

Easy-Rotator Control ERC-M et Rotor Yaesu G-5500

Part 1

Par F6EVT

Voilà vous venez de terminer et de câbler votre Kit V.2.2 DF9GR version **USB**

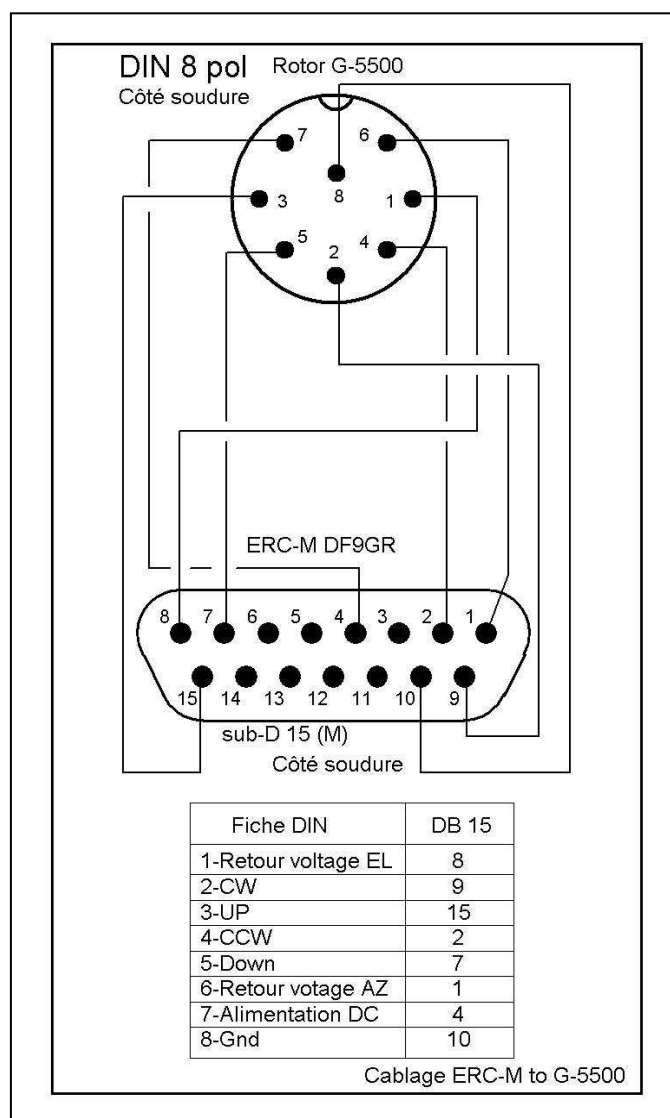
<http://schmidt-alba.de/eshop/index.php?cPath=1>

Si vous avez suivi toutes les instructions de montage tout devrait se bien passer !

La documentation fournie est claire.

Seul point peut-être moins détaillé le câblage entre le boîtier ERC-M et le rotor G-5500

Voici un schéma qui vous sera peut-être utile.



Le boîtier ERC-M sera alimenté par le rotor lui-même (Pin 7 de la fiche DIN) et donc il n'est pas nécessaire de lui adjoindre une alimentation extérieure. Les boutons CW, CWW, DOWN et UP doivent réagir ainsi que la visualisation des positions AZ & EL

Afin de commander votre Rotor via PC vous devez maintenant télécharger plusieurs choses.

Sur le disque fourni :

Drivers>CDM v.2.12.00>dpinst-86>cliquer 2 fois et installer

Installer setup ERC-M V33

Installer setup RC-M V16

Quelques conseils en cas de panique !

Brancher votre câble USB à votre PC sous Windows (XP pour ma part). Si tout est correct le

symbole en bas à droite apparaît



preuve de la reconnaissance du nouveau matériel.

Vous retrouvez alors 2 icônes sur le bureau



En cliquant sur ERC-M Service Tool V.3.3 on obtient une fenêtre à remplir. Il faut déterminer quel Port est disponible par tâtonnement. Pour ma part il s'agissait du **Port 2**. Des lignes d'écritures apparaissent en bleu en bas. Sinon une fenêtre apparaît « Port COM x not available. »



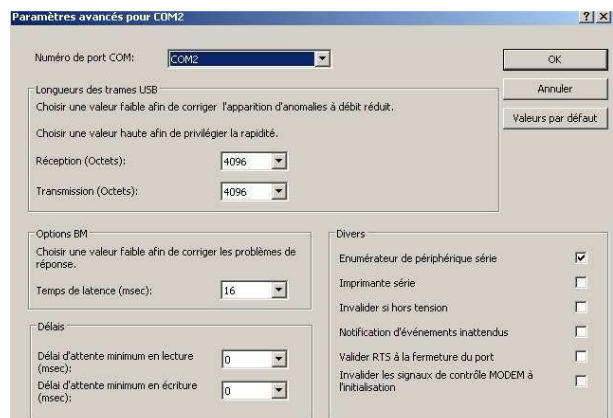
Il est aussi possible qu'une fois le Port reconnu (ici Port 2) vous ayez le message suivant « **no answering from Port COM2** » c'est-à-dire pas de réponse.

Méthode pour valider le Port 2.

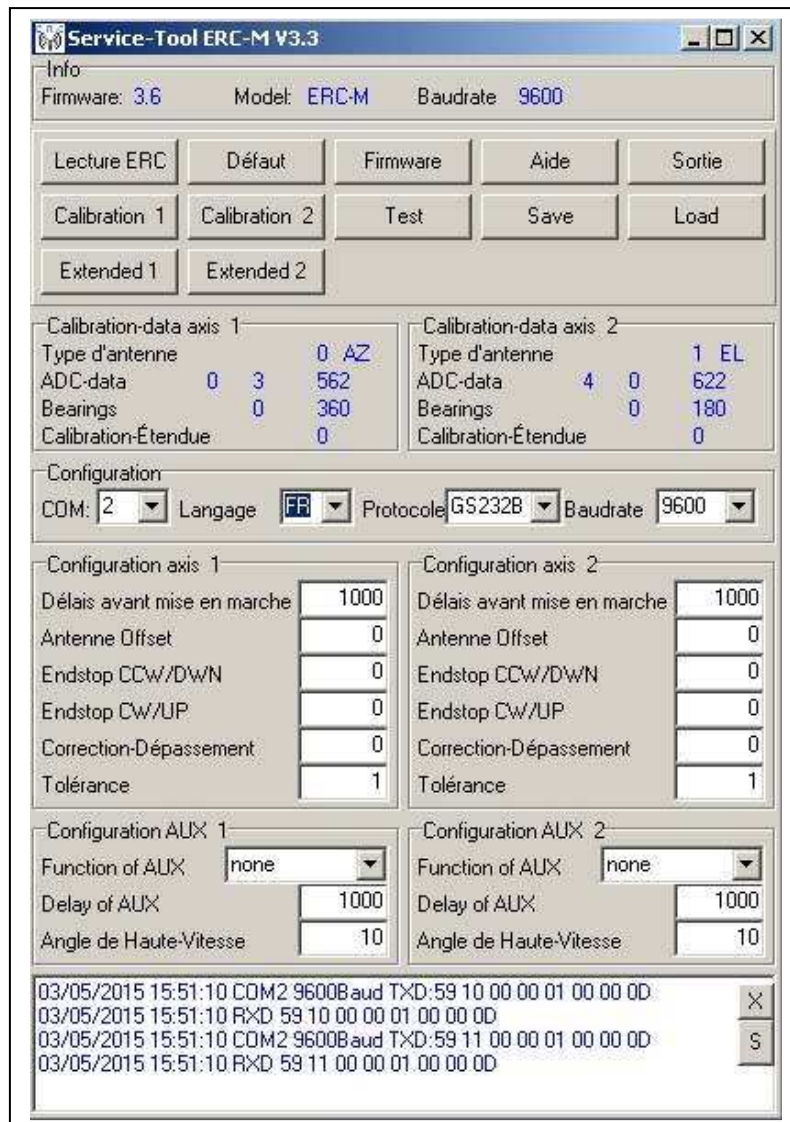
Double cliquer sur l'icône en bas à droite



la fenêtre USB serial Port (COM xx) apparaît.



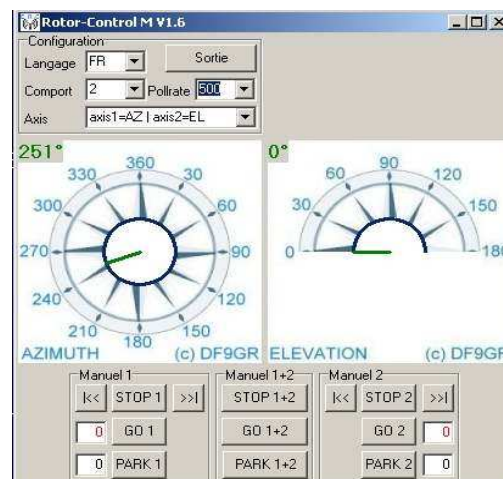
Le boîtier ERC-M vous répond et les premiers paramètres apparaissent alors.



Le protocole de communication est : GS232 A/ B 9600 bauds.

Cliquer alors sur **Test** : toutes les fonctions sont passées en revue vous certifiant le bon fonctionnement de votre boîtier. (Allumage une par une des LED contrôlant les fonctions CW CCW UP & DOWN. Reste à réaliser la calibration en suivant les instructions.

Vous pouvez maintenant piloter votre Rotor G-5500 grâce au logiciel Rotor-Control M V.1.6



Votre Rotor est maintenant connecté et reconnu par votre PC.

On a hâte à ce moment d'utiliser un logiciel de poursuite tel le programme de F1EHN parfait pour cet exercice. En plus d'être freeware il est très convivial. Il est dédié tout particulièrement au trafic EME.

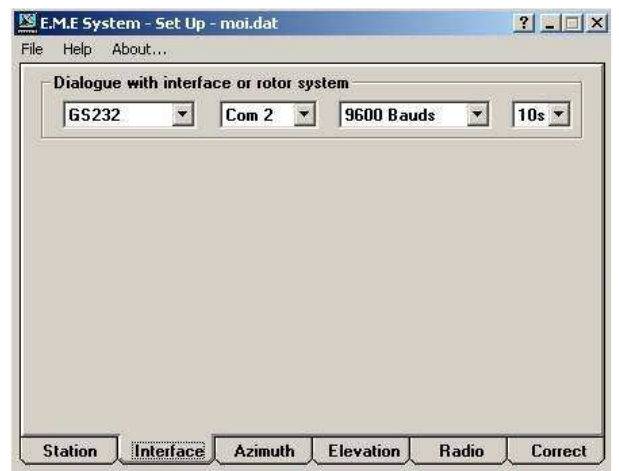
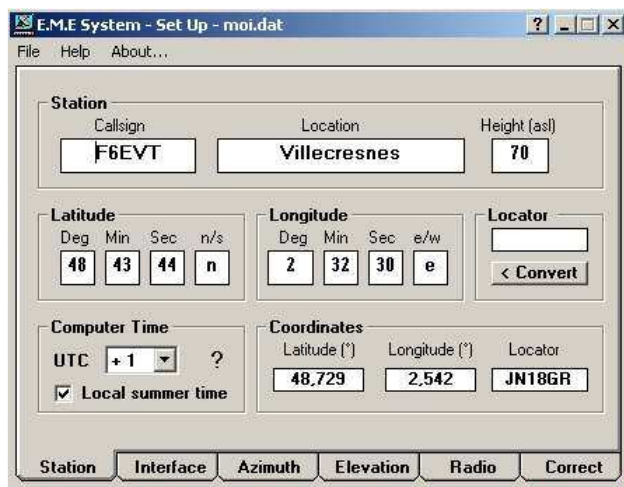
http://f1ehn.pagesperso-orange.fr/fr/f_download.htm

Le logiciel est chargé,... le lancer : une fenêtre apparaît.



Surligner « no_com.DAT » et remplacer F1EHN par votre indicatif votre QRA ainsi que le Locator puis aller dans interface et placer GS232, COM2 (ou le votre) 9600 bauds et pour finir les périodes de rafraîchissement en seconde.

Dans « file » sauvegarder sous votre nom (**moi.dat** par exemple.)



Cliquer sur « moi.dat » puis sur tracking.



Si c'est de jour cliquer sur le symbole soleil et valider « Send Data »



Durant les périodes de temps que vous avez préalablement sélectionnées le port COM s'ouvre et passe au vert. Le Rotor effectue sa rotation vers les directions définies par le logiciel.

A partir de ce moment nous pouvons valider le système. Il y a bien connectivité entre le PC/logiciel et Rotor. Rendez vous sur Part 2 pour l'utilisation du Logiciel Orbitron

Bonne lecture 73 F6EVT

F6evt@f6evt.fr