



パンチルト リモートヘッド ADVAST-PT1

アドバス株式会社
〒222-0033
神奈川県横浜市新横浜3-8-8
日総第16ビル
電話番号：045-478-6788

取扱説明書



お買い上げありがとうございます。

ご使用前に「安全上のご注意」を必ずお読みいただき、正しくお使いください。お読みになったあとは、大切に保管し、必要なときお読みください。
製造番号は品質管理上重要なものです。お買い上げの際は本機に製造番号が正しく記されているか、お確かめください。

保証書について

この商品には保証書を添付しておりません。
保証書はお買い上げ30日以内に添付の「お客様情報登録用葉書」に必要な事項をご記入頂き、返信してください。折り返し保証書をお送り致します。保証書がお手元に届きましたら、所定事項の記入及び記載内容をご確認いただき、大切に保存してください。

商品概要

高速・高精度のパン＆チルト動作が可能な、カメラ用雲台です。添付のリモコンや、LANやRS-232Cを介してPCから外部制御することが可能です。

付属品をご確認ください

本体	1	カメラ固定用手回しネジ	1
リモコン	1	回し止め用ネジ	1
リモコン用電池	2	ケーブルクランプ	1
ACアダプター	1	クランプ固定用ネジ	2
ゴムリング	2	取扱説明書（本書）	1
ゴムシート	1	マルチアングル取扱説明書	1
スペーサー	1	お客様情報登録用葉書	1

コントロールソフトウェアについて

本機のコントロールソフトウェア（Microsoft Windows XP/Vista/7対応）は、以下からダウンロードして、ご利用頂けます。

<http://www.advast.jp/download/index.html>

1. 安全上のご注意

⚠ 警告



十分な強度を持った安定した場所に設置する
本機は高速回転を行うため、振動や本体（約2.3kg）と取り付けるカメラの総質量などを考慮し、十分な強度を持った、安定した場所に取付けてください。設置場所の安定性が不十分な場合は、振動のためモニター上で画ブレが発生したり、最悪の場合落下し、下に人がいた場合、重大な事故となる危険があります。



取り付けるカメラの質量、形状、重量バランスに注意する
本機は、1.5kgまでのカメラの取り付けに対応しますが、その形状、重量バランスによっては、回転状態からの停止時にブレが生じたり、行き過ぎたり（オーバーラン）することがあります。その場合は、回転速度を遅く設定したり、取付位置を微調整してください。また、カメラの形状や、ケーブルの取り回しによっては、カメラ本体やケーブルが本機に干渉する場合があります。その場合は、制御ソフトウェアによって、回転動作範囲に制限を設けてください。



ネジや固定機構はしっかりと締め付ける
締め付けが緩むと、落下などでけがの原因になります。



正しい電源、電圧で使用する
本機の電源定格はDC12Vです。定格を超えた電源を供給すると故障や最悪の場合発煙、発火のおそれがあります。必ず同梱の ACアダプターをご使用ください。



本機は、本機自身や接続ケーブルへの誘雷に対しある程度の対応はしておりますが、万全ではありません。落雷の被害が考えられる取付場所では、必ず接続ケーブルに誘雷対策をしてください。

⚠ 注意



金属のエッジで手をこすらない
強くこすると、けがの原因になります。

2. 正しくお使いいただくためのご注意

保管および設置場所

- 本機は屋内用機器です。屋外での使用はできません。
- 次のような場所に置かない。誤動作や故障の原因となります。
 - ・許容動作温度（0℃～45℃）範囲外の暑いところや寒いところ
 - ・許容動作湿度（35%RH～90%RH）範囲外の湿度の多いところ（結露なきこと）
 - ・変圧器やモーターなど強い磁気を発生するところ
 - ・トランシーバーや携帯電話など電波を発生する機器の近く
 - ・高圧線や線路の近く
 - ・ほこりや砂の多いところ
 - ・車両や船舶などの振動するところ
 - ・窓ぎわなど水滴の発生しやすいところ
 - ・厨房など蒸気や油分の多いところ
 - ・可燃性雰囲気などの特殊環境
 - ・放射線や X 線、および塩害や腐食性ガスの発生するところ
 - ・プールや温泉など、薬剤を使用するところ
- 本機の放熱が不十分になると故障の原因となります。
本機周辺の通風を妨げないようにしてください。
本機は本体表面（側面）から放熱を行なっています。
壁の近くなど、熱がこもる場所に設置しないでください。

移動について

- 移動するときは、システムの電源を切ってください。
- 本機に振動や衝撃を与えないようていねいにお取り扱いください。

その他

- 本機の入っていた箱は捨てずに取っておき、輸送する場合は、この箱を使用してください。
- 長時間使用しないときは、安全および節電のため、システムの電源を切ってください。

免責について

- 大切な撮影の場合は必ず、事前に動作確認をしてください。
- 本機の不都合により撮影・録画が正常に行われなかった場合、撮影・録画内容の補償や機会の損失についてはご容赦ください。

3. 設置

据え置きする

- 必ずカメラが水平になるように設置してください。
傾けて使用すると正しく動作しません。
- [POWER] スイッチを [入] にしたときや、[POWER] スイッチが [入] のまま電源を供給したとき、イニシャライズ動作のため自動的にカメラが回転します。

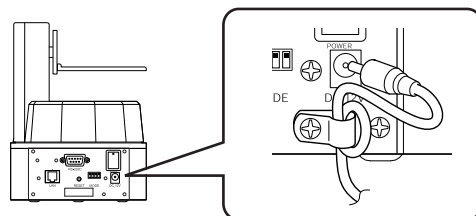
三脚に取り付ける

- 必ず専用の三脚アダプターを使用してください。くわしくは、三脚アダプター（別売）の「取扱説明書」をご覧ください。

電源コードを接続する

電源コードは、抜け防止のため本機背面に付いているコードクランプに固定します。

1. ねじをはす
2. 電源コードをコードクランプにひと巻きして通す（下図参照）
3. 電源コードを DC 12 V端子に差し込む
4. ねじをとめる



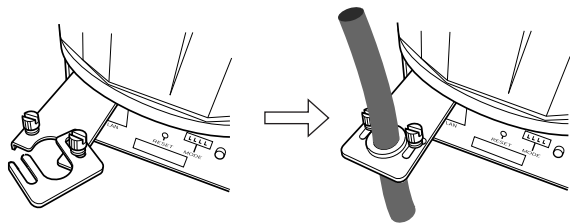
カメラを取り付ける

添付のカメラ固定用手回しネジを使用して、カメラを取り付けます。また、必要に応じてマルチアングル側に添付のゴムシートを貼り付けます。詳細は、マルチアングル取扱説明書をご参照ください。

- 3/8規格のネジ穴のカメラを取り付ける場合は、市販の変換アダプターを装着してください。

カメラケーブルを固定する

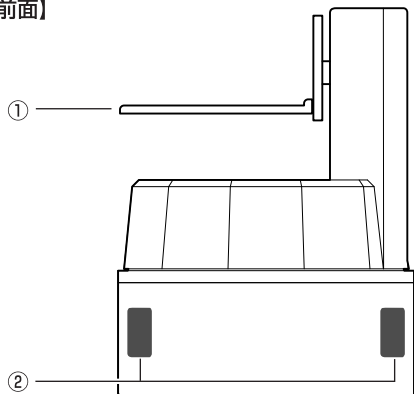
付属のケーブルクランプを本機背面にネジで取り付け、カメラケーブルをゴムリングに通した状態でクランプ部に固定します。



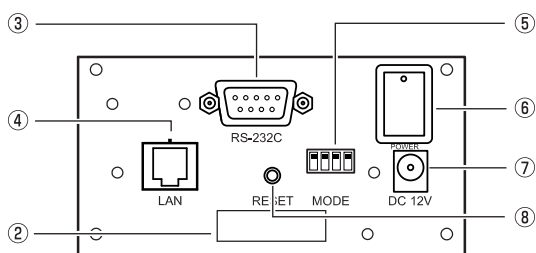
1. ケーブルクランプ部の片側のネジを外します。
2. カメラケーブルを付属のゴムリングに通し、クランプ部に固定して再度ネジを締めます。

4. 各部の名称とはたらき

【前面】

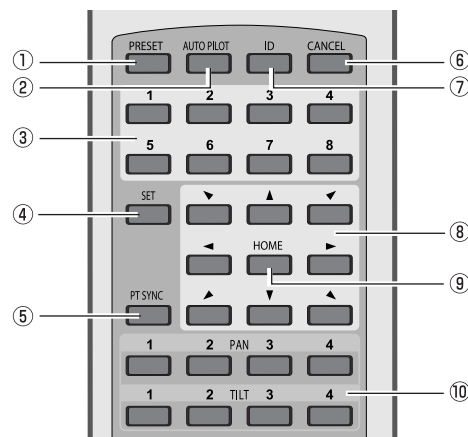


【背面パネル部】



- ① カメラ取付用マルチアングル
マルチアングルの詳しい使い方は、マルチアングル取扱説明書をご参照ください。
- ② 赤外線受光部
リモコンの赤外線を受光します。
- ③ RS-232C端子 (D-SUB 9pinオス)
RS-232C制御ケーブルを接続します。PCと接続する場合は、クロスケーブルを使用してください。
- ④ LAN端子 (RJ-45)
LANケーブルを接続します。本機は100BASE-TX/10BASE-Tオートネゴシエーションに対応します。CAT5以上のケーブルを使用してください。
- ⑤ [MODE] スイッチ
設定は、マルチアングル取扱説明書をご参照ください。
- ⑥ [POWER] スイッチ
電源を[入/切]します。
・[入]にするたびに、イニシャライズ動作し、ホームポジション位置に移動します。
- ⑦ DC12V電源
同梱のACアダプターを接続します。
- ⑧ [RESET] スイッチ
本機をリセットし、再起動します。先端の細いもので軽く押してください。
・[RESET] ボタンを押すと、イニシャライズ動作のため自動的にリモートヘッドが移動します。

5. リモコン



- ① [PRESET] ボタン
・プリセットポジションを登録します。
・パン/チルトを登録したい位置に移動させ、
[PRESET]⇒[1]～[8]⇒[SET]の順に押します。
※プリセットポジションの設定登録時には、[HOME] ボタンを2秒以上押してパン/チルトの基準位置を再検出することをお勧めします。
- ② [AUTO PILOT] ボタン
・複数のプリセットポジションを自動的に切り替えます。
※オートパイロットの設定はリモコンからはできません。コントロールソフトウェアが必要になります。
- ③ [1]～[8] キー
・プリセットポジション番号、ID番号を入力します。
- ④ [SET] ボタン
・プリセットポジション番号、ID番号、ホームポジションの登録を確定します。
- ⑤ [PT SYNC]
・設定されているチルト速度を基準に斜め45度に移動します。(パン速度をチルト速度に合わせる)
・再度押すとシンクロ斜め移動が解除されます。
※プリセットポジション間の移動時(オートパイロットを含む)には、ダイレクトに斜め移動します。
- ⑥ [CANCEL] ボタン
・登録情報を削除します。
・プリセット登録情報の削除
[PRESET]⇒[1]～[8]⇒[CANCEL]
・ID登録情報の削除
[ID]⇒[1]～[8]ボタン⇒[SET]の順に押します。
- ⑦ [ID] ボタン
・リモコンでの操作対象となる装置IDを設定します。
・[ID]⇒[1]～[8]⇒[SET]の順に押します。
※本機が複数台ある環境で使用します。本機へのID登録はコントロールソフトウェアが必要になります。
- ⑧ 方向ボタン
・矢印の方向にリモートヘッドを動かします。
- ⑨ [HOME] ボタン
・ホームポジションを登録します。
[HOME]⇒[1]～[8]⇒[SET]の順に押します。
・2秒以上の長押しで、パン/チルト基準位置を検出し、ホームポジションに移動させます。
- ⑩ 速度ボタン
・パン、チルトそれぞれの移動速度を設定します。
[1]⇒[2]⇒[3]⇒[4]の順で、速く移動します。

6. 仕様

■ 一般仕様

電源	DC12V
消費電力	8W以下
使用温度範囲	0～45°
寸法	φ150×198(h)mm ※突起部除く
質量	2.3kg以下
搭載可能カメラ質量	1.5kg ※回転軸付近

■ 機構部仕様

回転範囲	パン：±175°、チルト：-5°～+90° ※出荷時アングル取付状態
回転速度	パン：最大500°/s、チルト：最大300°/s
回転最小移動ステップ	パン：0.0018°、チルト：0.012°
ロータリーエンコーダー読取精度	0.04°

■ インターフェース部仕様

制御インターフェース	LAN (TCP/IP)、シリアル (RS-232C)
制御プロトコル	ADVASプロトコル

■ その他機能

プリセットポジション	16箇所 (赤外線リモコンでは8箇所)
オートパイロット	最大16箇所巡回