

ASCOMPAD

Version 1.0

HISTORIQUE

VERSION	DATE	REDACTION	VALIDATION	COMMENTAIRE
1.0	05/03/10	Eric EGEA		Création du document

TABLE DES MATIÈRES

1 - INTRODUCTION.....	4
<i>1.1 - TÉLÉCHARGEMENT.....</i>	4
2 - LE PARAMÉTRAGE.....	5
<i>2.1 - LISTE DES PARAMÈTRES.....</i>	5
3 - UTILISATION.....	6
<i>3.1 - LES PRÉRÉGLAGES.....</i>	6
<i>3.2 - LES APPAREILS DE MISE AU POINT ABSOLUS.....</i>	7

1 - INTRODUCTION

L'interface pour les appareils de mise au point ASCOM est très simple d'emploi et utilise seulement deux méthodes pour piloter le moteur à savoir MARCHÉ et ARRÊT. En plus de ces 2 commandes, il existe un certain nombre de paramètres modifiables même si certains ne s'appliquent pas systématiquement à tous les appareils.

En outre, ASCOMPAD vous offre la possibilité de :

- définir 4 préréglages pour déterminer différentes longueurs de déplacement ;
- contrôler votre appareil à l'aide d'un joystick ;
- verrouiller l'appareil afin d'éviter toute manipulation accidentelle ;
- définir et paramétrer 2 moteurs de mise au point (seulement si l'identification de leur pilote respectif ASCOM est différente) ;
- affecter des sons aux différentes actions d'ASCOMPAD.

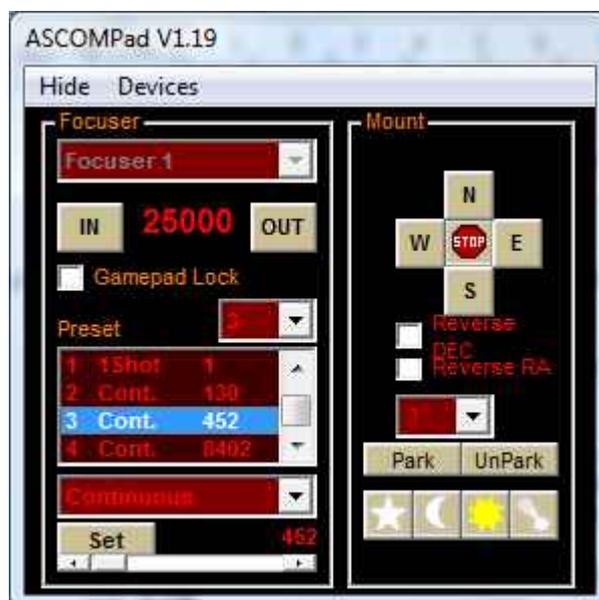


Fig. 1.1 : Fenêtre principale

1.1 - TÉLÉCHARGEMENT

ASCOMPAD peut être téléchargé à partir de [l'espace EQMOD du site de Sourceforge](#). Il vous suffit ensuite de lancer l'exécutable pour l'application.

2 - LE PARAMÉTRAGE

ASCOMPAD peut vous montrer quelles sont les propriétés de l'appareil de mise au point actuellement connecté. Pour les afficher, cliquez sur *Devices/Focuser#/Setup* (fig. 2.1). Ces paramètres (fig 2.2) affecteront le comportement de l'appareil lorsque les commandes lui seront envoyées.

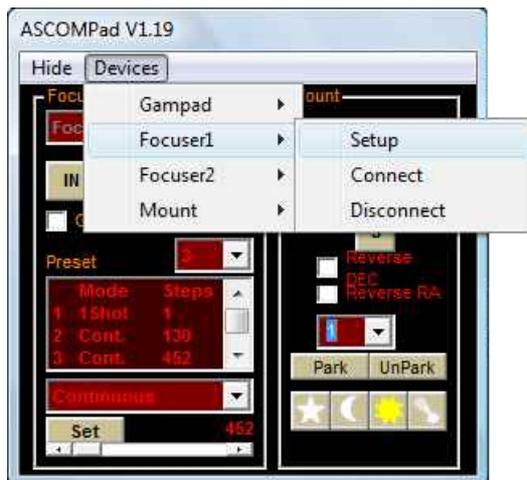


Fig 2.1 : Paramétrer l'appareil de mise au point

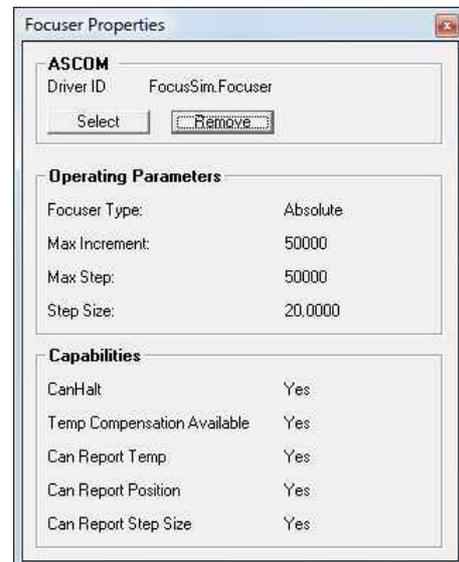


Fig 2.2 : Les paramètres

2.1 - LISTE DES PARAMÈTRES

Focuser Type

Il peut être relatif (*Relative*) ou absolu (*Absolute*).

Pour un appareil dit absolu, la commande de mouvement sait exactement jusqu'où se déplacer.

Pour un appareil de type relatif, l'ordre de mouvement s'effectue par rapport à la position actuelle de l'appareil.

Par conséquent, un ordre de mouvement de 400 déplacera l'appareil absolu à 400 pas de son point d'origine (0) et un appareil relatif à 400 pas de sa position actuelle.

Max Increment

Ce paramètre définit le nombre maximum de pas que peut réaliser l'appareil lors d'un mouvement.

Max Step

C'est le nombre maximum de pas que l'appareil peut réaliser au total. L'amplitude du déplacement varie donc de [0 à *Max Step*].

Step Size

C'est un paramètre optionnel qui donne la taille de chaque pas en microns.

CanHalt

Cette fonction détermine si oui ou non l'appareil peut être arrêté lorsqu'il est en mouvement

3 - UTILISATION

En cochant *Gamepad Lock*, vous évitez toute interaction involontaire avec votre appareil. ASCOMPAD fonctionne en demandant au moteur de mise au point de se déplacer tant qu'un bouton est enfoncé. La longueur du déplacement dépend du préréglage (*Preset*) en cours (fig 3.1) et de la longueur du pas qui lui est affectée (*Step Size* - voir 2.1).

3.1 - LES PRÉRÉGLAGES

Par exemple, prenons les paramètres de la figure 3.1.



Fig. 3.1 : Exemple de paramétrage des préréglages.

Le préréglage 3 est actuellement sélectionnée. Cela signifie que la prochaine commande de mouvement envoyée au moteur de mise point demandera à ce dernier de se déplacer de 452 pas. Lorsque le bouton est actionné l'ordre de déplacement est envoyé. Si à la fin de ce déplacement, le bouton est toujours actionné un nouvel ordre pour un déplacement de 452 pas sera à nouveau envoyé et ainsi de suite jusqu'à ce que l'utilisateur relâche le bouton ou que la position maximale soit atteinte. C'est le mode *Continuous*.

Si votre mise au point motorisée supporte la commande d'arrêt ASCOM, le déplacement s'arrête dès que vous relâchez le bouton le déplacement.

Au contraire, si votre appareil ne supporte pas cette commande, alors le mouvement se poursuivra même après le relâchement du bouton jusqu'à ce que le nombre de pas défini dans la présélection (*Preset*) en cours soit atteint.

Le préréglage 1 est un cas à part et ne génère qu'un seul ordre de mouvement même si le bouton reste actionné. De plus, la commande d'arrêt, n'est jamais envoyée. En relâchant puis en réappuyant sur le bouton (mode *1Shot*), l'appareil peut être avancé petit à petit.

Pour modifier le nombre de pas d'une présélection (fig 3.2), il suffit

1. de sélectionner la présélection que vous souhaitez modifier à l'aide de la souris (utilisez si besoin la barre de défilement latérale) ;
2. de modifier le nombre de pas à l'aide de la barre de défilement inférieure
3. de cliquer sur le bouton *Set* ;

Il vous suffira par la suite de choisir la présélection que vous souhaitez utiliser à l'aide de la liste déroulante.



Fig. 3.2 : Paramétrage des présélections

3.2 - LES APPAREILS DE MISE AU POINT ABSOLUS

Pour les moteurs de ce type, ASCOMPAD a besoin que l'appareil envoie sa position. Bien que cela ne soit qu'une fonctionnalité optionnelle s'il est directement utilisé sous ASCOM, ASCOMPAD en a absolument besoin afin de calculer la position à atteindre.