

Podstawowe informacje

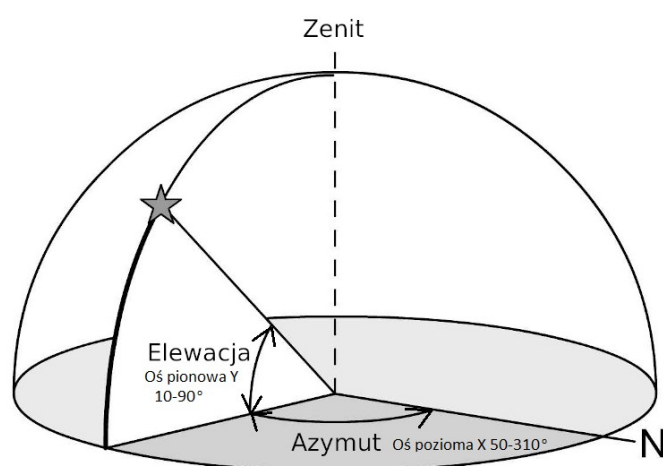
Azymut (oś pozioma X , obrotowa trackera) to kąt zawarty między północną częścią południka odniesienia, a **kierunkiem poziomym** np satelity. Wartość azymutu liczy się zgodnie z ruchem wskazówek zegara. Na trackerze zakres ruchu azymutalnego powinien wynosić ok 260° (od 50° – 310°)

Elewacja (oś pionowa Y, oś pionowania, poziomowania , kładzenia się trackera)

Jest to kąt wznoszenia się względem poziomu(azymutu)

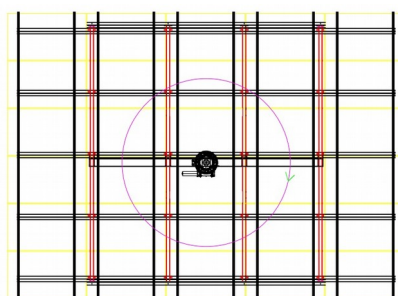
Ten kąt wznoszenia się jest określany jako kąt elewacji

Na trackerze zakres ruchu elewacyjnego powinien wynosić ok 80° (od 10° – 90°)



Pozycje trackera:

1. Ruch azymutalny – obrotowy trackera



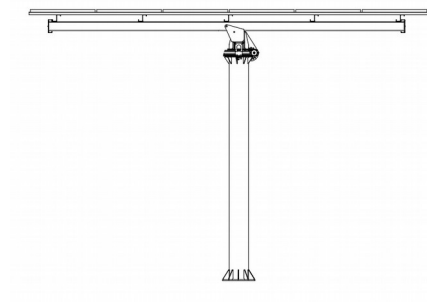
2. Ruch elewacyjny – pionowanie się trackera



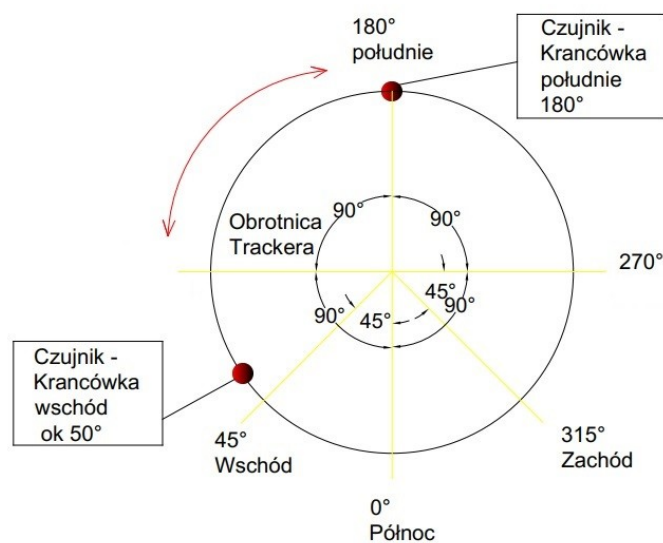
3. Ruch elewacyjny – kładzenie się , poziomowanie się trackera , tracker idzie w "grzyba "



4. Ruch elewacyjny – pozycja pozioma , tracker jest w pozycji "grzyba" ,

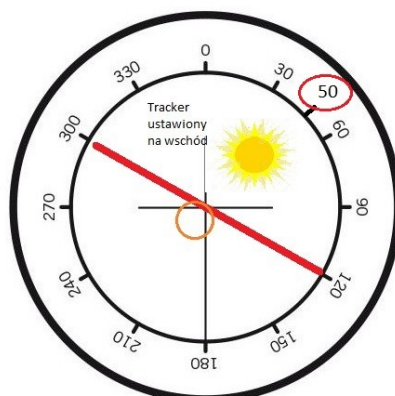


Schemat instalacji krancówek wschód – południe

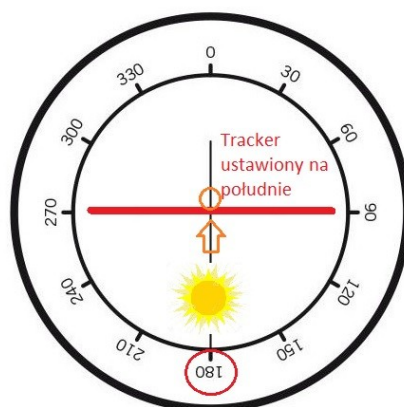


Pomiary kąta ustawienia trackera

1. Tracker ustawiony na wschód (ok 50°)



2. Tracker ustawiony na południe (180°)



3. Tracker ustawiony na zachód (ok 310°)

