

## Robotfyr på 10 meter

v/LA5EBA og RED.

-5EBA, Lars, har kjørt et robotstyrt radiofyr. Fyret ligger i Bologna, Italia. Han har kjørt det flere ganger og finner det interessant. Sammen med QSL-kortet har han fått tilsendt informasjon om hvordan en bruker det. Italienerne har bedt ham om spre opplysninger om fyret. Som gammel HF-mann synes redaktøren det var hyggelig å kunne hjelpe til med å spre denne informasjonen. Et fyr brukes jo vanligvis til å kontrollere om båndet er åpent. Dette fyret fungerer slik at det svarer på dine anrop dersom du følger visse spilleregler. Det er jo egentlig flott, da du på denne måten også kan få testet senderforholdene fra der du bor. Fyret er jo automatisk og du er derfor ikke avhengig av andre mennesker for en test.

Dette fyret fungerer altså som en slags «mailbox». For dem som ikke kjenner uttrykket, kan opplyses at dette stammer fra dataverdenen. En mailbox er vanligvis en datamaskin som er koplet opp mot telenettet. Du kan ringe til den som en vanlig telefon og la din datamaskin kommunisere med postboksen. Du kan legge igjen beskjeder o.l. til andre på en slik elektronisk oppslagstavle. Det har vært gjort forsøk (og blir) med slike postbokser via HF.

Fyret fungerer noe på samme måten. Redaktøren skal prøve å gjengi instruksjonen slik at hvem som helst skal kunne greie «å snakke» med roboten.

### Tekniske spesifikasjoner:

Det er ARI – Bologna som står bak, og deriblant amatørerne IK4BWC, I4DVT, IK4EWK, I4IJY og I4TNM.  
Kontaktadresse: IY4M, P.O.Box 2128 Bologna, Italy.

Frekvens: 28195 kHz  
Mode: Telegrafi  
Effekt: 20 w eller 2 w  
Antenne: 5/8 jordplan  
Locator: JN54OK  
QTH: Pontecchio Marconi, Bologna

### Fyrets syklus:

**Identifikasjon:** «IY4M», ----- signal -----  
----- IY4M ROBOT QRV QRV

Dette blir sendt med 15 wpm (75 kar./min) og 20 w ut.

Fyret står så og venter på at noen skal kalle det opp. Pausen er på 30 sekunder før det kaller på nytt. Dersom du har tatt kontakt vil det gå ca. 30 sek. før du hører noe.

**Hastighet:** Du kan sende med 50–200 tegn pr. minutt. Roboten vil justere seg til samme hastighet. Båndbredden til fyret er +/- 250 Hz. Antall QSO som kan lagres er 550.

Det er 12 «nøkler» (kommandoer) som kan nyttes av deg når du kommuniserer.

Hensikten med fyret er å teste forholdene ved lange avstander på 10 m. Roboten samler data om stasjonene som kontakter den. Disse er igjen tilgjengelige for brukerne. Fyret sender også annen informasjon og bulletiner. Fyret er plassert ved det stedet som Marconi gjorde sine tidlige eksperimenter.

**Kontrollnøkler:** Robotens svar står med store bokst.:

- |         |   |
|---------|---|
| QRP K   | IY4M QRP PWR 2 W OUT<br>Setter effekten til 2 w.  |
| QRO K   | IY4M QRO PWR 20 W OUT<br>Setter effekten til 20 w.  |
| QTG K   | ET PULSERENDE 15 S. SIGNAL SENDES   |
| QSA K   | Du må sende noen streker og prikker eller kontinuerlig signal i 4 sek.<br>Roboten:<br>R R første gang. Andre gang:<br>UR S 1/9 PLUS S 1/9 PLUS eller<br>SRI NIL dersom signalet ikke var sendt lenge nok til at roboten fikk gitt deg en rapport. |
| QTC? K  | QTC . . . / . . . / . . . STORED<br>Roboten forteller deg hvilke beskjeder 1 til 5 som er lagret for tiden.<br>NO QTC STORED dersom det ikke er lagret noe.   |
| QTC 1 K | QTC + nr. får roboten til å sende beskjeden (ikke saktere enn 18 wpm)   |
| INFO K  | IY4M BT FQ 28195 KHZ BT QRO (QRP) o.s.v.  |
| LIST K  | V V V LIST OF QSO AT. Roboten sender ut alle lagrede QSOer i en hastighet på 50 wpm! Bruk datamaskin hvis du ikke greier å følge med! Listen gir tid, kallesignal; rapport etc. for dem som har vært innpå.                                       |

- LIST L K      Transmisjon som over, men hastighet 30 wpm. (Dette er laveste hastighet)
- QSO K          nnn QSO IN MEMORY eller NO QSO IN MEMORY
- MSG 1          Roboten sender meldinger: (til 4) nr. 1 og 2 inneholder nøkler. 3 er om råd for å «snakke» med den. 4 er en minnehilsen til Marconi.

**Hvordan opprette en liten QSO med roboten:**  
 IY4M DE ..... (ditt kallesignal to ganger) DE IY4M bt HR  
 OP ROBOT bt TKS FER CALL NW STORED IN MEMORY  
 bt

Roboten kontrollerer at det er et kallesignal. Dersom den ikke forstår sier den ?? PSE AGN

NB! Vær nøye med å sende kallesignalet ditt UTEN MELLOMROM mellom bokstavene. Hvis dette er godtatt sier

1:  
 NW PSE SEND SIG ES WL GIVE U RPRT BK. Dette betyr: vær grei å sende et signal og jeg vil gi deg en rapport. (Se ellers under QSA nøkkelen.) Roboten sender deg så en rapport. Deretter ber den om en rapport selv: NW PSE MY RST RST ?? BK

Send nå RST for roboten, to ganger eller mer. Avslutt med en K. Roboten skal så takke deg. En hilsen følger så i et eller annet språk.

**Merknader:**

For å være sikker på å komme innenfor robotens rx bånd må du sende noen V fulgt av K. Dersom du er innen båndet svarer roboten med ?? Du bør ellers alltid sende et par V ved begynnelsen av hver sending da dette letter robotens synkronisering på deg. Hver nøkkel kan repeteres flere ganger for bedre å trenge gjennom ved QRM, men du har kun 30 s. til rådighet.

Du rådes ellers til å holde avsluttende karakter K vel adskilt fra resten av teksten din. Hvis roboten ikke reagerer på en sending fra deg igjen, prøv med å sende flere K'er istedet for å gjenta hele meldingen. Kontrollnøkler og kallesignal må sendes uten mellomrom mellom de enkelte tegn.

**Vel, det var det. Hjelp til med å aktivisere 10 m!!!**

THIS CERTIFIES THAT STATION  
**LA5EBA** HAS OPERATED THE  
**MARCONI**  
 memorial beacon  
 robot

28,195 MHZ  
 Power out: 20/2 W

**GUGLIELMO MARCONI MEMORIAL BEACON ROBOT**

**IY4M**

This 1st amateur radio beacon robot on band 10 m. is located near Villa Griffone, at Pontecchio Marconi, (Bologna) Italy. In this place, young Guglielmo Marconi made his early radio experiments and here the first radio signals originated. The beacon is managed by the Associazione Radiatori Italiani of Bologna.

RADIO	DATE	GMT	TX	RST	MODE
<b>LA5EBA</b>	<b>6-09-86</b>	<b>1146</b>	<input checked="" type="checkbox"/> QRO <input type="checkbox"/> QRP	<b>549</b>	<b>CW</b>

P.O. BOX 2128  
 40100 BOLOGNA  
 ITALY

73 DE **I4DVT**