

	ASA DDM 60 Standard	Takahashi EM-200 Temma 2
Charakterystyka ogólna		
Rodzaj montażu	niemiecki paralaktyczny	niemiecki paralaktyczny
Konstrukcja	Napęd bezpośredni (Direct Drive)	Silniki krokowe i przekładnia zębata
Funkcja GoTo	Tak, z wykorzystaniem komputera	Tak, z wykorzystaniem komputera
Udźwig maksymalny (bez przeciwwagi)	28 kg	22 kg
Udźwig optymalny do astrofotografii	brak danych	15 kg
Waga głowicy (bez przeciwwagi)	19 kg	16 kg
Czy jest możliwość rozebrania głowicy na mniejsze części do transportu ?	Nie	Nie
Wykonanie obudowy	Odlew, obróbka CNC	Odlew w formie piaskowej, obróbka ręczna
Wykończenie obudowy	Anodowanie, kolor czarny i wiśniowy	Lakier proszkowy, kolor beżowy
Uwagi	Bardzo zwarta konstrukcja, brak wystających kabli i ostrych elementów. Pręt przeciwwagi odkręcany.	Wystające enkodery i kable do nich stwarzają możliwość uszkodzenia. Pręt przeciwwagi chowany w osi.
Ustawianie na Polarną		
Lunetka biegunowa	Nie	Tak
Wspomaganie programowe	Tak	Nie
Wspomaganie laserowe	Tak, do zgrubnego ustawienia na Polarną	Nie

Uwagi	Po zgrubnym ustawieniu na Polarną z wykorzystaniem zabudowanego lasera w osi RA - korekta położenia przy użyciu oprogramowania Sequence i Autoslew. Procedura trwa od 10 do 20 minut - w zależności od współpracujących urządzeń i doświadczenia operatora.	Bardzo precyzyjna lunetka biegunowa i siatka orientacyjna w lunetce pozwalają na dokładne ustawienie montażu bez użycia wspomaganie komputerowego. Procedura trwa ok. 1 minuty.
Konstrukcja mechaniczna		
Łożyskowanie	4 łożyska rolkowe 60x95 mm	7 łożysk (2 rolkowe, 5 kulkowych)
Średnica osi	60 mm	1,6 cala
Charakterystyka przekładni	Nie dotyczy	Przekładnia ślimakowa o średnicy zębówki 3.6 cala (180 zębów) i średnicy ślimacznicy 18 mm. Ślimacznica Ra wykonana ze stali, DEC z brązu. Zębówki główne wykonane z brązu.
Czas obrotu ślimacznicy	Nie dotyczy	8 minut
Sposób mocowania teleskopu	Dowolny standard, siodełko mocowane czterema śrubami M6	Dowolny standard, siodełko mocowane dwoma śrubami M8
Sposób mocowania na statywie	Do dedykowanej podstawy przykręconej do statywu. Wahliwie na łożysku kulowym. Cztery śruby mocująco-regulacyjne	Do dedykowanej podstawy statywu. Jedna centralna śruba calowa UNC 1/2 cala.
Regulacja podniesienia osi RA	0-90 stopni	0-50 stopni
Uwagi	Brak śrub regulujących podniesienie i obrót w szerokim zakresie. Pochylanie na łożysku kulowym nie zawsze obejmuje potrzebny zakres.	Ograniczenie kąta podniesienia osi można korygować podniesieniem nogi statywu. Jest to pewnym problemem przy instalacji stałej na słupku.

Charakterystyka prowadzenia		
Dokładność prowadzenia w osi RA (bez guide)	0.4 arcsec w całym zakresie pracy	Nie większy niż 5 arcsec w czasie obrotu ślimaka
Dokładność GoTo	Lepsza niż 15 sekund kątowych	Brak danych
Max. szybkość dojazdu (slew)	13 stopni/ sekundę	700x sidereal przy zasilaniu 24 V, 350 x sidereal przy zasilaniu 12 V
Możliwość wgrania PEC	Nie dotyczy	Nie
Możliwość tuningu przekładni (wymiana na paski itp.)	Nie dotyczy	Nie
Guide	Tak, Pulse Guide przez oprogramowanie Autoslew	Tak., bezpośrednio przez port Autoguide lub Pulse Guide przez oprogramowanie sterujące.
Kompatybilność ASCOM	Tak	Tak
Uwagi	Dokładność prowadzenia silnie zależy od stosowania właściwych procedur przygotowania sesji. Montaż bardzo wrażliwy na wyważenie teleskopu z wyposażeniem - jest oprogramowanie wspomagające wyważenie.	Montaż bardzo tolerancyjny i mało kapryśny. Po dokładnym ustawieniu na Polarną parametry nie zmieniają się przez całą sesję.
Charakterystyka elektryczna		
Napięcie zasilania	12 V	12/24 V
Maksymalny pobór prądu	7,5 A	1,6 A (12 V), 1,9 A (24 V)
Ciągły pobór prądu	0,8 A	0,3 A (12 V), 0,3 A (24 V)
Złącza sterujące	Standard USB B. Brak złącza guide	Mini DIN do komputera i guide
Złącze zasilania	Specjalny DIN przykręcany	Standard 2,1/5,5, plus w środku
Uwagi	Brak separacji wewnętrznej - do pracy w warunkach polowych wymagana separacja od napięcia sieci.	Brak separacji wewnętrznej - do pracy w warunkach polowych wymagana separacja od napięcia sieci.

