

## Controller FCU<sup>3.0</sup>

Der Controller FCU<sup>3.0</sup> kann bis zu vier Geräte mit mehreren Bewegungsachsen ansteuern. Diese Geräte können beliebige Kombinationen von Antennenmasten, Drehtischen, Dreheinheiten, Kabelmessstrecken oder anderen Positioniergeräten sein.

Außerdem ermöglicht der FCU<sup>3.0</sup> eine manuelle, halbautomatische und ferngesteuerte Bedienung von mehreren Geräten gleichzeitig via Ethernet.



### Technische Daten:

Anschlüsse	4x LAN, 4x Lichtwellenleiter
Übertragungsrate	100 Mbit/s
Stromversorgung	100 V – 240 V / 50 Hz – 60 Hz
Leistungsaufnahme	max. 20 W
Sicherung	2x T1,6 A
Größe in mm (B x T)	19" Rackeinbau (427 x 300)
Höhe	1 HE (44 mm)
Arbeitstemperaturbereich	5°C – 40°C
Eigengewicht	3 kg
Zubehör	mcApp HSU <sup>3.0</sup> handheld service unit Matur dogle USB – Netzwerkadapter

### Anforderungen an bestehenden PC

- Windows 7 32/64bit oder besser
- .NET Framework (bei der mcApp inklusive)
- 1 GB RAM
- 1 GHz Prozessor
- 5.5 GB Speicherplatz

## Kurzbeschreibung FCU<sup>3.0</sup>

Der FCU<sup>3.0</sup> kann vollautomatisch über eine EMV – Software von Rohde & Schwarz, Teseq, NEXIO, Toyo, TDK, Dare!! etc. angesteuert werden. Als Schnittstelle wird LAN (TCP/IP) verwendet. Mit Python, Matlab, C++ und C# kann mit wenig Programmieraufwand eine Software erstellt werden, die einen automatisierten Messablauf ermöglicht. Bereits vorhandene Geräte mit einer GPIB Schnittstelle können parallel zum FCU<sup>3.0</sup> weiterhin genutzt werden.

### Highlights:

- mcApp  
Installation auf vorhandenem PC  
Software zur Steuerung aller Geräteachsen



Homebildschirm der mcApp

- Tragbares Servicegerät (HSU<sup>3.0</sup>)  
Manuelles Verfahren des Positioniergeräts ohne FCU<sup>3.0</sup>  
z.B.: zur Inbetriebnahme

Updatemöglichkeit und Auslesen von Fehlerlogs der Positioniergeräte via USB



- Matur dogle  
USB stick Type – A  
notwendig zur Verwendung der Geräte

