

ビジュアルデータ設定ソフト（TBVST）


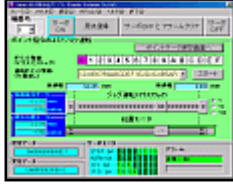
用途引き 取扱説明書

STEP 1：導入編	2
1. メカシリンダ や サーボモータ を動かすには何が必要ですか？.....	2
2. パソコン設定ツール（型名：TBVST-CTC-JP-SET）に ケーブル は 含まれます.....	2
3. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）で 位置、速度 を設定します.....	3
4. メカシリンダ／サーボモータ と パソコン を付属のケーブルでつなぐ方法.....	4
5. ソフトのインストール方法	6
5. 1. WINDOWS XPでのインストール方法.....	6
5. 2. WINDOWS 7でのインストール方法	7
6. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）の起動方法	9
7. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）の終了方法	11
8. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）の使い方（STEP 1）.....	12
8. 1. 止める位置（ポイント）はどのように設定するのか？	12
8. 2. 動作速度の設定はどのように設定するのか？	15
9. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）からの試運転	17
STEP 2：詳細編	18
10. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）の使い方（STEP 2）.....	18
10. 1. 押付け動作の設定方法は？	18
10. 2. 加速度の設定方法は？	20
10. 3. 出荷状態に戻すにはどうしますか？	22
10. 4. 設定データをパソコンに保存させる方法は？	24
10. 5. パソコンに保存したデータの読み出し方は？	26
11. アラーム内容の確認方法	27
12. エアー互換機能には、2つの仕様があります。	28
13. セルフコントロール機能に設定したいのですが	29
14. アブソリュート ⇄ インクリメンタル 仕様へ変更したいのですが.....	31
15. 原点復帰方向を変更したいのですが	32
16. 新しいバージョンを請求する時の手順	33

STEP 1 : 導入編

1. メカシリンダ や サーボモータ を動かすには何が必要ですか？

初めてご使用の場合は、どちらかの【設定ツール】が必要です。ご購入下さい。

<p>箱型の ティーチング BOX(型名 : GTA-23-SET)</p> 	<p>ソフト6種類とケーブル類5点がセットになった パソコン設定ツール(型名 : TBVST-CTC-JP-SET)</p> 
--	--

どちらかのツールで位置、速度の設定が必須です

2. パソコン設定ツール (型名 : TBVST-CTC-JP-SET) に ケーブル は 含まれます

ダイアディックシステムズ製 メカシリンダ や サーボモータ、コントローラ に、「位置」や「速度」、「プログラム」、他 を パソコン から設定する (記憶させる) ための「ソフトウェア6種類」と「ケーブル類5点」の セット商品 が、パソコン設定ツール (型名 : TBVST-CTC-JP-SET) です。



梱包状態



- ADP ケーブル RP9050-010
- CD-ROM
- SIO ケーブル ADP-2-4
- コネクタ変換器 ADP-2-4
- RS232C/485 変換器 ADP-2-4

梱包製品一覧

パソコン設定ツール (型名 : TBVST-CTC-JP-SET)		
品名	型名	数量
パソコン設定ソフト	含まれるソフト群	
	・ TBVST : 位置や速度を設定するソフトです	
	・ CTA-1EX : 位置や速度を設定する表形式のソフトです	
	・ MVST : サーボモータの初期設定ソフトです	
	・ CTC-TOOL : コントローラ用のプログラミングソフトです	
	・ EasySIM : シミュレーションソフトです	
	・ 軸番号_通信条件_設定ツール : 軸番号設定ソフトです	
RS232C/485 変換器	ADP-1	1
コネクタ変換器	ADP-2	1
ADP ケーブル	RP9050-010	1
SIO ケーブル	RP9041-010	2

なお、梱包品が不足していたり不具合の場合は、お手数ですが弊社にご連絡下さい。

お問い合わせ先 : 株式会社ダイアディックシステムズ TEL:076-267-9103、FAX:076-267-9104

パソコン設定ツール（型名：TBVST-CTC-JP-SET）は、下記（1）から（4）の手順で使⽤します。

- （1）CD-ROM をパソコンにインストールします（最大 6 種類のソフトがインストールされます）
- （2）メカシリンダ や サーボモータ と パソコン を付属のケーブルで接続します
- （3）電源を入れます
- （4）インストールされた複数のソフトウェア群の中から、目的に応じたソフトを起動します

3. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）で 位置、速度 を設定します

パソコン設定ツール（型名：TBVST-CTC-JP-SET）に含まれるソフトウェア群の中のひとつが、**ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）**で、メカシリンダ や サーボモータ に「位置」や「速度」などを設定する（記憶させる）時に使⽤します。

パソコン設定ツール
（型名：TBVST-CTC-JP-SET）

ソフトウェア群	ケーブル式
(1) ビジュアルデータ設定ソフト （型名：TBVST）	(1) RS232C/485 変換器 （型名：ADP-1）
(2) 表形式データ設定ソフト （型名：CTA-1EX）	(2) コネクタ変換器 （型名：ADP-2-4）
(3) サーボモータ初期設定ソフト （型名：MVST）	(3) ADP ケーブル （型名：RP9050-010）
(4) ビジュアルシーケンス編集ソフト （型名：CTCTool）	(4) S10 ケーブル × 2 本 （型名：RP9041-010）
(5) シミュレーションソフト （型名：EasySIM）	
(6) 軸番号 _ 通信条件 _ 設定ツール	

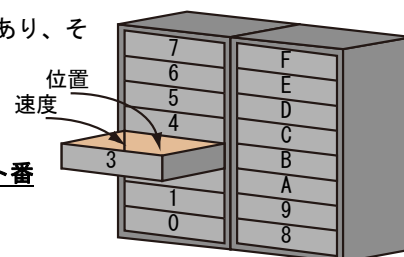
その他、表形式データ設定ソフト（CTA-1EX）でも、「位置」や「速度」の設定が可能です。

参考（考え方）

メカシリンダ や サーボモータ の中には右図のように 16 個の引き出しがあり、それぞれの引き出しの中に、**ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）** を使⽤して、「位置」や「速度」を収納（設定）します。

16 個の引き出しの名称を順に、**ポイント番号 0、ポイント番号 1、ポイント番号 2・・・ポイント番号 F** とします。

メカシリンダ や サーボモータ は、引き出しの名称（ポイント番号）をコントローラより指定すると、引き出しに収納（設定）されたデータ（「位置」、「速度」）を基に動きます。



4. メカシリンダ／サーボモータ と パソコン を付属のケーブルでつなぐ方法

下の漫画を参考にして接続して下さい。赤枠点線内の部品は付属品です。

【写真1】

メカシリンダ／サーボモータ と ADP ケーブル (RP9050-010) の接続です (コネクタ挿入には向きがあります)。両コネクタには、文字の入った紫色のシール が貼ってありますので、色 (紫色シール) と 文字 (「接」・「続」⇒「接続」と読めます) で配線確認が可能です。

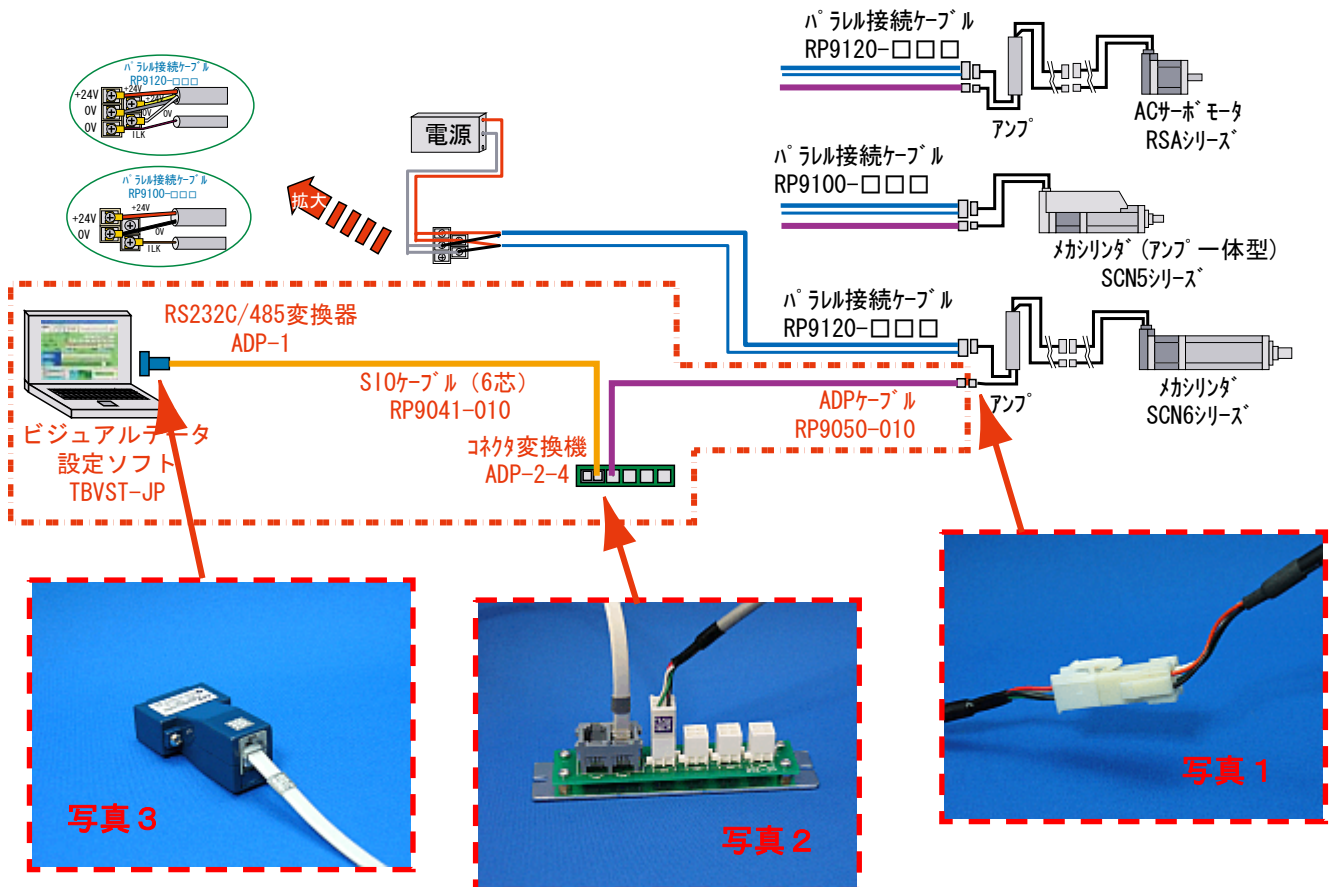
【写真2】

コネクタ変換機 (ADP-2-4) と ADP ケーブル (RP9050-010)、S10 ケーブル (RP9041-010) の接続です (コネクタ挿入には向きがあります)。ADP ケーブル (RP9050-010) はコネクタ変換機 (ADP-2-4) の CN2 に必ず接続 して下さい。

ADP ケーブル (RP9050-010) には 文字の入った紫色のシール が、S10 ケーブル (RP9041-010) には 文字の入った灰色のシール が貼ってありますので、シールの色と文字 (「接」・「続」⇒「接続」と読めます) で配線確認が可能です。

【写真3】

RS232C/485 変換機 (ADP-1) と S10 ケーブル (RP9041-010) の接続です (コネクタ挿入には向きがあります)。両コネクタには 文字の入った灰色のシール が貼ってありますので、色 (灰色シール) と 文字 (「接」・「続」⇒「接続」と読めます) で配線確認が可能です。



パソコン側面、又は、背面に右写真のような、オスピン 9 本の RS-232C ポート (D-Sub 9 ピン、COM ポート) が無い場合は、市販の【USB-シリアル変換アダプタ】が必要になります。



【USB-シリアル変換アダプタ】とは、パソコンの USB コネクタからの信号を RS232C 信号に変換するアダプタです。

製品例

- ・ USB-RSAQ2 (アイ・オー・データ機器 製)
- ・ BHC-US01/GP (バッファロー 製) : 右写真の製品
- ・ DS96L-V (サン電子 製)
- ・ REX-USB60F (ラトックシステム 製)
- ・ 他



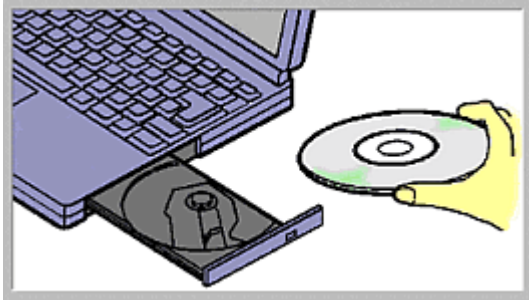
【USB-シリアル変換アダプタ】に関しては、各製品の取扱説明書を参照して下さい。

5. ソフトのインストール方法

5. 1. Windows XPでのインストール方法

手順 1

起動しているアプリケーションをすべて終了して、CD-ROMドライブに付属のCD-ROMを挿入して下さい



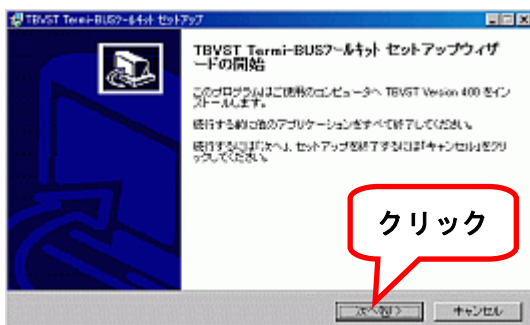
手順 2

【サポートソフトウェアのセットアップ】をクリックして下さい



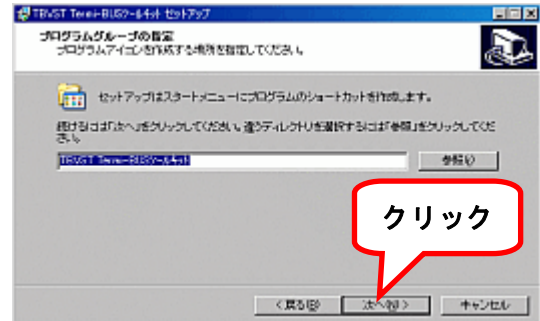
手順 3

【次へ】をクリックして下さい



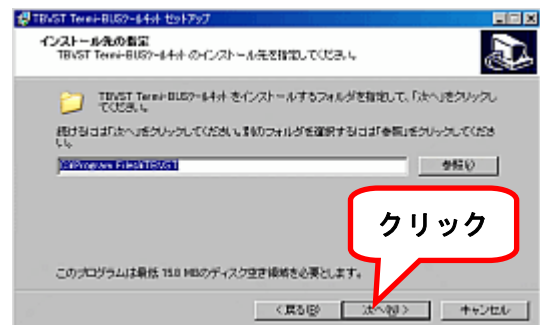
手順 4

プログラムグループの確認、又は、変更をして、【次へ】をクリックして下さい



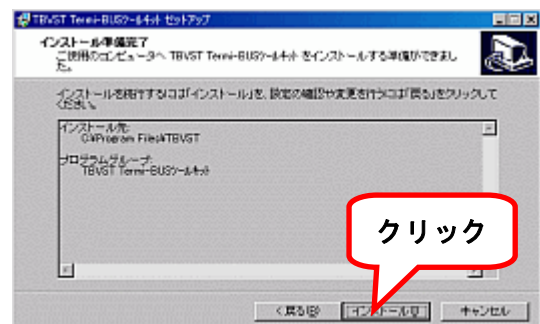
手順 5

プログラムのインストール先を確認、又は、変更をして、【次へ】をクリックして下さい



手順 6

【インストール】をクリックすると、インストールを開始します



5. 2. Windows 7でのインストール方法

弊社パソコン設定ツールは、現状では、Windows Vista / 7 への正式対応を致しておりません。但し、現状のバージョンにおきましても、ユーザーアカウント制御 (UAC) に起因する、下記の制約を許容頂ければ、弊社パソコン設定ツール自体は、Windows Vista / 7 の環境下でも問題無く動作致します。

1. インストールには管理者権限が必要となります。

インストーラを実行すると[ユーザーアカウント制御]ウィンドウが表示され、[setup.exe]、[認識できない発行元]と表示されますので、管理者アカウントのパスワードを入力して権限昇格し、OK ボタンをクリックしてインストールを続行して下さい。

2. インストール時の VB6 ランタイムに関する警告を無視して下さい。

従来、再配布前提となっていた一部の VB6 付属 ActiveX コンポーネントが、Vista/7 に同梱されているため、インストーラの実行中に警告が出ます。これらのダイアログにすべて無視または続行を選択してインストールの続行を強制して下さい。

3. データファイルの保存場所についてのご注意事項

弊社パソコン設定ツールのデフォルトのインストールでは、インストール先は、ブートパーティションの Program Files フォルダ下になります。各機種に対応する出荷設定データ等が入った Data フォルダも上記フォルダ下に作成されますが、本ソフトウェアを通常どおり一般ユーザー権限で実行した場合、このフォルダに書き込みを行うと Windows Vista/7 の UAC の制約により、実際には、このデータがユーザーアカウント別に以下のフォルダに仮想化されて保存されますのでご注意ください。

以下の例は、ブートパーティションが C: の場合です。

```
C:\ユーザー
  ¥ (アカウント名)
    ¥AppData¥Local
      ¥VirtualStore¥Program Files
        ¥(アプリケーションパス)
```

例として“myname”というアカウント名の通常ユーザーでログインし TBVST のアプリケーションを実行している時、アプリケーションの画面上での保存先が C:\¥Program Files¥tbvst¥data と表示されている場合でも実際には

```
C:\ユーザー
  ¥myname
    ¥AppData
      ¥Local
        ¥VirtualStore
          ¥Program Files
            ¥tbvst
              ¥data
```

に保存されます。

“管理者として実行”している場合は、アプリケーションの画面上に表示されているとおりのフォルダに保存されます。但し、管理者権限を持つユーザーでログインしていても、起動時に明示的に“管理者として実行”を選択して起動しない限り“管理者として実行”することになりませんのでご注意ください。

4. WinHlp32.exe を追加インストールしないとヘルプが表示できない。

弊社パソコン設定ツールのヘルプは、WinHelp 形式であるため、Windows Vista のデフォルト状態では表示させることができません。WinHlp32.exe の適用に関する、次のマイクロソフト Web サイト

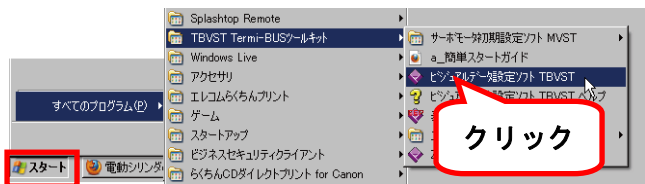
<http://support.microsoft.com/default.aspx/kb/917607/ja>


をご参照頂き、マイクロソフトの指示に従って WinHlp32.exe をダウンロードしてインストールして下さい。

6. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）の起動方法

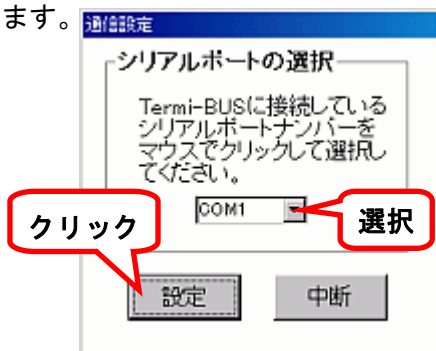
最初に、メカシリンダ／サーボモータの電源を入れて下さい。次に、パソコン画面左下の

【スタート】メニュー
⇒【すべてのプログラム(P)】
⇒【TBVST Termi-BUS ツールキット】
⇒【ビジュアルデータ設定ソフト(型名：TBVST)】
を順にクリック



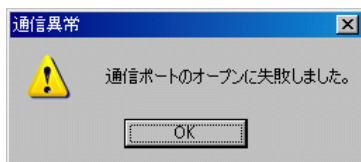
又は、デスクトップ画面上のショートカットアイコン  をダブルクリックして下さい。

次の【通信設定】画面では、【▼】をクリックしてシリアルポートナンバーを選択して、【設定】ボタンをクリックすると、ソフトが起動します。



下の表示が出た場合は、シリアルポートナンバーが間違っています。

【OK】ボタンをクリックしてやり直して下さい。

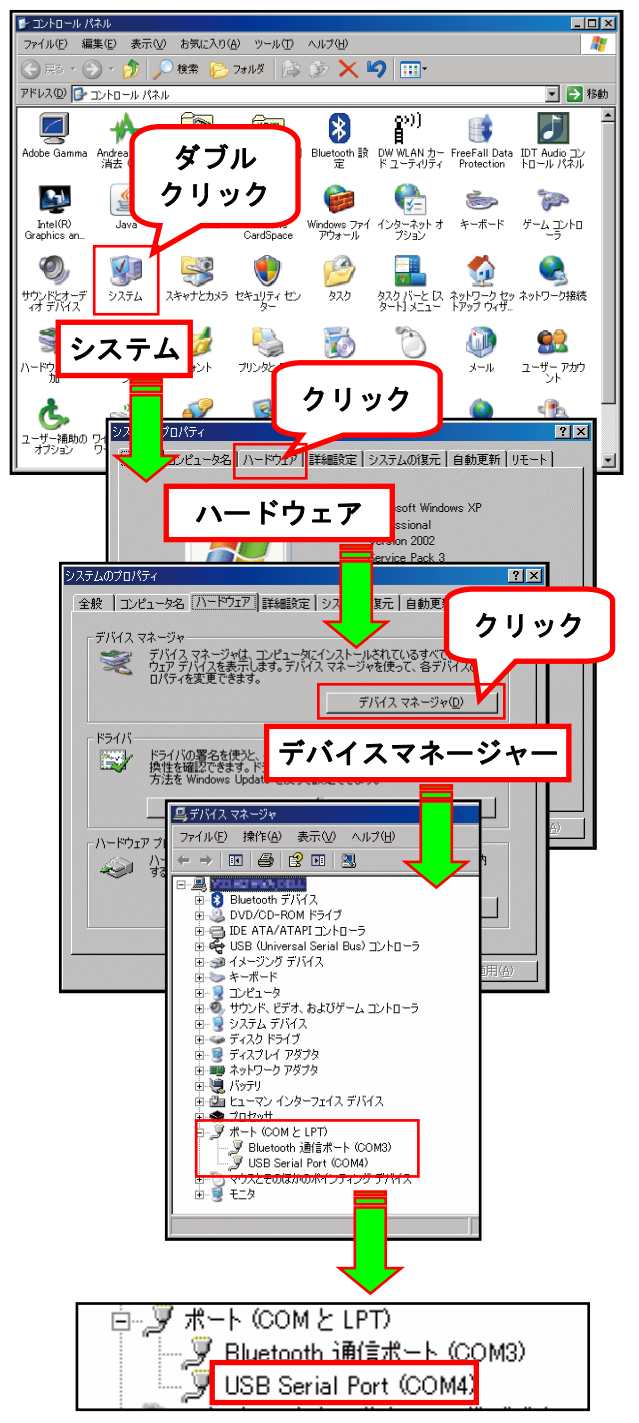


シリアルポートナンバーに関するヒント

パソコンのRS232Cポート(COMポート)に接続している場合
⇒【COM1】を選択して下さい。

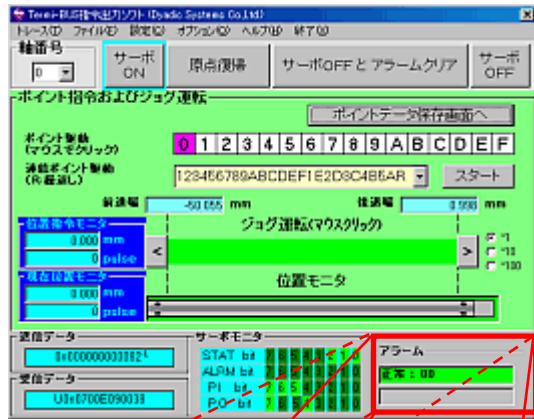
パソコンにRS232Cポート(COMポート)が無く、市販の【USB-シリアル変換アダプタ】をご使用の場合
⇒右図の方法で【シリアルポートナンバー】の確認が出来ます。

【シリアルポートナンバー】の確認方法
【スタート】⇒【コントロールパネル】⇒【システム】⇒【ハードウェア】⇒【デバイスマネージャー】⇒【ポート】の順番で開くと、シリアルポートナンバーを調べる事が出来ます。



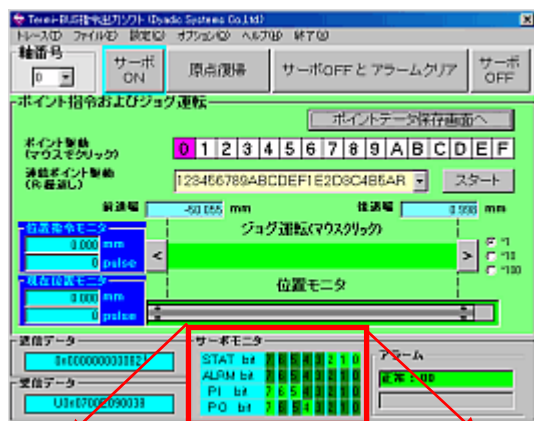
起動後の最初の画面です。

アラーム表示が出ていない事を確認して下さい



アラーム表示の場合は、11. アラームの内容の確認を参照して下さい

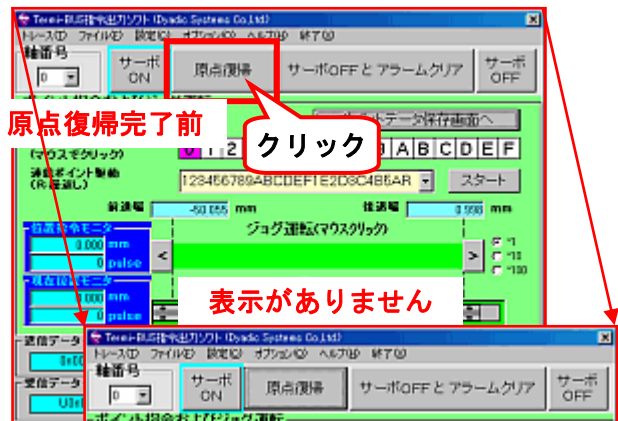
メカシリンダ／サーボモータは、非常停止 (ILK) 信号が解除されていないと動きません。非常停止 (ILK) 信号が解除 (PI bit の 7: ON (明るい緑色)) されている事をパソコンの画面で確認して下さい。



非常停止入力 (PI bit の 7) が OFF (暗い緑色) の場合は、平行接続ケーブル (RP9100-□□□の茶色線、又は、RP9120-□□□の紫色線) の ILK 信号線を 0V へ接続して下さい

次に、基準となる座標位置 (0mm: 原点) の設定動作が必要です (原点復帰)。

まだ、基準となる座標位置の設定動作 (原点復帰) をしていない場合は、【原点復帰】ボタンをクリックして下さい。動作して、基準となる座標位置 (0mm: 原点) を設定します。

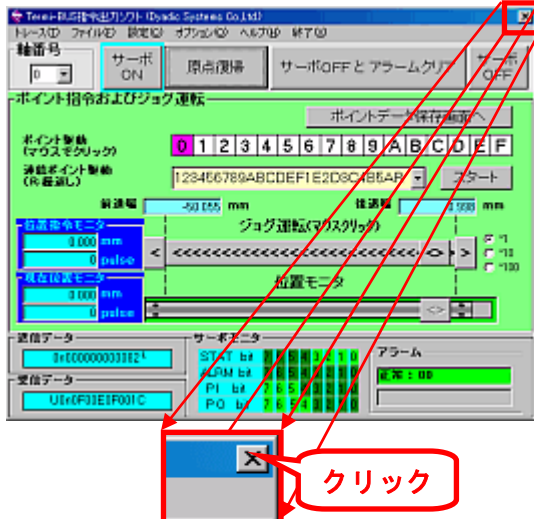


0.000mm になります

7. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）の終了方法

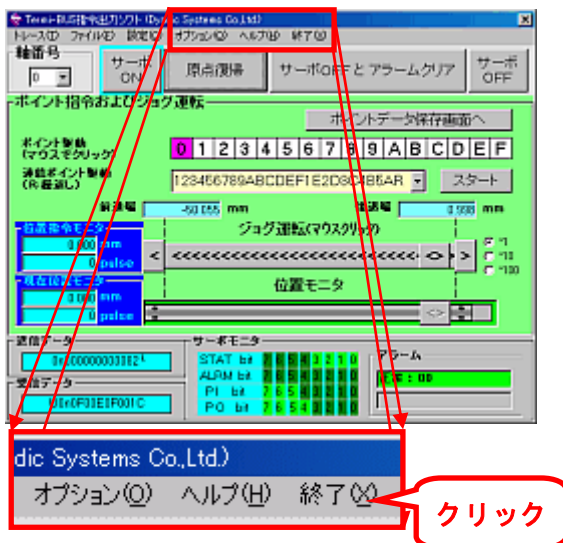
ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）を終了する方法は、2つの方法があります。

(1) 右上隅の **×** ボタン を クリック

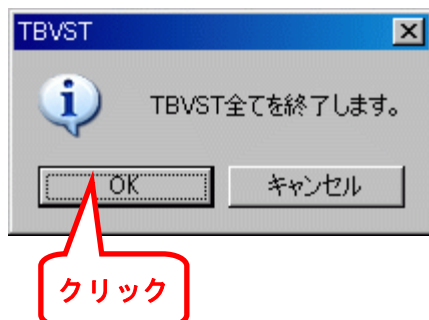


又は、

(2) 終了(X)メニュー を クリック



下の表示が出ますので、**【OK】** ボタン をクリックすれば、プログラムが終了します。



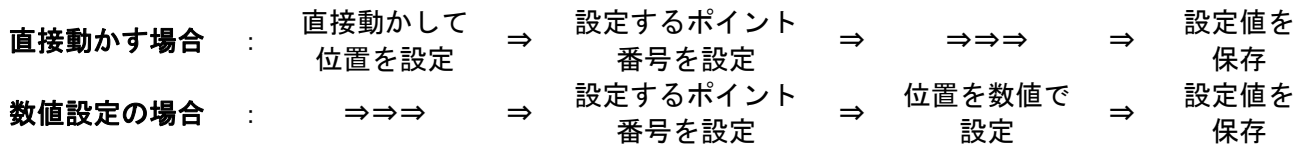
8. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）の使い方（STEP 1）

8. 1. 止める位置（ポイント）はどのように設定するのか？

止める位置（ポイント）は、最大16点の設定が可能です。それぞれの位置を **ポイント番号0**、**ポイント番号1**、・・・**ポイント番号F** とします。止める位置の設定方法としては、

- (1) メカシリンダ／サーボモータを **パソコンから直接動かして設定** する方法
- (2) メカシリンダ／サーボモータを **パソコンから数値を入力して設定** する方法

の、二通りの方法がありますが、設定の順番が異なります。



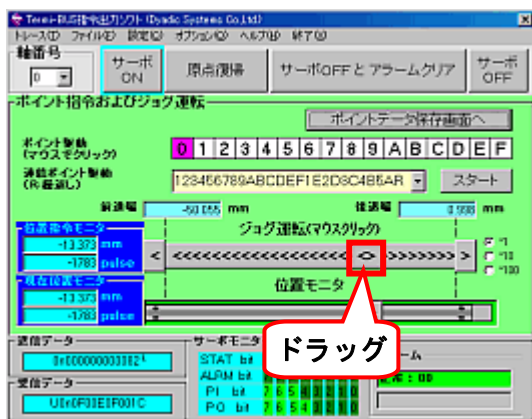
まずは、6. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）の起動方法 を参考にして、起動して下さい。

手順 1

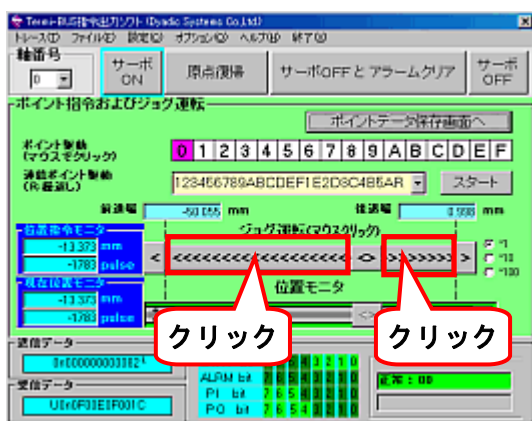
シリンダ／サーボモータ をパソコンから直接動かす方法は、3通りあります。

数値で設定する場合は、**手順 2** 以降をご覧ください。

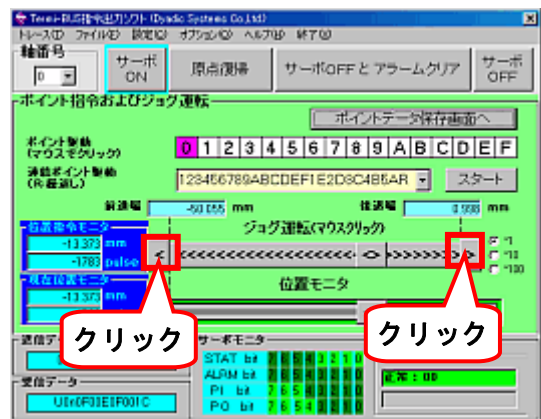
(1) マウスでドラッグする方法



(2) バーをクリックする方法



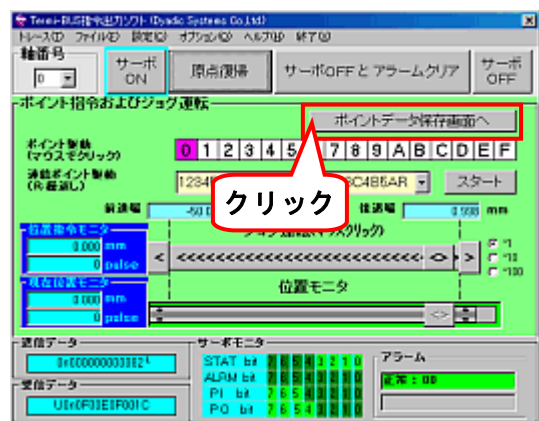
(3) バーの両端をクリックする方法



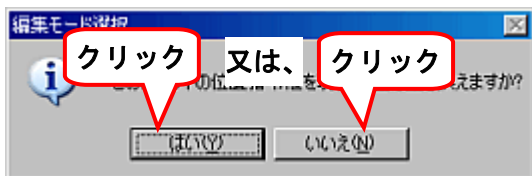
上記、いずれかの方法で シリンダ／サーボモータを止める（設定）位置まで直接動かして下さい。

手順 2

【ポイントデータ保存画面へ】ボタン を クリックして下さい。



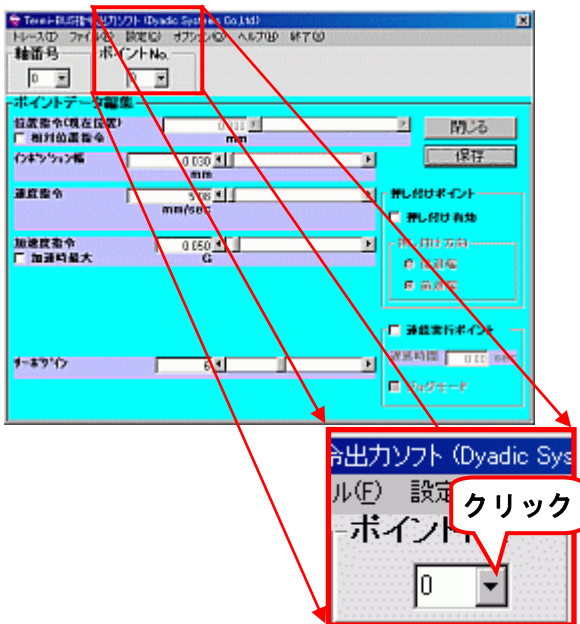
- 【編集モード選択】画面が表示されます。
- シリンダ/サーボモータを既に動かして、
- ・止める位置の設定が出来ている場合は【はい】をクリック ⇒ 手順3、(1)へ
 - ・まだ出来ていない場合は【いいえ】をクリック ⇒ 手順3、(2)へ
 - ・数値で位置の設定をする場合は【いいえ】をクリック ⇒ 手順3、(2)へ



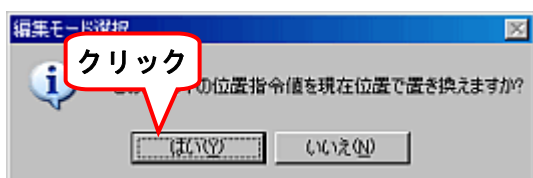
手順3

(1) 【はい】をクリックした場合
表示されているポイント番号で良い場合は
手順4へ進んで下さい。

異なるポイント番号に設定する場合は、【▼】
をクリックして、ポイント番号を選択して下さい。

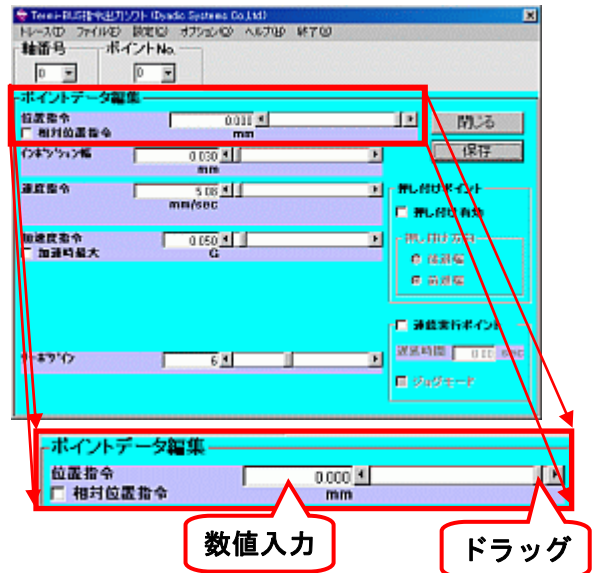


異なるポイント番号に変更した場合は、再度
【編集モード選択】画面が表示されます。
【はい】を、クリックして下さい。

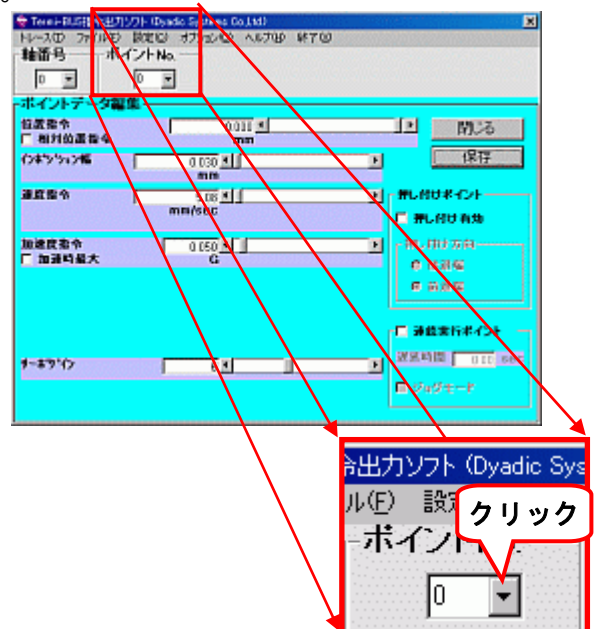


手順4へ進んで下さい。

(2) 【いいえ】をクリックした場合
表示されているポイント番号で良い場合は、停止
位置を直接数値で、又は、マウスでドラッグ
して設定して下さい。



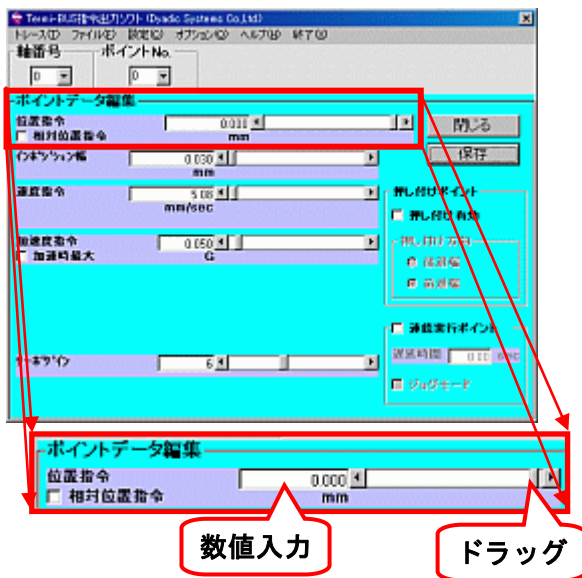
異なるポイント番号に設定する場合は、【▼】
をクリックして、ポイント番号を選択して下さい。



異なるポイント番号に変更した場合は、再度
【編集モード選択】画面が表示されます。
【いいえ】を、クリックして下さい。

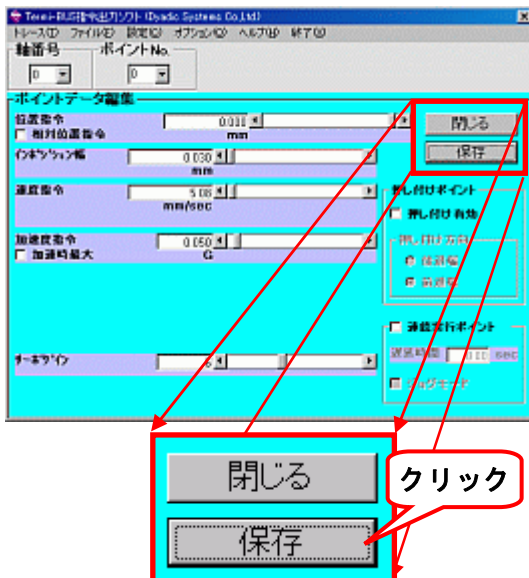


停止位置を **直接数値** で、又は、マウスで **ドラッグ** して設定して下さい。

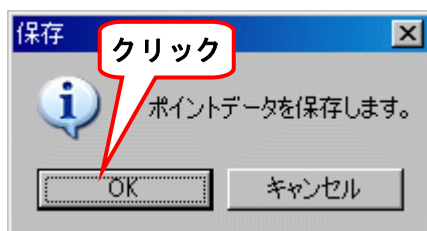


手順4

【保存】 ボタン をクリック して下さい。



【保存】 確認画面 が表示されますので、**【OK】** ボタン を **クリック** して設定位置を確定します。



各ポイント番号の位置データの設定が終了するまで、手順1、手順2、手順3、手順4 を繰り返して設定して下さい。

8. 2. 動作速度の設定はどのように設定するのか？

ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）を起動して下さい。

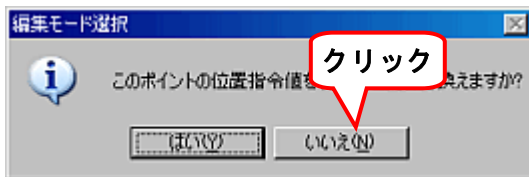
起動の仕方が不明の場合は、6. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）の起動方法 を参照して下さい

手順 1

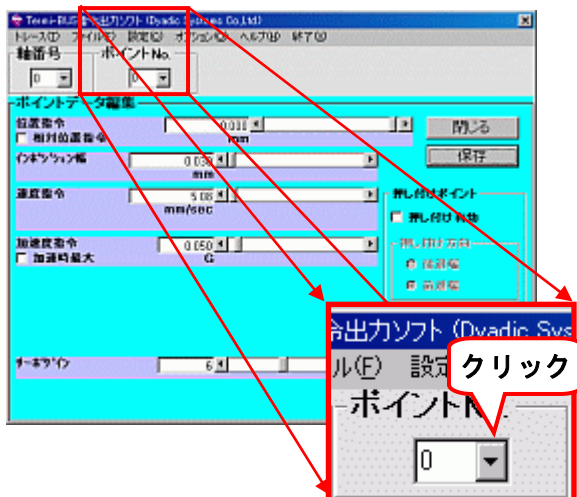
【ポイントデータ保存画面へ】ボタン を クリック して下さい。



【編集モード選択】画面 が表示されますので【いいえ】を クリック して下さい。



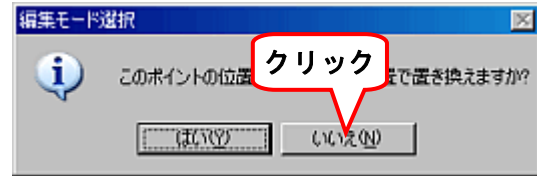
手順 2



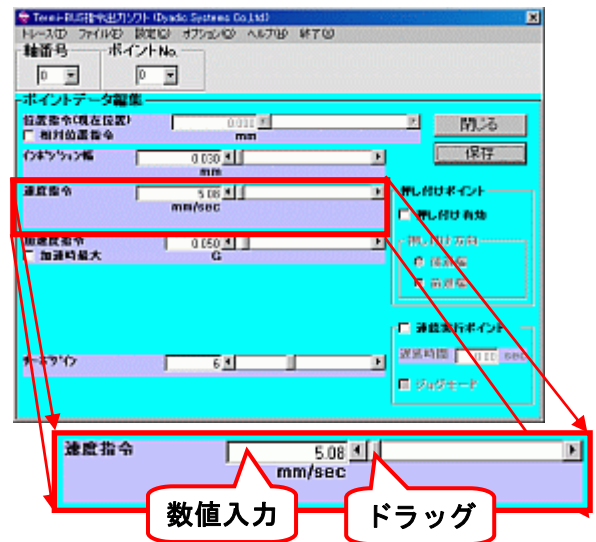
異なるポイント番号に設定する場合は、【 ▼ 】を クリック して、ポイント番号を選択して下さい。

異なるポイント番号に変更すると、再度【編集モード選択】画面 が表示されます。

【いいえ】を クリック して下さい。

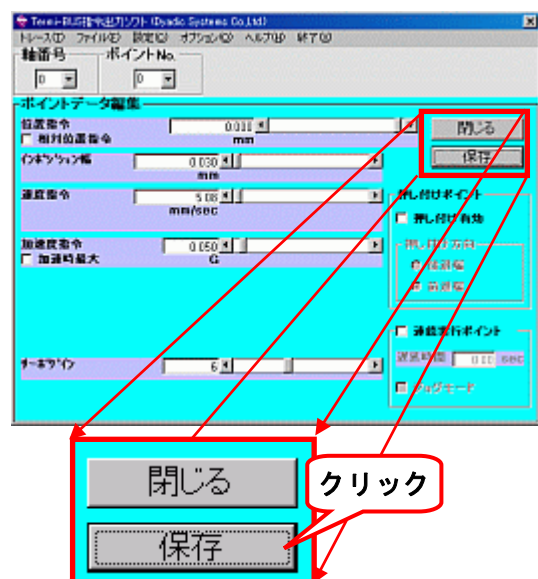


手順 3

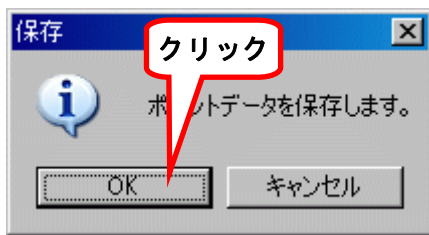


移動速度を 数値入力 、又は、マウスでドラッグ して設定して下さい。

速度の設定が出来たら、必ず【保存】ボタン を クリック して下さい。



【保存】画面が表示されますので、【OK】ボタンをクリックして、設定速度を確定します。



各ポイント番号の速度データの設定が終了するまで、手順1、手順2、手順3を繰り返して下さい。

9. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）からの試運転

ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）から、メカシリンダ／サーボモータの試運転をすることが出来ます。

下記（１）、（２）、・・・と、順をおって確認しながら、（６）で試運転をさせます。

（１）すでに、ポイント番号０、ポイント番号１に、「位置」や「速度」が設定されているとします。

設定されていない場合は、「6. 設定方法」を参照して「位置」と「速度」を設定して下さい。

（２）パソコンとメカシリンダ／サーボモータを接続して下さい。

接続方法がわからない場合は、「3. つなぎ方（接続方法）」を参照して、接続して下さい

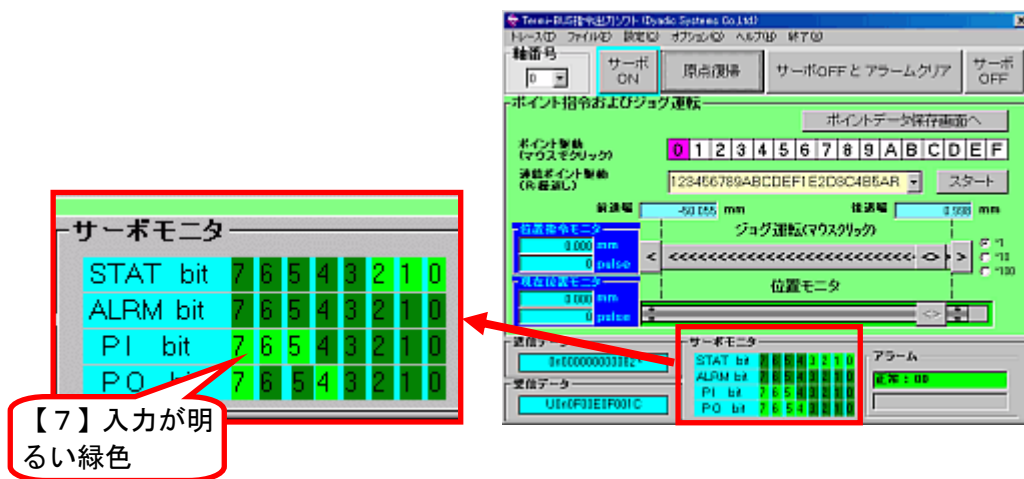
（３）メカシリンダ／サーボモータの電源を入れて下さい。

（４）ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）を起動して下さい。

起動方法が不明の場合は、「5. ソフトの起動方法」を参照して下さい。

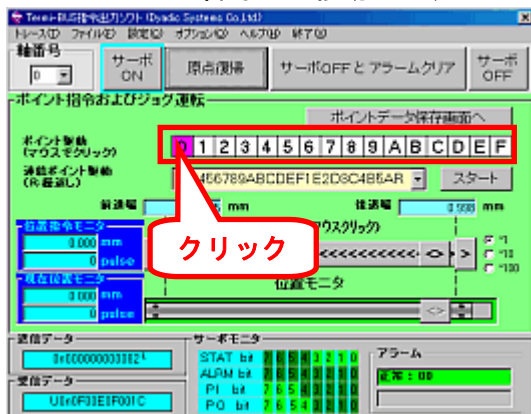
（５）非常停止（ILK）信号が解除（PI bitの7：ON（明るい緑色））されている事をパソコンの画面で確認して下さい。

非常停止入力(PI bit の 7)がOFF（暗い緑色）の場合は、パラレル接続ケーブル(RP9100-□□□の茶色線、又は、RP9120-□□□の紫色線)の ILK 信号線を 0V へ接続して下さい。

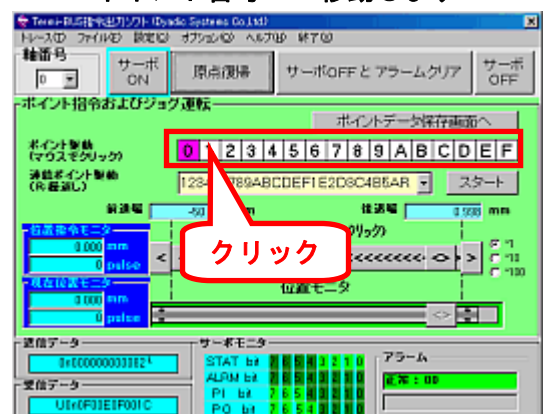


（６）画面上の数字「０」、又は、「１」をクリックすると、その数字に対応したポイント番号の動作を行います（「０」、「１」以外をクリックしても動作します）。

ポイント番号０へ移動します



ポイント番号1へ移動します



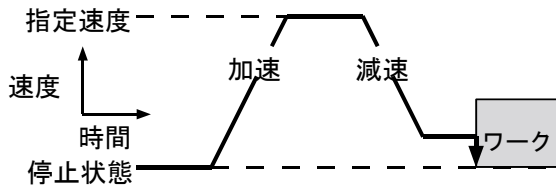
STEP 2 : 詳細編

10. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）の使い方（STEP 2）

10. 1. 押付け動作の設定方法は？

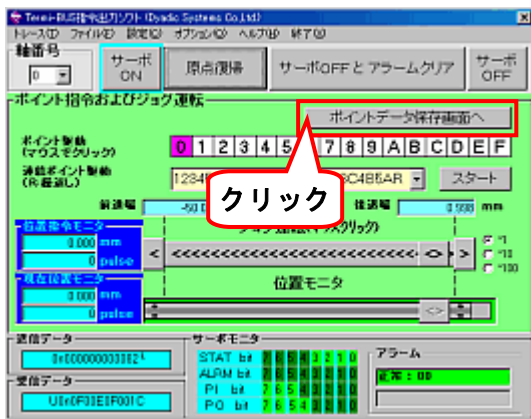
ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）を起動して下さい。

起動の仕方が不明の場合は、6. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）の起動方法 を参照して下さい

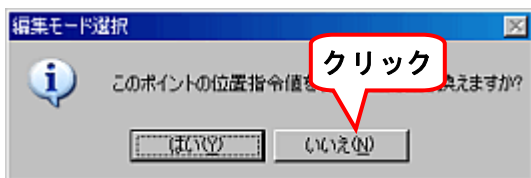


手順 1

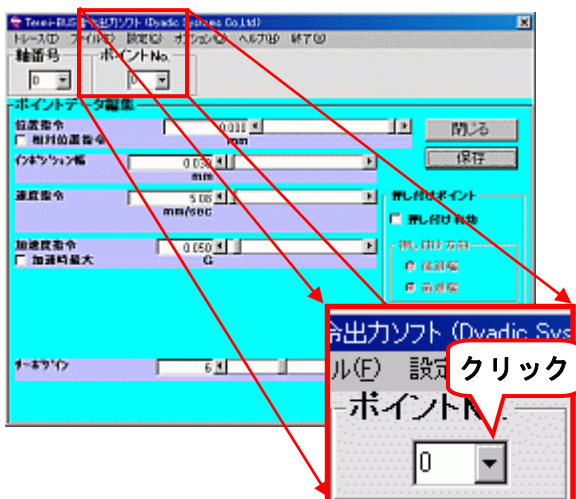
【ポイントデータ保存画面へ】ボタンをクリックして下さい。



【編集モード選択】画面が表示されますので【いいえ】をクリックして下さい。

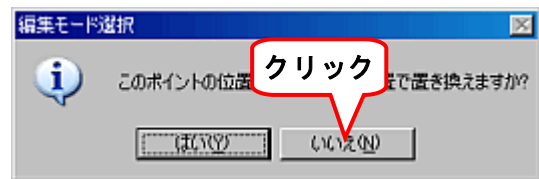


手順 2



異なるポイント番号に設定する場合は、【▼】をクリックして、ポイント番号を選択して下さい。

異なるポイント番号に変更すると、再度【編集モード選択】画面が表示されます。【いいえ】をクリックして下さい。



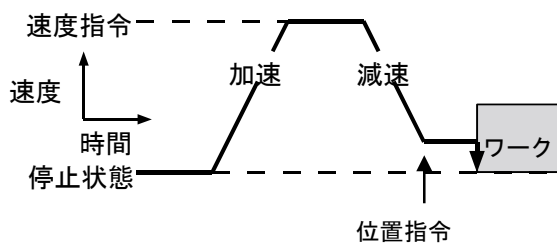
手順 3

前進方向への押付け動作を設定します（後退方向への押付け動作も基本的には同じです）。

【押し付け有効】にチェックをして、【前進端】を選択して下さい。



手順 4



(1) の【位置指令】は、ワーク直前でワークに衝突しない位置を設定します。数値入力、又は、マウスでドラッグして設定して下さい。

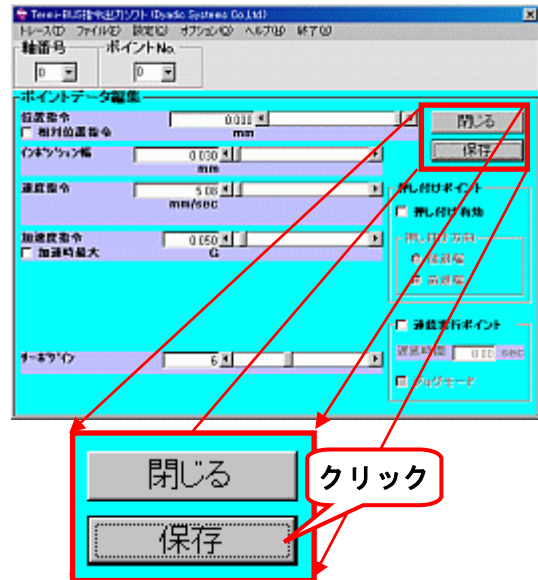
(2) の【速度指令】は、ワーク直前までの移動速度です。数値入力、又は、マウスでドラッグして設定して下さい。

(3) の【押し付け力】は、ワークを押し付ける推力の設定です。数値入力、又は、マウスでドラッグして設定して下さい。

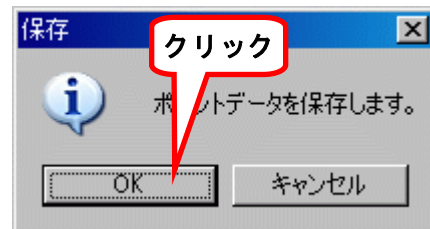
(4) の【押し付け完了判定条件】は、ワークの押し付け完了を判断する為の設定項目です。ワーク押し付け状態の【判定速度】と【確認時間】を設定可能です。

手順 5

各項目の設定が出来たら、必ず【保存】ボタンをクリックして下さい。



【保存】画面が表示されますので、【OK】ボタンをクリックして、押し付け動作の設定を確定します。



他のポイント番号で押し付け動作の設定をする場合は、手順 2、手順 3、手順 4、手順 5 を繰り返して下さい。

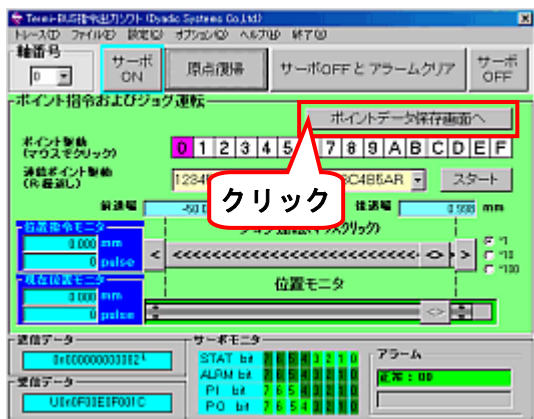
10. 2. 加速度の設定方法は？

ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）を起動して下さい。

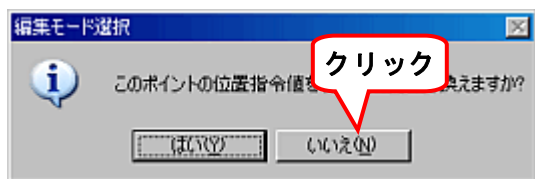
起動の仕方が不明の場合は、6. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）の起動方法を参照して下さい

手順1

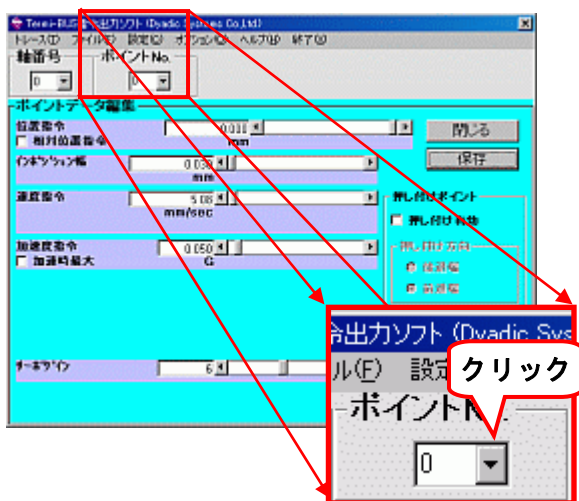
【ポイントデータ保存画面へ】ボタンをクリックして下さい。



【編集モード選択】画面が表示されますので【いいえ】をクリックして下さい。



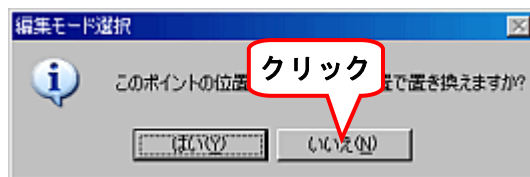
手順2



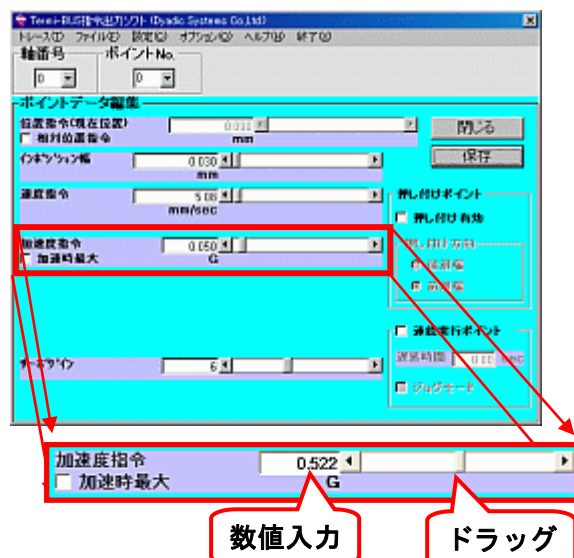
表示されているポイント番号と異なるポイント番号に設定する場合は、【▼】をクリックして、ポイント番号を選択して下さい。

異なるポイント番号に変更すると、再度【編集モード選択】画面が表示されます。

【いいえ】をクリックして下さい。



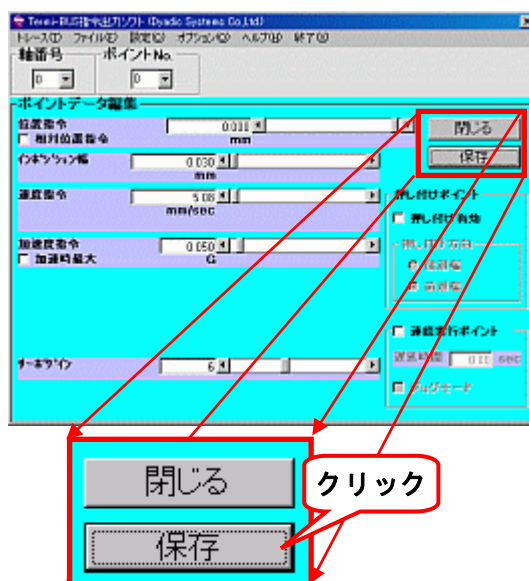
手順3



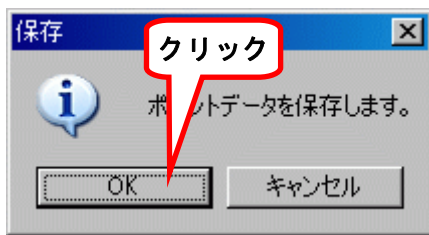
加速度を数値入力、又は、マウスでドラッグして設定して下さい。

【加速時最大】をチェックすると、加速時は能力の最大加速で、減速時は設定した加速度で減速します（急加速・緩減速動作）。

設定が出来たら、必ず【保存】ボタンをクリックして下さい。



【保存】画面が表示されますので、【OK】ボタンをクリックして、設定速度を確定します。



各ポイント番号の加速度データの設定が終了するまで、手順1、手順2、手順3を繰り返して下さい。

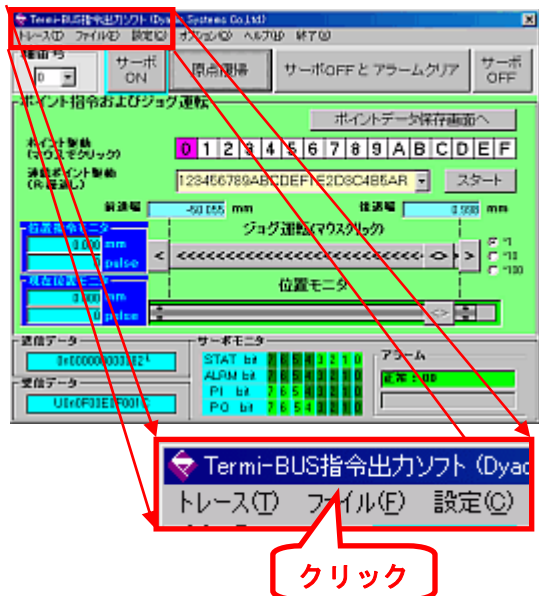
10. 3. 出荷状態に戻すにはどうしますか？

ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）を起動して下さい。

起動の仕方が不明の場合は、6. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）の起動方法 を参照して下さい

手順1

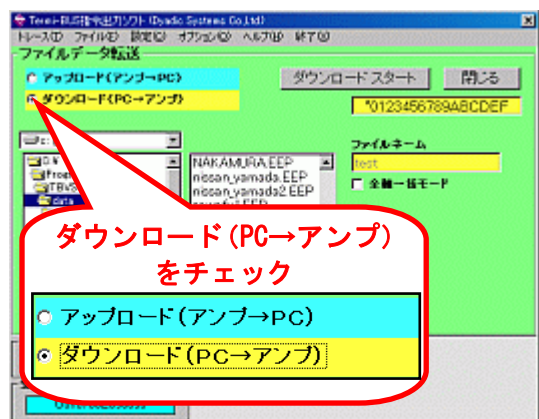
ファイル(F)メニューをクリックして下さい



手順2

パソコン から サーボアンプ に 出荷設定データをダウンロード（書き込み）します。

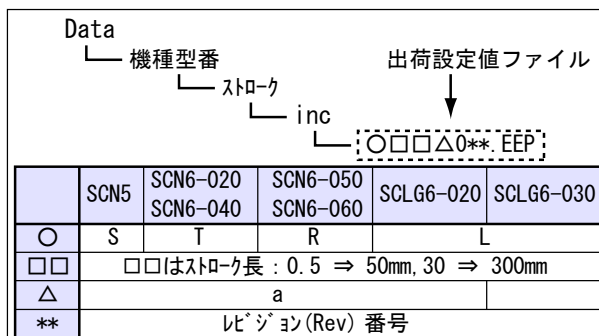
【ダウンロード(PC→アンプ)】を チェック して下さい。



手順3

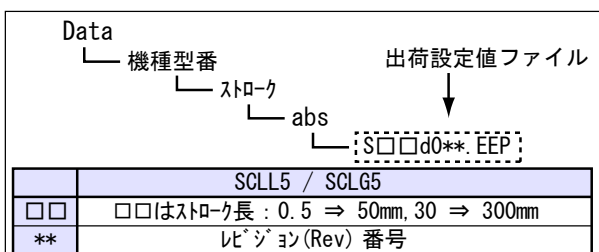
(1) SCN5、SCN6、SCLG6 シリーズ のファイル構成は次図のようになります。

それぞれのフォルダーを **ダブルクリック** していき、【出荷設定値ファイル】を選択して下さい。



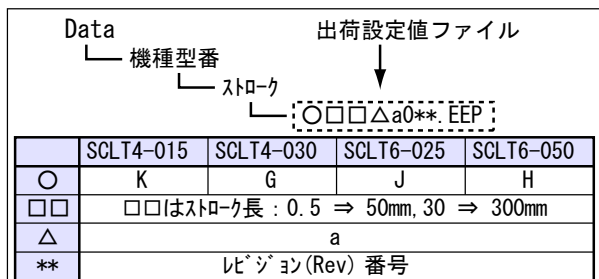
(2) SCLL5、SCLG5 シリーズ のファイル構成は下図のようになります。

それぞれのフォルダーを **ダブルクリック** していき、【出荷設定値ファイル】を選択して下さい。



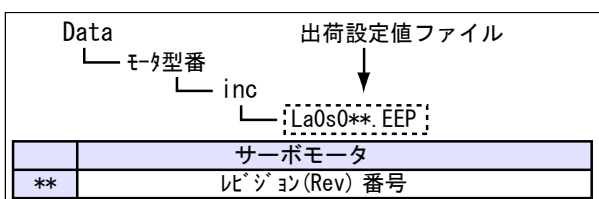
(3) SCLT4、SCLT6 シリーズ のファイル構成は下図のようになります。

それぞれのフォルダーを **ダブルクリック** していき、【出荷設定値ファイル】を選択して下さい。



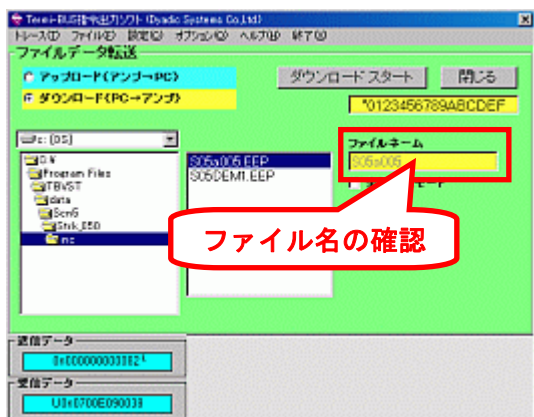
(4) サーボモータ のファイル構成は下図のようになります。

それぞれのフォルダーを **ダブルクリック** していき、【出荷設定値ファイル】を選択して下さい。



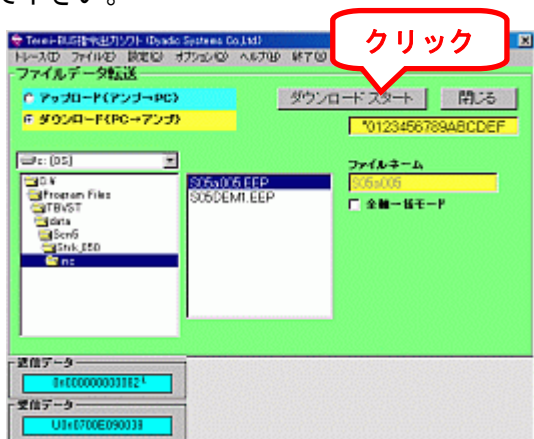
手順4

【ファイルネーム】欄に、手順3 で選択した【出荷設定値ファイル】が表示されていることを確認して下さい。

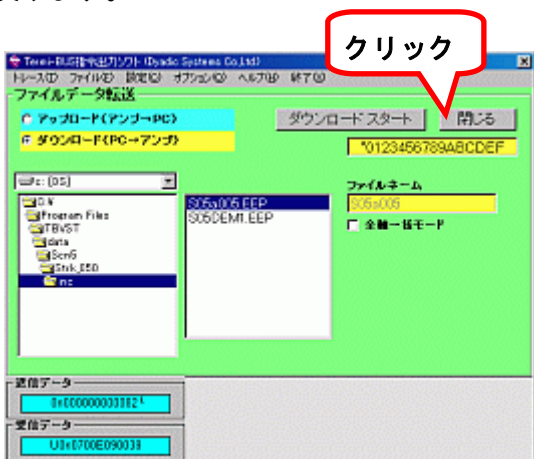


手順5

【ダウンロードスタート】ボタンをクリックして下さい。



ダウンロード（書き込み）が終了したら、【閉じる】ボタンを押せば、最初のトップ画面に戻ります。



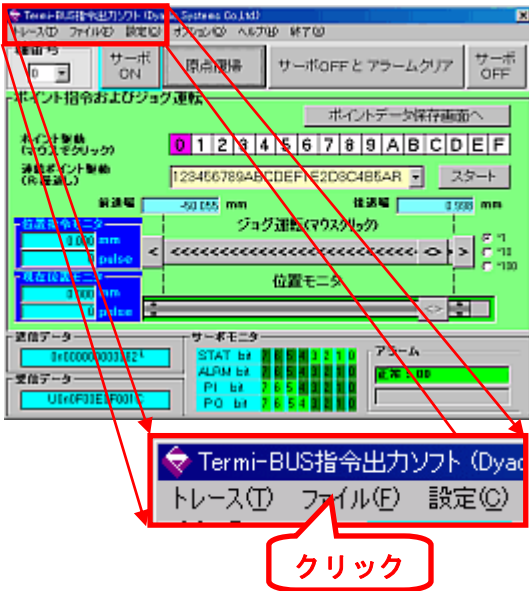
10. 4. 設定データをパソコンに保存させる方法は？

ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）を起動して下さい。

起動の仕方が不明の場合は、6. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）の起動方法 を参照して下さい

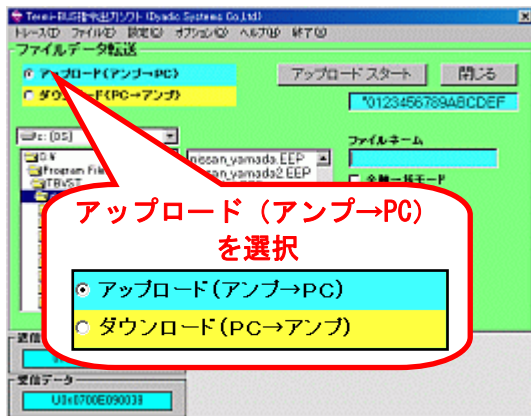
手順1

ファイル(F)メニューを クリック して下さい



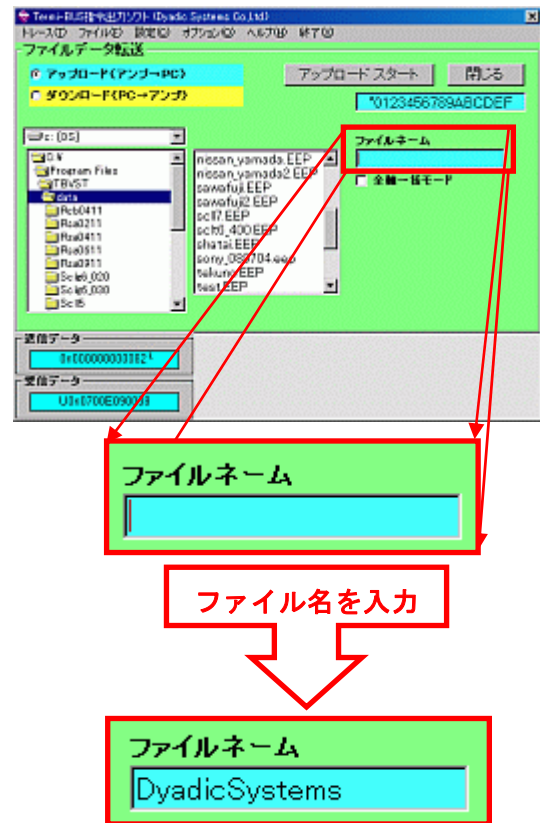
手順2

【アップロード(アンブ→PC)】を チェック して下さい。



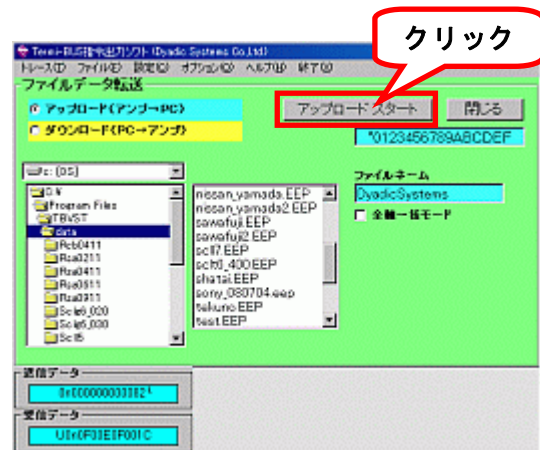
手順3

【ファイル名】入力用テキスト欄に、適当なファイル名を入力して下さい。

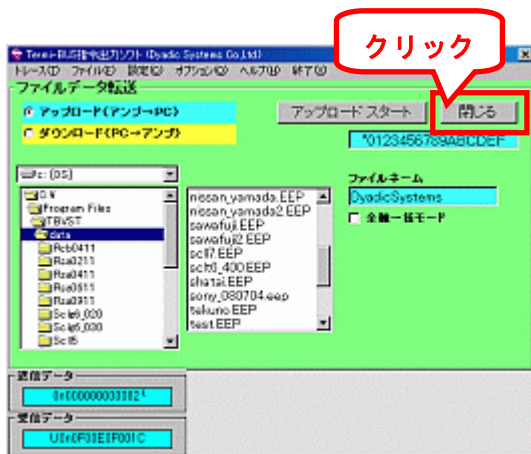


手順4

【アップロードスタート】ボタンを クリック して下さい。



【閉じる】ボタンを押せば、最初のトップ画面に戻ります。



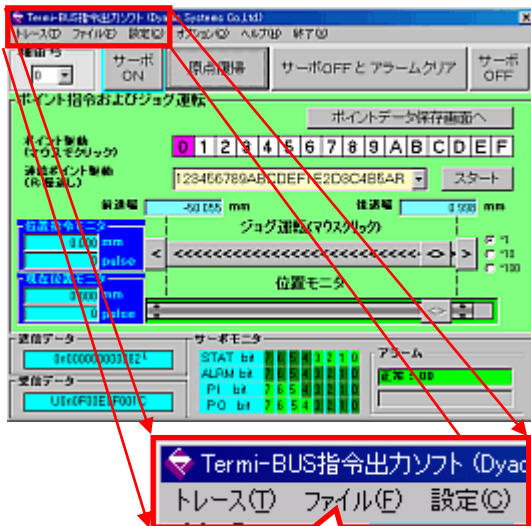
10. 5. パソコンに保存したデータの読み出し方は？

ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）を起動して下さい。

起動の仕方が不明の場合は、6. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）の起動方法 を参照して下さい

手順 1

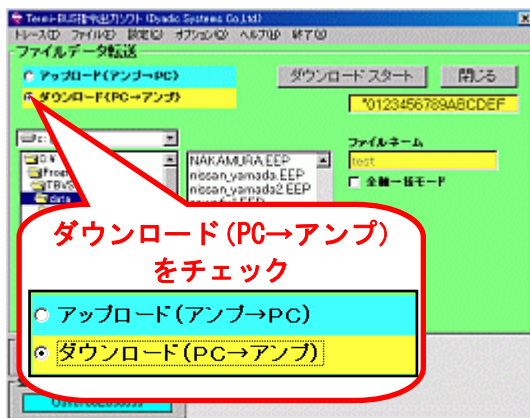
ファイル(F) メニューを クリック して下さい



クリック

手順 2

【ダウンロード(PC→アンブ)】を チェック して下さい。

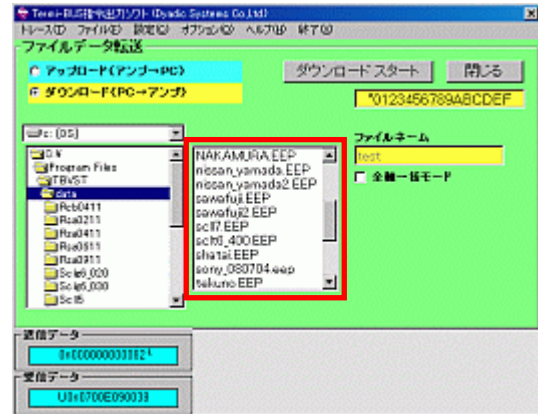


ダウンロード(PC→アンブ)
をチェック

手順 3

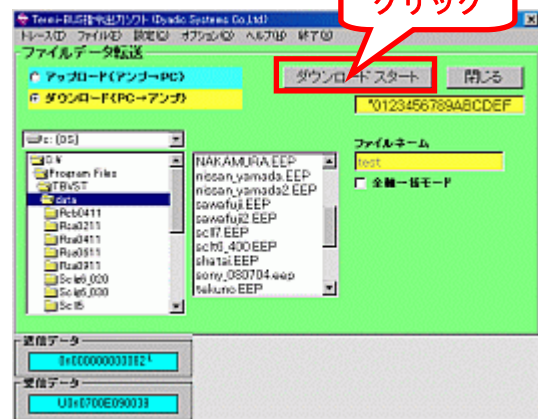
目的のファイル名を選択(クリック)して下さい。

【ファイルネーム】入力用テキスト欄に、選択したファイル名が表示されていることが確認して下さい。



手順 4

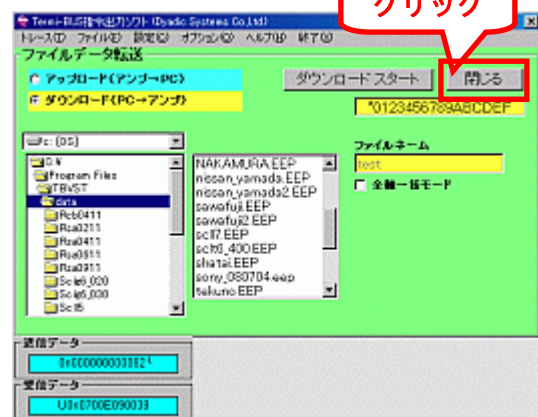
【ダウンロードスタート】ボタン を、クリック して下さい。



クリック

ダウンロード（書き込み）が終了したら、

【閉じる】ボタン を押せば、最初のトップ画面に戻ります。



クリック

11. アラーム内容の確認方法

メカシリンダ／サーボモータが異常の場合は、サーボアンプのアラーム表示用LEDが赤色に発光します（正常時は、発光していません）。

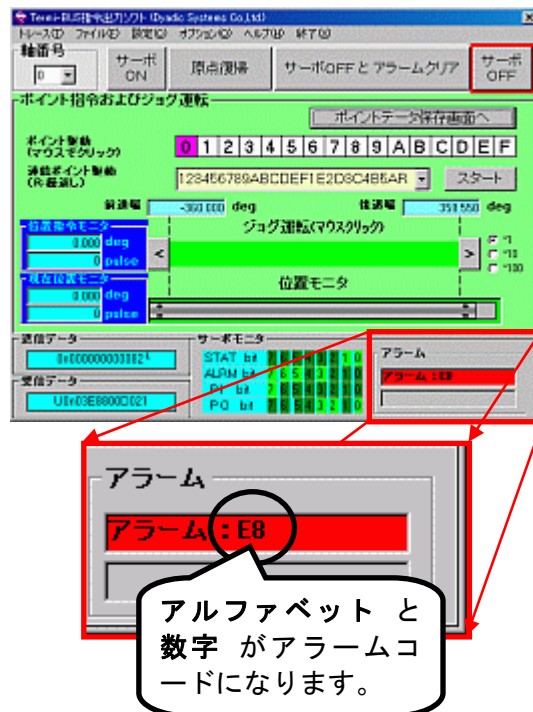


アラームの内容を確認するには、【設定ツール】が必要です。

【ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）】を起動して下さい。

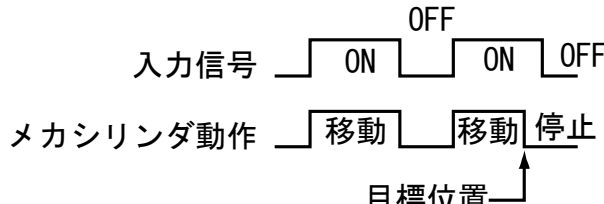
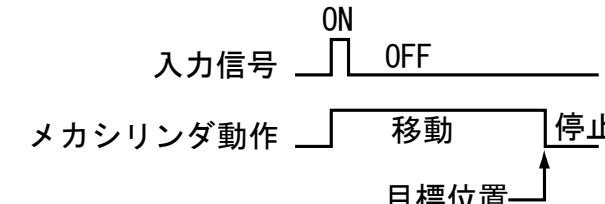
起動の仕方が不明の場合は、

6. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）の起動方法 を参照して下さい



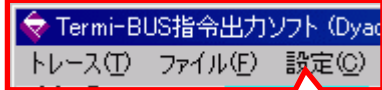
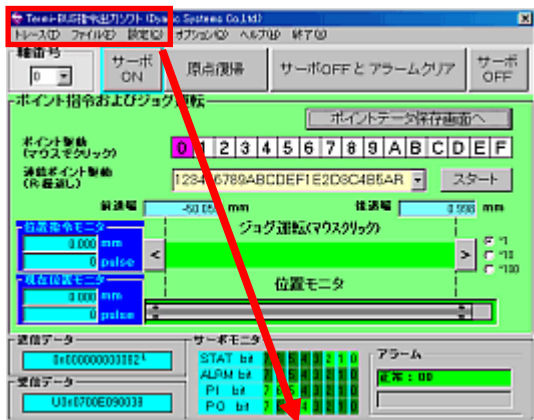
表示されたアラーム内容を 取扱説明書のアラームコード表 と見比べる時は、アラームコードの末尾にH（エイチ）を付けて下さい。
上記の場合は、【E8】⇒【E8H】となります。

12. エアー互換機能には、2つの仕様があります。

エア－互換モード1 (レベル信号入力)	エア－互換モード2 (パルス信号入力)
移動指令の信号が【ON】の時だけ、目標位置に向かって移動します	移動指令の信号が一度【ON】になれば、目標位置に向かって移動します
 <p>入力信号: ON (pulse), OFF, ON (pulse), OFF</p> <p>メカシリンダ動作: 移動 (during pulse), 停止 (after pulse)</p> <p>目標位置: 止まる</p>	 <p>入力信号: ON (pulse), OFF</p> <p>メカシリンダ動作: 移動 (during pulse), 停止 (after pulse)</p> <p>目標位置: 止まる</p>

手順1

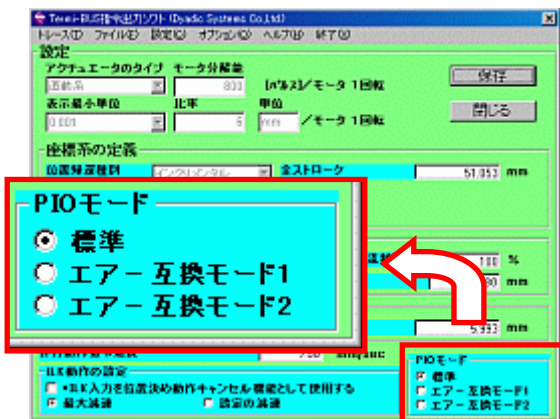
ビジュアルデータ設定ソフト (型名: TBVST) を起動し、【設定】メニューをクリックして下さい。



クリック

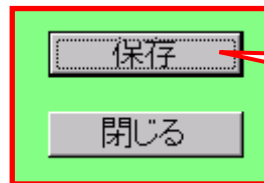
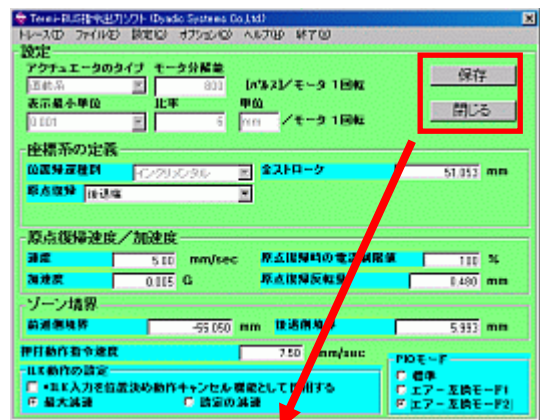
手順2

「エア－互換モード1」、「エア－互換モード2」のどちらかをチェックして下さい。



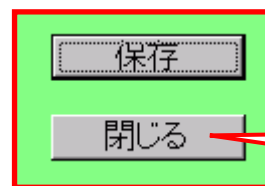
手順3

【保存】ボタンをクリックして下さい。



クリック

【閉じる】ボタンをクリックして下さい。



クリック

これで、エア－互換機能の設定は終了です。

13. セルフコントロール機能に設定したいのですが

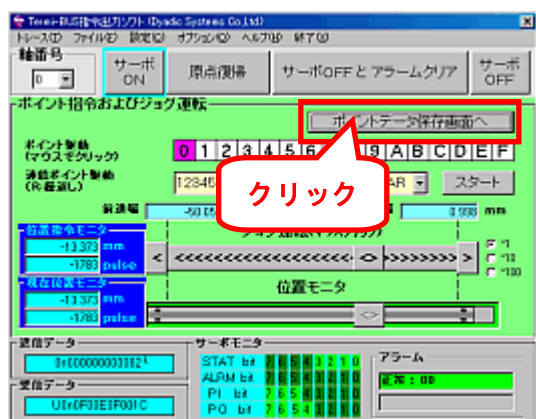
セルフコントロール機能とは、あるポイント番号N から次のポイント番号N+1、N+2、・・・と順々に次のポイント番号へ自動動作させる機能です。例えば、往復動作なら

【ポイント番号0（原点側）】⇒【ポイント番号1（反原点側）】⇒【ポイント番号2（原点側）】と、3つの連なったポイント番号を連続で動作させれば往復動作になります。以下、設定方法を解説します。それぞれのポイントには、すでに「位置」や「速度」は設定されているとします。

まだ、設定されていない場合は、8. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）の使い方をご覧ください

手順1

ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）を起動したら、【ポイントデータ保存画面】ボタンをクリックして下さい。

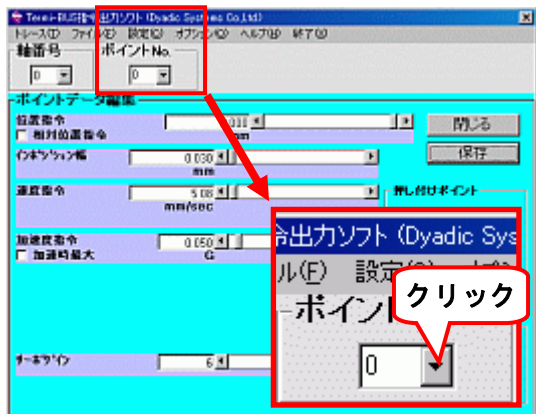


【編集モード選択】画面が表示されます。「位置」「速度」は既に、設定済みですので【いいえ】をクリックして下さい。

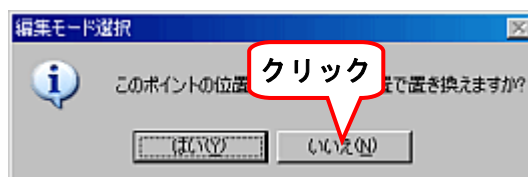


手順2

ポイント番号が【0】で表示されている場合はそのまま、【0】以外の場合は、【▼】をクリックして、ポイント番号【0】を選択して下さい。

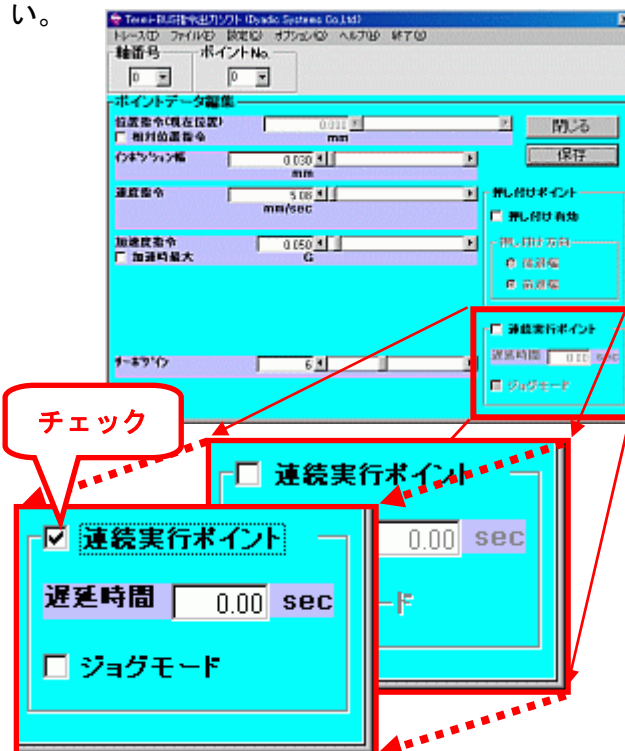


ポイント番号を変更すると、再度【編集モード選択】画面が表示されます。【いいえ】をクリックして下さい。

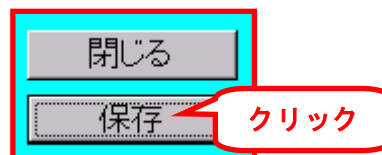


手順3

【連続実行ポイント】にチェックを入れて下さい。



【保存】ボタンをクリックするとポイント番号【0】のセルフコントロール機能の設定が完了します。



以後、現在のポイント番号【0】をポイント番号【1】に変更して、手順2、手順3を繰り返して設定すれば、

【ポイント番号0 (原点側)】⇒【ポイント番号1 (反原点側)】⇒【ポイント番号2 (原点側)】と動作するセルフコントロール機能の設定が完了です。

動作させる場合は、【ポイント番号0】を指定すれば、【ポイント番号0】⇒【ポイント番号1】⇒【ポイント番号2】と往復動作を行います。

14. アブソリュート ⇔ インクリメンタル 仕様へ変更したいのですが

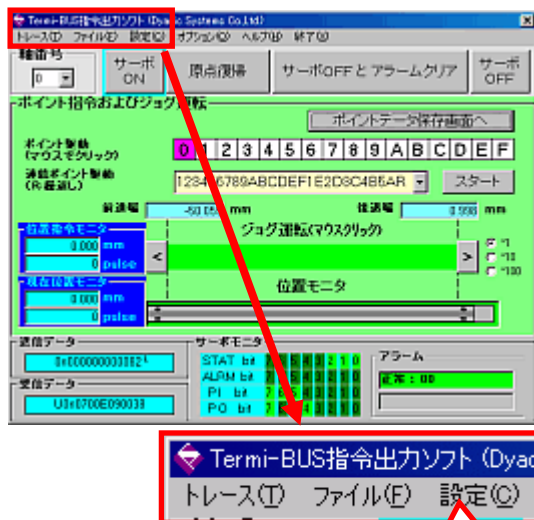
推力が 50kgf、60kgf のロッドタイプメカシリンダ、ブレーキ付の SCLT シリーズで対応可能です

ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）を起動して下さい。

起動の仕方が不明の場合は、6. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）の起動方法 を参照して下さい

手順 1

ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）を起動し、【設定】メニューをクリックして下さい。



クリック

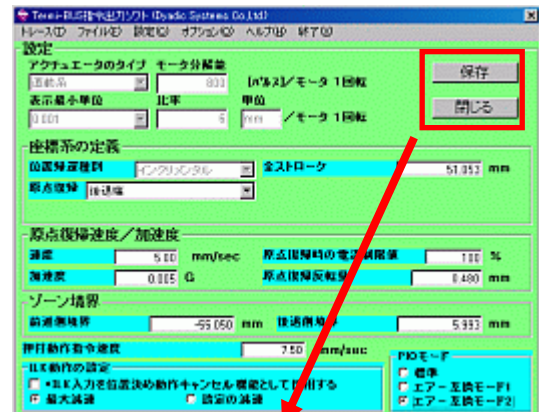
手順 2

座標系の定義 欄の 位置帰還種別で、アブソリュートへ変更の場合は「アブソリュート」へ、インクリメンタルに変更の場合は「インクリメンタル」に変更してください。



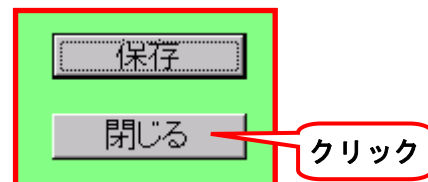
クリック

手順 3



クリック

【閉じる】ボタン を クリック して下さい。



クリック

これで、アブソリュート ⇔ インクリメンタル 仕様の設定は終了し最初の画面に戻ります。座標系を変更したので、改めて【原点復帰】ボタン で原点復帰をして下さい。アブソリュート仕様の場合は、以後原点復帰は必要なくなります。

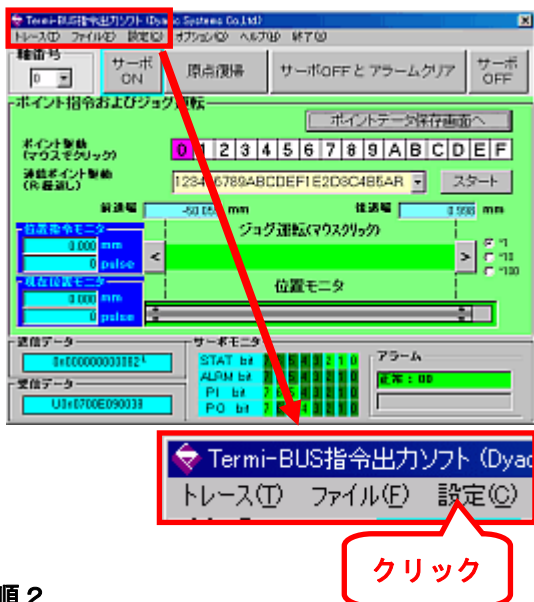
15. 原点復帰方向を変更したいのですが

ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）を起動して下さい。

起動の仕方が不明の場合は、6. ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）の起動方法 を参照して下さい

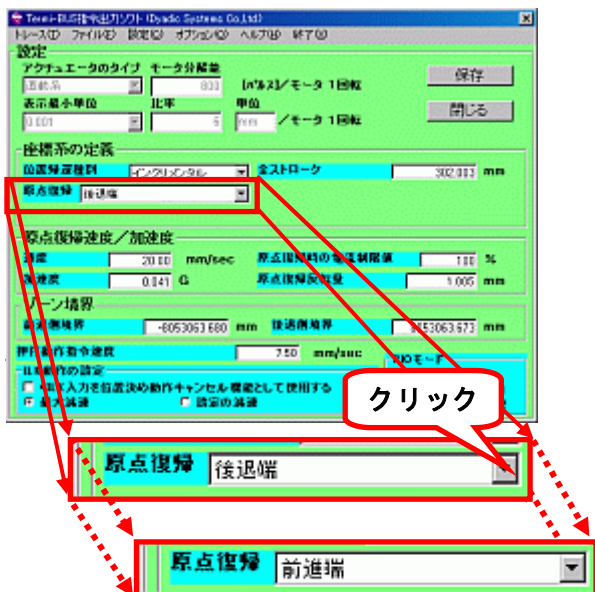
手順1

ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）を起動し、【設定】メニューをクリックして下さい。



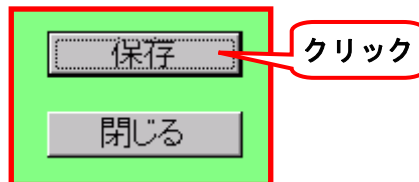
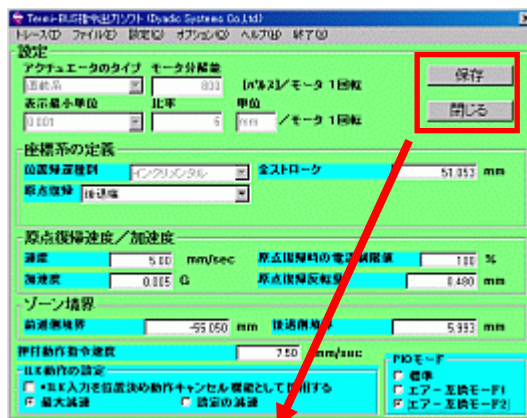
手順2

座標系の定義 欄の 原点復帰で、原点復帰方向が後退端（モータ側）の場合は「後退端」
前進端（反モータ側）の場合は「前進端」
に変更してください。

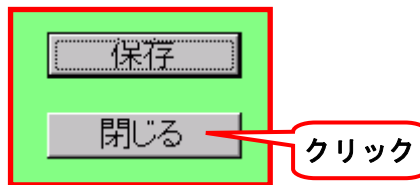


【保存】ボタン を クリック して下さい。

手順3



【閉じる】ボタン を クリック して下さい。



これで、原点復帰方向の変更が終了し、最初の画面に戻ります。

座標系を変更したので、改めて【原点復帰】ボタン で原点復帰をして下さい。

16. 新しいバージョンを請求する時の手順

所有している パソコン設定ツール（型名：TBVST-CTC-JP-SET） のバージョンが古くなった場合は、無償にて最新バージョンへの更新 が可能です。以下の必要事項を記入して、メール（info@dyadic.co.jp）にて請求して下さい。

- （1）ビジュアルデータ設定ソフト（型名：TBVST）、又は、表形式データ設定ソフト（CTA-1EX）の現在のバージョン番号をご連絡下さい
- （2）CD-ROM の郵送しますので、お客様の
 - ・郵便番号、及び 住所
 - ・会社名、部署
 - ・お名前
 - ・電話番号、及び メールアドレス
- （3）購入先販売店名（わかる場合で結構です）

弊社にてメールを確認しだい、メール便、又は 郵便にて送付させていただきます。到着まで、しばらくお待ち下さい。

