

Programmierung der Remote-Head Digitalmotoren

1. Installation der Faulhaber Software
2. Abdeckscheibe am Remote-Head entfernen (4 Schrauben)
3. 9-polige VGA-Buchsen für Pan und Tilt leicht herausziehen
4. Bedieneinheit mit dem Remote-Head verbinden und einschalten
5. USB / Null-Modem Kabel mit der VGA-Buchse am Remote-Head verbinden (zuerst Pan, dann Tilt)
6. Starten der Faulhaber-Software
7. Motion Manager Antriebsknoten gefunden
8. Terminal öffnen
9. Parameterdatei empfangen (Werte werden ausgelesen)
10. Wichtig sind nur: AC – SP – MAV
11. Nun Kommando eingeben:
 - a. AC = Rampe für An- und Ausfahrt
 - b. SP = Geschwindigkeit
 - c. MAV = Fenster für Joystick

Beispiele:

AC 50 -> weiche Rampe
AC 1000 -> harte Rampe

SP 50 -> langsame Max.-Geschwindigkeit
SP 1000 -> schnelle Max.-Geschwindigkeit

MAV 50 -> kleines Fenster (empfindliches Verhalten des Joysticks)
MAV 1000 -> großes Fenster (weniger empfindliches Verhalten des Joysticks)

Normalwerte:

Pan:

AC 150
SP 8000
MAV 800

Tilt:

AC 200
SP 4500
MAV 800

12. Wenn die gewünschten Werte ermittelt sind, muss die Programmierung mit EEPsAV in das EPROM gespeichert werden
13. Kontrolle der neuen Werte: Terminal öffnen -> Parameterdatei empfangen
14. Computerverbindung trennen und Abdeckung wieder befestigen
15. Der Remote-Head läuft jetzt mit den neuen Werten