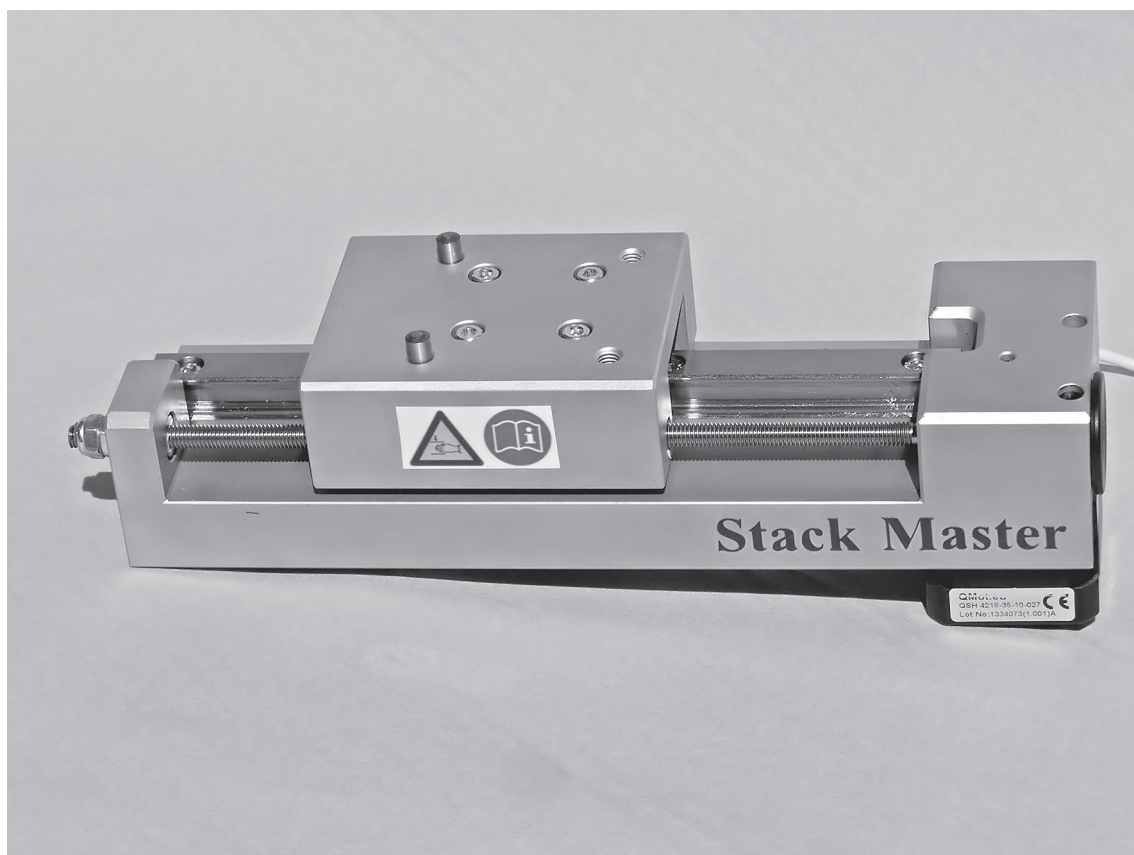





## Mode d'emploi pour le charriot de précision StackMaster



LISEZ BIEN A FOND TOUTES LES DIRECTIVES D'UTILISATION ET LES AVIS DE  
SECURITE AVANT LA PREMIERE UTILISATION.

 stonemaster UG (à responsabilité limité)  
Auf die Bell 2  
76351 Linkenheim-Hochstetten

Telefon: +49 7247 947066  
Fax: +49 7247 947067  
E-Mail: [info@stonemaster.eu](mailto:info@stonemaster.eu)  
Web: <http://www.stonemaster.eu>  
WEEE-Reg. Nr. : DE41890637

## **1. Informations de base importantes**

### **1.1 Pièces livrées**

- 1 charriot de précision avec moteur, entraînement et branchement pour le contrôleur
- 1 contrôleur qui assure la liaison entre le StackMaster et le logiciel de commande situé sur votre ordinateur
- 1 CD avec le logiciel de commande du StackMaster et de son entraînement
- 1 branchement électrique pour le contrôleur
- 1 câble de liaison

### **1.2 Responsabilité**

#### 1.2.1 Responsabilité du Constructeur

Déclaration de conformité CE

### **1.3 Notes légales**

- Le mode d'emploi fait partie intégrante du contenu du StackMaster !
- Le mode d'emploi doit être conservé durant toute la vie du StackMaster et si nécessaire, doit être actualisé !
- Le mode d'emploi doit être donné au nouveau propriétaire en cas de cession du StackMaster !

### **1.4 Adresse du service après-vente**

stonemaster UG (à responsabilité limité)  
Auf die Bell 2  
76351 Linkenheim-Hochstetten  
Telefon: +49 7247 947066  
Fax: +49 7247 947067  
E.Mail: indo@stonemaster.eu

## 2 Sécurité

### 2.1 Convention pour les avis de sécurité

### 2.2 Conduite à tenir en cas d'urgence

- Si une situation d'urgence devait se déclarer, séparer impérativement le StackMaster du réseau électrique
- un tel cas d'urgence serait, par exemple, d'empêcher la collision du charriot avec l'objectif, ou le sujet à photographier, lors du déplacement du charriot.

### 2.3 Raison d'être de l'utilisation du StackMaster

- Le Stackmaster sert à déplacer soit la caméra, soit l'objet, selon un axe vertical ou horizontal. Pour se faire il doit être fixé à un statif préexistant ou disponible en option (exemple le PS3 ). N'utilisez le StackMaster que pour cet usage.

### 2.4 Champ d'application

- Le StackMaster est utilisé pour la prise de vue des photos, ensuite empilées, dans le cas de micro ou macro photographies où, soit l'appareil photo, soit l'objet, est déplacé avec précision.




#### 2.4.1 Exigences pour les personnes utilisant cet appareil dans un cadre commercial

- Les personnes qui doivent utiliser le StackMaster doivent être informées de son utilisation, de sa manipulation et de son entretien!

### 2.5 Respect des consignes de travail

- Vérifiez que les consignes de travail sont appliquées et suivies.
- Les consignes de travail doivent se trouver près du StackMaster et être tenu à disposition des salariés.
- Le manuel d'utilisation doit être donné à un éventuel nouveau propriétaire.
- Les pictogrammes de sécurité situés sur la machine doivent être scrupuleusement suivis!

### 2.6 Explication des pictogrammes

	Lisez entièrement les notices d'utilisation avant le premier usage
	risques de blessure des mains
	Attention danger

### 3 Données techniques

<b>Type:</b>	StackMaster
<b>Dimensions:</b>	longueur : 235 mm ; largeur : 71 mm ; hauteur : 40 mm
<b>Poids:</b>	1 kg
<b>Moteur:</b>	moteur pas à pas en 2 phases
<b>Entrainement:</b>	engrenage à vis sans fin 20:1 et tige filetée M8x1
<b>Finitions:</b>	Plaque du dessous avec trous de fixation selon STM 45, selon désir rajout d'une fixation pour trépied. Parties en aluminium traitées par sablage. (en option: anodisation)
<b>Déplacement:</b>	95 mm

## 4 Montage et fonctionnement

### 4.1 Montage

Le StackMaster est muni d'un système de serrage à point zéro. Avec celui-ci le StackMaster sera fixé à un statif pré-existant ou à un statif que vous pouvez obtenir en option (par exemple le PS3). L'adaptateur de fixation correspondant au statif que vous possédez déjà peut être fabriqué et livré individuellement (en option).

Selon le système de fixation utilisé, le StackMaster peut être utilisé pour déplacer, soit l'appareil photo, soit le sujet à photographier.

### 4.2 Description du fonctionnement

Le stackMaster est fixé par le système de serrage par deux vis au statif.

Le charriot du StackMaster a lui aussi un système de serrage. C'est là que se fixe le support de caméra (en option), ou le support de tube, avec deux vis. Ensuite il vous faudra fixer votre caméra avec la vis du support de caméra.

Après avoir déballé les différents éléments, reliez le câble du contrôleur à la prise femelle du moteur. La fiche doit être positionnée de telle sorte que l'encoche de la prise corresponde à l'ergot de la fiche. Ainsi la fiche se laisse facilement placer dans la prise et est maintenue en place par l'écrou qu'on serre par-dessus. Ensuite on relie le contrôleur par l'intermédiaire du câble USB à l'ordinateur. Pour contrôler une caméra, celle-ci doit également être reliée au contrôleur. Celui-ci possède pour se faire une prise jack de 3,5 mm. En dernier, vous devrez brancher le contrôleur à votre réseau électrique par l'intermédiaire d'une prise de courant de votre appartement (230 V / 50Hz).

Après avoir installé le logiciel sur votre ordinateur et connecté votre contrôleur, le StackMaster pourra fonctionner et être commandé par l'ordinateur.

**ATTENTION IMPORTANT!** Pour éviter les surtensions du moteur, du contrôleur et de la caméra, il faut bien vérifier que tous les éléments sont reliés selon la description ci-dessus. C'est ensuite seulement qu'il faut mettre sous tension !

**INFORMATION!** Si la caméra est en position de marche lorsque le contrôleur est mis sous tension, alors l'obturateur se déclenche et une image est prise.

## 5 Installation du logiciel et fonctionnement

### 5.1 Installation

Pour pouvoir piloter le StackMaster avec votre ordinateur, vous devez copier les données qui se trouvent sur le CD, sur votre ordinateur, dans un dossier de votre choix. Vous pouvez aussi, selon votre choix, télécharger le logiciel directement du site internet stonemaster ([www.stonemaster.eu](http://www.stonemaster.eu)) et l'installer. Les étapes de l'installation sont à effectuer rigoureusement.

Lorsque le charriot de précision est correctement relié, celui-ci est automatiquement reconnu par le logiciel. Si le charriot n'est pas reconnu, il faudra, selon le système d'exploitation, réinstaller le pilote correspondant. Le mode d'emploi et le pilote se trouvent sur le CD mais peuvent également être téléchargés du site internet stonemaster.

Installez le pilote selon les consignes de votre ordinateur et de ce chapitre. Le logiciel fonctionne avec les systèmes d'exploitation Windows XP, Windows Vista, Windows 7, Windows 8, Windows 10 et MAC.

Avec les systèmes d'exploitation Windows 10 et Mac OS X cela devrait normalement fonctionner avec les pilotes internes. Le logiciel de commande du StackMaster doit être décompressé et copié sur votre disque dur.

### 5.2 Description des fonctions du logiciel StackMaster

Lancez votre logiciel en cliquant sur son icône. Au démarrage du logiciel, la première fenêtre s'affiche (image 1). Dans la partie supérieure de la fenêtre vous avez un bouton « Connection » et immédiatement à sa gauche une case à choix multiples. Au cas où le logiciel ne reconnaît pas le charriot, cochez la connection USB par laquelle le contrôleur est relié. Ensuite cliquez sur connection et votre logiciel fera la liaison du contrôleur avec votre ordinateur.

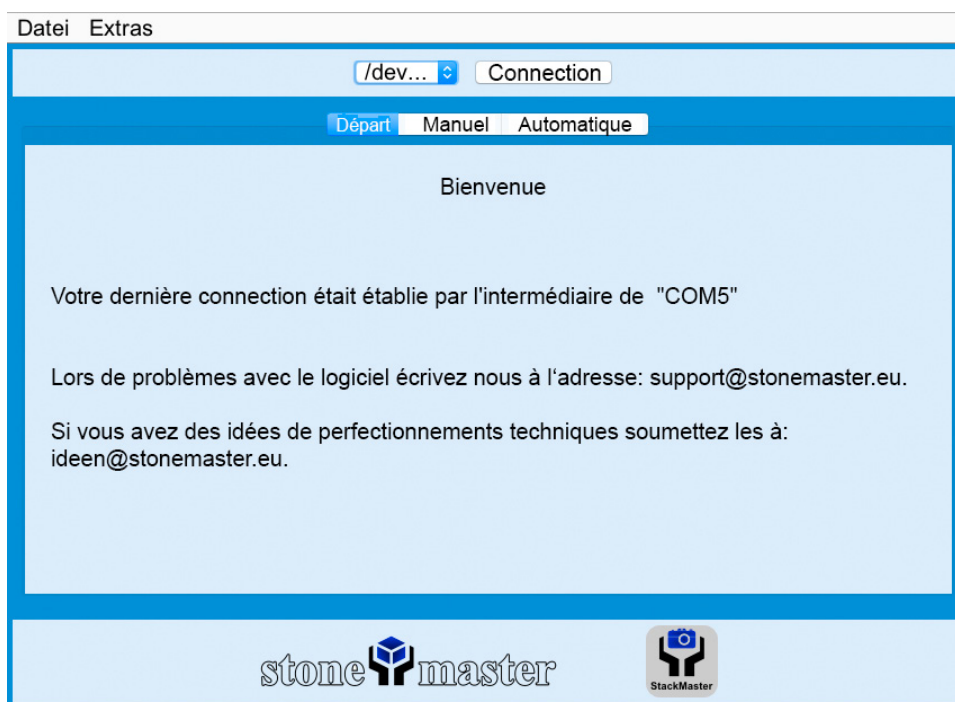


Image 1: fenêtre de départ

**Utilisation du logiciel de commandes:**

Dans ces fenêtres (images 2+3) se trouvent tous les éléments qui servent à commander le charriot de précision du StackMaster. Les flèches déplacent le charriot vers le haut ou vers le bas, respectivement vers l'avant ou l'arrière. Grace aux boutons disponibles la vitesse de déplacement est réglée selon rapide, moyenne ou lente.

Avec le carré à cocher « Levée préalable du miroir », on règle le nombre d'impulsions pour la commande de la caméra. La caméra réglée sur levée préalable du miroir a besoin d'une impulsion et l'on coche donc ce carré.

**ATTENTION!** si vous avez coché ce choix et que votre caméra n'a pas besoin d'une deuxième impulsion, elle fera à chaque fois deux photos. Dans ce cas, il faudra impérativement décocher le choix «Levée préalable du miroir».

**Ce logiciel utilise deux méthodes pour diriger le charriot.****Méthode 1 (Manuel)**

Avec l'onglet « Manuel » on choisit le mode « Manuel » (image 2).

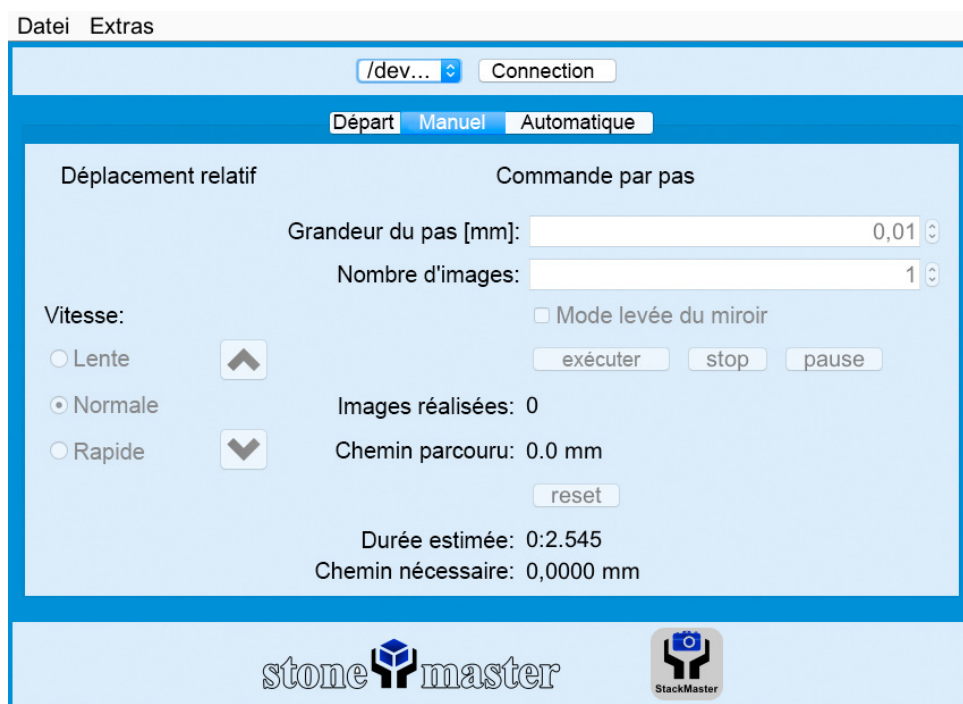


Image 2: fenêtre pour le mode de commande « Manuel »

C'est ici que se trouvent tous les éléments de commande pour diriger le charriot StackMaster en mode « Manuel ». Dans la zone d'entrée «grandeur du pas » vous inscrivez en mm la taille nécessaire. Dans le champ suivant «nombre d'images» vous indiquez le nombre prévu total des photos qui devront être faites.

Dirigez-vous au point de départ, inscrivez la taille des pas et le nombre de photos, donc vous devez connaître en avance le parcours à effectuer pour savoir le nombre de photos à indiquer. Mais à la fin de la dernière photo, il y a aussi la possibilité de rajouter d'autres photos au cas où tout le parcours n'aurait pas été suffisant. Après cela, démarrer le processus en appuyant sur la touche «exécuter». Avec la touche « STOP » on peut arrêter les prises de vues et avec la touche « PAUSE » interrompre à tout moment le déroulement.



Par la touche «exécuter» le processus interrompu peut être repris. La fenêtre donne en plus les informations suivantes:

- le nombre de photos faites
- le trajet déjà parcouru
- la durée approximative de la durée du stack en minute
- le déplacement nécessaire en mm

## Méthode 2 (Automatique)

Avec l'onglet « Automatique » le mode « Automatique » est choisi. (image 3).



Image 3: fenêtre pour le mode de commande « Automatique »

Ici se trouvent également toutes les commandes pour diriger en « Automatique » le charriot du StackMaster.

On déplace le charriot à l'aide des flèches au point où les prises de vues doivent commencer, ce qui définit le point de départ. Pour ce faire, appuyer sur le bouton « Mémoriser le point de départ ». Le logiciel enregistre cette position et l'on peut passer avec les flèches au point où sera faite la dernière photo du stack. Cette position sera également enregistrée par l'appui du bouton « Mémoriser le point final »

Dans la case « Grandeur du pas » entrez en mm le pas nécessaire.

En appuyant sur le bouton « Aller au point de départ » le charriot se déplace de lui-même de 0,5 mm au-delà du point de départ défini précédemment, ceci pour compenser le jeux de retour mécanique.

A l'appui du bouton « Exécuter », le charriot se place au départ et fait la première photo. Puis il se déplace selon le pas indiqué et à chaque pas une photo sera faite jusqu'à ce que le point final soit atteint.

La fenêtre indique en plus les informations suivantes:

- le chemin parcouru en mm
- le nombre de photos déjà faites et le total à faire.



### Autres possibilités de réglages

#### Mise au point de vos propres profils et leur enregistrement

Vous pouvez définir différents profils et les enregistrer sur votre ordinateur.

Selon vos besoins vous pourrez réutiliser ces profils et travailler avec. Ceci est particulièrement utile si vous travaillez avec des appareils photos différents. Si vous utilisez un reflex avec miroir relevé puis une autre fois avec un appareil sans miroir. C'est en enregistrant les réglages de chaque appareil comme profil que vous pourrez vous en resservir ultérieurement. Pour ce faire ouvrez le menu « Data » et choisissez « Enregistrer profil » ou bien « Charger profil ».

#### Réglages des pauses entre prises de vues et déplacement du charriot

Par le menu « EXTRAS » et « Réglages » on accède à deux autres sous-menus.

##### Le sous-menu « Déplacement relatif »

Dans ce menu (Image 4) se règlent avec précision les différentes vitesses du charriot. Ces réglages vous ne devriez pas les changer sans connaissances du moteur installé. Les données inscrites le sont pour le moteur livré et installé donc ne pas faire de changements.

Quand vous travaillerez avec un autre moteur, là vous pourrez, si vous en avez le besoin, (et seulement dans ce cas) adapter les vitesses.

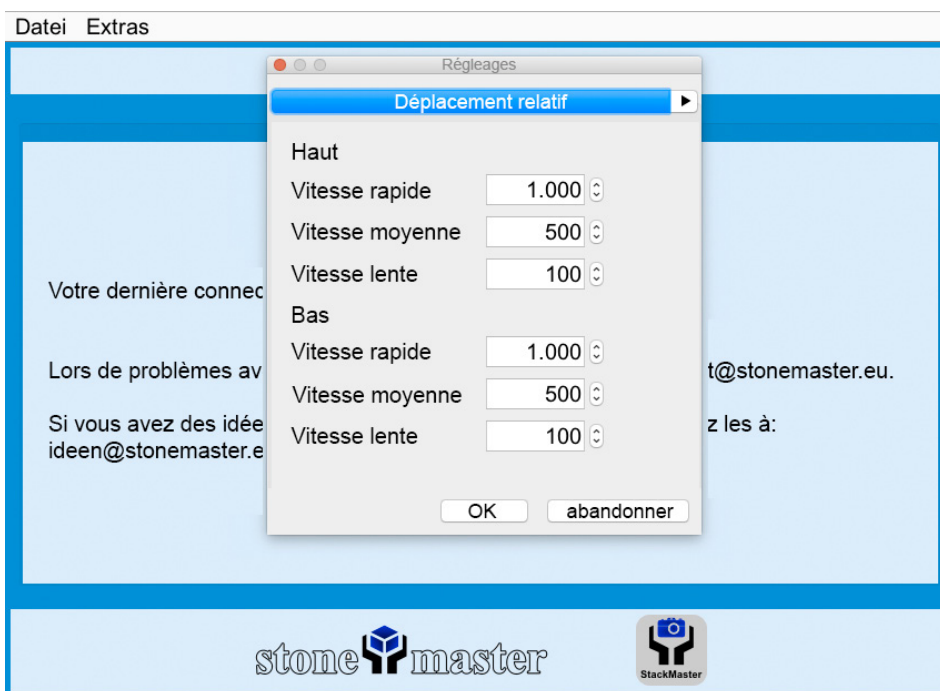


Image 4: Sous-menu « Déplacement relatif »

**Le sous-menu « Commande de déplacement par pas »**

Dans ce menu (Image 5) vous avez la possibilité de définir exactement les pauses entre chaque pas du mouvement. Grâce aux champs disponibles vous pouvez régler précisément les périodes de temps.

**- Pause (déplacement – miroir) [ms]**

Indiquez ici, de combien de secondes, après le déplacement du charriot, la pause doit durer avant que le miroir de l'appareil se lève.

*Le charriot se déplace – pause – le miroir se lève*

**- Pause (miroir – image) [ms]**

Indiquez ici, la durée en secondes de la pause entre la levée du miroir et la prise de vue.

*Le miroir est levé – pause – Prise de vue*

**- Pause (image – déplacement) [ms]**

Ici vous indiquez combien de secondes doivent s'écouler après la prise de vue et le déplacement du charriot vers sa prochaine position. En inscrivant ce temps il faut tenir compte du temps d'exposition et du temps de transfert de l'image vers l'ordinateur.

*Prise de vue – Pause – déplacement du charriot*

**- Durée de l'impulsion [ms]**

Il s'agit ici de la durée de l'impulsion donnée à l'appareil photo pour déclencher la photo.

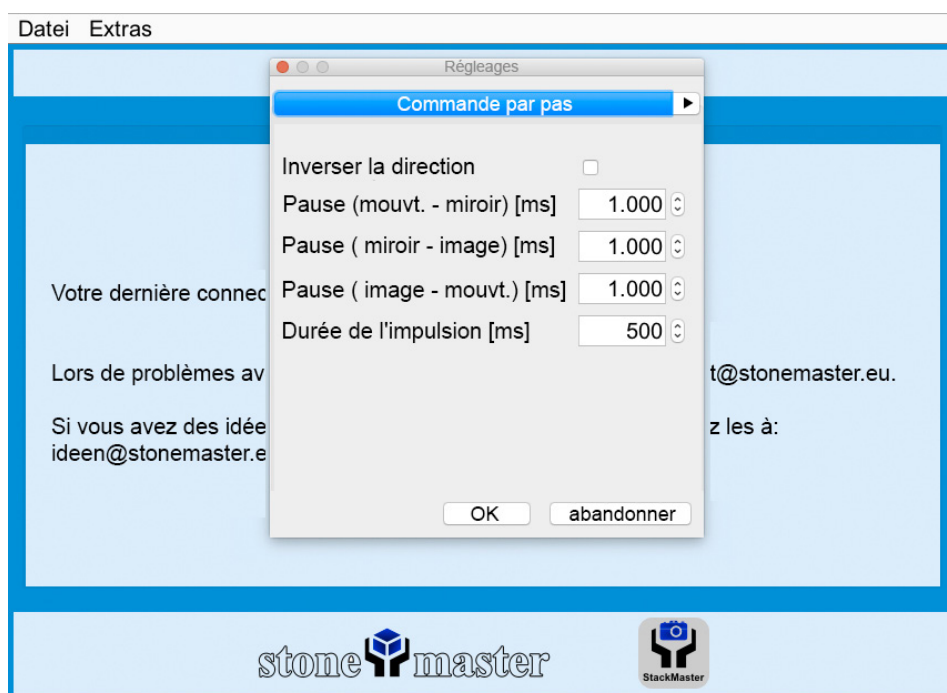


Image 5: Sous-menu « Commande de déplacement par pas »

## **6 Service après-vente**

### **6.1 Adresse du service**

stonemaster UG (à responsabilité limitée)  
Auf der Bell 2  
D-76351 Linkenheim-Hochstetten  
Telefon: +49 7247 947066  
Fax: +49 7247 947067  
E-Mail: info@stonemaster.eu

### **6.2 Protocole de contrôles et de vérifications**

- Contrôlez régulièrement tous les écrous. Resserrer éventuellement ceux-ci!

### **6.3 Description de l'inspection et de la maintenance**

- Pour le nettoyage n'utilisez jamais de produits agressifs ou des solvants!  
Le meilleur produit adapté est le Cockpit-Spray
- Graissez régulièrement les parties mobiles de la machine avec une graisse adaptée.  
Recommandation: Huile pour armes Tetragun et graisse Tetragun.

## 7 Élimination

### 7.1 Elimination

- En cas d'élimination de cet appareil adressez-vous à votre vendeur local ou à une déchetterie.
- En aucun cas ne jetez cet appareil avec les ordures ménagères.
- Ainsi vous contribuerez à la sauvegarde de notre environnement.



## 8 CE – Certificat de conformité selon la Directive Machine 2006/42/EG Annexe II 1 A

Le fabricant / fournisseur  
stonemaster UG (à responsabilité limitée)  
Rainer Ernst  
Auf die Bell 2  
76351 Linkenheim-Hochstetten  
Allemagne

certifie par la présente que le produit suivant

désignation du produit: StackMaster

correspond à toutes les dispositions relatives à la directive ci-dessus ainsi qu'à celles des dispositions (qui suivent ci-dessous) englobant à ce jour les modifications déclarées

### Directives CE suivantes qui ont été appliquées:

- Niederspannungsrichtlinie 2006/95/EG
- Die Schutzziele der EG-Richtlinie 2006/95/EG werden eingehalten.

### Normes d'harmonisation suivantes appliquées:

- EN 1005-2:2003+A1:2008 Sicherheit von Maschinen - Menschliche körperliche Leistung Teil 2: Manuelle Handhabung von Gegenständen in Verbindung mit Maschinen und Maschinenteilen.
- EN 1005-4:2005+A1:2008 Sicherheit von Maschinen - Menschliche körperliche Leistung Teil 4: Bewertung von Körperhaltungen und Bewegungen bei der Arbeit an Maschinen.
- EN 349:1993+A1:2008 Sicherheit von Maschinen - Mindestabstände zur Vermeidung des Quetschens von Körperteilen
- EN 60204-1:2006/A1:2009 Sicherheit von Maschinen - Elektrische Ausrüstung von Maschinen Teil 1: Allgemeine Anforderungen (IEC 60204-1:2005/A1:2008)
- EN 60204-1:2006/AC:2010 Sicherheit von Maschinen - Elektrische Ausrüstung von Maschinen Teil 1: Allgemeine Anforderungen (IEC 60204-1:2005 (modifiziert))
- EN 60204-1:2006 Sicherheit von Maschinen - Elektrische Ausrüstung von Maschinen Teil 1: Allgemeine Anforderungen (IEC 60204-1:2005 (modifiziert))
- EN 61310-2:2008 Sicherheit von Maschinen - Anzeigen, Kennzeichen und Bedienen Teil 2: Anforderungen an die Kennzeichnung (IEC 61310-2:2007)

Nom et adresse de la personne qui est autorisée à rassembler les données techniques:

Rainer Ernst  
Ort: Linkenheim-Hochstetten  
Date: 19 janvier 2016

\_\_\_\_\_  
(signature)

Directeur

\_\_\_\_\_  
(signature)