六自由度电动雷达测试模拟仿真动感平台摇摆台

产品名称	六自由度电动雷达测试模拟仿真动感平台摇摆台
公司名称	南京全控航空科技有限公司
价格	68000.00/台
规格参数	有效负荷:300kg 自重:100kg 生产地:江苏南京
公司地址	南京市江宁区科苑路128路兴民工业园
联系电话	025-83983051 13905180520

产品详情

此产品适应用于各种汽车雷达测试设备，可模拟道路行驶的车辆，使用多台测试设备，以及空间飞行器的姿态测试等。

广泛应用于各类的特种测试、检测装配、如飞机、导弹、机载雷达的装配、调试、检测等。

由于伺服控制器必须在伺服准备好后，才能完成需要若干秒的时间，这样伺服处于非正常状态，因此控制卡在上电后需要确保伺服准备好后，才能开始，在进行连续的控制。

I/O输入和输出

输入

有些场合，还需要座椅开关，安全带和紧急开关，再加开关、光电开关、光电逻辑判断。

这时一般以考虑使用伺服驱动器的CN1接口，然后通过总线读入，再进行开关、光电逻辑判断。

输出

1)平台归位等信号输入，

有些场合，还需要控制中间继电器，进行相应的信号输出。

通过总线信号来控制中间继电器，进行相应的信号输出。

注:输入和输出可受外部通讯或SDK控制。

运动平台综合控制系统算法

背景说明

吹风等)，这时仍然使用伺服驱动器的CN

通过目前市场上的产品的外观设计能力，我们推出一款国际个性化、具有创新和亮点的产品，这种情况下，我们要以技术为主的方式来推广产品。因此我们推出一款国际个性化、具有创新和亮点的产品，这种情况下，我们要加强起来的产品，可以实现

路径规划及控制算法

正弦波、三角波等曲线单轴演示;

T型算法、S型算法、螺旋数值积分、DDA双轴插补、多轴联动、多路径规划多轴插补)

动圆法、圆弧、封面运动等曲面运动演示

这通过姿态反解算法将输入的姿态指令转换成相应的动作，并通过姿态正解实验证明算法的结果，然后和max模拟器进行比较验证数据。

模拟器进行比较验证数据。

姿态反解算法是将输入的姿态指令转换成相应的动作，并通过姿态正解实验证明算法的结果，然后和max