

**ERC Spezifikation****Mechanische Abmessungen**

- Leiterplatte ERC: 80mm x 61mm

**DC Versorgung**

- RS232-Version
  - o 11 bis 15 V DC über 2.1mm x 5.5mm Hohlstecker mit (+)Pol am inneren Kontakt
    - geschützt gegen Verpolung
    - abgesichert mit 1,0 A
  - o Stromverbrauch (bei 12V)
    - Stand-By: max. 30mA
    - Betrieb: max .150mA
- USB-Version
  - o 4,0 bis 5,5 V DC über USB 2.0/3.x
  - o Stromverbrauch (bei 5.0V)
    - Stand-By: max 14mA (70mW)
    - Betrieb: max 140mA (700mW)

**Temperatur-Bereich**

- 0°C bis 70°C

**Messschaltung für Rotor-Rückmeldespannung**

- Eingangsbereich: 0 to 15V gegen Masse
- Eingangs-Impedanz : > 250KOhm
- Automatische Messbereichumschaltung mit 3 Bereichen
- Gesichert gegen leitungsgebundene Überspannungsspitzen
- Messbereichsauflösung: 10 Bit

**Relais-Ausgänge**

- DPDT Relais-Ausgänge für CW and CCW mit 50V AC/3A oder 30V DC/2.5A
- SPST Relais-Ausgang für AUX mit 230V AC/3A

**Kommunikationsinterface (RS232 oder USB)**

- RS232 über 3,5mm Klinkenbuchse und Adapterkabel auf 9-polige DSUB-Buchse
- USB 2.0/3.x über Typ-B-Buchse

**Prozessor**

- 8-bit RISC-Architektur
- Bootloader für Firmware-Update über RS232 oder USB

**Firmware-Konfigurationsmöglichkeiten**

- Verzögerung beim Anlauf des Rotors
- Verzögerung zum aktivieren der Bremse
- programmierbare Endstops
- Antennen-Offset
- Korrektur der Endlage bei großen Antennen (überschwingen)
- Überlappung Drehwinkel bis 180°
- konfigurierbares AUX-Relais für Bremse oder Geschwindigkeits-Steuerung
- Geschwindigkeitssteuerung über Winkel oder Zeit
- erweiterte Kalibrierung alle 30°
- Toleranz der Endlage
- Sicherheitsabschaltung, falls der Rotor sich nicht dreht
- konfigurierbare Baudrate 4800 – 9600 – 19200 – 38400 Baud
- konfigurierbares Protokoll DCU-1, GS232A, GS232B

**Service-Tool und Rotor-Control M**

- unterstützte Betriebssysteme
  - o Windows 2000 und XP
  - o Windows Vista, 7,8,10,11 (32 bit und 64 bit)
- Software-Kalibrierung
- Speichern und Laden aller Kalibrier- und Konfigurationsdaten