

# Mikrodissektion LCM

## Vorbereitung:

1. Steckdosen an
2. PC an
3. Ggf. Fluoreszenzlampe an (muss kurz vorwärmen)
4. Steuerbox mit Schlüssel an
5. Ggf. Colibri 2 (LEDs bei Fluoreszenz) an
6. Power Supply an
7. PALMrobo Software starten

## Einstellungen vornehmen:

1. Camera auswählen: ICC1 (Farbkamera)
2. **Auto Live** an
3. Folgende Fenster öffnen: Navigator, Elementenliste, Cap Mover
4. **Move Stage to Load Position** → Objektträger in Slide Holder positionieren (Überprüfen ob richtiger Slide Holder eingestellt ist)
5. **Navigator** → Doppelklick auf Objekt → Stage fährt zu Objekt

## Collection device tauschen/bestücken:

1. Collection device → Change Collector → Typ auswählen (Name des Collectors steht drauf)
2. Für 2 Eppis = Tube Collector 2x500CMII
3. Eppis einstecken
4. Im Cap Mover → **Adjust** → Höhe so einstellen, dass Cap mit wenig Abstand über der Probe steht → Set (Übernahme der Werte)

## Einstellung der Laser-Schneidelinie:

1. Einstellungen im Objektiv vornehmen, das zum Schneiden verwendet wird
2. **Dot** setzen → Energie hoch setzen → **Cut** Button drücken → mit Feintrieb Loch im Glasträger finden → **Calibration Position** → Punkt auf gezeichneten Dot setzen
3. Möglichst großes Rechteck ziehen → **Cut** Button drücken
4. Geschwindigkeit ganz runter setzen
5. Energie so weit runter setzen, dass man gerade so noch einen Schnitt sieht (Tastatur: **Bild↑,Bild↓**)
6. Focus nachjustieren, sodass man einen stärkeren Schnitt sieht (Tastatur: **Pos1, Ende**)
7. Energie wieder nach unten setzen, sodass man gerade so noch einen Schnitt sieht
8. Focus nachjustieren, sodass man einen stärkeren Schnitt sieht
9. Sobald eine saubere Schnittlinie zu erkennen ist → Energie so weit hoch das Präparat geschnitten wird
10. Umso niedriger die Energie umso besser
11. Delta so einstellen, dass Präparat vom Objektträger abgelöst wird (ca. 2-4, falls hohe Luftfeuchtigkeit auch höher )
12. **Settings** → **Save Settings**

### **Endgültiger Schnitt:**

1. RoboLPS als Schneidform wählen → Tube 1 auswählen → **Cut** Button drücken
  2. Überprüfen ob Präparat im Cap liegt über **Cap Check Position** → im 5x Objektiv
- 

### **Microdissection LCM**

#### **Preparation:**

1. sockets on
2. PC on
3. if necessary, switch on fluorescent lamp (must warm up briefly)
4. control box with key on
5. if necessary, Colibri 2 (LEDs for fluorescence) on
6. power supply to
7. start PALMrobo software

#### **Make settings:**

1. select camera: ICC1 (color camera)
2. AUTO live on
- 3 Open the following windows: Navigator, Element List, Cap Mover
4. move Stage to Load Position Place slides in Slide Holder (check if correct Slide Holder is set)
5. navigator double click on object Stage moves to object

#### **Replace/populate Collection device:**

1. select collection device change collector type (name of the collector is written on it)
2. for 2 Eppis = Tube Collector 2x500CMII
3. plug in Eppis
4. adjust the height in the Cap Mover Adjust so that the cap is positioned at a small distance above the sample Set (acceptance of the values)

**Setting of the laser cutting line:**

1. make adjustments in the lens used for cutting
2. set dot set energy high press cut button with fine drive find hole in glass slide find calibration position set point on drawn dot
3. draw as large a rectangle as possible Press Cut Button
4. set the speed all the way down
5. set the energy so far down that you can just see a cut (keyboard: Bild↑,Bild↓)
6. readjust focus so that you see a stronger cut (keyboard: Pos1, end)
7. put the energy back down so that you just see a cut
8. readjust the focus so that you see a stronger cut
9. as soon as a clean cut line is appointed, energy is so far high that the preparation is cut
10. the lower the energy the better
11. adjust the delta so that the preparation is detached from the slide (approx. 2-4, if high humidity is also higher)
12. settings Save settings

**Final cut:**

1. select RoboLPS as cutting shape select tube 1 press cut button
2. check if specimen is in the cap via cap check position in the 5x objective