maturo GmbH
Am Kalvarienberg 24 • 92536 Pfreimd • Germany

Boresight Antennen Mast BAM 4.0 -P

Technische Daten:

Höhenscan elektrisch	1.0 m – 4.0 m (ungeneigt)
Gesamthöhe	4.6 m
Tragfähigkeit ungeneigt	max. 10 kg (ausbalanciert)
Tragfähigkeit geneigt	max. 6 kg (ausbalanciert)
Bei langen und schweren Antennen wird ein Gegengewicht zum Ausbalancieren benötigt. Abhängig vom Abstand des Antennenschwerpunkts	
Material	Kunststoff (überwiegend PVC und GFK)
Querschnitt Mastrohr	101 mm x 95 mm
Grundplatte L x B	1.3 m x 0.7 m
Positioniergeschwindigkeit einstellbar	
in Kombination mit FCU3.0	1.0 cm/s – 35 cm/s
in Kombination mit NCD	1.0 cm/s – 20 cm/s
Positioniergenauigkeit	+/- 0.5 cm
Polarisation pneumatisch	0° / 90° (vert. / hor.)
Polarisationszeit	ca. 3 s
Antrieb Polarisation	Pneumatischer Schwenkantrieb
Ansteuerung	Magnetventil
Betriebsdruck	max. 6 bar
Neigung automatisch während Höhenscan	von -18.5° bis +45°
Neigegenauigkeit	+/- 0.5°
Motor	DC Schrittmotoren
Antennenantrieb	Zahnriemen
Material der Zahnriemen	Kevlar verstärkt (nichtmetallisch)
Spannung	110 VAC – 230 VAC, 50 Hz / 60 Hz einphasig
Stromverbrauch	max. 16 A
Benötigter RCD	300 mA
Steuerkabel	Lichtwellenleiter
Fernsteuerung über	LAN (TCP/IP); (IEEE nur mit NCD)
Funkentstörung	20 dB unter Grenze DIN EN 55011:2022-05 Klasse B
Arbeitstemperaturbereich	10° C – 35 ° C
Eigengewicht	ca. 75 kg
Zubehör	Bedienungsanleitung 3 m Netzkabel 15 m Druckluftschlauch 8 mm 1x Schottverbindung

Kurzbeschreibung:

Der Boresight Antennen Mast BAM 4.0-P ist speziell für den Einsatz in Schirmkabinen konzipiert. Metallteile befinden sich ausschließlich in der Grundplatte und am Antrieb (max. 30 cm über Boden). Der BAM 4.0-P besitzt zusätzlich eine automatische Neigefunktion von -18.5° bis 45°, automatisch währen des Höhenscans, wobei die Antenne immer auf den Prüfling gerichtet ist. Der Neigewinkel kann mühelos auf den jeweiligen Messabstand der Antenne zum Prüfling angepasst werden.
Für alle gängigen Antennen sind Adapter erhältlich, Sonderanfertigungen sind möglich. Alle Antennen werden beim Polarisieren um ihre Achse gedreht, so dass kein Höhenfehler entsteht.
Endschalter und mechanisches Konzept sorgen für einen sicheren Betrieb.
Bei Betrieb mit dem FCU3.0/NCD Controller sind eine Initialisierung und die Veränderung der Positioniergeschwindigkeit auch über LAN-Interface.

Technische Änderungen und Irrtümer vorbehalten, da Verbesserungen und Anpassungen regelmäßig gemacht werden. Enthaltene Bilder dienen nur zur Illustration und zeigen nicht alle möglichen Konfigurationen.