

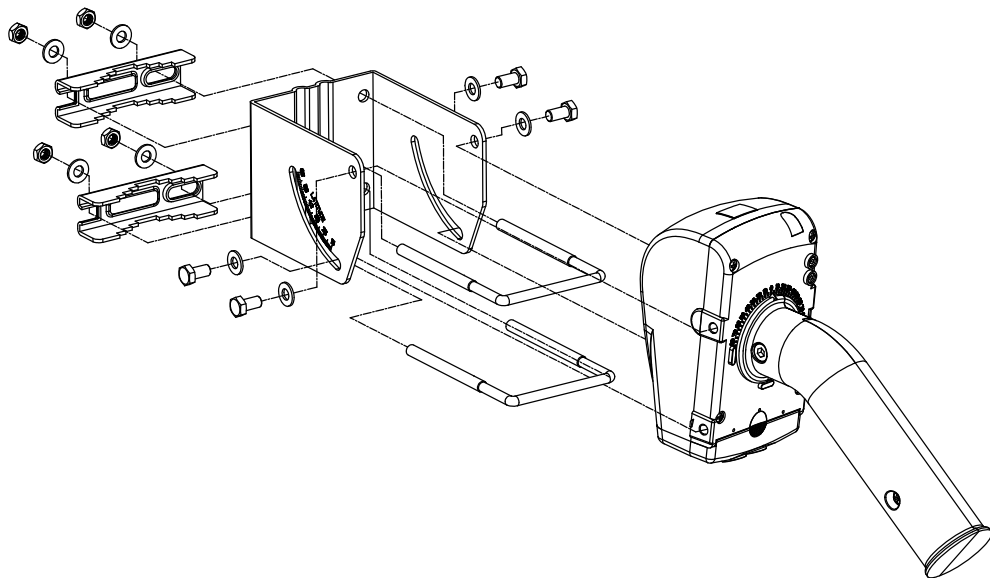


DIGI-MOTOR HH120

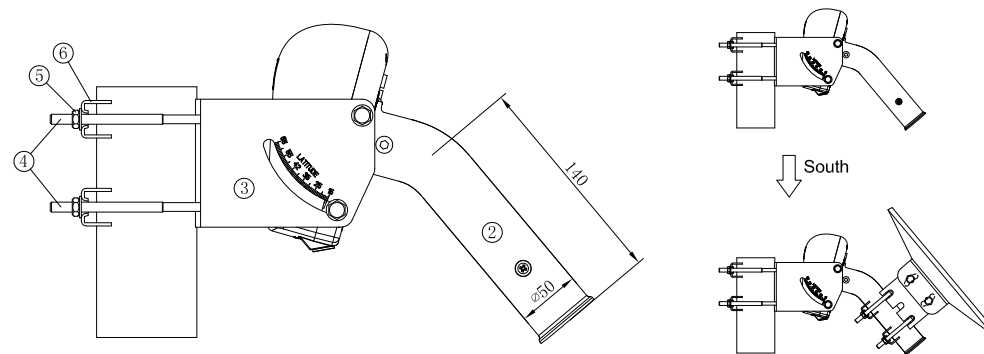
Motore H-H compatibile con sistema DiSEqC 1.2 e Go to "X"

INSTALLAZIONE MOTORE

1. Montare HH120 come illustrato nel diagramma qui sotto.



2. Assicurarsi che la posizione del perno indichi 0°. In caso contrario, portare esattamente a 0° manualmente utilizzando il pulsante sul fondo del motore. Il cavo deve essere collegato al ricevitore, che deve essere acceso.
3. Assicurarsi che il palo di montaggio sia esattamente verticale (in bolla) prima dell'installazione.
4. Fissare il motore HH120 sul palo o un supporto di montaggio e serrare i bulloni uniformemente. Assicurarsi che non vi sia alcun ostacolo verso meridione, come ad esempio un albero o costruzioni.



ALLINEAMENTO MOTORE

1. Ricerca del Sud Polare.

Fissare la parabola al motore. Assicurarsi che il piatto sia al centro del perno del motore. Ruotare il palo del motore insieme con l'antenna verso il SUD POLARE: E' possibile individuare esattamente il SUD POLARE utilizzando una bussola che indichi il SUD MAGNETICO.

2. Settaggio angolo di elevazione. (A)

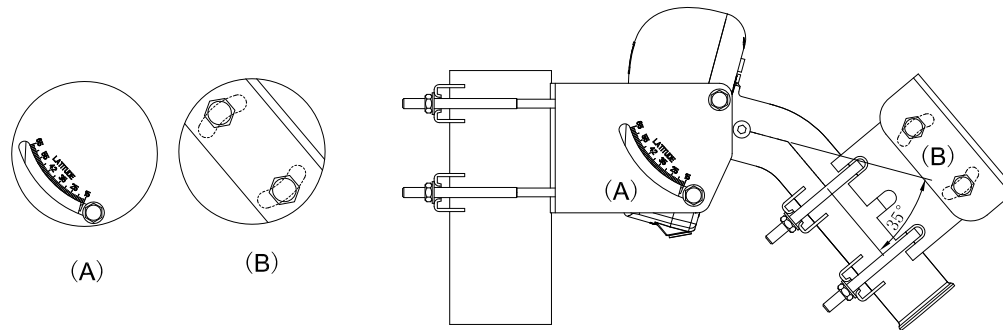
Regolare il motore per un angolo di elevazione tramite un inclinometro o con la scala presente su uno dei lati del motore secondo la latitudine della propria posizione geografica.

3. Settaggio angolo di declinazione.(B)

- Trova l'angolo di declinazione sulla tabella allegata a pagina 8.
- Impostare l'angolo di declinazione dalla scala sull'antenna parabolica. La lettura della scala dell'antenna dovrebbe essere di: **35° D'ANGOLO DI DECLINAZIONE.**

4. Per muovere l'antenna a est e a ovest è possibile farlo attraverso il comando manuale con pulsanti nella parte inferiore del motore per verificare se l'arco polare sia corretto. In caso contrario, regolare la direzione, l'altezza sul livello del mare, e la declinazione dell'angolo trovando la migliore ricezione.

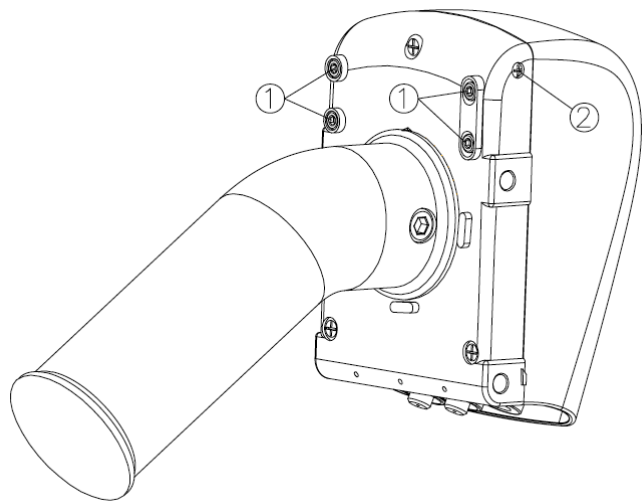
P.S. Prima di collegare il motore al decoder o ad un'interfaccia/motore tramite cavo coassiale, verificare la funzionalità di movimento dell'HH120 sull'antenna.



REGOLAZIONE SUL PERNO DI SOSTEGNO

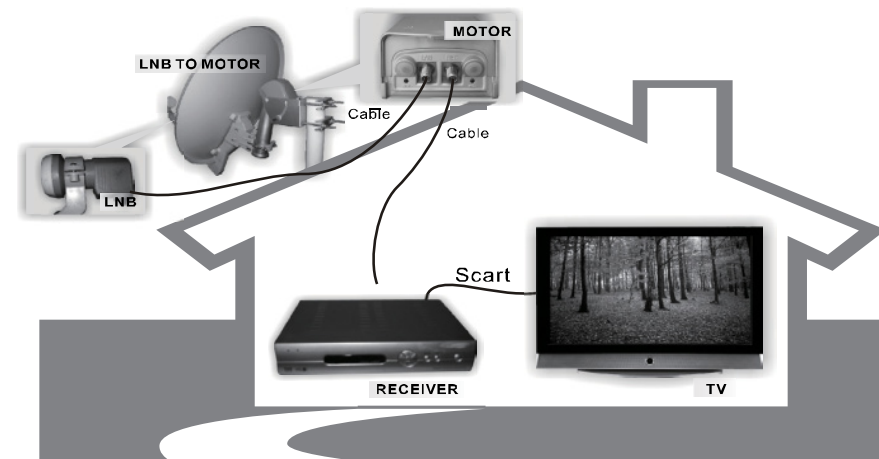
Se s'incorre in un problema di lasco del perno di sostegno, seguire questa procedura per risolverlo:

1. Allentare le 4 viti (n.1 sulla foto)
2. Stringere quanto basta la vite (n.2 sulla foto)
3. Serrare saldamente le 4 viti (n.1 sulla foto).



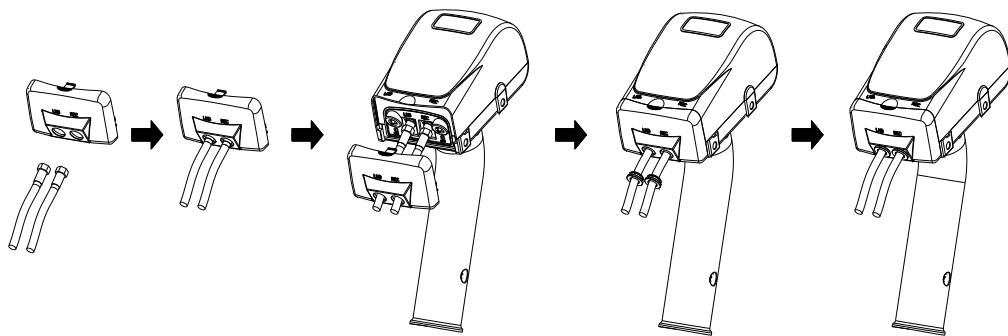
CONNESSIONE CAVI

Collegare il motore DiSEqC con il cavo coassiale (RG-6/U) come da diagramma.



Connettere il motore e il cavo coassiale come da diagramma:

1. Connettere il cavo al motore attraverso la cover frontale.
2. Fissare la cover al motore.
3. Fissare gli anelli di gomma al cavo.
4. Inserire gli anelli di gomma nei buchi sul coperchio.



FUNZIONAMENTO DiSEqC 1.2

Il motore DiSEqC dell'HH120 è stato progettato per essere pilotato da un ricevitore con controllo DiSEqC 1.2. I comandi dei ricevitori potrebbero essere diversi ma simili. Si prega di fare riferimento al manuale DiSEqC 1.2 del ricevitore.

1. **Movimento Est/ Ovest:** Ruotare l'antenna verso Est/Ovest.
2. **Messa a punto accurate Est/Ovest:** Ruotare l'antenna Est/Ovest passo passo.
3. **Numero memorie :** Memorie posizioni satellitari (01~60).
4. **Vai alla posizione:** Ruota il motore sulle posizioni satellitari (01~60).

5. **Vai alla posizione 0° :** Ruota il motore a 0° su un punto di riferimento.

6. Resincronizzazione/Movimento:

- (a) Ruotare il motore in una posizione di comando da "vai alla posizione"
- (b) Ruotare il motore Est/Ovest verso una posizione migliore.
- (c) Invia i comandi per una Re-sincronizzazione del motore. La posizione originale sarà spostata nella nuova posizione. Tutte le altre posizioni satellitari saranno quindi modificate.

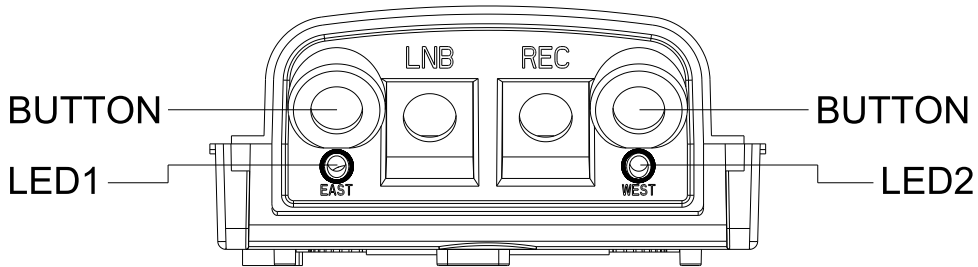
FUNZIONE GOTO X

1. Consultare il manuale del ricevitore e selezionare il tipo di installazione in modalità GOTO X.
2. Compilare gli spazi vuoti del menu del ricevitore con I valori corretti di latitudine e longitudine. Quando i valori sono stati ricevuti correttamente, il ricevitore azionerà il motore verso la posizione richiesta.
3. Ruotare insieme antenna e motore leggermente in senso orario o antiorario fino a trovare il massimo del segnale e qualità tramite l'immagine sullo schermo TV collegato al ricevitore, e quindi stringere le viti di fissaggio.

INDICATORI A LED

I due LED sul fondo del motore forniscono le seguenti informazioni.

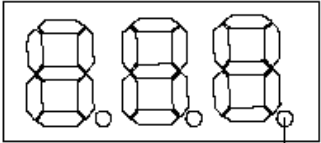
Colore	Stato	Descrizione
Verde	Acceso	Acceso, Standby
Rosso	Acceso	Messaggio d'errore Eccesso di corrente/Limite raggiunto
Rosso	Lampeggiante	In ricezione comando DiSEqC /Modalità Reset



INDICATORE DISPLAY

- 1. Il display mostra l'angolazione corrente del perno
- 2. Il punto nell'angolo a destra indica la direzione Est o Ovest. Se è acceso indica angolazione a EST, se è spento indica angolazione a OVEST. Per esempio **40.5.** indica 40.5 gradi est **40.5** indica 40.5 gradi Ovest.

P.S. Se il valore d'angolo a display fosse diverso dall'indicatore sul perno, eseguite l'operazione **“Vai a 0”** o **Resincronizzazione/Movimento** .



PUNTO

RESET HARDWARE DA RICEVITORE

- 1. Eseguite il comando: Go TO (Vai a “0”).
- 2. Togliere l'alimentazione al motore scollegando il cavo coassiale.
- 3. Ricollegare il cavo coassiale.
- 4. Eseguite il comando Shift “0” (cambia la posizione “0”).
- 5. Reset posizione reimpostate, reinserimento tabella iniziale da ricevitore e correzione punto “0”.

RESET HARDWARE DA MOTORE DiSEqC

1. Togliere l'alimentazione al motore scollegando il cavo coassiale.
2. Tenere premuti contemporaneamente I tasti EST/OVEST per 5 secondi.
3. Ricollegare il cavo coassiale.
4. Il LED rosso lampeggerà 4 volte.
5. Reset posizione reimpostate, reinserimento tabella iniziale da ricevitore e correzione punto "0".

Risoluzione problemi

Sintomi	Soluzioni
I pulsanti manuali non funzionano	1. Collegare il motore al ricevitore tramite cavo coassiale e assicurarsi che il ricevitore sia acceso.
Il motore non funziona	1. Assicurarsi che tutti I cavi siano ben collegati 2. Controllare se il ricevitore sia DiSEqC 1.2. In caso contrario provare a utilizzare un box di controllo DiSEqC 1.2. 3. Controllare che la parabola non sia troppo pesante.
Il motore si ferma prima del limite Massimo dichiarato	1. Disattivare da ricevitore limiti e muovere ancora il motore 2. Assicurarsi che il motore o l'antenna non siano disturbati da un qualsiasi elemento lungo tutta l'escursione polare.
Il motore si muove ad intermittenza	1. Assicurarsi che l'antenna non sia troppo pesante o grande. 2. Controllare che il cavo sia di buona qualità e di tipo specifico per uso satellitare 3. Controllare che la potenza in uscita dal tuner del ricevitore sia superiore a 350 mA.
Il motore a volte gira velocemente e altre volte più lentamente	1. La velocità del motore varia con la tensione di uscita del ricevitore (12/18Vdc). Tutto questo è normale.

Tutte le posizioni dei satelliti non sono corrette e il valore dell'angolo a video è diverso dall'indicatore sul perno.	1. Correggere il problema attraverso la funzione "Go To 0" il motore si posizionerà a 0 gradi come punto di riferimento. OPPURE 2. Andare su una posizione satellitare tramite ricevitore o con un'interfaccia e attendere circa 30 secondi fino allo stop. 3. Spostare l'antenna a est o a ovest fino alla ricezione in chiaro del canale e al suo satellite di riferimento. 4. Usare la funzione "Re-calculate" o "Shift" per correggere la posizione dell'antenna.
---	---

SPECIFICHE TECNICHE

Protocollo	DiSEqC 1.2 & Goto"X"
Ricevitori compatibili	Ricevitori con DiSEqC 1.2 o interfaccia motore
Dimensioni Antenna	120 cm Max.
Velocità	2.5° / sec(a13V) ; 3.2° / sec(a 18V)
Angolo Azimutale	80° Est ~80° Ovest (160°)
Angolo Elevazione	25~75°

Vtaggio ingresso	13 / 18Vdc
Vtaggio uscita	13 / 18Vdc
Consumi	100mA(Standby) 200mA(Normale) 350mA(Max.)
Posizioni satellite	100posizioni
Funzione di calibrazione	SI(Goto 0°)
Tasti Manuali Est/Ovest	Si(situati sul fondo del motore)
Protezione limiti	1.Con microinterruttori 2.Programmabili via Software 3.Limite di corrente
Sensore di posizionamento	Ad alta risoluzione con sensore ad effetto Hall
Connettori	Tipo F
Peso (Motore)	3.1 Kg (Net) / 3.5 Kg (Lordo)
Dimensioni(Motore)	345*168*110mm3(Lordo)

DiSEqC™ è un marchio di EUTELSAT

TABELLA ANGOLO ELEVAZIONE E DECLINAZIONE

Vostra latitudine	Angolo elevazione	Angolo Declinazione	Angolo Staffa antenna	Vostra latitudine	Angolo elevazione	Angolo declinazione	Angolo staffa antenna
0	90	0.0	35.0	34	56	5.5	29.5
1	89	0.2	34.8	35	55	5.6	29.4
2	88	0.4	34.6	36	54	5.8	29.2
3	87	0.5	34.5	37	53	5.9	29.1
4	86	0.7	34.3	38	52	6.0	29.0
5	85	0.9	34.1	39	51	6.1	28.9
6	84	1.1	33.9	40	50	6.3	28.7
7	83	1.2	33.8	41	49	6.4	28.6
8	82	1.4	33.6	42	48	6.5	28.5
9	81	1.6	33.4	43	47	6.6	28.4
10	80	1.8	33.2	44	46	6.7	28.3
11	79	1.9	33.1	45	45	6.8	28.2
12	78	2.1	32.9	46	44	6.8	28.2
13	77	2.3	32.7	47	43	7.0	28.0

Vostra latitudine	Angolo elevazione	Angolo Declinazione	Angolo Staffa antenna	Vostra latitudine	Angolo elevazione	Angolo declinazione	Angolo staffa antenna
14	76	2.4	32.6	48	42	7.1	27.9
15	75	2.6	32.4	49	41	7.2	27.8
16	74	2.8	32.2	50	40	7.3	27.7
17	73	3.0	32.0	51	39	7.4	27.6
18	72	3.1	31.9	52	38	7.5	27.5
19	71	3.3	31.7	53	37	7.6	27.4
20	70	3.4	31.6	54	36	7.6	27.4
21	69	3.6	31.4	56	34	7.8	27.2
22	68	3.8	31.2	58	32	7.8	27.2
23	67	3.9	31.1	60	30	8.0	27.0
24	66	4.1	30.9	62	28	8.2	26.8
25	65	4.2	30.8	64	26	8.3	26.7

26	64	4.4	30.6	66	24	8.4	26.6
27	63	4.5	30.5	68	22	8.4	26.6
28	62	4.7	30.3	70	20	8.5	26.5
29	61	4.8	30.2	72	18	8.6	26.4
30	60	5.0	30.0	74	16	8.6	26.4
31	59	5.1	29.9	76	14	8.6	26.4
32	58	5.2	29.8	78	12	8.7	26.3
33	57	5.4	29.6	80	10	8.7	26.3

TABELLA DEI SATELLITI PREMEMORIZZATI

N.	Nome satellite	Longitudine(+Ovest / -Est)
1	TELESTAR 12	15W
2	ATLANTIC BIRD 1	12.5W
3	ATLANTIC BIRD 2	8W
4	NILESAT 101,102, ATLANTIC BIRD 4	7W
5	ATLANTIC BIRD 3	5W

6	AMOS 2/3	4W
7	INTELSAT 10-02	1W
8	SIRIUS 4	4.8E
9	EUTELSAT W3A	7E
10	EUROBIRD 9A	9E
11	EUTELSAT W1	10E
12	HOTBIRD 6,7A,8	13E
13	EUTELSAT W2	16E
14	ASTRA 1F/H/KR/L/M	19.2E
15	EUTELSAT W6	21.6E
16	EUROBIRD 2	25.5E
17	BADR 4-6	26E
18	ARABSAT 2B	30.5E
19	ASTRA 1D	31.3E
20	EUTELSAT W4	36E
21	EXPRESS AM1	40E
22	TURKSAT 2A/3A	42E
23	EXPRESS AM22	53E
24	INTELSAT 902	62E
25	ABS 1	75E
26	NSS 7	22W