

# ICS ServoManager Type2346 操作マニュアル

## はじめに

1. このソフトウェアは、**KONDO I.C.S**対応サーボ**KRS-2346ICS**の設定を通信により行うものです。
2. このソフトウェアは、上記製品用通信インターフェースを御使用の場合に使用できます。
3. ソフトウェア本体は、フリーウェアとしてご提供いたしますが、著作権ならびに、法律上の諸権利は近藤科学㈱にあります。よってソフトウェアに関してのリパースエンジニアリング、解析、改造などは、法律に触れる行為となりますのでご承知ください。
4. このソフトウェアをご使用になった結果に関しては、近藤科学㈱では、その責を負いません。また、ソフトウェアに関しての不具合に関してのお問い合わせに関しては、受付いたしますが、その不具合に関しての解消、および損害に対しての責をお約束するものではありませんのでご理解願います。

## パッケージ内容

I.C.S PCインターフェース、二又コード、フロッピーディスク（ソフトウェア）  
操作マニュアル（このマニュアルです。）

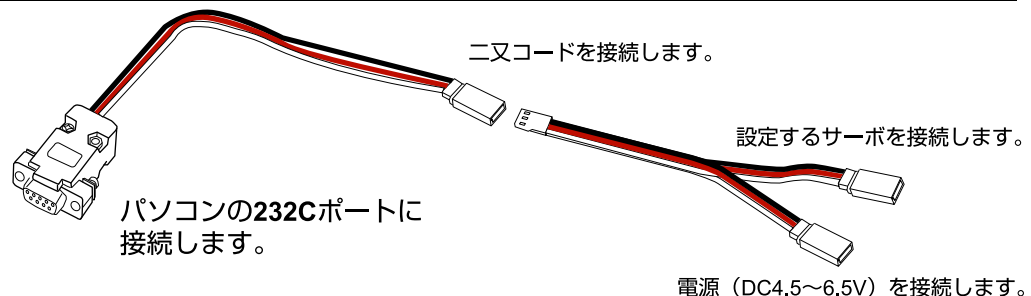
## 動作環境

このソフトウェアは、マイクロソフト社Windows98.Me.2000.Xpで動作します。使用するパーソナルコンピュータは、該当するOSがインストールされている必要があり、OSが使用できる状態である必要があります。  
また、通信用にRS-232Cポートが1個必須となります。  
\* USB-232Cの変換アダプターをご使用の場合には、必ずしも動作するとは限りませんのでご注意ください。

## ソフトウェアのインストール

特にインストーラはありませんので、フロッピーディスク内のソフトウェアを適当なフォルダを作成してコピーしてご使用ください。ソフトウェアは、レジストリなどの操作は行いませんので、削除する場合は、コピーしたフォルダごと削除してください。ソフトウェアを実行すると、設定データなどの記憶用に一つのファイルを自動的に作成します。ソフトウェアを実行する場合には、直接プログラム本体をクリック（またはダブルクリック）するか、ショートカットを作成して使用します。

## 接続



## 接続する順序について

1. パソコンの232Cコネクタに接続してソフトウェアを起動しておきます。
2. 二又コードを接続します。
3. 二又コードの片方にサーボを接続します。
4. 二又コードのもう片方に電源を接続します。

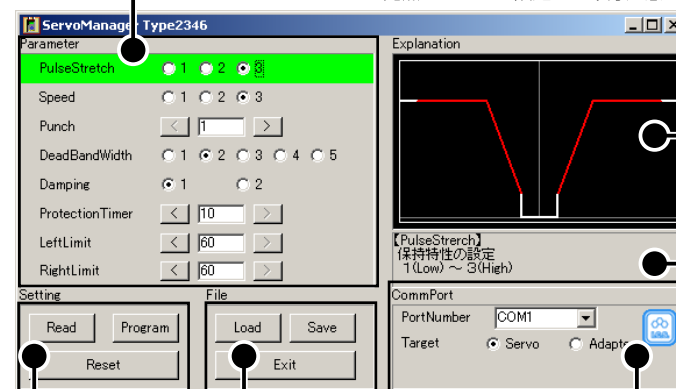
\* 電源を接続した際に、サーボの出力軸が一定位置を保持している場合には、サーボが通信モードに入っておりません。再度二又コード側の電源を入れなおしてください。

## ソフトウェアの操作方法

### 設定項目 *Parameter*

- ① **パルスストレッチ**  
*Pulse Stretch*  
サーボの保持特性の設定を行います。数字が大きくなれば保持特性が上がりますが、消費電流が増えていきます。
- ② **スピード**  
*Speed*  
サーボの最大スピードを調整します。数字が大きければスピードが上がりますが、消費電流が増えていきます。
- ③ **パンチ**  
*Punch*  
サーボの初期レスポンスを設定します。数字が大きければ、動き出しのトルクが大きくなりますが、消費電流が増えていきます。
- ④ **デッドバンド**  
*Dead Band Width*  
ニュートラル帯域の設定です。大きくすると、ニュートラル幅が大きくなります。つまり、小さな信号変化では、サーボが動き出さなくなります。
- ⑤ **ダンピング**  
*Damping*  
サーボが停止する際の特性を設定します。1の場合、行き過ぎてから戻って止まる特性です。2では、停止位置の手前からブレーキをかけて止まる設定です。好みに応じて設定します。
- ⑥ **プロテクションタイマー**  
*Protection Timer*  
サーボのリンケージがロックした場合に、25%パワーダウンさせます。そのプロテクションが働くまでの時間を設定します。
- ⑦ **リミット**  
*LeftLimit*  
*RightLimit*  
サーボが動く最大動作角を設定します。出荷時には、最大値（60）に設定されています。信号設定のミスやノイズ混入など、サーボの動作可能範囲を超える信号が入力された場合の異常動作からサーボを守ります。左右別々に設定が可能です。**LeftLimit**が信号パルス幅が短い方を示しています。

注意、過度の設定をすると消費電流が増え走行時間が短くなります。  
また、サーボが発熱しますので設定には十分注意してください。



設定内容を視覚化したグラフィックが表示されます。

インフォメーションが表示されます。

### Setting

サーボに対しての通信を行います。

**Read** 接続したサーボ内のデータを読み込みます。ボタンをクリックしてカーソル位置をそのまま待つと、結果がインフォメーションに表示されます。

**Program** 設定内容をサーボに転送します。ボタンをクリックしてカーソル位置をそのまま待つと、結果がインフォメーションに表示されます。

**Reset** サーボ内の設定データを工場出荷時に戻します。

### FILE

設定した内容のディスクへの保存と読み込みを行います。

**Load** 保存されている設定データの読み込みが出来ます。

**Save** 設定した内容を保存することが出来ます。

**Exit** ソフトウェアが終了します。

### Commport

**PortNumber** 通信ポートの番号を指定します。通常はCOM1の場合が多いようですが、お使いのパソコンやUSB-232C変換アダプターなどを使用した場合などの条件によって異なってきます。正しい番号を設定しないと、接続したサーボとの通信ができません。

**Target** 通常はServoを選択しておきます。**Adapter** 別売のマルチセッティングアダプターを接続する場合に指定します。

I.C.S



**Interactive Communication System**

RC関連機器が通信機能を持ち、機器間またはパソコンとの通信が出来るようになります。通信により機器の設定を外部で行うことも可能になります。



● 純国産品だけの信頼性と安心感。(近藤科学の全ての製品は設計・製造を日本国内で行っています。)

問合せは土曜日曜祝祭日を除く 9:00～12:00 13:00～17:00

近藤科学株式会社 〒116-0014 東京都荒川区東日暮里4-17-7 Phone:03-3807-7751 Fax:03-3807-8155

<http://www.kopropo.co.jp>