



# 产品规格书

文件编号:LQ-SP-TD-015-A/0

日期	变更内容	版本
2026. 2. 6	拟定第一版本	A0

## 1. 产品总览

1.1 名称：两轴稳定平台

1.2 型号：LQ-SP10-01

### 1.3 简介

产品用于承载卫星通信天线，根据载体姿态信息，调用位置控制、扰动补偿控制功能，控制负载的横滚轴、俯仰轴转动，达到控制天线保持水平的功能。

### 1.4 产品组成

稳定平台采用并联式两自由度机构，整个系统主要由传动机构、支撑平台、基座、万向机构等组成。

### 1.5 应用场景

本平台可应用在卫星跟踪、车载/舰载/机载设备稳定精密对准等应用中，负载方式多样，架设灵活。

## 2. 技术参数

### 2.1 产品功能

- 支持横滚、纵摇运动，负载动态稳定控制，停机归位（PARK）等控制指令；
- 具备实时横滚、纵摇角度信息显示上报功能；
- 具备状态实时监测、断电自锁、记忆存储及安全保护功能。

### 2.2 技术指标

产品技术参数表			
名称	两轴稳定平台		
型号	LQ-SP10-01		
类别	项目	参数	备注说明
性能参数	结构与运行机制	并联式稳定与伺服驱动方式	

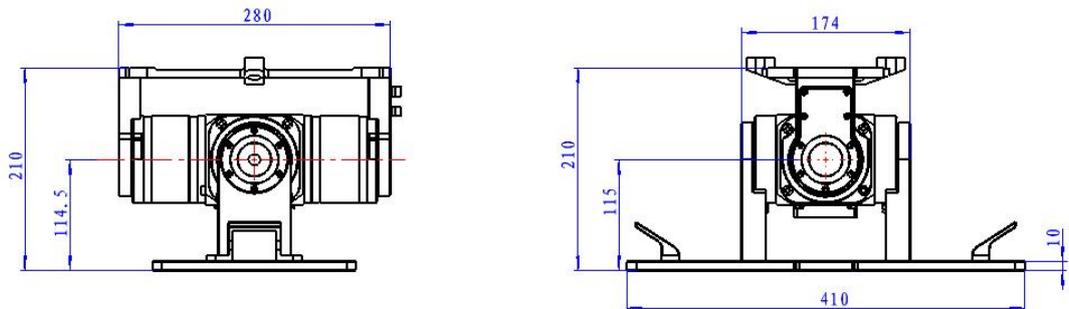


	动态稳定精度	$\pm 0.8^\circ$ (RMS)	
	横摇范围	$\pm 30^\circ$	
	纵摇范围	$\pm 30^\circ$	
	摇摆指标	横滚、俯仰轴分别 $\pm 25^\circ$ 摇摆, 周期 5s (从 $+25^\circ$ 转动至 $-25^\circ$ 的时间)	
	负载尺寸	360mm*480mm*37mm	
	负载重量	$\leq 10\text{Kg}$	
机械参数	重量	$\leq 7.4\text{KG}$	
	尺寸	410*280*210(L*W*H*, mm)	
电源	供电电压	DC48V	
	功耗	$\leq 100\text{W}$	
环境性指标	使用温度	$-20^\circ\text{C} \sim 65^\circ\text{C}$	

### 2.3 接口信息表

接口类别	接口编号	线芯数量	接口定义	备注说明
接口	XS01	8	电源/Usart_TTL	系统供电通信

### 3. 外观尺寸尺寸图



#### 4. 外观照片



成都零启 成都零启 成都零启 成都零启 成都零启 成都零启 成都零启 成都零启 成都零启 成都零启