

Aktuální stav ovládání kopulí:

Řídicí systém je aktuálně realizován dvěma hlavními rozvaděči a dvěma rozvaděči umístěnými na kopulích Hvězdárny. V rozvaděčích jsou instalovány průmyslové počítače. Hlavní rozvaděče jsou umístěny v místnosti pod kopulí a s kopulí jsou propojeny průchodkami. Systém je prakticky nefunkční z důvodu nefunkčnosti průmyslových komponentů, které jej tvoří.

Ovládání kopulí je v současnosti realizováno ručně přes grafické rozhraní, protože spojení paralaktické montáže dalekohledu s řídicím systémem nefunguje. To znamená, že se kopule neotáčí automaticky podle nastavené pozice dalekohledu. V současné době jsou používány k astronomickým pozorováním dalekohledy osazené na těchto dvou typech paralaktických montáží: 10M GM-4000 a Sky-Watcher EQ-8.

Mechanické části otáčení kopule a otevírání štěrbiny kopule (ozubená kola, převody a řetězy) jsou v dobrém stavu a funkční.

Každá kopule je vybavena motorem (typ B3B5-80x0,55x1500 A, napájení 220V/380 V, 1360 ot./min., 50 Hz, osazeným převodovým mechanismem pro otáčení kopule), který je funkční, ale způsobuje nepravidelně rušení a krátkodobá „zamrznutí“ okolních elektronických zařízení, např. počítačů.

Ovládání štěrbiny obou kopulí je realizováno stejnosměrnými motory Transmotec WHD80141-24-50. Tyto motory jsou funkční, ale díky poruše rozvaděče nelze využívat elektrické otevírání a zavírání štěrbiny. Také není funkční systém automatického zavírání štěrbiny kopule v případě deště či sněžení.

Stejně tak jsou nefunkční čidla krajních poloh štěrbiny i kopule a nefunguje dobíjení akumulátorů (nevíme v jakém jsou stavu) nutných pro elektrické zavírání štěrbiny obou kopulí.