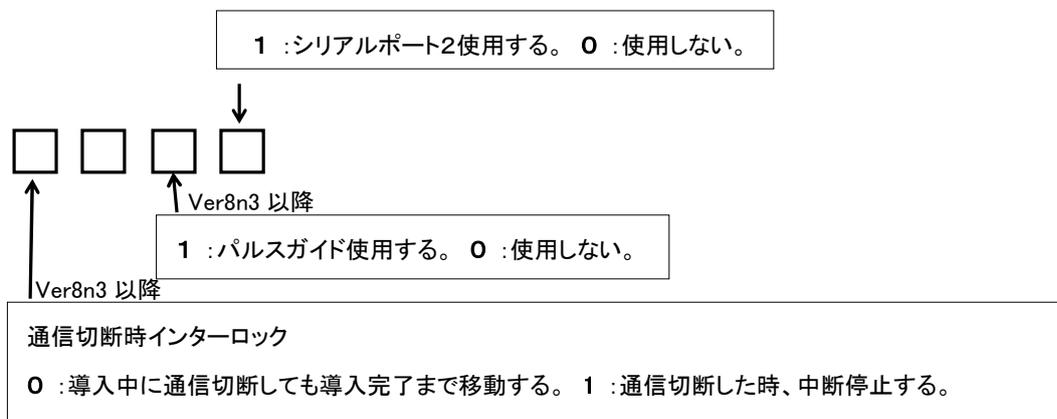


プレートソルブ使用時のパラメータ設定について

シリアルポート2(有線シリアル)側の設定

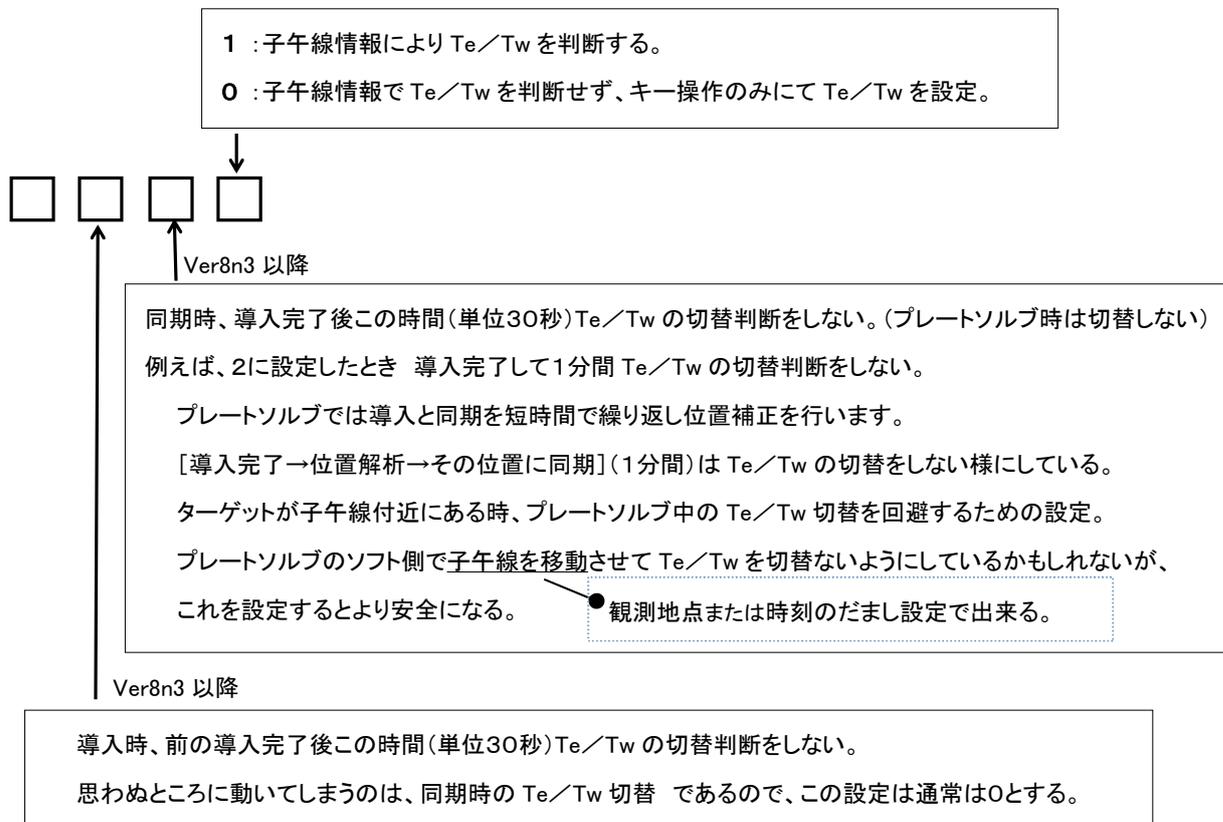
P060 : ポート使用/未使用



通常の設定 P060=0011

(Ver8n3 以降ではパルスガイドも使用する。)

P064 : テレスコープイースト(Te)/テレスコープウエスト(Tw)反転指示



プレートソルブを使用するときの通常設定 P064=0021

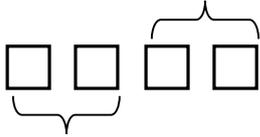
(同期時、導入完了後1分間 Te/Tw の切替をしない。)

子午線近傍動作のパラメータ設定について (Ver8n3以降)

P055 : シリアルポート1(Bluetooth) 側 子午線近傍で $T_e \rightarrow T_w$ に切替しない。

P065 : シリアルポート2(有線シリアル) 側 子午線近傍で $T_e \rightarrow T_w$ に切替しない。

同期時、子午線判断 T_e/T_w でこの設定分角(単位1分) T_w 側に入っている場合でも $T_e \rightarrow T_w$ に切替しない。
子午線近傍の同期で T_e 側を維持したいときの設定。



導入時、子午線判断 T_e/T_w でこの設定分角(単位1分) T_w 側に入っている場合でも $T_e \rightarrow T_w$ に切替しない。
子午線近傍の導入で T_e 側を維持したいときの設定。

通常の設定 P055、P065=0010~0015

(同期時のみ10~15分角 T_w 側に入っている場合でも $T_e \rightarrow T_w$ に切替しない。)

P118 : 追尾時、子午線越え停止設定

追尾の子午線越え停止: 入り込み分角(単位10分)設定

例えば、設定値3では 子午線を越えて30分角で追尾が停止する。



(操作キーやシリアルポートからの)無操作状態が続くと追尾を停止する。その時間の設定(単位1時間)
例えば、設定値6では 無操作になって6時間後に追尾が停止する。

この設定の有効/無効

0:無効 1:有効

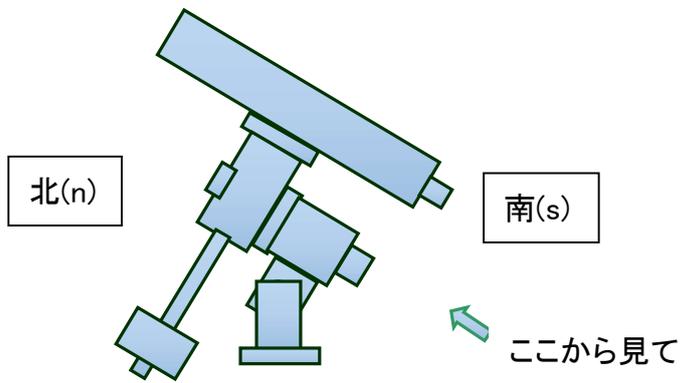
通常の設定 P118=1606

(無操作状態設定6時間、子午線越え60分角入り込みで追尾停止する。)

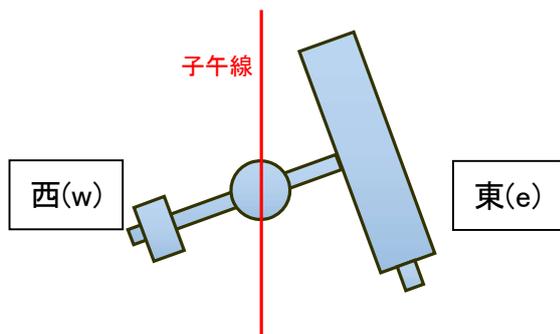
Ver8n6以降

星羊翁さま制作のSR20用ASC0Mドライバーを使用するときは、P118の設定を無効にする。

P118=0□□□



テレスコープイースト(Te)



テレスコープウエスト(Tw)

