

1. RTC-59 との接続

RTC-59 基板のローテータ接続端子 1~5 に同番号 (pin-pin) に接続する。

2. 電源 DC24vの接続

極性を間違えないように端子に接続する。逆接続にすると正常とは逆に回転する。

3. ローテータ(モーター部)との接続

モーター駆動用2本、方位検出用3本の線を接続する。

方位電源 4v と GND を逆接続にすると方位表示の CW,CCW 回転が逆方向表示する。

4. 方位電源電圧の調整

ローテータ(モーター部)と接続し、約 3.5~4vになるように基板上の VR で調整する。

5. RTC-59 の改造(基板 Ver,2 以降は対応済み)

Yaesu のコントローラ(回転 Speed を電圧で制御している)の Speed 制御のために使っている平滑コンデンサーを取り除く。

RCC-59 の Speed-Control は、PWM で行っているため、コンデンサーを外す必要がある。コンデンサーは 3 番ピンと GND 間に入れています。10uF です。写真は基板 Rev1.3 の例

