TSV ファイルインポート方法

MEXE02 Ver.4 で使用する製品のファイルを開きます。
製品選択画面の製品一覧より製品を選択し、「新規作成 1 をクリックしてください。
既に使用する製品の MEXE02 Ver.4 保存ファイルがある場合はそのファイルを開いてください。

(a2) 製品選択 ×				
▶ PCに接続している製品				
▶ 最近使	用した製品			
▽ 製品	覧			
シリーズ	製品	モーター・アクチュエータ		
AZ CVD BLE2 BLH BLV	AZ バルス列入力/位置決め機 AZ EtherCAT対応 AZ EtherNet/IP対応 AZ PROFINET対応 AZ PROFINET対応 AZ SSCNETII/IH対応 AZ mini EtherCAT対応 AZ mini EtherCAT対応 AZ (多軸) EtherCAT対応 AZ (多軸) EtherCAT対応 AZ (多軸) SSCNETII/IH対応 AZ (多軸) SSCNETII/IH対応 AZ 小型ドライパ(AZD-KRD)	福祉/ドヤードモーター 分解節10000P/R DG2 モーター様方向(0.01deg/s DG2 モーター様方向(0.01deg/s DR/DRS2 (0.001mm/step) EAC (0.01mm/step) EAS (0.01mm/step) EZSH (0.01mm/step) L 高可設質量タイブ (0.001mm/ EH (0.01mm/step) L 高可設質量タイブ (0.001mm/ EH (0.01mm/step) RJ (0.001deg/step)		
	< >	< >		
	AZ (参範) EtherCAT対応 AZ (多範) EtherCAT対応 AZ (多範) MECHATROLINK-II AZ (多範) SSCNETIII/H対応 AZ 小型ドライバ(AZD-KRD)	L m 送 7 J (d01mm/step) L 高可設置量分 J (0.001mr EH (0.01mm/step) RJ (0.001deg/step) < :		

使用する製品が手元にある場合は PC に接続します。
ドライバに設定データが既にある場合は、「データの読み出し ← 」を行ってください。

○ 新規11* AZ パルス列入力/位置決め機能内蔵/RS-485通信付きパルス列入力タイプ:標準/ギヤードモーター - MEXE02	
ファイル(F) 編集(E) 表示(V) 通信(C) ツール(T) サポート(S) ヘルブ(H)	

3. 「サポート(S)」→「TSV ファイルのインポート(T)」を選択します。

[〕 新規1 | AZ パルス列入力/位置決め機能内蔵/RS-485通信付きパルス列入力タイプ:標準/ギャードモーター - MEXE02

ファイル(F) 編集(E) 表示(V)	通信(C) ツール(T)	サポート(S) ヘルプ(H)	7
		AZ使い方サポート動画[WEB](A) ・	. 4
		MEXE02機能紹介動画[WEB](M) ▶	· ·
ユーザー単位系設定支援ウィザード	表示単位 🖲 step	単位換算・計算サポート[WEB](C) ▶	
🔁 (a5) 画面一覧	× 🚺 (p		
▽ 開いている画面		TSVファイルのインポート(T)	方式

4. 以下ポップアップが表示されます。「はい(Y)」をクリックしてください。



5. TSV ファイルを保存したフォルダを参照し、組み合わせする減速比(TS〇〇)・基本分解能(res〇〇)のファイ ルを選択し、「開く(O)」をクリックしてください。

				×
	` > デスクトップ > AZ設定支援tsvファイル	ٽ ~		tsvファイルの検索
整理 ▼ 新しいフォルダー				= • 🔳 💡
クイックアクセス	名前	更新日時	種類	サイズ
デフクトップ 🍬	AZM98_C-TS10_res1000.tsv	2022/07/26 14:34	TSV ファイル	1 KB
	AZM98_C-TS10_res10000.tsv	2022/07/26 14:34	TSV ファイル	1 KB
	AZM98_C-TS20_res1000.tsv	2022/07/26 14:35	TSV ファイル	1 KB
🔠 ドキュメント 🖈	AZM98_C-TS20_res10000.tsv	2022/07/26 14:35	TSV ファイル	1 KB
📰 ピクチャ 🛛 🖈	AZM98_C-TS30_res1000.tsv	2022/07/26 14:35	TSV ファイル	1 KB
📕 ビデオ	AZM98_C-TS30_res10000.tsv	2022/07/26 14:35	TSV ファイル	1 KB
🎝 ミュージック				
a OneDrive				
PC				
🖊 ダウンロード 🗸 🗸	٢			>
ファイル	V名(N): AZM98_C-TS30_res1000.tsv	~	TSV File	~
			開く(O)	キャンセル

6. 確認画面が表示されます。よろしければ「はい(Y)」をクリックしてください。

2.¥ ¥AZ設定支援tsv	/ファイル¥AZM98_C-TS20_re	s1000.tsv	参照(B)
パラメータ	値		^
電子ギヤA	55057		
電子ギヤB	31134		
機構リード	5655		
機構リ−ド小数点以下桁数	×0.001 [mm]		
ラウンド(RND)設定	無効		
初期座標生成・ラウンド設定範囲	18000		
RND-ZERO出力用RND分割数	90		
(JOG)加減速	15000		
こうで、時た、神界、小	2000		×

7. 最適設定がインポートされます。

1	機構諸元設定	マニュアル設定	
2	電子ギヤA	55057	
3	電子ギヤB	31134	
4	モーター回転方向	+側=CW	
5	機構形状	Step	情報
6	機構リード	5655	
7	機構リード小数点以下桁数	×0.001 [mm]	
8	ギヤ比設定	0.00	「「いっていっていっていっていっていっていっていっていっていっていっていっていってい
9	初期座標生成・ラウンド座標設定	マニュアル設定	
0	初期座標生成・ラウンド設定範囲	1800.0 rev	
1	初期座標生成・ラウンドオフセット比率設定	50.00 %	
12	初期座標生成・ラウンドオフセット値設定	0 step	
13	ラウンド(RND)設定	無効	
14	RND-ZERO出力用RND分割数	90	

【以降はドライバと通信を行います。ドライバを PC と接続の上、行ってください。】

8. インポートが完了しましたら、ドライバへ書き込みます。「データの書き込み ➡】」をクリックしてください。

◎ 新規11* AZ パルス列入力/位置決め機能内	蔵/RS-485通信付きパルス列入力タイプ: 標準/ギャードモーター - MEXE02			
ファイル(F) 編集(E) 表示(V) 通信(C)	ツール(T) サポート(S) ヘルプ(H)			
🟥 🍋 🖯 📑 👘	COM3: ORIENTAL MOTOR/Common Virtual COM Port AZ パルス列入力/位置決め機能内蔵/RS-485通信付きパ を の SPF く			
ユーザー単位系設定支援ウィザード 表示単位 ● step ○ mm ○ deg				
🔁 (a5) 画面一覧 🛛 🗙	ぼ (p1) 運転データ × (p5) モーター・機構(座標/JOG/原点復帰)設定			

9. ドライバにデータを書き込みます。「はい(Y)」クリックしてください。

【注意】すべてのパラメータの値をドライバに書き込みます。
ドライバに設定されている値が MEXE02 の値に上書きされます。
最適設定以外に上書きするパラメータがあるか確認する場合は、「照合 → 」を行ってください。
最適設定以外の値を上書きしない場合は、「データの読み出し → 」」を実行し、
ドライバの値を MEXE02 に読み出し、手順 3 から再度 TSV インポートを行ってください。

データの書き	き込み	×
	データをドライバに書き込みます。 よろしいですか?	
	はい(<u>Y</u>) いいえ(<u>N</u>)	

10. ドライバにデータが書き込まれます。

. データの書き込み (PC -> 製品)	×
データの書き込み中	65%
	キャンセル

11.「OK」をクリック後、電源を再投入し、書き込み完了です。



オリエンタルモーター株式会社

2022年8月作成