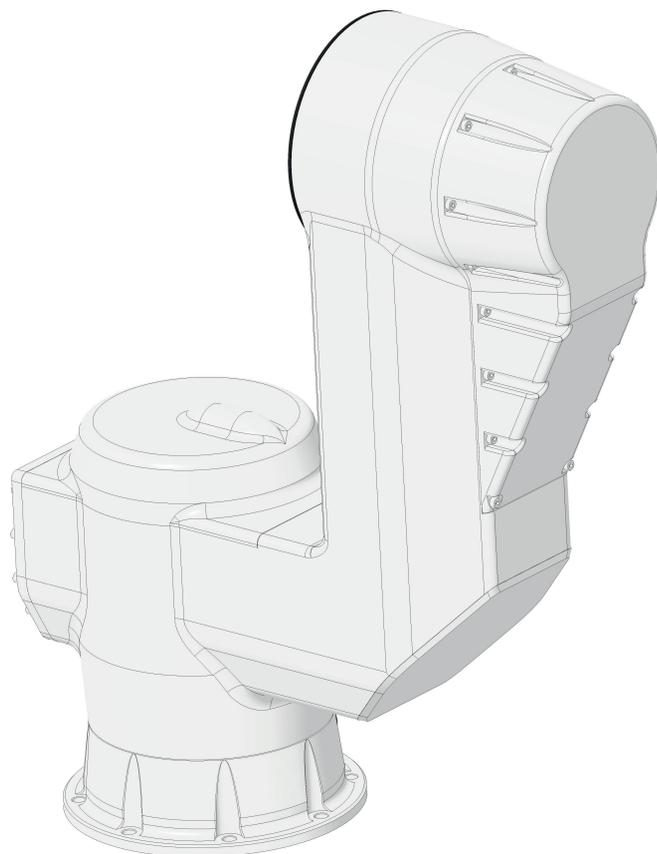
La plataforma posibilita el movimiento en rotación continua de 360°x N permitiendo el uso de un bloque óptico dual de alta definición con interfaz HD-SDI.

La plataforma MSP25 integra una interfaz mecánica que adapta el centro de gravedad de la carga de pago permitiendo obtener en todo momento el máximo rendimiento en el posicionamiento. En su configuración más avanzada, el sistema posibilita la estabilización de la carga de pago en sus dos ejes. Posibilitando la integración en aplicaciones de alto rendimiento sobre vehículos terrestres.

Posibilidad de instalación de brazo horquilla para soportar cargas de pago de gran tamaño



MECANUS



Características clave

Construcción RoHS

Posibilidad de programación de límites de movimiento vía software

Built-In-Test (BITE)

Seguridad Safe-Torque-Off (STO)

Conectores MIL-DTL-38999

Calificación ambiental MIL-STD-810G

Control y supervisión: 100BaseTX permitiendo integración en redes IP

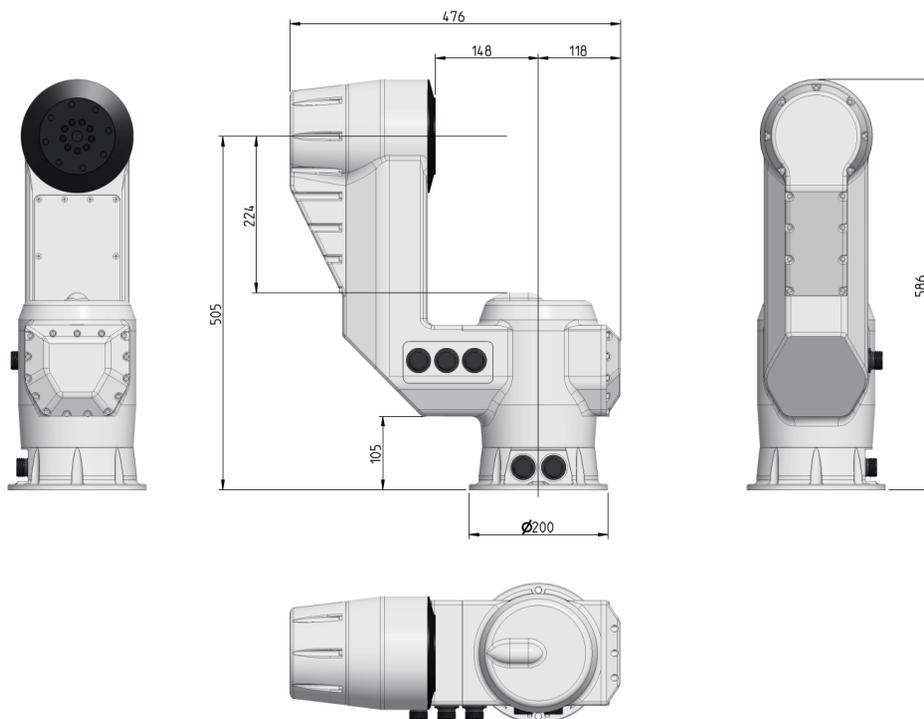
Transmisión de señales de video alta definición HD-SDI

Integración de sensores

Cámaras multispectrales (Visible/NIR/SWIR)

Imágenes térmicas (LWIR/MWIR)

Iluminadores IR y visibles



MECANUS

POLÍGONO VALDEFERRIN
Calle B parcela 48-49
50600 Zaragoza (España)

Tel.: +34 976 661 091
mecanus@mecanus.com

Parámetros mecánicos

Rotación en acimut	360° x N rotación continua
Rotación en elevación	± 90°
Peso máximo de la carga de pago	25Kg

Modos de funcionamiento

Modo control en velocidad	Integración y control desde Joystick de cliente
Modo control en posición	Integración con designadores externos

Prestaciones cinemáticas

Velocidad máx. del eje de acimut y elevación	1,5 rad/s
Velocidad mín. del eje de acimut y elevación	0,3 mrad/s
Aceleración del eje de acimut y elevación	3 rad/s ²
Resolución de los Encoders absolutos	21 bits
Tipo de transmisión	Reductora cicloidal de backlash cero

Parámetros eléctricos

Configuración Estándar	Alimentación de 28VDC siguiendo el estándar MIL-STD-1275E
Configuración Militar Avanzada	Alimentación para la carga de pago 28VDC y 280W continuos siguiendo el estándar MIL-STD-1275E

Parámetros ambientales

Configuración Militar Avanzada

Rango operativo de temperatura	-20°C a +60°C
Humedad	MIL-STD-810G método 507.5 procedimiento I
Vibración	MIL-STD-810G figura 514.6D-8 cat. 20 para un vehículo a ruedas
Choque operacional	MIL-STD-810G método 516.6 procedimiento I
Protección IP	IP65
EMI/EMC	MIL-STD-461E, CE102, CS101, CS114, CS115, CS116 y RE102

IMSP25