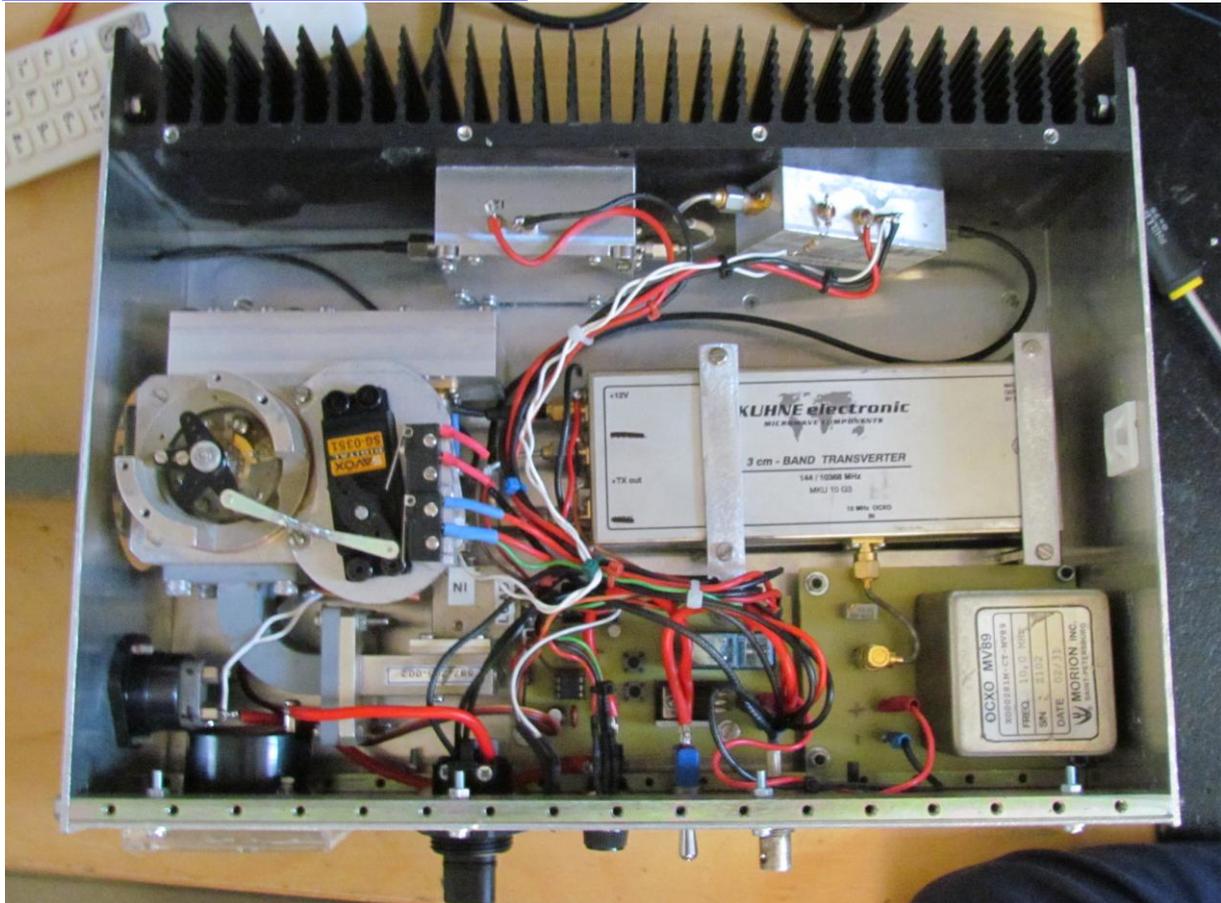


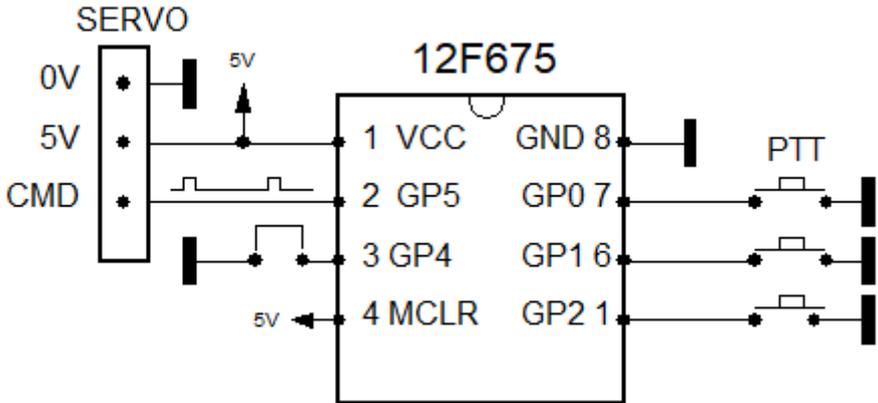
Motorisation pour commutateur guide d'onde par F5UBZ Loïc( mise a jour 2019 : schéma simplifié)

Les commutateurs hyperfréquences à guide d'onde sont généralement motorisés avec des moteurs DC 24V : j'ai donc remplacé le moteur par un servomoteur de modélisme 5V qui positionne l'axe suivant la largeur d'impulsion 1...2ms de commande , et une logique de commande à microcontrôleur de Microchip , un 12F675 très bien distribué et pas cher . Il faut le programmer avec le fichier Switch.HEX  
[www.f5ubz.fr/switch/switch.htm](http://www.f5ubz.fr/switch/switch.htm)



J'ai monté un servomoteur latéralement (pour gagner de la place verticalement), avec une came et une détection des positions Rx/TX par deux micro-Switch de qualités. Les réglages sont simples : à l'aide des deux boutons poussoirs, régler le positionnement de l'axe du servo pour les deux positions PTT rx/tx. Les réglages sont bien sur mémorisés dans l'EEPROM du 12F675 .Suivant la position d'un jumper sur GP4 à la masse, il est possible d'avoir un 'Timeout ' de trois secondes environ sur la commandes du servomoteur : celui ci disposant d'un couple important pour le maintient de l'axe dans la position demandé, il peut être judicieux d'arrêter la commande vers le servomoteur.

Le schéma est simple (Difficile de faire plus simple) pas besoins de mettre des Resistances de rappel au + 5v, celles-ci sont gérés en internes par programmation.



Bonne réalisation.

73 de Loic F5UBZ --