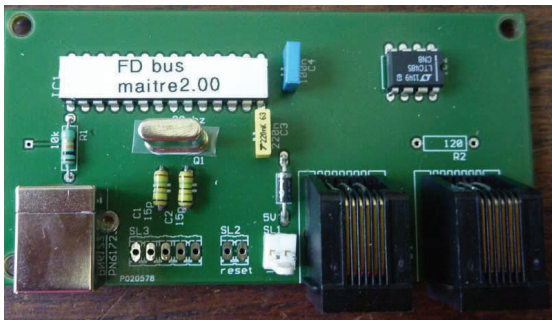
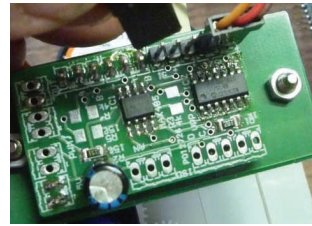


**Installation du FDbus
1 module analogique
1 module servo
et exemple de paramétrage des jauges à
servomoteur**

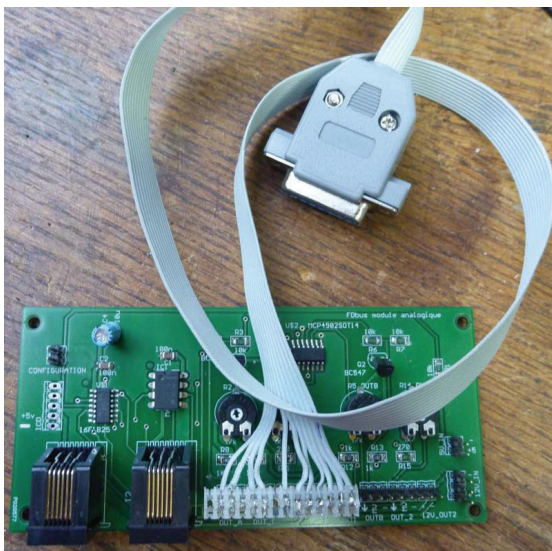
Composition du matériel fourni



1 carte maître



1 module servo moteur



1 module analogique et son
câble VOR



2 câble bus



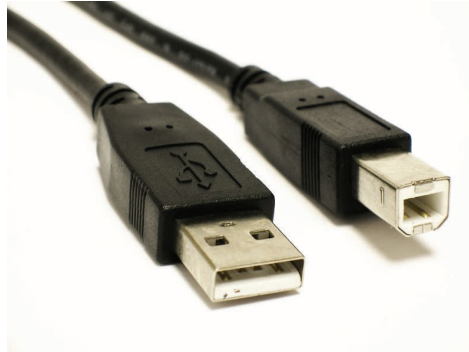
1 VOR modifié



1 driver à télécharger sur
<http://fabien.deheegher.free.fr>

Matériel non fourni

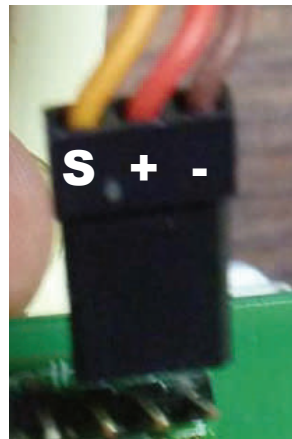
- 1 câble USB de type A-B



- une source d'alimentation 5v,
0,5A x le nombre de servo

- une source d'alimentation
pour le backlight du VOR

- 2 jauges équipées de 2 servo
moteur câblés comme ci-contre



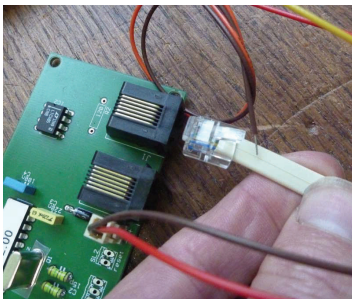
Branchements



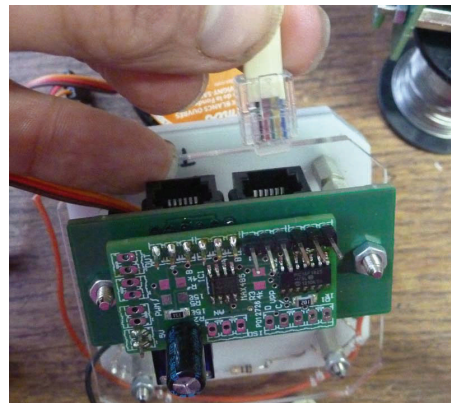
Connecter le VOR sur la carte analogique



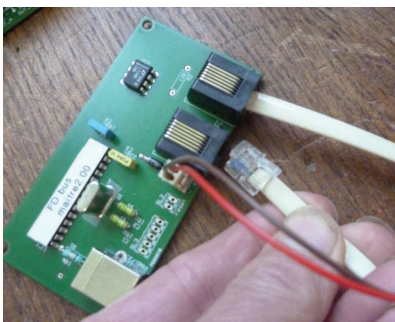
Connecter l'alimentation 5v sur la carte maître



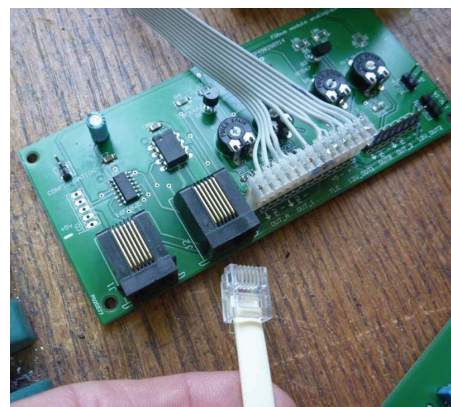
Connecter un premier câble bus sur la carte maître



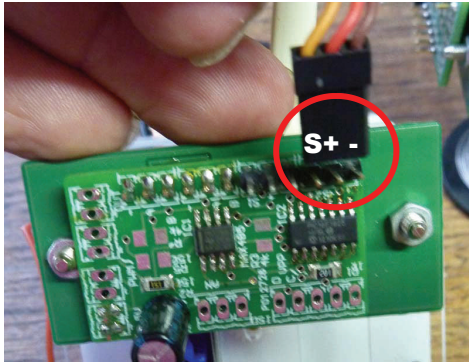
Connecter l'autre côté du câble sur le module servo



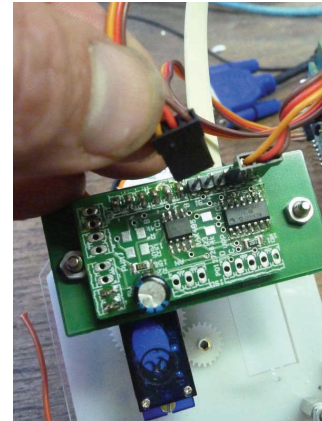
Connecter le second câble bus sur la carte maître



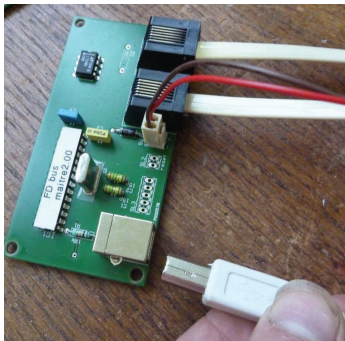
Connecter l'autre côté de ce second câble sur le module analogique



Connecter le servo de la jauge ampèremètre sur le module servo, connecteur servo droit
ATTENTION AU SENS



Connecter le servo de la jauge succion sur le module servo, connecteur servo gauche
ATTENTION AU SENS



Connecter le câble USB à la carte maître et au PC

Important :
Si ce n'est pas fait, mettre sous tension le 5V AVANT le lancement du driver

Test et paramétrages

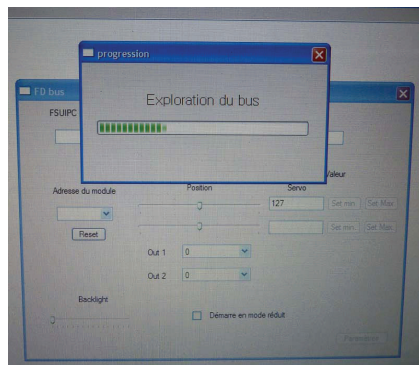
Le VOR a été réglé en atelier, il n'y a rien à faire.

Les jauges doivent être paramétrées selon l'angle de déplacement de l'aiguille
Note : offset et valeurs sont pré-enregistrées dans le « module jauge »,

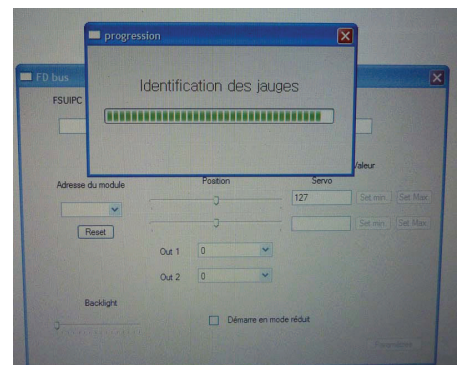
- Prise de gauche, servo 1, jauge succion
- Prise de droite, servo 2, jauge ampèremètre



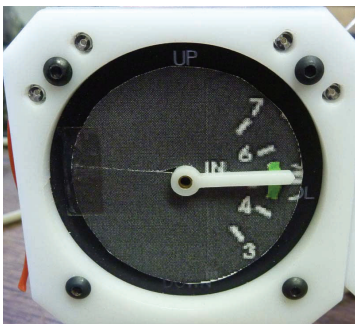
Executer le driver



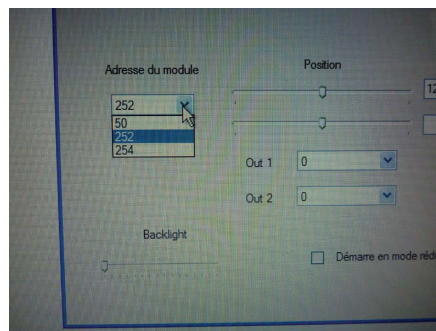
Attendre la fin de l'exploration du bus



Attendre la fin de l'identification des modules

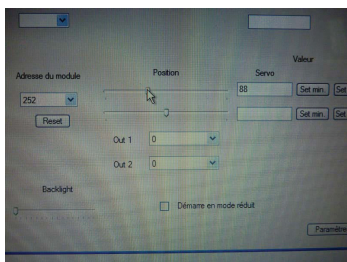


Les servo se placent en position centrale

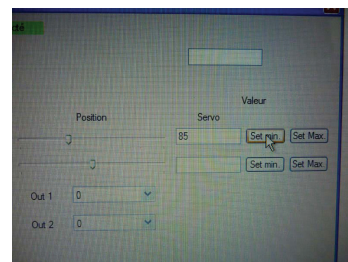
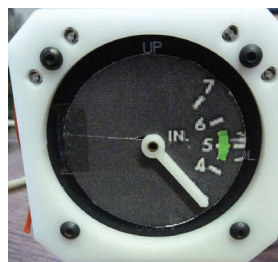


Dans la liste déroulante, choisir l'adresse 252.
C'est l'adresse du module servo

Recherche de la position mini de l'aiguille

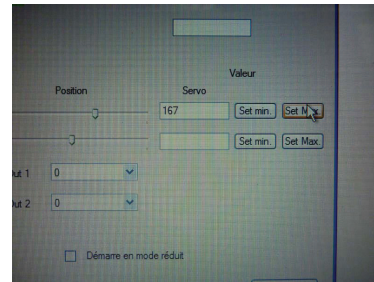
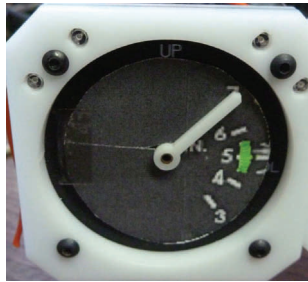
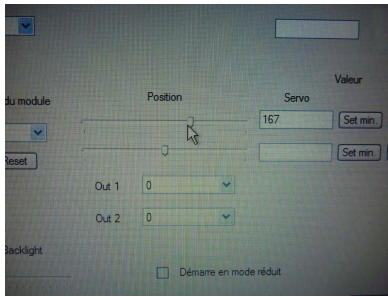


Déplacer le curseur du servo1 pour atteindre la position basse sur la jauge



Cliquer sur « Set min. »

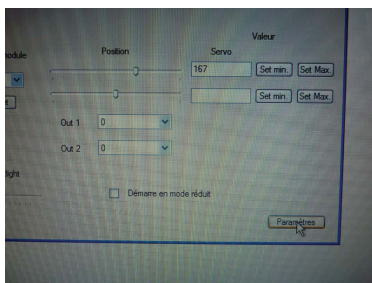
Recherche de la position Maxi de l'aiguille



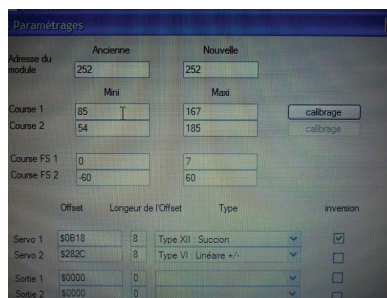
Déplacer le curseur du servo1 pour atteindre la position haute sur la jauge

Cliquer sur « Set Max. »

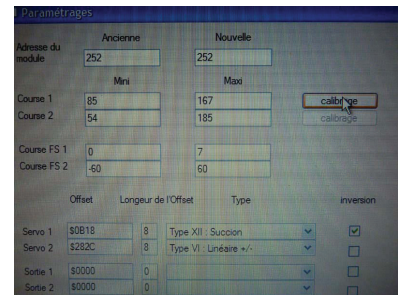
Calibrage des positions intermédiaires et mémorisation des valeurs



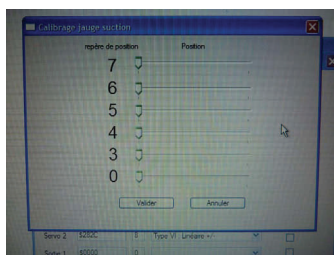
Cliquer sur « Paramètres »



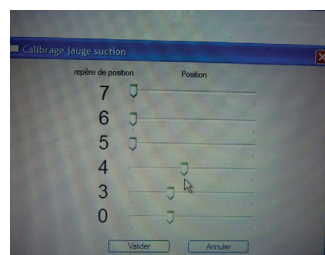
Les valeurs mini et maxi de « course 1 » sont renseignées. Ici, 85 et 167



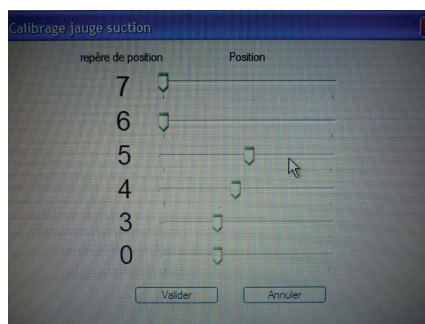
Cliquer sur « Calibrage »



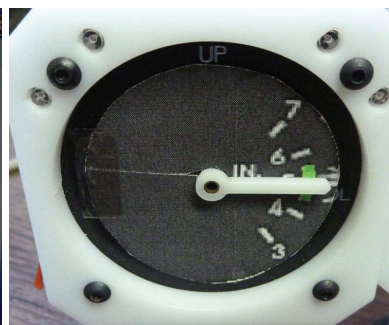
Les 6 curseurs représentent les 6 repères de la jauge suction

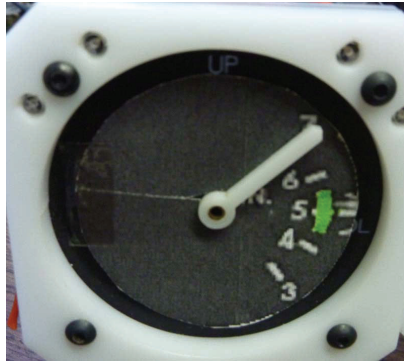
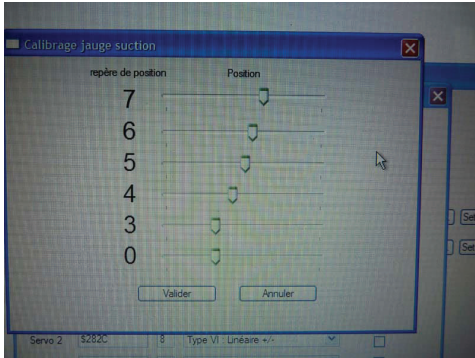


Positionner le curseur 4 pour placer l'aiguille sur le repère 4

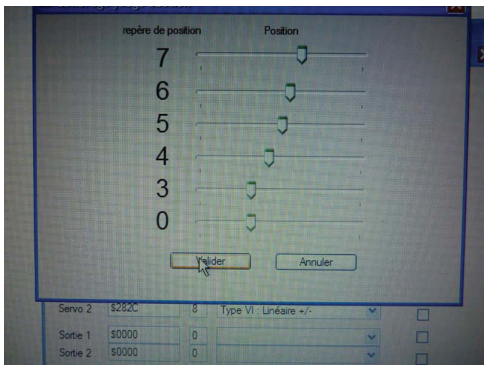


Positionner le curseur 5 pour placer l'aiguille sur le repère 5

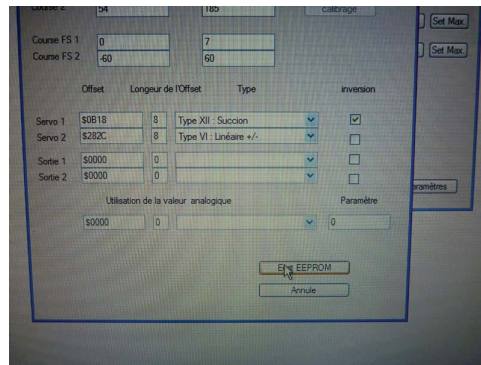




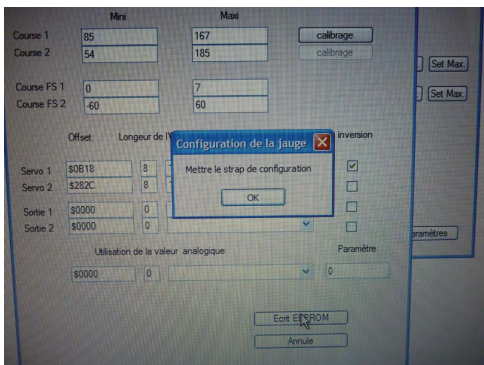
Positionner le curseur 6 pour placer l'aiguille sur le repère 6, le curseur 7 doit être bien placé



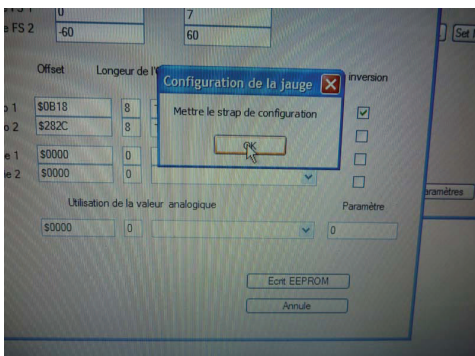
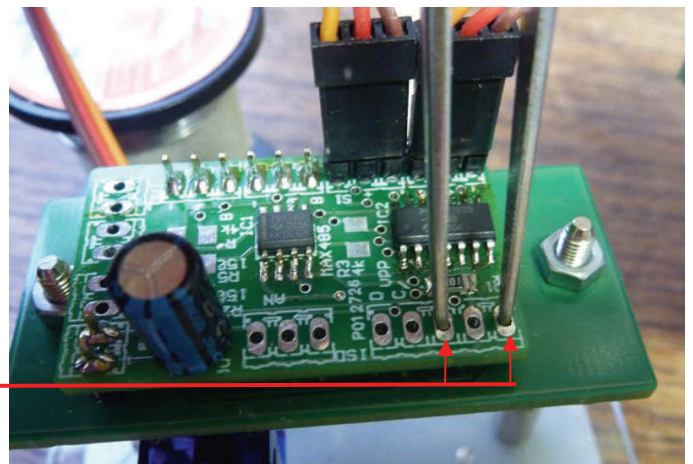
Cliquer sur « valider » pour enregistrer les modifications



Cliquer sur « Ecrit EEPROM » pour écrire les modifications dans le module



Il faut placer un fil entre ces 2 points pour autoriser l'écriture dans le module

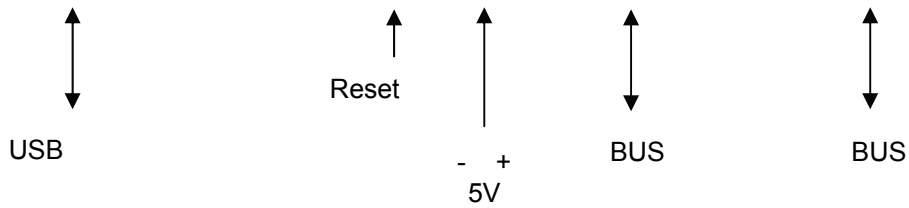
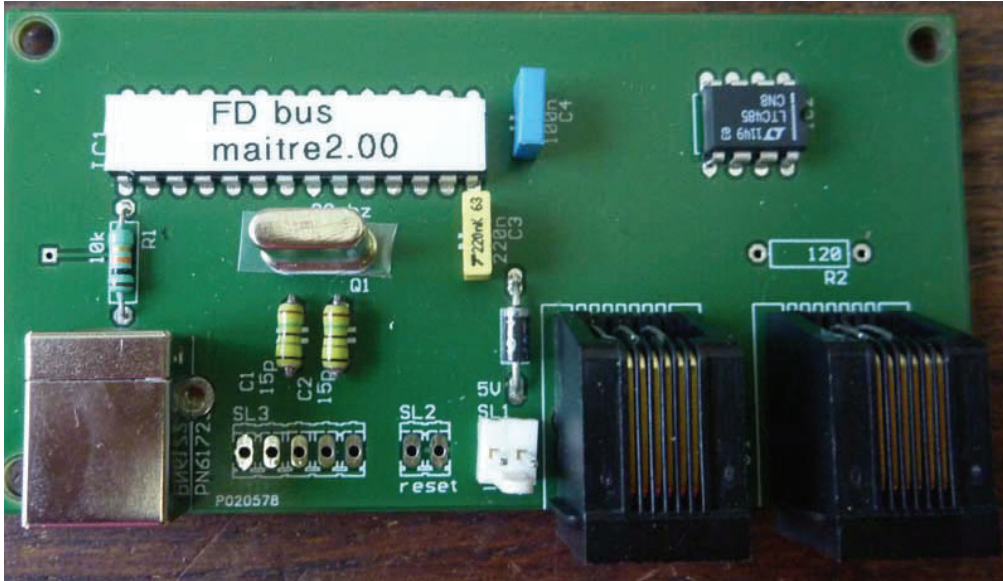


Cliquer sur « OK »

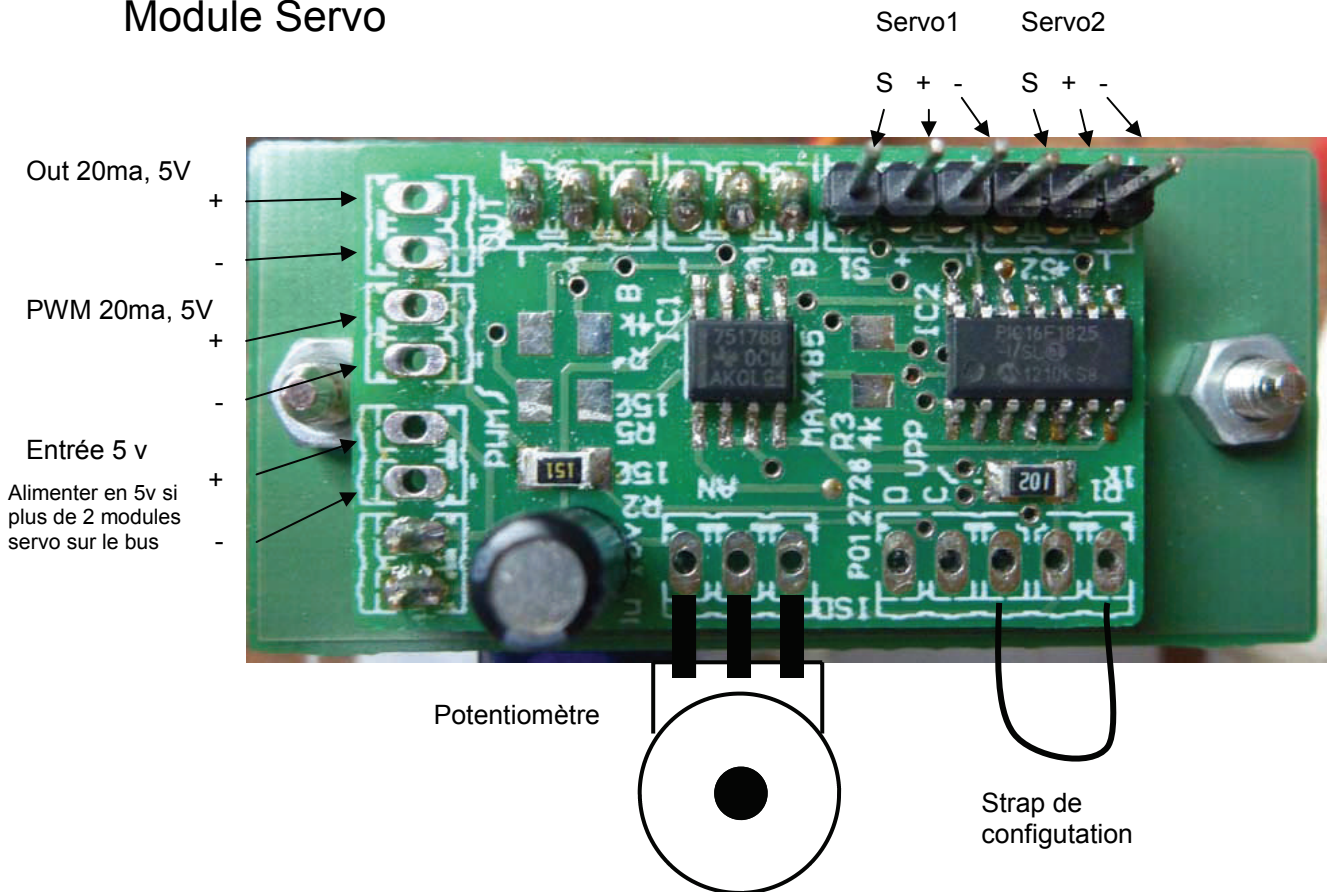
NOTE IMPORTANTE
Il faut quitter le driver puis le relancer pour que les nouveaux paramètres soient pris en compte

Description des cartes

Carte maître

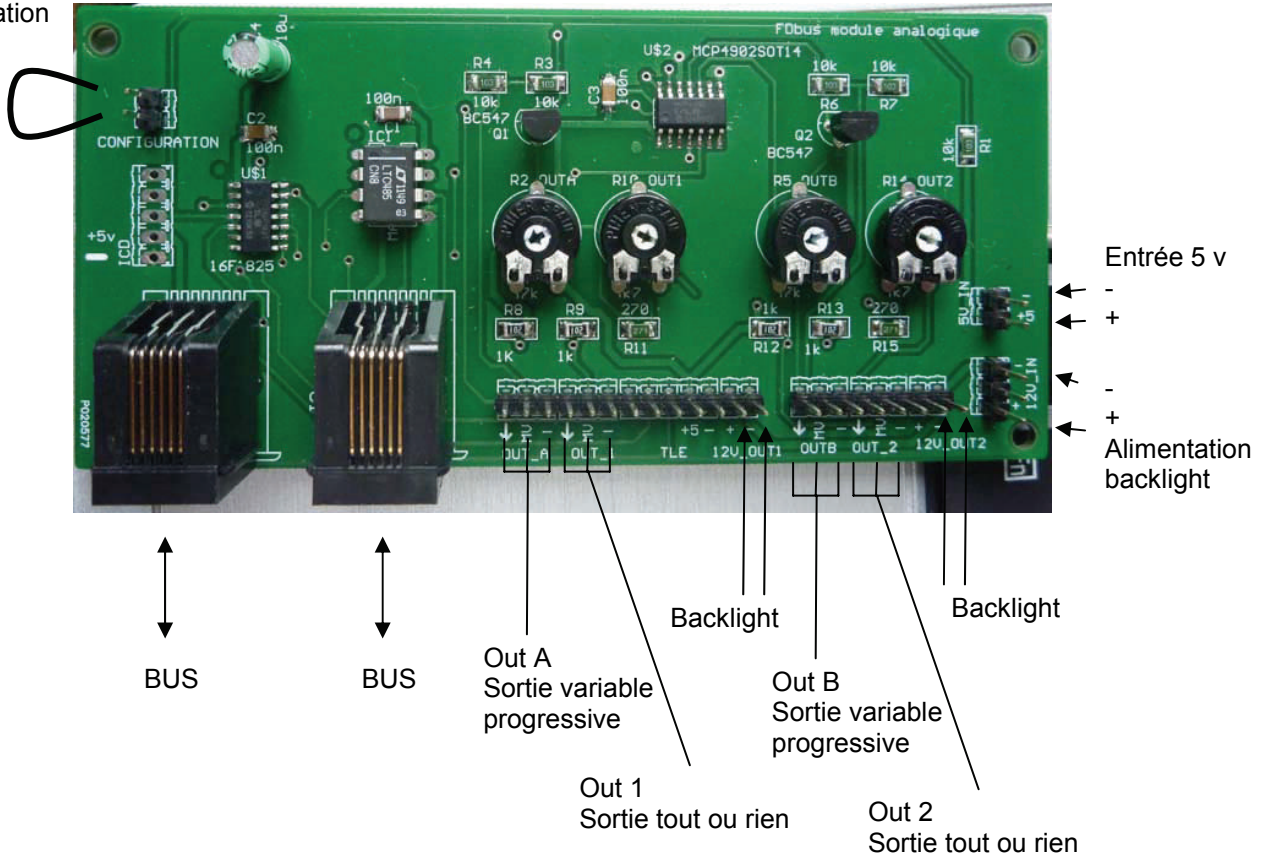


Module Servo

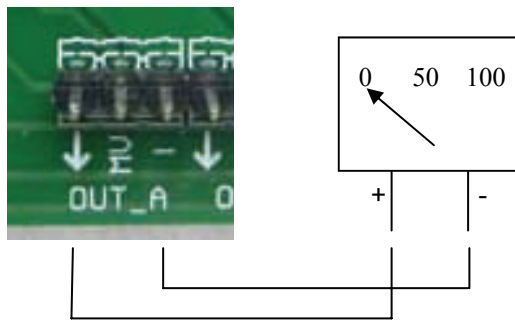


Module Analogique

Strap de configuration



Exemple de branchement de galvanomètre simple



Exemple de branchement de galvanomètre à 0 central

