

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

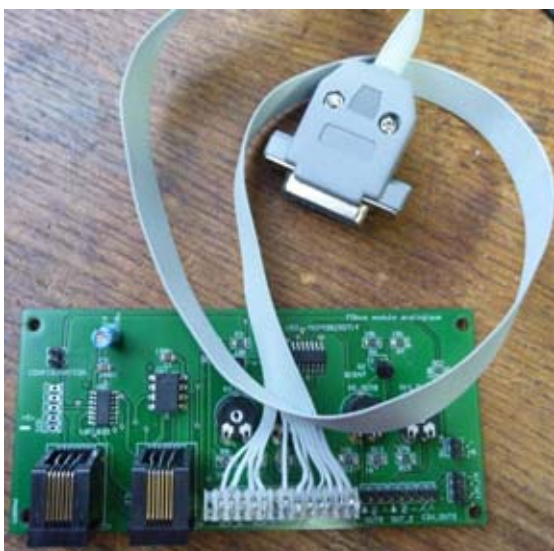
## Composition du matériel fourni



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

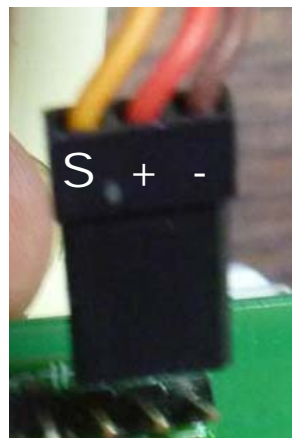
- 1 câble USB de type A-B



- 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 cablés comme ci-contre



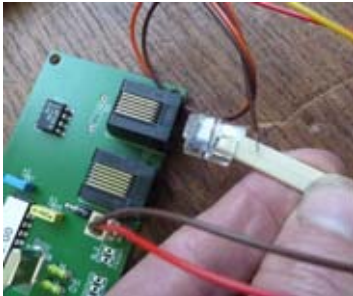
# Branchements



Connecter le VOR sur la carte analogique



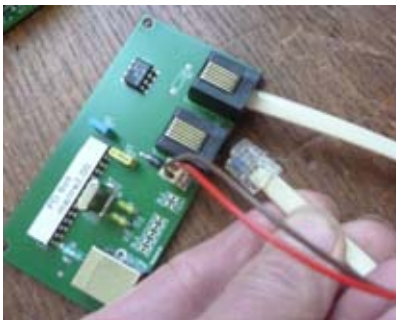
Connecter l'alimentation 5v sur la carte maître



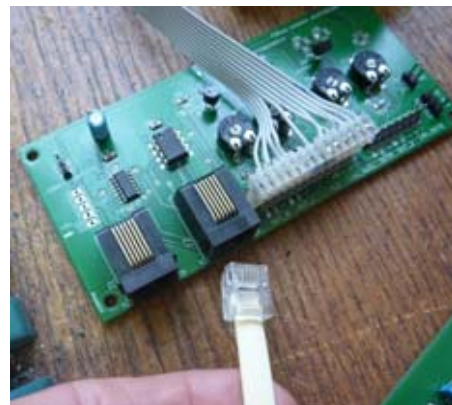
Connecter un premier câble bus sur la carte maître



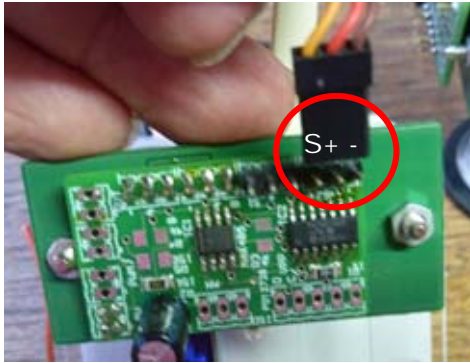
Connecter l'autre côté du câble sur le module servo



Connecter le second câble bus sur la carte maître



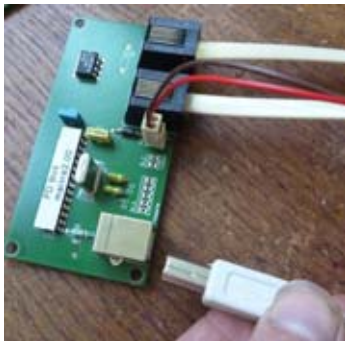
Connecter l'autre côté de ce second câble sur le module analogique



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



Connecter le servo de la jauge suction 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

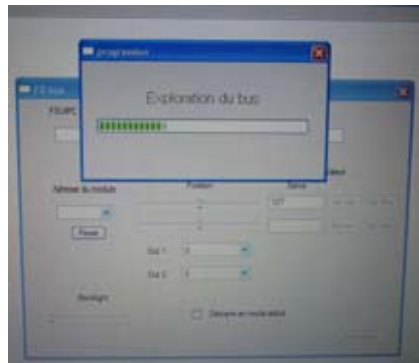
Le VOR a été réglé en atelier, il n'y a rien à faire.

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

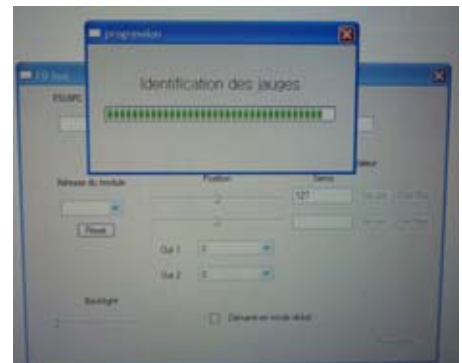
- Prise de gauche, servo 1, jauge succion
- Prise de droite, servo 2, jauge ampèremètre



Executer le driver



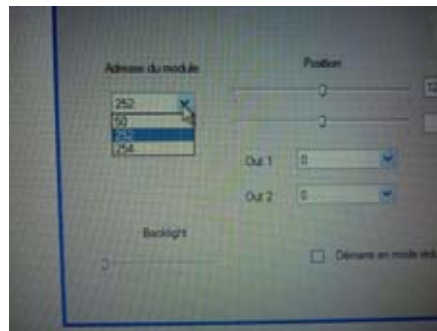
Attendre la fin de l'exploration du bus



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

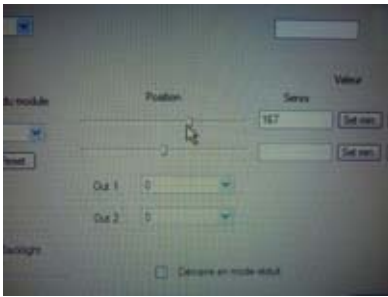


Déplacer le curseur du servo1 pour atteindre la position basse sur la jauge



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



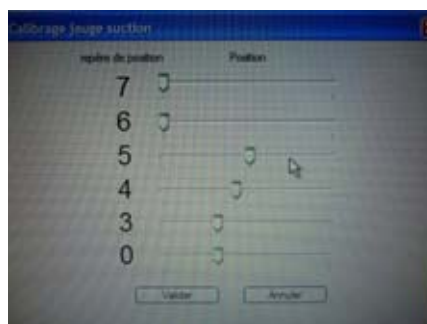
Cliquer sur « Calibrage »



Les 6 curseurs représentent les 6 repères de la jauge succion

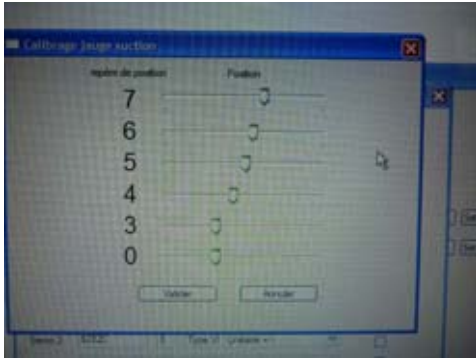


Positionner le curseur 4 pour placer l'aiguille sur le repère 4

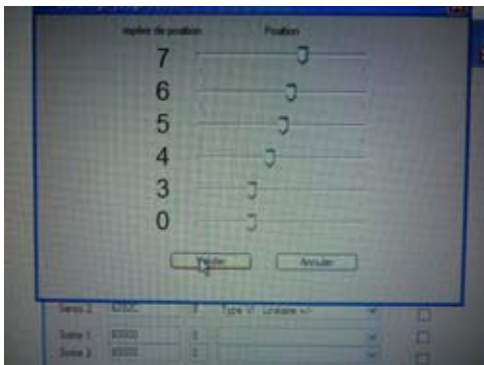


Positionner le curseur 5 pour placer l'aiguille sur le repère 5

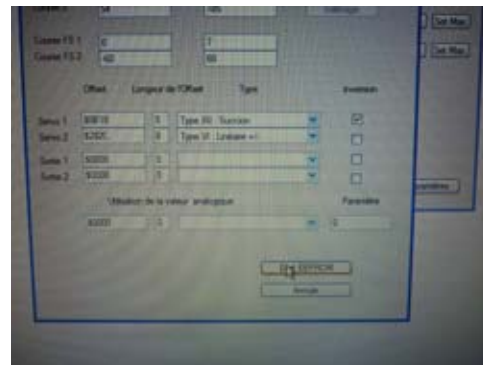




Positionner le curseur 6 pour placer l'aiguille sur le repère 6, le curseur 7 doit être bien placé



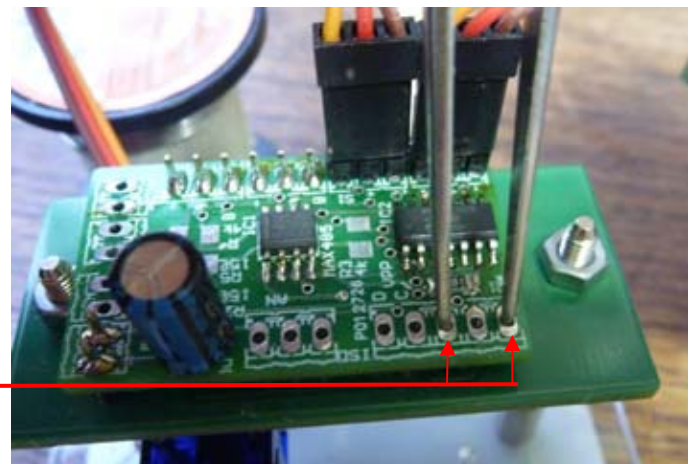
Cliquer sur « valider » pour enregistrer les modifications



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



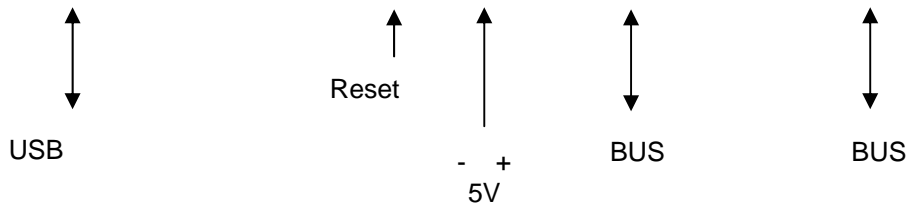
Cliquer sur « OK »

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

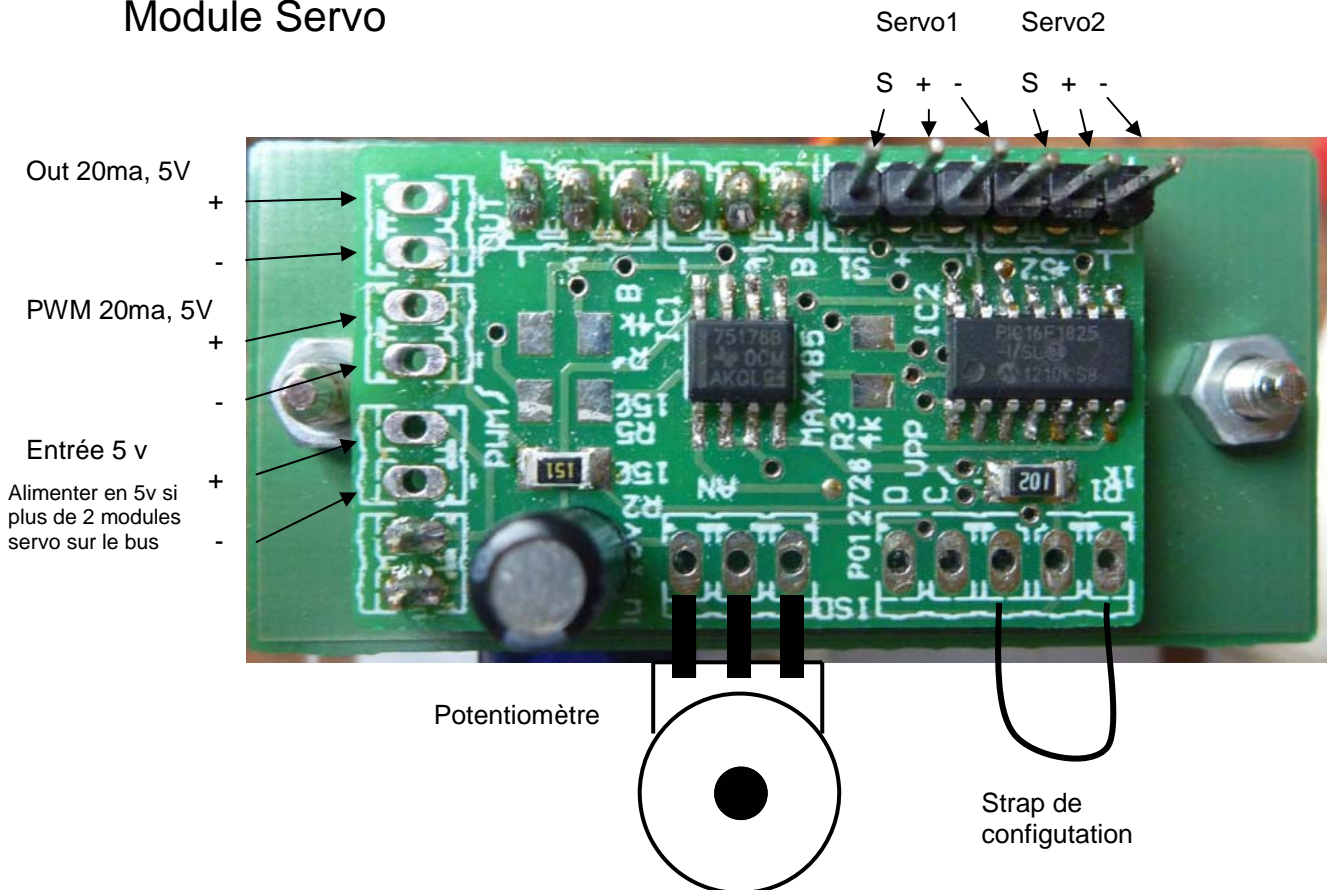


# Description des cartes

## Carte maître

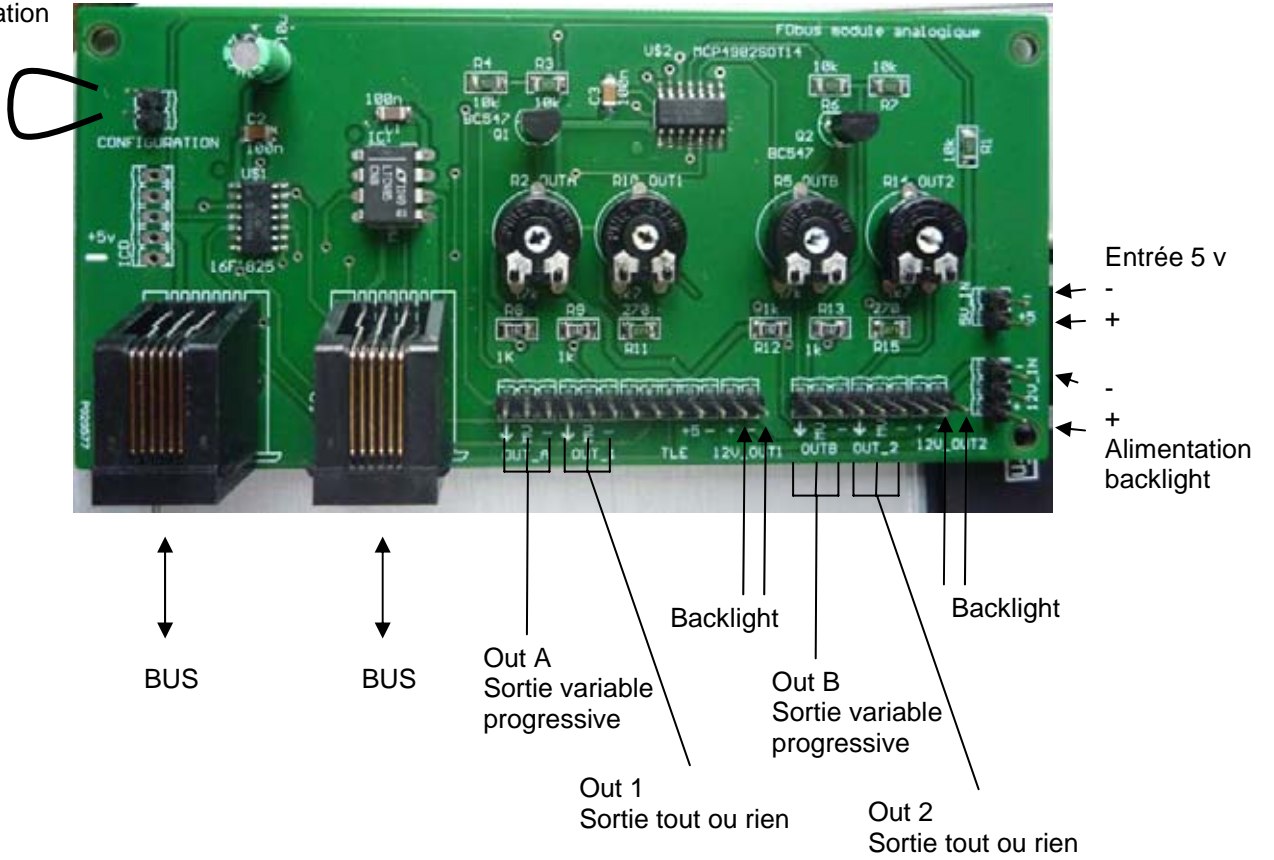


## Module Servo

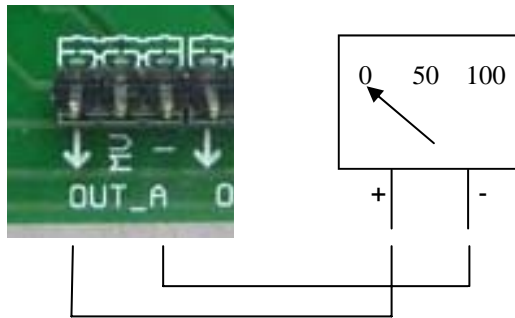


# Module Analogique

Strap de configuration



## Exemple de branchement de galvanomètre simple



## Exemple de branchement de galvanomètre à 0 central

