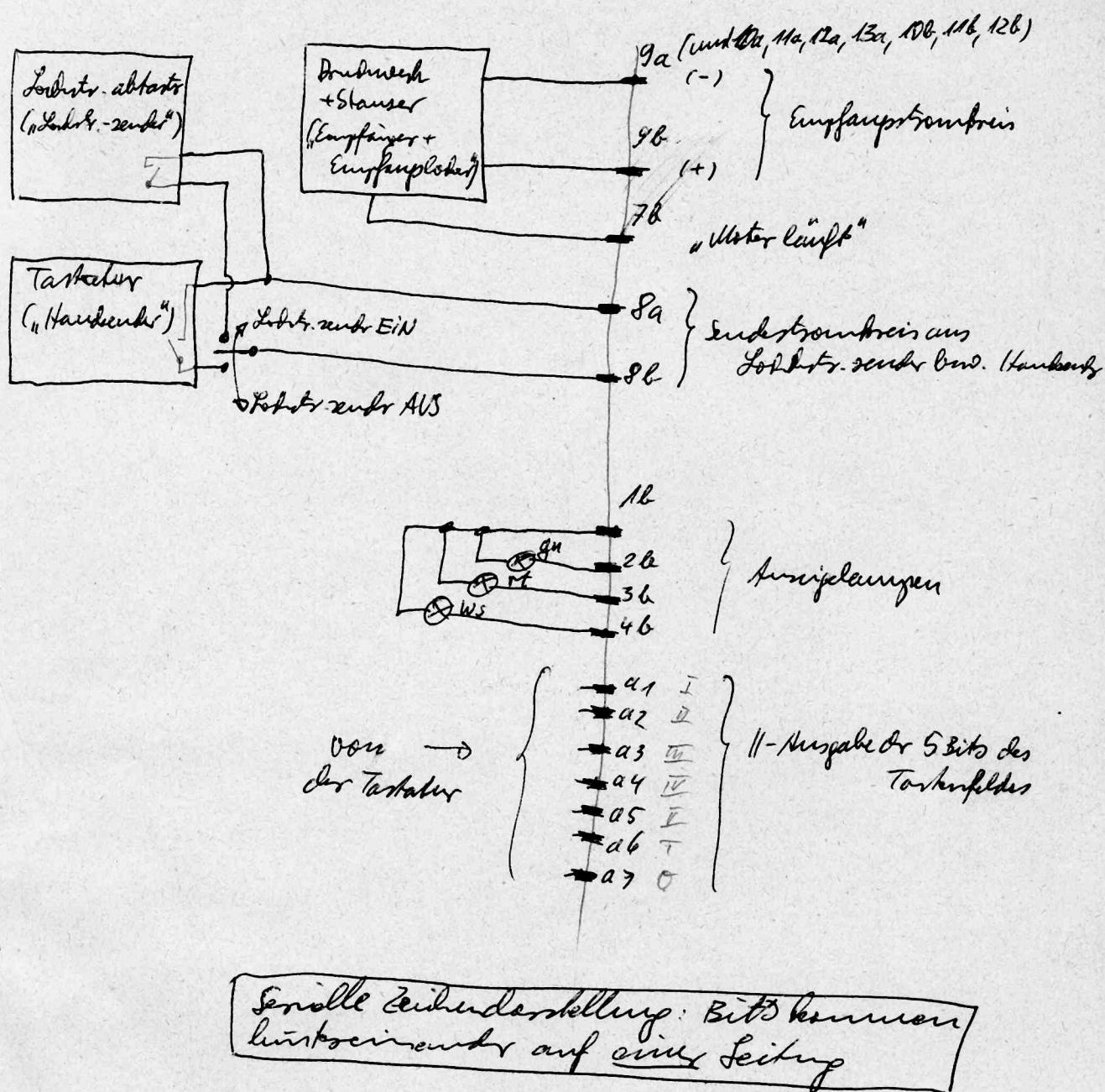


Fernsteuerung (L015) f. ERST-Sugabe



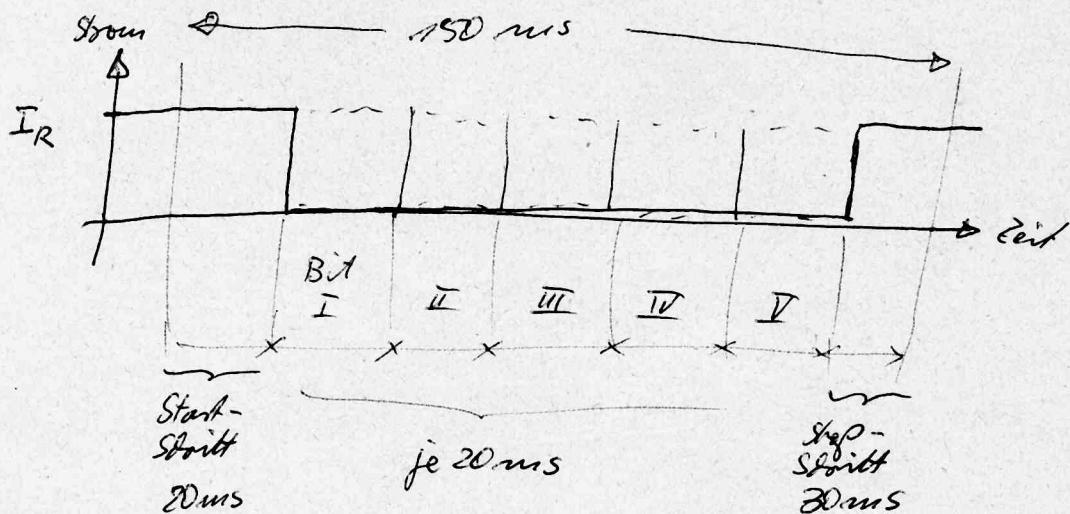
- Prinzip a) Der Sendestromkreis ist ein Brückenschalter, der gem. dem FS-Code im entsprechenden Zeitintervall ~~geöffnet~~ geschlossen wird (entweder durch Anklicken von Tasten oder durch das Abtasten des gelesenen Roboterzeugs)
- b) Der Empfangskreis kann in Ruhe vom „Lisenstom“ (= Sendestrom) durchgeschlossen werden. Wird er unterbrochen („Stastbruch“) wird dann fort der Empfänger die nächsten 5 „Sritte“ als die 5 Bits des ankommanden Zeihens auf,

an die sich nach einer Pause („Startdrift“) anschließen muss.

- c) Zum Betrieb des Fernschreibers wird eine Umspannquelle („Gleichstromquelle“) mit dem Empfangskreis und dem Sendestromkreis bzw. dem Relais (- Relais, das vom Relais gesteuert wird) in Reihe geschaltet.
- d) Starten des Fernschreibers: In Ruhe steht der Motor. Soll der Fernschreiber in Betrieb gesetzt werden, dann muss in den Empfangstromkreis ein ~~oder die MS-Wähler überbrückt werden~~ Zeichen gegeben werden (= Startdrift, 5x ja, Startdrift). Damit fällt der MS-Magnet ab und ~~und der ms für den Motor~~ schließt ms^I u. ms sp ~~ist in Ruhe zu~~ und überbrückt sich ~~zum~~ selbst. Nach ca. $\frac{1}{2}$ sec ist der Motor auf vollen Touren und der Fernschreiber empfangs- bzw. schreibbereit. Nach dem „Startdrift“ jedes Zeichens startet ein mehrstufiges Zeitglied (Getriebe + Spindel) das nach 25 sec ms sp öffnet ~~MS wieder unter Strom setzt~~ und damit den Motor ausschaltet und MS wieder startet. Mit jedem Startdrift wird das nach. Zeitglied auf Null gesetzt, sodass der Fernschreiber nur abgedruckt wird, wenn 25 sec kein Zeichen mehr am Empfangstromkreis angekommen ist.

(3)

Signal f. L0.15 (und L0.15B)



I_R : 35...55 ms zulässig, normal: 40 ms

Polarität des Empfangsmagneten: egal wie die Polarität ist

Flankender Impuls: Rufen um max $\pm 40\%$ eines Schrittes ($\approx 20\text{ms}$)
also $\pm 8\text{ ms}$ verschoben sein.

