



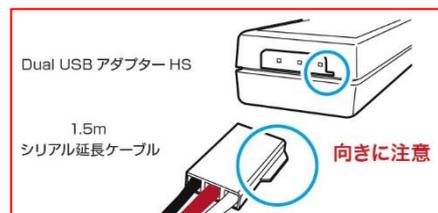
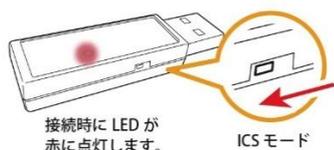
KXR ICS Manager 操作マニュアル

Ver.1.0

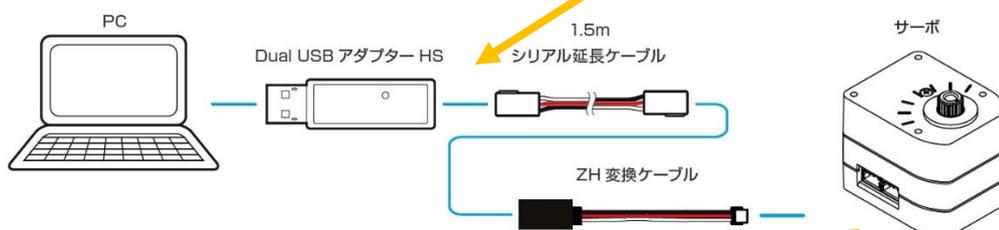
KXR ICS Manager は、KXR シリーズの組み立てに必要な設定項目のみを利用できる簡易的なサーボマネージャーソフトウェアです。下記の手順に従ってご利用ください。

1.配線

①Dual USB アダプターHS 本体のスイッチを切り替えて「ICS」モードにします。



②下図の通り配線してください。



以上で配線は完了です。

【ご注意ください】
サーボを数珠繋ぎにしたまま設定を変更することはできません。PCとサーボは、必ず1:1で接続してください。

2.操作方法



【COM を接続する】 ※必ず最初に COM を接続してください。

- ① COM のメニューから COM 番号を選択します。(COM 番号の確認方法は、『KO_Driver2015_InstallManual』を参照)
- ② 接続ボタンを押します。接続されるとボタンが緑になります。もう一度ボタンを押すと通信が切断されます。
また、COM の接続が完了すると他のボタンが使えるようになります。

【ID、動作モードを確認する】

「読み込みボタン」を押してください。サーボの ID 番号と回転モードの設定状態が表示されます。「回転モード」にチェックが入っていると、サーボは回転モードに設定されています。

【ID の書き込み】

書き込みたいサーボの ID 番号を選択して「書き込み」ボタンを押してください。

【回転モードの設定】

「回転モード」のチェックを入れて「書き込み」ボタンを押すとサーボが回転モードになります。チェックを外して書き込むと回転モードが解除されます。

ID の書き込みと回転モードの設定は同時にできます。

【サーボをニュートラルに設定する】

ニュートラルとは、サーボ動作角の中心位置 (0 地点) のことを指します。サーボアームやホーンを軸に装着するときにニュートラル位置に接続するように指定されます。組換えや作り直しなどでニュートラル位置がずれている場合は、下記の手順でニュートラルに戻してください。

「ニュートラルへ移動」ボタンを押してください。サーボが左右に移動したのちニュートラル位置に移動します。移動が完了すると下のステータスバーに「ニュートラル位置成功」と表示されます。万が一失敗した場合は、もう一度同じボタンを押してください。

【日本語、英語を切り替える】

「日本語」ボタンを押すと表示が日本語に、「English」ボタンを押すと表示が英語に切り替わります。

【ご注意ください】

- このソフトウェアは、下記のサーボにのみ対応しています。
その他サーボではご利用いただけません。
 - ・KRS-3301 ICS
 - ・KRS-3302 ICS
 - ・KRS-3304 ICS
 - ・KRS-3304R2 ICS
- 通信速度は「115200bps (出荷状態)」のみ通信可能です。
- サーボを数珠繋ぎにしたまま設定を変更することはできません。PC とサーボは、必ず 1 : 1 で接続してください。

【動作環境】

- 対応 OS: Windows XP SP2 以降、Windows Vista (SP1 推奨)、Windows 7
- ※Microsoft.NET Framework 2.0 が必要です。
- USB ポート (1.1/2.0)

【お問い合わせ先】

近藤科学株式会社 サービス部 (平日: 9:00~12:00、13:00~17:00)
TEL: 03-3807-7648 Email: support@kondo-robot.com