

Инструкция по обновлению прошивки контроллера приводов для пульта управления SynScan

1. Требования системы

- Данное ПО совместимо только с ОС Windows. Необходим последовательный порт (СОМ-порт) или USB-адаптер к последовательному порту.
- Контроллер приводов должен иметь версию прошивки 2.00 или выше (перепрошивка, т.е. обновление версии ПО, контроллера приводов версии 1.хх до версии 2.хх не предусмотрена технически).
- Пульт управления SynScan для монтировок EQ должен иметь версию прошивки 3.22 или выше; пульт управления SynScan для монтировок AZ должен иметь версию прошивки 3.05 или выше.
- Пульт управления SynScan нужно будет подключить к компьютеру с помощью соответствующего кабеля.

2. Подготовка к обновлению

- Скачайте загрузчик прошивки для контроллера приводов. Извлеките содержимое архива в папку на компьютере, например C:\SynScan.
- Скачайте последнюю версию прошивки контроллера приводов для вашего пульта управления SynScan. Сохраните файл(ы) из архива в ту же папку.
- Скачать прошивки можно с сайта компании Sky-Watcher: http://www.sky-watcher-russia.ru/materialy/

3. Обновление контроллера приводов

- 1. Подключите пульт управления SynScan к монтировке телескопа. Подключите пульт управления SynScan к последовательному порту компьютера при помощи кабеля RS-232 (этот же кабель используется для обновления прошивки пульта).
- 2. Включите питание монтировки.
- 3. Нажмите кнопку ENTER на пульте управления SynScan несколько раз, пока пульт не выдаст запрос о выравнивании монтировки. Выберите «No» («Нет»), чтобы пропустить этот шаг.
- 4. Нажмите кнопку UTILITY на пульте управления SynScan, затем кнопкой прокрутки выберите пункт меню «PC Direct Mode» («Управление с ПК»), нажмите кнопку ENTER.
- 5. Запустите скачанный файл загрузчика прошивки для контроллера приводов на компьютере (файл MCFirmwareLoader.exe).
- 6. В окне загрузчика (см. рисунок ниже) нажмите кнопку «Browse» («Выбрать»), чтобы выбрать файл с обновленной прошивкой для контроллера приводов (этот файл имеет расширение .MCF).

Firmware File:	Ver. 1.62		
			Browse
	Auto-detect COM Port	COM Port COM1]
	Update	MC Version	

- 7. Затем в этом же окне нажмите кнопку «MC Version» («Версия контроллера приводов»). Загрузчик обнаружит подключение и покажет версию прошивки. Важно: обновление контроллера возможно только для версии 2.00 и выше.
- 8. Теперь нажмите кнопку «Update» («Обновить»), программа начнет перепрошивку контроллера приводов.
- 9. Если загрузчик выдаст сообщение об отсутствии подключения к контроллеру приводов, нажмите кнопку «Update» повторно.
- 10. Во время перепрошивки в окне будет отображаться прогресс обновления в процентах.
- 11. По завершении обновления в окне появится зеленая полоса.
- 12. Если по какой-либо причине работа загрузчика была прервана, выключите питание и повторите процедуру. Не обращайте внимания на сообщение «No link to mount…» («Нет подключения к монтировке…»), которое отображается на дисплее пульта управления SynScan, когда питание включено.

Эксклюзивный дистрибьютор продукции Sky-Watcher в России © ООО «Скай Вотчер Россия». 2013—2015. Все права защищены. Россия, 190005, г. Санкт-Петербург, Измайловский пр-т, д. 22, лит. А Москва: +7 (499) 678-03-74 СПб: +7 (812) 418-30-74 www.sky-watcher-russia.ru © Sky-Watcher 2015 - 20150330