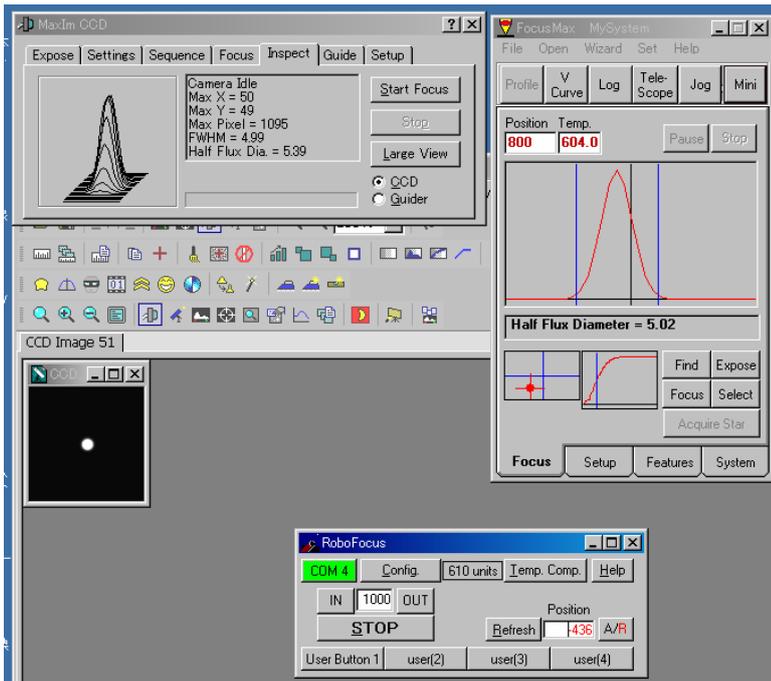
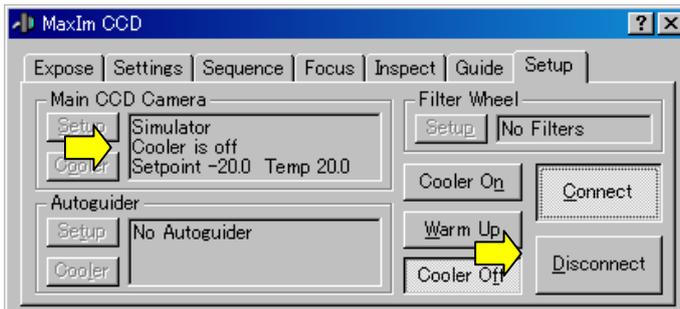


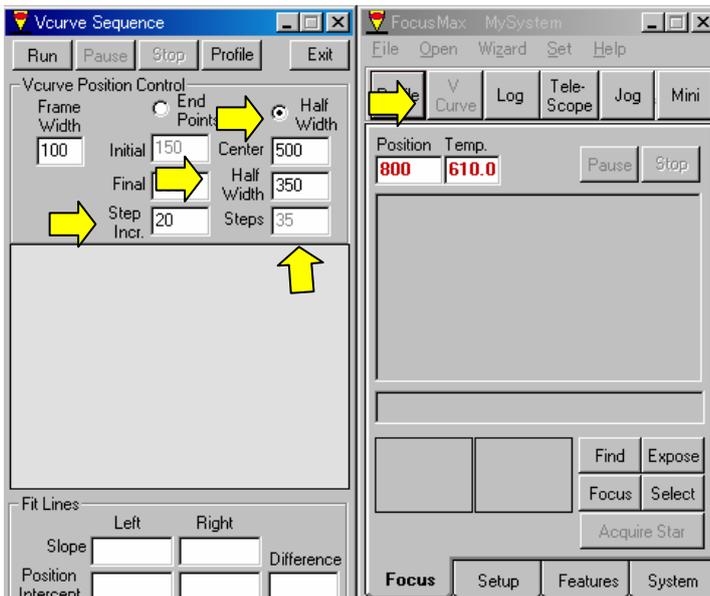
## FocusMaxを立ち上げる



設定をしておくとMaxImDIが同時に立ち上がってきます。  
 MaxImDIのFocuserの設定をRoboFocusにする。  
 RoboFocusのConfigを選択しコネクトする。  
 コネクトすると上図のようにCOMパネルが緑色に変化する。



とりあえずベンチテストとしてカメラをSimulatorにしConnectする。

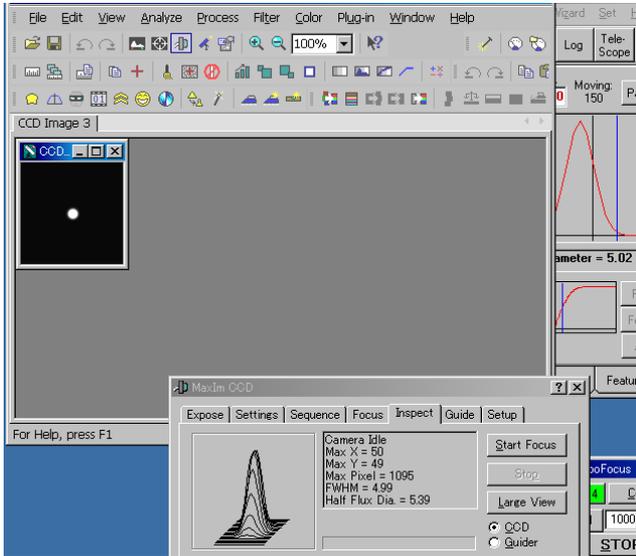


モーターの動作の確認

- 1.Vカーブのパネルを選択する。
- 2.HalfWidthをチェック。
- 3.センターを500にする。  
 (実際には手動で動作させておおよそピントがくる数値を入力する。)
- 4.HalfWidth(フォーカスを動作させる幅)を100~300くらいで設定する。  
 (FSQやイプシロン等はフォーカスの合う幅が狭いので50くらいにする)
- 5.ステップサイズは20に設定する。  
 (小さくすると毎回のモーターのステップ数繰り出し量が小さくなる)
- 6.35ポイント測定されます。  
 (この値は自動計算されます)



Vカーブを実行する。  
 (実際実行する前におおよそフォーカスが当たっているところまで  
 もって行くと途中でエラーで止まるのが少なくなります)

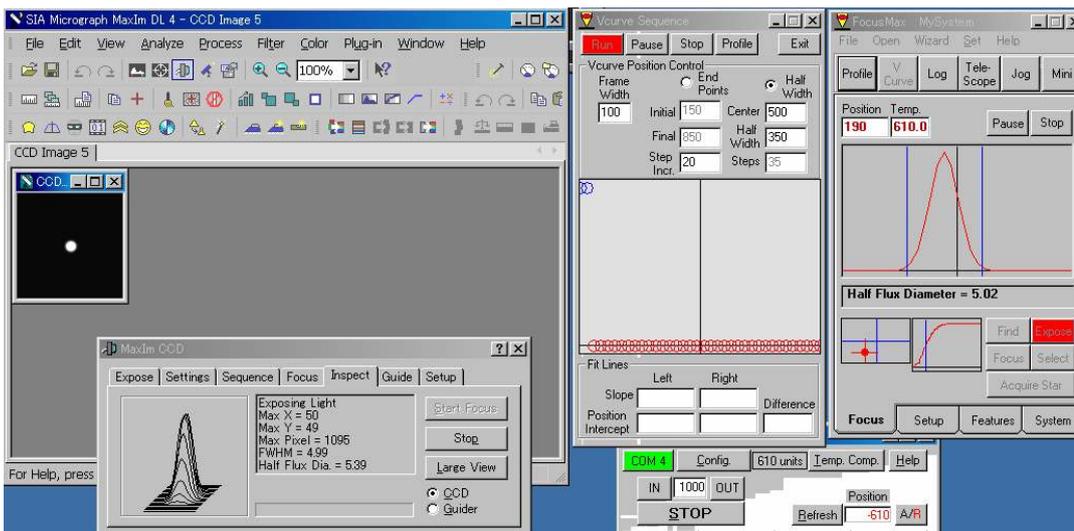


1. MaxImDLが撮影を開始する。  
 3回くらい撮影をして1番明るい基準星を自動的に探し出す。
2. と同時にモーターが測定する最初の位置まで動作する。 作例では150の位置にきています。

この状態でモーターも撮影も止まったままです。



コントローラーのOUTかINボタンを1秒くらいチョンと押す。  
 測定(撮像)が再開されます。



モーターを回転させながら撮像を繰り返していきます(作例では35回)

うまくVカーブを描くと自動的にシステムプロファイルに入力されます。  
 入らない場合は HalfWidth(フォーカスを動作させる幅)を小さくしたり大きくしたりしてみてください。  
 Vカーブがうまく入力されれば次回からはFocusボタンを選択するだけでオートフォーカスされます。  
 鏡筒やカメラを変えない限りVカーブを作り直す必要はありません。