

Einstellen des Rotors

Dokument Version 1.0 *Bitte erst komplett durchlesen!*

An das Rotorsteuergerät können verschiedene Rotoren angeschlossen werden. Neben den Geräten wie dem KR 400 mit 360 Grad Drehwinkel gibt es auch welche mit 420° oder noch mehr Grad. Dies sind z.B. die Typen Yaesu Yaesu G-1000 oder Emuator 747. Dort kann dann auch der Nullpunkt der Anzeige verschoben werden wenn die Antenne nach der Montage auf dem Mast oder auf dem Dach nicht exakt in die richtige Richtung zeigt. Bei einigen Programmen kann man diese Missweisung dann auch als Azimut-Versatz einstellen.

Ab der Software Version 1.1 in Steuergerät kann dieser Versatz mit dem Programm dbrRotorInit (für Windows XP, usw..) eingestellt werden. Das Programm wurde mit MS Visuell Studio 2010 Express erstellt.



Befehle:

PA0S+"CR" Set Rotor 0;

PA0A+"CR" Set Rotor 0;

PE0S+"CR" Set Rotor 0;

PE0A+"CR" Set Rotor 0;

"CR" Carriage Return, Hex: 0D, Dezimal: 13

Anfangswert = Standard Position

Anfangswert = Aktuelle Position

Endwert = Standard Position

Endwert = Aktuelle Position

Kurzbeschreibung:

Mit den Tasten UP/Down/ Right/Left /OK kann der Rotor in gewohnter Weise über den PC gesteuert werden.

Dazu muss man vorher die COM Schnittstelle für die Rotorsteuerung auswählen.

Unten gibt es 4 Tasten:

Damit wird der Azimut Rotor (Rotor 0) eingestellt.

Es kann der Punkt für 0 Grad und für 360 Grad festgelegt werden. Diese werden in EEPROM des Prozessors fest gespeichert.

Wie läuft so eine Einstellung also ab:

- Ich schalte den Rotor samt Steuergerät an.
- An wähle ich die passende Schnittstelle in Programm aus.
- Dann stelle ich den Rotor mit den Steuertasten auf die Position Null Grad.
- Wenn ich diese Position nicht erreichen kann drücke ich unter Rotor 0: 0° auf die Taste: **Standard Position**
- Wenn ich die passende Position immer noch nicht erreichen kann muss der Rotor mechanisch gedreht werden
- Wenn ich die passende Position erreicht habe drücke ich unter Rotor 0: 0° auf die Taste: **Aktuelle Position**.
Die aktuelle Position wird als Startwert in Interface gespeichert.
- Dann stelle ich den Rotor mit den Steuertasten auf die Position 360 Grad.
- Wenn ich diese Position nicht erreichen kann drücke ich unter Rotor 0: 360° auf die Taste: **Standard Position** .
- Wenn ich die passende Position immer noch nicht erreichen habe ich ein Problem
- Wenn ich die passende Position erreicht habe drücke ich unter Rotor 360: 0° auf die Taste: **Aktuelle Position**.
Die aktuelle Position wird als Endwert in Interface gespeichert.

Damit ist die Einstellung de Rotors abgeschlossen.

Man kann natürlich auch die Einstellung mit einen Terminal Programm wie z.B. „HTerm,, vornehmen,

In der neuen Software Version 1.20 gibt es einige kleine Neuerungen. Es werden auch Rotoren unterstützt die anstatt eines 3 poligen Potentiometers einen zweipoligen Einstellwiderstand eingebaut haben. Das sind zum Beispiel:
CDE AR 40 (Widerstand 1000 Ohm)

73 de Martin, DL1DBR