
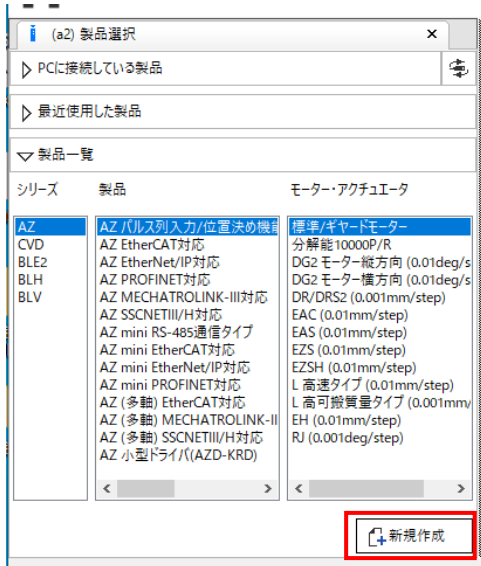


TSV ファイルインポート方法


1. MEXE02 Ver.4 で使用する製品のファイルを開きます。

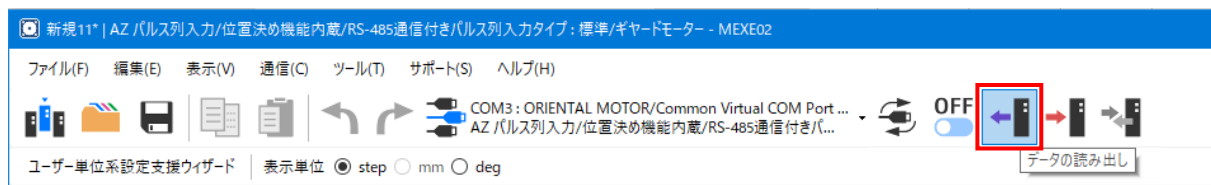
製品選択画面の製品一覧より製品を選択し、「新規作成」 をクリックしてください。

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。

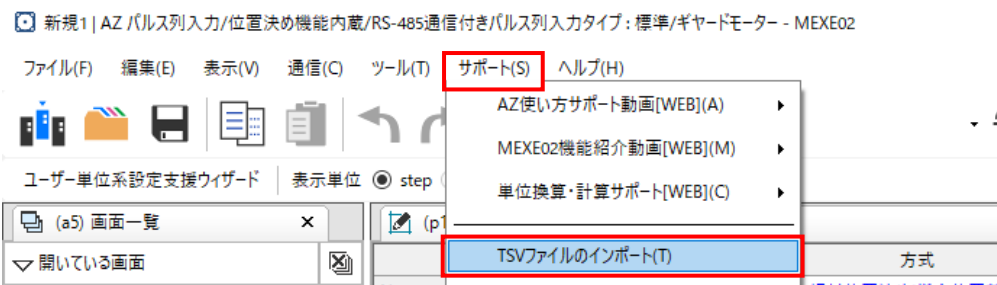


2. 使用する製品が手元にある場合は PC に接続します。

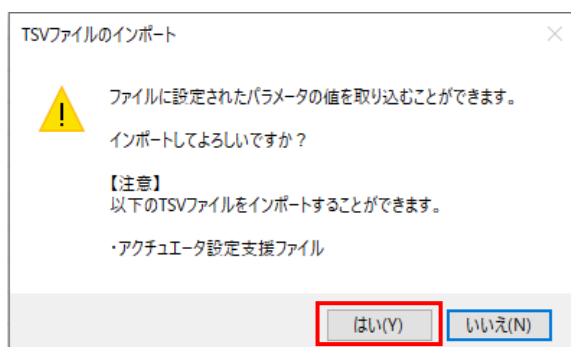
ドライバに設定データが既にある場合は、「データの読み出し」」を行ってください。



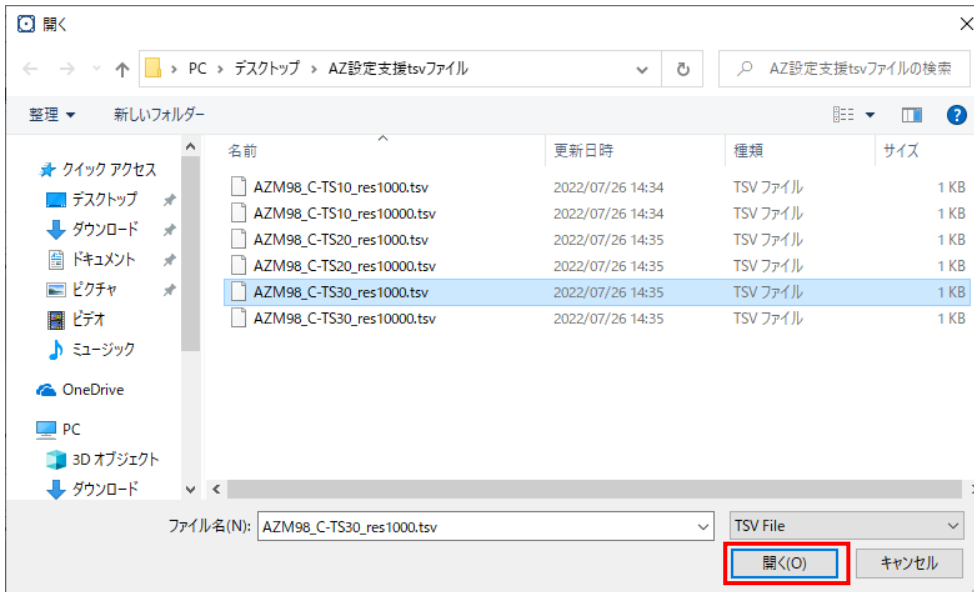
3. 「サポート(S)」 → 「TSV ファイルのインポート(T)」を選択します。



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。



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。

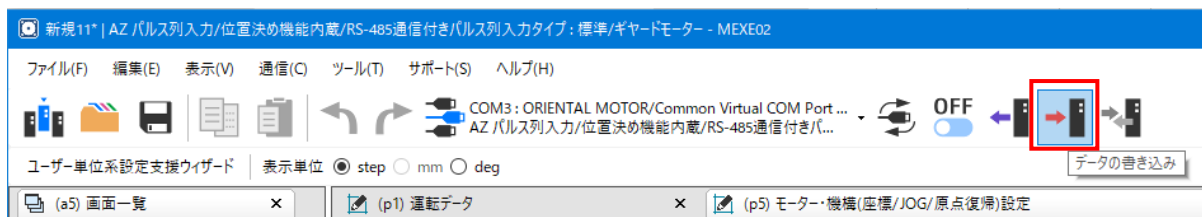


7. 最適設定がインポートされます。

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
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
9	初期座標生成・ラウンド座標設定	マニュアル設定
10	初期座標生成・ラウンド設定範囲	1800.0 rev
11	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。



9. ドライバにデータを書き込みます。「はい(Y)」をクリックしてください。

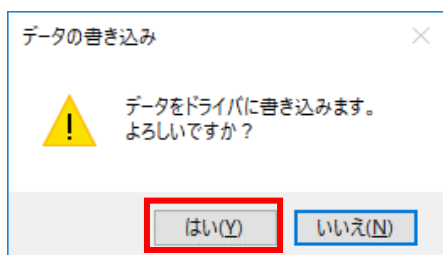
【注意】すべてのパラメータの値をドライバに書き込みます。

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。

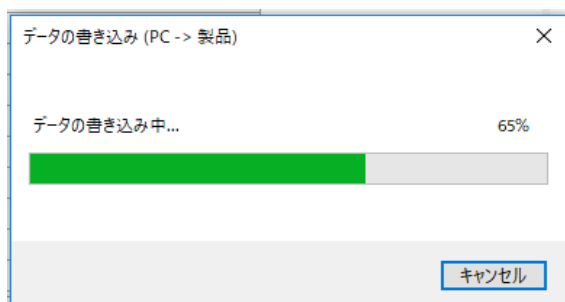
最適設定以外に上書きするパラメータがあるか確認する場合は、「照合 →」を行ってください。

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。



10. ドライバにデータが書き込まれます。



11. 「OK」をクリック後、電源を再投入し、書き込み完了です。

