

Manuale d'uso

omegon



Motore d'inseguimento sull'asse AR per la montatura EQ-320 Omegon®

Versione italiana 12/2020/1.0 A Codice art. 65804

La riproduzione completa o parziale del contenuto di questo documento al di fuori dell'uso privato è espressamente vietata in qualsiasi forma.
Salvo modifiche ed errori. Tutti i testi, le immagini e i segni sono di proprietà della nimax GmbH.

Motore d'inseguimento sull'asse AR per la montatura EQ-320 Omegon®

Grazie per aver scelto il nostro motore d'inseguimento sull'asse di ascensione retta (AR) per la montatura "EQ-320".

Per le montature equatoriali, l'inseguimento avviene sull'asse dell'ascensione retta (asse orario), pertanto questo gruppo motore permette di osservare comodamente il cielo e muovere i primi passi nell'ambito dell'astrofotografia.

Il motore d'inseguimento viene fissato sull'albero a vite senza fine, tramite un raccordo per albero flessibile, al posto dell'albero flessibile per l'azionamento manuale.

Il montaggio richiede pochi passaggi, dopodiché la montatura sarà subito pronta per l'uso.

1. Parti dell'aggiornamento del gruppo motore

Di seguito si riportano le denominazioni delle varie parti del gruppo motore.

1. Pulsantiera con cavo di collegamento;

2. Motore con staffa di fissaggio e raccordo per albero flessibile (già montato);

3. Pacchetto batterie per 8 batterie AA da 1,5 V (le batterie non sono incluse nella fornitura);

4. Cavo per il collegamento alla pulsantiera;

5. Cavo per il collegamento al motore;

6. Chiave per viti a testa esagonale e supporto per la pulsantiera, per il fissaggio semplice alle gambe del treppiede (non mostrati in figura).



Figura 1

2. Montaggio del gruppo motore sulla montatura EQ-320

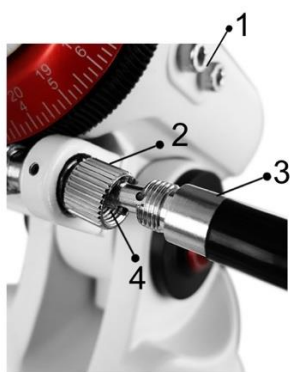


Figura 2

1 viti di fissaggio, 2 dado di raccordo,
3 albero flessibile, 4 posizione della spina elastica

1. Innanzitutto, rimuovere l'albero flessibile (3, fig. 2) dallo stelo dell'azionamento a vite senza fine per l'asse AR, svitando il dado di raccordo (2, fig. 2) per poi separare l'albero flessibile.

2. Con una pinza piccola, staccare anche la spina elastica piccola (4, fig. 2) inserita nell'albero a vite senza fine, quindi rimuovere anche il dado di raccordo.

3. Svitare entrambe le viti di fissaggio (1, fig. 2) dall'alloggiamento della montatura. Posizionare il motore d'inseguimento, con relativa staffa di fissaggio, sui fori filettati delle viti di fissaggio e contemporaneamente inserire il raccordo per albero sullo stelo della vite di azionamento dell'asse AR.

Posizionare il motore d'inseguimento, con relativa staffa di fissaggio, sui fori filettati delle viti di fissaggio e contemporaneamente inserire il raccordo per albero sullo stelo della vite di azionamento dell'asse AR. Accertarsi prima che le viti di serraggio del raccordo per albero (1, fig. 3) non sporgano nel foro del raccordo.

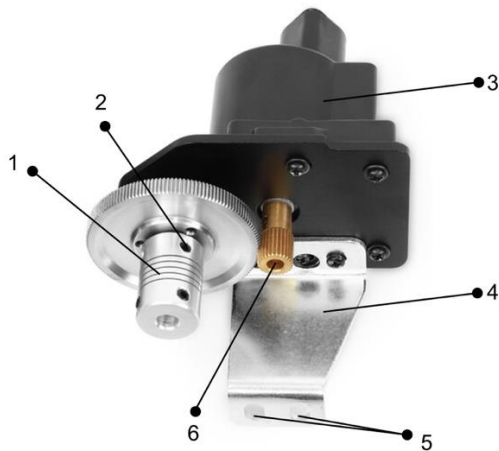


Figura 3
1 raccordo per albero, 2 viti di serraggio, 3 motore,
4 staffa di fissaggio, 5 fori delle viti di fissaggio,
6 albero di trasmissione del motore

4. A questo punto, inserire entrambe le viti di fissaggio negli appositi fori filettati sulla montatura. Attenzione: non serrare ancora le viti di fissaggio.

5. Fissare prima il raccordo per albero flessibile (1, fig. 3) tramite le viti di serraggio (2, fig. 3) del raccordo per albero e poi serrare con cautela le viti di fissaggio.

6. Una volta collegata l'alimentazione elettrica al gruppo motore, la montatura è pronta per essere utilizzata.

2. Inserimento delle batterie



Figura 4

1. Rimuovere il coperchio del vano portabatterie e inserire 8 batterie AA da 1,5 V nelle apposite posizioni. È possibile utilizzare anche batterie ricaricabili, che però solitamente hanno una capacità minore rispetto alle batterie normali.

2. Accertarsi che il lato piatto dei contatti della batteria, ovvero il polo negativo, sia rivolto verso le molle a spirale.

3. In alternativa, è possibile utilizzare un alimentatore con capacità minima di 1,5 A e 12 V, con spina adatta. Sono disponibili alimentatori con un assortimento di adattatori per spina.

4. Collegare la pulsantiera al pacchetto batterie e verificarne il funzionamento, accendendo il motore d'inseguimento con il pacchetto batterie.

Il LED rosso (2) sulla pulsantiera si accende a indicare il funzionamento del motore d'inseguimento. Il motore funziona in modo continuo e collegato alla montatura compensa la rotazione terrestre.

AVVISO

Allineare la montatura equatoriale verso il polo Nord celeste nel modo più preciso possibile. Più è impreciso l'allineamento, più velocemente gli oggetti impostati fuoriescono dal campo visivo.

3. Funzionamento del gruppo motore, pulsanti di direzione e passaggio tra funzionamento Nord e Sud

Se si osserva dall'“emisfero settentrionale”, l'interruttore N/S (2) deve trovarsi su “N” che sta per Nord. Dall'emisfero meridionale, l'interruttore si trova su “S”.



Figura 5

1 On/Off, 2 LED rosso, 3 N/S, 4 2x 5x 4x la velocità, 6 pulsantiera per le velocità del motore, 7 16x, 8x, 9 attacco per il vano portabatterie

La velocità d'inseguimento permanente è la “velocità siderale”.

Con il gruppo motore Omegon per la montatura EQ-320 è possibile selezionare altre 4 velocità aggiuntive del motore, ovvero 2x, 4x, 8x e 16x la velocità siderale. Ciò semplifica notevolmente la ricerca degli oggetti, poiché con il cercatore del telescopio è possibile impostare il cannocchiale grossolanamente sulla posizione dell'oggetto cercato nel cielo e poi cercare l'oggetto o permettere al telescopio di trovarlo usando i pulsanti di velocità.

AVVISO

Per cambiare la direzione, spostare l'interruttore N/S (3) su “S” se si si trova nell'emisfero settentrionale e su “N” se si si trova nell'emisfero meridionale. Se l'oggetto è stato trovato e impostato, riportare di nuovo l'interruttore su “N” oppure “S”.