

## オートマチックフェーダー

Type AF-01

## 概 説

本装置は8ビットのデジタルフェーダーをモーター駆動しサーボ回路により、外部コントロールできる音声又は、調光用フェーダー・ユニットです。

ノブに手でタッチすると手動操作が可能となるタッチコントロール機能、手動時のトルクを軽くするためのトルク軽減回路、等を特長としています。

## 仕 様

- |                 |                                 |
|-----------------|---------------------------------|
| 1. フェーダー部       |                                 |
| 1-1 形態          | DSF-218-305-M                   |
| 1-2 ストローク       | 102mm ± 2mm                     |
| 1-3 出力          | 負論理 8 bit バイナリ TTLレベル           |
| 2. コントロール部      |                                 |
| 2-1 コントロール入力    | 負論理 8 bit バイナリ TTLレベル           |
| 2-2 タッチコントロール出力 | 負論理 TTLレベル                      |
| 2-3 オートマニュアル入力  | 負論理 TTLレベル                      |
| 3. 電 源          | DC±18V                          |
| 4. 使用温度範囲       | 0℃～+40℃                         |
| 5. 消費電流         | MAX 0.4A以下 Typ 0.15A<br>(最大負荷時) |
| 6. フェーダ動作速度     | 150mSec/ 1 ストローク (MAX)          |

## 動 作

## MANUAL 動作

図2のS-2をGNDにするとMANUAL動作となります。

この時、ツマミに手を触れるとトルク軽減回路が動作し摺動トルクを軽くします。

## AUTO 動作

図2のS-2をオープン (又は+5V) にするとAUTO動作となります。

DATA-INPUTに入力されている値までモーターが回転しフェーダーツマミ軸が移動し、フェーダー出力の値と一致した点で停止します。(但し機構的あるいはDCオフセット等の原因で多少ずれて停止することがあります)

AUTO動作中にフェーダーのツマミに手を触れると、触れている間MANUAL動作します。

## TOUCH-STATUS

電源が投入されていれば、いかなる動作中でもツマミに手を触れている間MANUAL動作となり、トルク軽減回路が動作します。ツマミに手を触れると「Low」レベルが、手を触れないと「High」レベルが「TOUCH-STATUS」端子に出力されます。

## LATCH-CONTROL

DATA-INPUTの値をホールドするには「LATCH-CTRL」端子を(図2)GNDにします。立ち下がり時のDATA-INPUTの値が、次にオープン (又は「High」レベル) になるまでホールドされます。

## トルク軽減回路の調整方法

VR6とVR7を調整することにより摺動トルクを変更することができます。

VR6は、0→255方向、VR7は、255→0方向で、それぞれ右回しで軽くなります。

改良のため予告なく変更することがあります。

57.10.



図1 外觀寸法図

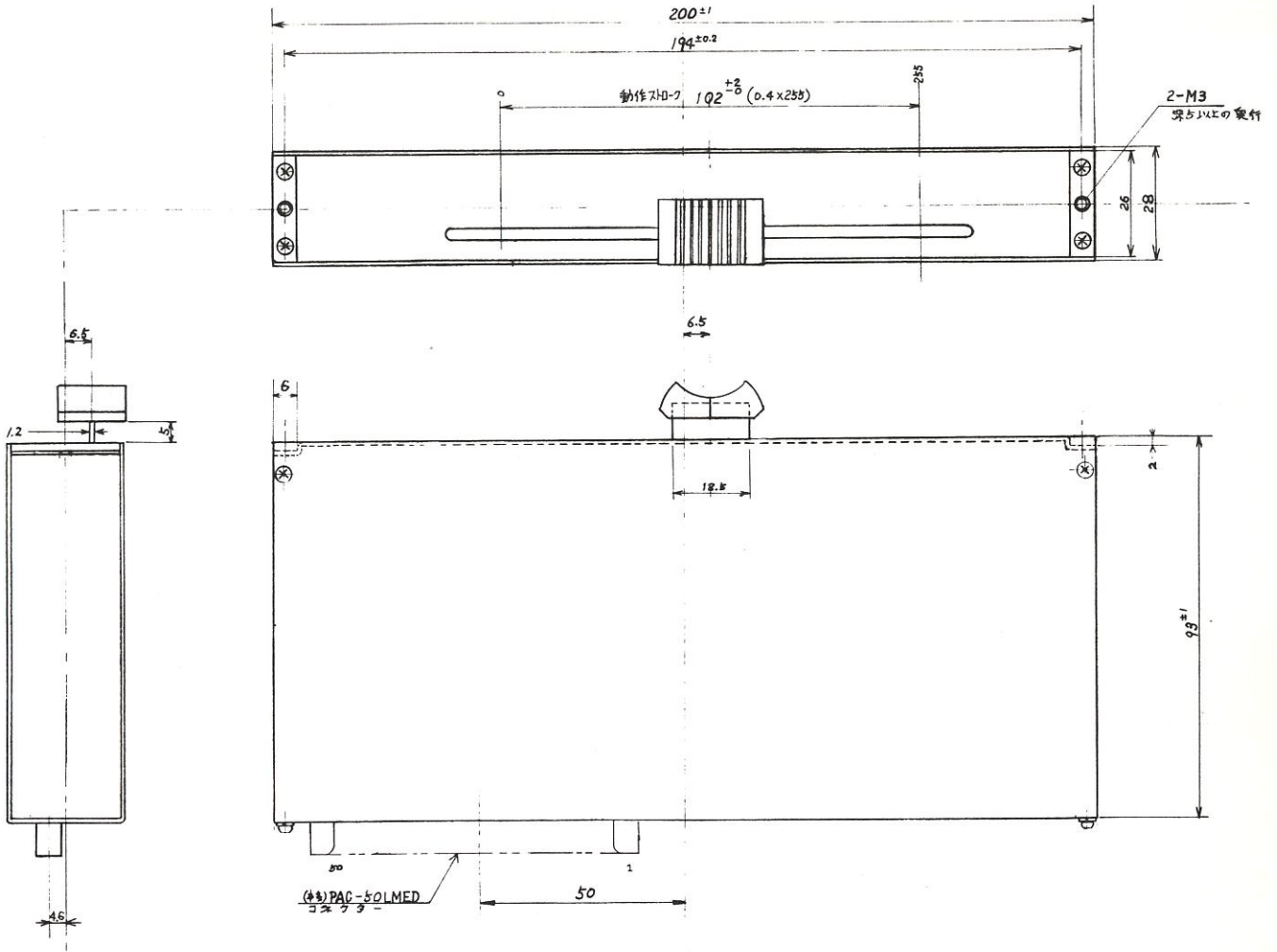


図2 接続図

