TMCM-6110 によるステッピングモータ駆動マニュアル

2014/07/08 関口 貴令

O. Version History

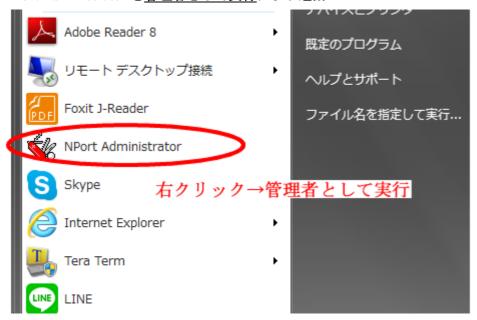
2014/07/08: (Ver.01)スタートアップを追加

I. ハードウェア準備

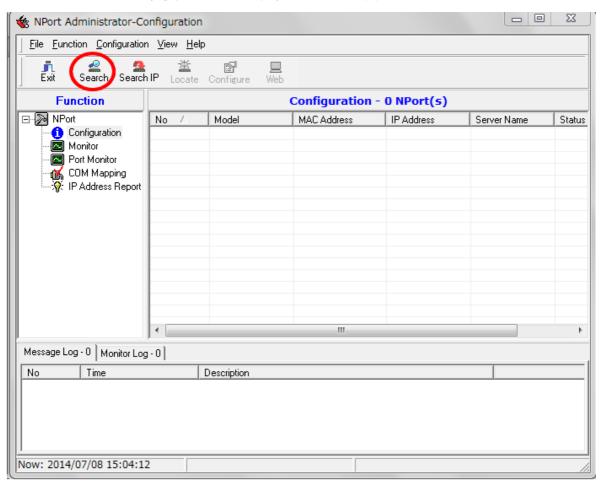
II. ソフトウェア準備

III. スタートアップ

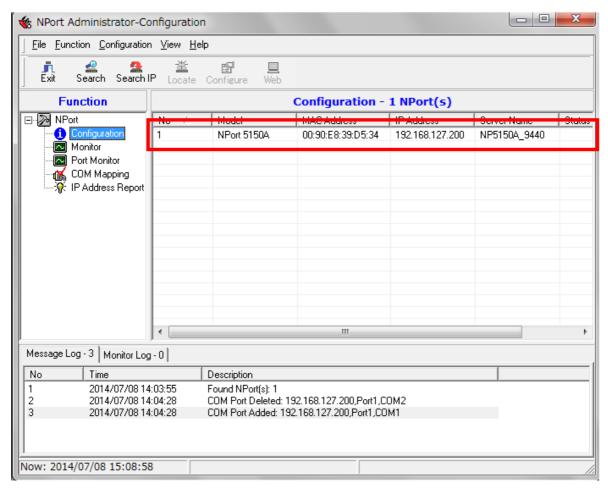
1. NPort Administrator を**管理者として実行**により起動



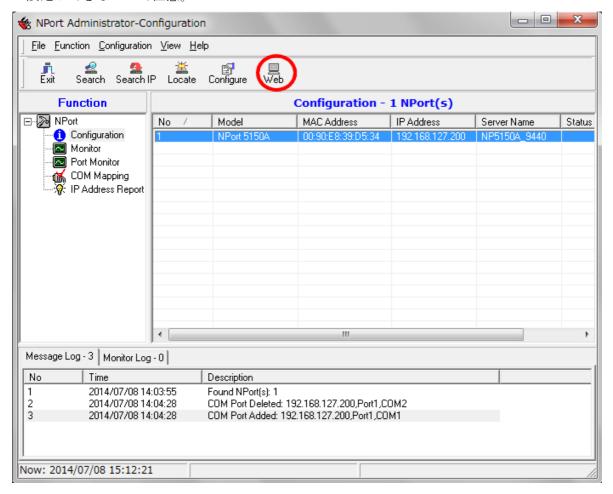
2. Search をクリックして接続先のシリアル変換デバイスを探す



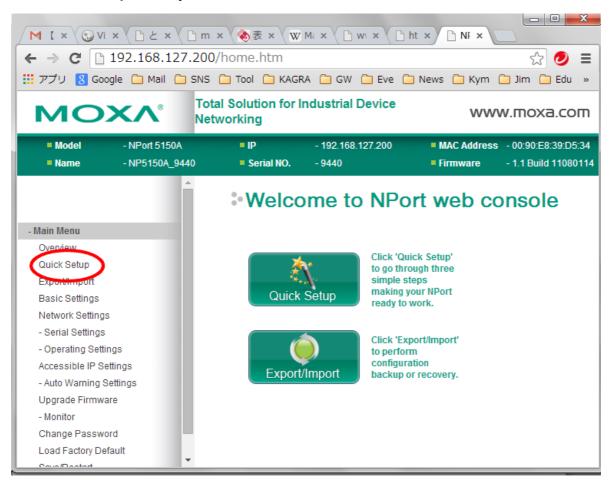
3. 見つかると図のようにデバイスが追加される



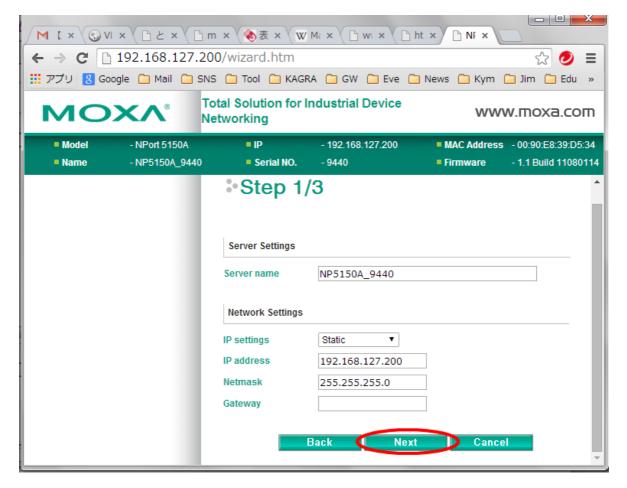
4. 接続先ポートを選択して Web ブラウザを開く。このとき管理者権限で実行していないと Web ブラウザから の設定ができないので注意。



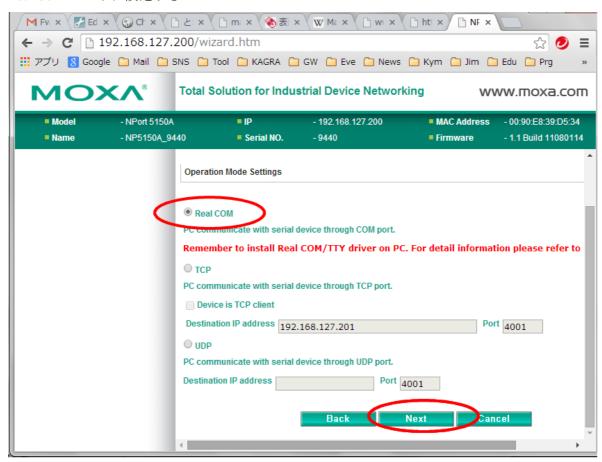
5. Web ページ上の Quick Setup をクリック



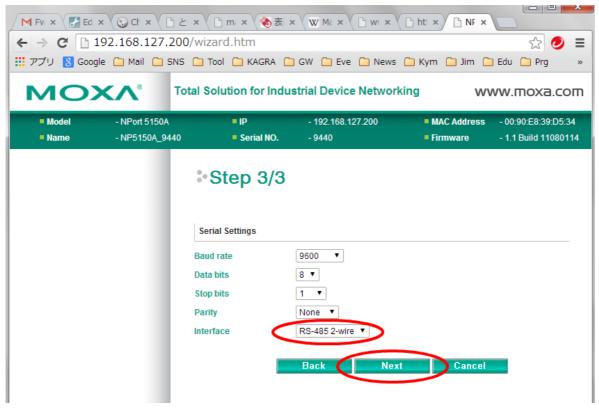
6. IP アドレス等の設定ができる。Next をクリック



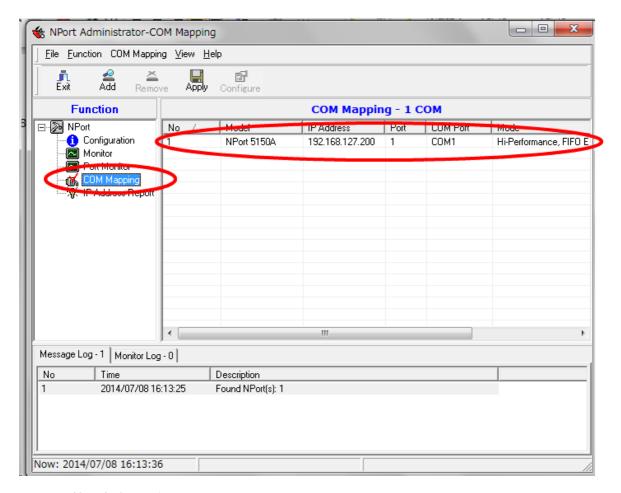
7. Real COM モードに設定する



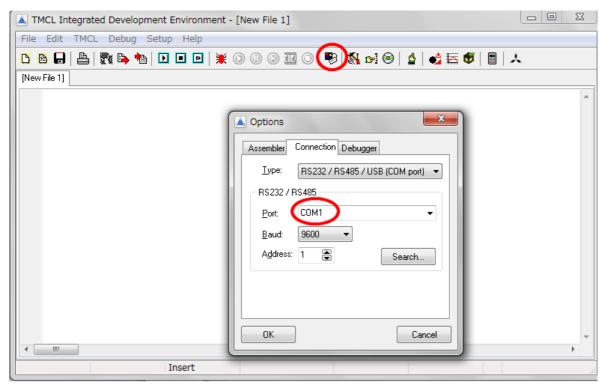
8. シリアルの設定に移り、以下の値を設定。インターフェースを RS-485-2-wire にして Next をクリック。設定 内容を確認したら Save/Restart で反映させる。



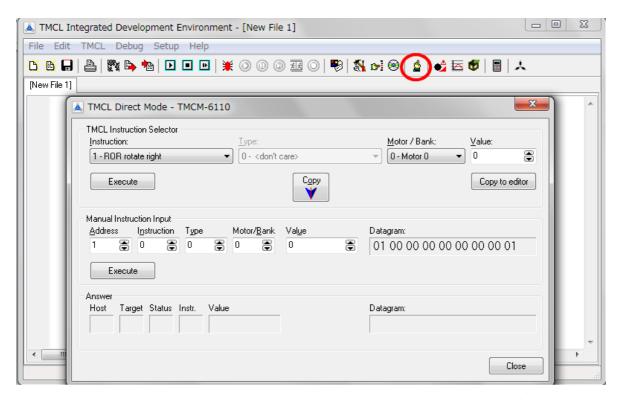
9. NPort Administrator に戻り、COM Mapping のタブにおいて COM Port が設定されていることを確認する。もし設定されていなければ Add をクリックしてポートを追加する。



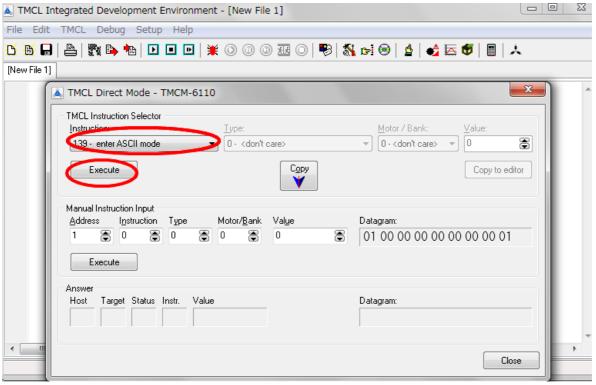
- 10. TMCL を管理者権限で起動する。
- 11. 上のアイコンの Option から Connection タブを選び、Port を上で設定した番号に設定する。



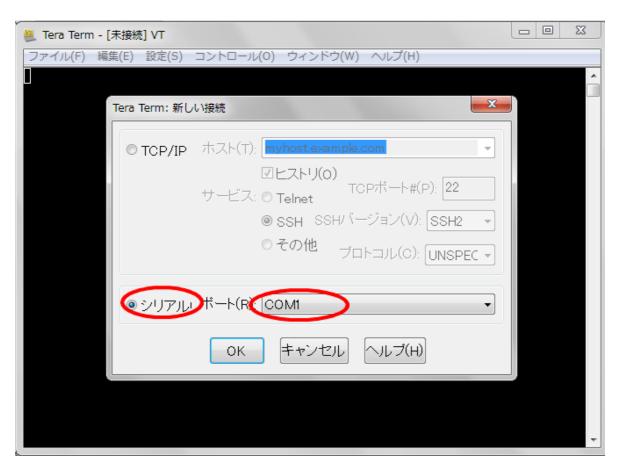
12. Direct mode アイコンをクリックすると以下のウィンドウが起動する。ここからコマンドを選んで実行 (Execute) することでモータを制御することが可能である。



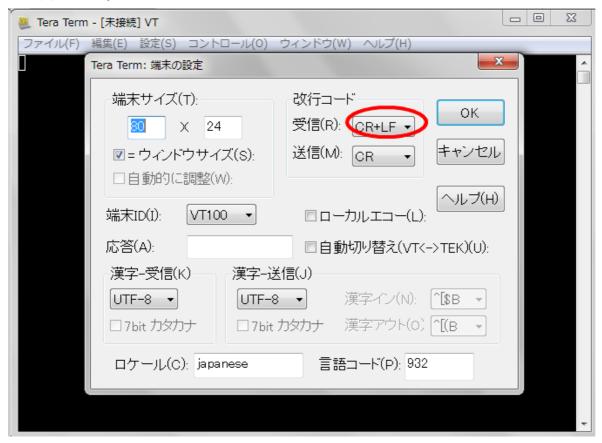
13. ターミナルから操作できるようにするためコマンド#139 の enter ASCII mode を実行する。これ以降、ASCII mode から抜けない限り direct mode からのコマンドは受け付けなくなり、TeraTerm 等の端末からしか操作できなくなる。



14. TMCL を終了したら、TeraTerm を開き、新しい接続より上で設定したのと同じシリアルポートに接続する。 このとき、TMCL を終了してないと接続できないので注意。



15. 設定→端末において受信の改行コードを CR+LF にしておく。これを設定しないとコマンドを打った時に改行されず見づらい。



16. コマンドラインから必要なコマンドを入力しステッピングモータを操作する。