

OPIS

Rotor BIG-RAS jest rotorem o dużej wytrzymałości, zaprojektowanym do obracania dużych anten satelitarnych, dostarczany wraz z elektronicznym modułem sterującym. Rotor został zaprojektowany w taki sposób, że możliwy jest montaż "rura w rurze", lub na opcjonalnej płycie adaptacyjnej, przystosowanej do konwencjonalnego montażu w konfiguracji wieży. Może być również montowany poza obrębem wieży, na maszcie, lub montowany na ścianie.

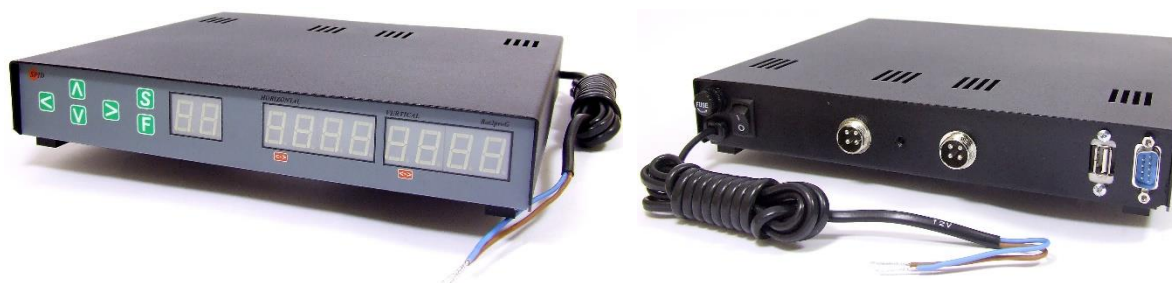
DANE TECHNICZNE

Kąt obrotu:	360 +/- 180 stopni
Czas obrotu:	240 sek. * 145 sek.
Zasilanie rotora:	12 V DC
Waga:	25 Kg
Typ enkodera:	Magnetyczny 6 impulsowy /HR 32 impulsy
Nacisk pionowy:	320 Kg
Max. Moment obrotowy:	8.000

*Wersja (24V)

STEROWNIKI OBSŁUGUJĄCE MASZYNE

ROT 2



Sterownik współpracuje z komputerem PC. Sterownik współpracuje z obrotnikami satelitarnymi RAS, RAS1. Oprócz tego współpracuje ze wszystkimi obrotnikami posiadającymi wyjścia impulsowe (Impulsowy). Jest przystosowany do współpracy z konstrukcjami AMATORSKIMI dzięki temu że ma programowaną przekładnię (np. impulsy/stopnie). Do sterowania za pomocą komputera służy specjalnie przygotowany program krótkofalarski SpidSat. Funkcje sterownika takie same jak dla [Rot1Prog](#).

Dane techniczne:

Zasilanie:	12V - 18V DC
Zasilanie rotorów:	2 x 18V DC / 1.5A (2 x 12V DC / 2.5A)
Sygnal wejściowy:	impulsy
Zapas	elektroniczny: <ul style="list-style-type: none">• poziom 360° (-180°, +180°)• pion 180° (-20°, +20°)
Wymiary	120 x 70 x 220 mm
Wyjście	złącze COM 9 pin do podłączenia komputera

MD-01



MD-01 jest elektronicznym sterownikiem do obracania rotorów. Jest urządzeniem wielofunkcyjnym pozwalającym na różne kombinacje ustawień pracy. Do sterownika mogą być podłączone rotory pojedyncze (np. dwa rotory Azymut) lub podwójne (jeden rotor Azymut / Elewacja). Podstawowy układ zapewnia pracę z silnikami prądu stałego.

Parametry sterownika:

- napięcie zasilania sterownika MD-01 15 VDC ($I_{\max} - 2A$),
- napięcie zasilania Rotorów 12-14 VDC ($I_{\max} - 40 A$),
- maksymalny prąd zasilania pojedynczego silnika do 20 A.
- 2 porty RS232
- 1 port USB host
- 1 port USB device – widoczny w systemie jako wirtualny port COM.
- 1 port Ethernet RJ45.

MD-02



MD-02 jest elektronicznym sterownikiem do obracania rotorów. Jest urządzeniem wielofunkcyjnym pozwalającym na różne kombinacje ustawień pracy. Do sterownika mogą być podłączone rotory pojedyncze (np. dwa rotory Azymut) lub podwójne (jeden rotor Azymut / Elewacja). Podstawowy układ zapewnia pracę z silnikami prądu stałego.

Parametry sterownika:

- napięcie zasilania sterownika MD-01 15 VDC ($I_{\max} - 2A$),
- napięcie zasilania Rotorów 12-14 VDC ($I_{\max} - 40 A$),
- maksymalny prąd zasilania pojedynczego silnika do 20 A.
- 2 porty RS232
- 1 port USB host
- 1 port USB device – widoczny w systemie jako wirtualny port COM.
- 1 port Ethernet RJ45.

PORÓWNANIE DOSTĘPNYCH MASZYN

Tabela porównania rotorów	RAU and RAU/HR (18 V) *(24V)	RAK and RAK/HR (18V) *(24V)	BIG RAK and BIG-Rak/HR (18V) *(24V)	RAS and RAS/HR (18V) *(24V)	BIG-RAS and BIG-RAS/HR (18V) *(24V)
Moment obrotowy	900 *1800	1.800 *3.240	8.000 *8.000 **	1.800 *3.240	8.000 *8.000 **
Moment hamujący	8.000	14.000	24.000	14.000	24.000
Obciążenie pionowe	350 lbs	550 lbs	>700 lbs	550 lbs	>700 lbs
Rodzaj przekładni	Podwójny ślimak	Podwójny ślimak	Podwójny ślimak	Podwójny ślimak	Podwójny ślimak
Obudowa	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa
Przekładnia	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa
Podstawa	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa
Całkowita przekładnia	3300 / 1	4950 / 1	6120 / 1	4950/ 1	6120 / 1
Typ enkodera	Magnetyczny 4 impulsowy /HR 32 impulsy	Magnetyczny 6 impulsowy /HR 32 impulsy	Magnetyczny 6 pulse /HR 32 impulsy	Magnetyczny 6 impulsowy /HR 32 impulsy	Magnetyczny 6 impulsowy /HR 32 impulsy
Dokładność obrotu	1° / 1.0° /HR 0,1° / 0.1°	1° / 1.0° /HR 0,1° / 0.1°	0.5° / 0.5° /HR 0,1° / 0.1°	1° / 1.0 /HR 0,1° / 0.1°	0.5° / 0.5° /HR 0,1° / 0.1°
Zakres pracy	360° +/- 180°	360° +/- 180°	360° +/- 180°	360° +/- 180°	360° +/- 180°
Czas obrotu o 360°	45 sek	90 sek *45 sek	240 sek * 145sek	90 sek *45 sek	240 sek *145 sek
Napięcie zasilania silnika	12 Vdc	12 Vdc	12 Vdc	12 Vdc	12 Vdc /HR 24 Vdc
Temperatura pracy	-20° +50°	-20° +50°	-20° +50°	-20° +50°	-20° +50°
Ciężar rotora	8 kg	12 kg	15kg	19kg	25kg
Waga i rodzaj sterownika używanego do rotora	Rot1Prog- 1,5 kg MD-02 – 4 kg MD-01 – 5 kg	Rot1Prog- 1,5 kg MD-02 – 4 kg MD-01 – 5 kg	Rot1Prog- 1,5 kg MD-02 – 4 kg MD-01 – 5 kg	Rot2Prog- 2 kg MD-02 – 4 kg MD-01 – 5 kg	Rot2Prog- 2 kg MD-02 – 4 kg MD-01 – 5 kg