ビジュアルデータ設定ソフト(TBVST)の簡単ガイド

かんたんスタートガイド

必ず、最初にお読み下さい

* 位置、速度、加速度、etc の設定・変更が出来ます * パラメータの変更(原点位置、エアー互換モード、etc)が出来ます

1. 接続例 (SCN5 タイプを1軸接続した場合)



- 2. 操作手順
- 1) ビジュアルデータ設定ソフト(TBVST)を実行して下さい

	🛅 TBVST Termi−BUS୬−ルキットV3O3	🔸 🤿 CTA-1 EX 🛛 aver	
	🛅 TBVST Termi-BUSツールキット	🕨 🤿 MVST	•
	🛅 MobileOptimizer	→ 💡 MVST ヘルプ 🛛 📔 E1 C1 0&G1 C1 0 🕫	eries 🕨
すべてのプログラム(<u>P</u>) →	🛅 NEC電子マニュアル	🔸 🔶 TBVST 📐	•
	🛅 PrintMe Internet Printing	▶	•
	🛅 SmartHobby		•
🎝 スタート 🛛 🙆 最終案	🛅 Sonic	, 🔟 Google デスクトップ検索	•

2)シリアルポート番号の設定

御使用になるシリアルポート番号を選択して下さい。



ご使用になるパソコンでシリアルポート(COMポート)が無い場合は、市販の USBシリアル変換アダプタ をご使用下さい

例 USB-RSAQ2 (アイ・オー・データ機器 製)、BHC-US01/GP (バッファロー 製)

シリアルポート番号が不明の場合は

【コントロールパネル】⇒【システム】⇒【ハードウェアー】⇒【デバイス マネジャー】⇒【ポート】の順に開くとシリアルポート番号の確認が出来ます



3)原点復帰動作

【 <mark>原点復帰】ボタンをクリックして下さい</mark> (原点復帰をしない場合は、パラレル接続ケーブルの ILK が OV へ接続されているか確認して下さい)				
原点復帰前	原点復帰後			
👻 Termi-BUS指令出力ソフト (Dyadic Systems Co.,Ltd.) 🗙 🗙	👻 Termi-BUS指令出力ソプト (Dyadic Systems Co.,Ltd.) 🛛 🗙			
トレース(1) ファイル(P) 設定(2) ヘルプ(1) 終て(2) 軸番号 ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・	トレース(1) ファイル(F) 設定(2) ヘルグ(4) 終7(2) 軸番号 ・ サーボ ・ 「の」 ・ 「原点復帰 サーボのFF と アラームクリア 「サーボ ・ OFF			
ーポイント指令およびジョグ運転 クリック ボイントデータ保存画面へ	-ボイント指令およびジョク運転			
ポイント駆動 (マウスでクリック) 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 A B C D E F	ポイント駆動 (マウスでクリック) 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 A B C D E F			
連続ポイント駆動 (R:繰返し) 123456789ABCDEF1E2D3C4B5AR ▼	連続ポイント期 123456789ABCDEF1E2D3C4B5AR - スタート			
前進端 <u>-50.055</u> mm 後退端	-50.055 mm 後退端 0.060 mm			
位置指令モニタージョグ運転(マウスクリック) 0.000 mm 0 pulse *10 0 fulse	- 位置指令モニター ジョグ運転(マウスクリック) 0.000 mm 0 pulse くくくくくくくくくくくくくくくくくくくくくくくくくくくくくくくくくくくく			
現在位置モニタ 0,000 mm 2,julse	現在位置モニタ 位置モニタ 0.000 mm 位置モニタ 0 palse ●			
送信データ サーボモニタ 0n0000000082 STAT bit 7 0 5 4 3 2 1 0 受信データ P1 bit 7 6 5 4 3 2 1 0 P1 bit 7 6 5 4 3 2 1 0 P0 bit 7 6 5 4 3 2 1 0	送信データ サーボモニタ 0n0000000082 STAT bit 7 0 5 4 3 2 1 0 受信データ P1 bit 7 6 5 4 3 2 1 0 U0n0F00E0F001C P 0 bit 7 6 5 4 3 2 1 0			

4) 操作画面ガイド-1



6)操作画面ガイド-3

速度を設定します				
① -		① - その2		
速度を数値でノ	トカします	ドラッグして速度を設定します		
	◆ Termi-BUS指令出カソフト (Dyadic Systems Co.,Ltd.)	×		
	-軸番号ポイントNo.			
		本度を記憶させます		
	-ハイノトテージ確果 位置指令(現在位置) 「相対位置指令 mm	▶ 閉じる		
	インホッション幅 0.030 <u>↓ 0.030</u> mm			
	速度指令 200 1			
	,			
	加速度指令 0.522 <mark>▲ ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● </mark>			
		 ● 後退端 		
	サーホッゲイン 6 4			
	-送信データ 0R400007C00080 ^L			
[-受信データー U0R4FFFFFD65E8			

7)操作画面ガイド-4(パラメータ設定画面です)

原点復帰の方向やエアー互換モードへ切り替えます

8)操作画面ガイド-5(ファイル操作)

9) 画面操作ガイド-6

