

Quick Start Guide

BATTERY INSTALLATION AND POWER CONNECTION

Open the battery hatch on the back side of the Lenzhound controller unit and install four AAA batteries.

Plug one end of the DC power cable into the power Jack on the DB-1 and the other into the 12V battery (supplied) or another compatible 12VDC power source on your camera rig.

SETUP

The DB-1 Receiver/Motor Unit mounts up to your camera's rod support system. Slide the DB-1 onto your rod support system.

For the Standard Lenzhound system place a belt around your lens and the pulley, then pull the DB-1 away from the lens until the belt is secure and tighten the clamp handle to secure the DB-1 and belt to your rig.

With the Cine-Standard Lenzhound system engage the gears of the DB-1 with your lens and tighten the clamp handle.

BASIC USAGE

• Calibration

On completion of power-up, the encoder LED will illuminate a steady RED indicating calibration is active. All other motor control is overridden while in this state. To set the first end-position of the lens, dial the encoder knob until the desired motor position is achieved and press the encoder button. The encoder will flash green and then red indicating the second end-point can be entered. Again dial the encoder knob until the opposite end-position is obtained and again press the button. The encoder will flash green and the system exits the calibration state.

Successful calibration effectively maps the desired lens movement range to the full range of the main focus knob. If desired, the motor direction may be reversed, relative to the main knob direction, by calibrating the near and far focus points in reverse order.

• Free Run

After calibration, operation of the lens ring with the main focus knob is achieved by placing the unit in Free Run mode. Flip the mode toggle switch to the right, i.e. the Run position.

While in Free Run mode, up to four specific focus knob positions may be stored (set) in memory by pressing any of the four Set/ Recall Buttons.

• Playback

A stored memory position that is "Set" in Run mode, may be recalled in Playback Mode. In this mode any of the four recall buttons can be pressed in any order and the motor will immediately move to that position.

MOTOR POWER SETTINGS

The DIP switches are accessed through the larger hole in the receiver box face and will attenuate power to the motor. Lower power provides smoother, quieter operation but sacrifices torque in the process. We recommend starting at full power (switch one and two off) and turning down if you need to.

Power Level	Full	Medium	Low	Very Low
SW1	off	on	off	on
SW2	off	off	on	on

For more in depth documentation please visit <http://www.motiondogs.com>.

INSTALLATION DES PILES ET ALIMENTATION CONNEXION

Ouvrez la trappe de la batterie sur le côté arrière de l'unité de commande Lenzhound et installez quatre piles AAA.

Branchez une extrémité du câble d'alimentation CC dans la puissance Jack sur le DB-1 et l'autre dans la batterie 12V (fourni) ou une autre source d'alimentation 12VDC compatible sur votre appareil photo grément.

INSTALLER

Le récepteur DB-1 / Unité moteur monte jusqu'à le système de support de tige de votre appareil photo. Faites glisser le DB-1 sur votre support de tige système.

Pour que le système standard Lenzhound place une ceinture autour de votre objectif et de la poulie, puis tirez le DB-1 loin de la objectif jusqu'à ce que la ceinture est sécurisé et serrer la poignée de serrage pour fixer le DB-1 et ceinture pour votre plate-forme.

Avec le système Cine-Standard Lenzhound engager les vitesses de la DB-1 avec votre objectif et serrer le collier manipuler.

UTILISATION DE BASE

• Calibration

À l'issue de la mise sous tension, la LED de l'encodeur se allume un étalonnage de RED indiquant constante est active. Tous les autres commande du moteur est remplacé dans cet état. Pour définir la première extrémité-position de la lentille, composer le bouton de l'encodeur jusqu'à ce la position du moteur souhaitée est atteinte et appuyez sur le bouton de l'encodeur. Le codeur clignote en vert puis rouge indiquant le deuxième point final peut être saisie. Encore une fois composer le bouton de l'encodeur jusqu'à la fin-position opposée est obtenu et appuyer de nouveau sur le bouton. Le codeur clignote en vert et le système quitte l'état d'étalonnage.

Étalonnage réussi maps efficacement la gamme de mouvement de l'objectif souhaité à la gamme complète de la molette de mise au point principale. Si on le désire, le sens de rotation peut être inversé, par rapport à la direction de la poignée principale, en calibrant le proche et lointain concentrer les points dans l'ordre inverse.

• Free Run

Après le calibrage, le fonctionnement de la bague de l'objectif avec le bouton principal de mise au point est obtenue en plaçant l'appareil dans Free Run Mode. Basculez l'interrupteur mode bascule vers la droite, ce est à dire la position Run.

En mode Free Run, jusqu'à quatre positions spécifiques de bouton de mise au point peuvent être stockés (ensemble) dans la mémoire en appuyant sur l'une des les quatre boutons Set / Recall.

• La lecture

Une position de mémoire stockée qui est "Set" en mode Run, peut être rappelé en mode lecture. Dans ce mode, l'un des quatre boutons de rappel peuvent être activées dans ne importe quel ordre et le moteur se passer immédiatement à cette position.

REGLAGES MOTEUR DE PUISSANCE

Les commutateurs DIP sont accessibles via le plus grand trou dans le visage de la boîte de réception et seront atténuer l'alimentation du moteur. Puissance inférieure fournit lisse, un fonctionnement plus silencieux, mais sacrifices couple dans le processus. Nous vous recommandons de commencer à plein puissance (un interrupteur et deux au large) et en tournant vers le bas si vous avez besoin.

Niveau de puissance		Plein	Moyen Faible		Très faible
SW1	de	sur	de	sur	
SW2	de	de	sur	sur	

Pour de plus dans la documentation de la profondeur se il vous plaît visitez <http://www.motiondogs.com>.

COMPLIANCE STATEMENTS

US FCC

This device complies with part 15 of the FCC Rules. Operation is subject to the following two conditions:

- (1) This device may not cause harmful interference, and
- (2) this device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

CANADA

This device complies with Industry Canada licence-exempt RSS standard(s). Operation is subject to the following two conditions:

- (1) this device may not cause interference, and
- (2) this device must accept any interference, including interference that may cause undesired operation of the device.

Le présent appareil est conforme aux CNR d'Industrie Canada applicables aux appareils radio exempts de licence. L'exploitation est autorisée aux deux conditions suivantes :

- (1) l'appareil ne doit pas produire de brouillage, et
- (2) l'utilisateur de l'appareil doit accepter tout brouillage radioélectrique subi, même si le brouillage est susceptible d'en compromettre le fonctionnement.

ESPAÑOL

Este dispositivo cumple con la parte 15 de las normas de la FCC. La operación está sujeta a las dos condiciones siguientes:

- (1) Este dispositivo no puede causar interferencias perjudiciales y
- (2) este dispositivo debe aceptar cualquier interferencia recibida, incluidas las interferencias que puedan provocar un funcionamiento no deseado.

DEUTSCH

Dieses Gerät entspricht Teil 15 der FCC-Bestimmungen. Der Betrieb unterliegt den folgenden zwei Bedingungen:

- (1) Dieses Gerät darf keine Störungen verursachen, und
- (2) das Gerät muss alle empfangenen Störungen akzeptieren, einschließlich Störungen, die unerwünschte Funktionen verursachen können.

DUITSE

Dit apparaat voldoet aan deel 15 van de FCC-regels. Het gebruik is onderworpen aan de volgende twee voorwaarden:

- (1) Dit apparaat mag geen schadelijke interferentie veroorzaken, en
- (2) dit apparaat moet alle ontvangen interferentie accepteren, inclusief interferentie die ongewenste werking kan veroorzaken.