

## EQDrive standart



Blok sterujący montażu  
paralaktycznym EQDrive stworzony  
przez grupę developerów, którzy są  
również amatorskie astronomowie.  
Zarządzaj EQDrive standardowa  
może współpracować z praktycznie  
każdym EQ montażem, wspiera wiele  
gamę osi redukcji,  
pozwała kontrolować montaż  
teleskopu albo autonomicznie  
(Remote), a poprzez program z

zestawem astronomicznej + EQMOD  
platformy ASCOM6.h na komputerze.

**Zasilanie:** 12V 5A.

**Typ SK:** Bipolar

**Odporność na SK:** Mniej niż 20  
omów przy natężeniu prądu 0,8 A

**Prąd uzwojenia SK:** Regulowana 0.1  
- 0.8

**Gładkie przyspieszanie i**

**hamowanie SK:** Regulowana 0 - 10 s

**Kompensacja nieliniowości skok**

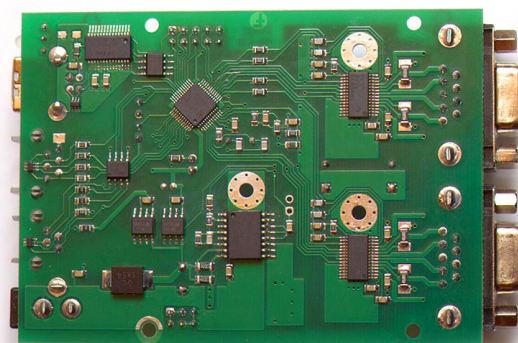
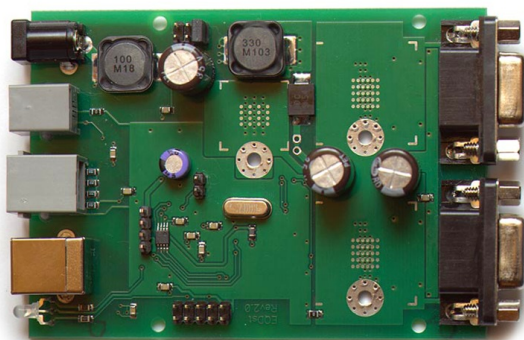
**SK:** Regulowany

**Współczynnik redukcji dla gwiazd prędkości:** Random. Zaleca 1:200 -  
1:2000

**Obudowa:** Anodowanie aluminium. 100mm x 75mm (90 mm) x 35 mm (dł. x  
szer. x wys.)

**Waga produktu:** 230 gram.

\*SK - silnik krokowy



Charakterystyka układów  
stosowanych w zarządzaniu  
najnowocześniejszych elementów  
:32-bitowy kontroler o częstotliwości

zegara 72 MHz , czterokanałowy , 12- bitowy przetwornik DAC  
zaawansowany sterownik silnika krokowego .

Opcjonalne zabezpieczenie przed napięciem izolacja odwrotną polaryzacją wejściowego galwaniczną wejść i konsoli USB (HC) .  
 Kontroler z 32 - bitowej architektury dał nam bonus prędkości dla pracy zupełnie inny algorytm sterowania silnika krokowego . żadnych kroków w postaci klasycznej.  
 Silnik krokowy działa jako silnik synchroniczny. To daje nam dokładność przemieszczenia . cichą i płynną przyspieszania / hamowania montażu .  
 Przyspieszania / zwalniania jest obecny przy wszystkich prędkościach . czy zależy to od 0 ... 0,5 x . od 1x do 5x lub 1x do tylko 800x.

## Złącza na panelu przednie.

Panel przedni posiada cztery złącza, **Power**, **HC**, **ACC**, **USB** i wskaźnik stanu (**LED**).

**Złącze zasilania dla napięcia DC**, jest zabezpieczony przed odwrotną polaryzacją (jeśli łączysz podczas EQDrive do zasilania źle podłączeniem to nic się nie stanie, urządzenie nie będzie się palić, EQDrive po prostu nie chce się włączyć).

Złącze **HC** (Hand Controller) do podłączenia zdalnego sterowania. Jest galwanicznie izolowane od obwodu głównego wysiłku jednostki.

Dodatkowe funkcje mogą być obsługiwane jako drugi port COM, przez który można sterować montażem, jak również przez USB.

Na nim można na przykład podłączyć moduł Bluetooth (HC-04, 05, 06), i kontrolować wierzchowca usunięte.

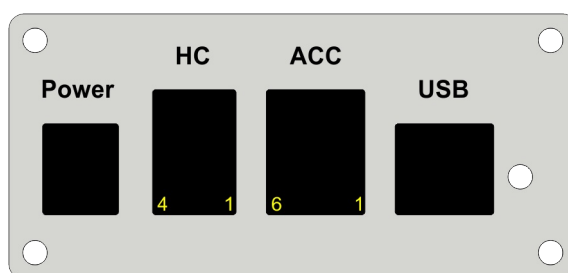
Złącze Akcesoria ( **ACC** ) ( aktualnie w rozwoju ).

Cozłącze **ACC** ( funkcja może być wybrana w EQDriveConfig )

1 . Tryb automatyczny przewodnik . Zaloguj instrukcji samochodu . Prędkość naprowadzania można ustawić oddzielnie dla każdej osi .

2 . Wyłączniki krańcowe Tryb . Wejście do podłączenia czujników ograniczających ruch uchwytu (limitu) .

3 . Tryb In / Out . Portów złącza mogą pracować jako wejście do podłączenia zewnętrznych czujników lub jako wyjście do sterowania urządzeniami zewnętrznymi (przełączniki) .



Port **USB** do podłączenia modułu sterującego do komputera . Jest galwanicznie izolowane od obwodu głównego wysiłku jednostki .

## **Złącze zasilania**

Centralny kontakt plus.

Kontakt boczny minus

Zabezpieczenie przed zmianą polaryzacji.

## **Złącze Hand Controller (HC)**

1. +5v (80mA max.)

2. Rx.

3. Tx.

4. Gnd (масса)

## **Złącze Accessories (ACC)(aktualne w rozwoju).**

### **Mode Auto Guide(реализован)**

1. nc.

2. Gnd.

3. RA+

4. DEC+

5. DEC-

6. RA-

### **Mode Limit Switches**

1. nc.

2. Gnd.

3. sw.RA+

4. sw.DEC+

5. sw.DEC-

6. sw.RA-

### **Mode In/Out**

1. In/Out

2. Gnd.

3. In/Out

4. In/Out

5. In/Out

6. In/Out

## **Złącza na panelu tylnym.**

Na tylnym panelu znajdują się dwa złącza 9-pin do podłączenia silników krokowych.

### **Złącza RA silnika, DEC silnika**

1. Kręte A1.

2. Kręte A2.

3. nc.

4. Kręte B1.

5. Kręte B2.

6, 7, 8, 9. Masa (GND).

