

μ XSO30ドライバ用
パラメータ設定用マネージャ
 μ XSterm

取扱説明書

概要

本ソフトはパソコンを用いてμXS030ドライバのパラメータを設定するためのツールで
マイクロソフトWindows上で動作します

1. 動作環境

2-1. 対応OS

Windows 95/98/Me/NT/2000/XP

2-2. 使用ポート

RS232C COMポート

2-3. 通信条件

ボーレート : 9600BPS

データ長 : 8ビット

ストップ : 1ビット

パリティ : なし

フロー制御 : なし

2. インストール

フロッピーディスク（2枚）又はCD-ROM内のSETUP.EXEを実効して下さい。
旧バージョンのuXStermがインストールされている場合はコントロールパネルの
「アプリケーションの追加と削除」で削除してからインストールしてください。

3. 操作方法

操作1) 接続と電源の立ち上げ

RS232Cケーブル（C009001）を接続し、ドライバの電源を立ち上げて下さい

操作2) プログラムの起動

“uXSterm”を起動してください

プログラムの起動時にドライバからパラメータデータを読み込みますので必ずドライバの電源を
立ち上げてからプログラムを起動してください

操作中にドライバの電源を切った場合はパラメータの再読み込みをしてください。

操作3) メイン画面 (サーボパラメータ1) の起動

最初に下図のメイン画面が表示されます。サーボゲインを変更する場合は下図の操作方法で変更してください。

The screenshot shows a software window titled "サーボパラメータ1(第1グループ)". The interface includes a menu bar with options like "設定", "JOG", "アラーム履歴", and "ROM書込み". The main area is a table of parameters with text boxes and sliders. A "設定" button is located at the bottom right. A callout points to a light blue area at the bottom, stating that clicking on data text boxes displays the parameter's function description.

パラメータ	データ	min
00: トルクゲイン	1000	[Slider]
01: 速度ループ積分時定数(msec)	20	[Slider]
02: 速度フィードバックゲイン	50	[Slider]
03: 位置ループゲイン	30	[Slider]
04: 速度フィードフォワードゲイン(%)	0	[Slider]
05: 正転トルクリミット(%)	100	[Slider]
06: 逆転トルクリミット(%)	100	[Slider]
07: ゲインロウゲイン	1000	[Slider]
08: 微分ゲイン	0	[Slider]
09: 速度フィルゲイン	0	[Slider]

ここにキーボードから直接データ (半角数字) を入力します

このバーが表示中は操作をしないで下さい

データ読み込み

スライダーをドラッグしてもデータを変更できません
但し微調整は難しいです

データが確定したらこのボタンをクリックしてください
データがドライバに転送されます

設定

Enterキーでも同じ操作が行えます

各データをクリックすると機能の説明が表示されます

データのテキストボックスをクリックする
とここにパラメータの説明が表示されます

サーボパラメータ2の画面も上記と同じになります。

操作4) 各ステータスの変更

メイン画面メニューの「ステータス」をクリックしてください

パラメータ	データ
40: 位置決め完了範囲	4
41: 位置偏差過大アラーム設定	8000
42: フルトルクアラーム設定(msec)	500
43: モニタ端子1選択	1
44: モニタ端子2選択	2
45: 位置偏差モニタスケール (Pulse/V)	10
46: 速度モニタスケール (KHz/V)	20
47: 電流モニタスケール(変更不可)	1000
48: サーボOFF時の偏差加算カリア	0
49: アラーム出力論理	1
50: エンコーダタイプの選択	0

各データをクリックすると機能の説明が表示されます

< エンコーダタイプの選択 >
エンコーダタイプの選択を行います。
0: オープンコレクタ又はTTLタイプ
1: ラインドライバタイプ
設定値: 0.1
注) このパラメータはEEPROMに書き込んでから電源の再投入で更新されます

このボタンをクリックするとメイン画面に戻ります

サーボゲインと同様にデータを入力しこのボタンをクリックしてください

このパラメータはEEPROMに書き込んでからドライバの電源を再投入しないと有効になりません

操作5) パルス及びモード設定の変更

メイン画面メニューの「パルス&モード設定」をクリックしてください。

パルス設定内のパラメータは全てEEPROMに書き込んでからドライバの電源を再投入しないと有効になりません

パラメータ	データ
60: エンコーダ通信	4
61: 電子ギア(分子)	1
62: 電子ギア(分母)	1
63: 指令パルスの選択	1
64: 移動方向の切り替え	0
70: 動作モードの設定	0
71: ゲインコントロールの選択	0
72: JOGスピードの設定	1

各パラメータをクリックすると機能の説明が表示されます

このボタンをクリックするとメイン画面に戻ります

サーボゲインと同様にデータを入力しこのボタンをクリックしてください

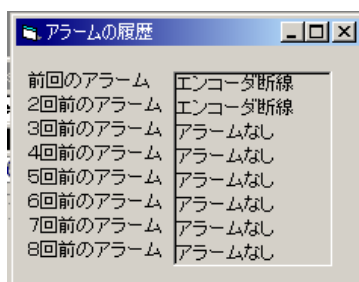
操作6) JOGモード

システムの立ち上げ時に指令パルスを入力せずにモータを回して動作確認することができます
このときのモータの回転数は「パルス&モード設定」のJOGスピードの設定で変更して下さい



操作7) アラームの履歴

過去8回までの発生したアラームを見ることができます。

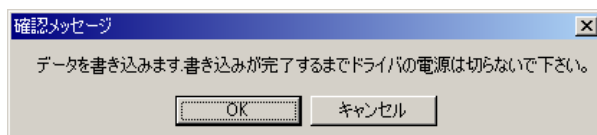


操作8) EEPROMの書き込み

パラメータを変更してもドライバの電源を切ると元に戻ってしまいます。そのためにドライバ内のEEPROMにデータを書き込みます

メイン画面メニューの「ROM書き込み」をクリックしてください。

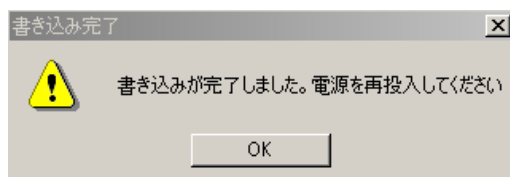
下図の画面で「OK」をクリックすれば書き込みが開始します。



ドライバ内7セグLEDが下図のように順番に表示され、「P」が点滅したら書き込み完了です。



画面に下図の表示されたら電源を再投入してください。



操作 9) データの保存

メイン画面メニューの「ファイル」→「保存」をクリックしてください。

保存するドライブとフォルダを指定しファイル名を書き込んで「保存」をクリックしてください

操作 10) データの読み込み

前記操作で保存されたデータを読み込んでドライブに転送することができます

メイン画面メニューの「ファイル」→「開く」をクリックしてください。

読み込むドライブとフォルダを指定しファイル名をクリックし「読み込む」をクリックしてください。パラメータデータが読み込まれドライブに転送されます。

操作 11) プログラムバージョンの確認

メイン画面メニューの「バージョン」をクリックしてください。

現在の μ X S t e r m とドライブのソフトバージョンが表示されます

メモ

High Performance Technology ***HPtec***

株式会社バンガードシステムズ ME事業部
〒359-0021 埼玉県所沢市東所沢1-27-23
TEL 04-2951-5381 FAX 04-2951-5383
URL:<http://www.hp-vanguard.com>