

USB 通信マニュアル

Windows10 Universal Driver 対応

1	通信に必要なインストール	1
1.1	USB ドライバ.....	3
1.2	通信ソフト(TelABH3)	5
2	通信に必要な設定	7
2.1	サーボドライバ(ABH3).....	8
2.2	通信ソフト(TelABH3)	9

1 通信に必要なインストール

サーボドライバとの通信に必要な用意について説明します。

USB でサーボドライバと通信するために、サーボドライバとパソコンを接続する前に、

付属の”ABH3 用ツール CD”内にある USB ドライバのインストールを行ってください。
以下を参照してお客様の PC にあわせてインストールして下さい。

PC の OS バージョン

・ Windows10 の場合

フォルダ

¥DeviceDriver¥USBtoUART¥Silicon Labs¥Windows10¥CP210x_Universal_Windows_Driver
にある

Windows10 32 ビット版の場合 CP210xVCPInstaller_x86.exe をインストールします。

Windows10 64 ビット版の場合 CP210xVCPInstaller_x64.exe をインストールします。

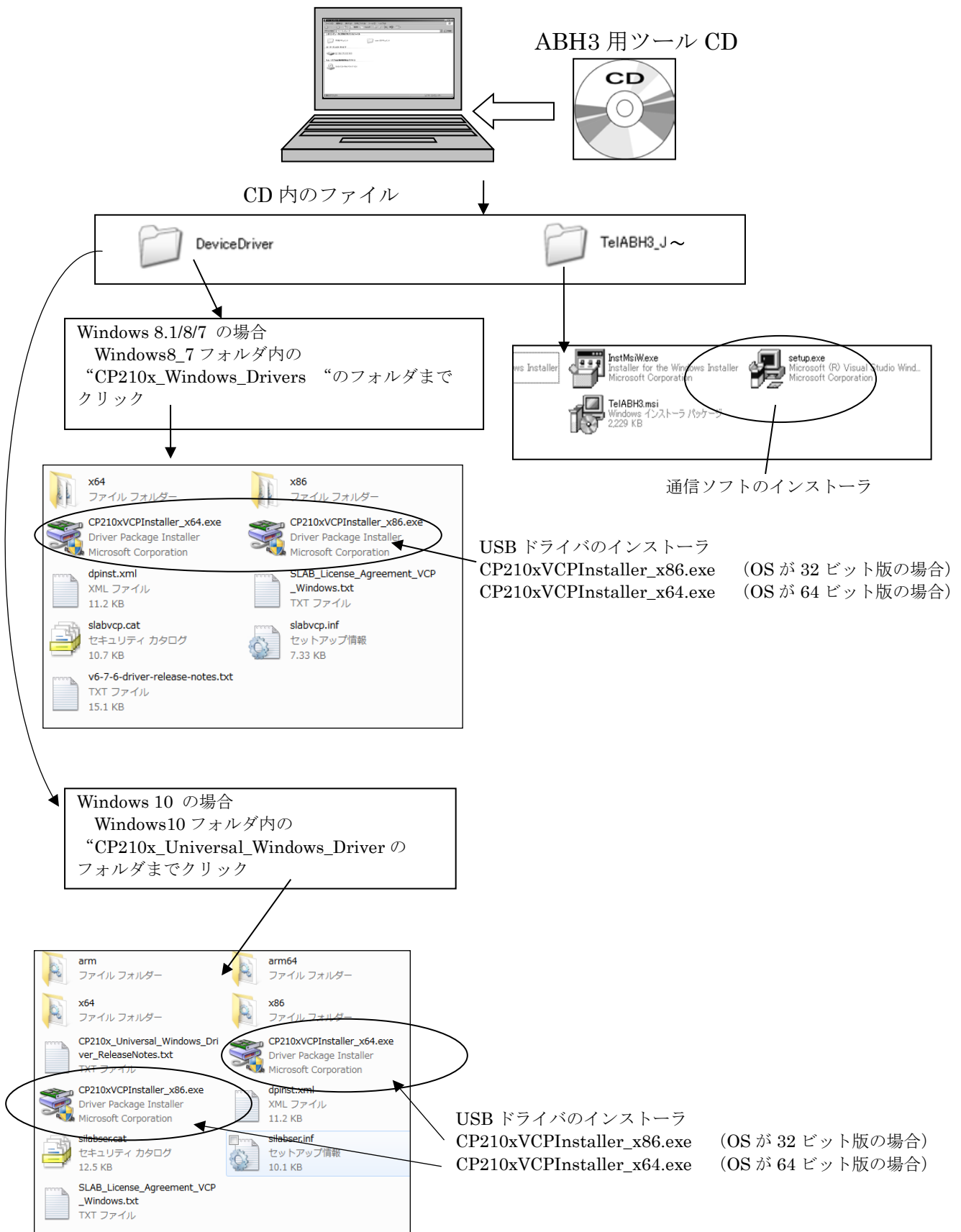
Windows8 /8.1/7 の場合

フォルダ

¥DeviceDriver¥USBtoUART¥Silicon Labs¥Windows8_7¥CP210x_Windows_Drivers
にある

Windows8 /8.1/7 32 ビット版の場合 CP210xVCPInstaller_x86.exe をインストールします。

Windows8 /8.1/7 64 ビット版の場合 CP210xVCPInstaller_x64.exe をインストールします。



1.1 USB ドライバ

USB ドライバのインストールは、USB ケーブルを接続する前に行ってください。
インストールする前に接続すると、正しく認識されない場合があります。

USB ドライバのインストールは、パソコンとサーボドライバを USB で通信するために必要です。

・ USB ドライバのインストールの手順

- ① 付属している CD 内の
“CP210xVCPInstaller_x86.exe” を
実行します。

OS が 64bit の場合”~_x64”を選択してください。



実行すると以下のような画面が表示されます。



クリックすると以下のような画面になります。



同意してクリックすると、
以下のような画面になります。



- ② “Next”をクリックします。

- ③ 内容に同意した場合、
”I accept the agreement”を選択して、
”Next”をクリックします。

- ④ インストールが終了するまで待ちます。

終了すると以下のような画面になります。

- ⑤ “完了”をクリックすれば、インストールが完了します



1.2 通信ソフト(TelABH3)

通信ソフト(TelABH3)のインストールは、パソコンからサーボドライバのパラメータを設定するために必要です。

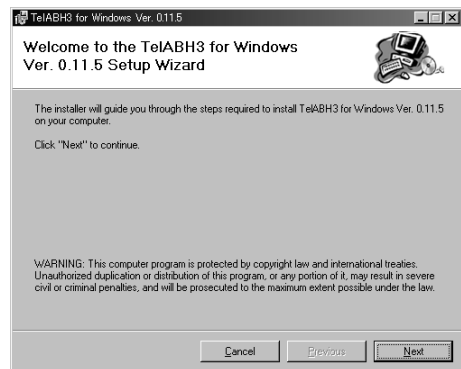
・通信ソフトのインストールの手順

- ① 付属している CD 内の
TelABH3_ フォルダ内にある、
”setup.exe”を実行します。



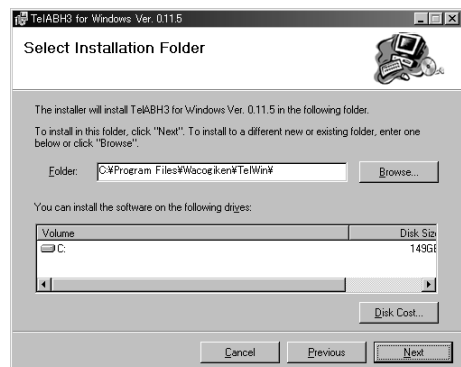
実行すると以下のような画面が表示されます。

- ② “Next”をクリックします。



クリックすると以下のような画面になります。

- ③ “Next”をクリックします。



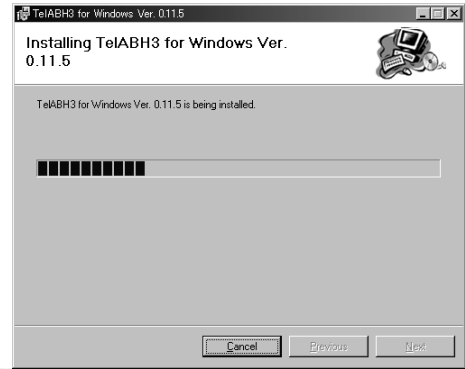
クリックすると以下のような画面になります。

- ④ “Next”をクリックします。



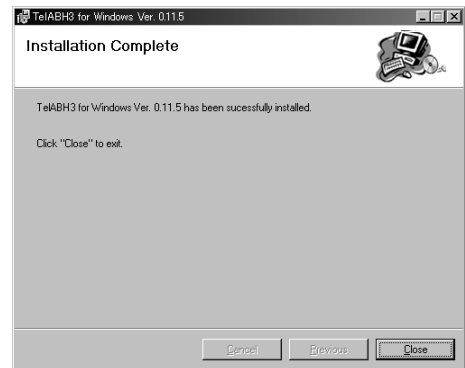
クリックするとインストールが開始され、以下のような画面になります。

- ⑤ インストールが
終了するまで待ちます。



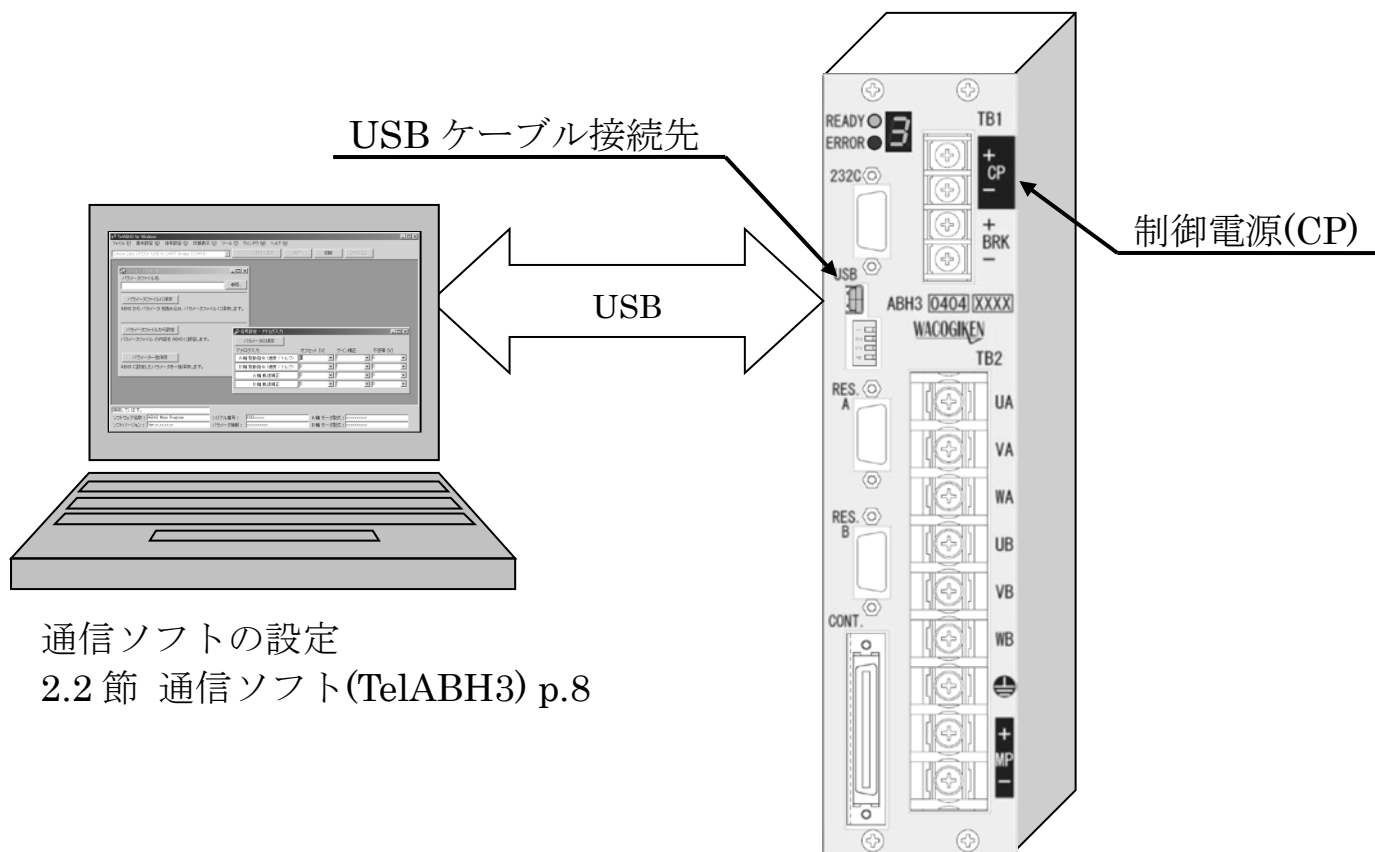
終了すると以下のような画面になります。

- ⑥ “Close”をクリックすれば、
通信ソフトのインストールが完了しま
す。



2 通信に必要な設定

通信ソフトとサーボドライバを接続するための設定を説明します。



サーボドライバの設定
2.1 節サーボドライバ(ABH3) p.7

2.1 サーボドライバ(ABH3)

サーボドライバ(ABH3)の通信に必要な設定です。

① 通信設定スイッチで通信方法設定。

サーボドライバと通信ソフトの通信には、通信速度をあわせる必要があります。

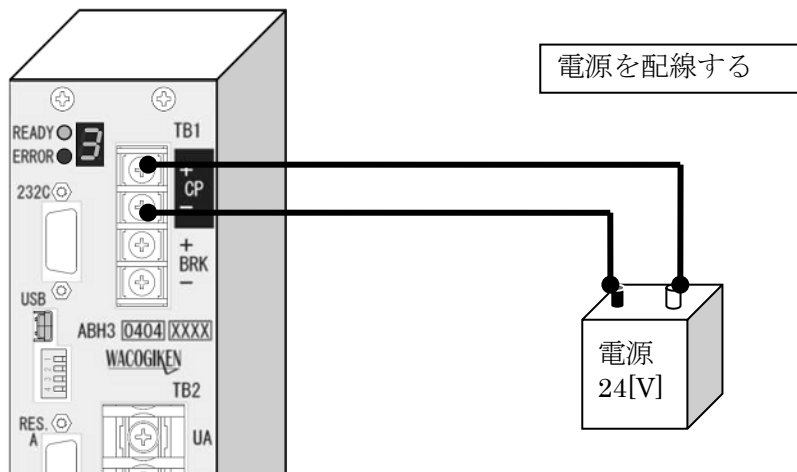
このマニュアルでは、USB 接続の 115200[bps]に設定します。その設定方法を以下の表に示します。(通信設定スイッチは、電源を落とした状態で行ってください)

通信速度	USB:115200[bps]								
通信設定 スイッチ	<table border="1"> <tr> <td>1</td> <td>2</td> <td>3</td> <td>4</td> </tr> <tr> <td>Off</td> <td>On</td> <td>On</td> <td>Off</td> </tr> </table>		1	2	3	4	Off	On	On
1	2	3	4						
Off	On	On	Off						

② 制御電源(CP)の接続 (24~48[V])

パソコンと通信するためには、サーボドライバの制御電源(CP)に 24[V]以上の電源が必要です。

(主電源(MP)には、電源が入っていても、いなくても問題ありません。)



2.2 通信ソフト(TelABH3)

通信ソフト(TelABH3)の通信に必要な設定は、「通信設定バー」から行います。

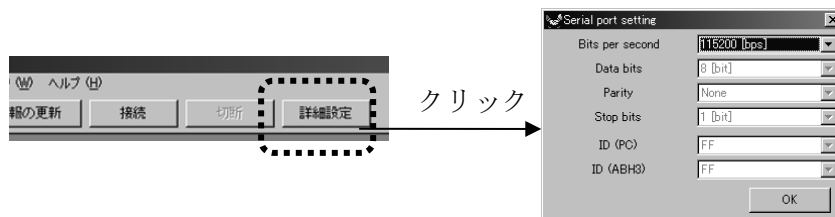
① 「デバイス選択」で通信先を選択。



パソコンとサーボドライバをつなぎ、「デバイス情報の更新」をクリックします。
(“デバイス情報の更新”をクリックすることで「デバイス選択」に表示されるデバイス名が更新されます。) 使用するデバイスをプルダウンメニューから選択します。

デバイス	「デバイス選択」で選択するデバイス名
USB	“Silicon Labs CP210x USB to UART Bridge”

② “詳細設定”で通信速度を設定。



通信速度を設定は、ウィンドウ”Serial port setting”の、項目”Bits per second”で行います。
ウィンドウ”Serial port setting”は、「通信設定バー」の”詳細設定”ボタンをクリックすると表示されます。

通信速度(“Bits per second”)は、2.1 節で設定した通信速度と同じ値の、115200[bps]に設定します。

③ “接続”で接続開始。



通信ソフトの接続ボタンをクリックすると、パソコンとサーボドライバが通信を開始します。
(通信にはサーボドライバに電源が投入されている必要があります)
通信が成功すると、通信ソフト下部のステータスバーに”接続しています”と表示されます。