

Profil bas, sept vérins Plateforme à 6 DDL

Conçue pour la simulation de véhicule complet lorsque la hauteur disponible est limitée.



①Ce produit est une plateforme de mouvement. Le véhicule et les grands écrans LED présentés ne sont pas inclus dans la fourniture standard.

Une mécanique à deux niveaux concilie la hauteur de montage du véhicule et l'enveloppe de mouvement à six axes, pour accueillir le véhicule, le cockpit et le système visuel du client.

6 DOF

Trois translations · Trois rotations

4 + 3

Deux groupes de vérins, haut et bas

1500 kg

Charge indiquée au plan · Conditions à confirmer par projet

3000 × 2500 mm

Dimensions de référence du plateau

Abaissier la position du véhicule

La conception privilégie un plan de montage bas afin de réduire l'encombrement vertical de l'ensemble plateforme-véhicule.

Mouvements horizontaux au niveau inférieur

Le mécanisme inférieur assure les translations longitudinale et latérale et le lacet ; le mécanisme supérieur assure la translation verticale, le tangage et le roulis, avec une répartition des courses par groupe.

Adapter l'enveloppe de mouvement au site

Valider l'installation selon la hauteur et le centre de gravité de la charge, les positions en mouvement et la hauteur disponible, ainsi que la capacité du plancher et les conditions d'ancrage.

Structure 4 + 3

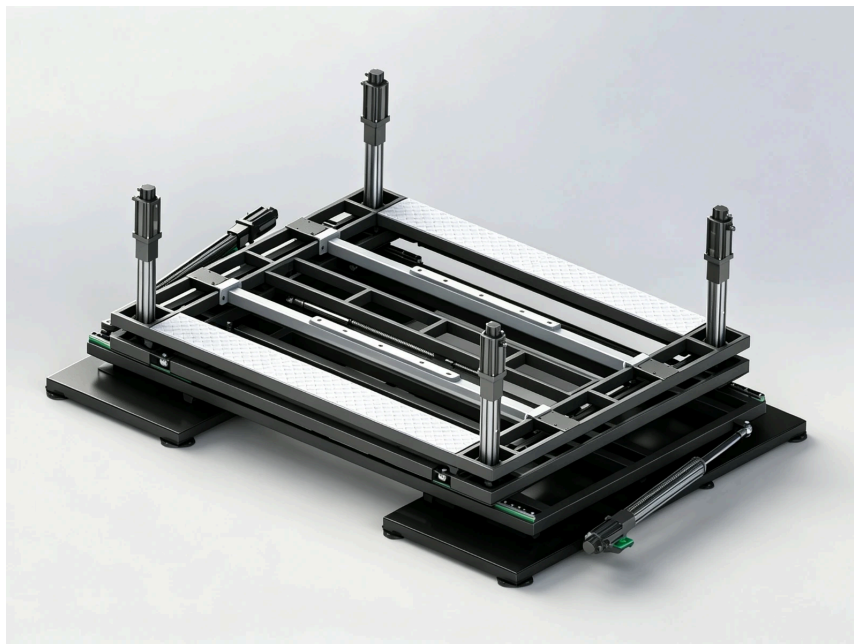


Schéma de structure · Interfaces de montage selon les plans validés

4 Vérins supérieurs Mouvement vertical et orientation

↑ Translation verticale ↻ Tangage ↺ Roulis

Les mouvements synchronisés et différentiels des quatre vérins modifient la hauteur et l'inclinaison du plateau porteur.

3 Vérins inférieurs Mouvement horizontal et cap

↔ Translation longitudinale ↔ Translation latérale ↻ Lacet

Le mécanisme inférieur déplace l'ensemble supérieur pour réaliser les translations longitudinale et latérale ainsi que les variations de cap.

L'intérêt de la commande par groupes

Répartir les courses par mouvement.

Par exemple, lors d'une translation longitudinale seule, l'étage inférieur peut déplacer tout l'ensemble supérieur sans modifier la longueur des quatre vérins supérieurs. Cette répartition contribue à réduire le couplage des courses entre les deux groupes. Les courses disponibles dans chaque groupe et en mouvement combiné restent liées à la géométrie et aux limites de commande.

Paramètres de mouvement et espace d'installation.

Les mouvements et dimensions proviennent du plan de conception actuel ; l'alimentation et les livrables de commande suivent la configuration du produit. Les limites en mouvement combiné, les conditions de charge et les interfaces de montage sont confirmées dans la spécification du projet.

Paramètres des six axes

Mouvement	Amplitude	Vitesse
Translation verticale	±100 mm	150 mm/s
Translation longitudinale	±250 mm	150 mm/s
Translation latérale	±100 mm	150 mm/s
Tangage	±6.5°	9°/s
Roulis	±10°	9°/s
Lacet · cap	±10°	7°/s

Les valeurs de chaque axe ne signifient pas que tous les maxima sont atteignables simultanément dans n'importe quelle position combinée.

Alimentation et implantation

Tension d'alimentation

220 V

Puissance du produit

16 kW

Charge indiquée au plan

1500 kg

Plateau de travail

3000 × 2500 mm

Base

3800 × 2900 mm

Espace au sol requis selon le plan

3500 × 4800 mm

Hauteur minimale du marchepied

614 mm

Hauteur minimale du plan de fixation du châssis

636 mm

La hauteur minimale du support n'est pas le point le plus haut de l'installation. Prévoir la charge, sa position la plus haute en translation verticale et en inclinaison, ainsi que les dégagements de maintenance et de protection.

Pendant le fonctionnement, nous recommandons de maintenir une zone d'environ 1 m sans personne autour de l'enveloppe de mouvement. Cette recommandation concerne l'éloignement des personnes ; l'espace d'installation doit être confirmé selon la plateforme, la charge installée et les mouvements réels.

Préciser la répartition de la charge totale entre véhicule, occupants et accessoires de montage, afin de vérifier les conditions d'application de la valeur de 1500 kg indiquée au plan.

Périmètre de fourniture

Ce produit

Plateforme à sept vérins et 6 DDL

Définir la fourniture autour de la structure, des vérins électriques et des besoins de mouvement du projet.

L'armoire de commande, les variateurs et autres équipements, ainsi que les adaptations de fixation de la charge, suivent la liste technique de la commande.

Équipements de démonstration

Véhicule et système d'affichage LED

La voiture, les grands écrans LED et les installations visibles sur les photos et la vidéo illustrent une application ; ils ne sont pas fournis en standard avec ce produit.

Fournis avec la plateforme

Algorithmes de commande et documentation d'interface

Les algorithmes de commande du mouvement et un dossier de documentation des interfaces sont fournis pour permettre la commande de la plateforme et l'intégration au système de supervision du client.

Les formats d'interface et le périmètre d'intégration sont confirmés dans la spécification technique du projet.

Présentez les contraintes du site, puis définissons la configuration.

Dimensions et masse totale de la charge

Centre de gravité et fixation de la charge

Hauteur disponible et espace au sol

Capacité du plancher et conditions d'installation

Enveloppe de mouvement visée

Logiciels et interfaces de commande existants

Préciser la répartition de la charge totale entre véhicule, occupants et accessoires de montage, afin de vérifier les conditions d'application de la valeur de 1500 kg indiquée au plan.

Ce site présente une sélection de plateformes de mouvement multiaxes et d'applications, et non la totalité de nos produits ou configurations possibles. Si aucun modèle ne convient, contactez-nous en précisant la charge, les mouvements, l'espace disponible et l'application. Nous pourrions vous recommander un produit adapté ou proposer une solution sur mesure.

Nous contacter

MotusSim · Foshan Yisili New Technology Co., Ltd.

remotedrive@163.com

WhatsApp: +86 188 2311 8301

motussim.com