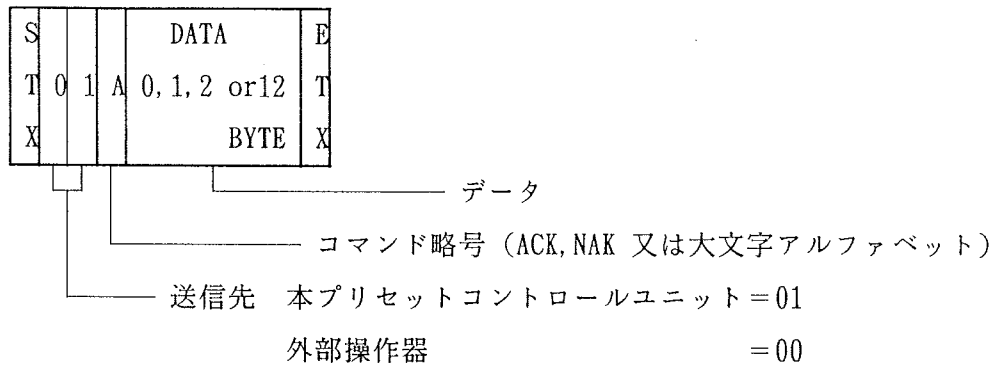
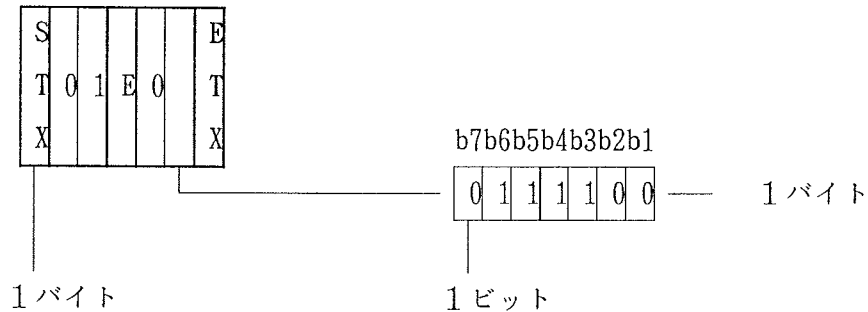


伝文一覧表

伝文形式



イ) 1バイトと1ビットの表示方法



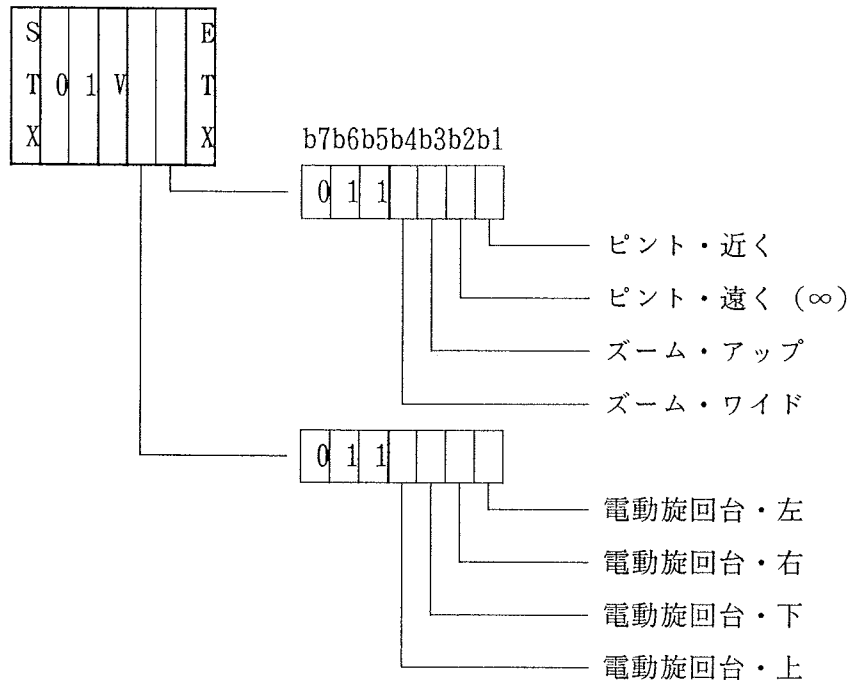
- ロ) データの上位3ビットは「011」固定とし、下位4ビットで0~9, A~Fを
表します。
- ハ) コマンド略号「G」「H」「W」「X」のコマンドは社内調整用ですので送信しないで
ください。異常動作や動作不能になる事があります。

アスキー符号抜粋

コマンド略号	b7b6b5b4b3b2b1	数字と符号	b7b6b5b4b3b2b1
STX	0 0 0 0 0 1 0	0	0 1 1 0 0 0 0
ETX	0 0 0 0 0 1 1	1	0 1 1 0 0 0 1
ACK	0 0 0 0 1 1 0	2	0 1 1 0 0 1 0
NAK	0 0 1 0 1 0 1	3	0 1 1 0 0 1 1
A	1 0 0 0 0 0 1	4	0 1 1 0 1 0 0
B	1 0 0 0 0 1 0	5	0 1 1 0 1 0 1
C	1 0 0 0 0 1 1	6	0 1 1 0 1 1 0
D	1 0 0 0 1 0 0	7	0 1 1 0 1 1 1
E	1 0 0 0 1 0 1	8	0 1 1 1 0 0 0
F	1 0 0 0 1 1 0	9	0 1 1 1 0 0 1
G	1 0 0 0 1 1 1	:	0 1 1 1 0 1 0
H	1 0 0 1 0 0 0	;	0 1 1 1 0 1 1
I	1 0 0 1 0 0 1	<	0 1 1 1 1 0 0
K	1 0 0 1 0 1 1	=	0 1 1 1 1 0 1
L	1 0 0 1 1 0 0	>	0 1 1 1 1 1 0
M	1 0 0 1 1 0 1	?	0 1 1 1 1 1 1
P	1 0 1 0 0 0 0		
Q	1 0 1 0 0 0 1		
R	1 0 1 0 0 1 0		
S	1 0 1 0 0 1 1		
T	1 0 1 0 1 0 0		
U	1 0 1 0 1 0 1		
V	1 0 1 0 1 1 0		
W	1 0 1 0 1 1 1		
X	1 0 1 1 0 0 0		
Y	1 0 1 1 0 0 1		
Z	1 0 1 1 0 1 0		

1. 電動旋回台とズーム・フォーカス（ピント）の手動動作指令

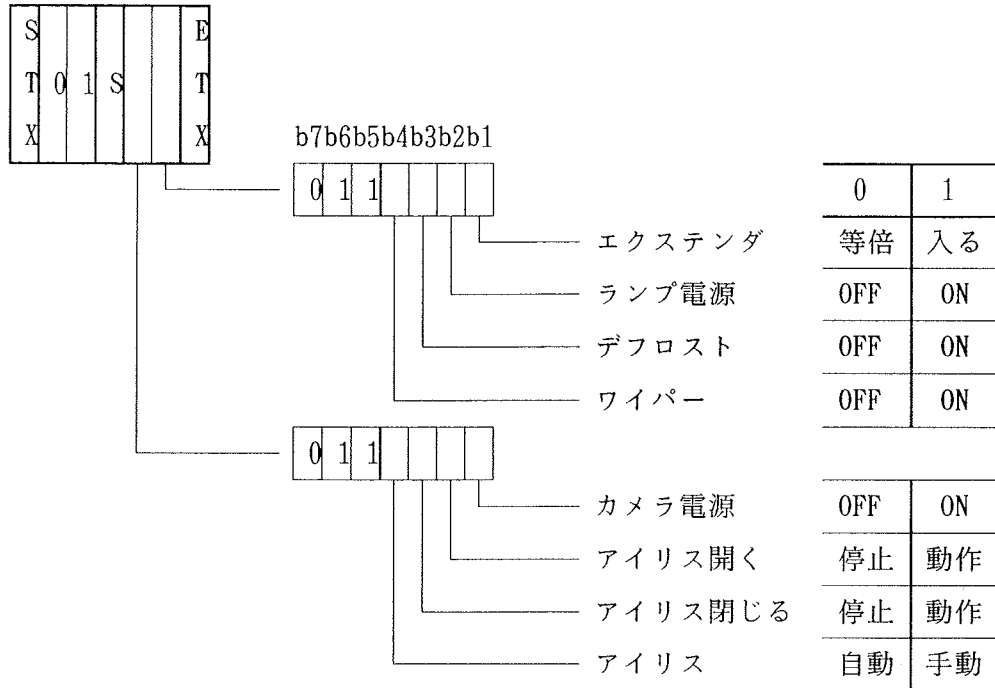
各ビットは 0=停止, 1=動作開始です。



- イ) 相反する指令の時は、ビット番号の大きい方が有効で、小さい方は無視します。
- ロ) 同時に電動旋回台の斜め動作とズーム、ピントを動作できます。
- ハ) 本指令を受信後すぐに「正しい受信応答」か「間違っただ受信応答」を送信します。

2. アイリスとスイッチ状態の指令

各ビットは 項目説明によります。



イ) 電源投入時の状態

エクステンダ	等倍	カメラ電源	OFF
ランプ電源	OFF	アイリス開く	停止
△デフロスト	ON OFF	アイリス閉じる	停止
ワイパー	OFF	アイリス	自動

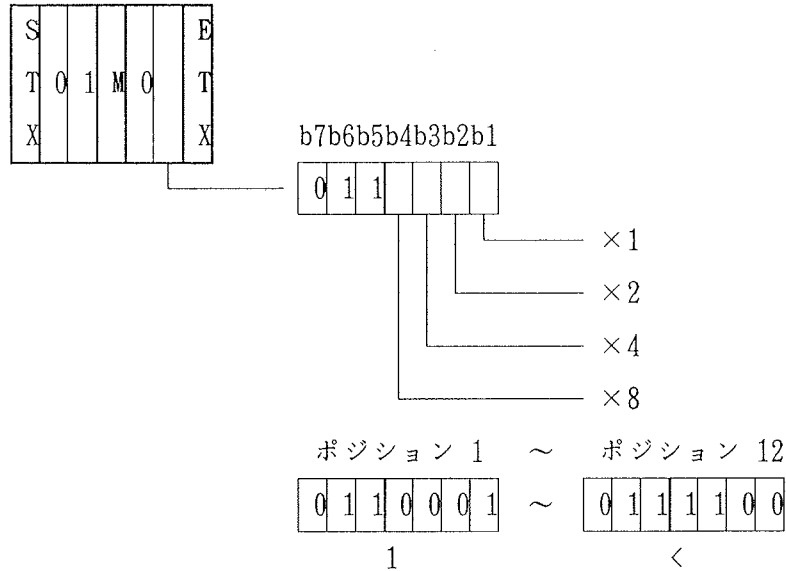
ロ) アイリスとスイッチ状態はローカルに切り替わっても、ローカルから切り替わっても、状態をそのまま保持しています。

ハ) 本指令を受信後すぐに「正しい受信応答」か「間違った受信応答」を送信します。

3. 現在位置メモリー指令

現在位置を指定ポジションにメモリーします。

ポジション数は標準 12ポジションです。

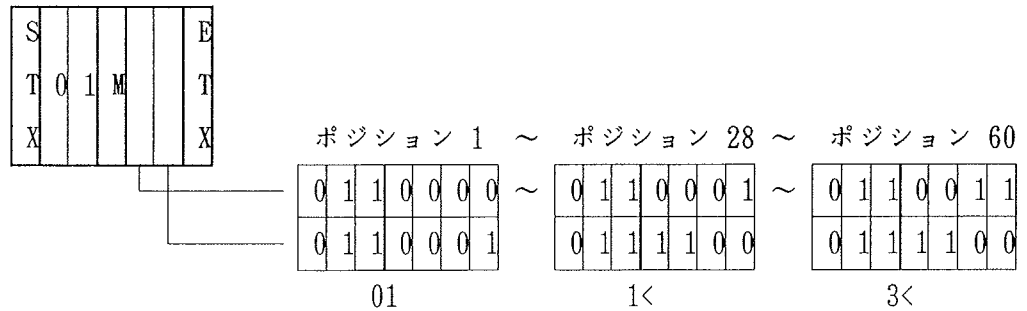


イ) メモリーする約 0.2秒間は通信できません。その間の受信データは破棄されます。ポジション 0 は使用していません。

ロ) ポジションの位置データは前面パネルの 1~Cと同じです。

ハ) プリセット動作中または手動動作中にメモリー指令を送信すると、その位置で動作を終了してメモリー動作に入ります。

ニ) 最大 28ポジション、60ポジションに改造した時のポジション番号



ポジションの位置データは前面パネルの 1~Fが 15ポジションまでと同じで、0が、ポジション 16になります。

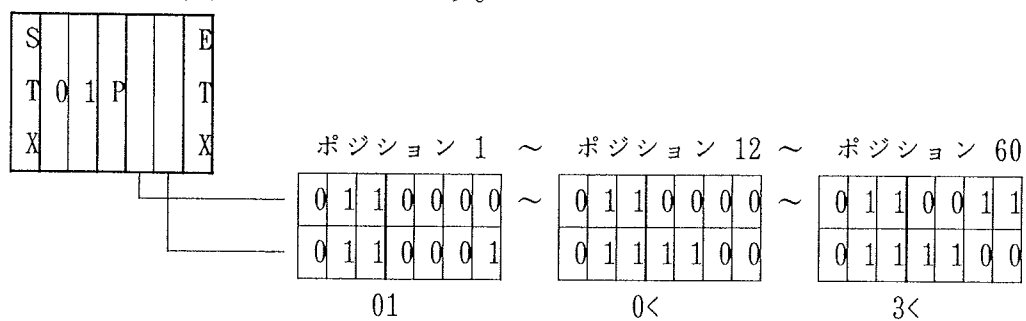
ホ) 本指令を受信後すぐに「正しい受信応答」か「間違っただ受信応答」を送信します。

4. プリセット動作指令

目標位置に到達した時に「動作終了応答」をしない。

ポジション表示は「現在位置メモリー指令」と同じです。

ポジション数は標準 12ポジションです。

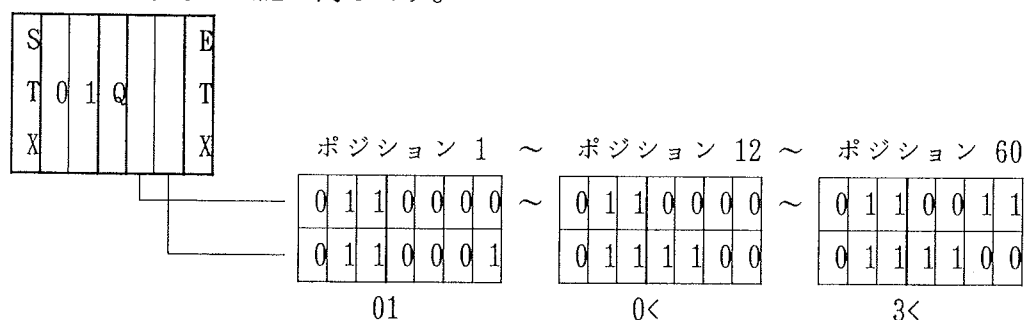


- イ) ポジションの位置データは前面パネルの 1~Cと同じです。
- ロ) プリセット動作中でも、手動動作指令, 他のポジションのプリセット動作指令, アイリスとスイッチ状態の指令, 直接位置指定指令は受け付けます。
- ハ) プリセット動作中にメモリー指令を受信すると、その位置でプリセット動作を終了してメモリー動作に入ります。
- ニ) 最大 28ポジション、60ポジションに改造した時のポジション番号は「現在位置メモリー指令」と同じです。
- ホ) 本指令を受信後すぐに「正しい受信応答」か「間違った受信応答」を送信します。

5. プリセット動作指令

目標位置に到達した時に「動作終了応答」をする。

ポジション表示等は上記と同じです。

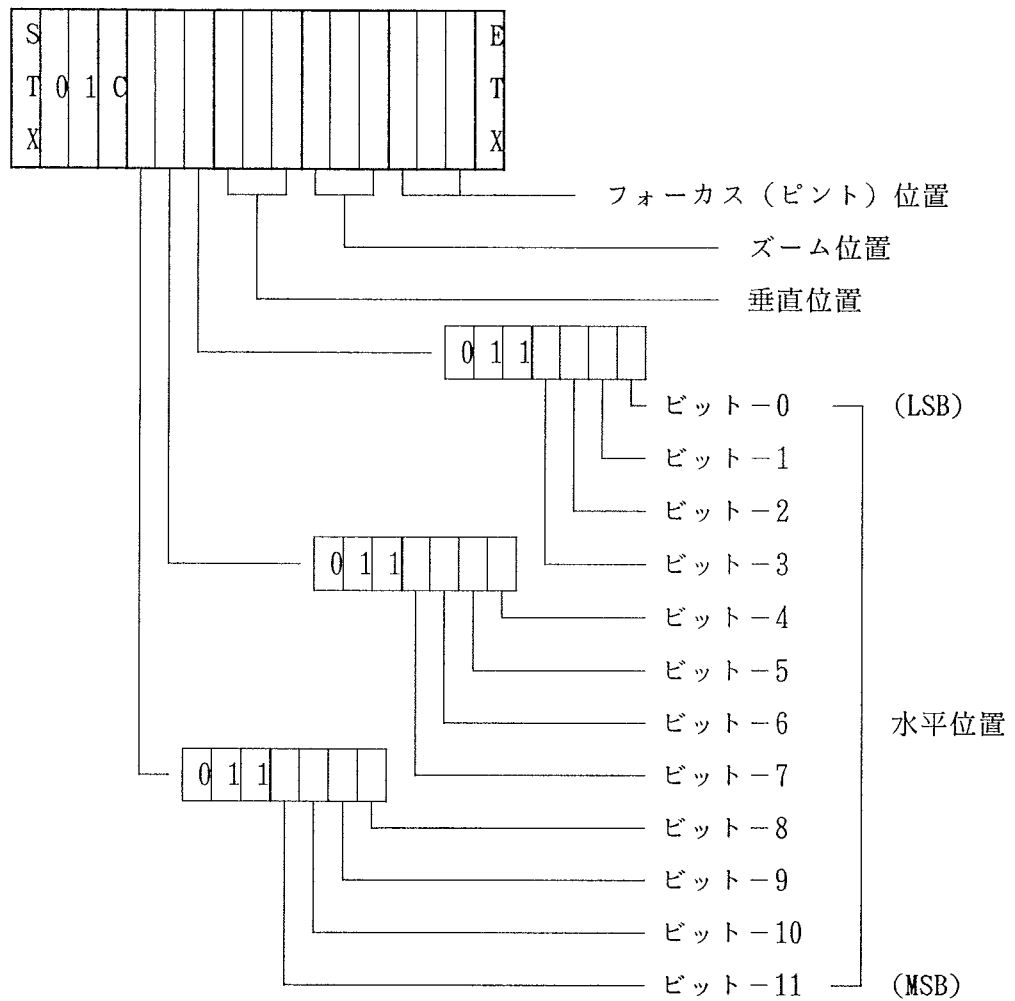


- イ) 本指令を受信後すぐに「正しい受信応答」か「間違った受信応答」を送信します。
目標位置に到達した時に「動作終了応答」を送信します。

6. 直接位置指定動作指令

目標位置を指定して自動動作させる。

目標位置に到達した時に「動作終了応答」をしない。



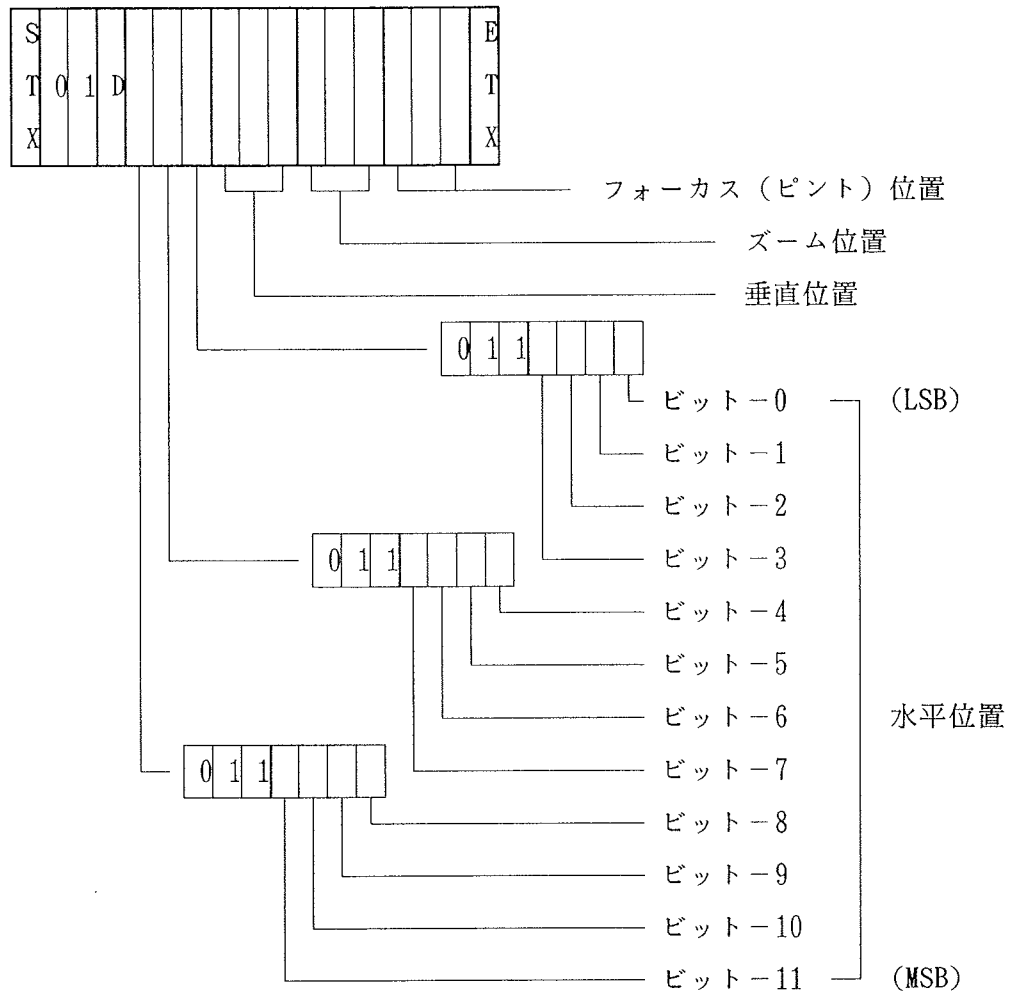
- イ) 垂直、ズーム、ピントの位置データは水平位置データと同形式です。
- ロ) 動作終端位置を越えたデータを指定しないでください。
- ハ) 本指令を受信後すぐに「正しい受信応答」か「間違った受信応答」を送信する。
- ニ) 指定位置の方向

	0 0 0	8 0 0	F F F
水平	左方向	中央	右方向
垂直	下方向	動作範囲の中央	上方向
ズーム	アップ	動作範囲の中央	ワイド
ピント	近	動作範囲の中央	遠 (∞)

7. 直接位置指定動作指令

目標位置を指定して自動動作させる。

目標位置に到達した時に「動作終了応答」をする。



- イ) 垂直、ズーム、ピントの位置データは水平位置データと同形式です。
- ロ) 動作終端位置を越えたデータを指定しないでください。
- ハ) 本指令を受信後すぐに「正しい受信応答」か「間違った受信応答」を送信する。
目標位置に到達した時に「動作終了応答」を送信します。

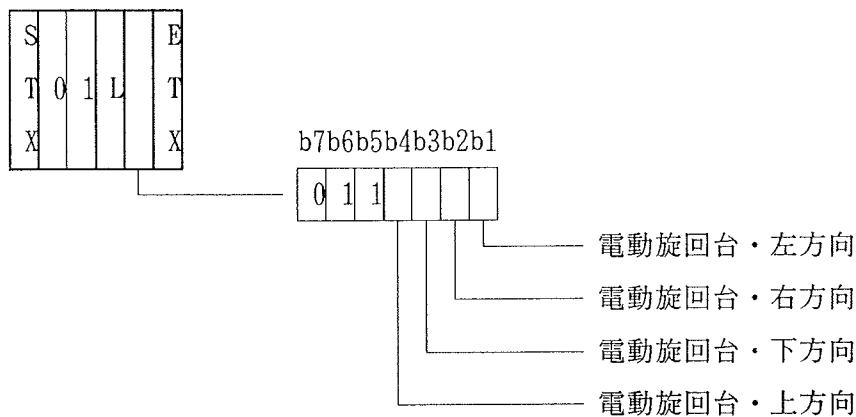
ニ) 指定位置の方向

	0 0 0	8 0 0	F F F
水平	左方向	中央	右方向
垂直	下方向	動作範囲の中央	上方向
ズーム	アップ	動作範囲の中央	ワイド
ピント	近	動作範囲の中央	遠 (∞)

8. 電動旋回台の動作リミット設定指令

現在位置が指定方向のリミット位置に設定されます。

各ビットは 1=リミットに設定、0=無視。

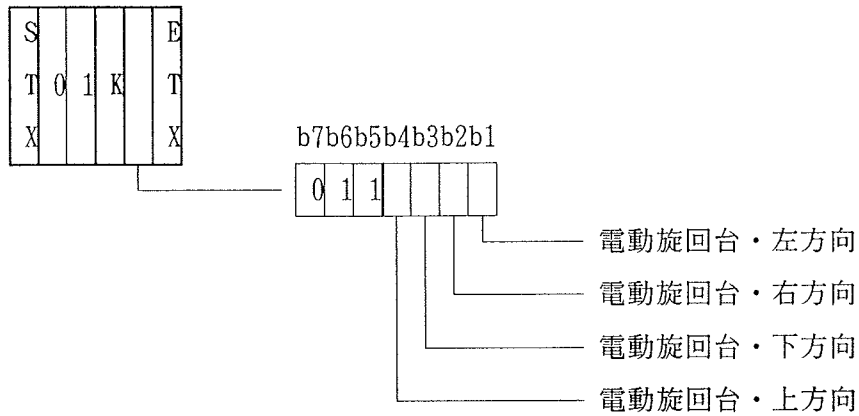


- イ) リミットを設定するには、本体内部のパライン基板（下部基板）のディップスイッチ「DS3-8」を「ON」にしてください。「OFF」の時はリミットが設定されません。この時リミット設定エラーにより「間違った受信応答」を送信します。
- ロ) 左右又は上下を同時に「1」にすると、それ以降動作しなくなります。
- ハ) 同時に水平・垂直位置のリミット設定もできます。
- ニ) 設定後はそのビットを「0」にしてください。一度設定されると「0」にしても解除されません。設定後は電源を切って再投入後も有効です。
- ホ) 本指令を受信後すぐに「正しい受信応答」か「間違った受信応答」を送信する。
- ヘ) リミットが設定されて、電動旋回台が手動動作中リミットで停止した時には「リミット応答」を送信します。プリセット動作中はリミットで停止しても「リミット応答」を送信しません。

9. 電動旋回台の動作リミット設定解除指令

指定方向のリミットが解除されます。

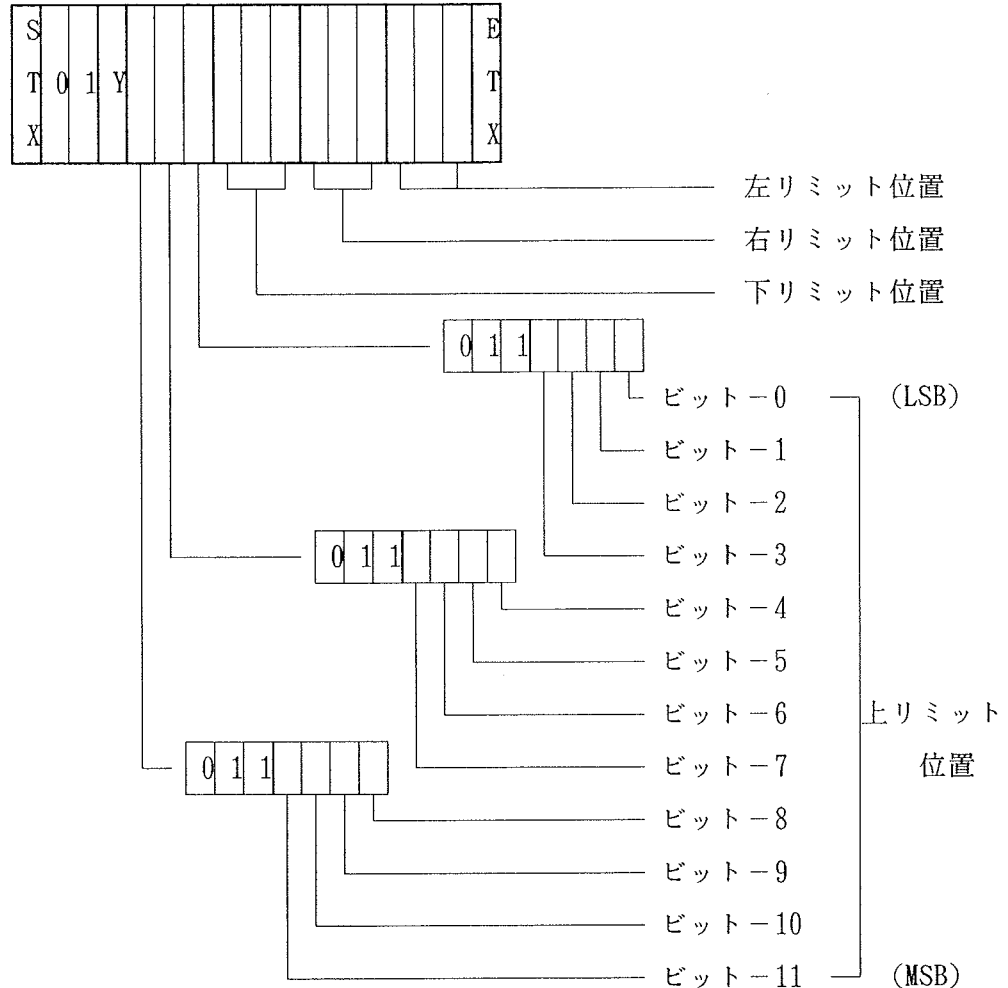
各ビットは 1=リミット解除、0=無視。



- イ) 本指令は本体内部のパライン基板（下部基板）のディップスイッチ「DS3-8」が「ON」の時のみ有効です。「OFF」の時はリミット設定エラーにより「間違った受信応答」を送信します。
- ロ) 同時に水平・垂直位置のリミット解除もできます。
- ハ) 解除後はそのビットを「0」にしてください。一度解除されると電源を切って再投入後も解除されたままです。
- ニ) 本指令を受信後すぐに「正しい受信応答」か「間違った受信応答」を送信する。

10. 電動旋回台リミット位置直接指定指令

位置データで電動旋回台のリミット位置を指定する。



イ) リミット設定には、本体内部のパライン基板（下部基板）のディップスイッチを「ON」にしてください。「OFF」の時はリミット設定エラーになり「間違った受信応答」を送信します。

ロ) 下、右、左のリミット位置データは上リミット位置データと同形式です。

ハ) 右方向より左方向のデータが大きいと受け付けません。

上方向より下方向のデータが大きいと受け付けません。

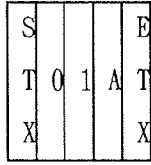
ニ) 本指令を受信後すぐに「正しい受信応答」か「間違った受信応答」を送信する。

ホ) 指定位置の方向

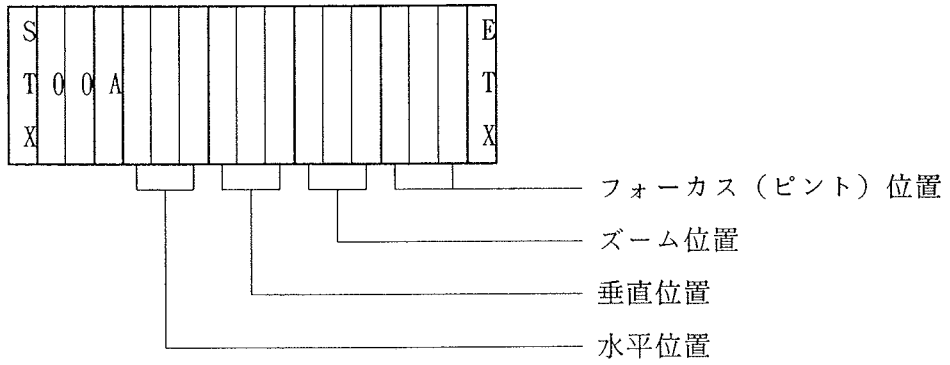
	0 0 0	8 0 0	F F F
水平	左方向	中央	右方向
垂直	下方向	動作範囲の中央	上方向

11. 現在位置返信要求の指令

現在位置データを要求する。



イ) 正しい受信の時に送信します。

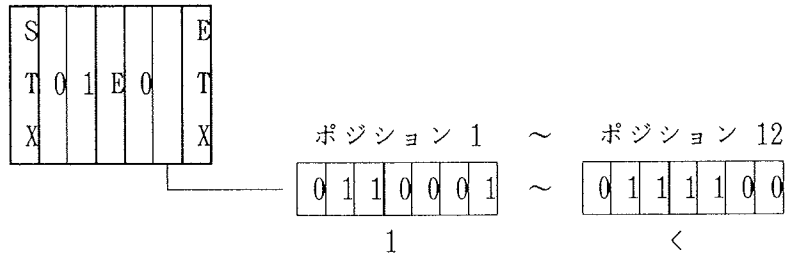


注) 各位置データは「直接位置指定動作指令」と同じ形式です。

ロ) 動作中またはエラーの時は「間違った受信応答」を送信する。

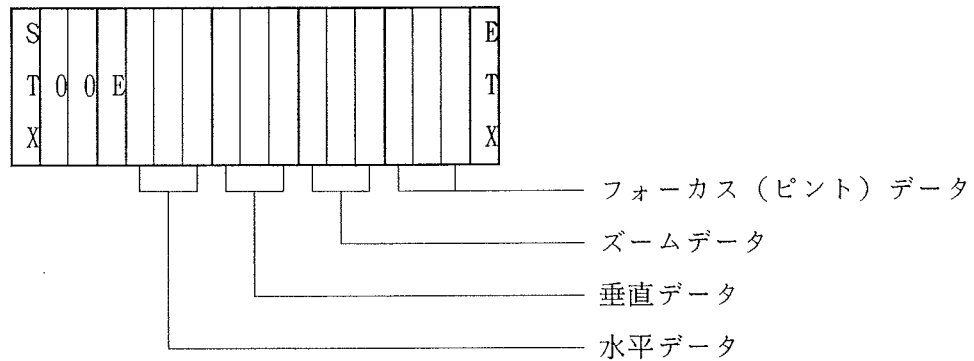
12. メモリーデータ返信要求の指令

ポジションを指定して、メモリーされているデータを要求する。



イ) 最大 28ポジション、60ポジションに改造した時のポジション番号の指示は「現在位置メモリー指令」と同じです。

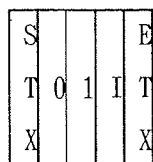
ロ) 正しい受信の時に送信します。



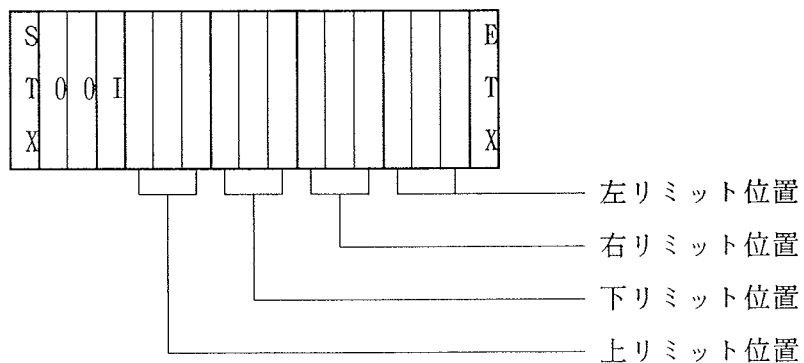
注) 各位置データは「直接位置指定動作指令」と同じ形式です。

ハ) 動作中またはエラーの時は「間違った受信応答」を送信する。

13. 電動旋回台リミット位置データ返信要求の指令
 設定してあるリミット位置データを要求する。



イ) 正しい受信の時に送信します。



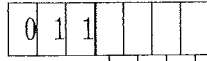
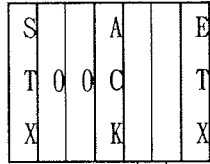
注) 各位置データは「直接位置指定動作指令」と同じ形式です。

ディップスイッチ「DS3-8」が「OFF」の時でも可能です。

ロ) 動作中またはエラーの時は「間違った受信応答」を送信する。

1 4. 指令に対する応答

イ) 正しい受信応答



エクステンダ
ランプ電源
デフロスト
ワイバー

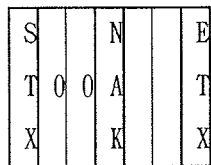
0	1
等倍	入る
OFF	ON
OFF	ON
OFF	ON



カメラ電源
未使用
未使用
アイリス

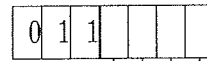
OFF	ON
0	固定
0	固定
自動	手動

ロ) 間違った受信応答



通信エラー
伝文エラー
動作中エラー
未使用

正常	エラー
0	1
0	1
0	1
0	固定

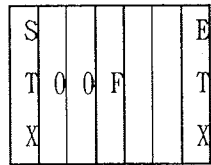


電動旋回台
リミット設定エラー
未使用
未使用
未使用

0	1
0	固定
0	固定
0	固定

ハ) 動作終了応答

プリセット実行で目標位置に到達し、水平・垂直・ズーム・フォーカス(ピント)が全て停止した時に送信します。

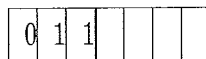
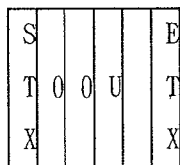


「正しい受信応答」と同じデータ

「正しい受信応答」と同じデータ

ニ) リミット応答

リミットで停止した時に送信します。そのリミット方向=1



電動旋回台・左方向

電動旋回台・右方向

電動旋回台・下方向

電動旋回台・上方向

注) 水平がリミットで停止した時「リミット応答」を送信します。その後垂直のみ動作させてリミットで停止した時再度「リミット応答」を送信します。この時は両方「1」になります。

操作及びご使用上のご注意

1) 付属または適合コネクタの使用ケーブル

DB-25P (日本航空電子工業)

SNS-1608-PCM (三和電気工業)

適合電線 A. W. G. #20 又は 0.5mm^2 以下の撚線をご使用ください。(参考 A. W. G. #20 = 導体直径 0.81mm 導体面積 0.52mm^2)

2) 「電源」の「LED」が点滅する時

位置検出用ポテンショメータに供給している基準電圧 $\pm 10\text{V}$ の出力保護用プロテクタの「CP1」または「CP2」が断になったので、断になった原因を修理してから、予備のプロテクタ「CP6」～「CP10」と交換してください。

3) 前面パネルの「セット」を押して操作した時「リミット」の「LED」が点滅を始めた
ら、レンズが接続されていないか、接続不良です。原因を修理してから
再度「セット」スイッチ操作をしてください。4) 外部機器との接続作業は出力インタフェース接続図 (図番 95A0108-5808)をみて
作業してください。順番に 1:1で接続されない場合があります。5) 下部プリント基板のディップスイッチは出荷時設定済みです。
変更すると異常動作や動作しなくなります。

6) 調整は出荷時調整済みですので、調整しないでください。

7) ヒューズは電源インレットの内部に 2本有ります。交換は先ず電源ケーブルを
抜いてから行ってください。