

구동부 모터 feedback 값 확인 방법

1. 관측 시작 상황과 동일하게 망원경 구동부 실행
2. Kollmorgen workbench 실행
3. RA 모터 접속
4. 망원경의 상태를 1 – Field bus에서 변경하지 말고 하단부 watch 탭에 다음 parameter 표시
 - A. PL.FB – Position feedback
 - B. IL.FB – Current feedback
 - C. VL.FB – Velocity feedback
 - * Watch 탭의 Parameter의 오른쪽을 클릭하면 삼각형이 나오는데 이 삼각형을 클릭해서 위의 parameter를 선택
 - * 삼각형이 나오지 않을 경우 왼쪽의 Device topology의 parameters 항목을 클릭하면 아래 Figure 1과 같이 여러 parameter가 나오는데 위의 A, B, C 항목의 parameter를 찾아서 마우스 우클릭으로 watch 탭에 추가
5. DEC 모터 접속
6. 4번 항목에 따라 DEC 모터 parameter를 Figure 2와 같이 표시
7. PC-TCS로 망원경을 별지영역으로 이동. 망원경 이동 시 feedback 값 영상으로 녹화

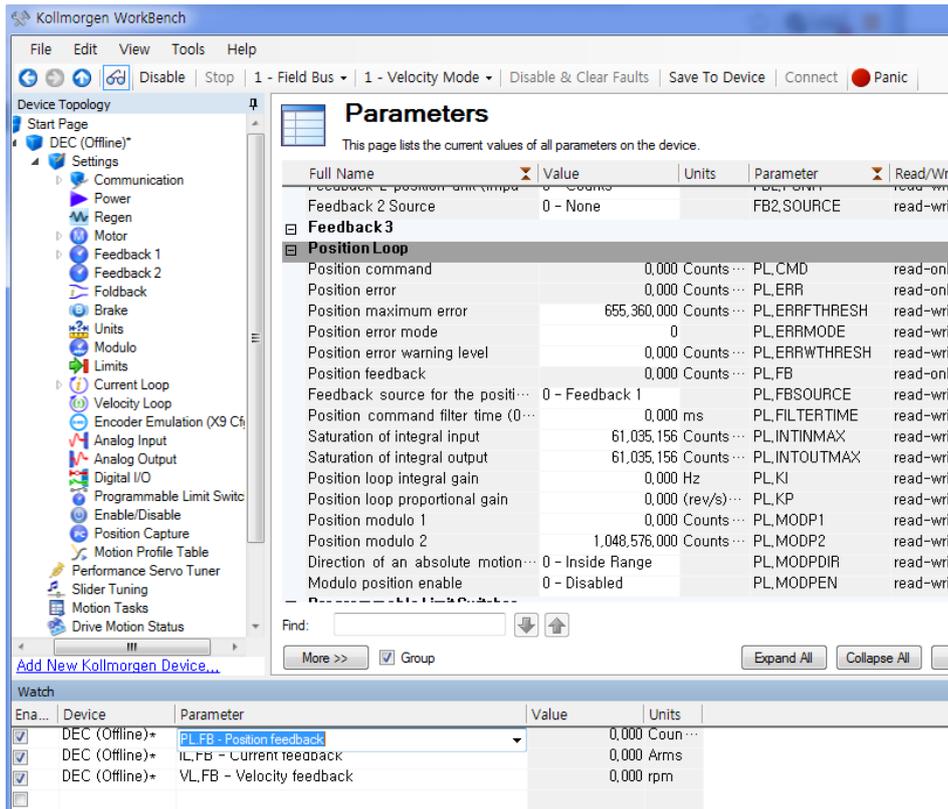


Figure 1 Kollmorgen Workbench parameter 항목

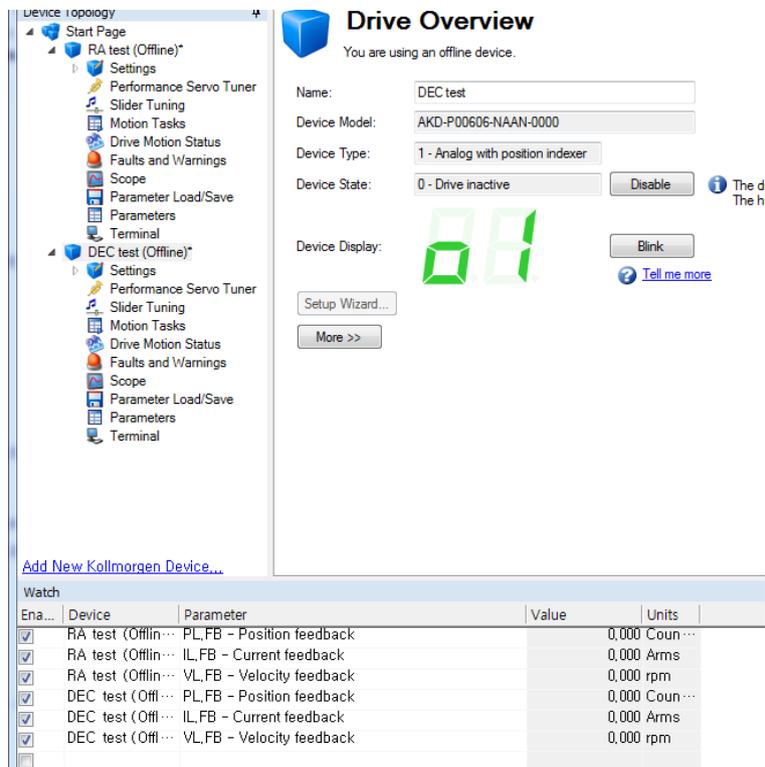


Figure 2 RA DEC feedback 출력