

ERC V4.0 Spezifikation

Mechanische Abmessungen

- Leiterplatte ERC: 80mm x 61mm

DC Versorgung

- 11 bis 15 V DC über 2.1mm x 5.5mm Hohlstecker mit (+)Pol am inneren Kontakt
 - geschützt gegen Verpolung
 - abgesichert mit 1,0 A
 - Stromverbrauch (bei 13.8V)
 - Stand-By: max. 10mA
 - o Betrieb: max .110mA

Temperatur-Bereich

- 0°C bis 70°C

Messchaltung für Rotor-Rückmeldespannung

- Eingangsbereich: 0 to15V gegen Masse
- Eingangs-Impedanz : > 250KOhm
- Automatische Messbereichsumschaltung mit 3 Bereichen
- Gesichert gegen leitungsgebundene Überspannungsspitzen
- Messbereichsauflösung: 10 Bit

Relais-Ausgänge

- DPDT Relais-Ausgänge für CW and CCW mit 50V AC/3A oder 30V DC/2.5A
- SPST Relais-Ausgang für AUX mit 230V AC/3A

Kommunikationsinterface (RS232 oder USB)

- RS232 über 3,5mm Klinkenbuchse und Adapterkabel auf 9-polige DSUB-Buchse
- USB über Typ-B-Buchse

Prozessor

- 8-bit RISC-Architektur
- Bootloader für Firmware-Update über RS232 oder USB

Firmware-Konfigurationsmöglichkeiten

- Verzögerung beim Anlauf des Rotors
- Verzögerung zum aktivieren der Bremse
- programmierbare Endstops
- Antennen-Offset
- Korrektur der Endlage bei großen Antennen (überschwingen)
- Überlappung Drehwinkel bis 180°
- konfigurierbares AUX-Relais für Bremse oder Geschwindigkeits-Steuerung
- Geschwindigkeitssteuerung über Winkel oder Zeit
- erweiterte Kalibrierung alle 30°
- Toleranz der Endlage
- Sicherheitsabschaltung, falls der Rotor sich nicht dreht
- konfigurierbare Baudrate 4800 9600 19200 38400 Baud
- konfigurierbares Protokoll DCU-1, GS232A, GS232B

Service-Tool und Rotor-Control M

- unterstützte Betriebssysteme
 - Windows 2000 und XP
 - Windows Vista, 7,8, 8.1, 10 (32 bit und 64 bit)
- Software-Kalibrierung
- Speichern und Laden aller Kalibrier- und Konfigurationsdaten

Dieses Dokument ist ausschließlich für den Anwender gedacht. Die Veröffentlichung ist untersagt.