Latitude		15°	30°	40°	45°	65°
Elevation	Original	72°	55°	44°	38°	17°
STAB	30°-Angle	27°	25°	24°	23°	22°
MOTECK	40°-Angle	37°	35°	34°	33°	32°

و قبل البدء فى البحث عن الإشارات يحتاج موتور الطبق إلى توجيه بعد ضبط الزوايا ، و باستخدام بوصلة يتم تحريك الموتور و الطبق حتى نقطة الصفر ناحية الجنوب (بحيث يشير إلى الشمال فى نصف الكرة الجنوبى) و من هنا يمكن بدأ عملية البحث عن الإشارات فقم ببساطة بضبط جهاز الريسيفر على تردد قناة عاملة و من المفضل تحديد بيانات تلك القناة من خلال جدول ال SatcoDX .

و أول خطوة تقوم بها هى تفعيل عمل وظيفة DiSEqC 1.2 بجهاز الريسيفر و أيضا وظيفة USALS إذا كانت متاحة ، حيث أن وظيفة USALS تسهل من عملية ضبط الطبق ، و هو عبارة عن برنامج بجهاز الريسيفر يسألك عن موقعك الجغرافى و يقوم باحتساب موقع القمر الصناعى أتوماتيكيا باستخدام عملية حسابية معقدة ، و عند الحصول على إشارة تحتاج فقط إلى ضبط قاعدة الطبق أفقيا على الصارى للحصول على أقصى قوة للإشارة ، و إذا كانت عملية ضبط الطبق للاتجاه الجنوبى تحتاج إلى ضبط يجب أن تصحح ، و عند استقبال أول قمر صناعى بطريقة دقيقة يتم التعرف على مواقع بقية الأقمار الصناعية أتوماتيكيا بدون إدخال أى بيانات أخرى بخصوص مواقع الأقمار إلى الريسيفر .

و بدون وظيفة USALS فان عملية ضبط الطبق الهوائى تكون صعبة بعض الشىء حيث تقوم وظيفة DiSEqC 1.2 بتحريك الطبق إلى القمر الصناعة المارد استقباله بنفس الطريقة السابقة و لكن مع عدم وجود موقع جغرافى و يتم ذلك بناء على الضبط اليدوى لمواقع الأقمار الصناعية .

و لذلك فعند توجيه الموتور لأول مرة يتم حفظ موقع القمر ثم يتم فعل ذلك لبقية الأقمار الواحدة تلو الأخرى ، و يتم التوجيه الدقيق لموقع القمر عن طريق استخدام التحريك east/west ، و نتيجة لهذه الصعوبات فان الشركات المنتجة لهذه المواتير قامت بعمل برنامج لتسهيل عملية احتساب مواقع الأقمار الصناعية الصحيحة على موقع الإنترنت ، و قد قامت مجلة تيلى ستلايت بعمل إصدار من هذا البرنامج باسم (“USPOS”) و يمكن تحميلة من موقع الإنترنت www.TELE-satellite.com/Uspos.exe

ضبط تركيب طبق متحرك

بقلم : Heinz Koppitz

يمكن لأى طبق أن يستقبل قمر صناعى واحد فقط إذا كان الطبق ثابتا و لكن يمكن تطوير نظام الاستقبال إلى نظام متحرك لاستقبال العديد من الأقمار الصناعية و لا يتم تغيير الطبق نفسه و لا قطعة ال LNB و لكن يتم إضافة موتور التحريك فقط حيث أن معظم أجهزة الريسيفر الحديثة مزودة ببروتوكول DiSEqC 1.2 التى تقوم بتحريك المواتير المتوافقة مع هذا النظام و بعض أجهزة الريسيفر تجعل الأمر اسهل حيث يوجد بها بروتوكول USALS (تحديد أماكن الأقمار الصناعية أتوماتيكية) و التى تسمى أيضا DiSEqC 1.3 أو GoTo X .

إن الموتور هو الذى يقوم بتحريك الطبق بين مواقع الأقمار الصناعية المختلفة و يتم تركيب الموتور بين عمود الصارى و قاعدة الطبق التى يتم تصميمها بحيث يتم تدوير المحور ناحية الشمال و بعد ذلك يتم ضبط زاوية ارتفاع الطبق و خط الشفق و يتم تحريك الطبق على محور واحد .

يتم تركيب الموتور على صارى أفقى و يتم توجيه الطبق ناحية القمر الصناعى المراد استقباله تماما كما يحدث فى حالة تركيب طبق ثابت بحيث يتم ضبط قاعدة الطبق ناحية نصف الكرة الجنوبى على قدر المستطاع و ذلك لاستقبال الأقمار الصناعية ناحية نصف الكرة الشمالى و يجب أن تكون الأقمار الصناعية المستقبلة بمسافة 5 درجات من موقعك الجنوبى و موقعك الجنوبى يساوى خط الطول بالنسبة لموقعك الجغرافى .

كمثال، إذا كان موقعك الجغرافى هو 73 درجة غرب فيجب أن تكون الأقمار المستقبلة +/- 5 درجات من درجة 73 غرب أو بين مدى 68 درجة و 78 درجة غرب ، و ضبط عملية التصعيد (الارتفاع) تختلف تماما عن طريق الضبط الأولى حيث أن زاوية الارتفاع تعتمد على موقع خط العرض بالنسبة لموقعك الجغرافى و يتم انحناء الطبق طبقا لنوع الموتور المستخدم ، فعلى سبيل المثال مواتير STAB درجة انحناء الطبق تكون 30 درجة بينما مواتير MOTECK تكون درجة انحناء الطبق 40 درجة .