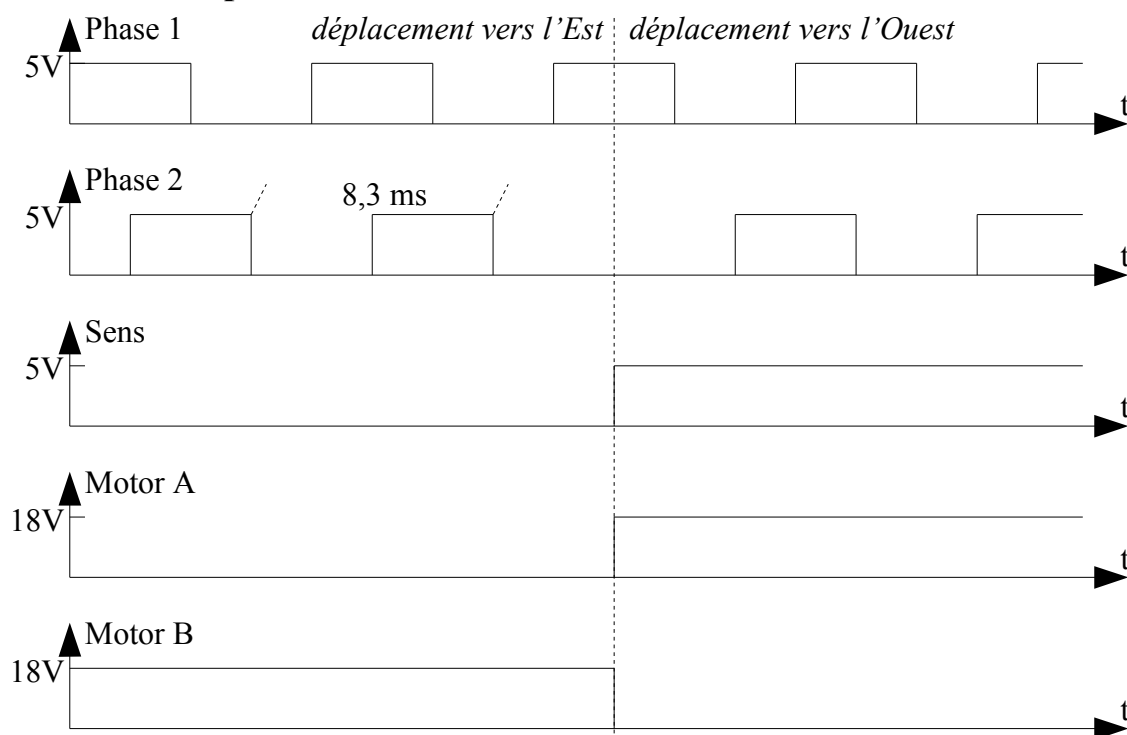


– Positionneur d’antenne parabolique à bus DiSEqC –
Allure des signaux relevés

Durant un déplacement



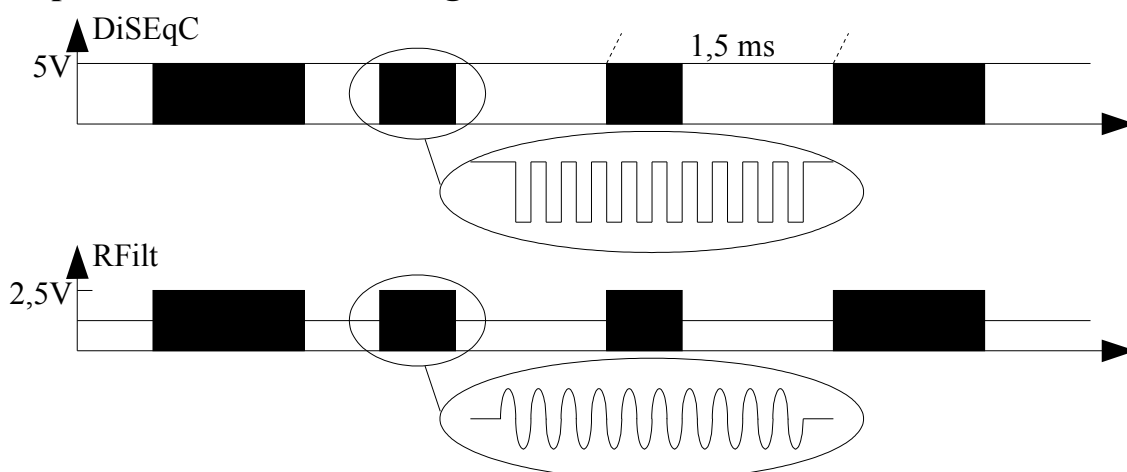
Autre signal de déplacement :

MotOff : – 5 V si moteur arrêté,
– 0 V si moteur en rotation.

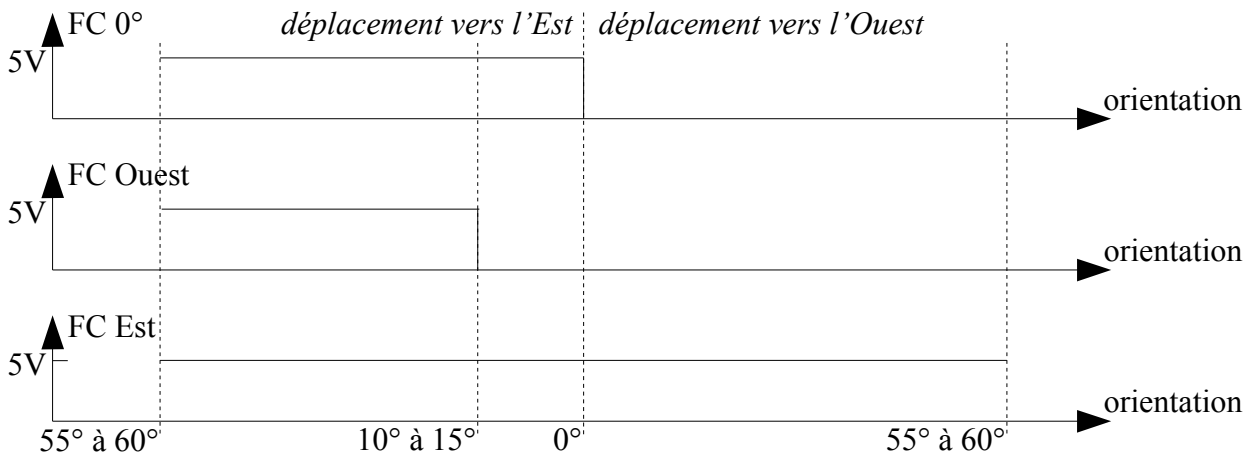
Notes :

- Les orientations Est et Ouest ont été placées respectivement à gauche et à droite (et non, typiquement, à droite et à gauche) car la parabole pointe l’hémisphère Sud.
- Lors de l’arrêt du moteur, le signal Sens garde l’état correspondant au dernier mouvement demandé.

Aspect de la trame de dialogue



Signaux de position



Note :

– Le μC U2 est programmé en interne pour stopper la rotation à environ 55° ou 60°. Cette limite n'est que logicielle, et les signaux des capteurs de fin de courses ne sont donc pas sollicités. Une commande existe pour supprimer ces limites logicielles, mais il semble qu'elle est à proscrire car il y aurait un risque de destruction du moteur (ou des engrenages) si le démodulateur ne gère pas les capteurs physiques. Sur la maquette DiSEqC, je n'ai donc pas effectué de test de ce type. Si quelqu'un a pu faire des essais, il serait bon qu'il en donne un retour, afin que tout le monde ne détruise pas un moteur. Actuellement, ces trois signaux ne sont donc pas vraiment exploitables en séance de travaux pratiques.

Signaux de sécurité

PwrDwn : – 0 V si aucun problème,
– 5 V si problème.

MotDwn : – 0 V si aucun problème,
– 5 V si problème.

Reset : – 0 V si actif,
– 4,5 V si inactif.

Signaux divers

Vz2.5 : 2,5 V

VT1 : 3 V

VT2 : 2,5 V