

Controller FCU^{3.0}

Der Controller FCU^{3.0} kann bis zu vier Geräte mit mehreren Bewegungsachsen ansteuern. Diese Geräte können beliebige Kombinationen von Antennenmasten, Drehtischen, Dreheinheiten, Kabelmessstrecken oder anderen Positioniergeräten sein.

Außerdem ermöglicht der FCU^{3.0} eine manuelle, halbautomatische und ferngesteuerte Bedienung von mehreren Geräten gleichzeitig via Ethernet.



Technische Daten:

Anschlüsse	4x LAN, 4x Lichtwellenleiter
Übertragungsrate	100 Mbit/s
Stromversorgung	100 V – 240 V / 50 Hz – 60 Hz
Leistungsaufnahme	max. 20 W
Sicherung	2x T1,6 A
Größe in mm (B x T)	19" Rackeinbau (427 x 300)
Höhe	1 HE (44 mm)
Arbeitstemperaturbereich	5°C – 40°C
Eigengewicht	3 kg
Zubehör	mcApp HSU ^{3.0} handheld service unit Maturo dongle USB – Netzwerkadapter

Anforderungen an bestehenden PC

- Windows 7 32/64bit oder besser
- .NET Framework (bei der mcApp inklusive)
- 1 GB RAM
- 1 GHz Prozessor
- 5.5 GB Speicherplatz

Kurzbeschreibung FCU^{3.0}

Der FCU^{3.0} kann vollautomatisch über eine EMV – Software von Rohde & Schwarz, Teseq, NEXIO, Toyo, TDK, Dare!! etc. angesteuert werden. Als Schnittstelle wird LAN (TCP/IP) verwendet. Mit Python, Matlab, C++ und C# kann mit wenig Programmieraufwand eine Software erstellt werden, die einen automatisierten Messablauf ermöglicht. Bereits vorhandene Geräte mit einer GPIB Schnittstelle können parallel zum FCU^{3.0} weiterhin genutzt werden.

Highlights:

- mcApp
Installation auf vorhandenem PC
Software zur Steuerung aller Geräteachsen



Homebildschirm der mcApp

- Tragbares Servicegerät (HSU^{3.0})
Manuelles Verfahren des Positioniergeräts ohne FCU^{3.0}
z.B.: zur Inbetriebnahme

Updatemöglichkeit und Auslesen von Fehlerlogs der
Positioniergeräte via USB



- Maturo dongle
USB stick Type – A
notwendig zur Verwendung der Geräte

