# ビジュアルデータ設定ソフト(TBVST)

# 用途引き 取扱説明書

STEP1: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.PC へのインストール方法	6
6. ビジュアルデータ設定ソフト(型名:TBVST)の起動方法	7
7.ビジュアルデータ設定ソフト(型名:TBVST)の終了方法	9
8. ビジュアルデータ設定ソフト(型名:TBVST)の使い方(STEP1)	. 10
8. 1. 止める位置(ポイント)はどのように設定するのか?	. 10
8. 2. 動作速度の設定はどのように設定するのか?	. 13
9. ビジュアルデータ設定ソフト(型名:TBVST) からの試運転	. 15
STEP2:詳細編	. 16
10. ビジュアルデータ設定ソフト (型名:TBVST) の使い方 (STEP2)	. 16
10.1.押付け動作の設定方法は?	. 16
10.2.加速度の設定方法は?	. 18
10.3.出荷状態に戻すにはどうしますか?	. 20
	. ZZ
	. 27
11. アラーム内容の確認方法	. 25
12.エアー互換機能には、2つの仕様があります。	. 26
13.セルフコントロール機能に設定したいのですが	. 27
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	. 29
15.原点復帰方向を変更したいのですが...........................	. 30
16.新しいパージョンを請求する時の手順	. 31

## STEP1: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。



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。



```
梱包製品一覧
```

RS232C/485 変換器



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マミングソフトです ・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	1 式	
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:050-3161-3509、FAX:076-259-6091 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)

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。



## 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)、SIO 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、SIO 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 SIO 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

Windows XP, VISTA, 7, 8, 8.1, 10, 11 に対応します

5. 1.PC へ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



# 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



ールを開始します



# 6. ビジュアルデータ設定ソフト(型名:TBVST)の起動方法



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、1 1. 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、パラレル接続ケーブル(RP9100-ロ ロロの茶色線、又は、RP9120-ロロロの紫色線) の ILK 信号線を OV へ接続して下さい

次に、基準となる座標位置(Omm: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(Omm:原点)を設定します。



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

◆ Terei+RLS指令出力ソフト(Dy <mark>y</mark> o Spitzers Co.1xt)
トレースの ファイルの 説定に オフションの へいけい 林下の
#面号 サーボ のFF サーボ のFF サーボ のFF
-ボイント指令およびショウ運転
ホーントテージ保存画面へ
株分割 0123456789ABCDEF
新聞編 -30155 mm は認識 1938 mm
ショグ運転にマウスクリック
100 m c annuallana a s s m
pates 🔁 🔤 🗠 🖄 🗌
- 逆位プーター サーボモニター
1/ COCCODDINE STAT BE A BEA 2 10 PP-A
PI BY 7 65 FI FI FI
dic Systems Co.,Ltd.)
オゴション(の) 本ルゴ(山) 線フ(の)

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(STEP1)
- 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。

直接動かして 設定するポイント 設定値を 直接動かす場合 ⇒  $\Rightarrow \Rightarrow \Rightarrow$ ⇒ ⇒ . 位置を設定 番号を設定 保存 設定するポイント 位置を数値で 設定値を 数値設定の場合  $\Rightarrow \Rightarrow \Rightarrow$  $\rightarrow$ ⇒ **→** 番号を設定 保存 設定 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

ますは、O. Lソエアルナーラ設定ノノト(空石:IDVSI)の起動力法 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**以降をご覧下さい。



(2) バーをクリックする方法

😓 Terei-BUS (219)	<u>ዘመንጉ ው</u>	adio Systems Co.Ltd.)			×
N-20 7H	10 数定回	オカッション へルナ	199 林20		
輪番号	サーボ ON	原点復帰	サーボOFF	ヒアラームクリフ	ア サーボ OFF
-ボイント指令さ	およびジョ	ク運転―――			
			ポイ	ントテージ保存者	listoへ
ポイント製造 (マウスぞうり)ッ	m	0123	15678	9 A B C	DEF
連結ポイント型 (R)経済し)	<b>4</b> 0	128456789AB	CDEF1E2D8C	486AR 💽	スタート
	naa 🗖	-50.055 mm	1		1938 mm
556764013 -13373 -1785 -1785 -1	nm pelse nm pelse	クリック	<b>月津町(20120)</b> (cececece) 位置モニタ	が 	ック
UtroPat	EIFOOIC	РОЫ	2 6 5 4 8 8 8 8		

(3) バーの両端をクリックする方法

4					
ALL TO DECKAR	Eloine A	d Spirred Collign	0. 657.00		×
#13E 0	POC CO	377270 1007	87 W 1 W		
48101 <sup>15</sup>	サーボ	DATE: NO.	tt-stioger k	マラールカリア	サーボ
0 💌	ON	14041808	V -MUFF C	. 15-2.7.97	OFF
ポイント指令お、	ヒびジョク	通転			
			ーポイン	ハデータ保存画品	ō^
ポインナ製鉄 (マウスモクリック)	- I	0 1 2 3 4	5678	9 A B C D	EF
連結ポイント駆動 (R 最近し)	i	123466789AB	CDEF1E2D8C	486AR - 2	タート
10 a	a u 🕅	-50.055 mm	1	0.9	35 mm
白藍像金モニター		243	ク運転(マウスクリ)	m 1	
-13.373 #1					81
-1783 pa	Ise All			0,00000	C 110
現在位置モニター			位置モニタ		1
-13 373 41	·/ \		_		
				<b>A</b> 11	<u>_</u> ]
	しゅク	サーボモニター		クリッ	7 📂
		STAT be	0 0 0 2 2 1 0		
受信データー		ALEN BY		正常:00	
LUNCENTER	2000	PLEA			
Summer	~~~	L NO PU		1	

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。

👻 Terni-BUS (24)	出力ソフト ゆっ	dio Systems Go (14d)		×
N-20 7-0	10 数定回	オプションペン へんプ	19 NTO	
釉番号	サーボ	DI ACTUR	the diameter is the	- 41-11
0 💌	ON	原用的時	9-more 2 75-1	OFF OFF
-ボイント指令2	およびジョ	7運転―――		
			ポイントデータ	保存画面へ
ポインナ制造 (マウスモクリッ	50	0 1 2 3 4	5 7 8 9 A	BCDEF
通信者イント型 (R 経道し)	<b>4</b> 0	1284	C4B6AR	- 29-1
	нач 🗖	クリ	リック 🖽 🗖	0.938 mm
「白菜市今日」	2		AU-101 1 1 19/10/10	
0.000	nm 👘			d a la la la la
0	pulse			
<b>R</b> atese:			位置モニタ	
0000	palee 🗄			$\sim$
記位データー		サーポモニター		
0+00000	0000182 <sup>1</sup>	STAT by	2210 75-	h
受信データー		PL M	65 8 8 8 8 8	00
UtroF01	EIF001C	PO IA		

【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。





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。

ドイントデータ編 印度集合	0011		<b>5</b>
相対位置指令 シキシション幅	mm	<b>王</b> (現	Ŧ
1284 A	mm 5 08 M	HLHOKACH	
8.建度指令 "加强档量大	0 050 M	• 100 100 100 100 100 100 100 100 100 10	
		□ 建数素行半子	H
****	<u>67</u>		≖•े•
ーボイントラ	データ編集		
位置指令 □ 相対位:	西田市 人	0.000 🗶	

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。



【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。









【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。

編集モード	選択		×
(پ	このポイントの位置指令値を	クリック	ぬえますか?
	(ICCD) (	いえ(N)	

### 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。

編集モード	選択 🛛 🖂
į)	このポイントの位置クリックで置き換えますか?
	THE CONTRACT
 手順 3	

2.要指令(現在位置) 相対位置指令	0.031 <u>M</u>	L MUA
24251246	0 030	▶ <b>保存</b>
1284 F	508 <u>×</u> ] mm/sec	THURSED A
1進度指令 加速時最大	0.050	E MUNUTER
	-	1.440
		- ACLARIANCE
-1717	6	MENIE OID Sed
11		E SuSt−r

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。

保存 クリ・	ック 🗵
<b>i</b> # /H	データを保存します。
OK	キャンセル

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事が出来ます。

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O、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: 0N(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(PIbit の 7)がOFF(暗い緑色)の場合は、パラレル接続ケーブル(RP9100-ロロロの茶色線、 又は、RP9120-ロロロの紫色線)のILK 信号線をOV へ接続して下さい。



(6) 画面上の数字「O」、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(「O」、「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 S指令出力シフト Operatio Systems Couldd) ファイルゼン 設定(ローオフシン/ローヘルプロ) 終了(ロ 補価号 サーボ OFF 原点復帰 サーボOFFと アラームクリア ポイント指令およびジョグ運転 ポイントデータ保存画面イ ポイント制造 (マウスモクリック) 1 2 3 4 5 6 7 8 9 A B C D E F 連結ポイント製築 (序程道し) 56789ABCDEF1E2D8C485AR スタート 前进程 化活动 [ 1228 mm ウスクリックハ クリック > いれモニタ \*\*\*=-9 79-14

#### ポイント番号1へ移動します

😓 Terei-RUS接来出力ソフト (Dyr	dio Systems Go Ltd)			×
トレースの ファイルシ 設定回	オプションロシー へんプ	UP \$\$700		
職番号 ・ の 、 の 、 の 、 の 、 の 、 、 の 、 、 、 、 、 、 、	原点很多	サーボOFFと	アラームクリア	サーボ OFF
-ボイント指令およびジョ	グ運転―――	ポル	小データ保存画面	in l
ポイント制動 (マウスぞクリック)	01234	5678	9 A B C D	EF
連載ポイント製築 (Ri程道し)	128- 789AB	CDEF1E2D8C4	86AR - 2	タート
834	-50	11	384 0.9	8 mm
- 結晶指令モニター 	6.	ック 🐖	//////////////////////////////////////	6 11 C 11 C 100
ALCENTS		位置モニタ		
0 palace			$\Rightarrow$	
- 連位データー	サーボモニター			
0+000000000112 <sup>1</sup>	STAT be	0 0 0 1 2 1 0	79-1A	
受信データー	ALPIN EX		<b>正布:00</b>	
UINOF01E1F001C	POB	6 5 4 2 2 2 2		

## STEP2:詳細編

- 10. ビジュアルデータ設定ソフト(型名:TBVST)の使い方(STEP2)
  - 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

前進方向への押付動作を設定します(後退方向へ の押付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【押付完了判定条件】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



【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。

保存	クリ	ック	×
į)	<i>₩</i> /ト	データを信	呆存します。
(OK		<b>キ</b> ヤ)	ンセル

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

Data

### 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

 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。

權種型番 出荷設定値ファイル └── inc - OOOA\*\*. EEP L SCN6-020 SCN6-050 SCN5 SCLG6-020 SCLG6-030 SCN6-040 SCN6-060 0 2 R Т Т ロロはストローク長:0.5 ⇒ 50mm,30 ⇒ 300mm  $\Delta$ レビジョン(Rev) 番号 \*\* (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。 Data - 機種型番 出荷設定値ファイル — አトローク – abs SDDd0++. EEP : SCLL5 / SCLG5 □□はストローク長: 0.5 ⇒ 50mm, 30 ⇒ 300mm レビジョン(Rev) 番号 \*\* (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。

Da	ata 出荷設定値ファイル └── 機種型番 ↓ └── ストロ─ク ▼			
		<u>;or</u>		EP :
	SCLT4-015	SCLT4-030	SCLT6-025	SCLT6-050
0	K	G	J	H
□□ □□はストローク長: 0.5 ⇒ 50mm, 30 ⇒ 300mm				
$\Delta$	8			
**	レビジョン(Rev) 番号			

(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(<u>F</u>) メニューを クリック** して下さい



## 手順2

## 【 アップロード(アンプ→PC)】を チェック し

て下さい。



## 手順3

【ファイルネーム】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。

© 7930-F(723	-PC)	アップロード スタート	間Uる
© 9930-F(PC→	7ンプ)	*01234567	SABCDEF
:: (05)     : (05	<ul> <li>nisan,yamada, nisan,yamada sawohuji EEP sohi EEP sohi 400EEP shata EEP sata EEP</li> </ul>	DyrdcSystem DydcSystem CEEP ■ DydcSystem © 全職一級モー 9	4-

【**閉じる】ボタン** を押せば、最初のトップ画面 に戻ります。

* Tear-FLEE(14231/7)     Hルースの ファイルジ 目 ・ファイルデータ転送     の アップロード(アン)     「 アップロード(アン)     「 ダップロード(アン)	- 10-ado Sedenas Bold 2010 - オフション・ロート イン・アン・プン	d) 67119 14700 7ップロ	クリック -ドスタート R 10123456175348	128 CDEF
Cost Cost Cost Cost Cost Cost Cost Cost	<ul> <li>nesan yan nissan yan sawafuj2 6 sch7 EEP</li> <li>sory 0207</li> </ul>	nada.EEP nada2EEP EP EP EP B4.eep P	ファイルキーム DyadeSystems 「全種一様モード	
- 連携データー 1+000000000000000000000000000000000000				

**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(**<u>F</u>) メニューを クリック して下さい



#### 手順2





### 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。



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。

F 9700-F(PC+7	90) 950	27/1	*012345678	948CDE
arte: (05) art Rv5t art Rv5t Reb0411 Rea2211 Reb0511	<ul> <li>NAKAMUK nissan,yan nissan,yan sawafuji2 Ii scil7.EEP sch0,4000 shatai.EEF sony,0807 tekuno.EEF</li> </ul>	WEEP nodos EEP EP EEP EEP D4.eep P *	ファイルキーム lest F 全軸一級モート	r
107-9				

## 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、

 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。



手順3

#### 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

「エアー互換モード1」、「エアー互換モード2」

の どちらかをチェックして下さい。



## 【保存】ボタン を クリック して下さい。



## 【閉じる】ボタン を クリック して下さい。



### これで、エアー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【O】で表示されている場合はそのまま、【O】以外の場合は、【 ▼ 】 を クリッ ク して、ポイント番号【O】を選択して下さい。

* Teach BLGHEN Hレースの 2mG 軸番号	27197ト IDando Seal res Co.htd) む 説を回 オフランの への ポイントNo.	ND #70
ポイントデータ		
位置指令 [ 相対位置指令		12 MCS
(245)51246	0 030 11	<u>▶</u> (常行
9889 1	sos x ( mm/sec	P #LAUKICH
加速度影响 广 加速時最大	0.00	部プリプト (Dyadic Sys ル(E) 設定(クリック ーポイン
9-87'()	6 1	0 1

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



【保存】ボタン を クリック すると ポイント番 号【O】 のセルフコントロール機能の設定が完 了します。

閉じる	
保存	クリック

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。



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。





### 【閉じる】ボタン を クリック して下さい。



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 を郵送しますので、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頂きます。到着まで、しばらく御 待ち下さい。