

つばき
DC ブラシレスドライバ
「設定ツール：Tsubaki DC View」
取扱説明書

株式会社 椿本チェーン

目次

1	初めに.....	1
1.1	動作環境.....	1
1.2	用意するもの.....	1
1.3	接続.....	2
1.3.1	RS-485 接続の注意事項.....	3
1.3.2	USB 接続の注意事項.....	7
2	インストール手順.....	8
2.1	「アプリ インストーラー」でのインストール方法.....	8
2.2	「Power Shell」でのインストール方法（アプリ インストーラーでインストール出来なかった場合）.....	10
2.3	補足：Microsoft Edge WebView2 Runtime について.....	13
3	アンインストール手順.....	14
4	操作説明.....	15
4.1	起動方法.....	15
4.2	起動画面（通信失敗）.....	15
4.3	通信設定画面.....	16
4.4	起動画面（通信成功）.....	17
4.5	機能選択.....	18
4.6	リアルタイムモニタ機能.....	19
4.7	パラメーター一覧機能.....	20
4.8	パラメーター括編集機能.....	22
4.8.1	外部ファイル保存機能.....	22
4.8.2	内部設定 - 外部ファイルの設定比較・書き込み機能.....	24
4.9	試運転機能（ドライバソフトウェア Ver. 1.2.0 以降対応）.....	26

1 初めに

本取扱説明書は「設定ツール：Tsubaki DC View」（以降ソフトウェア）のインストール及び使用方法を説明するものです。
製品の取扱説明書とセットでご使用ください。

1.1 動作環境

本ソフトウェアバージョン	Ver.1.0.0.1 以上
OS	Windows10 以降
CPU/メモリ	OS の推奨システム環境に依存する
ハードディスク容量	1GB 以上の空き容量
メモリ	2GB 以上

1.2 用意するもの

PC と DC ブラシレスドライバと接続するためには、ソフトウェアの他に弊社オプション品、市販品を別途用意する必要があります。
なお、市販品については弊社で動作確認がとれているものの型番を例示していますが、品質や動作の保証をするものではありません。
不具合等については、それぞれの製品の購入元までお問い合わせください。

番号	OP 品 or 市販品	名称	型番
①	オプション	通信ケーブル	DCCS0005 or DCCS0010 or DCCS0020
②	市販品	RS-485 変換器	USB-RS485-WE-1800-BT 相当品
③	市販品	USB ケーブル	MPA-AMB10BK 相当品

接続方法によって必要品の種類は違います。

RS-485 接続の場合 : ①と②

USB 接続の場合 : ③

※どちらの接続方法においても PC でデバイスを認識するための VCP ドライバをインストールする必要があります。

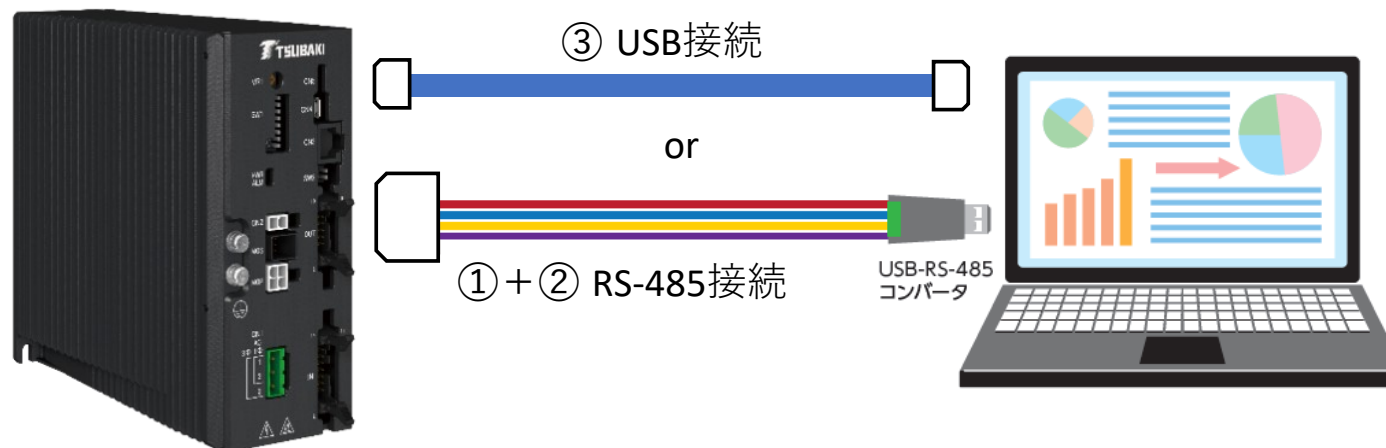
詳細は「1.3.1 RS-485 接続の注意事項」もしくは「1.3.2 USB 接続の注意事項」を参照してください。

1.3 接続

接続は USB 又は RS-485 を使用します。

詳細は「DC ブラシレスドライバ取扱説明書」を参照ください。

RS-485 で接続する場合、USB と RS-485 の変換器（コンバータ）が必要です。



注意

●ドライバに電源を供給した状態で USB 又は RS-485 通信ケーブルを抜かないようにしてください

1.3.1 RS-485 接続の注意事項

RS-485 で接続する場合、別途変換器を用意する必要があります。

変換器はオプション品の通信用ケーブルと接続して使用してください。

変換器形番例：USB-RS485-WE-1800-BT 相当品

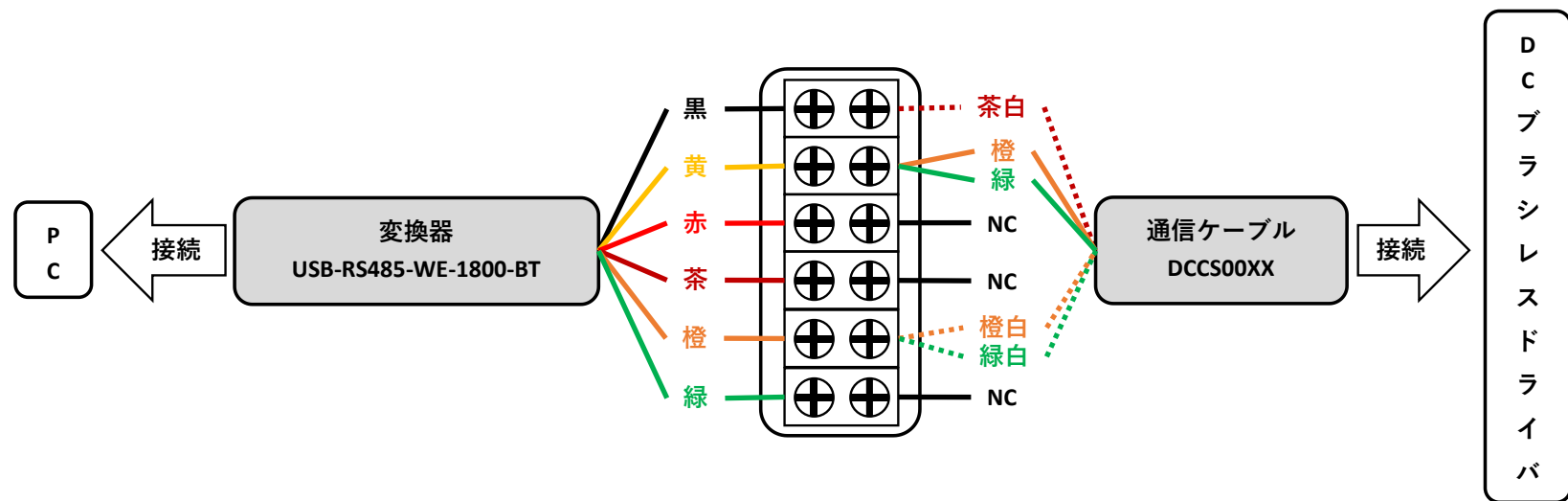
※より安定した通信を実現するためには絶縁タイプの変換器が推奨です。

形番例：REX-USB70

通信用ケーブル形番：

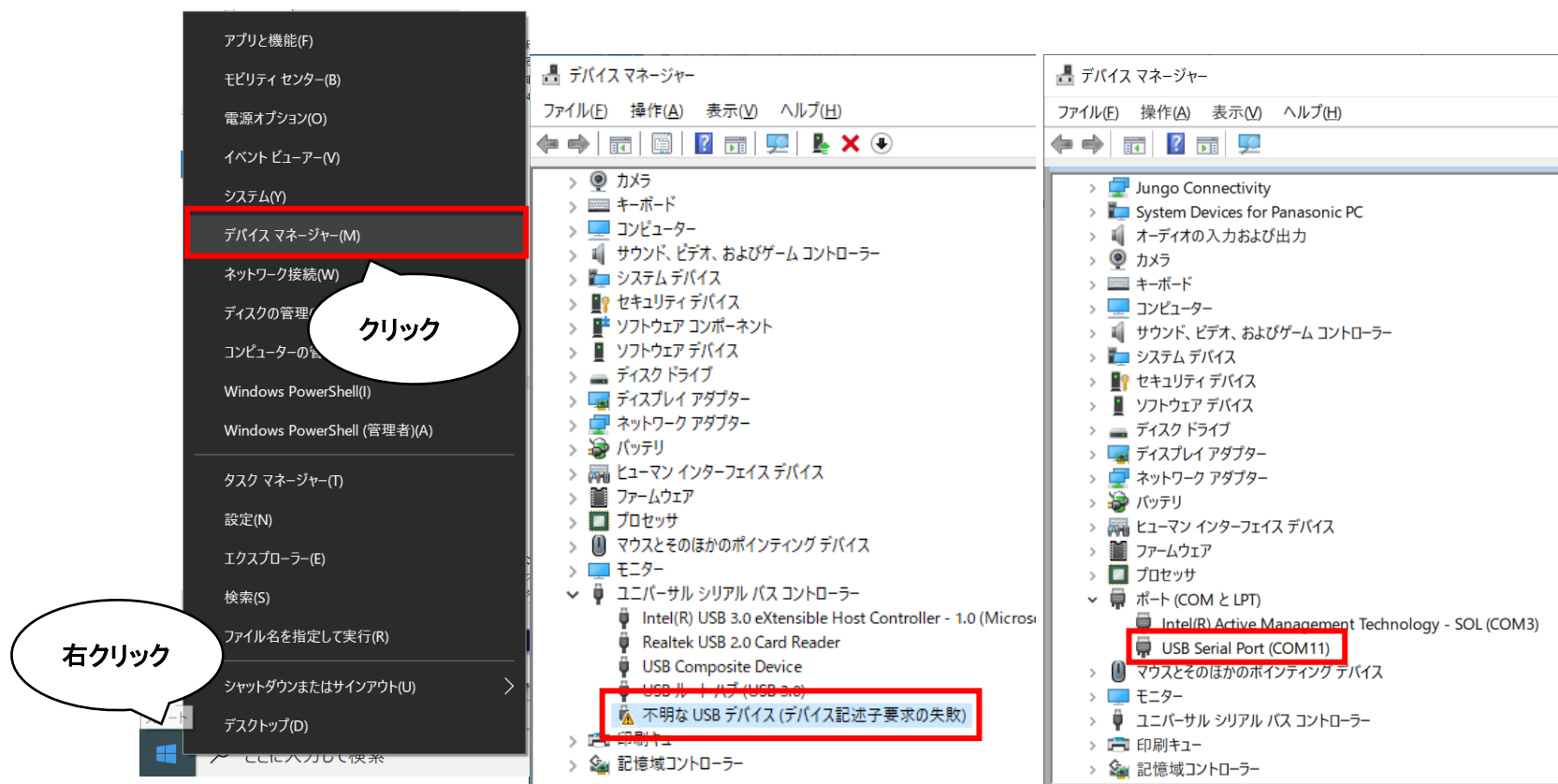
形番	L (長さ)
DCCS0005	0.5m
DCCS0010	1.0m
DCCS0020	2.0m

通信ケーブルと変換器の配線図 ※USB-RS485-WE-1800-BT 使用例



初めて DC ブラシレスドライバと変換器を接続する場合、VCP ドライバをインストールする必要があります。
VCP ドライバは変換器によって異なるため、購入した変換器の VCP ドライバを確認の上、インストールしてください。
以下は USB-RS485-WE-1800-BT を用いる場合のインストール手順です。

- ① 次の手順で VCP ドライバの要否の確認をします。
- ② 通信ケーブルと変換器を PC と DC ブラシレスドライバそれぞれに接続し、ドライバの電源を投入します。
- ③ スタートメニューを右クリックし、デバイスマネージャーを起動します。



- ④ デバイスマネージャーの「ポート」を確認します。
- ⑤ 上右画面のように「USB Serial Port (COM x)」の表示がある場合は、以下の手順は不要です（VCP ドライバ導入済みです）。
- ⑥ 上中央画面のように「USB Serial Port」の表示がなく不明な USB デバイスといった表示がある場合は、PC が DC ブラシレスドライバを認識していないため、VCP ドライバのインストールが必要です。
- ⑦ 下記リンク先にアクセスします。
<https://ftdichip.com/drivers/vcp-drivers/>
- ⑧ お使いの PC の OS に合わせて VCP ドライバファイルをダウンロードしてください。「setup executable」をクリックすることで実行ファイルをダウンロードすることができます。


[in FTDI Chip Driver licence terms, please click here.](#)
 Currently supported VCP Drivers:

[HOME](#)
[PRODUCTS](#)
[APPLICATIONS](#)
[DRIVERS](#)
[SUPPORT](#)
[ABOUT US](#)
[CHINA](#)

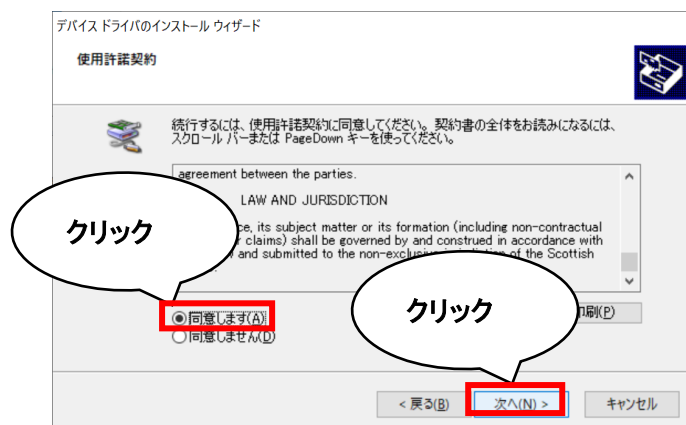
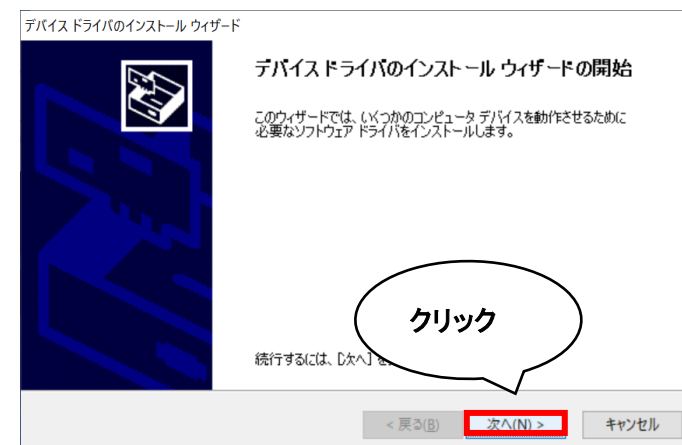
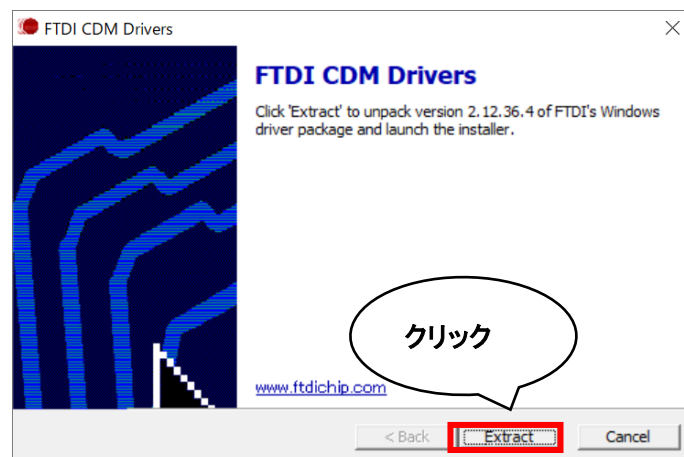
Subscribe to Our Driver Updates

Operating System	Release Date	Processor Architecture							Comments
		X86 (32-Bit)	X64 (64-Bit)	PPC	ARM	MIPSII	MIPSIV	SH4	
Windows (Desktop)*	2021-07-15	2.12.36.4	2.12.36.4	—	2.12.36.4A****	—	—	—	WHQL Certified. Includes VCP and D2XX. Available as a setup executable Please refer to the Release Notes and Ins
Windows (Universal)***	2021-11-12	2.12.36.4U	2.12.36.4U	—	—	—	—	—	
Linux	—	—	—	—	—	—	—	—	Intel 3.0.0-19 in Linux
Mac OS X 10.3 to 10.8	2012-08-10	2.2.18	2.2.18	2.2.18	—	—	—	—	Refer to TN-105 if you need a custom VCP VID/PID in MAC OS
Mac OS X 10.9 to 10.13	2019-12-24	—	2.4.2	—	—	—	—	—	This driver is signed by Apple
Mac OS X 10.14	2019-12-24	—	2.4.4	—	—	—	—	—	This driver is signed by Apple
Mac OS X10.15 and macOS 11/12	2022-06-13		1.5.0 (zip) 1.5.0 (dmg)						This is a Beta driver release and the installer should be run from the Applications folder on your machine
Windows CE 4.2-5.2**	2012-01-06	1.1.0.20	—	—	1.1.0.20	1.1.0.10	1.1.0.10	1.1.0.10	
					1.1.0.22				

NEWSLETTERS

例: Windows 向け

- ⑨ ダウンロードした Zip ファイルを展開し、Setup.exe ファイルを実行します。



- ⑩ 「デバイスドライバのインストールウィザードの完了」画面が表示されたらインストール完了です。
- ⑪ 変更を有効にするために、PC を再起動してください。
- ⑫ 再起動後、デバイスマネージャーを起動し、「USB Serial Port (COM x)」が表示されていれば VCP ドライバのインストール成功です。

1.3.2 USB 接続の注意事項

USB 接続であれば、別途 RS-485 変換器を用意する必要はなく、PC を DC ブラシレスドライバと接続することができます。

ただし、RS-485 での通信と比較してノイズ等の使用環境による影響を受けやすいという特性があり、より安定して通信を行いたい場合は変換器を用いて RS-485 で接続するようにしてください。

USB での通信は比較的ノイズの影響を受けにくい環境で、パラメータの設定をする時のみ使用するようにしてください。

また、以下のような場合での USB 接続は、不具合や破損の原因となりますのでお控えください。



●モータが動作しているとき

●工場等のノイズの影響を受けやすい環境での使用

●RS-485 と USB での同時通信

例：PLC と DC ブラシレスドライバ間を RS-485 で、DC ブラシレスドライバと PC 間を USB で接続して同時に通信を行う

※USB ケーブルはオプション対応しておりません。別途 USB MicroB 相当品を用意してください。

形番例：MPA-AMB10BK

初めて DC ブラシレスドライバと USB 接続する際は 1.2.1 項と同様に VCP ドライバをインストールする必要があります。

USB 接続する際の VCP ドライバは、変換器：USB-RS485-WE-1800-BT のものと同様であるため、1.2.1 項を参照してインストールしてください。

2 インストール手順

ソフトウェアのインストールは以下手順に従ってください。

2.1 「アプリ インストーラー」でのインストール方法

- ① スタートメニューから「Microsoft Store」を起動し、「アプリ インストーラー」がインストールされていることを確認します。
未実施である場合はインストールしてください。



- ② ダウンロードしたデータファイル（zip 形式）を任意の場所に展開します。
- ③ 展開したデータフォルダにある「TsubakiDCView_~_x64.msix」ファイルをダブルクリックし実行します。（～はバージョン番号）

Add-AppDevPackage.resources	2023/06/27 17:37	ファイル フォルダー
Dependencies	2023/06/27 17:37	ファイル フォルダー
Add-AppDevPackage.ps1	2023/04/26 11:31	Windows PowerShell スクリプト
Install.ps1	2023/04/26 11:31	Windows PowerShell スクリプト
TsubakiDCView_1.0.14.0_x64.cer	2023/04/26 11:31	セキュリティ証明書
TsubakiDCView_1.0.14.0_x64.msix	2023/04/26 11:31	MSIX ファイル

ダブルクリック

- ④ 「インストール」をクリックし、インストールを実行します。

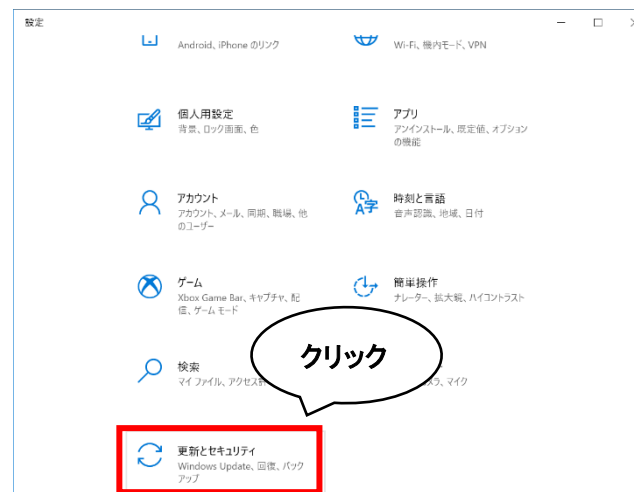
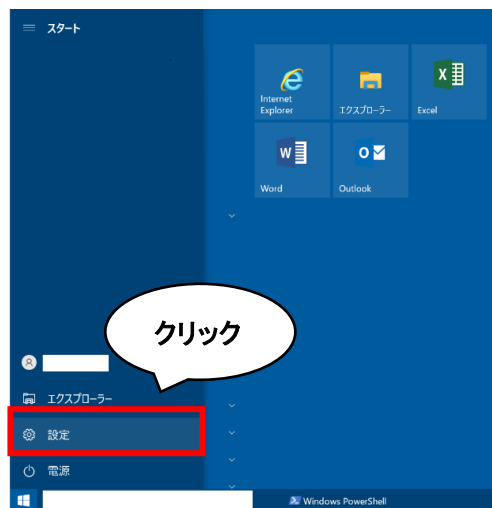


- ⑤ インストールが完了するとソフトウェアが起動します。

2.2 「Power Shell」でのインストール方法（アプリ インストーラーでインストール出来なかった場合）

「アプリ インストーラー」でインストール出来なかった場合は、以下の手順でインストールしてください。

- ① PCを開発者モードに切り替えます（本操作前に開発者モードがオンになっている場合は①～⑤の工程は不要です）
- ② スタートメニューからの「設定」をクリックします。
- ③ 設定メニューから「更新とセキュリティ」をクリックします。 ※Windows11 の場合「プライバシーとセキュリティ」
- ④ 「開発者向け」タブをクリックします。

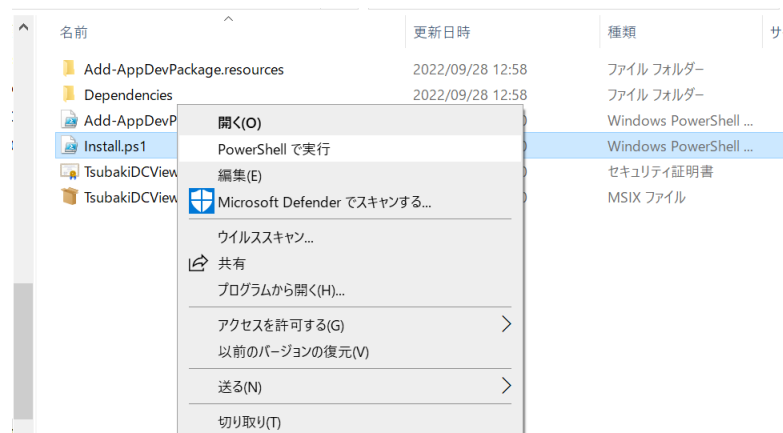


⑤ 開発者モードをオンにします。

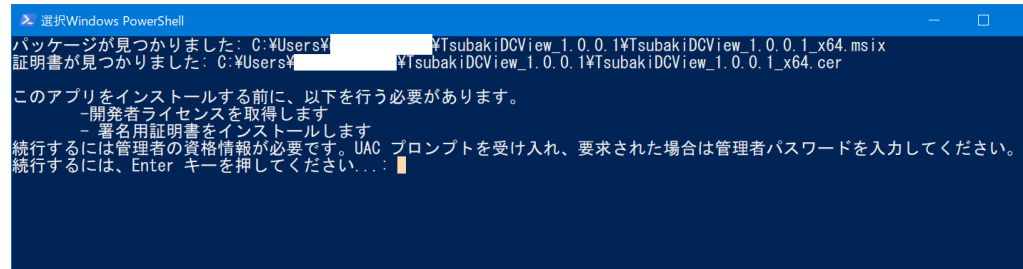


⑥ 設定ウィンドウを閉じ、ダウンロードしたデータファイル（zip 形式）を任意の場所に展開します。

⑦ 展開したデータフォルダにある「Install.ps1」を右クリックし、「PowerShell で実行」を選択します。



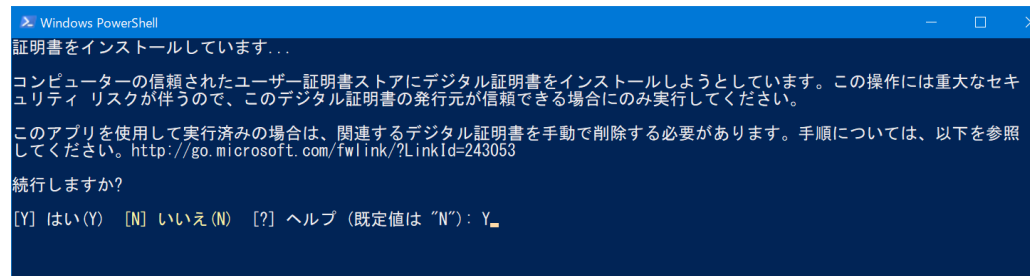
- ⑧ PowerShell が起動して下記画面表示を確認後、Enter キーを押します。
(PC の設定によって本画面が表示されずに⑨に進む場合があります)



```
選択Windows PowerShell
パッケージが見つかりました: C:\Users\%...%\TsubakiDCView_1.0.0.1_x64.msix
証明書が見つかりました: C:\Users\%...%\TsubakiDCView_1.0.0.1_x64.cer

このアプリをインストールする前に、以下を行う必要があります。
- 開発者ライセンスを取得します
- 署名用証明書をインストールします
続行するには管理者の資格情報が必要です。UAC プロンプトを受け入れ、要求された場合は管理者パスワードを入力してください。
続行するには、Enter キーを押してください...:
```

- ⑨ 「Y」を入力して Enter キーを押します。



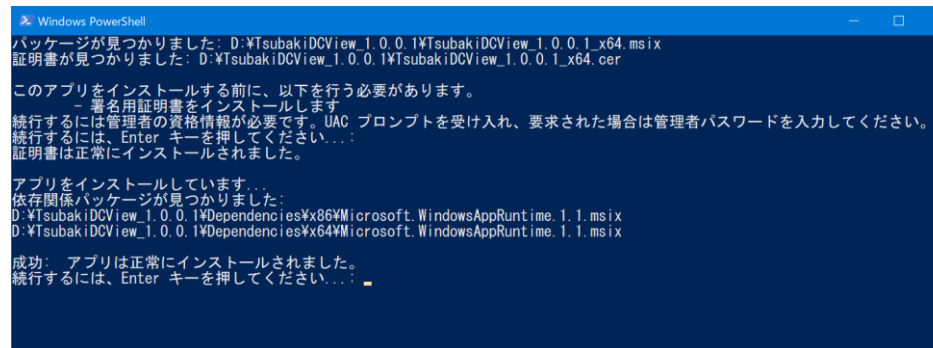
```
Windows PowerShell
証明書をインストールしています...

コンピューターの信頼されたユーザー証明書ストアにデジタル証明書をインストールしようとしています。この操作には重大なセキュリティ リスクが伴うので、このデジタル証明書の発行元が信頼できる場合にのみ実行してください。

このアプリを使用して実行済みの場合は、関連するデジタル証明書を手動で削除する必要があります。手順については、以下を参照してください。http://go.microsoft.com/fwlink/?LinkId=243053

続行しますか?
[Y] はい(Y) [N] いいえ(N) [?] ヘルプ (既定値は "N"):
```

- ⑩ 下の画面が表示されたらインストール完了です。



```
Windows PowerShell
パッケージが見つかりました: D:\TsubakiDCView_1.0.0.1_x64.msix
証明書が見つかりました: D:\TsubakiDCView_1.0.0.1_x64.cer

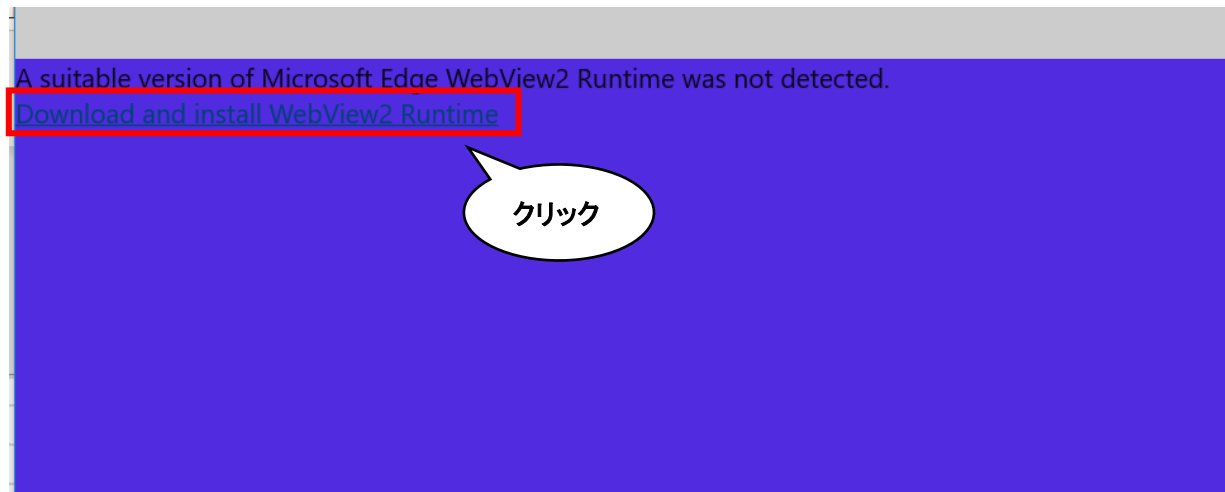
このアプリをインストールする前に、以下を行う必要があります。
- 署名用証明書をインストールします
続行するには管理者の資格情報が必要です。UAC プロンプトを受け入れ、要求された場合は管理者パスワードを入力してください。
続行するには、Enter キーを押してください...
証明書は正常にインストールされました。

アプリをインストールしています...
依存関係パッケージが見つかりました:
D:\TsubakiDCView_1.0.0.1\Dependencies\Microsoft.WindowsAppRuntime.1.1.msix
D:\TsubakiDCView_1.0.0.1\Dependencies\Microsoft.WindowsAppRuntime.1.1.msix

成功: アプリは正常にインストールされました。
続行するには、Enter キーを押してください...:
```

2.3 補足：Microsoft Edge WebView2 Runtime について

PCに「Microsoft Edge WebView2 Runtime」（Windows11 標準機能）がインストールされていない場合、インストール後にソフトウェアを起動すると以下のような画面が表示されます。



インターネットに接続した状態で赤枠をクリックするとダウンロードページに移動します。
インストールを実行し、完了後にソフトウェアを終了してください。
ソフトウェアを再度起動すると正常な画面が表示されます。

※上画面が表示される場合であっても、後に自動で「Microsoft Edge WebView2 Runtime」のインストールされる場合があります。

その場合はインストールの開始前に既にインストールされていることが表示されるため、インストールを中断してソフトウェアを再起動してください。

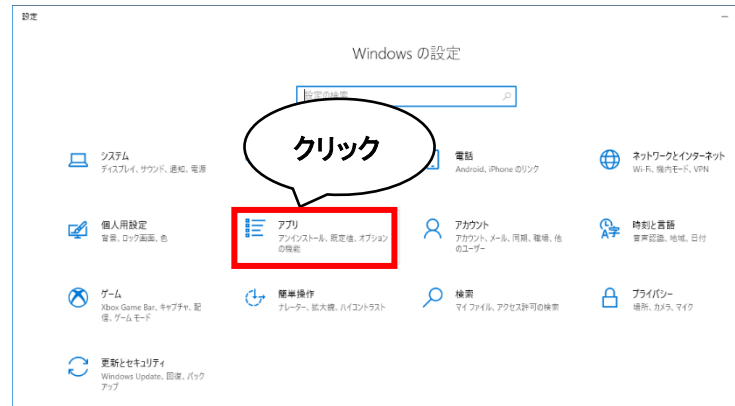
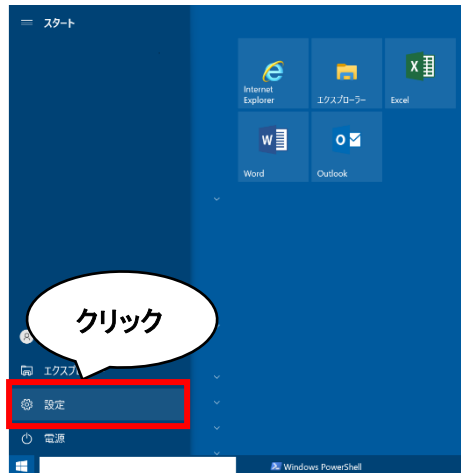
3 アンインストール手順

本ソフトウェアの更新版を入手した場合、本アンインストール作業を行って古いバージョンを削除した後、新しいバージョンのインストールを行ってください。

①スタートメニューの「設定」をクリックします。

②「アプリ」をクリックします。

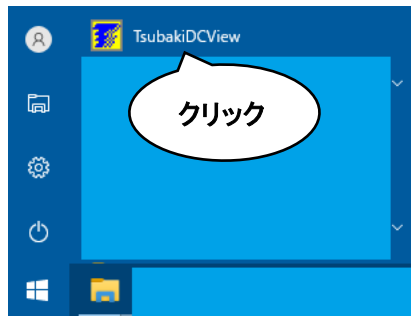
③表示されるアプリの中から本ツールを選択し、「アンインストール」をクリックします。



4 操作説明

4.1 起動方法

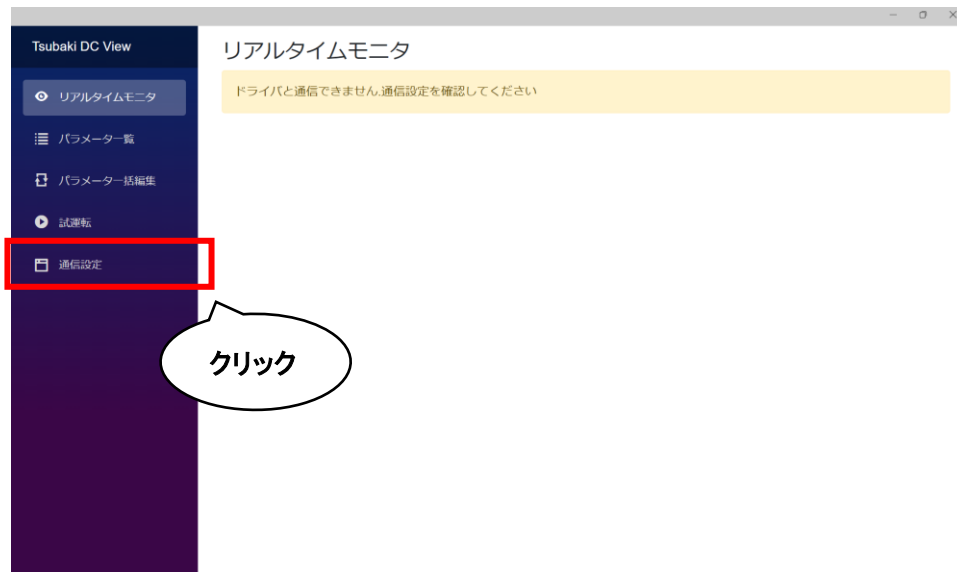
スタートメニューから本ツールをクリックします。



4.2 起動画面（通信失敗）

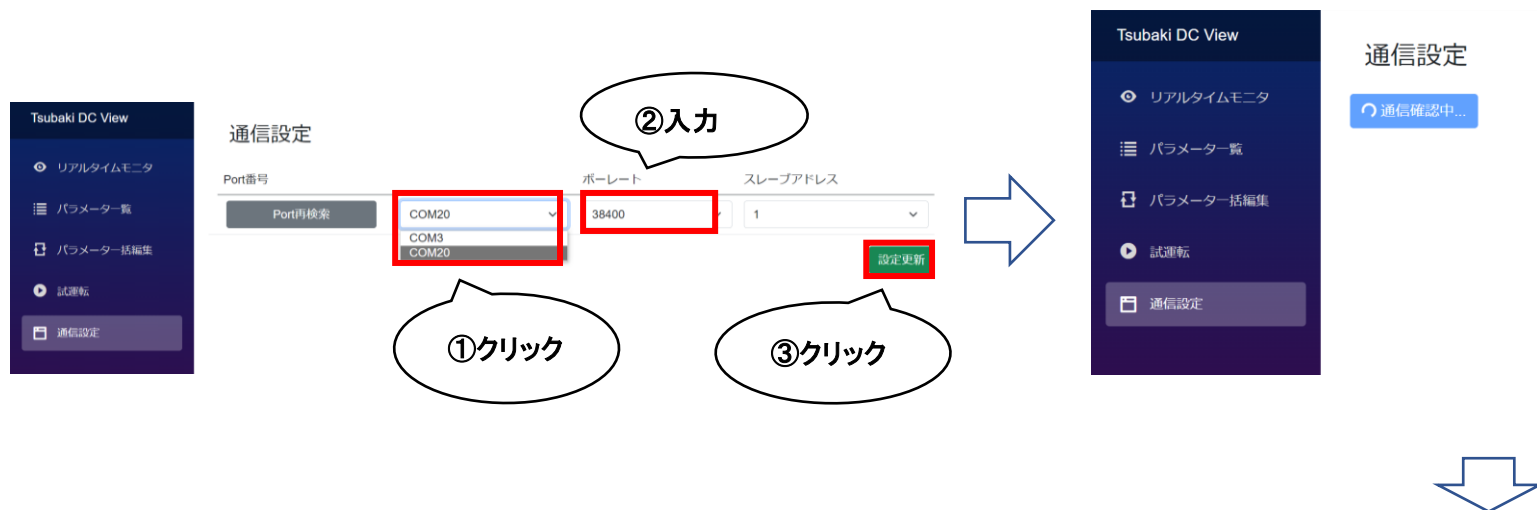
起動後、下記画面が表示された場合「通信設定」をクリック後、4.3 項をご参照ください。

起動後、4.4 項の画面が表示された場合、4.3 項の操作は不要です。



4.3 通信設定画面

- ① COM x と表示されているボックスをクリックし、ドライバ接続されているポートを選択します。(COM x の確認方法は1.3.1項を参照してください)
- ② 「ボーレート」と「スレーブアドレス」を本体設定に合わせて設定します。(本体設定の詳細は「DC ブラシレスドライバ取扱説明書」を参照してください)
- ③ 「設定更新」をクリックします。



- ④ 数秒間「通信確認中」と表示されます。
- ⑤ 「通信確立」の表示に切り替わったら通信設定完了です。
- ⑥ 4.5 項に進みます。



4.4 起動画面（通信成功）

起動時、下記画面が表示された場合、通信設定が完了しているのでそのまま 4.5 項に進みます。

Tsubaki DC View

リアルタイムモニタ

パラメーター一覧

パラメーター一括編集

試運転

通信設定

リアルタイムモニタ

動作情報モニタ

動作状態	停止
現在位置（上位）	0 [pls]
現在位置（下位）	0 [pls]
DC電圧	145 [V]
モータ電流	12 [mA]
モータ温度	30 [°C]
ドライバ温度	30 [°C]
目標速度	0 [r/min]
回転速度	0 [r/min]
アナログ入力値	0
ボリウム値	1

入力モニタ

入力 1 状態	非導通	—
入力 2 状態	非導通	—
入力 3 状態	非導通	—
入力 4 状態	非導通	—
入力 5 状態	非導通	—
入力 6 状態	非導通	—
入力 7 状態	非導通	—
入力 8 状態	非導通	—

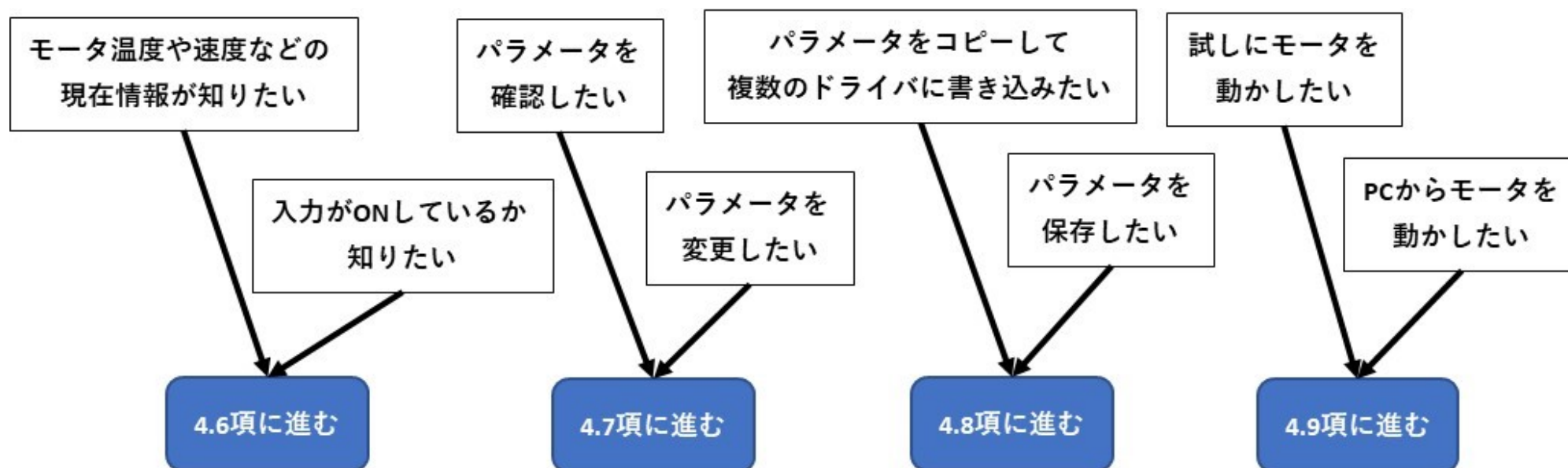
出力モニタ

出力 1 状態	非導通	—
出力 2 状態	導通	—
出力 3 状態	導通	—
出力 4 状態	非導通	—
出力 5 状態	非導通	無効

4.5 機能選択

使用する機能を選択します。

- ① リアルタイムモニタ機能を使用する場合、「リアルタイムモニタ」をクリックし、4.6項に進みます。
- ② 本ツール画面からパラメータの読み書きを行う場合、「パラメーター一覧」をクリックし、4.7項に進みます。
- ③ 外部ファイルを用いて、パラメータの一括書込みを行う、あるいは現在のパラメータ設定を外部ファイルに書き出す、もしくは外部ファイルと現在の設定の差分を比較して読み出す場合は「パラメーター一括編集」をクリックし、4.8項に進みます。
- ④ 本ソフトウェアからモータを動かしたい場合は「試運転」をクリックし、4.9項に進みます。



4.6 リアルタイムモニタ機能

リアルタイムモニタ画面では、現在のドライバの状態をモニタリングすることが可能です。

Tsubaki DC View

リアルタイムモニタ

パラメーター一覧

パラメーター一括編集

試運転

通信設定

リアルタイムモニタ

動作情報モニタ		
動作状態	停止	
現在位置（上位）	0	[pls]
現在位置（下位）	0	[pls]
DC電圧	145	[V]
モータ電流	12	[mA]
モータ温度	30	[°C]
ドライバ温度	30	[°C]
目標速度	0	[r/min]
回転速度	0	[r/min]
アナログ入力値	0	
ポリウム値	1	

入力モニタ	論理
入力 1 状態	非導通 ー
入力 2 状態	非導通 ー
入力 3 状態	非導通 ー
入力 4 状態	非導通 ー
入力 5 状態	非導通 ー
入力 6 状態	非導通 ー
入力 7 状態	非導通 ー
入力 8 状態	非導通 ー

出力モニタ	論理
出力 1 状態	非導通 ー
出力 2 状態	導通 ー
出力 3 状態	導通 ー
出力 4 状態	非導通 ー
出力 5 状態	非導通 無効

●動作情報モニタ

ドライバの動作情報をモニタリングすることができます。

それぞれの項目の詳細は「DC ブラシレスドライバ取扱説明書【通信編】」を参照してください。

●入力 / 出力モニタ

入出力の状態（導通/非導通）と、それぞれの論理の状態を確認できます。

4.7 パラメーター一覧機能

- ① 読み書きしたいパラメータ種別を選択します。
- ② 表示エリアに選択したパラメータ群が表示されます。
- ③ 変更したいパラメータをクリックします。
- ④ 「パラメータ編集」タブに③でクリックしたパラメータが表示されます。
その下の欄に、選択したパラメータの設定内容や簡易説明が表示されます。
- ⑤ パラメータを変更する場合は、「パラメータ編集」タブに書き込む値を入力します。
- ⑥ 「更新」ボタンをクリックします。
- ⑦ パラメータ書き込み完了です。

The screenshot shows the 'パラメータ一覧' (Parameter List) screen in the Tsubaki DC View. The interface includes a sidebar with navigation options like 'リアルタイムモニタ', 'パラメーター一覧', 'パラメーター一括編集', '試運転', and '通信設定'. The main area is divided into a 'パラメータ編集' (Parameter Edit) section at the top and a table of parameters below.

Callouts and their corresponding actions:

- ① クリック: Points to the '入出力パラメータ' dropdown menu.
- ② 表示: Points to the 'パラメータ編集' section where the selected parameter is displayed.
- ③ クリック: Points to the '入力1設定' row in the parameter table.
- ④ 表示: Points to the 'パラメータ設定内容' (Parameter Setting Content) section below the edit area.
- ⑤ 入力: Points to the input field for the selected parameter's value.
- ⑥ クリック: Points to the '更新' (Update) button.
- ⑦ 表示: Points to the '更新' (Update) button.

Parameter Table:

名称	アドレス	現在値
入力1設定	0	1
入力2設定	1	2
入力3設定	2	3
入力4設定	3	4
入力5設定	4	5
入力6設定	5	0
入力7設定	6	0
入力8設定	7	0

●書き込みパラメータの保持を一時的に行う

パラメータを内部メモリに書き込まず、電源 ON 状態のときのみ保持することができます。

本機能を用いて変更したパラメータ値は、電源 OFF にすると消去されます。

内部メモリは書き換え寿命（最小 10 万回）があるために高頻度でパラメータの変更を行うような場合や、パラメータの変更は一時的ですぐ元の値に戻したい場合などに有用です。

① 「書き込みデータを永続的に保存しない」をクリックして✓を入れると、本機能が有効となります。

①クリック

パラメータ編集

☒ 書き込みデータを永続的に保存しない

ドライバの電源が遮断されると書き込んだデータは破棄されます

入力1設定 0 3 更新

パラメータ設定内容：運転開始

- ・設定した「運転モード」で運転を開始します
- ・「運転モード」はコントロールパラメータで設定します

名称	アドレス	現在値
入力1設定	0	3
入力2設定	1	7
入力3設定	2	22
入力4設定	3	23
入力5設定	4	8
入力6設定	5	0
入力7設定	6	0

4.8 パラメーター一括編集機能

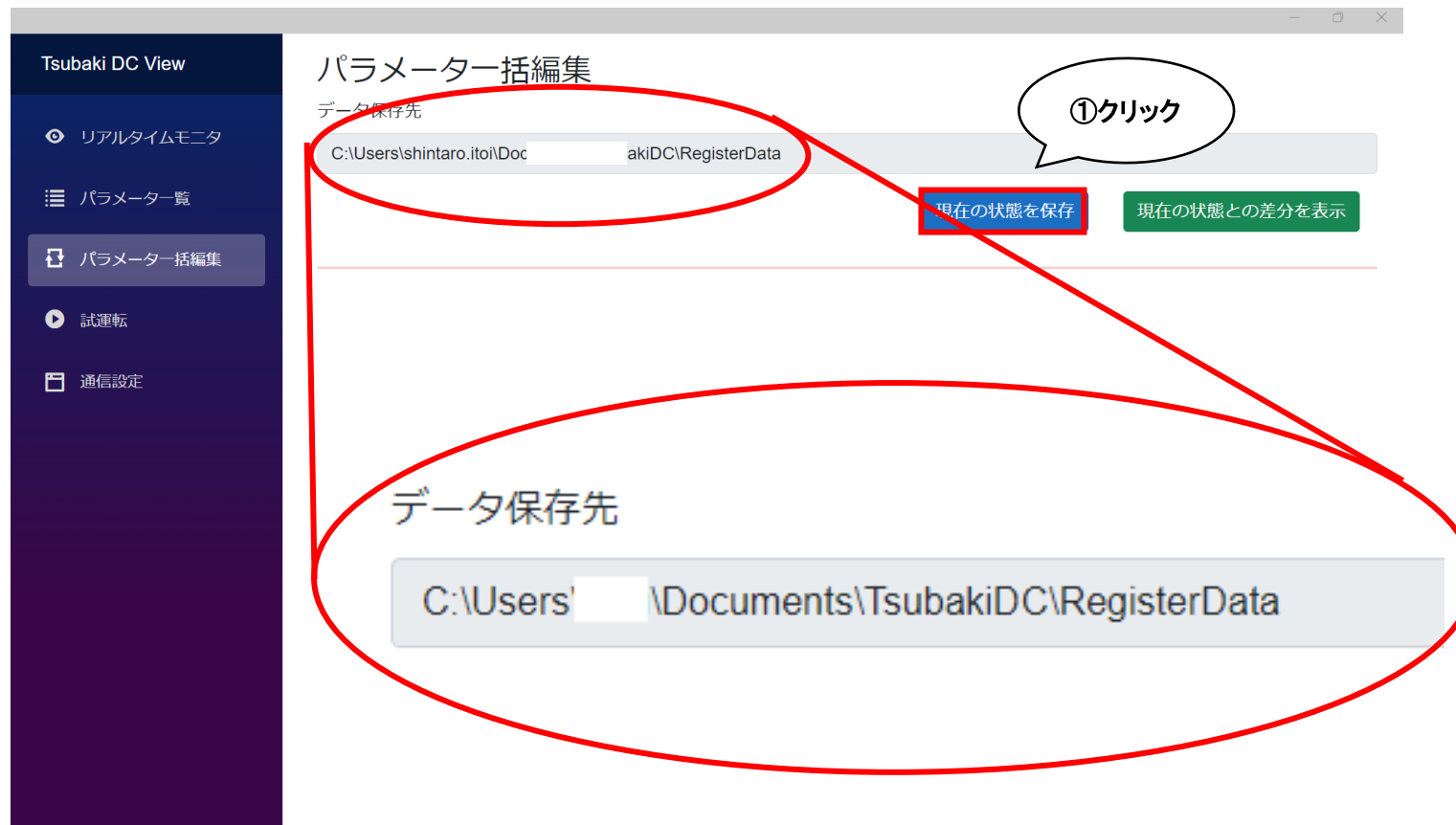
パラメーター一括編集機能には2つの機能があります。

- ・外部ファイル保存機能
- ・内部設定 - 外部ファイルの設定比較、書き込み機能

4.8.1 外部ファイル保存機能

本機能により、現在のドライバ内部のパラメータ設定値を外部ファイル（REGDATA ファイル）に書き込むことができます。

- ① 「現在の状態を保存」をクリックします。
- ② 「データ保存先」に設定が保存されます。



- ③ データはパラメータ種別ごとに REGDATA ファイルに保存されます。

 JOG運転.regdata	2022/09/28 19:10	REGDATA ファイル	1 KB
 エラー情報パラメータ.regdata	2022/09/28 19:10	REGDATA ファイル	44 KB
 コントロールパラメータ.regdata	2022/09/28 19:10	REGDATA ファイル	1 KB
 プログラム運転.regdata	2022/09/28 19:10	REGDATA ファイル	10 KB
 位置決め運転.regdata	2022/09/28 19:10	REGDATA ファイル	1 KB
 動作情報パラメータ.regdata	2022/09/28 19:10	REGDATA ファイル	1 KB
 入出力パラメータ.regdata	2022/09/28 19:10	REGDATA ファイル	1 KB

- ④ REGDATA をテキストエディタで開くと下記のように保存されたデータを確認することができます。

```

1 <JOG運転> [2022/09/28 19:15:55]↓
2 #正転速度↓
3 160=2500↓
4 #逆転速度↓
5 161=2500↓
6 #過負荷設定値↓
7 162=100↓
8 #過負荷時間↓
9 163=1000↓
10 #加速時間↓
11 164=1000↓
12 #減速時間↓
13 165=1000↓
14 #比例ゲイン↓
15 166=20↓
16 #積分ゲイン↓
17 167=10↓
18 #微分ゲイン↓
19 168=1↓
20 #出力制限↓
21 169=100↓
22 [EOF]
```

4.8.2 内部設定 - 外部ファイルの設定比較・書き込み機能

本機能により、ドライバの設定と外部ファイルの設定を比較し、差分を確認することが出来ます。

また、差分を一括書き込みすることにより、ドライバの設定と外部ファイルを同期することが出来ます。

- ① 「現在の状態との差分を表示」をクリックします。
- ② 現在のドライバの設定と外部ファイルの設定の差分が表示されます。
- ③ 「表示内容を送信」をクリックします。

Tsubaki DC View

パラメーター一括編集

データ保存先

C:\Users\... \Documents\TsubakiDC\RegisterData

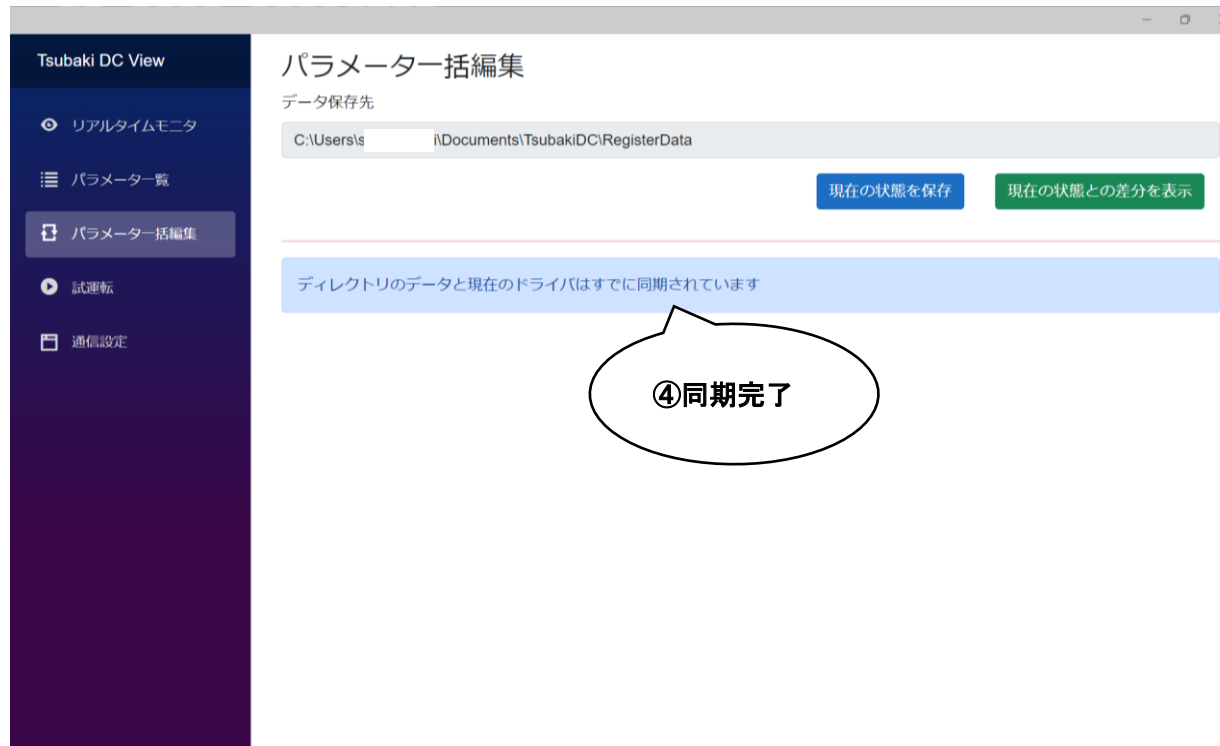
現在の状態を保存

現在の状態との差分を表示

エリア	名称	アドレス	現在の値	更新する値
入出力パラメータ	入力1設定	0	1	3
入出力パラメータ	入力2設定	1	2	7
入出力パラメータ	入力3設定	2	3	22
入出力パラメータ	入力4設定	3	4	23
入出力パラメータ	入力5設定	4	5	8

表示内容を送信

- ④ 現在のドライバ設定が外部ファイル通りに設定されます。



ポイント

本機能を使用すると、外部ファイルへの変更を一括してドライバに書き込むことができます。

パラメータを多数変更する際は本機能をご使用ください。

4.9 試運転機能（ドライバソフトウェア Ver. 1.2.0 以降対応）

正転で試運転を行う場合

- ① パラメータを任意の値に設定します。
- ② 「CW 試運転」をクリックします。

Tsubaki DC View

リアルタイムモニタ

パラメーター一覧

パラメーター一括編集

試運転

通信設定

試運転

× 試運転を終了する

①入力

現在速度 0 [r/min]

CW設定

加速時間 [msec]	1000
減速時間 [msec]	1000
回転速度 [r/min]	1000

CW試運転

使用上の注意

- ・ 非常時はドライバ電源を遮断してください
- ・ 安全のため、試運転中は信号を入力しないようにしてください
- ・ 試運転中は出力設定 5 (ブレーキタイミング) 以外が無効となっています
- ・ 以下のような用途でのご使用はお控えください
 - 1. ON/OFF指令に対して高い応答性が必要な場合
 - 2. インチング動作

CCW設定

加速時間 [msec]	1000
減速時間 [msec]	1000
回転速度 [r/min]	1000

CCW試運転

②クリック

③ モーターが動き出します。

「現在速度」欄に、現在の回転速度が表示されます。

④ 「停止」をクリックすると、停止します。

Tsubaki DC View

リアルタイムモニタ
パラメーター一覧
パラメーター一括編集
試運転
通信設定

試運転

× 試運転を終了する

CW設定

加速時間 [msec]	1000
減速時間 [msec]	1000
回転速度 [r/min]	1000

現在速度 1001 [r/min]

④クリック

停止

CCW設定

加速時間 [msec]	1000
減速時間 [msec]	1000
回転速度 [r/min]	1000

CCW試運転

③表示

使用上の注意

- ・ 非常時はドライバ電源を遮断してください
- ・ 安全のため、試運転中は信号を入力しないようにしてください
- ・ 試運転中は出力設定 5 (ブレーキタイミング) 以外が無効となっています
- ・ 以下のような用途でのご使用はお控えください
 1. ON/OFF指令に対して高い応答性が必要な場合
 2. インチング動作

⑤ 「試運転を終了する」をクリックすると、他のページに移動できるようになります。

※下図の画面になるまで数秒程度かかります。





この取扱説明書に関するお問い合わせは、お客様問い合わせ窓口をご利用ください。

お客様問い合わせ窓口 TEL (0120)251-602 FAX (0120)251-603

長岡京工場：〒617-0833 京都府長岡京市神足暮角 1－1

ホームページアドレス <https://www.tsubakimoto.jp/>