

# AI T.hiba3

自動導入ドライブコントローラー

取扱説明書 取付編



モーターの取付け（タカハシ NJP 赤道儀系）（必要工具：六角穴ボルト用ヘクスレンチ）  
：場合によってはプラスドライバー）

### 1.モーターの金具を取り付ける際はウォーム調整金具を取り外して

写真の状態になるようにください。純正のギアは外してください。  
軸受を支えているねじは絶対に緩めないでください。

赤緯



赤経



### 2.プーリー位置が写真の方向になるように取り付けてください。

赤緯モーター金具参照

赤経モーター金具 参照



赤緯モーターユニットは極軸望遠鏡の接眼部側から見て右側にプーリーがくるように取り付けます。  
NJP の製造年式によって ISO ねじと旧 JIS ねじを使っていますので  
いずれか選択して取り付けてください。どちらも 5 mm ねじです。

赤経モーターユニットも極軸望遠鏡の接眼部側から見て右側にプーリーがくるように取り付けます。  
付属の M6 ねじで取り付けてください。

旧 JIS ねじはプラスドライバーでその他は六角穴ボルト用ヘクスレンチで取り付けます。)

使用するタイミングベルトの仕様です。

ベルトに記載されている型番を確認してください。

タイミングベルト **品番：赤緯 B102MXL9.5 赤経 B102MXL9.5**

モーターユニットの取付ネジは赤緯と赤経ではサイズが異なります。

赤経 取付ネジ：M6mm 六角穴キャップネジ 2本

赤緯 取付ネジ：5mm 旧 JIS ネジ 2本

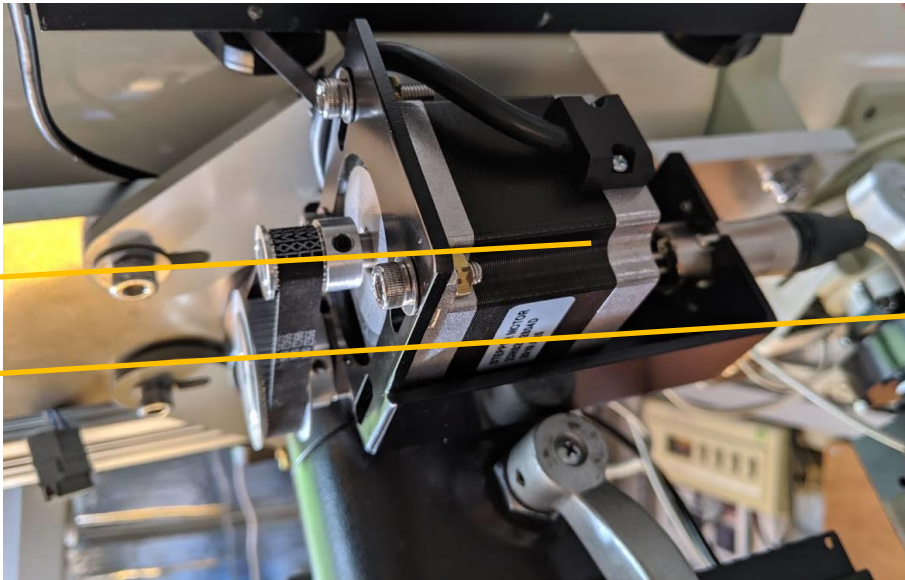
赤緯側は 旧 JIS ネジを使っていて入手しにくいネジです。紛失にはご注意ください。

**赤道儀の製造時期によってネジの仕様が異なる場合があります。**

**無理にねじ込まずに、適正なネジをご用意ください。**

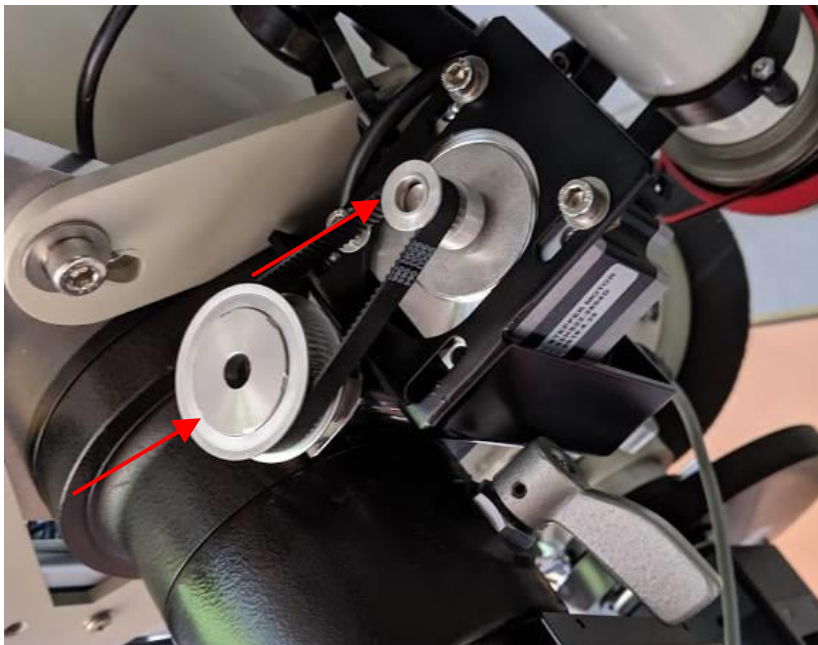
3.赤道儀の軸とモーターの軸が平衡になるように調整します。

### 軸を平行にする



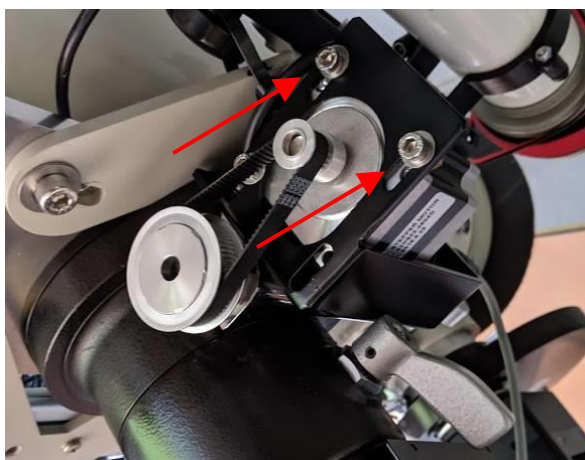
4.プーリーを各軸に差し込みます。

大きいプーリーのほうは NJP 赤道儀側、  
小さいプーリーのほうはモーター側です。

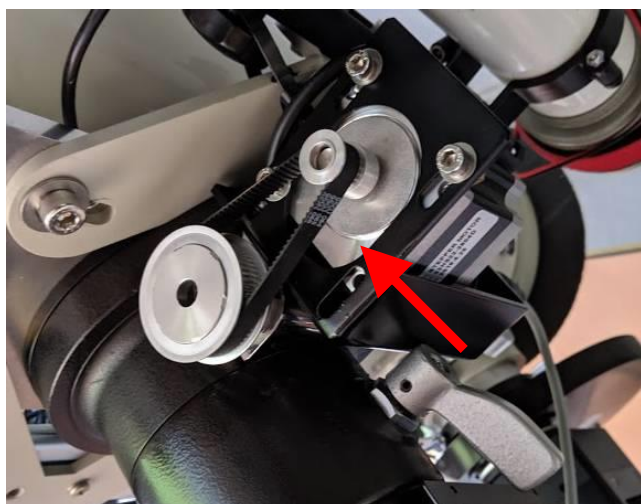


プーリーのボスの横にある小さな六角ネジを締めます。  
モーター側の小さいプーリーの固定ねじはインチねじなので  
付属の六角穴ボルト用ヘクスレンチで固定します。

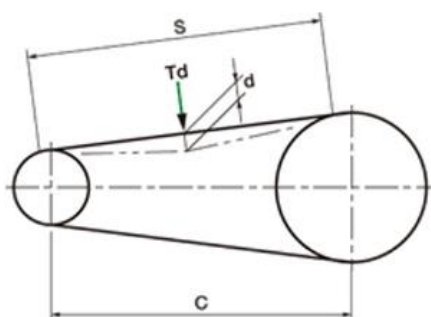
5.モーターを固定してある六角穴ボルトを緩めてベルトを掛けます。



6.ベルトを掛けます。

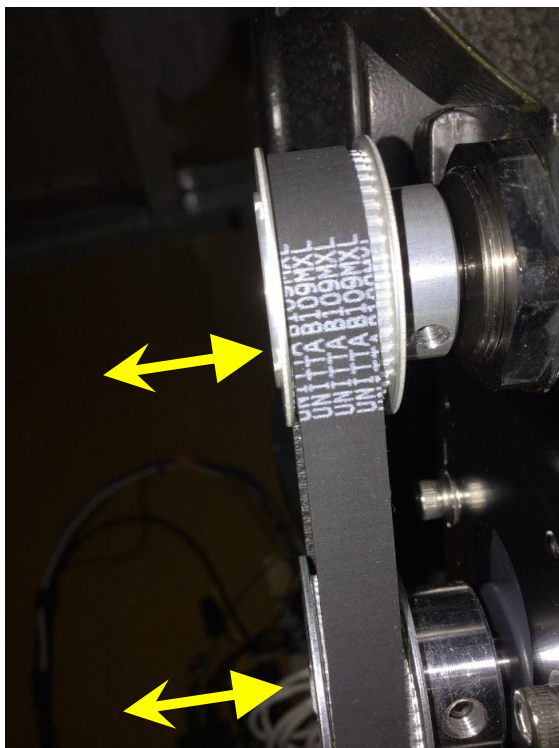


ベルトは押さえて 3 mm 程度沈む程度に



テンションは張りすぎるとモーター軸に負担がかかりますし  
緩みすぎるとバックラッシュの遊びが大きくなりニアな感じが失われます。  
問題が無ければモーターケーブルを取り付けて試運転してみてください

7.モーターを回してみても滑りやきしみなどがないか確認してください。



きしみ音が出る場合などは

タイミングベルトがプーリーの端に当たっている場合があります。

なるべくベルトがプーリーの中央に来るように

赤道儀のプーリーとモーターのプーリーを軸方向に移動させて

調整してください。

プーリーをスライドさせる場合はモーターと金具を固定してある六角穴ボルトを少し緩めると作業がしやすいと思います。

## 7.モーターケーブルの取り付け。

モーター側コネクタ―



コネクタ―を接続します。カチッというまで押し込みます。  
外すときはコネクタ―のリリースボタンを押しながら引き抜きます。

赤色のリングのついているコネクタ―が赤緯側  
青色のリングのついているコネクタ―が赤経側になります。



2020年12月28日版

マチナカリモート天文台