

E-ZEUS と E-ZEUS2 比較表		
項目	E-ZEUS	E-ZEUS2
1. プログラム部品	PIC16F886 (TGauto) PIC628A (POST) CPLD XC95108 (E-ZEUS1)	PIC24FJ64 (E-ZEUS2) PIC628A (POST2) 以上 2 部品。 XC95108 は生産終了
2. 中枢マイコンのスペック	PIC16F886 8 bit clock 20MHz 5 MIPS	PIC24FJ64 16 bit clock 32MHz(8x'tal ×4 PLL) 16 MIPS
3. 消費電流	5V 500mA	5V 100mA 以下 CPLD を使用しないため低消費電力を実現。 DC/DC コンバータを不要とし、3 端子レギュレータを採用。
4. 入力電圧	DC12V~40V	DC6V~35V ドライバと電源を共用する場合は DC12~35V が適当
5. フィードバック制御	セミクローズ	オープン。ステッピングモータ限定と割り切っている
6. モータ制御方式	1CK 方式 と 2CK 方式をジャンパーで切替	1CK 方式 と 2CK 方式のコネクタを差換え
7. 中速と高速の設定	IC555 を採用。中速と高速は連動する。 最高速はおよそ 35k PPS	NJM4151 を採用。中速と高速を個別に設定可能。 可変範囲 1kPPS ~ 100kPPS
8. 応答パルスレート最高値	およそ 16k PPS	100k PPS 以上
9. 駆動パルスの分周フィードバック	「分周なし」「4 分周」「8 分周」「16 分周」から選択。応答パルスレートが低いことによる仕様。	「分周なし」 応答パルスが十分高速であるため。

10. 追尾周波数の設定	駆動パルスの分周設定時は、周回パルス数と追尾周波数を個別に設定する。	周回パルス数のみでよい。追尾周波数は同時に設定される。
11. 通信ポート	D-sub9 ピン シリアル	USB による仮想シリアル通信 (FTD 社)
12. 手動操作後のスローダウン	ジャンパーにより「0.08sec」「0.32sec」のいずれかを選択	通信により 256 段階(実質的に無段階)に数値で設定
13. 星景用 1/2 恒星時出力	なし	スイッチ操作により出力可能。 ただし Yoc による通信でも可能であり、自由度が高い。
14. 数字 LED 輝度変更	なし	スイッチ操作により 2 段階で変更可能
15. 赤緯バックラッシュ補正機能	なし	オートガイダ, 自動導入とも設定可能。 設定値は通信により数値で指令。
16. 対応ソフト	Yoc (フリーウェア) SuperStarIV, (シェアウェア) ASCOT Telescope Driver for E-ZEUS (フリーウェア) ELM for E-ZEUS (シェアウェア)	現状では Yoc ver3.0 ベータ のみ
17. コントローラサイズ	長 100mm × 幅 90mm	長 70mm × 幅 88mm