



КБ ПЕРИТ

ОПОРНО-ПОВОРОТНОЕ УСТРОЙСТВО

«ГОЛОВА»



СЦЕНАРИИ ПРИМЕНЕНИЯ:

ОПУ ГОЛОВА ПРИМЕНЯЕТСЯ В ЗОНЕ СВО

Расчётами разведывательных и ударных БПЛА, а также подразделениями дрон ПВО — для удалённого наведения антенного комплекса и удержания устойчивого канала связи, что обеспечивает:

- позиционирование антенн из укрытия — минимизация рисков для бойцов
- стабильную связь с дроном в сложных условиях и при манёврах



НАЗНАЧЕНИЕ УСТРОЙСТВА:

УДАЛЕННЫЙ ПОВОРОТ АНТЕННЫХ СИСТЕМ

Опорно-поворотное устройство (ОПУ) обеспечивает 2-осевое (азимут / угол места) позиционирование антенных систем для:

- удалённого наведения антенн
- сопровождения подвижных и статичных целей
- испытаний и настройки антенных систем в различных условиях

Устройство позволяет вращать антенны для захвата сигнала и повышения его качества



ОПОРНО-ПОВОРОТНОЕ УСТРОЙСТВО «ГОЛОВА»

ДВУХОСЕВОЕ ВРАЩЕНИЕ

УПРАВЛЯЕТСЯ ПО СЕТИ

- Удалённое управление опорно-поворотным устройством через веб-интерфейс по Ethernet
- Открытое REST API для интеграции с любыми программно-аппаратными системами

Технические характеристики

до 10 кг

Максимальная
осевая нагрузка

360°

Угол
поворота

до 120°

Угол
наклона

50 м

Длина
выноса

до 80°/с

Скорость
поворота

до 40°/с

Скорость
наклона

Ethernet

Интерфейс
управления

220 в / 24 в

Питание
(AC/DC)

до 1°

Точность
позиционирования

от -40 до +50 °C

Диапазон рабочих
температур

- Установка новых нулевых точек отсчёта для каждой оси отдельно
- Обнуление по каждой оси можно выполнять отдельно
- Функция авторымотки



ОПОРНО-ПОВОРОТНОЕ УСТРОЙСТВО «ГОЛОВА»

ДВУХОСЕВОЕ ВРАЩЕНИЕ

УПРАВЛЯЕТСЯ С ПУЛЬТА

Удалённое управление опорно-поворотным устройством с помощью цифрового пульта.

Технические характеристики

до 10 кг

Максимальная
осевая нагрузка

360°

Угол
поворота

до 120°

Угол
наклона

50 м

Длина
выноса

до 80°/с

Скорость
поворота

до 40°/с

Скорость
наклона

RS422

Интерфейс
управления

220 В / 24 В

Питание
(AC/DC)

до 1°

Точность
позиционирования

от -40 до +50 °C

Диапазон рабочих
температур

- Установка новых нулевых точек отсчёта для каждой оси отдельно
- Обнуление по каждой оси можно выполнять отдельно
- Функция авторымотки





KB PERIT

**СПАСИБО
ЗА ВНИМАНИЕ!**

