



## Rotor RAS



---

e-mail: [spid@alpha.pl](mailto:spid@alpha.pl)

[www.spid.alpha.pl](http://www.spid.alpha.pl)

# OPIS

Rotor RAS jest rotorem o dużej wytrzymałości, zaprojektowanym do obracania dużych anten satelitarnych, dostarczonym 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.

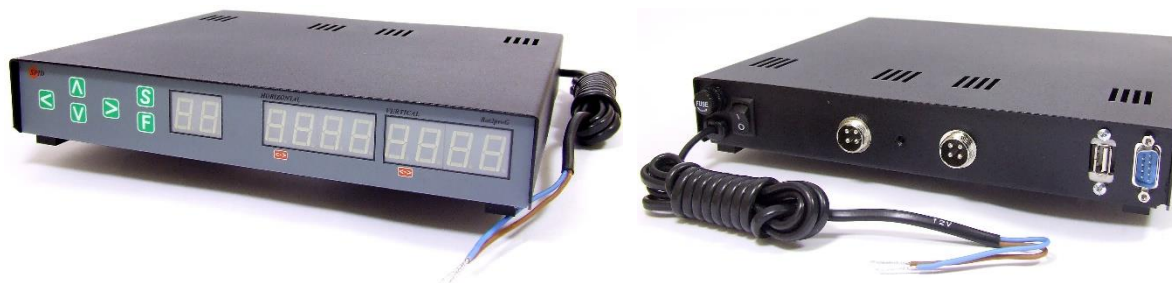
## DANE TECHNICZNE

<b>Kąt obrotu:</b>	360 +/- 180 stopni
<b>Czas obrotu:</b>	90 sek *45 sek.
<b>Zasilanie rotora:</b>	12 V DC
<b>Waga:</b>	19 Kg
<b>Typ enkodera:</b>	Magnetyczny 6 impulsowy /HR 32 impulsy
<b>Nacisk pionowy:</b>	250 Kg
<b>Max. Moment obrotowy:</b>	1.800 *3.240

\*Wersja (24V)

# STEROWNIKI OBSŁUGUJĄCE MASZYNĘ

## 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"><li>• poziom 360° (-180°, +180°)</li><li>• pion 180° (-20°, +20°)</li></ul>
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)
<b>Moment obrotowy</b>	900 *1800	1.800 *3.240	8.000 *8.000 **	1.800 *3.240	8.000 *8.000 **
<b>Moment hamujący</b>	8.000	14.000	24.000	14.000	24.000
<b>Obciążenie pionowe</b>	350 lbs	550 lbs	>700 lbs	550 lbs	>700 lbs
<b>Rodzaj przekładni</b>	Podwójny ślimak	Podwójny ślimak	Podwójny ślimak	Podwójny ślimak	Podwójny ślimak
<b>Obudowa</b>	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa
<b>Przekładnia</b>	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa
<b>Podstawa</b>	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa	Stal malowana - proszkowa
<b>Całkowita przekładnia</b>	3300 / 1	4950 / 1	6120 / 1	4950 / 1	6120 / 1
<b>Typ enkodera</b>	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
<b>Dokładność obrotu</b>	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°
<b>Zakres pracy</b>	360° +/- 180°	360° +/- 180°	360° +/- 180°	360° +/- 180°	360° +/- 180°
<b>Czas obrotu o 360°</b>	45 sek	90 sek *45 sek	240 sek * 145sek	90 sek *45 sek	240 sek *145 sek
<b>Napięcie zasilania silnika</b>	12 Vdc	12 Vdc	12 Vdc	12 Vdc	12 Vdc /HR 24 Vdc
<b>Temperatura pracy</b>	-20° +50°	-20° +50°	-20° +50°	-20° +50°	-20° +50°
<b>Ciężar rotora</b>	8 kg	12 kg	15kg	19kg	25kg
<b>Waga i rodzaj sterownika używanego do rotora</b>	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