

# MES Acuras Head (Auto Alignment Head)



## Instalação e ligação

### Preparar a instalação

- Leia e siga cuidadosamente todas as instruções de segurança tal como estão indicadas no Manual de segurança R59770580
- Retire a Auto Alignment Head da embalagem

### Remoção do suporte de embalagem: Imagem A

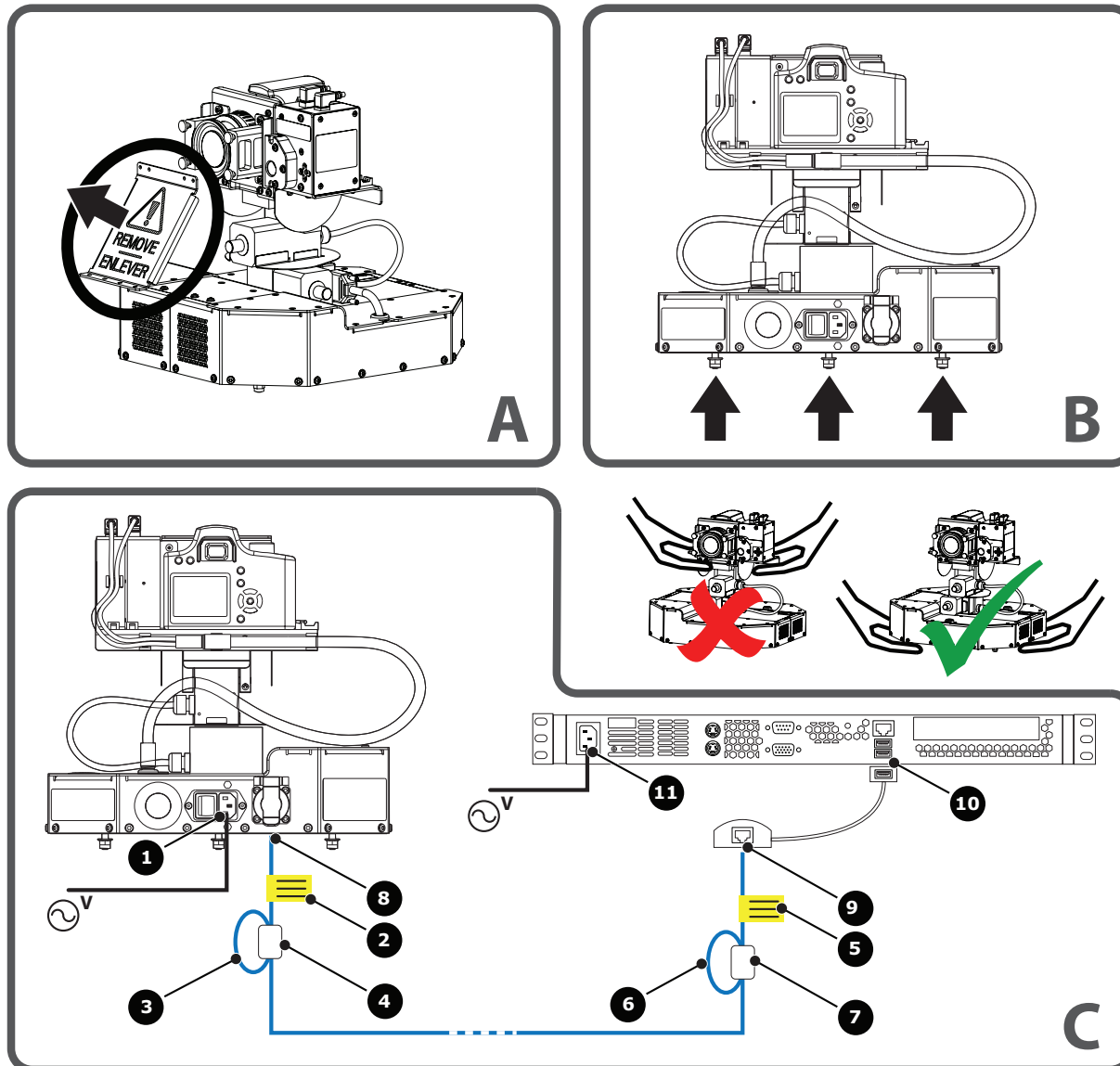
- Retire os parafusos (8x) que prendem o suporte de embalagem na unidade
- Retire do suporte de embalagem
- Introduza novamente os parafusos nos respectivos orifícios

### Fixar a unidade num suporte: Imagem B

- Retire as porcas e as anilhas dos pernos de fixação (M6)
- Instalar a Auto Alignment Head num suporte: o pino de posicionamento e cada perno devem ser introduzidos numa ranhura apropriada
- Fixe a Auto Alignment Head no respectivo suporte utilizando as anilhas e as porcas

### Ligar a unidade: Imagem C

1. Ligue o cabo de alimentação à Auto Alignment Head e à tomada da parede
2. Cole a etiqueta de aviso R870792 numa das extremidades do cabo SFTP Cat. 5e
3. Próximo desta etiqueta, faça um laço no cabo SFTP Cat. 5e
4. Fixe o núcleo de ferrite B195382 neste laço
5. Cole a etiqueta de aviso R870792 na outra extremidade do cabo SFTP Cat. 5e
6. Próximo desta etiqueta, faça um laço no cabo SFTP Cat. 5e
7. Fixe o segundo núcleo de ferrite B195382 neste laço
8. Ligue uma extremidade do cabo SFTP Cat. 5e à Auto Alignment Head
9. Ligue a outra extremidade do cabo SFTP Cat. 5e ao extensor LEX USB
10. Ligue o extensor LEX USB na Master Control Unit (MCU)
11. Ligue o cabo de alimentação à MCU e à tomada da parede



# MES Acuras Head (Auto Alignment Head)

## Guia de iniciação rápida

### Visão Geral

**Acuras** é usado para guardar as definições de luminosidade e de cor por canal num conjunto de dados Golden Alignment após o alinhamento total de um Sistema de Visualização efectuado por um profissional da Barco (= **Captura**) e para reproduzir o "aspecto" Golden Alignment da melhor forma possível, para corrigir o desvio provocado pelo envelhecimento das lâmpadas, filtros, etc. (**Realinhamento**). Os pontos de medição (Posições) para o espectrómetro têm de ser definidos antes de ser possível efectuar uma Captura.

**AutoGeometry** é usada para obter as coordenadas X e Y dos cantos da área visível de cada canal de visualização (= **Captura**). As posições da câmara têm de ser definidas antes de ser possível efectuar uma Captura.

### Início

Partimos do princípio de que o software XDS RACU foi instalado e de que foi importado o Ficheiro de Licença correcto, incluindo as opções de Auto-alinhamento adquiridas. Consulte o manual do utilizador e de instalação R59770508 do XDS RACU.

1. Ligue a Master Control Unit (**MCU**) (pressione o botão ON/OFF) e aguarde até estar totalmente carregada
2. Ligue a **eRACU** (pressione o botão ON/OFF durante 2 segundos) e aguarde até estar totalmente carregada
3. Ligue a **Auto Alignment Head** (interruptor de ligação)
4. Ligue a um Sistema de Visualização
5. Mude para o Nível de Acesso de Utilizador **Administrador**
6. Selecciona um projector ou um grupo de projectores
7. Verifique os **plugins** em *Options > Add/Remove Device > Plugin Management* e clique em **Apply**
8. Clique em **Reset Gimbal** na *página Position > Position Gimbal/Panel Position Marker*.

Pode encontrar mais informações sobre os procedimentos descritos em baixo no manual do utilizador e de instalação R59770509 do Auto-alinhamento.

### Configuração - Localização da Cabeça

Se uma ou mais áreas da imagem projectada estão fora do alcance da Auto Alignment Head, deve ser definida mais de uma posição física para esta.

A seguir a Localização Predefinida, podem ser definidas Localizações da Cabeça adicionais em *Options > Auto Alignment > General > Measurement Head Location*.

### Configuração - Posição Acuras

Para cada canal de visualização, podem ser definidos um (Acuras 1-point) ou múltiplos (Acuras Multi-point) pontos de medição na *página Position*:

- **Acuras 1-point:** utilize o ponteiro Laser para indicar o centro de cada canal e guarde estas posições
- **Acuras Multi-point:**
  1. Os quatro cantos exteriores e o ponto central da área visível de cada canal têm de ser marcados (= Marcador do Painel) e guardados
  2. Utilize o ponteiro Laser para indicar o ponto de medição em cada um dos Marcadores do Painel e guarde estas posições (= Centro do Gimbal e Cantos do Gimbal). O XDS RACU irá calcular mais quatro pontos de medição (centro de cada lado dos canais). Um desses quatro pode ficar como indefinido.

### Configuração - Posição Auto Geometry

As posições da câmara (vistas Camera Live) têm de ser definidas de tal forma que cada canto da área visível de cada canal esteja incluído em, pelo menos, uma posição. O tipos de posição são:

- **Sem Blend Zone:** se uma posição inclui apenas canais não sobrepostos
- **Com Blend Zone:** se uma posição inclui canais sobrepostos
- **HUD** para definir os cantos da imagem HUD em relação aos canais de apoio nos quais aparece.

### Capturar e Realinhar Acuras

#### CAPTURAR

1. Crie/Active uma definição desejada de Auto-alinhamento
2. Execute a GLC em todos os canais a partir da *Página Adjust Gray Scale*
3. Alinhe totalmente o Sistema de Visualização
4. Clique em **Reset Gimbal** na *página Position > Position Gimbal/Panel Position Marker*
5. Na página *Acuras*, clique em **Start Capture**.

#### REALINHAR

1. Active a definição Auto-alinhamento desejada para a qual a Captura foi executada
2. Clique em **Reset Gimbal** na *página Position > Position Gimbal/Panel Position Marker*
3. Na página *Acuras*, clique em **Start Realignment**.

### Captura AutoGeometry

**CAPTURAR** (se nenhuma posição for do tipo HUD)

1. Clique em **Reset Gimbal** na *página Position > Position Gimbal/Panel Position Marker*
2. Na página *AutoGeometry*, clique em **Capture**.

**CAPTURAR** (se pelo menos uma posição for do tipo HUD)

1. Clique em **Reset Gimbal** na *página Position > Position Gimbal/Panel Position Marker*
2. Certifique-se de que todos os projectores obtêm uma imagem preta do respectivo IG e de que o projector HUD mostra um rectângulo branco preenchido na área de interesse HUD do IG
3. Na página *AutoGeometry*, clique em **Capture**.

### Observações importantes

- Efectue sempre uma reinicialização do Gimbal após ligar a Auto Alignment Head
- Não são permitidas luzes de dispersão durante uma Captura ou um Realinhamento.

Divisão Barco Simulation  
Noordlaan 5, B-8520 Kurne  
www.barco.com

**BARCO**

Visibly yours