
Inhaltsverzeichnis

DXL - APRStracker

[Versionsgeschichte interaktiv durchsuchen](#)
[VisuellWikitext](#)

Version vom 28. August 2013, 15:34 Uhr
([Quelltext anzeigen](#))

[Oe5dxl](#) ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))
(APRS Tracker, Schaltung, Sourcecode)
[← Zum vorherigen Versionsunterschied](#)

Zeile 3:

Hier entsteht die Seite zum Hard- bzw.
Softwareprojekt um APRS von OE5DXL

Da an einer "richtigen" Doku noch
gearbeitet wird, hier mal Sourcecode,

Konfigurations-Tool und eine
Schaltungsvariante, die man vereinfachen
kann

Zeile 8:

[[Media:tracker.zip|Source,Config,
Schaltungsvariante]]

Als Hardware wird ein ATTiny13,
ATTiny2313, Atmea88 oder mit IO-Pins

Version vom 28. August 2013, 15:50 Uhr
([Quelltext anzeigen](#))

[Oe5dxl](#) ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))
(APRS Tracker, Schaltung, Sourcecode)
[Zum nächsten Versionsunterschied →](#)

Zeile 3:

Hier entsteht die Seite zum Hard- bzw.
Softwareprojekt um APRS von OE5DXL

Da an einer "richtigen" Doku noch
gearbeitet wird, hier mal Sourcecode,

Konfigurations-Tool und eine
Schaltungsvariante, die man vereinfachen
kann

Zeile 9:

[[Media:tracker.zip|Source,Config,
Schaltungsvariante]]

**Als Input dienen serielle GPS-Daten
(GPRMC und GPGGA).**

**Output ist (nebst PTT) AFSK APRS-
Mic-e Format mit Position,**

**Geschwindigkeit, Fahrtrichtung und
Höhe. Dabei sind (pro Profil)**

**2 Bakenzeiten und eine
Geschwindigkeit einstellbar unter
/ueber der**

langsam/schnell gebakt wird.

Als Hardware wird ein ATTiny13,
ATTiny2313, Atmea88 oder mit IO-Pins

| Zeile 14: | Zeile 21: |
|---|---|
| Quarz frei wählbar ca. 6..20MHz (Im Source eingeben). | Quarz frei wählbar ca. 6..20MHz (Im Source eingeben). |
| | |
| – GPS und Config-Programm koennen die seriellen Daten in TTL oder RS232- | + GPS und Config-Programm koennen die seriellen Daten in TTL- oder RS232- |
| Pegel liefern. Der Pegel wird mit einem (10k) Widerstand und den Schutzdioden | Pegel liefern. Der Pegel wird mit einem (10k) Widerstand und den Schutzdioden |
| im Prozessor angepasst, die Polarisation erkennt die Software. Baud (je nach | im Prozessor angepasst, die Polarisation erkennt die Software. Baud (je nach |
| – Takt) 300..200000. | + Takt) 300..200000, ueblich 4800, 9600. |
| | |
| AFSK-Baud und Tonfrequenzen (Shift) frei Konfigurierbar, ueblich: 300(kw), | AFSK-Baud und Tonfrequenzen (Shift) frei Konfigurierbar, ueblich: 300(kw), |

Version vom 28. August 2013, 15:50 Uhr

Hier entsteht die Seite zum Hard- bzw. Softwareprojekt um APRS von OE5DXL

Da an einer "richtigen" Doku noch gearbeitet wird, hier mal Sourcecode, Konfigurations-Tool und eine Schaltungsvariante, die man vereinfachen kann durch einen passiven Tiefpass statt dem OP.

Source,Config,Schaltungvariante

Als Input dienen serielle GPS-Daten (GPRMC und GPGBA). Output ist (nebst PTT) AFSK APRS-Mic-e Format mit Position, Geschwindigkeit, Fahrtrichtung und Hoehe. Dabei sind (pro Profil) 2 Bakenzeiten und eine Geschwindigkeit einstellbar unter/ueber der langsam/schnell gebakt wird.

Als Hardware wird ein ATTiny13, ATTiny2313, Atmea88 oder mit IO-Pins anpassen auch andere Typen mit (Quarz)-Takt, PTT-Transistor und einem RC-Tiefpass zum wegfiltern der PWM-Frequenz benoetigt. Quarz frei wählbar ca. 6..20MHz (Im Source eingeben).

GPS und Config-Programm koennen die seriellen Daten in TTL- oder RS232- Pegel liefern. Der Pegel wird mit einem (10k) Widerstand und den Schutzdioden im Prozessor angepasst, die Polarisation erkennt die Software. Baud (je nach Takt) 300..200000, ueblich 4800, 9600.

AFSK-Baud und Tonfrequenzen (Shift) frei Konfigurierbar, ueblich: 300(kw), 1200(ukw) Zum Mic-Pegel anpassen eignet sich ein Poti, fuer Handfunk-PTT Koppel-C und 4k7 zum PTT-Fet/Transistor.

Als Option kann mit Jumper/Schalter zwischen 2 (Tiny13) oder 4 User-Profilen ausgewaehlt werden, zB. Fahrrad/Auto. An einer Blink-Led fuer korrektem GPS-Empfang am Prozessor Pin fuer GPS-Rx (ohne diese) wird gearbeitet.