

オートマチックフェーダー

Type AF-11

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

入 力

コントロール入力：8Bitバイナリ+1Bitラッチコントロール負論理、TTLレベル

オート／マニュアル：負論理、TTLレベル(lowにてオート)

LED：Lowレベル入力にてLED点灯。

出 力

データ出力：8Bitバイナリ、負論理、連続オープンコレクター出力（0の位置で全てhigh）

タッチセンサー出力：1Bitバイナリ負論理連続オープンコレクター出力

アナログデータ出力：DC 0V～10V(0dB point 0V) 2K Ω 以上の負荷に適合するLOWインピーダンス

電 源

本体部：DC \pm 15V、及び+5V

パワアンプ部(外付)：DC \pm 15V

使用温度範囲

0 $^{\circ}$ C～+40 $^{\circ}$ C

フェーダー動作速度

150m sec.以下／1ストローク

動 作

MANUAL動作

図2のS-2をHigh.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Low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) Highにします。立ち下がり時のDATA-INPUTの値が、次にLow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

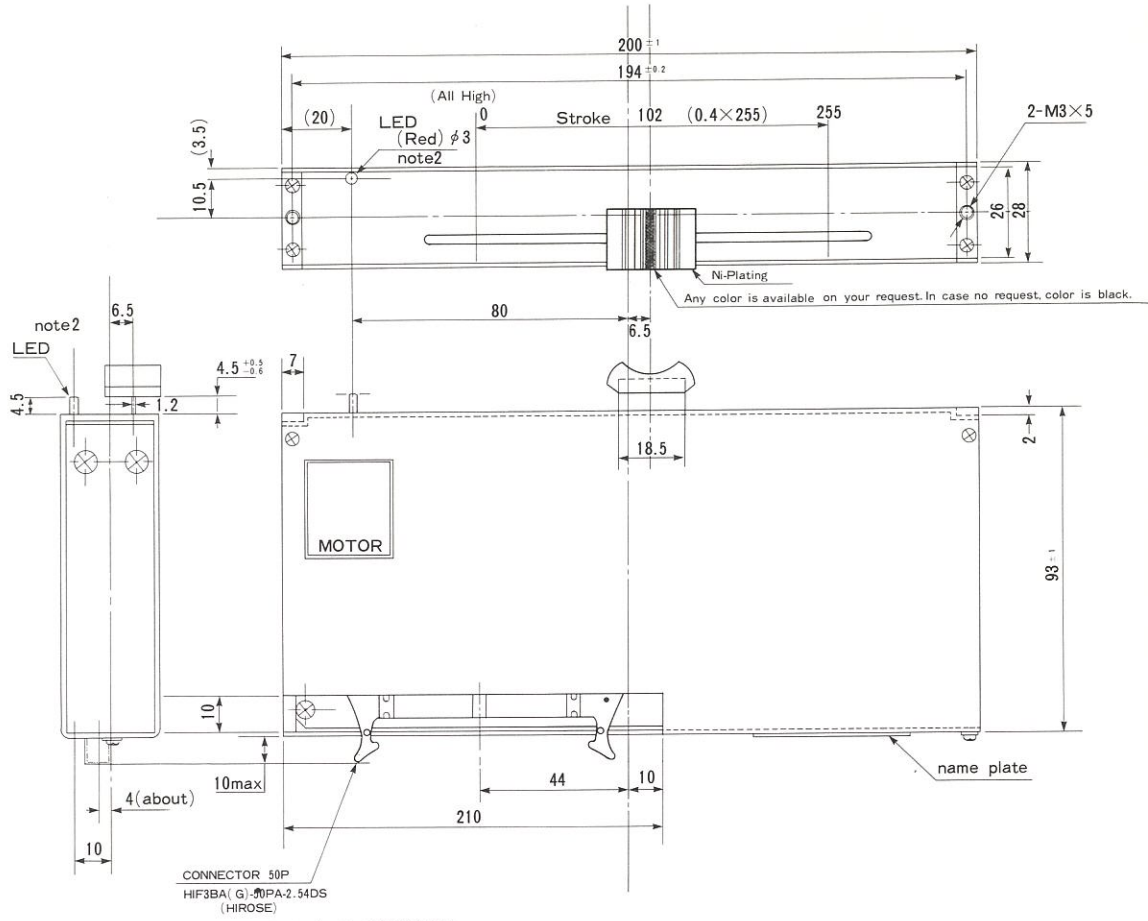
VR6とVR7を調整することにより摺動トルクを変更することができます。

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。



図1 外観寸法図



note 1: Power amp. unit, drawing No. TLA1603-3-1B, is always needed.
 note 2: LED is available an your request.

図2 接続図

