

Anleitung Simulator

Transport:

Zum Transport, das obere Cockpit von der Stewart Plattform lösen 8x Schrauben M8 Inbus . Gewicht ca 35 kg

Die Stewart Plattform wiegt ca 105 kg. Davon die Pleuel mit den Gelenkaugen und die obere Plattform wiegen ca 25 kg

Für den weiteren Transport auch durch normale Zimmertüren empfiehlt es sich die Pleuelstangen und die obere Plattform abzubauen.

Dafür müssen die 12x M16 Muttern an den Pleuel-stangen gelöst werden(sind nur leicht angezogen).

Bitte beachten sobald eine Pleuelstange entfernt wurde verkippt die obere Plattform. Diese bitte durch unterlegen von Distanzklötzen oder durch eine 3. Hand sichern.

Das Unterteil kann nun von 2 Personen getragen oder geschoben werden. Durch Türen gelangt man durch absetzen auf 2 Füßen und schieben für hochkant. Die Montage erfolgt in umgekehrter Reihenfolge. Die M16 Schrauben sind fest anzuziehen(normaler Schraubenschlüssel mit 3/4 Kraft.

Diese Schraubverbindung sollte regelmäßig vor Benutzung kontrolliert werden.

Eine Wartung weiterer Bauteile ist nicht erforderlich. Die Gelenkköpfe sind selbstschmierend.(Teflon)

Kabelverbindung

1x Strom AC 230V 16A abgesichert

1x USB , Daten ,Flash und Motion(neben Netzkabel)

1x USB nur Motiondaten (neu Hochauflösend und ruckelfrei -> diesen verwenden

Es können beide Kabel an den Rechner angeschlossen werden. Sollte nur das reine Motiondaten Usbkabel benutzt werden empfiehlt es sich einen powered Hub vorzuschalten.

Für die Telemetriedaten kann Simtools oder Flyptmover verwendet werden

Simtools Einrichtung:

<https://www.youtube.com/watch?v=4Fvx0h11oO0&t=3s>

Flypt Mover :

Siehe Controller Manual und <https://www.flyptmover.com/>

Motion Profiles für Mover:

https://github.com/motion4sim/AASD15A-Servo-Controller-for-Motion-Simrigs/tree/master/mover_6dof

Die Anleitung für den Motion Controller :

<https://github.com/motion4sim/AASD15A-Servo-Controller-for-Motion-Simrigs/tree/master/user-guide>

Inbetriebnahme:

1. Alle Kabel verbinden
2. Hauptschalter einschalten
3. Warten bis Controller fertig gebootet hat. Im Display steht "press Encoder to Calibrate"
4. Achtung: Nach dem drücken setzte sich das System in Bewegung und kalibriert sich.
5. Prüfen ob Not-Aus funktioniert.
Achtung: wird der Not-Aus betätigt werden die Servomotoren "kraftlos" geschaltet , die Plattform fällt zu Boden.
Dafür gibt es in den Einstellungen weitere Möglichkeiten.
6. Wenn alle Aktuatoren kalibriert sind kann durch schalten des "Online Schalters" auf OFF und wieder ON das System in die StandBy Position bewegt werden. Durch schalten auf Off bewegt sich die Maschine wieder in die Park Position
7. Jetzt wird auf Telemetriedaten gewartet.

Für den sicheren Betrieb dieser Plattform ist es notwendig die Funktionsweise zu kennen. Personen sollten abstand halten. :)