

INSTRUKCJA STEROWNIKA SAK 232

Sterowanie ręczne

- F1 ręczne sterowanie ruchem rotora [sygnalizowane jest zapaleniem kreski w górnym lewym rogu wyświetlacza]
- F2 orientacja rotora [możliwość przypisania zera w dowolnym miejscu ustawienia rotora]
- F3 ustawianie krańców ruchu rotora [wejście w funkcję F3 i jednocześnie przyciśnięcie przycisków EiW umożliwia automatyczne wyszukanie krańcówek]
- F4 zerowanie sterownika [wybór funkcji F4 i jednocześnie naciśnięcie przycisków EiW]
- F5 ustawienie przekładni [należy wybrać funkcję F5 następnie ustawić ilość impulsów zaakceptować przyciskiem P i ustawić ilość stopni i zaakceptować przyciskiem P]

Wybór funkcji odbywa się poprzez naciśnięcie i przytrzymanie przycisku P

Procedurę programowania rotora należy najpierw rozpocząć od ustawienia przekładni a następnie ustawienie krańcówek.

Rotor należy podłączyć ze sterownikiem zgodnie z opisem na płycie tylnej sterownika MOTOR PULSY.

Istnieje możliwość sterowania z zaprogramowanymi pozycjami od 1 do 199

Przełączenie sterownika na tą opcję realizuje się następująco:

Należy przycisnąć przycisk P a następnie niezwłocznie przycisk W

Programowanie pozycji:

Jeżeli sterownik jest przełączony w tę opcję programujemy następująco:

- ustawić sterownik w najazd ręczny (funkcja F1 sygnalizowane świeceniem kreski w górnym lewym rogu)
- przyciskiem E lub W wybrać żądany azymut
- przycisnąć i przytrzymać przycisk P około 1.5 sek.-wyświetlacz zacznie mrugać
- następnie przyciskami E lub W wybrać numer pozycji
- ponownie krótko przycisnąć P celem zaakceptowania ,wyświetlacz mruga szybko
- ponownie długo przytrzymać przycisk P wyświetlacz przestanie mrugać a pozycja zostanie zapamiętana .Przekładnia rotora RAK 6 im. 4 st. RAU 4 im. 4 st.

Sterowanie z komputera

Sterowanie z komputera jest możliwe poprzez port szeregowy RS-232.

Ustawienia portu szeregowego:

9600, 8N1, bez sterowania przepływem,

czyli w szczegółach:

Prędkość transmisji: 9600

Liczba bitów danych: 8

Bit parzystości: nie

Liczba bitów stopu: 1

XON/XOFF: nie

RTS/CTS: nie

Sterownik może współpracować ze specjalizowanymi programami dla krótkofalowców, posiadającymi możliwość współpracy z rotorem poprzez port szeregowy. Jednym z takich programów jest LOGGER. Dla prawidłowej współpracy należy skonfigurować LOGGER do współpracy z rotorem typu „Yaesu”

(Config->Rotor type->Yaesu GS-23/GS-232) oraz skonfigurować dostępny port szeregowy według wyżej wymienionych parametrów (Config->Rotor Port).

Może być też użyty każdy program terminalowy. Jednym z takich programów jest HyperTerminal, standardowo dostępny w systemach Windows 95, NT i nowszych. Do sterowania i konfiguracji należy wpisywać z klawiatury komendy według poniższej listy. Każda z komend musi być zakończona klawiszem <ENTER>.

Lista komend:

A spacja <aaa>

Polecenie wykonania obrotu dożądanego azymutu geograficznego.

aaa powinno być liczbą z zakresu od 0 do 359 i określa w stopniach azymut, do którego rotor powinien wykonać obrót.

K

Automatyczne wyszukanie i zapamiętanie pozycji krańcowych rotora.

O spacja <aaa>

Orientacja - przypisanie do bieżącej pozycji rotora rzeczywistego wskazywanego azymutu geograficznego.

aaa jest liczbą z zakresu od 0 do 359 i określa w stopniach azymut, któremu

P spacja <iii> spacja <sss>

Ustawienie przekładni rotora.

iii – liczba impulsów przypadająca na liczbę stopni **sss**

sss – liczba stopni przypadająca na **iii** impulsów.

Przekładnia jest indywidualnym parametrem każdego typu rotora (obrotnicy) i określa ile impulsów impulsatora przypada na dany kąt obrotu. **iii** jest liczbą z zakresu od 1 do 999. **sss** nie może być większe od **iii** (czyli nie dopuszcza się mniej niż jeden impuls na jeden stopień), ale też nie może przekroczyć 24-krotności **iii** (czyli nie dopuszcza się więcej niż 24 impulsy na stopień).

Przykład:

P 5 3 - oznacza rotor, w którym na każde 3 stopnie obrotu przypada 5 impulsów impulsatora obrotnicy

R spacja <sss>

Polecenie wykonania obrotu o żadaną liczbę stopni.

sss określa liczbę stopni, o którą ma być wykonany obrót od bieżącej pozycji i jest dowolną liczbą dodatnią lub ujemną (ze znakiem minus). Jeżeli **sss** wykracza poza zakres obrotu, rzeczywisty obrót zostanie wykonany tylko to krańca.

Przykłady:

R 12 obrót o 12 stopni w prawo

R -45 obrót o 45 stopni w lewo

S

Stop - natychmiastowy stop w trakcie obrotu.