



# PTU-E46

## クイックスタート

サステイナブル ロボティクス

2014 年 11 月



## PTU-E46 クイックスタート

PTU-E46 の動作確認は以下の手順で行います。

以下の手順は RS232C を用いる方法です。イーサネット接続に関しては、PTU-E46 User Manual の 3.4 Ethernet Connection (11 ページ) をご参照ください。

### 1, 機器の固定

PTU-E46 本体が固定ネジでしっかり固定されていることを確認します。

### 2, ケーブルの接続

ヘッドユニットとコントローラーをケーブルで接続します。

コントローラーへの雲台用電源を接続します。(ただし、電源の供給はまだしないでください)

### 3, 通信ケーブルの接続

コントローラーと制御用コンピュータの間に RS-232C ケーブルを接続します。

その際、制御用コンピュータの RS232C ポート No. (例えば COM5) を確認しておいてください。

### 4, 通信の準備と設定

シリアルターミナルプログラムを用意します。

通信設定: ボーレート 9600bps データ 8 ビット、ストップビット 1 ビット、パリティなし、フロー制御無し

- 1) ターミナルプログラムとして”Pan Tilt Head Controller”を使う場合は以下の手順で行います。

A) Pan Tilt Head Controller を起動します。

B) Window > Serial Monitor メニューを選び、Serial Monitor ウィンドウを表示します。

C) Port > Open メニューを選ぶとコンピュータの通信ポートのリストが表示されるので、3 で確認したポート No.を選択し、OPEN を押します。

D) Serial Monitor ウィンドウに”Opened successful”と表示されるのを確認します。

- 2) ターミナルプログラムとしてハイパーターミナルを使用する場合は以下の手順で行います。

A) ハイパーターミナルを起動します。(WindowsXP の場合、スタートメニュー>すべてのプログラム>アクセサリ>通信>ハイパーターミナル)

B) “通信の設定”というパネルが開き、“名前を入力しアイコンを選んでください”というメッセージがでます。

C) 任意の名前を入力し(例えば “PTU-E46”) “OK” を押します。

D) “電話番号の情報を入力してください” というメッセージが出ます。

E) “接続方法” のリストボックスから、3 で確認したポート No.を選択して、“OK” を押します。

F) 選んだ COM ポートのプロパティパネルが出ます。

G) 以下の値を設定して、“OK” を押します。

ビット/秒	9600
データビット	8
パリティ	なし
ストップビット	1
フロー制御	なし

H) ハイパーターミナルの通信設定が終了し、通信準備ができました。

(ファイル>名前を付けて保存) から設定を保存しておく。2 回目からは、A. で“キャンセル”を選択し、(ファイル>開く) で読み出すことで準備が完了します。

## 5, 電源の投入

A. パンチルトユニットが動き出しても周囲に衝突などしない、安全な状態にします。

B. 電源を投入します。

C. ターミナルの画面にパンチルトユニットの機種名やファームウェアのバージョンが表示されます。

D. パンチルトユニットが各軸のイニシャライズ動作を始めます。

イニシャライズ動作は、まずプラス方向に回転し、動作範囲のプラス端まで回転すると反転し、動作範囲のマイナス端まで回転すると、さらに反転して原点まで移動して止まるという動作を各軸ごとにします。

E. イニシャライズ動作が終了するとターミナルの画面に“\*”が表示されます。

## 6, 動作コマンドによるテスト

キーボードからパンチルトコマンドを入力し、パンチルトユニットの動作を確認します。以下のコマンドを入力し各行の終わりに“Enter” キーを押してください。

※Pan Tilt Head Controller を使う場合は、機能パネルの Cmd タグにあるボタン 2, 3, 4, 5 に登録しています。順番に押してください。

pp2500

tp-900

ps2500

pp0

順に、

パン軸が+ 2 5 0 0 パルス位置に回転

チルト軸が- 9 0 0 パルス位置に回転

パン軸のスピードを 2 5 0 0 パルス/秒に設定

パン軸が原点位置に回転

という動作をします。

## 7, 以上で動作確認が終了です。

## = FLIR MCS 社のサポートページについて =

FLIR MCS 社製パンチルトユニット並びにアクセサリ製品につきまして、FLIR MCS 社のサポートページから最新版のファームウェアやマニュアルがダウンロードできます。

### ■FLIR MCS 社のサポートページ（ユーザー向け）

<http://www.flir.com/mcs/support/secure/>

ログインには、以下のユーザーID をお使いください。

- Username : dpuser
- Password : dpuser

### ■ファームウェアのアップデートをする場合は以下の手順で行ってください。

#### 1. ファイルのダウンロード

ご要望のファイルをダウンロードしてください。

#### 2. ファームウェアのアップデート

ファームウェアのアップデート作業は RS232C 経由でお客様ご自身の手で行うことができます。

最新ファームウェアを解凍してできる

readme.txt

に従ってアップデート作業を行ってください。

\*なお、今後パンチルトユニットのファームウェアがアップデートされ、お客様のご使用になっているパンチルトユニットのファームウェアが最新でない場合があります。その際問題なくお使いでしたら、特にアップデートの必要はございません。

ご不明点などございましたら、弊社サポートまでご連絡ください。

Email : [support@sustainable-robotics.com](mailto:support@sustainable-robotics.com)

TEL : 045-507-6015 FAX : 050-3737-6376

URL : <http://www.sustainable-robotics.com>

以上