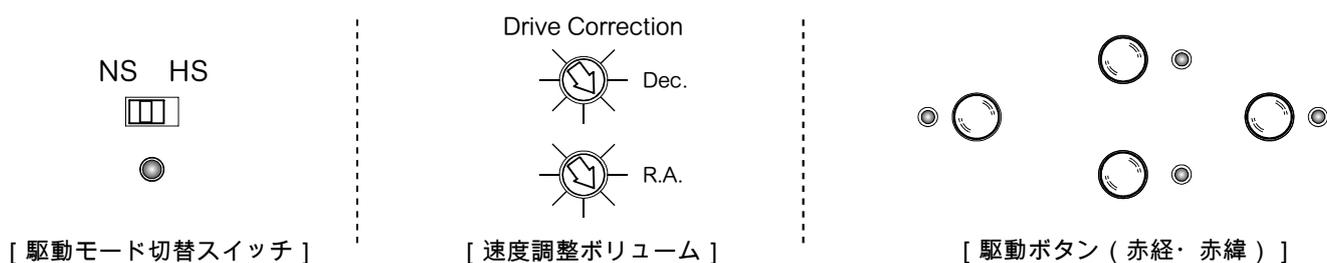


## Temma2M赤道儀でオートガイダーを使用する場合の注意事項



ガイド修正駆動(ノーマルモード)の速度調整は、コントロールボックスの[速度調整ボリューム]を回すことによっておこないます。設定した速度の情報は、コントロールボックスの赤経・赤緯いずれかの方向ボタンを押すことで赤道儀本体へ伝わり、速度が設定されます。速度調整ボリュームを回しただけで方向ボタンを押さなければ、設定した速度は反映されません。

POWERスイッチをONにしただけの状態では駆動ボタンが押されていないので、移動速度はデフォルト値(赤経: ±90%、赤緯: ±13.5秒角/秒)に初期化されています。

**電源スイッチを入れ直した時や [速度調整ボリューム] を操作した時は、駆動モード切替スイッチをNS側にして、赤経・赤緯それぞれの駆動ボタンを押す操作を必ずおこなってください。**

上記の操作をおこなわないと、オートガイダー使用時に次のような問題が起こる可能性があります。

### 【問題となる例1】

[速度調整ボリューム]を最低速(左に回して止まるところ)に設定して、駆動ボタンを操作してガイド星を導入をします(→ガイド修正速度は最低速になります)。続いてキャリブレーションをおこないオートガイダーの設定をします。その後一時中断し赤道儀の電源を切り、再び電源を入れた場合、駆動ボタンを押さないでオートガイド撮影をおこなうと、ガイド修正速度がデフォルトになっていますので、ガイド星の移動量が大きすぎてエラーとなります。

### 【問題となる例2】

電源を入れてから駆動ボタンを押さないでキャリブレーションを行います(→ガイド修正速度はデフォルト)。その後[速度調整ボリューム]が最低速の状態ですべての調整をおこなったとします(→ガイド修正速度は最低速)。そこからオートガイドを開始すると、モーター速度が遅いためエラーになってしまいます。

### 【問題となる例3】

電源を入れてから駆動ボタンを押さないでキャリブレーションを行います(→ガイド修正速度はデフォルト)。その後[速度調整ボリューム]が最高速(右に回して止まるところ)の状態ですべての調整をおこなったとします(→ガイド修正速度は最高速)。そこからオートガイドを開始すると、モーター速度が学習した速度と異なるためにエラーとなる可能性があります。

**※電源スイッチを入れた時のノーマルスピードのデフォルト値は最高速ではありません。**

- ・ デフォルト : 赤経 ±90%、赤緯 ±13.5秒角/秒
- ・ 最高速 : 赤経 ±99%、赤緯 ±14.85秒角/秒