

<b>Calibration</b>		
:CNAM;#	Retourne la désignation de la calibration pour chaque relais de calibration de numero exemple : flat (relais1),neo(relais1), tungstène (relais3), He (relais4) ....	:CNAM;cccc;ffff;eee e;... ;#
:CSNA;cccc ;cccc .... ;#	Sauvegarde désignation de chaque relais de calibration	
:CMAX;#	Retourne le nombre de relais de calibration	:CMAX;n;#
:CPMA;n;#	Définit le nb de relais de calibration	
:CACT;n1;n2;#	Définit l'état du relais numero n1 si n2 = 0 relais inactif si n2 = 1 relais actif	
:CGAC;#	Retourne l'état des relais	:CGAC;n1 ;n2 ;...;#
:CSTA;n;#	Définit l'état de dispositif de calibration si n=0 calibration inactive si n=1 calibration active	
:CCLR;#	Réinitialise l'état des relais ;	
:CSTE;n ;#	Définit l'état d'activation de la température 0 : désactivé 1 : activé	
:CGTE;#	Retourne l'état d'activation de la température avec n : 0 : désactivé 1 : activé	:CGTE;n;#
:CTEM;#	Retourne la température du module de calibrationn	:CTEM;n;#
:FIL0;#	Position Clear du module de calibration	
:FIL1;#	Position Néon du module de calibration	
:FIL1;dd;#	Position Neon pour une duree dd en s puis revient à la position CLEAR	
:FIL1;dd;mm;pp;#	Active la position Neon avec mm : mode 1 au debut 2 : a la fin 3 : début et fin dd : durée du neon pp : longueur du temps total en s	
:FIL2;#	Position Néon 2 du module de calibration	
:FIL3;#	Position Flat du module de calibration	
:FIL4;#	Position Dark du module de calibration	
:CFIL;#	Retourne la position du filtre avec n : 0 : Clear 1 : Néon 1	:CFIL;n;#

	2 : Néon 2 3 : Flat /Tungstène 4 : Dark	
:CSMO;n;#	Définit le mode d'utilisation du module de calibration 0 : module de calibration inétegré (Clear,Neon1,Flat,Dark) 1 : module de calibration externe avec 2 séries Néon ( Clear, Néon1,Néon2,Flat) 2 : module de calibration externe avec 1 série de Néon (Clear,Néon1,Flat)	
:CGMO;#	Retourne le mode du module de calibration voir CSMO	:CGMO;n ;#
:CSAO;nnn;#	Definit l'angle servo position ouverte nn ; angle entre 0 et 180	
:CGAO;#	Retourne l'angle servo position ouverte	:CRAO;nnn;#
:CSAC;nnn;#	Définit l'angle servo position fermée nnn ; angle entre 0 et 180	:CRAC;nnn;#
:CGAC;#	Retourne l'angle servo position fermée	:CRAC;nnn;#
;CSPO;nnn;#	Place les servos à l'angle définit pas nnn	
<b>TEST</b>		
:TEST;1;#	Effectue le test n : n : 1 test automatique	
:TEST;2;#	Effectue le test 2 : Test LED RGB , JAUNE	
:TEST;3;#	Effectue le test 3 : Test des 3 moteurs	
:TEST;4;mm#	Effectue le test 4 : Test moteur du réseau avec mm nbr de pas si mm< 0 sens horaire	
:TEST;5;mm#	Effectue le test 5 : Test moteur de la fente tournante avec mm nbr de pas	
:TEST;6;mm ;#	Effectue le test 6 : Test moteur de mise au point avec mm nbr de pas si mm< 0 déplacement vers l'intérieur	
:TEST;7;#	Effectue le test 7 : Test détecteur fin de course hall du réseau si la valeur renvoyée est 0 détecteur actif ( led rouge	

Documentation Uvex4 Manager version 1.1

	s'allume) sinon la valeur est 1	
:TEST;8;#	Effectue le test 8 : Test détecteur fin de course hall de la mise au point si la valeur renvoyée est 0 détecteur actif ( led rouge s'allume) sinon la valeur est 1	
:TEST;9;#	Effectue le test 9 : Test de la LED de la fente tournant si mm : 0 LED éteinte si mm : 1 LED allumée	
:TEST;10;#	Effectue le test 10 : Test de la photodiode de la fente tournante. Lorsque la photodiode est devant le trou la valeur renvoyé est entre 700 et 950 environ. Lorsqu'elle n'est pas en face du trou la valeur doit être autour de 20-30	
:TEST;11;#	Effectue le test 11: Test le capteur de température	