

無刷馬達驅動器
「設定工具：Tsubaki DC View」
使用說明書

台灣椿本股份有限公司

[UDR.00TSA-2]

三版 (-2) : 2023/10/01

目次

1	前言	1
1.1	系統需求	1
1.2	自備品	1
1.3	連接	2
1.3.1	使用 RS-485 連接時的注意事項	3
1.3.2	使用 USB 連接時的注意事項	6
2	安裝步驟	8
2.1	使用「應用程式安裝程式」的安裝方法	8
2.2	使用「Power Shell」的安裝方法（當無法使用應用程式安裝程式時）	10
2.3	補充：關於 Microsoft Edge WebView2 Runtime	13
3	解除安裝步驟	14
4	操作說明	15
4.1	啟動方法	15
4.2	啟動畫面（連線失敗）	15
4.3	通信設定畫面	16
4.4	啟動畫面（連線成功）	17
4.5	功能選擇	18
4.6	即時監控功能	19
4.7	參數一覽表功能	20
4.8	批次編輯參數功能	22
4.8.1	外部檔案儲存功能	22
4.8.2	內部設定-外部檔案設定比較及寫入功能	24
4.9	試運轉功能（驅動器軟體 Ver.1.2.0 以後版本方支援）	26

1 前言

本使用說明書將說明「設定工具：Tsubaki DC View」（下稱軟體）的安裝及使用方法。
請搭配產品使用說明書一起使用。

1.1 系統需求

軟體版本	Ver.1.0.0.1 以上
OS	Windows10 以後版本
CPU／記憶體	取決於 OS 建議系統環境
硬碟容量	1GB 以上的可用容量
記憶體	2GB 以上

1.2 自備品

為連接電腦與無刷馬達驅動器，除了軟體以外，尚須額外準備本公司選購品或市售品。

另外，下列市售品型號雖經本公司確認過動作，但無法保證品質和動作無虞。

如發生故障等問題，請洽詢各產品經銷商。

項次	選購品 or 市售品	名稱	型號
①	選購品	通訊電纜線	DCCS0005 or DCCS0010 or DCCS0020
②	市售品	RS-485 轉換器	USB-RS485-WE-1800-BT 同等品
③	市售品	USB 電纜線	MPA-AMB10BK 同等品

自備品因連接方式之不同而異。

使用 RS-485 連接時 : ①與②

使用 USB 連接時 : ③

※無論使用哪種連接方式，電腦皆必須安裝 VCP 驅動程式才能辨識裝置。

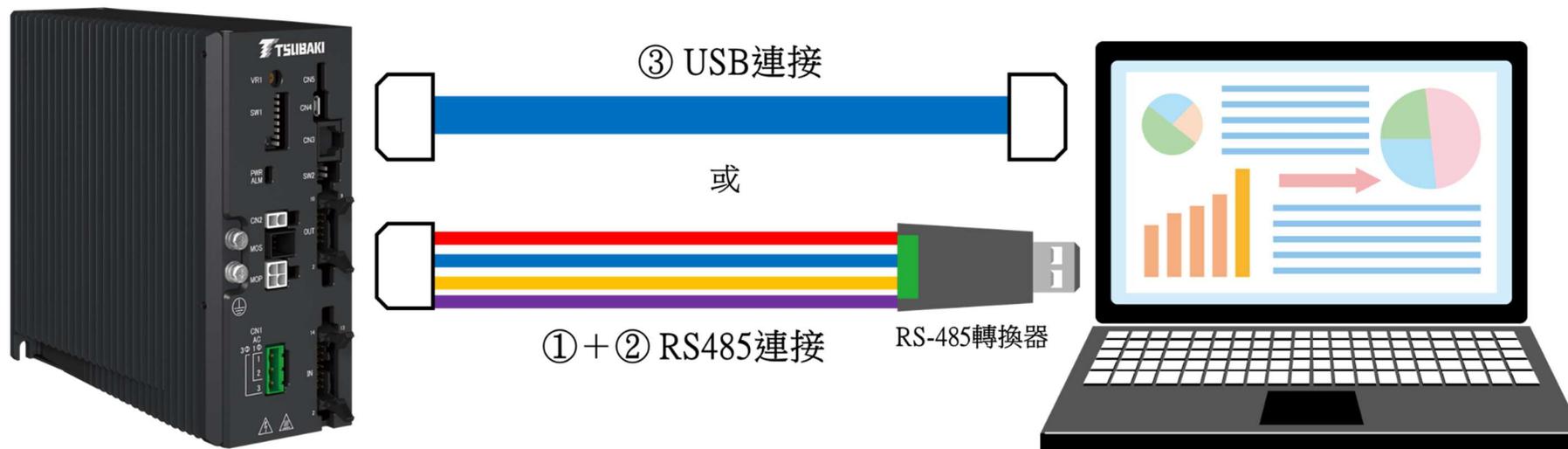
詳細內容請參閱「1.3.1 使用 RS-485 連接時的注意事項」或「1.3.2 使用 USB 連接時的注意事項」。

1.3 連接

使用 USB 或 RS-485 連接。

詳情請參閱「無刷馬達驅動器使用說明書」。

使用 RS-485 連接時，需要用到 USB 與 RS-485 轉換器。



! 注意

●請勿在驅動器通電的狀態下，拔掉 USB 或 RS-485 通訊電纜線

1.3.1 使用 RS-485 連接時的注意事項

使用 RS-485 連接時，必須另行準備轉換器。

請使用選購的通訊電纜線連接轉換器。

轉換器建議型號：USB-RS485-WE-1800-BT 同等品

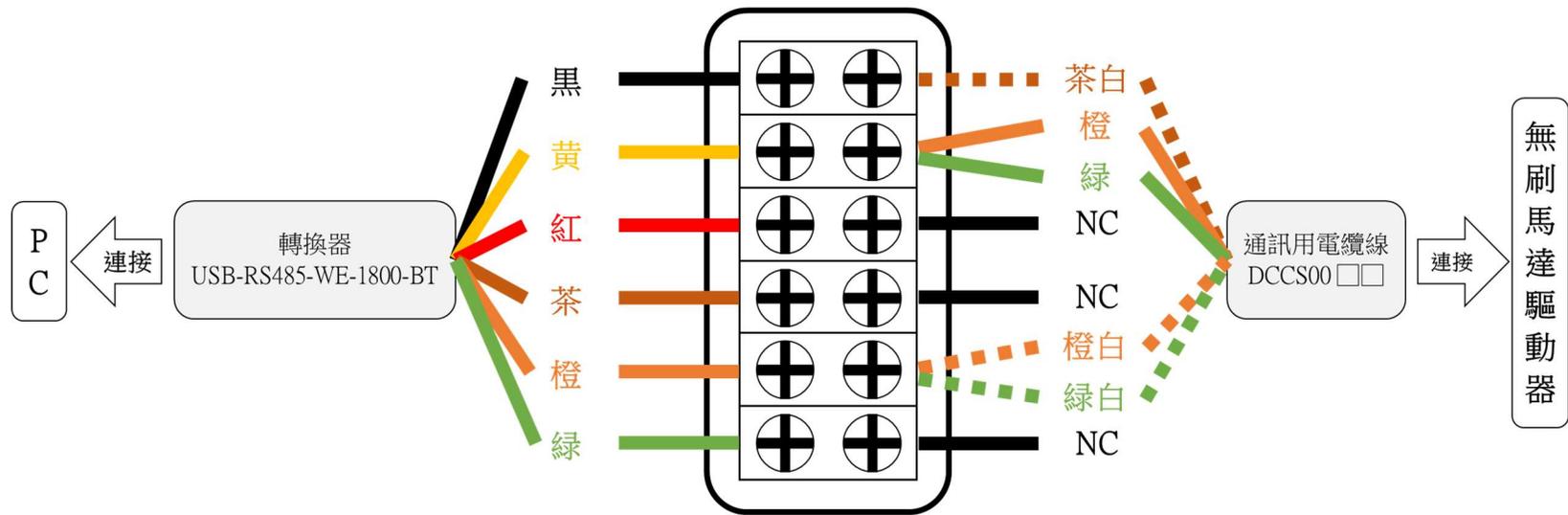
※建議使用絕緣型轉換器以達到更穩定的通訊。

建議型號：REX-USB70

通訊用電纜線型號：

型號	L (長度)
DCCS0005	0.5m
DCCS0010	1.0m
DCCS0020	2.0m

通訊電纜線與轉換器配線圖 ※以使用 USB-RS485-WE-1800-BT 為例

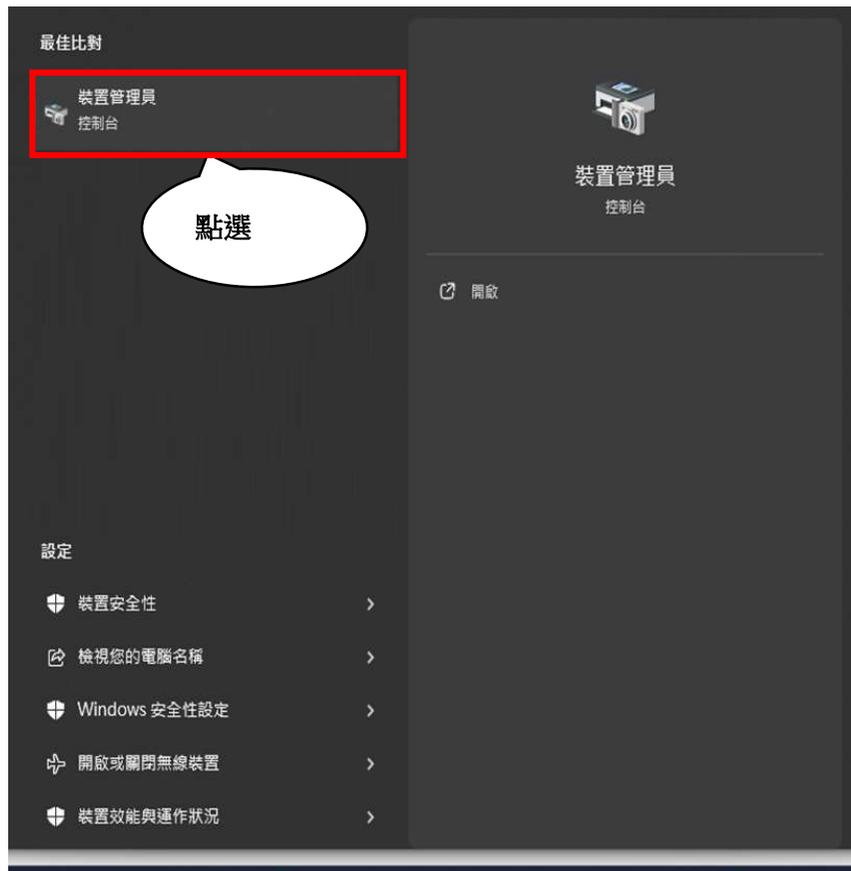


初次連接無刷馬達驅動器與轉換器時，需要安裝 VCP 驅動程式。

不同轉換器對應的 VCP 驅動程式亦不相同，請先確認所購轉換器的 VCP 驅動程式再行安裝。

以下為使用 USB-RS485-WE-1800-BT 時的安裝步驟。

- ① 依下列步驟確認是否需要安裝 VCP 驅動程式。
- ② 將通訊電纜線與轉換器分別接上電腦與無刷馬達驅動器，並開啟驅動器電源。
- ③ 右鍵點選開始功能表，開啟裝置管理員。



- ④ 確認裝置管理員的「連接埠」。
- ⑤ 若畫面如前頁右圖顯示「USB Serial Port (COM x)」，則無須執行以下步驟（已載入 VCP 驅動程式）。
- ⑥ 若畫面如前頁中圖顯示「未知的 USB 裝置」而非「USB Serial Port」，則表示電腦無法辨識無刷馬達驅動器，需要安裝 VCP 驅動程式。
- ⑦ 由以下連結前往：
<https://ftdichip.com/drivers/vcp-drivers/>
- ⑧ 請依據您的電腦作業系統下載 VCP 驅動程式檔案。點選「setup executable」，即可下載執行檔。

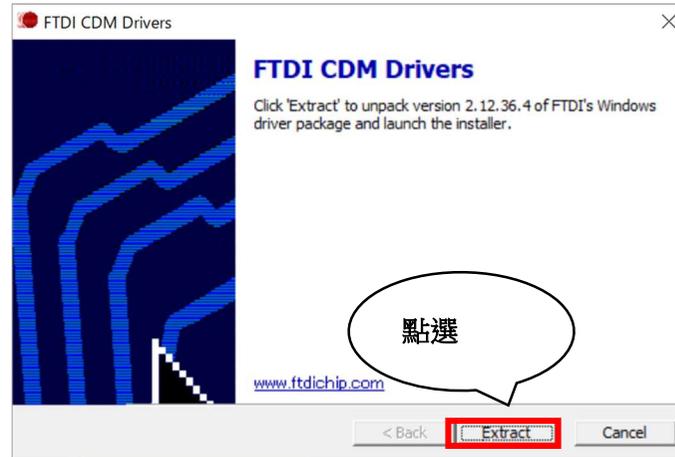
FTDI Chip
 Currently supported VCP Drivers:
 Subscribe to Our Driver Updates

HOME PRODUCTS APPLICATIONS DRIVERS SUPPORT ABOUT US CHINA

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 Inst .
Windows (Universal)***	2021-11-12	2.12.36.4U	2.12.36.4U	-	-	-	-	-	
Linux	-	-	-	-	-	-	-	-	Kernel 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

- ⑨ 解壓縮下載的 Zip 檔，執行 Setup.exe 檔案。



⑩ 画面顯示「正在完成裝置驅動程式安裝精靈」即代表安裝完成。

⑪ 請重新啟動電腦，以便套用變更。

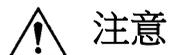
⑫ 重新啟動後，開啟裝置管理員，若顯示「USB Serial Port (COMx)」，即代表 VCP 驅動程式已成功安裝。

1.3.2 ⚠️ 用 USB 連接時的注意事項

若使用 USB 連接，可直接將電腦接上無刷馬達驅動器，無須額外準備 RS-485 轉換器。

惟，相較於 RS-485 通訊，USB 連接具有更易受到雜訊等使用環境影響的特性，因此如欲使通訊更加穩定，請使用轉換器，透過 RS-485 來連接。請只在較不易受雜訊影響的環境下設定參數時使用 USB 通訊。

此外，請勿於下列情形使用 USB 連接，否則可能造成故障或損壞。



- 馬達正在動作時
 - 在工廠等容易受到雜訊影響的環境下使用
 - 以 RS-485 與 USB 同時通訊
- 例：以 RS-485 連接 PLC 與無刷馬達驅動器，又以 USB 連接無刷馬達驅動器與電腦，進行同時通訊

※USB 電纜線無選購品，請另備 USB MicroB 同等品。

建議型號：MPA-AMB10BK

初次使用 USB 連接無刷馬達驅動器時，與 1.2.1 項相同，需要安裝 VCP 驅動程式。

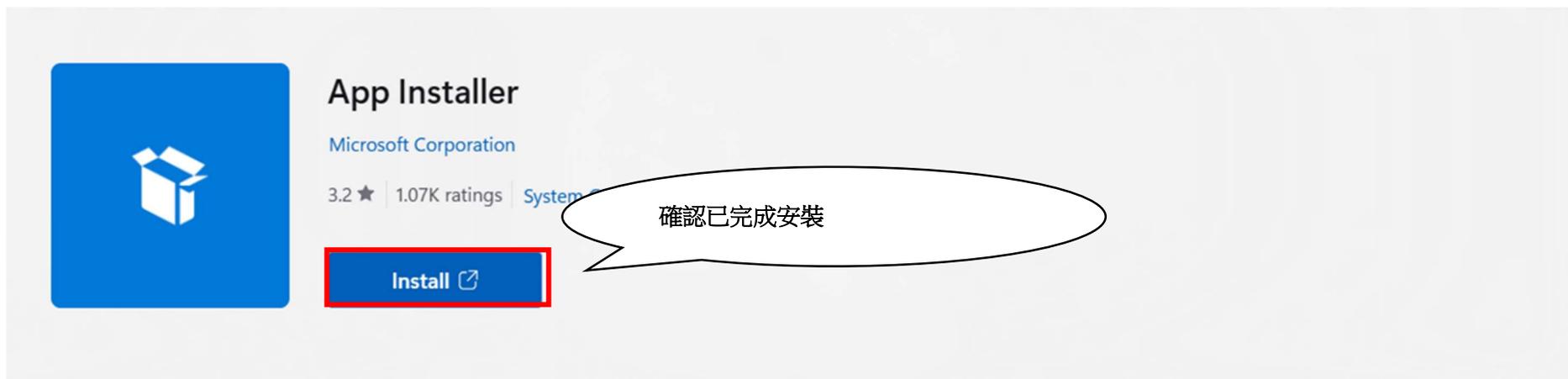
以 USB 連接時的 VCP 驅動程式與轉換器：USB-RS485-WE-1800-BT 相同，請參閱 1.2.1 項內容進行安裝。

2 安裝步驟

請依下列步驟安裝軟體。

2.1 使用「應用程式安裝程式」的安裝方法

- ① 從開始功能表啟動「Microsoft Store」，確認已經安裝「應用程式安裝程式」。
如還未完成安裝，請先行安裝。

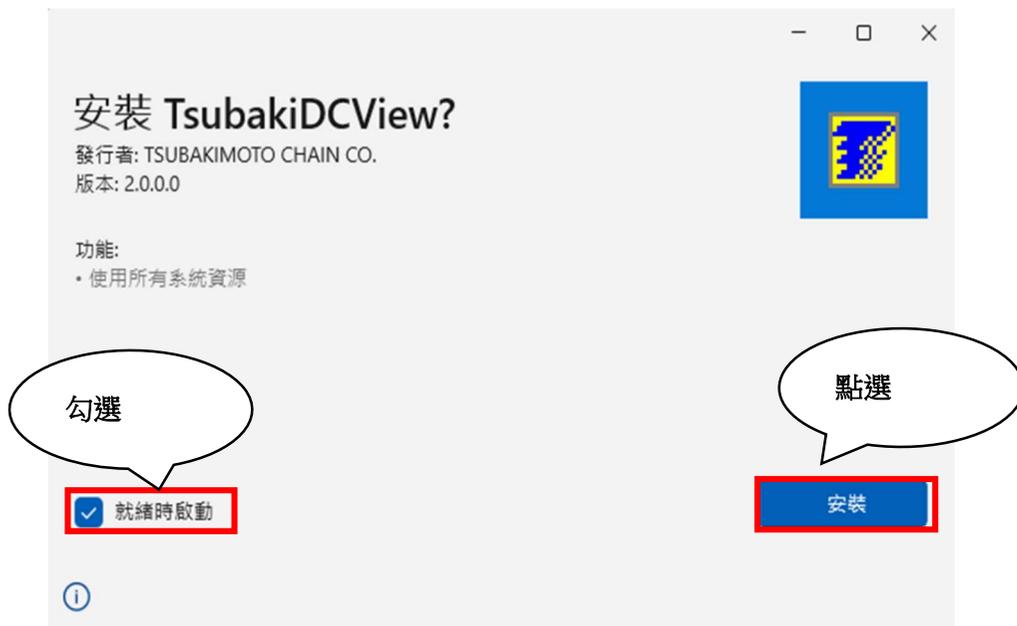


- ② 於任意位置解壓縮下載檔案（zip 格式）。
- ③ 按兩下以執行解壓縮檔案資料夾內的「TsubakiDCView_~_x64.msix」檔。（~為版本號）

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

A speech bubble points to the 'TsubakiDCView_1.0.14.0_x64.msix' file with the text '按兩下' (Double-click).

④ 點選「安裝」以開始安裝。

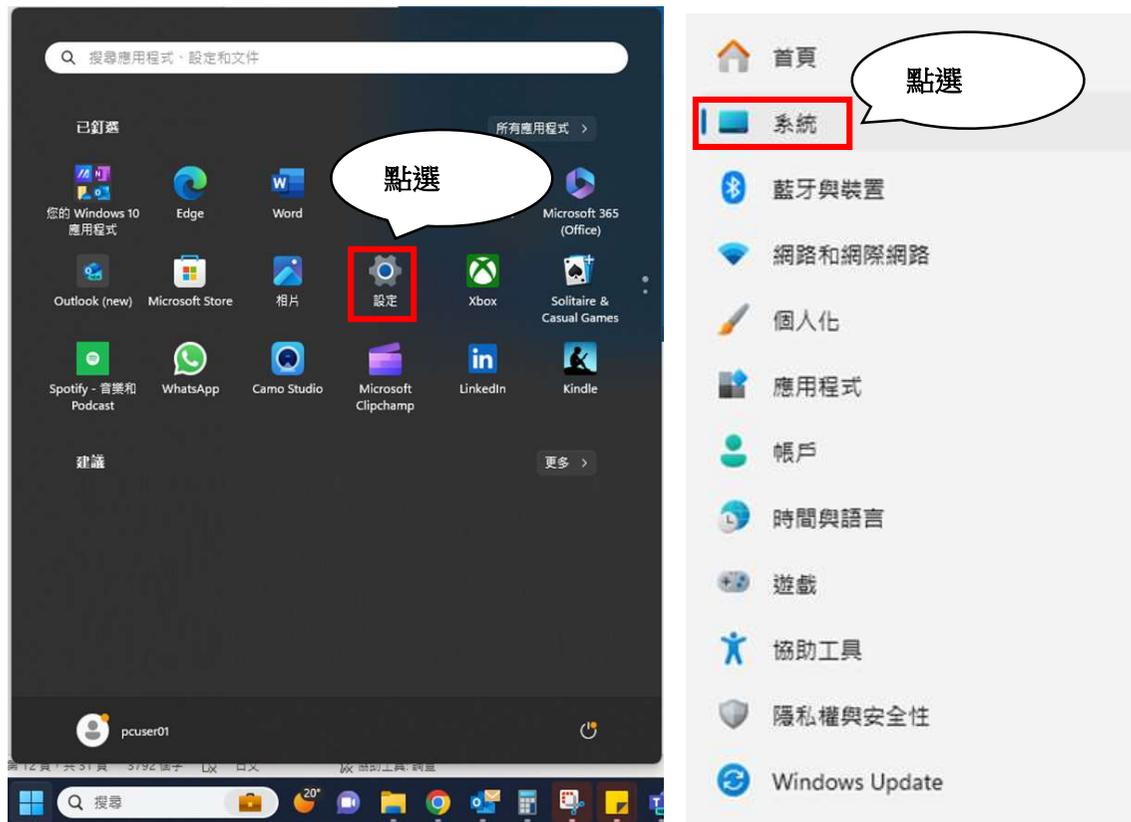


⑤ 安裝完成後，軟體將隨即啟動。

2.2 使用「Power Shell」的安裝方法（當無法使用應用程式安裝程式時）

若無法使用「應用程式安裝程式」安裝，請改依下列步驟進行安裝。

- ① 將電腦切換為開發人員模式（執行此操作前就已開啟開發人員模式時，無須執行①～⑤的作業）
- ② 從開始功能表點選「設定」。
- ③ 從設定選單點選「更新與安全性」。※Windows11 則為「隱私權與安全性」
- ④ 點選「開發人員專用」索引標籤。

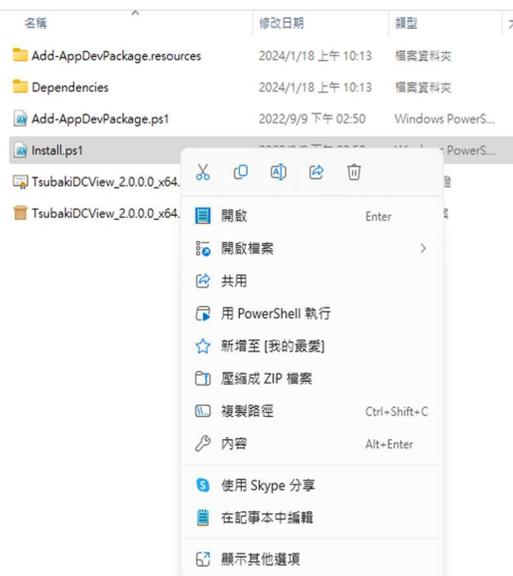


- ⑤ 開啟開發人員模式。

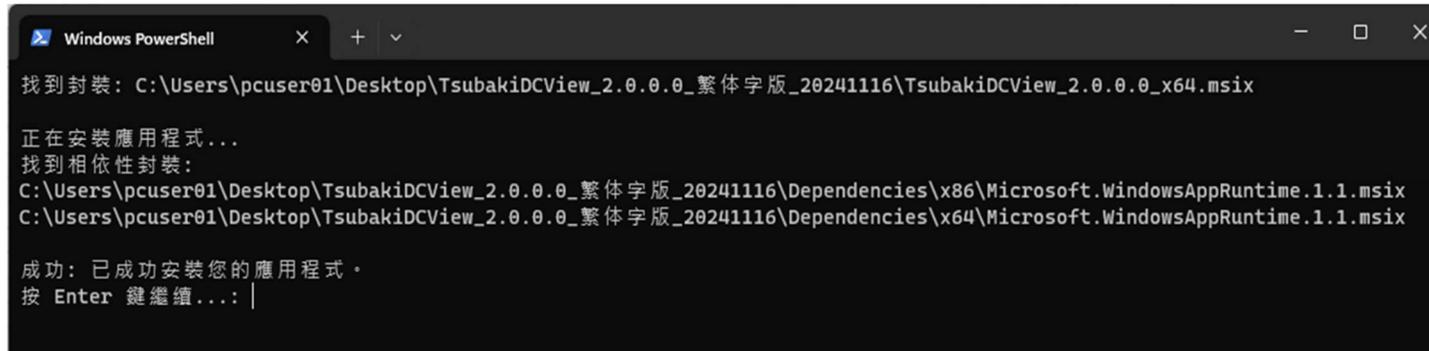


- ⑥ 關閉設定視窗，於任意位置解壓縮下載檔案（zip 格式）。

- ⑦ 右鍵點選檔案資料夾內的「Install.ps1」，選擇「以 PowerShell 執行」。



- ⑧ 啟動 PowerShell，確認呈現如下畫面後，按下 Enter 鍵。
(部分電腦可能因設定緣故會略過此畫面並直接跳至步驟⑨)

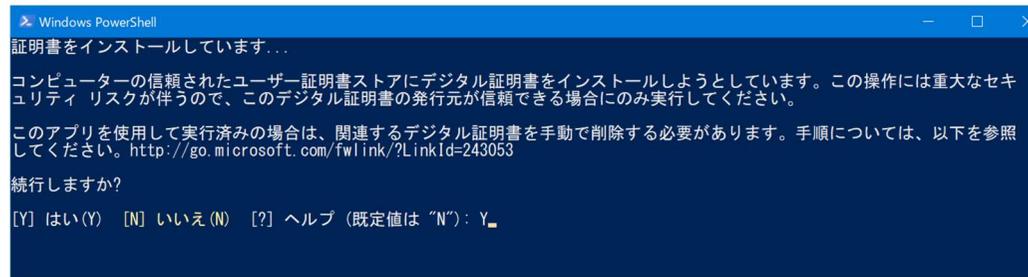


```
Windows PowerShell
找到封裝: C:\Users\pcuser01\Desktop\TsubakiDCView_2.0.0.0_繁体字版_20241116\TsubakiDCView_2.0.0.0_x64.msix

正在安裝應用程式...
找到相依性封裝:
C:\Users\pcuser01\Desktop\TsubakiDCView_2.0.0.0_繁体字版_20241116\Dependencies\x86\Microsoft.WindowsAppRuntime.1.1.msix
C:\Users\pcuser01\Desktop\TsubakiDCView_2.0.0.0_繁体字版_20241116\Dependencies\x64\Microsoft.WindowsAppRuntime.1.1.msix

成功: 已成功安裝您的應用程式。
按 Enter 鍵繼續...: |
```

- ⑨ 輸入「Y」並按下 Enter 鍵。



```
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"): Y
```

- ⑩ 若顯示以下畫面即代表安裝完成。



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

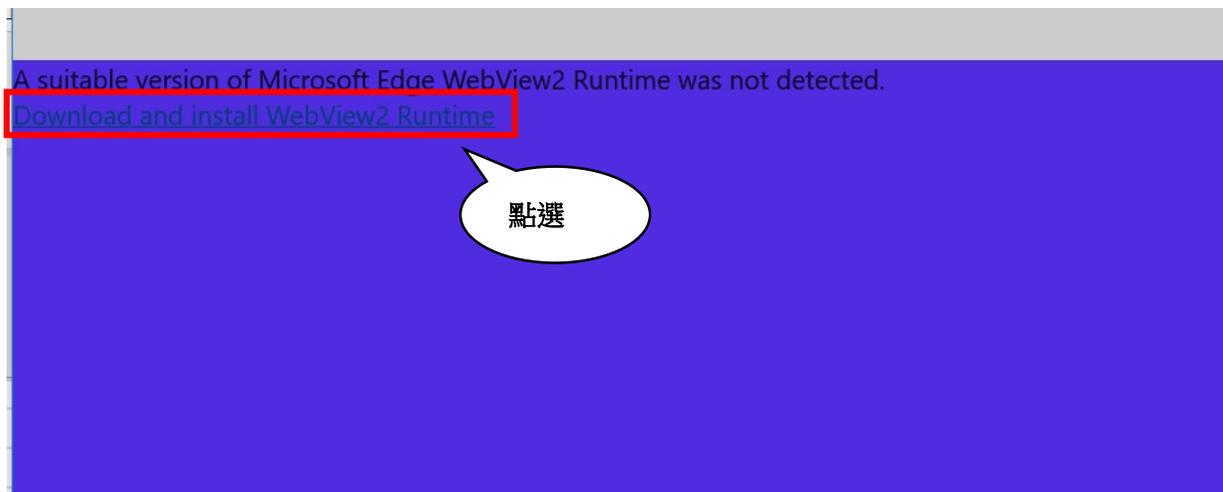
このアプリをインストールする前に、以下を行う必要があります。
- 署名用証明書をインストールします
続行するには管理者の資格情報が必要です。UAC プロンプトを受け入れ、要求された場合は管理者パスワードを入力してください。
続行するには、Enter キーを押してください...
証明書は正常にインストールされました。

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\x86\Microsoft.WindowsAppRuntime.1.1.msix
D:\TsubakiDCView_1.0.0.1\Dependencies\x64\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 補充：關於 Microsoft Edge WebView2 Runtime

若電腦尚未安裝「Microsoft Edge WebView2 Runtime」（Windows11 標準功能），於安裝後啟動軟體即會呈現以下畫面。



於連接網路的狀態下點選紅框，即會跳轉至下載頁面。

請執行安裝，並於安裝完成後結束軟體。

重新啟動軟體即會顯示正常畫面。

※即使顯示如上畫面，電腦亦可能隨後自動安裝「Microsoft Edge WebView2 Runtime」。

此時會在開始安裝前就顯示已完成安裝的畫面，因此請中斷安裝並重新啟動軟體。

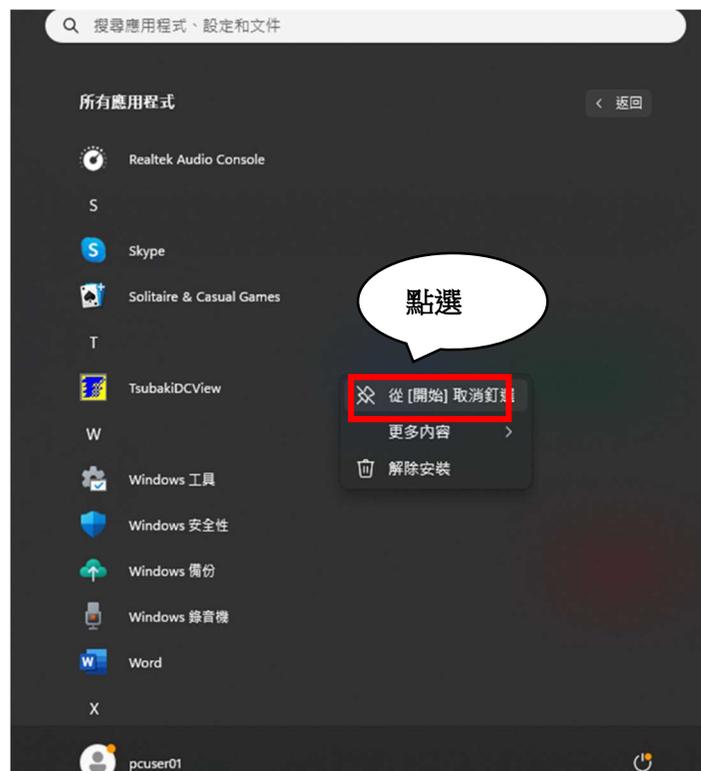
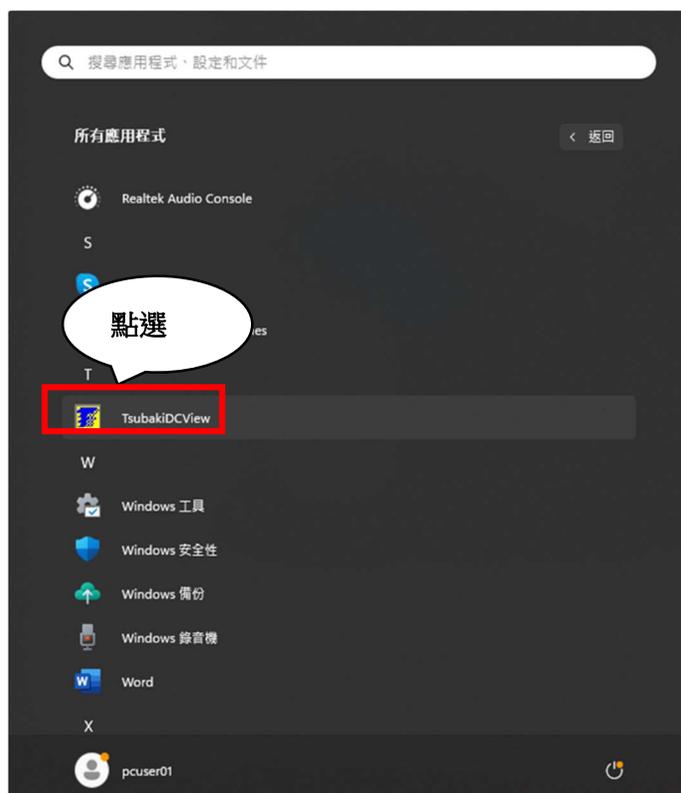
3 解除安裝步驟

如取得本軟體更新版本時，請執行此解除安裝作業移除舊版軟體後，再安裝新版軟體。

①點選開始功能表中的「設定」。

②點選「應用程式」。

③從顯示的應用程式列表中選取本工具，點選「解除安裝」。



4 操作說明

4.1 啟動方法

從開始功能表點選本工具。



4.2 啟動畫面（連線失敗）

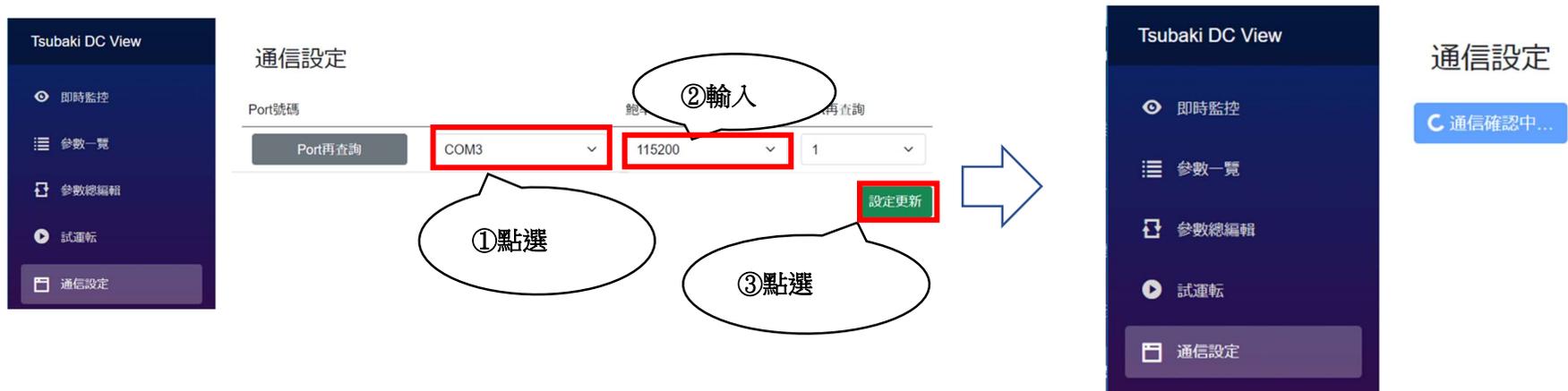
啟動後若呈現如下畫面，請點選「通信設定」並參閱 4.3 項。

啟動後若顯示 4.4 項的畫面，則無須執行 4.3 項的操作。



4.3 通信設定畫面

- ① 點選顯示為 COMx 的方塊後，選取連接驅動器的連接埠。(COMx 的確認方法請參閱 1.3.1 項)
- ② 依據本體設定設定「傳輸速率」與「從屬位址」。(本體設定的詳情請參閱「無刷馬達驅動器使用說明書」)
- ③ 點選「設定更新」。



- ④ 畫面會有幾秒鐘顯示「正在確認連線」。
- ⑤ 當畫面轉為「已建立連線」即代表完成通信設定。
- ⑥ 跳至 4.5 項。



4.4 啟動畫面（連線成功）

若啟動時顯示以下畫面，則代表已完成通信設定，請直接跳至 4.5 項。

The screenshot displays the 'Tsubaki DC View' interface. On the left is a dark sidebar with navigation options: '即時監控' (Real-time Monitoring), '參數一覽' (Parameter List), '參數總編輯' (Parameter Total Edit), '試運轉' (Test Run), and '通信設定' (Communication Settings). The main area is titled '即時監控' (Real-time Monitoring) and is divided into three sections:

- 監控運行資訊 (Monitoring Operation Information):** A table showing various system parameters.
- 輸入監控 (Input Monitoring):** A list of 8 input channels with their status and logic.
- 輸出監控 (Output Monitoring):** A list of 5 output channels with their status and logic.

監控運行資訊		
狀態動作	保護操作	
現在位置（上位）	0	[pls]
現在位置（下位）	0	[pls]
DC電壓	169	[V]
馬達電流	18	[mA]
馬達溫度	140	[°C]
驅動器溫度	26	[°C]
目標速度	0	[r/min]
轉速	0	[r/min]
類比輸入值	0	
容積值	1	

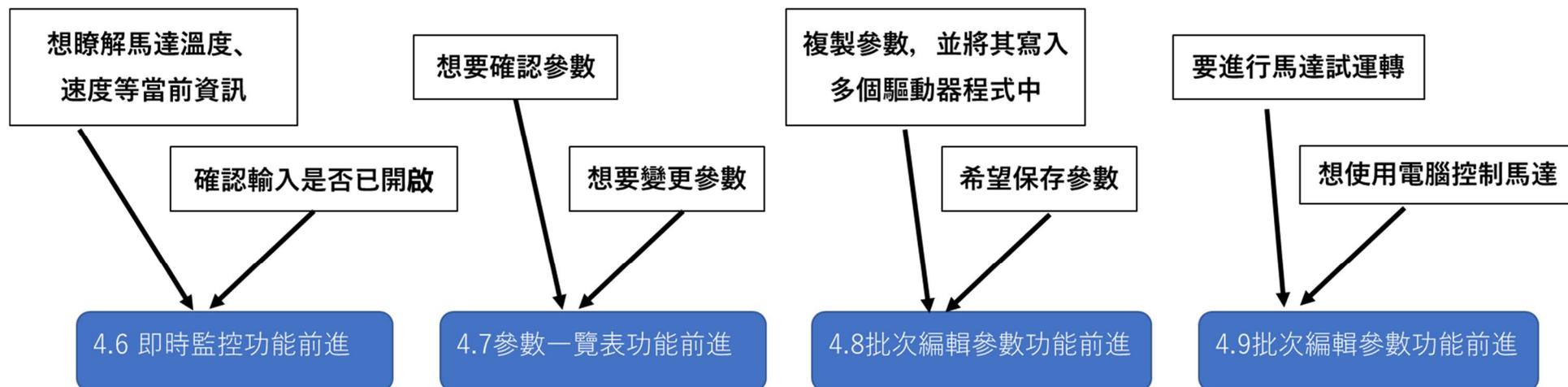
輸入監控	邏輯	
輸入 1 狀態	非導通	—
輸入 2 狀態	非導通	—
輸入 3 狀態	導通	—
輸入 4 狀態	非導通	—
輸入 5 狀態	非導通	—
輸入 6 狀態	非導通	—
輸入 7 狀態	非導通	—
輸入 8 狀態	非導通	—

輸出監控	邏輯	
輸出 1 狀態	非導通	—
輸出 2 狀態	導通	—
輸出 3 狀態	非導通	—
輸出 4 狀態	導通	—
輸出 5 狀態	非導通	—

4.5 功能選擇

選擇欲使用的功能。

- ① 欲使用即時監控功能，請點選「即時監控」並跳至 4.6 項。
- ② 欲透過本工具畫面讀寫參數時，請點選「參數一覽表」並跳至 4.7 項。
- ③ 欲使用外部檔案批次寫入參數，或將現在參數設定匯出為外部檔案，又或欲比較並讀取外部檔案與現在設定的差異項目，請點選「批次編輯參數」並跳至 4.8 項。
- ④ 欲使用本軟體驅動馬達，請點選「試運轉」並跳至 4.9 項。



4.6 即時監控功能

即時監控畫面可讓操作者監測目前的驅動器狀態。

The screenshot displays the 'Tsubaki DC View' software interface. On the left is a dark blue sidebar with navigation options: '即時監控' (Real-time Monitoring), '參數一覽' (Parameter List), '參數總編輯' (Parameter Total Edit), '試運轉' (Test Run), and '通信設定' (Communication Settings). The main area is titled '即時監控' (Real-time Monitoring) and is divided into three sections:

- 監控運行資訊 (Monitoring Operation Information):** A table showing various motor parameters.
- 輸入監控 (Input Monitoring):** A table showing the status of 8 input channels.
- 輸出監控 (Output Monitoring):** A table showing the status of 5 output channels.

監控運行資訊		
狀態動作	保護操作	
現在位置 (上位)	0	[pls]
現在位置 (下位)	0	[pls]
DC電壓	169	[V]
馬達電流	18	[mA]
馬達溫度	140	[°C]
驅動器溫度	26	[°C]
目標速度	0	[r/min]
轉速	0	[r/min]
類比輸入值	0	
容積值	1	

輸入監控	邏輯	
輸入 1 狀態	非導通	—
輸入 2 狀態	非導通	—
輸入 3 狀態	導通	—
輸入 4 狀態	非導通	—
輸入 5 狀態	非導通	—
輸入 6 狀態	非導通	—
輸入 7 狀態	非導通	—
輸入 8 狀態	非導通	—

輸出監控	邏輯	
輸出 1 狀態	非導通	—
輸出 2 狀態	導通	—
輸出 3 狀態	非導通	—
輸出 4 狀態	導通	—
輸出 5 狀態	非導通	—

- 動作情報監控

可監測驅動器的動作情報。

個別項目的詳情請參閱「無刷馬達驅動器使用說明書【通訊篇】」。

- 輸入／輸出監控

可確認輸入輸出狀態（導通／非導通）以及各邏輯狀態。

4.7 參數一覽表功能

- ① 選擇想要讀寫的參數類別。
- ② 顯示區域將列出所選取的參數群。
- ③ 點選想要變更的參數。
- ④ 「編輯參數」索引標籤將顯示第③步驟所點選的參數。
下方欄位將顯示所選參數的設定內容和簡易說明。
- ⑤ 欲變更參數時，請在「編輯參數」索引標籤內輸入寫入值。
- ⑥ 點選「更新」鍵。
- ⑦ 完成參數寫入。

The screenshot shows the 'Tsubaki DC View' software interface. On the left is a dark sidebar with navigation options: '即時監控', '參數一覽', '參數總編輯', '試運轉', and '通信設定'. The main area is divided into sections. At the top, a '顯示區域選取' (Display Area Selection) dropdown menu is set to '輸入/輸出參數' (Input/Output Parameters), with a callout ① pointing to it. Below this is the '參數編輯' (Parameter Editing) section, which includes a checkbox for '永久不保存寫入的檔案' (Do not permanently save written files) and a numeric input field for '輸入1設定' (Input 1 Setting) containing the value '1', with callout ⑤ pointing to it. A green '更新' (Update) button is highlighted with callout ⑥. Below the input field, the '參數設定內容: 正轉' (Parameter Setting Content: Forward) section is shown, with callout ④ pointing to it. It lists instructions: '· J以 JOG運轉, 進行正轉' and '· 也可作為定位運轉的啟動指令'. At the bottom, a table lists parameters with callout ③ pointing to the '輸入1設定' row.

名稱	位址	現在值
輸入1設定	0	1
輸入2設定	1	3
輸入3設定		4
輸入4設定		5
輸入5設定	4	8

●暫時記憶寫入參數

可僅在電源開啟狀態下短暫記憶參數，而不將其寫入內部記憶體。

使用此功能所變更的參數值，將於電源關閉後清除。

內部記憶體有其寫入壽命（最少 10 萬次），因此此功能適合需高頻率變更參數，或只需暫時修改並隨後恢復原設定值的情景。

① 點選「不將寫入參數永久儲存」並勾選✔，即可啟用此功能。

The screenshot shows the 'Tsubaki DC View' software interface. On the left is a dark sidebar with navigation options: '即時監控', '參數一覽' (highlighted), '參數總編輯', '試運轉', and '通信設定'. The main area is titled '參數一覽' and contains a '顯示區域選取' section with a dropdown menu set to '輸入/輸出參數'. Below this is a '參數編輯' section with a red box around the checked option '永久不保存寫入的檔案'. A callout bubble with '①點選' points to this checkbox. Below the checkbox is a warning: '當驅動器電源被切斷時，所寫的檔案會被遺失'. There are three buttons: '輸入1設定', '0', and '1', followed by a green '更新' button. Below this is a section for '參數設定內容：正轉' with two bullet points: '• J以 JOG運轉，進行正轉' and '• 也可作為定位運轉的啟動指令'. At the bottom is a table with three columns: '名稱', '位址', and '現在值'.

名稱	位址	現在值
輸入1設定	0	1
輸入2設定	1	3
輸入3設定	2	4
輸入4設定	3	5

4.8 批次編輯參數功能

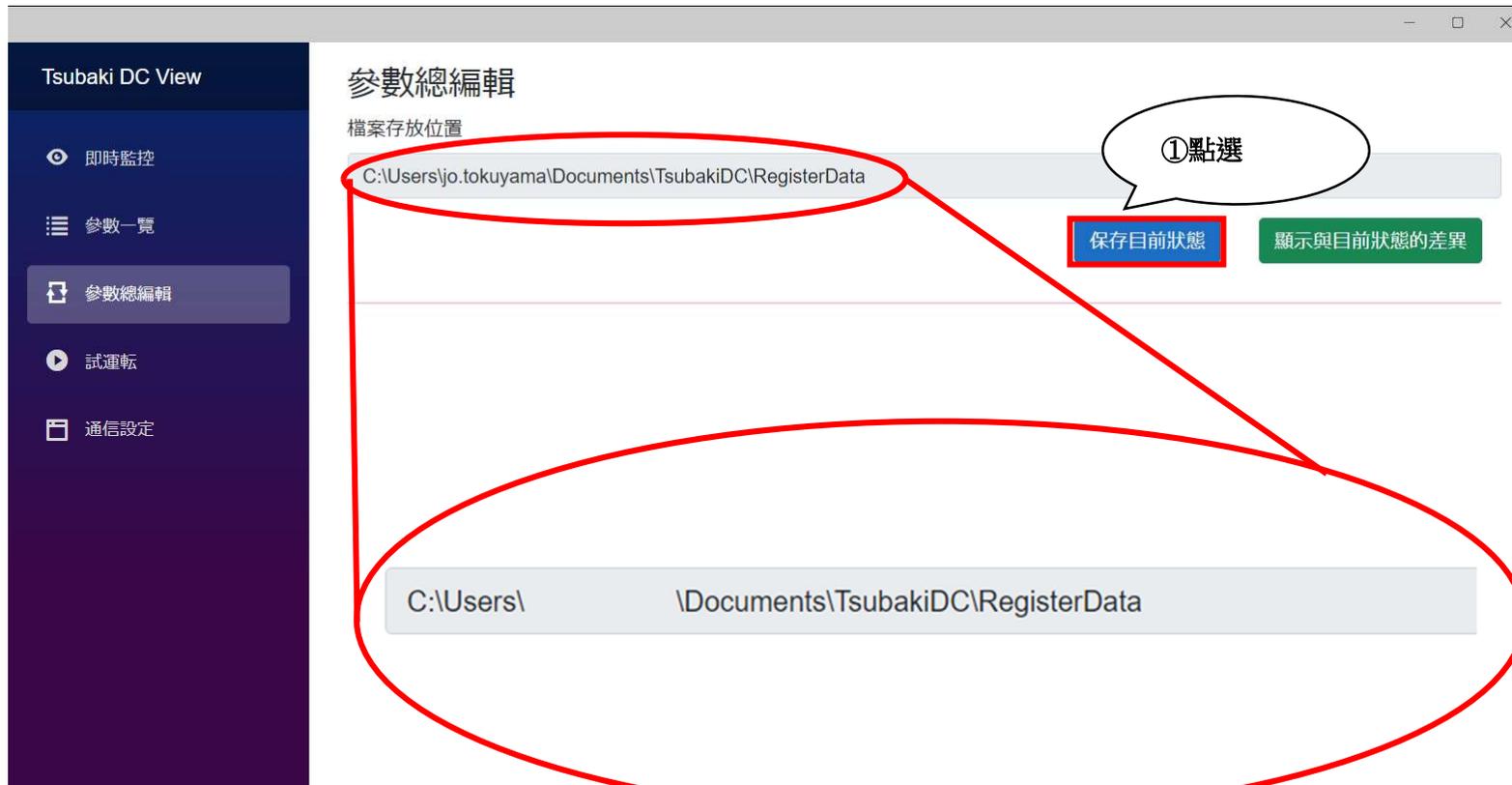
批次編輯參數功能分為 2 種功能。

- 外部檔案儲存功能
- 內部設定-外部檔案設定比較及寫入功能

4.8.1 外部檔案儲存功能

可透過此功能將目前驅動器內部的參數設定值寫入外部檔案（REGDATA 檔）。

- ① 點選「目前狀態的保存」。
- ② 設定將儲存在「檔案存放位置」。



③ 檔案將依參數類別分別儲存於 REGDATA 檔案內。

<input type="checkbox"/> IO狀態參數.regdata	2024/01/10 14:32	REGDATA ファイル	1 KB
<input type="checkbox"/> JOG運動參數.regdata	2024/01/10 14:32	REGDATA ファイル	1 KB
<input type="checkbox"/> プログラム運轉パラメータ.regdata	2023/12/13 15:33	REGDATA ファイル	10 KB
<input type="checkbox"/> 控制參數.regdata	2024/01/10 14:32	REGDATA ファイル	2 KB
<input type="checkbox"/> 錯誤情報參數.regdata	2024/01/10 14:32	REGDATA ファイル	46 KB
<input type="checkbox"/> 定位運動參數.regdata	2024/01/10 14:32	REGDATA ファイル	1 KB
<input type="checkbox"/> 程式執行參數.regdata	2024/01/10 14:32	REGDATA ファイル	9 KB
<input type="checkbox"/> 動作情報參數.regdata	2024/01/10 14:32	REGDATA ファイル	1 KB
<input type="checkbox"/> 輸入輸出參數.regdata	2024/01/10 14:32	REGDATA ファイル	1 KB

④ 以文字編輯器開啟 REGDATA 後，即可如下圖般確認儲存資料。

```
KJOG運動參數> [2024/01/10 14:32:37]  
#正轉速度  
160=2000  
#反轉速度  
161=1500  
#過載設定値  
162=100  
#過載時間  
163=1000  
#加速時間  
164=1000  
#減速時間  
165=1000  
#比例增益  
166=20  
#積分增益  
167=10  
#微分增益  
168=1  
#輸出限制  
169=100
```

4.8.2 內部設定-外部檔案設定比較及寫入功能

可透過此功能比較驅動器與外部檔案的設定，確認其差異。

此外，還可批次寫入差異項目，使驅動器與外部檔案的設定同步。

- ① 點選「顯示與目前狀態的差異」。
- ② 將顯示驅動器與外部檔案的設定差異項目。
- ③ 點選「傳送顯示內容」。

Tsubaki DC View

參數總編輯

檔案存放位置

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

保存目前狀態

顯示與目前狀態的差異

區域	名稱	位址	現在值	更新值
JOG運動參數	正轉速度	160	2000	2500
JOG運動參數	反轉速度	161	1500	1000

傳送顯示內容

④ 現在的驅動器設定會隨外部檔案變更設定。



重點

使用此功能，可將外部檔案變更處批次寫入驅動器。

請於需要一次變更多項參數時運用此功能。

4.9 試運轉功能（驅動器軟體 Ver.1.2.0 以後版本方支援）

以正轉執行試運轉時

- ① 將參數設定為任意值。
- ② 點選「CW 試運轉」。

Tsubaki DC View

- 即時監控
- 參數一覽
- 參數總編輯
- 試運轉**
- 通信設定

試運轉

× 完成試運轉

①輸入

設定CW

加速時間 [msec]	1000
減速時間 [msec]	1000
轉速 [r/min]	1000

CW試運轉

目前速度 0 [r/min]

使用上需注意

- 緊急時請切斷驅動器電源
- 為了安全，試運轉中請勿輸入信號
- 試運轉中，輸出5(定時煞車)以外的設定將失效
- 請避免以下操作的使用
 - 1.當需要對ON/OFF指令，具有良好的應對性的狀況
 - 2.微調操作

設定CCW

加速時間 [msec]	1000
減速時間 [msec]	1000
轉速 [r/min]	1000

CCW試運轉

②點選

③ 馬達開始動作。

「現在轉速」欄會顯示目前轉速。

④ 點選「停止」後，馬達便隨即停下。

The screenshot displays the 'Tsubaki DC View' software interface. On the left is a dark blue sidebar with navigation options: '即時監控', '參數一覽', '參數總編輯', '試運轉', and '通信設定'. The main area is titled '試運轉' (Test Run) and contains two sections: '設定CW' (CW Settings) and '設定CCW' (CCW Settings). The '設定CW' section has input fields for '加速時間 [msec]' (1000), '減速時間 [msec]' (1000), and '轉速 [r/min]' (10). A red '停止' (Stop) button is highlighted with a red box and a callout bubble labeled '④點選'. The '設定CCW' section has input fields for '加速時間 [msec]' (1000), '減速時間 [msec]' (1000), and '轉速 [r/min]' (1000), with a green 'CCW試運轉' button below. To the right, a '目前速度' (Current Speed) display shows '1001 [r/min]' in a red-bordered box, with a callout bubble labeled '③顯示'. Below this is an orange box titled '使用上需注意' (Notes for Use) containing safety instructions.

試運轉

完成試運轉

設定CW

加速時間 [msec] 1000

減速時間 [msec] 1000

轉速 [r/min] 10

停止

設定CCW

加速時間 [msec] 1000

減速時間 [msec] 1000

轉速 [r/min] 1000

CCW試運轉

目前速度 1001 [r/min]

③顯示

④點選

使用上需注意

- 緊急時請切斷驅動器電源
- 為了安全，試運轉中請勿輸入信號
- 試運轉中，輸出5(定時煞車)以外的設定將失效
- 請避免以下操作的使用
 - 1.當需要對ON/OFF指令，具有良好的應對性的狀況
 - 2.微調操作

⑤ 點選「結束試運轉」，即可移動至其他頁面。

※畫面需要幾秒時間才會呈現如下圖。

Tsubaki DC View

即時監控

參數一覽

參數總編輯

試運轉

通信設定

試運轉

× 完成試運轉

設定CW

加速時間 [msec]

減速時間 [msec] 1000

轉速 [r/min] 1000

CW試運轉

設定CCW

加速時間 [msec] 1000

減速時間 [msec] 1000

轉速 [r/min] 1000

CCW試運轉

目前速度 0 [r/min]

使用上需注意

- 緊急時請切斷驅動器電源
- 為了安全，試運轉中請勿輸入信號
- 試運轉中，輸出5(定時煞車)以外的設定將失效
- 請避免以下操作的使用
 - 1.當需要對ON/OFF指令，具有良好的應對性的狀況
 - 2.微調操作



與本使用說明書相關的洽詢，請洽客戶諮詢窗口。

客戶諮詢窗口 TEL 02-2564-1116 FAX 02-2564-1118

長岡京工廠：〒617--0833 京都府長岡京市神足暮角 1-1

網址

<https://tsubakimoto.tw/>