

型号905(P)-M操作和设置注意事项

型号905(P)-M是一个可变比率耦合器, 比率可以远程通过PC(通过USB端口)使用New Focus picomotor™和控制器/司机。picomotor还可以使用手动把手调节调整。当电机插入驱动器时, 旋钮可以旋转驱动器打开, 但不驱动电机。驱动脉冲只发送到当控制器发出指令时, 可移动。

Picomotor驱动程序(8742-4-KIT), 通过USB和以太网通信接口提供或可以直接购买新港。这两个接口都得到了Windows DLL示例的良好支持LabVIEW™VIs, 和直观的图形用户界面(GUI) Windows具有设备自动发现功能的应用程序。

用户必须审查型号8742 picomotor控制器/驱动程序快速入门指南以及“使用新福克斯电动产品”的传单之前, 供电或操作该设备。注意Picomotor安装硬件不是电气的与905机身接触。

如果由于任何原因, picomotor或驱动程序需要返回进行维修或维修或出现损坏, 请联系Evanescent Optics Inc.了解说明。

905(P)-M没有校准电机位置与耦合比。picomotor是一种简单的远程调节方法。单位以a标称的50/50比例位置在工作波长上所述的附件数据表。比值的设置是通过观察输出功率(X和Y if 输入A或B)。

Directions:

- 1)请参考“软件”章节安装驱动软件“控制器/驱动程序快速入门指南”中的信息。
- 2)按照《用户指南》连接驱动/控制器线缆包含在提供的u盘。
- 3)建议在慢跑(自由跑)模式下操作通过观察两根输出光纤的功率来测量比值。在“设置”下拉菜单下单击“控制器”来设置加速和运动速度。为了更精确的比例控制, 建议使用较低的加速度和速度, 例如加速度为1000和500的速度。
- 4)设备处于耦合状态时, 方可对电机进行远程操作区域, 例如, 当从两个输出光纤测量功率时。这将确保您不运行电机超出范围。如果用户定位在耦合范围之外的电机只需将电机返回耦合转动旋钮, 直到旋钮与电机本体的距离接近为止预设的距离“D”(和/或耦合是在输出光纤观察)。这个距离测量可以在随附的测试表上找到每个设备, 将设备带回耦合区域, 在那里电机可再次远程控制。
- 5)一旦耦合器达到所需的比例, 驱动器就可以关闭电机关闭时不改变位置。