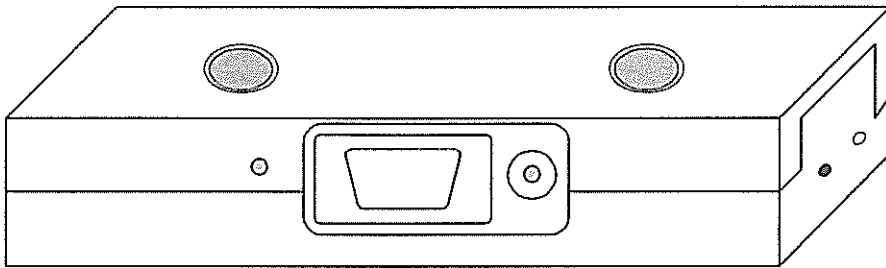


Echo-Finder



Echo-Finder HB1033-M

Funktionsprinzip

Der Echo-Finder HB1033 arbeitet im Ultraschallbereich. Ein im Gerät befindlicher Microcontroller erzeugt eine kurze Pulsfolge. Danach schaltet das Gerät auf Empfang und wertet die von den Objekten reflektierten Echos aus. Es ist nun möglich, die Entfernung zwischen Gerät und Objekt zu ermitteln.

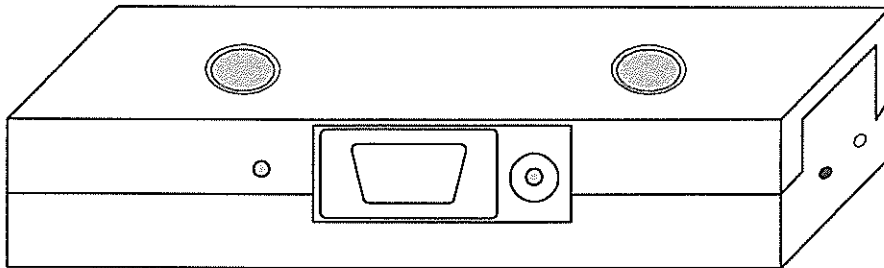
Montage

Das Gerät ist so zu montieren, daß die beiden Ultraschallelemente „Transmitter“ und „Receiver“ auf die zu ortenden Objekte gerichtet sind. Es ist darauf zu achten, daß sich keine störenden Gegenstände zwischen Gerät und Objekt befinden.

Im Gerät befinden sich zwei Anschlüsse. Mit dem Anschluß DC erfolgt die Verbindung zur Stromversorgung. Die 9pol. Sub-D Buchse verbindet das Gerät mit einem Computer oder anderen zu steuernden Geräten

Reichweite

Mit einem Poti, welches sich im Innern des Gerätes befindet, besteht die Möglichkeit, die Reichweite zwischen 1,0 und 2,0 m einzustellen. Das Poti ist mit einem kleinen Schraubendreher durch die Gehäusebohrung neben der Sub-D-Buchse zu erreichen.



Gehäuse

Länge, Breite, Höhe	100 x 50 x 25 mm
Gewicht	200 g
Material	Schlagzähes Polystyrol
Farbe	Oberteil grauweiß, Unterteil kieselgrau

Anschluß

Sub-D 9 polig	
2	TxD (Daten zum PC)
5	GND
1, 3, 4, 6, 7, 8 und 9.....	Nicht genutzt

Klinke 2,1mm	
1	12V (100 mA)
2	GND

RS232

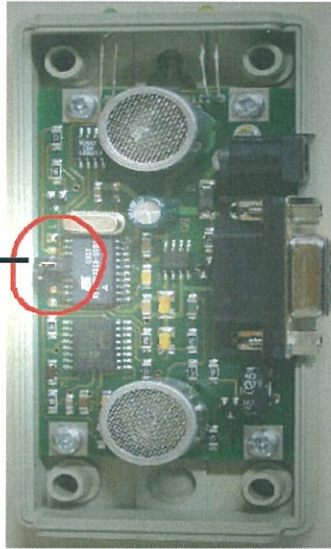
Datenformat	9600,8,N,1
Protokoll	
Objekt geortet	I (In einem Abstand von 100 mS)
Keine Ortung	S (In einem Abstand von 100 mS)

Ultraschall

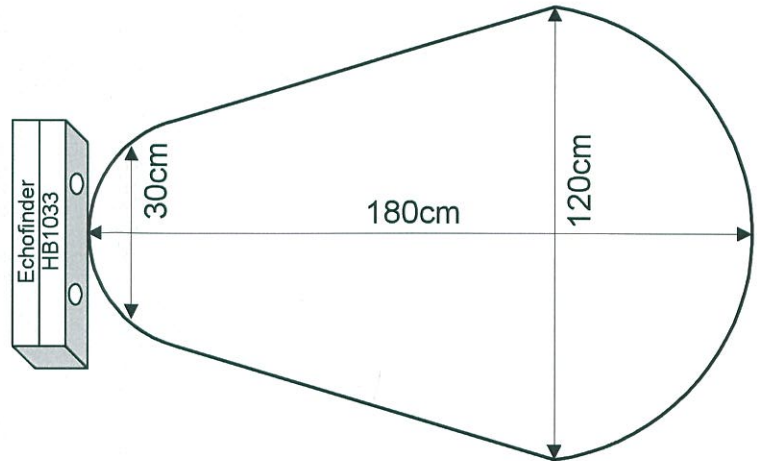
Frequenz	40 kHz
Reichweite	1,0 - 2,0 Meter (einstellbar)
Öffnungswinkel	90 Grad
Ortungszeit.....	300 mS

HB1033 Echofinder Erfassungsbereich

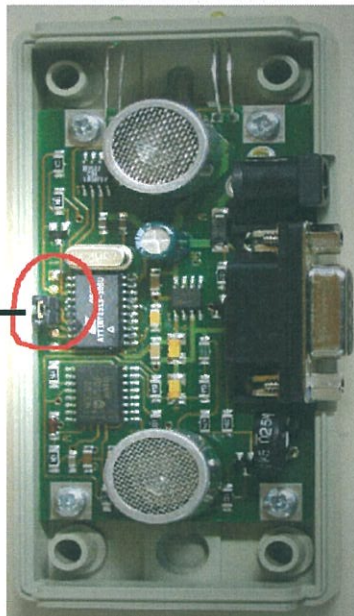
Jumper geöffnet



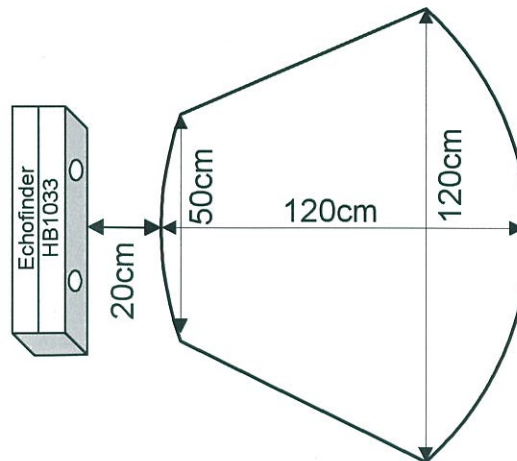
Standard-Erfassungsbereich
(Werkseinstellung)

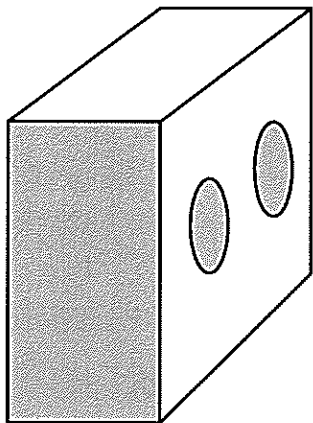


Jumper geschlossen



Verminderter-Erfassungsbereich
(mittels Jumper kodieren)





Identify ON 1,10
Identify OFF 2,00

