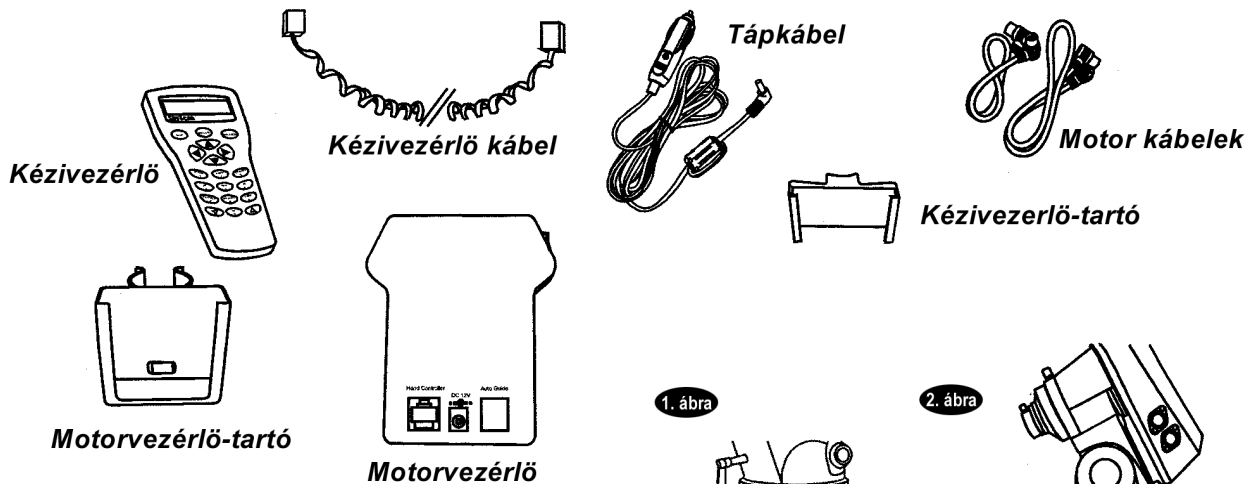


# A EQ-3/EQ-5 SYNSCAN VEZÉRLÉS ÜZEMBEHELYEZÉSE

## A CSOMAG TARTALMA



## ELŐKÉSZÜLETEK

- 1) Keresse meg a kézvezérlő-tartót, majd ütközésig csúsztassa az okulár tálcán található kivágásba amint az az 1. ábrán látható.
- 2) Fordítsa a mechanikát az északi irányba, majd pattintsa rá a motorvezérlő-tartót a jobb oldali lábra a 2. ábrának megfelelően.
- 3) Csúsztassa a motorvezérlőt a tartójába a 3. ábrán látható módon.
- 4) Forgassa el a deklinációs tengelyt úgy, hogy a motor ugyanarra az oldalra essen, mint a csatlakozójzatok – ld 4. ábra.



Ahhoz, hogy elkerülje a lehetséges elektromágneses interferenciákat, a motorvezérlő-tartót stabilan az acéllábra kell rögzíteni, valamint a vezérlőt ütközésig a helyére kell csúsztatni.

## A KÁBELEK CSATLAKOZTATÁSA

- 5) Keresse meg a rövidebbik kábelt. Az egyik végét dugja bele a motorvezérlő egységbe, a másikat pedig a „RA in” feliratú csatlakozóba. (5. ábra)
- 6) Keresse meg a hosszabbik kábelt. Az egyik végét csatlakoztassa a Dec motorba, a másikat a mechanika oldalán található „DEC out” jelzésű aljzatba, ahogy az a 6. ábrán is látható.
- 7) A kézvezérlő kábelének mindkét végén egyforma, RJ-45 jelű csatlakozó található. Egyik végét a kézvezérlő aljába dugja bele, a másikat a motorvezérlőn található „Hand controller” feliratú aljzatba.
- 8) Keresse meg a tápkábelt. Mielőtt ezt csatlakoztatná, győződjön meg, hogy a motorvezérlőn található kapcsoló OFF állásban van. Csatlakoztassa a tápkábelt, majd kapcsolja be a mechanikát, azaz billentse a kapcsolót ON állásba.

