

太陽電池用 太陽自動追尾装置 ASTX-500



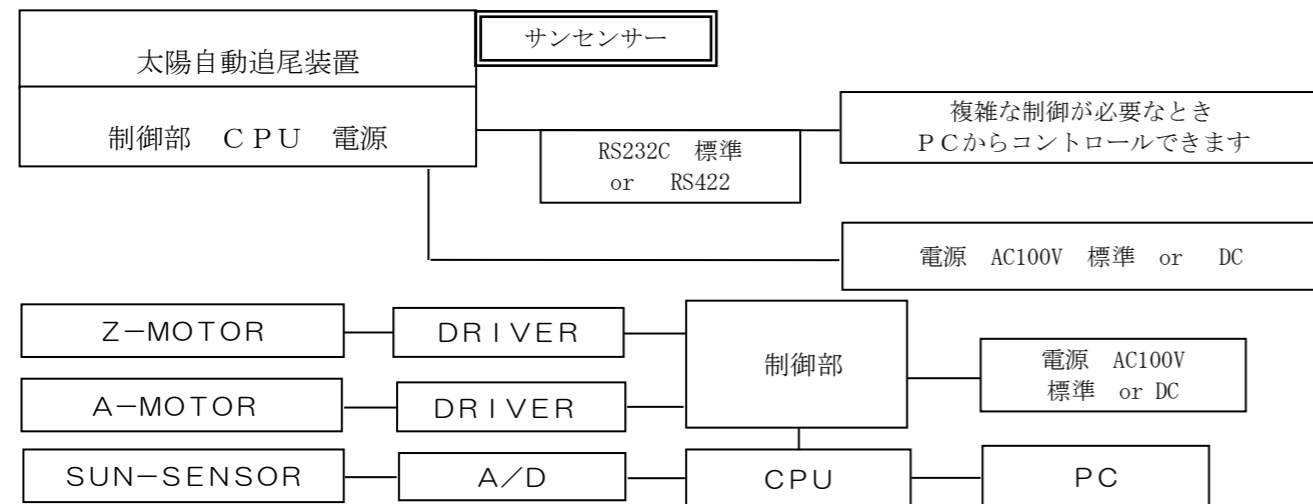
概要

- 本装置は、各種太陽電池パネルを搭載でき、太陽を自動追尾する装置です。
- 太陽位置センサーを、取り付ける事により内蔵CPUで完全自動追尾が可能です。
- 常に太陽にソーラーパネルを正対させることにより太陽電池等の評価ができます。
- 全天日射計や直達日射計、標準セルも搭載可能です。
- オプションでデータ処理システムも用意しています。

仕様

| | |
|----------------|---|
| 最大搭載エリア | 2m×1.8m(標準)その他寸法も製作可能。 |
| 最大搭載荷重 | 30kg |
| 電源 | |
| 制御電源 | AC100V 3A |
| 回転駆動部 | |
| 軸構造 | 2軸構造(方位角、高度角) |
| 駆動部 | パルスモーター × 2 コントローラー × 2 ドライバー × 2 |
| 方位角 | 南を0度とし、西を正、東を負とする。 |
| 高度角 | 水平を0度とし、天頂方向を正とする。 |
| 方位角可動範囲 | ±140度 |
| 高度角可動範囲 | 10度 ~ 80度 |
| 回転分解能 | 高度角 角度により変化(最小0.025度) 方位角 0.0005度 |
| 位置補正 | 4素子Siセンサー |
| 通信部 | |
| インターフェース | RS232C標準 |
| 通信方式 | 全二重非同期通信方式 |
| 通信速度 | 9600bps |
| データ長 | 8ビット |
| パリティ | なし |
| スタート/ストップビット | 各1ビット |
| 通信手順 | 無手順 |
| 動作 | |
| 自動追尾モード | マイコンによる太陽位置自動追尾モード |
| 手動操作モード(オプション) | コマンド入力による任意方向移動モード(PC必要です) |
| 方位角 | ±140度 |
| 高度角 | 10度 ~ 80度 |

構成



太陽自動追尾装置 ASTX-1



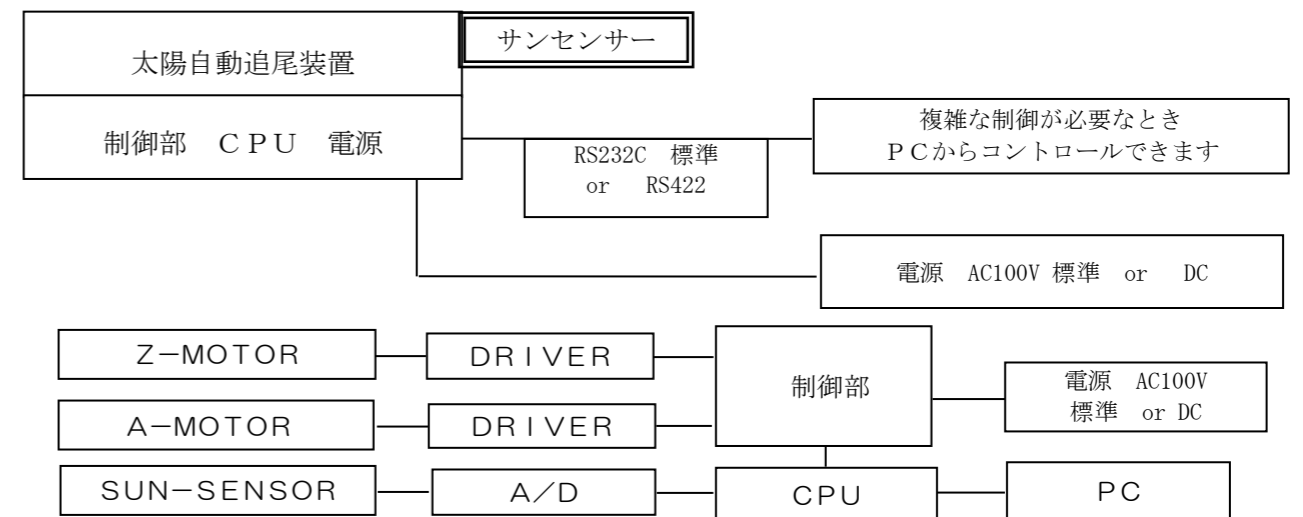
概要

- 本装置は、直達日射計やサンフォトメーターを搭載し直達光を取り入れる為太陽を自動追尾する装置です。
- 太陽位置センサーを取り付ける事により内蔵CPUで完全自動追尾が可能です。パソコンは必要ありません。

仕様

- 天頂角: $-30^{\circ} \sim 120^{\circ}$ (0=天頂)
- 方位角: $\pm 180^{\circ}$ (0=南)
- 追尾方式: 内蔵CPUにより太陽軌跡自動計算
- 軌道補正: 太陽位置センサー
- 駆動方式: 2軸駆動パルスモーター
- コントローラー: 内蔵CPU
- 通信: RS-232C
(パソコンを接続する事により、外部から制御する事も出来ます。)
- 電源: 標準AC100V 2A50/60HZ (又は、DC)
- 重量: 25kg

構成



PREDE 株式会社プリード キップ&ゾーネ日射計 ギル社超音波風速計 メットワン社 他
 本社 〒197-0802 東京都あきる野市草花 1117
 技術研究所 〒197-0012 東京都福生市加美平1-26-8 笹本ビル
 TEL042-539-3755 FAX042-539-3757
 URL: <https://www.prede.com/> <http://www.nissyakei.com> e-mail: sales@prede.com



太陽自動追尾装置

ASTX-2



概要

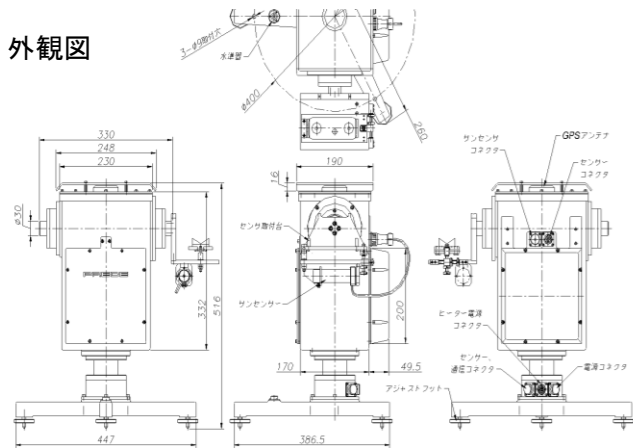
- 本装置は、直達日射計やサンフォトメーターを搭載し直達光を取り入れる為太陽を自動追尾する装置です。
- 太陽位置センサーを取り付ける事により内蔵CPUで完全自動追尾が可能です。
- 緯度、経度、時間の設定は付属GPSから自動で設定されます。
- ASTX-2はギヤドライブによりメンテナンスが簡単になりました。
- 追尾装置本体には搭載品用の中継入出力があり、搭載品のケーブルを追尾装置本体経由として、装置回転時のケーブルの引っかかりを防止することができます。
- 本体を支える三脚ベースは簡単に取り外すことができ、ポールの上にも取り付けられます。



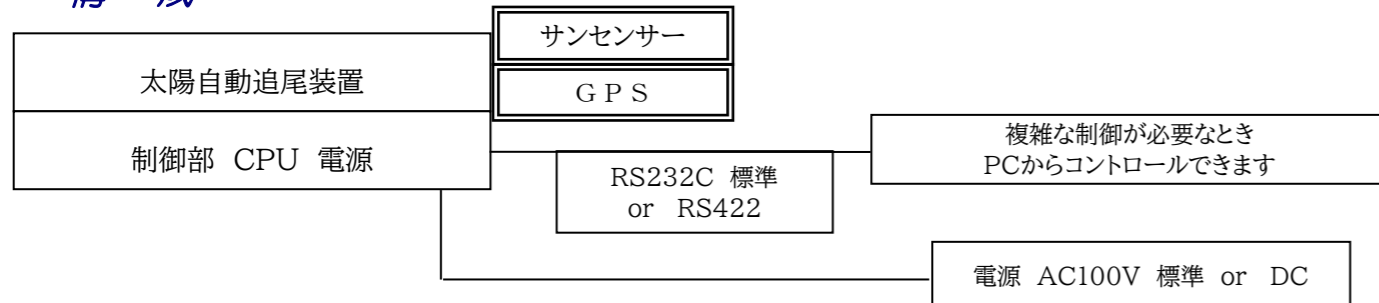
仕様

| | |
|---------|--|
| 最大搭載荷重 | 片側10kg程度(参考値。ご希望の搭載品ご相談ください) |
| 搭載センサー | 1台 (オプションにより搭載数増設可能) |
| 天頂角 | -30°~120° (0°=天頂、+=南、-=北) |
| 方位角 | ±180° (0°=南、+=東、-=西) |
| 角度分解能 | 0.00225度 |
| 追尾方式 | 内蔵CPUにより太陽軌跡自動計算 |
| 軌道補正 | 太陽位置センサー 直達光がある時動き自動補正します。直達光がないときは計算追尾に移行。 |
| 駆動方式 | 2軸駆動パルスモーター |
| 緯度、経度設定 | 内蔵GPSにより自動設定 |
| 時間設定 | 内蔵GPSにより自動設定 |
| コントローラー | 内蔵16bit CPU |
| 通信 | RS-232C(パソコンを接続して、外部から制御する事も出来ます。) |
| 動作温度範囲 | -20°C~+60°C (-40°C~+60°Cヒーター内蔵) |
| 消費電力 | 120W (100V/1.2A)、オプションヒーター500W(100V/5A) |
| 電源 | 標準AC100V-240V 50/60HZ (又はオプションでDC) |
| 電源ケーブル | 20m標準 |
| 材質 | ハウジング:アルミに白焼付け塗装 |
| シャフト | ステンレス |
| 重量 | 約20kg |
| オプション | 寒冷地用ヒーター・直達光遮蔽装置・搭載増設用アオリ装置 |

外観図



構成



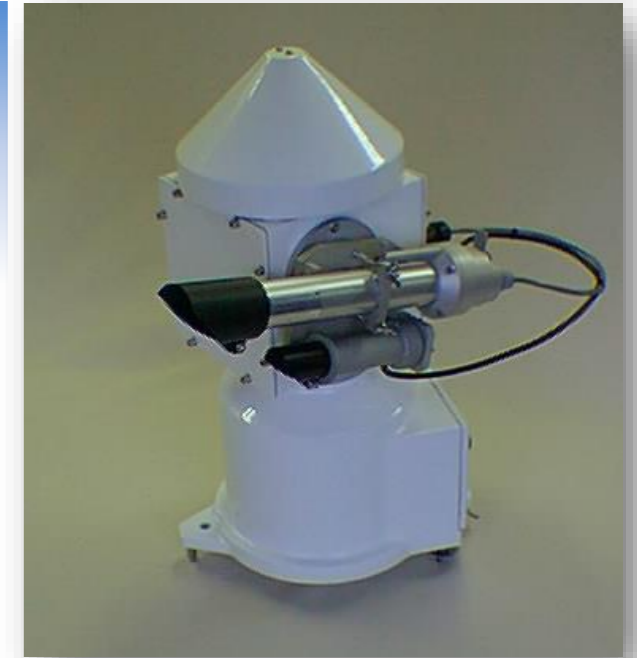
小型太陽追尾装置

PHSX-100



概要

- 本器は、直達日射計を搭載し太陽追尾装置により直達光を取り入れ太陽を自動追尾する装置です。
- 太陽位置センサーを取り付けることにより内蔵CPUで完全自動追尾が可能です。
- 太陽追尾はCPUにより完全自動追尾が可能です。



仕様

| | |
|-------------|--|
| 標準 設置可能緯度範囲 | : 南緯、北緯共25°~90° |
| 方位角 | : 天頂角: -30°~120° (0=天頂) |
| 追尾方式 | : 方位角: -135°~135° (0=南) |
| 軌道補正 | : 内蔵CPUにより太陽軌跡自動計算 |
| 駆動方式 | : 太陽位置センサー |
| コントローラー | : 直達光がある時動き自動補正します。 |
| 通信 | : 直達光がないときは計算追尾に移行。 |
| 電源 | : 2軸駆動パルスモーター |
| 重量 | : 内蔵CPU |
| | : RS232C (パソコンを接続する事により、外部から制御する事も出来ます。ソフトウェアはオプションで対応。) |
| | : 他に、日射計のデジタル出力、モデム内蔵タイプもあります。 |
| | : 標準AC100V 2A50/60HZ |
| | : (又は、DC) |
| | : 約12kg |

構成

