

ミスミサポートソフト

RS-Manager

ユーザーズマニュアル

C1 / C21 / C22 / P1

はじめに	1
1. RS-Manager について	2
2. インストールとアンインストール	3
3. RS-Manager の起動と終了	4
4. RS-Manager メインウィンドウ	5
5. オンライン操作	6
5.1 コントローラと接続	7
5.2 原点復帰	10
5.3 インチング・ジョグ移動	12
5.3.1 C1、C21/C22 の場合	12
5.3.2 P1 の場合	13
5.4 ポイントトレース移動	14
6. データの転送	15
6.1 コントローラから PC ヘデータを転送	15
6.2 PC からコントローラヘデータを転送	18
7. データ編集	21
7.1 新規データの作成	22
7.1.1 C1、C21/C22 の場合	22
7.1.2 P1 の場合	24
7.2 ポイントデータの編集 (C1、C21/C22)	28
7.3 パラメータの編集	30
8. 付録 - USB ケーブル	32
8.1 各部の名称と仕様	32
8.2 ドライバソフトのセットアップ	34
8.2.1 Windows 2000 編	34
8.2.2 Windows XP 編	42
8.2.3 Windows Vista 編	50
8.2.4 Windows 7 編	58
8.2.5 Windows 8 / Windows 8.1 編	64
8.2.6 Windows 10 編	75

8.3	ドライバソフトのアンインストール	86
8.3.1	Windows 2000 / XP 編	86
8.3.2	Windows Vista 編	88
8.3.3	Windows 7 編	90
8.3.4	Windows 8 / Windows 8.1 編	92
8.3.5	Windows 10 編	95
8.4	USB ケーブルの接続	98
8.4.1	USB ケーブルの接続	98
8.4.2	USB ケーブルの切り離し	98

はじめに

■ 本書について

本書には、ミスミ RS シリーズロボットコントローラ用サポートソフトウェア RS-Manager（以下、RS-Manager または本ソフトウェア）のインストール方法と主な機能の紹介が記載されています。RS-Manager をインストールする前に必ずお読みください。RS-Manager の詳細機能や使い方については、RS-Manager のヘルプを参照してください。

■ 使用許諾条件について

本ソフトウェアは、下記の使用許諾条件に合意される場合にのみ使用することができます。本ソフトウェアを使用またはインストールすると、下記の使用許諾条件に合意されたものとみなされますので、その前に条件内容をよくお読みください。

1. 本ソフトウェア、ヘルプおよび本書の一部または全部を無断で複製することはできません。バックアップの目的に限り、本ソフトウェアを複製することができます。
2. 本ソフトウェアの解析、変更および改造はできません。
3. 株式会社ミスミ（以下、弊社）の許可無く、第三者に本ソフトウェアを譲渡すること、あるいは有償無償を問わず本ソフトウェアを貸与することはできません。
4. 本ソフトウェア、ヘルプあるいは本書を運用した結果の影響については、弊社は一切責任を負いかねますのでご了承ください。
5. 本ソフトウェア、ヘルプおよび本書の内容については万全を期していますが、それらに誤りが全くないことを保証するものではありません。
6. 本ソフトウェアの仕様、ヘルプおよび本書に記載されている内容は、将来予告なしに変更することがあります。

■ ご注意

- ・ セットアップディスクは音楽用の CD-ROM ではありません。オーディオ用 CD プレーヤで使用しますと、大音量により、耳に障害を被ったり、オーディオ用機器に致命的な損傷を与える恐れがあります。オーディオ用 CD プレーヤでは絶対に使用しないでください。その他、本セットアップディスクを使用することにより、発生した障害については、弊社では責任を負いかねますので、あらかじめご了承ください。
- ・ ロボットを運転トレースやジョグ移動などで操作する場合は、安全のため、ロボット動作範囲から離れ、いつでも非常停止を入力できる状態で使用してください。
- ・ ロボットコントローラ、ドライバ、ロボットの操作方法や注意事項に関しては、ご使用になるコントローラ、ドライバ、ロボットに付属の取扱説明書をよくお読みになり、その指示に従ってください。

■ RS-Manager パッケージの内容

- ・ セットアップディスク（CD-ROM）1 枚
「RS-Manager インストールデータ」、 「RS-Manager 取扱説明書」（PDF ファイル）、 「USB 接続用通信ケーブルドライバ」を収納しています。

■ 必要なシステム環境

RS-Manager をインストールしてご使用になるには、下記のシステム環境が必要です。

動作環境	オペレーティングシステム (OS)	Microsoft Windows 2000/XP/Vista (32bit/64bit) /7 (32bit/64bit) /8 (32bit/64bit) /8.1 (32bit/64bit) /10 (32bit/64bit)
	CPU	お使いの OS が推奨する環境以上
	メモリ	お使いの OS が推奨する環境以上
	ハードディスク容量	RS-Manager のインストール先に 20MB 以上の空き容量
	通信ポート	シリアル通信ポートまたは USB ポート
	ディスプレイ	1024×768 以上の解像度、256 色以上
	その他	CD-ROM ドライブ、専用通信ケーブル（D-Sub 用または USB 用）
使用可能コントローラまたはドライバ	RS シリーズロボットコントローラ	
使用可能ロボット	RS シリーズに接続可能なミスミロボット	



要点

- ・ Microsoft、Windows、Windows XP、Windows Vista、Windows 7、Windows 8、Windows 8.1、および Windows 10 は米国 Microsoft Corporation の米国またはその他の国における登録商標または商標です。
- ・ その他、記載されている会社名、製品名は各社の登録商標または商標です。

1. RS-Manager について

■ RS-Manager とは

RS-Manager はRS シリーズコントローラ専用サポートソフトウェアです。RS-Manager を使用することにより、データ設計、デバッグ、保守・管理までを効率よく行なえます。また、コントローラの内部情報をグラフィック表示するトレース機能や、位置決め運転の動作シミュレータも搭載しております。

下記にRS-Manager の機能を示します。

- ・スプレッドシート形式でのデータ編集機能（ポイントデータ、パラメータ）
- ・モニタリング機能（入出力や速度、電流などの内部情報）
- ・リアルタイムのデータ取得ができるトレース機能
- ・一度に複数のパターンのサイクルタイムを算出する動作シミュレータ
- ・データ転送によるバックアップ機能

参考

RS-Manager の詳細機能や使い方については、RS-Manager のヘルプを参照してください。

■ 対応ロボットコントローラとロボットドライバ

RS-Manager は以下のミスマ RS シリーズロボットコントローラに対応しています。

- ・ C1、C21/C22

また、以下のRS シリーズロボットドライバに対応しています。

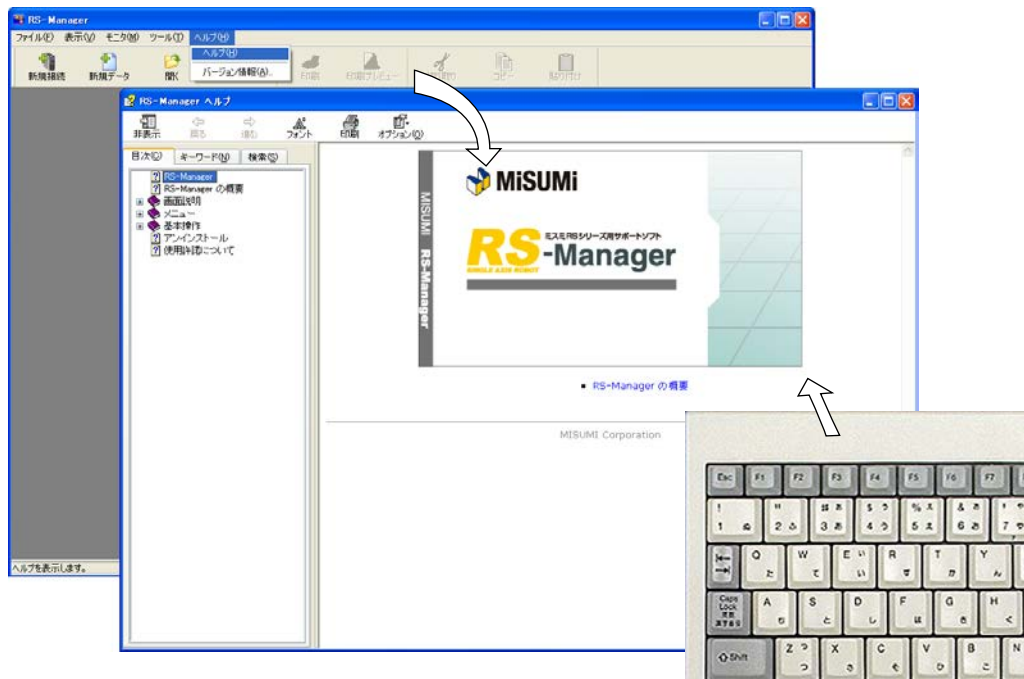
- ・ P1

■ RS-Manager のヘルプ

RS-Manager のヘルプは、RS-Manager メインウィンドウの「ヘルプ」メニューから「ヘルプ」コマンドを選択するか、キーボードの [F1] キーを押すと表示されます。

ヘルプには、RS-Manager の詳細機能や使い方など、さまざまな作業を行なう方法について説明されています。RS-Manager の実行中、必要な時にいつでもヘルプ画面を表示できます。

「ヘルプ」メニューとヘルプ画面



72001-WM-00

2. インストールとアンインストール

RS-Manager を使用するには、お手持ちのコンピュータに RS-Manager をインストールする必要があります。既に RS-Manager の以前のバージョンがインストールされている場合は、前もってアンインストールしてください。

■ インストール

お手持ちのコンピュータに RS-Manager をインストールする方法を説明します。ここでは、Windows XP を例に用いて、インストール方法を説明します。

Step 1 起動中のプログラムをすべて終了します。

Step 2 セットアップディスクを CD-ROM ドライブにセットします。

Step 3 セットアッププログラムが起動します。

セットアッププログラムが自動的に起動します。

セットアッププログラムが自動的に起動しない場合は、以下の手順でセットアッププログラムを起動させてください。

1. [スタート] - [マイコンピュータ] をクリックします。
2. セットアップディスクが挿入されている CD-ROM ドライブをダブルクリックします。
3. [RSM] をダブルクリックします。(お使いのエクスプローラの設定によっては、アイコン名が [RSM.exe] と表示される場合があります。)

Step 4 RS-Manager のインストールを実行します。

画面の指示に従って、RS-Manager のインストールを実行してください。



注意

お使いのコンピュータの設定によっては、コンピュータの再起動が必要な場合があります。

■ アンインストール

お手持ちのコンピュータから RS-Manager をアンインストールする方法を説明します。ここでは、Windows XP を例に用いて、アンインストール方法を説明します。

Step 1 [プログラムの追加と削除] ウィンドウを開きます。

[スタート] - [コントロールパネル (C)] - [プログラムの追加と削除] を選択します。

Step 2 削除するプログラムを選択します。

[プログラムの変更と削除 (H)] アイコンを選択し、現在インストールされているプログラムから「RS-Manager」を選択します。

Step 3 RS-Manager のアンインストールを実行します。

画面の指示に従って、RS-Manager のアンインストールを実行してください。

3. RS-Manager の起動と終了

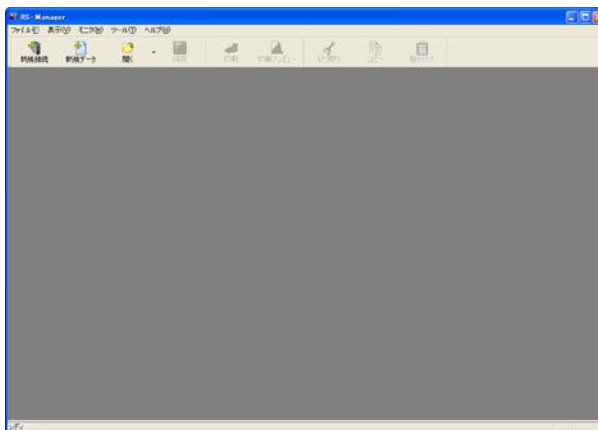
■ 起動

RS-Manager を起動するには、次の 2 つの方法があります。ここでは、Windows XP を例に用いて、RS-Manager の起動方法を説明します。

- ・ デスクトップ上の「RS-Manager」アイコンをダブルクリックする。
- ・ 「スタート」メニューから、「すべてのプログラム」 - 「RS-Manager」 - 「RS-Manager」を選択する。

RS-Manager が起動すると、RS-Manager メインウィンドウが表示されます。

RS-Managerメインウィンドウ



72002-WM-00

■ 終了

RS-Manager を終了するには、次の 2 つの方法があります。

- ・ 「ファイル」メニューの「終了」を選択する。
- ・ RS-Manager メインウィンドウの右上にある [×] ボタンをクリックする。

RS-Managerの終了



72003-WM-00



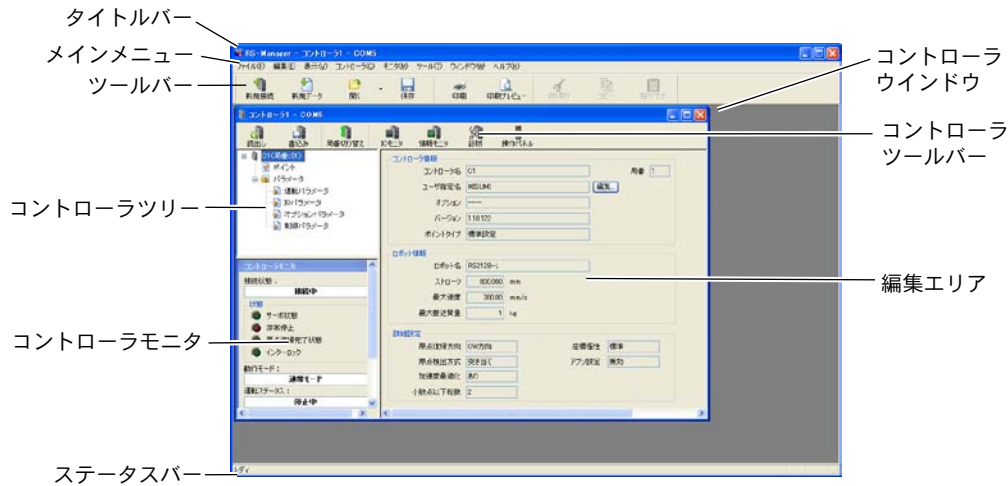
注意

- ・ 現在編集中の内容が保存されていない場合は、保存するかどうかの確認メッセージが表示されます。
- ・ 運転トレース実行し、ロボットが運転中の場合、運転の継続または停止を選択するメッセージが表示されます。

4. RS-Manager メインウィンドウ

RS-Manager を起動し、コントローラと接続すると、RS-Manager メインウィンドウが以下のように表示されます。

RS-Managerメインウィンドウ



72004-WM-00

参考

- ・コントローラとの接続方法は「5.1. コントローラと接続」、または RS-Manager ヘルプを参照してください。
- ・各メニューや項目の詳細については、RS-Manager ヘルプの「画面説明」 - 「メインウィンドウ」を参照してください。

■ RS-Manager メインウィンドウの構成

タイトルバー

タイトルバーには、現在選択されているコントローラウィンドウの名前が表示されます。

メインメニュー

RS-Manager には、以下のメニューがあります。

- ・ファイル
- ・編集
- ・表示
- ・コントローラ
- ・モニタ
- ・ツール
- ・ウィンドウ
- ・ヘルプ

ツールバー

ツールバーには、頻繁に使用するメニューコマンドを実行するためのボタンが配置されています。操作状態により、有効になるボタンが異なります。

ステータスバー

ステータスバーには、ユーザに役立つ説明や、特殊キーの状態が表示されます。

コントローラウィンドウ

コントローラのデータの表示やロボット操作を行なうウィンドウです。

コントローラツールバー

コントローラツールバーには、頻繁に使用する「コントローラ」メニュー及び「モニタ」メニューのコマンドを実行するためのボタンが配置されています。コントローラとの接続状態により、有効になるボタンが異なります。

コントローラツリー

コントローラの情報を表すアイコンがツリー表示されます。

コントローラモニタ

コントローラの状態がリアルタイムで表示されます。

編集エリア

このエリアはデータを表示、編集するために使用されます。

5. オンライン操作

RS-Manager を使って、コンピュータからロボットコントローラに接続されたロボットの操作、状態の監視を行なうことができます。ここでは、RS-Manager とコントローラを接続する方法、およびオンラインでのロボットの操作について説明します。

コントローラと接続 ⇒ 5.1

原点復帰 ⇒ 5.2

インチング・ジョグ移動 ⇒ 5.3

ポイントトレース ⇒ 5.4

71001-W5-00



警告

ロボットを操作する場合は、ロボットの動作範囲から離れ、いつでも非常停止が入力できる状態で使用してください。

5.1 コントローラと接続

ロボットコントローラと接続し、オンライン操作ができる状態にする方法について説明します。

Step 1 コンピュータとロボットコントローラを接続します。

専用通信ケーブルでコンピュータとロボットコントローラを接続します。接続方法の詳細は、ロボットコントローラに付属の取扱説明書を参照してください。


Step 2 RS-Manager を起動します。

RS-Manager メインウィンドウが開きます。

Step 3 「ファイル」メニューから「新規作成」－「接続」を選択します。

「新規接続」ダイアログボックスが表示されます。

参考

ツールバーの  (新規接続) をクリックしても同じです。

「新規接続」ダイアログボックス



72005-W5-00

Step 4 表示名を入力します。

コントローラツリーに表示したい名前を入力してください。

参考

ここで指定する名前はロボットコントローラには登録されておりません。RS-Manager 上でのデータ識別用としてのみ利用されます。

Step 5 COM ポートを選択します。

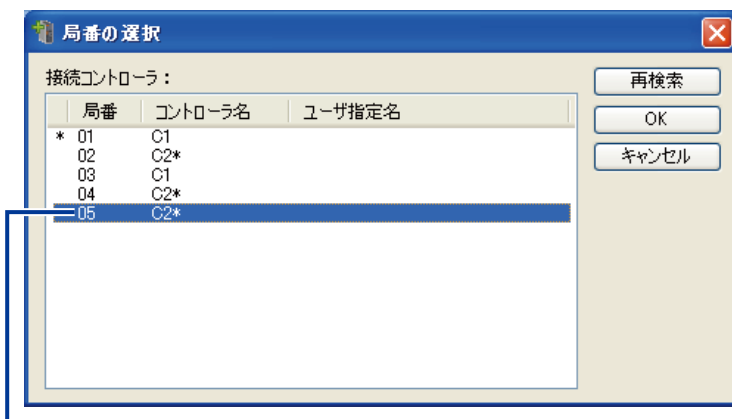
利用可能な COM ポートが表示されます。ロボットコントローラが接続されている COM ポートを選択してください。

Step 6 「局番の選択」ウィンドウが表示されます。

接続中のコントローラの局番、コントローラ機種名、ユーザ指定名が表示されます。この中から、表示するコントローラを選択します。

「局番の選択」ダイアログボックス

P1



局番 5 のコントローラを選択

72006-WM-00

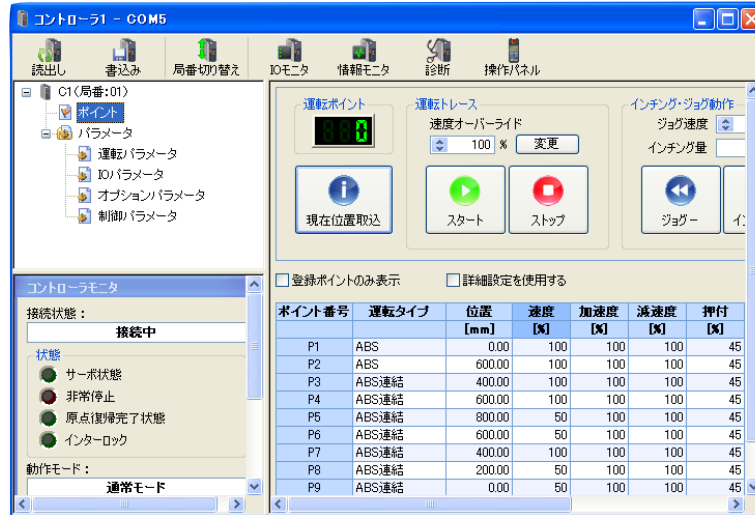
Step 7 [OK] ボタンをクリックします。

■ C1、C21/C22

データ（コントローラ情報、ポイントデータ、パラメータ）の取得が行なわれます。正常に接続処理が終了するとコントローラウインドウ左側にコントローラツリーとコントローラモニタ、編集エリアにポイントデータリストが表示されます。

コントローラと接続した状態

C1、C21/C22



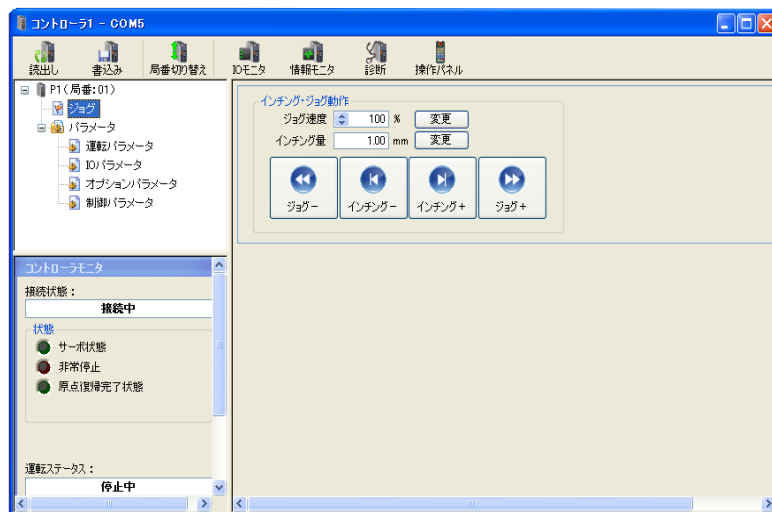
72007-WM-00

■ P1

データ（コントローラ情報、パラメータ）の取得が行なわれます。正常に接続処理が終了すると、コントローラウインドウ左側にコントローラツリーとコントローラモニタが表示されます。

コントローラと接続した状態

P1



72008-WM-00

■ コントローラを切断したい場合

「コントローラ」メニューの「切断」コマンドを選択するとコンピュータとコントローラの通信が切断されます。切断状態になるとコントローラモニタに「切断」と表示され、オンライン操作の各ボタンが無効状態になります。各モニタの更新も停止します。



要点

- ・再度、接続する場合は「コントローラ」メニューの「再接続」コマンドを選択してください。
- ・「切断」コマンドや「再接続」コマンドはコントローラの接続状態に合わせて有効・無効が切り替わります。

コントローラモニタの例

コントローラを切断した状態

The screenshot shows the 'コントローラモニタ' (Controller Monitor) window. The '接続状態' (Connection Status) field displays '切断' (Disconnected) in red. The '状態' (Status) section lists: サーボ (Servo), 非常停止 (Emergency Stop), 原点復帰完了状態 (Origin Return Complete Status), and インターロック (Interlock). The '動作モード' (Operation Mode) and '運転ステータス' (Operation Status) fields are empty. The '現在位置' (Current Position) field shows '415.00 mm'. The 'アラーム' (Alarm) field is empty.

72009-W5-00

5.2 原点復帰


ロボットをポイントトレース移動させる場合や、ポイントデータの編集時にロボットの位置を取り込んで使う場合などはロボットの原点復帰が完了している必要があります。ここではロボットを原点復帰する方法を説明します。

ロボットの操作を行なう前に、ロボットとコントローラが正しく接続されていることを確認してください。

Step 1 RS-Manager と対象のコントローラが接続されていることを確認します。

コントローラモニタに「切断」と表示されている場合は、「コントローラ」メニューの「再接続」でコントローラと接続してください。

Step 2 以下のいずれかの方法で「操作パネル」を表示します。

- ・ 「コントローラ」メニューから「操作パネル」を選択する。
- ・ コントローラツールバーの （操作パネル）ボタンをクリックする。

操作パネル



72010-WM-00

Step 3 「原点復帰」ボタンをクリックします。

原点復帰開始の確認をするメッセージが表示されます。安全を確認し、[OK] ボタンをクリックします。ロボットが原点へ移動します。

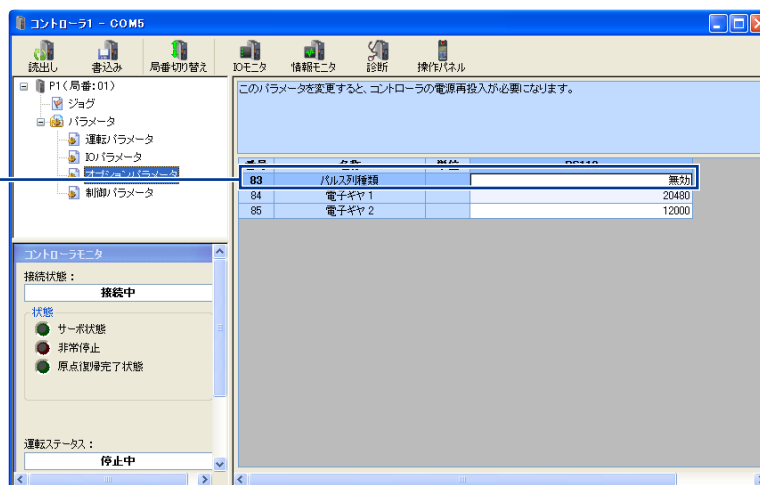
■ P1で原点復帰を行なう場合

P1で原点復帰を行なう場合は、オプションパラメータの「パルス列入カタイプ」(K83)を「無効」にしてください。「無効」になっていない場合、「NG.1=4A パルス列モード」のメッセージが表示されます。

「パルス列入カタイプ」の設定画面

P1

「無効」にする



72011-WM-00



要点

原点復帰を途中で中止したい場合は、操作パネルの「ストップ」ボタンをクリックしてください。


Step4 原点復帰完了のメッセージが表示されます。

原点復帰が正常に終了するとマシンリファレンスが表示されます。マシンリファレンス確認後、[OK] ボタンをクリックします。

参考

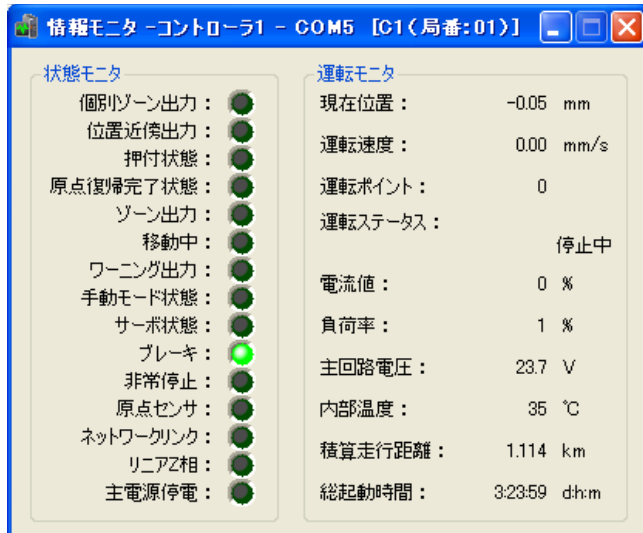
「情報モニタ」の「原点復帰完了状態」で原点復帰が完了されているかを確認できます。情報モニタは以下のいずれかの方法で表示できます。

・「モニタ」メニューから「情報モニタ」を選択する。

・コントローラツールバーの  (情報モニタ) ボタンをクリックする。

情報モニタ

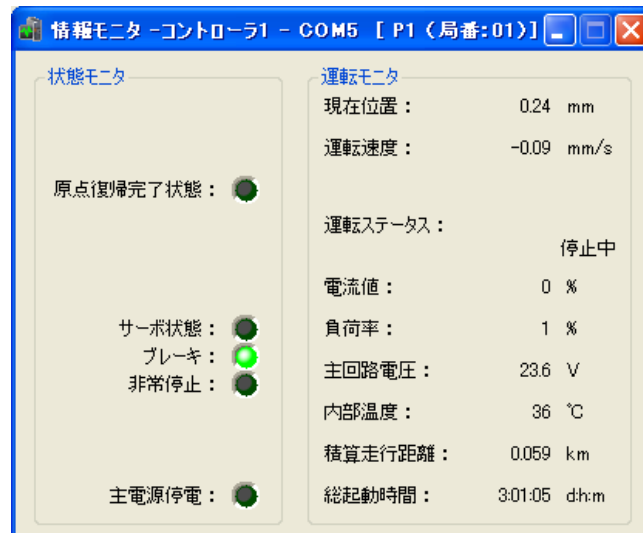
C1、C2/C3



72012-WM-00

情報モニタ

P1



72013-WM-00




5.3 インチング・ジョグ移動

ロボットをインチング移動やジョグ移動させる方法を説明します。

5.3.1 C1、C21/C22 の場合

Step 1 RS-Manager と対象のコントローラが接続されていることを確認します。

Step 2 以下のいずれかの方法で編集エリアにポイントデータリストを表示します。

- ・ コントローラツリー上で、「ポイント」アイコン  をダブルクリックする。
- ・ 「ポイント」アイコン  を右クリックし、ポップアップメニューから「選択された項目を開く」を選択する。
- ・ 「ポイント」アイコン  を選択（ハイライト表示）し、「コントローラ」メニューから「選択された項目を開く」を選択する。

ポイントデータリスト（オンライン）



運転ポイント: 現在位置取込

運転トレース: 速度オーバーライド 1% 変更

スタート ストップ

インチング・ジョグ動作: ジョグ速度 100% 変更, インチング量 1.00 mm 変更

ジョグー インチングー インチング+ ジョグ+

登録ポイントのみ表示 詳細設定を使用する

ポイント番号	運転タイプ	位置 [mm]	速度 [K]	加速度 [K]	減速度 [K]	押付 [K]
P1	ABS	0.00	100	100	100	100
P2	ABS	600.00	100	100	100	100
P3	ABS連結	400.00	100	100	100	100
P4	ABS連結	600.00	100	100	100	100
P5	ABS連結	800.00	50	100	100	100
P6	ABS連結	600.00	50	100	100	100
P7	ABS連結	400.00	100	100	100	100
P8	ABS連結	200.00	50	100	100	100
P9	ABS連結	0.00	50	100	100	100
P10	ABS連結	90.00	100	100	100	100

72014-W5-00

参考
ポイントデータリストの詳細については、RS-Manager のヘルプを参照してください。

Step 3 ジョグ速度、またはインチング量を設定します。

ジョグ移動操作を行なう場合は、「ジョグ速度」ボックスにジョグ移動する速度 [%] を入力し、[変更] ボタンをクリックします。

インチング移動操作を行なう場合は、「インチング量」ボックスにインチング移動による移動量 [mm] を入力し、[変更] ボタンをクリックします。

[変更] ボタンをクリックすると、ジョグ速度、又はインチング量の変更の確認をメッセージが表示されます。[OK] ボタンをクリックすると設定値 が変更されます。

参考
ジョグ移動の速度はジョグ速度が 100% の時、100mm/s での移動となります。




Step 4 安全を確認し、ロボットを操作します。

「インチング (+/-)」ボタンはクリックする度に指定した移動量分、それぞれの方向に移動します。「ジョグ (+/-)」ボタンは、それぞれの方向にボタンを押下している間、移動します。ボタンを放すと減速停止します。また、それぞれの移動方向のソフトリミットに到達しても減速停止します。

5.3.2 P1 の場合

Step 1 RS-Manager と対象のコントローラが接続されていることを確認します。

Step 2 以下のいずれかの方法で編集エリアにジョグ画面を表示します。

- ・ コントローラツリー上で、「ジョグ」アイコン  をダブルクリックする。
- ・ 「ジョグ」アイコン  を右クリックし、ポップアップメニューから「選択された項目を開く」を選択する。
- ・ 「ジョグ」アイコン  を選択（ハイライト表示）し、「コントローラメニュー」から「選択された項目を開く」を選択する。

ジョグ画面（オンライン）



72015-W5-00

Step 3 ジョグ速度、またはインチング量を設定します。

ジョグ移動操作を行なう場合は、「ジョグ速度」ボックスにジョグ移動する速度 [%] を入力し、[変更] ボタンをクリックします。

インチング移動操作を行なう場合は、「インチング量」ボックスにインチング移動による移動量 [mm] を入力し、[変更] ボタンをクリックします。

[変更] ボタンをクリックすると、ジョグ速度、又はインチング量の変更の確認をメッセージが表示されます。[OK] ボタンをクリックすると設定値 が変更されます。

参考

ジョグ移動の速度はジョグ速度が100%の時、100mm/sでの移動となります。

Step 4 安全を確認し、ロボットを操作します。

「インチング (+/-)」ボタンはクリックする度に指定した移動量分、それぞれの方向に移動します。「ジョグ (+/-)」ボタンは、それぞれの方向にボタンを押下している間、移動します。ボタンを放すと減速停止します。また、それぞれの移動方向のソフトリミットに到達しても減速停止します。

5.4 ポイントトレース移動

設定したポイントへロボットをトレース移動する方法を説明します。
ポイントトレース移動は、C1、C21/C22 コントローラのみ実施可能です。

Step 1 RS-Manager と対象のコントローラが接続されていることを確認します。

Step 2 編集エリアにポイントデータリストを表示します。

Step 3 トレース移動する速度を指定します。

「速度オーバーライド」ボックスにトレース移動する速度 [%] を指定し、[変更] ボタンをクリックします。

Step 4 トレース移動するポイントを指定します。

トレース移動したいポイントのデータ行のどこかをクリックすることで選択されます。

Step 5 [スタート] ボタンをクリックします。

トレース移動開始を確認するメッセージが表示されます。安全を確認し、[OK] ボタンをクリックします。
選択されているポイントへ、ロボットの移動が開始します。

移動を途中で停止したいときは、[ストップ] ボタンをクリックします。再度 [スタート] ボタンをクリックすると、移動が再開されます。



要点

ポイントデータに分岐が設定されている場合、分岐先のポイントへ続けて移動をします。移動を停止したい時は [ストップ] ボタンをクリックしてください。

■ 運転ポイントを監視（モニタリング）したい場合

[運転ポイントモニタ] ボタンをクリックし、モニタリング状態にすることにより、運転中のポイントを監視することができます。モニタリングを開始すると、ポイントデータリスト上で運転中のポイントの行がハイライト（選択状態）されます。



要点

- ・モニタリングを停止する場合は [モニタ停止] ボタンをクリックしてください。
- ・IO からロボットを移動している場合にもモニタリングが可能です。

6. データの転送

RS-Manager にはデータを転送するためのユーティリティが用意されています。
コントローラのデータをバックアップしたり、バックアップしたデータをコントローラへ復元できます。

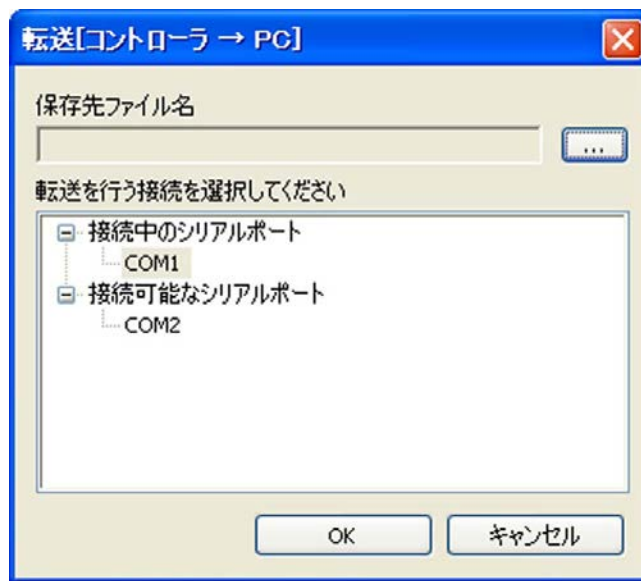
6.1 コントローラから PC へデータを転送

コントローラのデータを PC 上の任意の場所へ転送し、ファイルに保存する方法を説明します。

Step 1 「転送 [コントローラ→PC]」コマンドを実行します。

「ファイル」メニューの「転送」－「転送 [コントローラ→PC]」コマンドを選択してください。「転送 [コントローラ→PC]」ウィンドウが表示されます。

「転送 [コントローラ→PC]」ウィンドウ

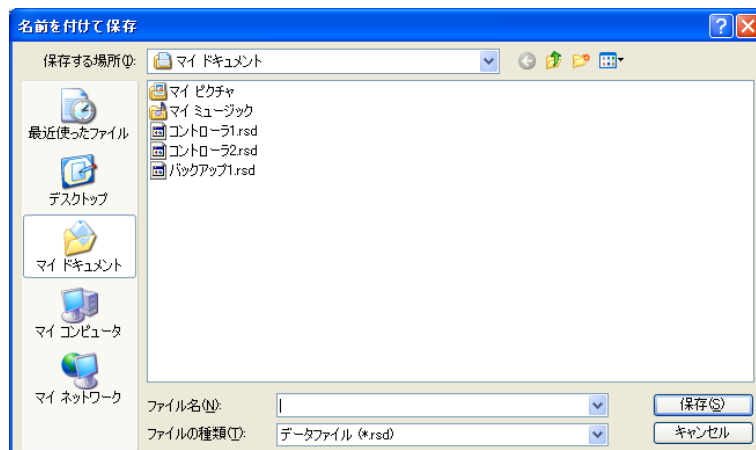


72016-W5-00

Step 2 「名前を付けて保存」ダイアログボックスを表示します。

「保存先ファイル名」表示ボックス横の [...] ボタンをクリックすると、「名前を付けて保存」ダイアログボックスが表示されます。

「名前を付けて保存」ダイアログボックス



72017-WM-00

Step 3 「ファイル名」ボックスへ転送後のファイル名を入力します。



要点

コントローラの転送ファイルには、自動的に「*.rsd」という拡張子が付けられます。「ファイルの種類」ドロップダウンリストから拡張子を選択する必要はありません。

Step 4 データを保存したい場所を選択し、[保存] ボタンをクリックします。

保存先が確定し、「保存先ファイル名」表示ボックスに表示されます。

Step 5 転送を行なう接続を選択します。

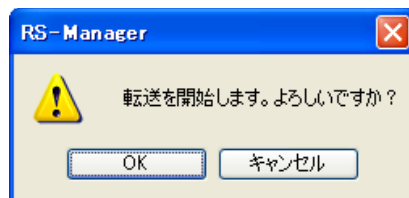
表示されている「使用可能な COM ポート」リストから転送に使用するポートをクリックで選択します。データ転送を行なうコントローラが既に接続中の場合は、「使用中の COM ポート」リストから接続に使用しているポートを選択します。

Step 6 [OK] ボタンをクリックします。

接続中のコントローラからデータ転送を行なう場合は、転送の実行を確認するメッセージが以下のように表示されます。

転送確認メッセージ

接続中のコントローラから転送

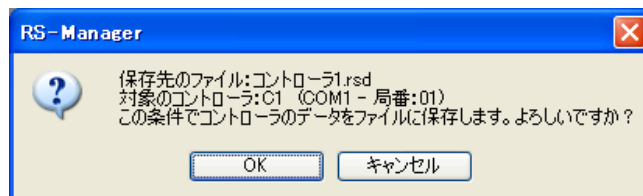


72018-WM-00

コントローラと新たに接続してデータ転送を行なう場合は、コントローラの検索が始まります。データの転送が可能なコントローラが見つかり、転送の実行を確認するメッセージが以下のように表示されます。

転送確認メッセージ

新たに接続したコントローラから転送



72019-WM-00

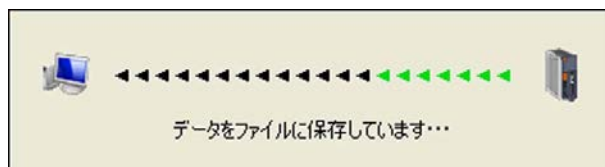
参考

転送を中止する場合は [キャンセル] ボタンをクリックしてください。

Step 7 [OK] ボタンをクリックします。

データの転送が始まり、以下のような転送中の画面が表示されます。

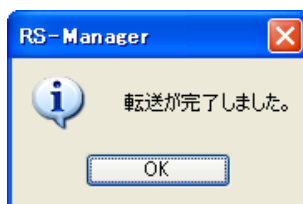
データ転送中



72020-W5-00

Step 8 転送終了のメッセージが表示されたら、[OK] ボタンをクリックします。

転送終了メッセージ



72021-WM-00

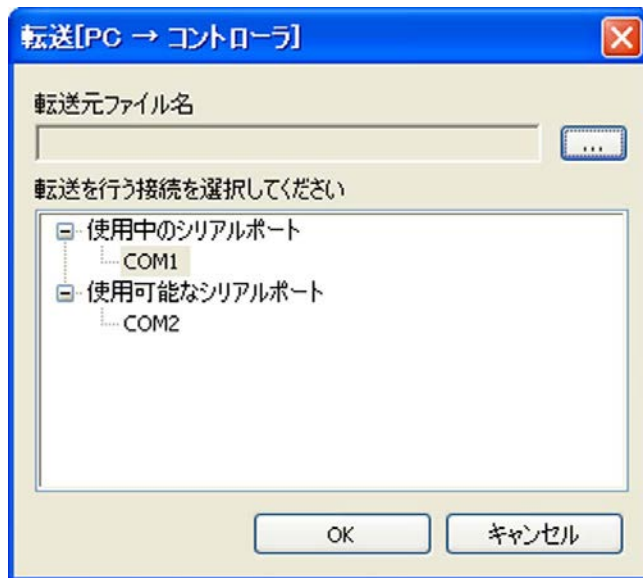
6.2 PC からコントローラへデータを転送

PC 上のファイルデータをコントローラへ転送する方法を説明します。

Step 1 「転送 [PC → コントローラ]」 コマンドを実行します。

「ファイル」メニューの「転送」 - 「転送 [PC → コントローラ]」コマンドを選択してください。「転送 [PC → コントローラ]」ウィンドウが表示されます。

「転送 [PC → コントローラ]」ウィンドウ

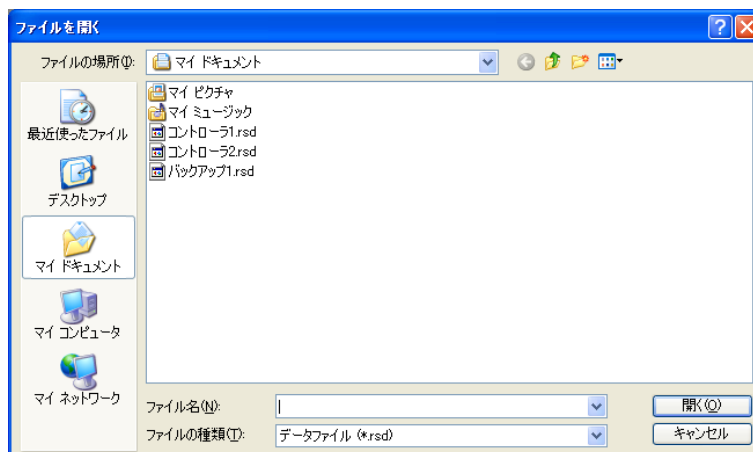


72022-W5-00

Step 2 「ファイルを開く」ダイアログボックスを表示します。

「転送元ファイル名」表示ボックス横の [...] ボタンをクリックすると、「ファイルを開く」ダイアログボックスが表示されます。

「ファイルを開く」ダイアログボックス



72023-WM-00

Step 3 コントローラへ転送したいファイルを選択し、[開く] ボタンをクリックします。
選択したデータファイルが「転送元ファイル名」表示ボックスに表示されます。

Step4 転送を行なう接続を選択します。

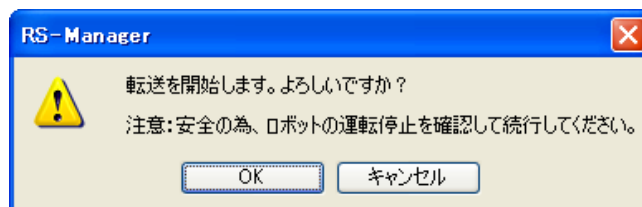
表示されている「使用可能な COM ポート」リストから転送に使用するポートをクリックで選択します。データ転送を行なうコントローラが既に接続中の場合は、「使用中の COM ポート」リストから接続に使用しているポートを選択します。

Step5 [OK] ボタンをクリックします。

接続中のコントローラへデータ転送を行なう場合は、転送の実行を確認するメッセージが以下のように表示されます。

転送確認メッセージ

接続中のコントローラへ転送

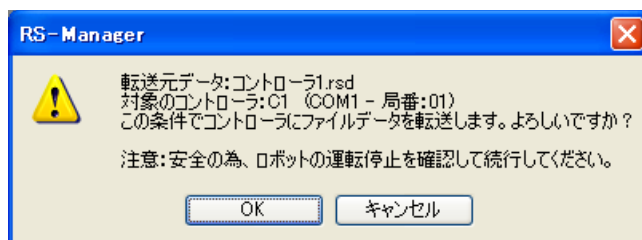


72024-WM-00

コントローラと新たに接続してデータ転送を行なう場合は、コントローラの検索が始まります。データの転送が可能なコントローラが見つかったら、転送の実行を確認するメッセージが以下のように表示されます。

転送確認メッセージ

新たに接続したコントローラへ転送

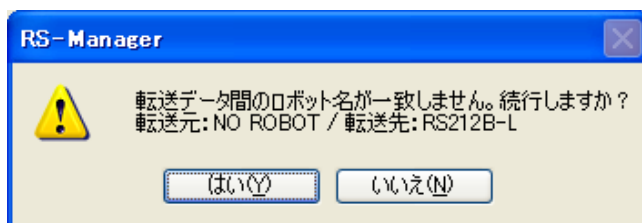


72025-WM-00

参考

- ・転送を中止する場合は [キャンセル] ボタンをクリックしてください。
- ・転送先コントローラとデータファイルのロボット名が一致しない場合、転送を続行するかの確認メッセージが表示されます。転送を続ける場合は [はい] ボタンをクリックしてください。

ロボット名不一致による転送確認メッセージ



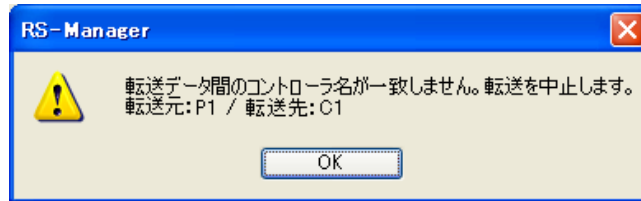
72026-WM-00



要点

転送しようとしているデータのコントローラ情報と転送先のコントローラが一致しない場合、エラーメッセージが表示され転送が中断されます。設定を確認して再度、転送を行なってください。

転送中止メッセージ



72027-WM-00

Step 6 [OK] ボタンをクリックします。

データの転送が始まり、以下のような転送中の画面が表示されます。

データ転送中



72028-W5-00

Step 7 転送終了のメッセージが表示されたら、[OK] ボタンをクリックします。

転送終了メッセージ



72021-WM-00

7. データ編集

RS-Manager ではロボットを動作させるためのデータの作成や編集を効率的に行なえる機能が用意されています。ここでは、以下の編集作業について説明します。

新規データの作成

⇒ 7.1

ポイントデータの編集

⇒ 7.2

パラメータの編集

⇒ 7.3

71002-W5-00

7.1 新規データの作成

お使いのロボットコントローラとロボットに合わせたデータを作成する方法を説明します。

7.1.1 C1、C21/C22 の場合


Step 1 お使いのロボットコントローラとロボットの型式を確認します。

データ作成にはロボットコントローラとロボットの型式が必要となります。型式の確認方法の詳細は、ロボットコントローラ、及びロボットに付属の取扱説明書を参照してください。

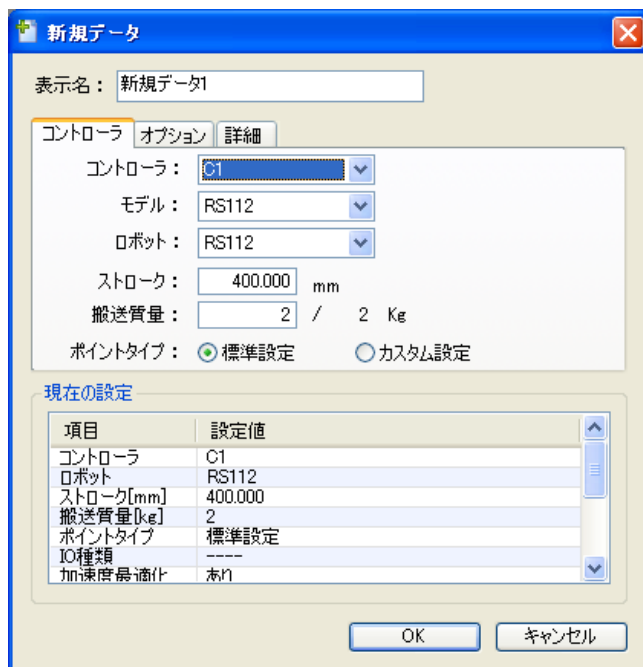
Step 2 「ファイル」メニューから「新規作成」 - 「データ」を選択します。

「新規データ」ダイアログボックスが表示されます。

参考

ツールバーの  (新規データ) をクリックしても同じです。

「新規データ」ダイアログボックス



項目	設定値
コントローラ	C1
ロボット	RS112
ストローク[mm]	400.000
搬送質量[kg]	2
ポイントタイプ	標準設定
IO種類	---
加速度最適化	あり

72030-WM-00

Step 3 表示名を入力します。

「表示名」ボックスに、データ作成後にコントローラツリーに表示される名前を入力します。この名前はデータを保存する際のファイル名の初期値としても利用されます。



要点

ここで指定する名前はロボットコントローラには登録されません。RS-Manager 上でのデータ識別用としてのみ利用されます。

Step 4 コントローラとロボットを選択します。

「コントローラ」タブを選択します。「コントローラ」ドロップダウンリストからお使いのコントローラを選択してください。「ロボット」ドロップダウンリストからお使いのロボットを選択してください。



要点

- お使いのコントローラとここで指定するコントローラ名が一致しない場合、コントローラへのデータ登録（転送）ができませんので、ご注意ください。
- データ作成後のロボットの変更はできません。再度、データの作成が必要です。

Step 5 ロボットのストロークと搬送質量を入力します。

お使いのロボットの仕様に合わせて「ストローク」ボックスにストロークを入力し、用途に合わせて搬送質量を「搬送質量」ボックスに入力してください。

参考

ストロークと搬送質量はデータ作成後に変更が可能です。

Step 6 ポイントタイプを選択します。

ご使用方法に合わせて、「ポイントタイプ」を選択してください。



要点

データ作成後の「ポイントタイプ」の変更はできませんので、ご注意ください。

Step 7 設定を確認します。

「現在の設定」に選択した項目がそれぞれ表示されます。各設定を確認してください。

参考

必要に応じて、「オプション」タブと「詳細」タブの設定も行なってください。



要点

- ・「詳細」タブ内の「小数点以下桁数」は、データ作成後に変更ができませんのでご注意ください。
- ・選択されたロボットによっては「小数点以下桁数」は「2」で固定になります。

Step 8 [OK] ボタンをクリックします。

コントローラウィンドウが表示され、データの初期化が始まります。処理が終了するとポイントデータリストが表示され、編集可能な状態となります。

コントローラウィンドウの例



72031-WM-00

7.1.2 P1 の場合


Step 1 お使いのロボットコントローラとロボットの型式を確認します。

データ作成にはロボットコントローラとロボットの型式が必要となります。型式の確認方法の詳細は、ロボットコントローラ、及びロボットに付属の取扱説明書を参照してください。

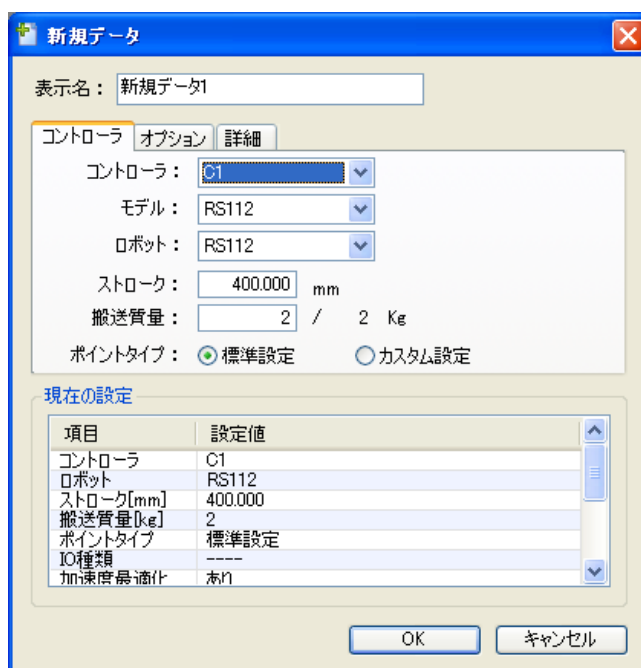
Step 2 「ファイル」メニューから「新規作成」 - 「データ」を選択します。

「新規データ」ダイアログボックスが表示されます。

参考

ツールバーの  (新規データ) をクリックしても同じです。

「新規データ」ダイアログボックス



現在の設定	
項目	設定値
コントローラ	C1
ロボット	RS112
ストローク[mm]	400.000
搬送質量[kg]	2
ポイントタイプ	標準設定
IO種類	----
加加速度最適化	あり

72030-WM-00

Step 3 表示名を入力します。

「表示名」ボックスに、データ作成後にコントローラツリーに表示される名前を入力します。この名前はデータを保存する際のファイル名の初期値としても利用されます。



要点

ここで指定する名前はロボットコントローラには登録されません。RS-Manager 上でのデータ識別用としてのみ利用されます。

Step4 コントローラとロボットを選択します。

1. コントローラは P1 を選択してください。
2. 「ロボット」ドロップダウンリストからお使いのロボットを選択してください。

コントローラとロボットの選択

P1

新規データ

表示名: 新規データ1

コントローラ オプション 詳細

コントローラ: P1

モデル: RS112

ロボット: RS112

ストローク: 400.000 mm

搬送質量: 2 / 2 Kg (JOG専用)

現在の設定

項目	設定値
コントローラ	P1
ロボット	RS112
ストローク[mm]	400.000
搬送質量(JOG専用)[kg]	2
パルス入力種類	オープンコレクタ
パルス信号種類	無効
電子ギヤ1	2048P

OK キャンセル

72032-WM-00



要点

- ・お使いのコントローラとここで指定するコントローラ名が一致しない場合、コントローラへのデータ登録（転送）ができませんので、ご注意ください。
- ・データ作成後のロボットの変更はできません。再度、データの作成が必要です。

Step5 ロボットのストロークと搬送質量を入力します。

お使いのロボットの仕様に合わせて「ストローク」ボックスにストロークを入力し、用途に合わせて搬送質量を「搬送質量」ボックスに入力してください。

参考

ストロークと搬送質量はデータ作成後に変更が可能です。



注意

- ・搬送質量を入力することにより、ジョグ運転、イン칭ング動作時の加減速度が設定されます。しかしながら、パルス入力によりロボットを移動させる場合の加減速度は上位装置から入力されたパルス信号により決定されます。
- ・P1 取扱説明書を確認の上、適切な加減速度で動作するように、上位装置を設定してください。

Step 6 パルス列入力に関するパラメータを設定します。

オプションタブをクリックして、「パルス入力種類」、「パルス信号種類」、「電子ギヤ 1,2」を変更します。

パルス列関連パラメータの設定

P1

項目	設定値
コントローラ	P1
ロボット	RS112
ストローク[mm]	400.000
搬送質量(JOG専用)[kg]	2
パルス入力種類	オープンコレクタ
パルス信号種類	無効
電子ギヤ1	20480

72034-W5-00

パルス入力種類では、上位装置からの入力パルス信号が「オープンコレクタ」か「ラインドライバ」かを選択します。

パルス信号種類では、上位装置からの指令が「CW/CCW」か「パルス/符号」か、「A相/B相」かを選びます。または「無効」に設定すると、RS-Manager よりジヨグ、インチング、原点復帰が可能です。電子ギヤ 1,2 では、電子ギヤ比を設定できます。



要点

電子ギヤに関する詳細な説明は、P1 取扱説明書を参照してください。

Step 7 設定を確認します。

「現在の設定」に選択した項目がそれぞれ表示されます。各設定を確認してください。

参考

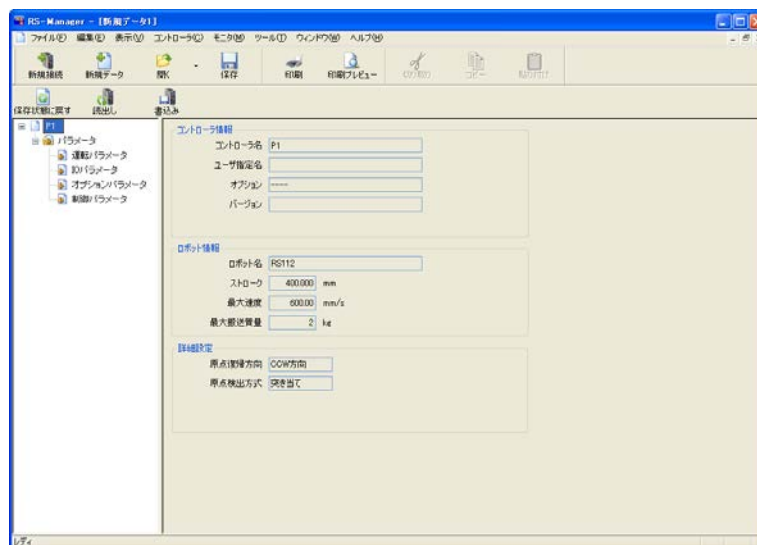
必要に応じて、「オプション」タブと「詳細」タブの設定も行なってください。

Step 8 [OK] ボタンをクリックします。

コントローラウィンドウが表示され、データの初期化が始まります。処理が終了するとコントローラ情報などが表示されます。

コントローラウィンドウ

P1






72035-W5-00

7.2 ポイントデータの編集 (C1、C21/C22)

ポイントデータリストを使って、ロボットコントローラ内、及びPC上のポイントデータの表示や編集をすることができます。P1にはポイントデータが存在しません。

Step 1 以下のいずれかの方法でポイントデータリストを表示します。

- ・ コントローラツリー上で、「ポイント」アイコン  をダブルクリックする。
- ・ 「ポイント」アイコン  を右クリックし、ポップアップメニューから「選択された項目を開く」を選択する。
- ・ 「ポイント」アイコン  を選択（ハイライト表示）し、「コントローラ」メニューから「選択された項目を開く」を選択する。

ポイントデータリスト

<input type="checkbox"/> 登録ポイントのみ表示		<input type="checkbox"/> 詳細設定を使用する				
ポイント番号	運転タイプ	位置 [mm]	速度 [%]	加速度 [%]	減速度 [%]	押付 [%]
P1	ABS	0.00	100	100	100	100
P2	ABS	600.00	100	100	100	100
P3	ABS連結	400.00	100	100	100	100
P4	ABS連結	600.00	100	100	100	100
P5	ABS連結	800.00	50	100	100	100
P6	ABS連結	600.00	50	100	100	100
P7	ABS押付	400.00	100	100	100	100
P8	ABS連結	200.00	50	100	100	100
P9	ABS押付	0.00	50	100	100	100
P10	ABS連結	90.00	100	100	100	100
P11	ABS連結	100.00	100	100	100	100
P12	ABS連結	110.00	100	100	100	100
P13	ABS連結	120.00	100	100	100	100
P14	ABS連結	130.00	100	100	100	100

72036-W5-00

参考

ポイントデータリストの詳細については、RS-Managerのヘルプを参照してください。

Step 2 ポイントデータを編集します。

ポイントデータリストは、表計算ソフトと同様のデータ入力ができます。

最初に、「運転タイプ」を選択します。「運転タイプ」のセルをダブルクリックするとドロップダウンリストが開きますので、用途に合わせた運転タイプを選択してください。

未登録のポイントの場合、各項目に初期値が自動的に入力され、全ての項目が編集可能な状態になります。コントローラと接続された状態（オンライン）でのデータ編集時は「現在位置取込」ボタンを使って、ロボットの現在位置を選択されているポイント番号の位置データに入力することもできます。



要点

「現在位置取込」ボタンを使用するには、ロボットの原点復帰が完了している必要があります。


参考

各項目を編集するとセルの背景が赤くなります。これは、保存された時から変更があったことを意味します。保存、またはコントローラヘッダーの書き込み（オンライン時のみ）を行なうと、背景は白に戻ります。

Step 3 データの保存、またはコントローラへ書込みます。


● 保存

以下のいずれかの方法でデータの保存をします。

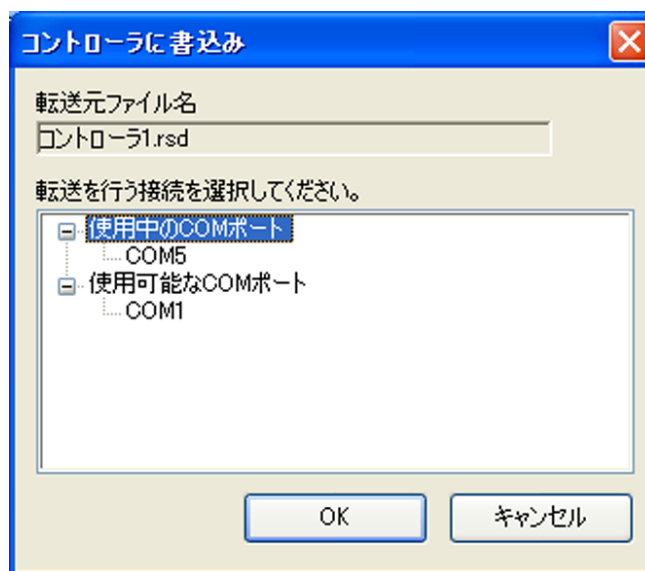
- ツールバーの  (保存) をクリックする。
- 「ファイル」メニューの「上書き保存」または「名前を付けて保存」を選択する。
初めてデータを保存する場合、または「名前を付けて保存」を選択した場合は「名前を付けて保存」ダイアログボックスが表示されます。ファイル名を入力し、保存してください。

● コントローラへ書込み

以下のいずれかの方法でデータをコントローラへ書込みます。

- コントローラツールバーの  (書込み) をクリックする。
- 「コントローラ」メニューの「コントローラに書込み」を選択する。
オフラインデータの場合、「コントローラに書込み」ダイアログボックスが表示されます。書き込みに使用する接続を選択し、書き込みを行なってください。既に使用中の接続も選択可能です。

「コントローラに書込み」ダイアログボックス



72037-WM-00






要点

データの保存、コントローラへの書込みはポイントデータとパラメータを併せて一括で行なわれます。表示されていないデータ（例：ポイントデータ編集時のパラメータ）に変更があった場合、その変更も同時に反映されますのでご注意ください。

7.3 パラメータの編集

パラメータには、「運転パラメータ」、「IOパラメータ」、「オプションパラメータ」、「制御パラメータ」があります。各パラメータの編集画面で、パラメータの編集をすることができます。

Step 1 以下のいずれかの方法でパラメータリストを表示します。

- ・ コントローラツリー上で、「パラメータ」フォルダ内の編集したいパラメータのアイコン  をダブルクリックする。
- ・ 編集したいパラメータのアイコン  を右クリックし、ポップアップメニューから「選択された項目を開く」を選択する。
- ・ 編集したいパラメータの「アイコン」  を選択（ハイライト表示）し、「コントローラ」メニューから「選択された項目を開く」を選択する。

パラメータリスト

マイナス(倒移動範囲)
出荷時はロボットの有効ストロークが設定されていますが、干渉物がある場合の衝突回避など、状況に応じて変更してご使用ください。
入力範囲：[最小: -9999.99 / 最大: 9999.99]

番号	名称	単位	F14-20
1	(-)ソフトリミット	mm	0.00
2	(+)ソフトリミット	mm	1050.00
3	位置決め完了幅	mm	0.01
4	押付モード		判定後押付 継続、空振り判定 なし
5	押付判定時間	ms	10
6	押付速度	mm/s	20.00
7	ZONE下限値	mm	0.00
8	ZONE上限値	mm	0.00
9	速度オーバーライド	%	100
10	ジョグ速度	%	100
11	イン칭量	mm	1.00
12	移動中出力レベル	mm/s	0.01
13	原点復帰速度	mm/s	20.00
14	原点復帰方向		CCW方向
15	座標極性		標準
16	原点シフト量	mm	0.00

72038-W5-00

参考

ここでは、例として「運転パラメータ」のパラメータリストを示しています。各パラメータの詳細についてはロボットコントローラに付属の取扱説明書を参照してください。

Step 2 パラメータを編集します。

パラメータリストは、表計算ソフトと同様のデータ入力ができます。

編集したいパラメータのセルを選択すると、各パラメータの意味、説明、及び入力範囲が表示されます。特定の設定（文字）を入力する必要があるセルでは、ダブルクリックするとドロップダウンリストが開きますので、適切な設定を選択してください。


参考

各項目を編集するとセルの背景が赤くなります。これは、保存された時から変更があったことを意味します。保存、またはコントローラへデータの書込み（オンライン時のみ）を行なうと、背景は白に戻ります。

Step 3 データの保存、またはコントローラへ書込みます。


● 保存

以下のいずれかの方法でデータの保存をします。

- ツールバーの  (保存) をクリックする。
- 「ファイル」メニューの「上書き保存」または「名前を付けて保存」を選択する。
初めてデータを保存する場合、または「名前を付けて保存」を選択した場合は「名前を付けて保存」ダイアログボックスが表示されます。ファイル名を入力し、保存してください。

● コントローラへ書込み

以下のいずれかの方法でデータをコントローラへ書込みます。

- コントローラツールバーの  (書込み) をクリックする。
- 「コントローラ」メニューの「コントローラに書込み」を選択する。
オフラインデータの場合、「コントローラに書込み」ダイアログボックスが表示されます。書き込みに使用する接続を選択し、書き込みを行なってください。既に使用中の接続も選択可能です。



要点

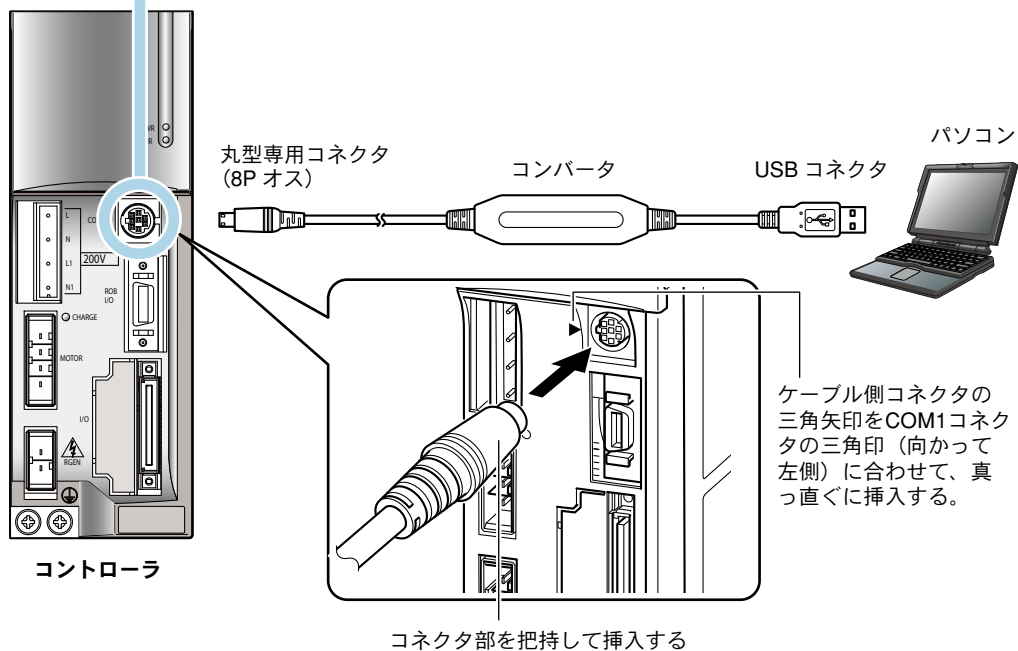
データの保存、コントローラへの書込みはパラメータとポイントデータを併せて一括で行なわれます。表示されていないデータ(例:パラメータ編集時のポイントデータ)に変更があった場合、その変更も同時に反映されますのでご注意ください。

8. 付録 - USB ケーブル

8.1 各部の名称と仕様

USBケーブル

通信コネクタ 1 (COM1)



71003-W5-00



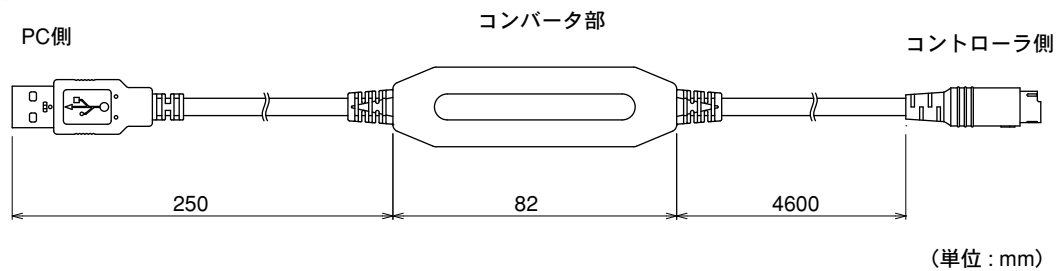
警告

- ・本 USB ケーブルは、コントローラと PC を接続するため専用のケーブルです。他の機器には使用しないでください。PC や他の接続機器が故障する原因となります。
- ・各コネクタはコネクタの向きを正しく合わせ、真っ直ぐに挿入してください。
- ・外部の電源端子などにコネクタの金属部分が接触しないようにしてください。
- ・コネクタなどのピン間を針金などの金属で接続しないでください。発熱・発火・破裂のおそれがあります。
- ・分解、改造、直接半田付けしないでください。発熱・発火・破裂のおそれがあります。
- ・本体などに水などをかけたり、濡れた手でコネクタ部に触れたりしないでください。感電のおそれがあります。
- ・強い衝撃を与えないでください。故障の原因となります。
- ・ケーブルの抜き差しはコネクタ部をもって行ってください。ケーブルのコードを引っ張ると断線や接触不良の原因となります。
- ・ケーブルが傷んだら速やかに使用を中止し、弊社にご連絡ください。
- ・ケーブルに重い物を載せたり無理に曲げたり引っ張ったりしないでください。発火の原因となります。
- ・対応機種以外には絶対に接続しないでください。内部 IC が焼損し危険です。
- ・煙が出たり、変なにおいがするときは電源を抜き使用を中止し、弊社にご連絡ください。

■ 仕様

対応 OS	Windows 2000 / XP / Vista (32bit/64bit) / 7 (32bit/64bit) / Windows 8 (32bit/64bit) / Windows 8.1 (32bit/64bit) / Windows 10 (32bit/64bit)	
USB I/F 仕様	USB Specification Rev2.0 Full Speed 準拠	
コネクタ仕様	USB	USB A-Type
	シリアル	丸型専用コネクタ (8P オス)
電源	バスパワー (USB ホストコントローラまたはハブから供給)	
電圧	DC5V	
消費電流 (MAX)	50mA	
使用周囲温度	0 ~ 40℃	
保存周囲温度	-20 ~ 60℃	
使用周囲湿度	35 ~ 85%RH 結露なきこと	
保存周囲湿度	10 ~ 85%RH 結露なきこと	
ケーブル長	製品全長 5m	

外形寸法図



71004-W5-00

8.2 ドライバソフトのセットアップ

ここでは USB ケーブルをお使いのパソコンにドライバソフトをセットアップする方法を説明します。



注意

- ・USB ケーブルを使うために必ずドライバソフトのインストールを行ってください。USB ケーブルを交換した場合にもドライバソフトのインストールを行ってください。
- ・ドライバソフトは Windows 10 / Windows 8 / Windows 8.1 / Windows 7 / Vista / XP / 2000 専用です。それ以外の Windows にインストールすると USB ドライバや Windows OS に重大な問題が生じます。

USB ケーブルのドライバソフトは、付属の CD-ROM 内に入っています。

- ・ Ver.1.0.5 以下の RS-Manager をお持ちのお客様は、USB ケーブルのドライバソフトをインストールする際は、必ず付属の CD-ROM をご用意ください。
- ・ Ver.1.0.6 以上の RS-Manager をお持ちのお客様は、RS-Manager のインストールフォルダにコピーされている USB ケーブルのドライバソフトのデータを使ってインストールすることもできます。

お使いの Windows のバージョンにあわせて該当するページを参照ください。

Windows 2000 (→ 8.2.1 Windows 2000 編へ)

Windows XP (→ 8.2.2 Windows XP 編へ)

Windows Vista (→ 8.2.3 Windows Vista 編へ)

Windows 7 (→ 8.2.4 Windows 7 編へ)

Windows 8 / Windows 8.1 (→ 8.2.5 Windows 8 / Windows 8.1 編へ)

Windows 10 (→ 8.2.6 Windows 10 編へ)

8.2.1 Windows 2000 編

■ ドライバのインストール

はじめに USB ケーブルのドライバをインストールします。



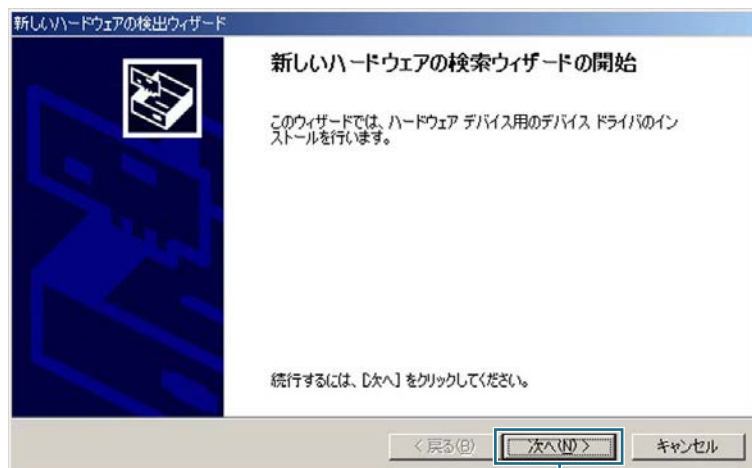
要点

- RS-Manager のインストールフォルダから USB ケーブルのドライバをインストールする場合は、Windows を起動後、Step2 から作業を始めてください。
- インストールフォルダのデフォルト値は「C:\Program Files\MISUMI\RS-Manager」です。

Step 1 Windows を起動し、CD-ROM ドライブに付属の CD-ROM を挿入します。
セットアッププログラムが表示された場合、[Exit] ボタンをクリックして終了してください。

Step 2 USB ケーブルをコンピュータの USB ポートに差し込みます。
「新しいハードウェアの検索ウィザードの開始」ダイアログが表示されますので [次へ] ボタンをクリックします。

新しいハードウェアの検索ウィザードの開始

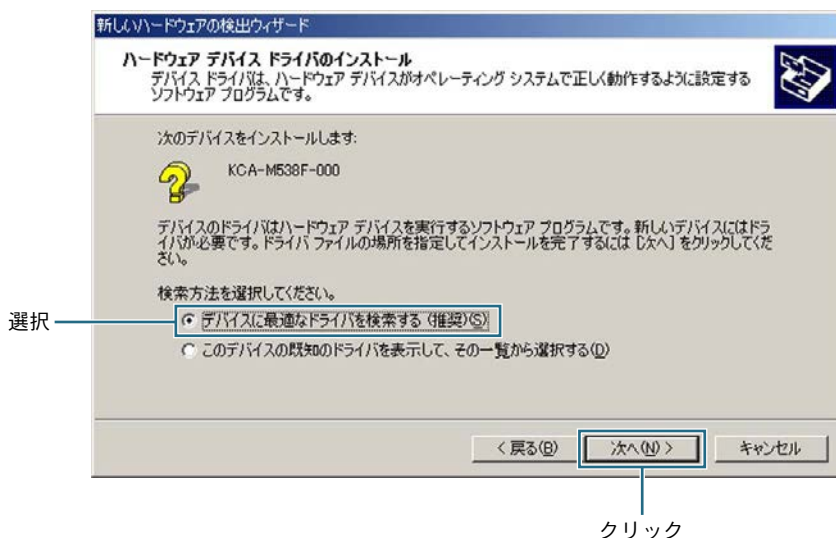


クリック

Step 3 デバイスドライバのインストール方法を選択します。

「ハードウェア デバイス ドライバのインストール」が表示されます。「デバイスに最適なドライバを検索する (推奨)」を選択し、[次へ] ボタンをクリックします。

ハードウェア デバイス ドライバのインストール

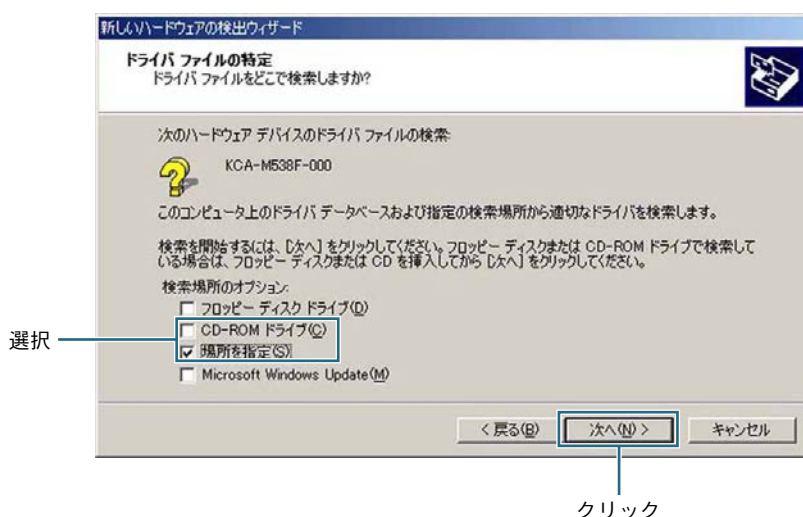


72040-W5-00

Step 4 ドライバファイルの検索先を指定し、[次へ] ボタンをクリックします。

- CD-ROM 内で検索する場合
「CD-ROM ドライブ」を選択して [次へ] ボタンをクリックし、Step6 へ進みます。
- パソコン内で検索する場合
「場所を指定」を選択し、[次へ] ボタンをクリックします。

ドライバファイルの特定

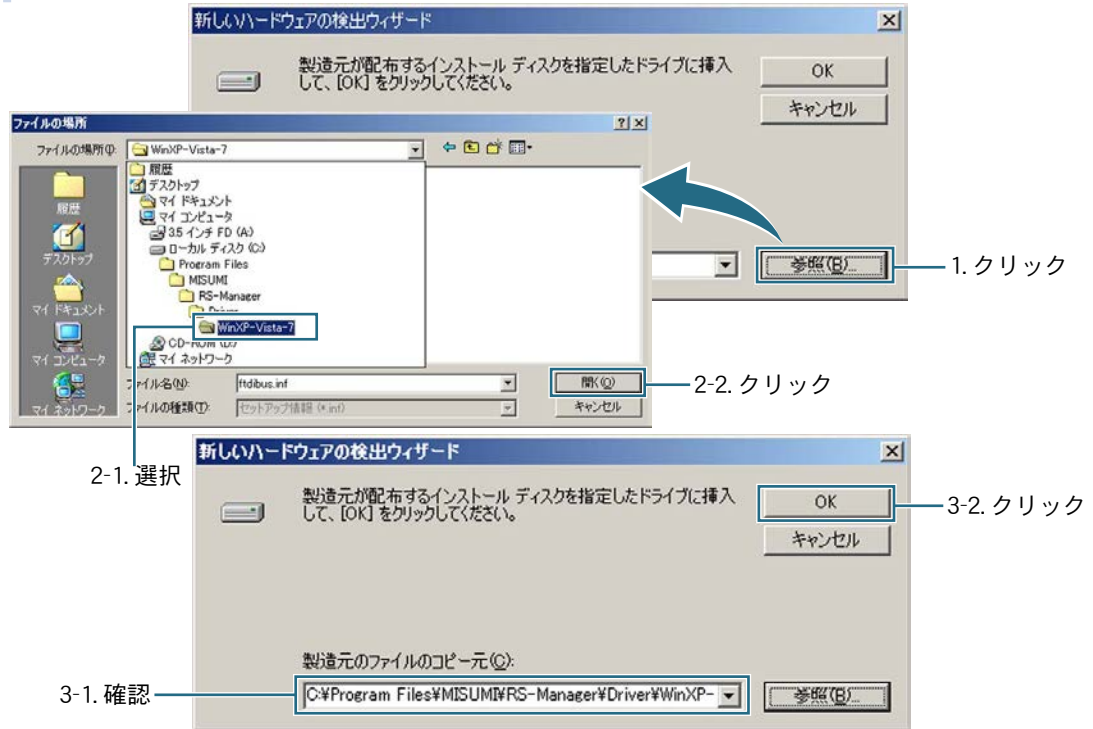


72041-W5-00

Step 5 ドライバファイルが入っているフォルダを指定します。

1. [参照] ボタンをクリックします。
2. RS-Manager のインストールフォルダにある「Driver」 - 「WinXP-Vista-7」フォルダを指定し、[開く] ボタンをクリックします。
3. 「製造元のファイルのコピー元」が指定したフォルダになっているか確認し、[OK] ボタンをクリックします。

ドライバファイルのフォルダ指定

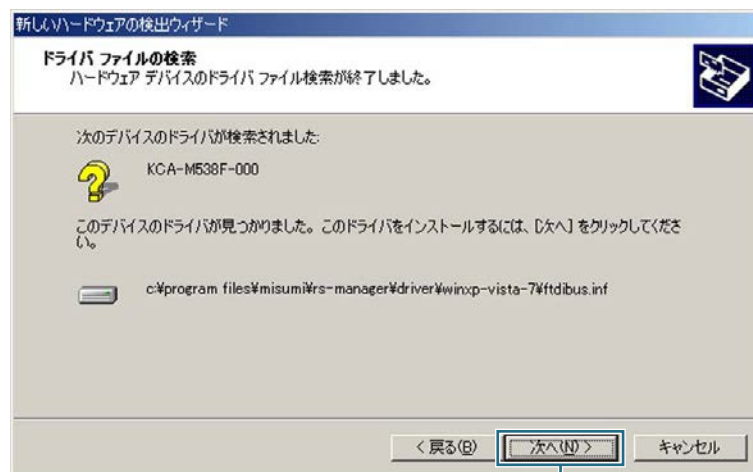


72042-WM-00

Step 6 [次へ] ボタンをクリックします。

ドライバが検索されたら [次へ] ボタンをクリックします。

ドライバファイルの検索終了



72043-WM-00

Step 7 [完了] ボタンをクリックします。

「新しいハードウェアの検索ウィザードの完了」が表示されますので [完了] ボタンをクリックします。

新しいハードウェアの検出ウィザードの完了



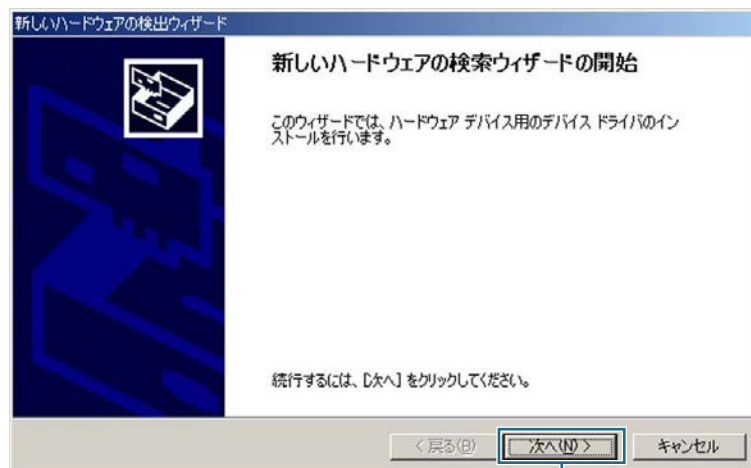
クリック

72044-W5-00

Step 8 引き続き、USB Serial Port をインストールします。

「新しいハードウェアの検出ウィザード」ダイアログが表示されますので [次へ] ボタンをクリックします。

「新しいハードウェアの検出ウィザード」ダイアログ



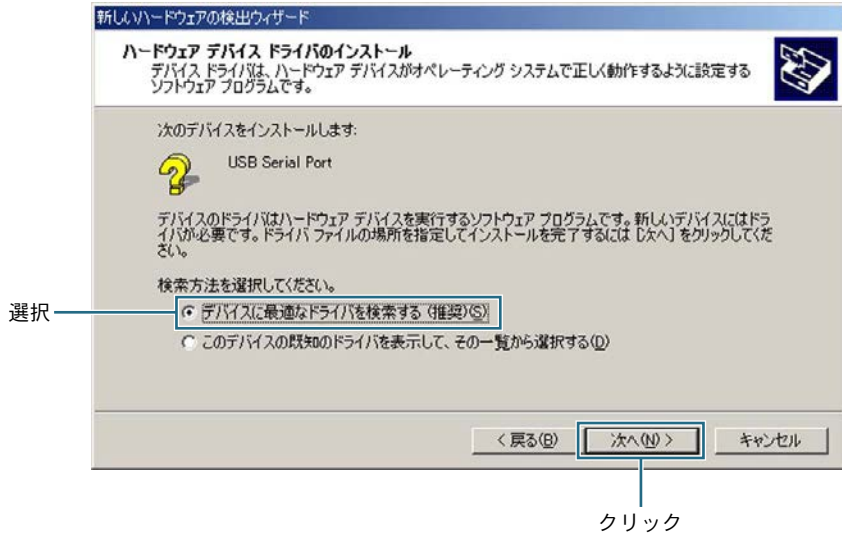
クリック

72045-W5-00

Step 9 デバイスドライバのインストール方法を選択します。

「ハードウェア デバイス ドライバのインストール」が表示されます。「デバイスに最適なドライバを検索する（推奨）」を選択し、[次へ] ボタンをクリックします。

ハードウェア デバイス ドライバのインストール

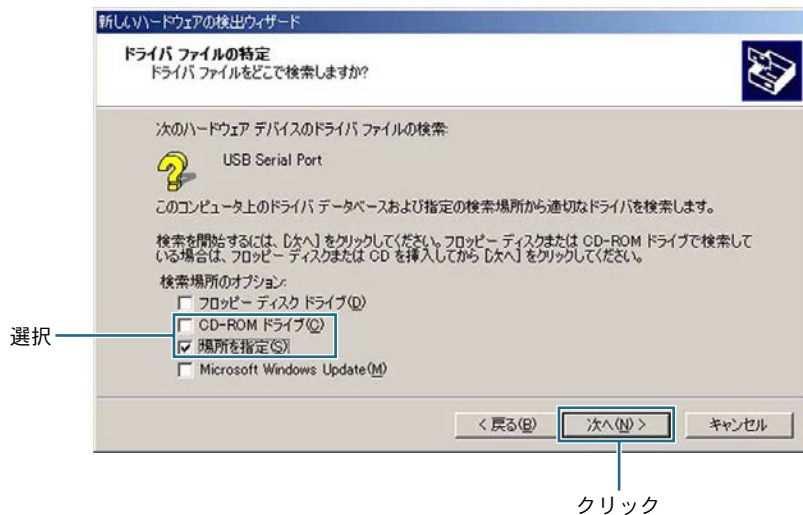


72046-W5-00

Step 10 ドライバファイルの検索先を指定し、[次へ] ボタンをクリックします。

- CD-ROM 内で検索する場合
「CD-ROM ドライブ」を選択して [次へ] ボタンをクリックし、Step12 へ進みます。
- パソコン内で検索する場合
「場所を指定」を選択し、[次へ] ボタンをクリックします。

ドライバファイルの特定

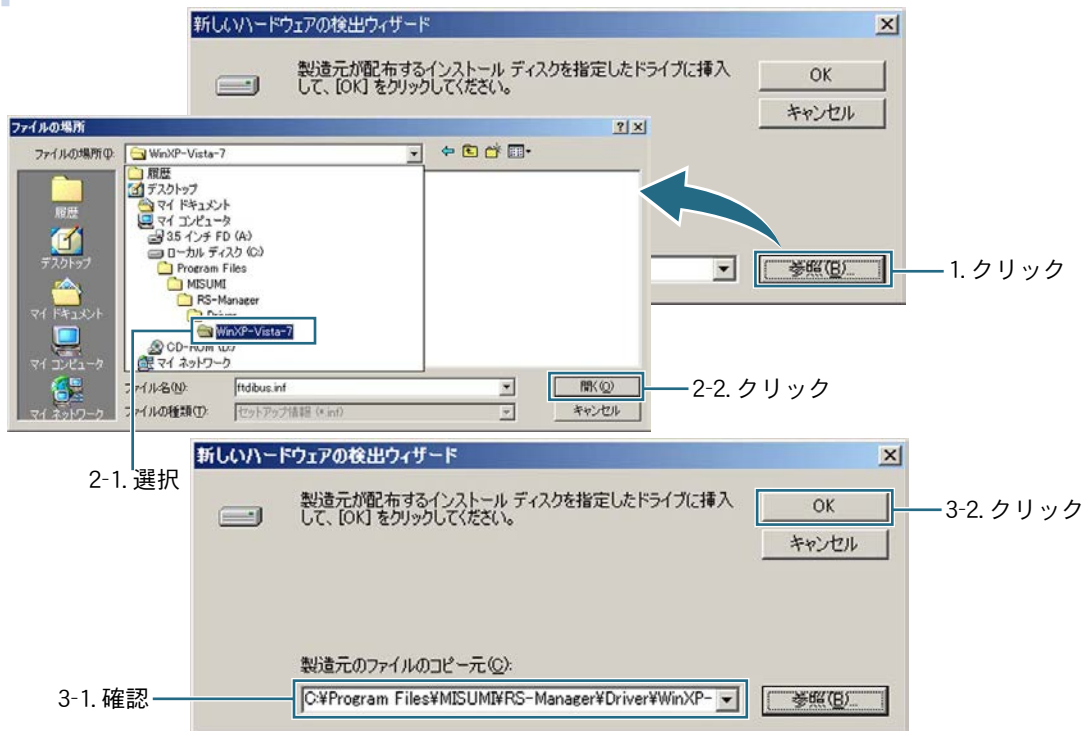


72047-W5-00

Step 11 ドライバファイルが入っているフォルダを指定します。

1. [参照] ボタンをクリックします。
2. RS-Manager のインストールフォルダにある「Driver」 - 「WinXP-Vista-7」フォルダを指定し、[開く] ボタンをクリックします。
3. 「製造元のファイルのコピー元」が指定したフォルダになっているか確認し、[OK] ボタンをクリックします。

ドライバファイルのフォルダ指定

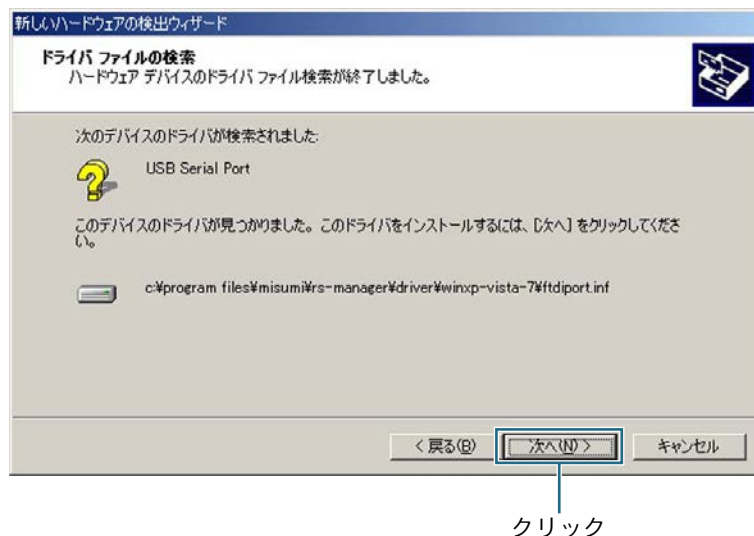


72042-WM-00

Step 12 [次へ] ボタンをクリックします。

ドライバが検索されたら [次へ] ボタンをクリックします。

ドライバファイルの検索終了



72049-WM-00

Step 13 [完了] ボタンをクリックします。

「新しいハードウェアの検索ウィザードの完了」が表示されますので [完了] ボタンをクリックします。
CD-ROM からインストールを行った場合は、CD-ROM ドライブから CD-ROM を取り出してください。

新しいハードウェアの検出ウィザードの完了



クリック

72050-W5-00

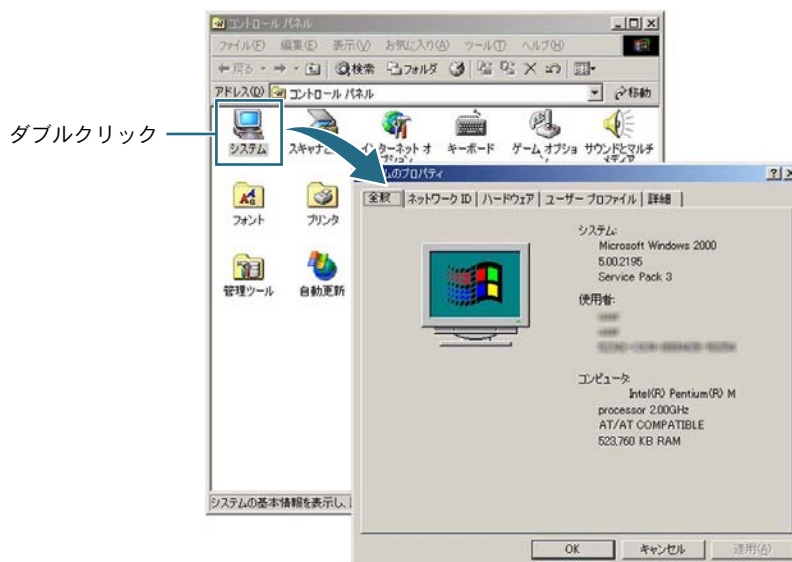
■ COM ポートの確認

ドライバのインストール後、USB シリアルポートに割り当てられた COM ポート番号を確認します。

Step 1 「システムのプロパティ」を起動します。

1. スタートメニューの [設定] - [コントロールパネル] をクリックします。
2. [システム] アイコンをダブルクリックし、「システムのプロパティ」を表示します。

コントロールパネルとシステムのプロパティ

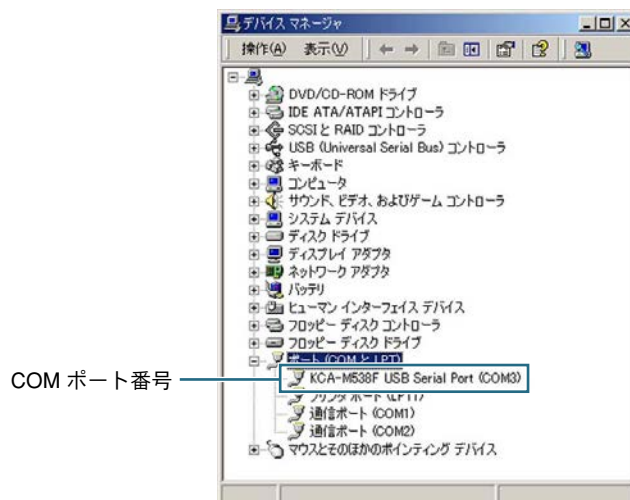


72051-W5-00

Step 2 USB シリアルポートの COM ポート番号を確認します。


1. 「ハードウェア」タブの「デバイスマネージャ」をクリックします。
2. 「ポート (COM と LPT)」の中に「KCA-M538F USB Serial Port (COM 口)」と表示されますので、COM ポート番号を確認します。
例) KCA-M538F USB Serial Port (COM3) → COM ポート番号は 3 番。

COM ポート番号の確認



72052-W5-00

Step 3 デバイスマネージャを閉じます。

-  ボタンをクリックしてデバイスマネージャを閉じます。

8.2.2 Windows XP 編

■ ドライバのインストール

はじめに USB ケーブルのドライバをインストールします。



要点

RS-Manager のインストールフォルダから USB ケーブルのドライバをインストールする場合は、Windows を起動後、Step2 から作業を始めてください。

インストールフォルダのデフォルト値は「C:\Program Files\MISUMI\RS-Manager」です。

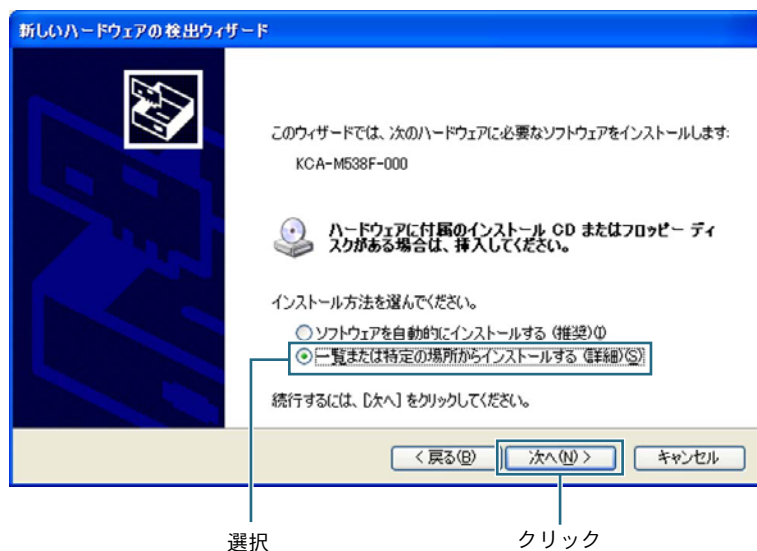
Step 1 Windows を起動し、CD-ROM ドライブに付属の CD-ROM を挿入します。
セットアッププログラムが表示された場合、[Exit] ボタンをクリックして終了してください。

Step 2 USB ケーブルをコンピュータの USB ポートに差し込みます。
「新しいハードウェアの検出ウィザード」ダイアログが表示されます。「一覧または特定の場所からインストールする (詳細)」を選択し、[次へ] ボタンをクリックします。

参考

インストール時に Windows Update に接続するかを問い合わせる画面が表示される場合があります。その場合は「いいえ、今回は接続しません」を選択してください。

「新しいハードウェアの検出ウィザード」ダイアログ



選択

クリック

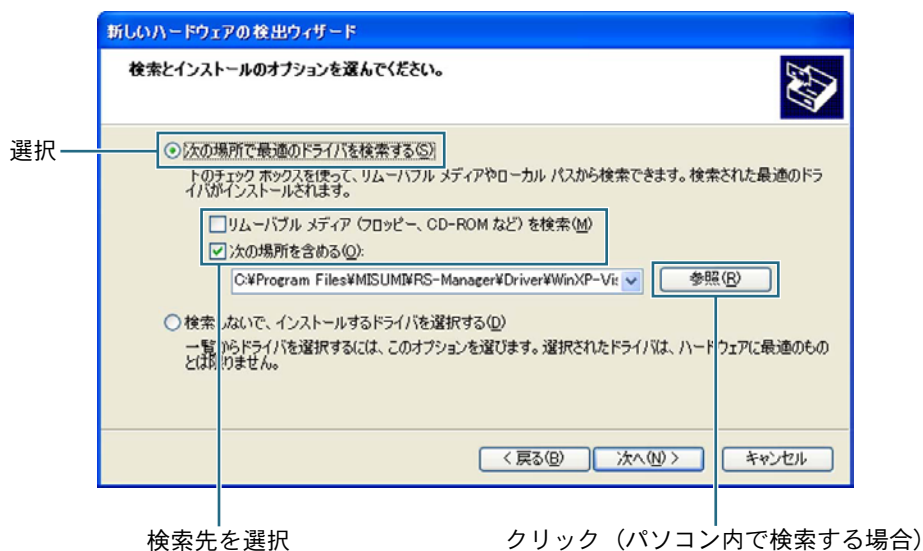
72053-W5-00

Step 3 検索とインストールのオプションを選択します。

「次の場所で最適なドライバを検索する」を選択し、検索先を指定します。

- CD-ROM 内で検索する場合
「リムーバブル (フロッピー、CD-ROM など) を検索」を選択します。
- パソコン内で検索する場合
 1. 「次の場所を含める」を選択し、[参照] ボタンをクリックします。
 2. RS-Manager のインストールフォルダにある「Driver」 - 「WinXP-Vista-7」フォルダを指定し、[OK] ボタンをクリックします。

検索とインストールのオプションの選択



72054-WM-00

フォルダの参照

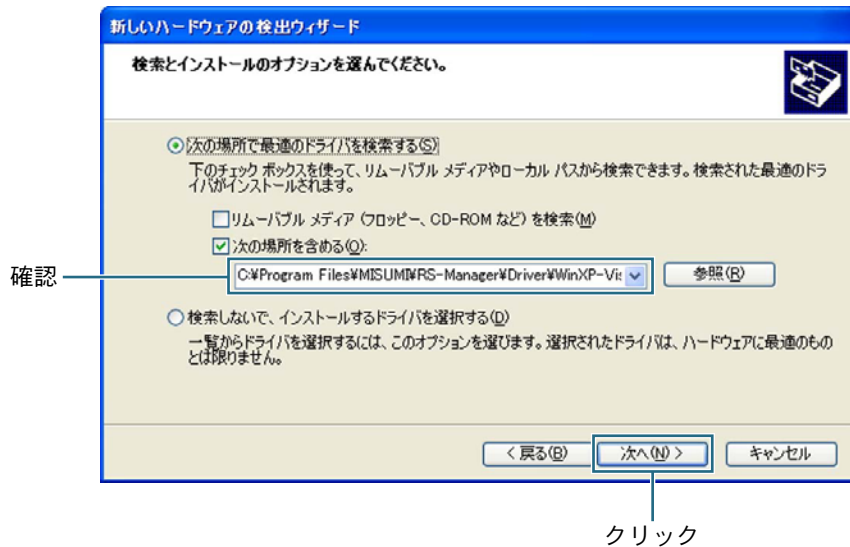


72055-WM-00

Step 4 [次へ] ボタンをクリックします。

Step3 でフォルダを指定した場合は、検索先が指定したフォルダになっているか確認した上で、[次へ] ボタンをクリックしてください。

検索とインストールのオプションの選択



72056-WM-00

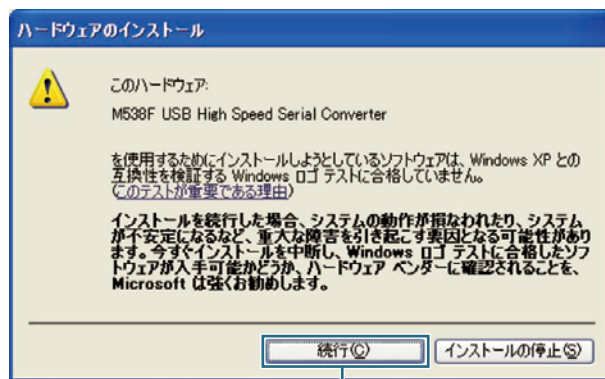
Step 5 [続行] ボタンをクリックします。

「ハードウェアのインストール」が表示されますので [続行] ボタンをクリックします。

参考

画面に「このハードウェアを使用するためにインストールしようとしているソフトウェアは、(略) Windows ログテストに合格していません。(略) 重大な障害を引き起こす要因となる可能性があります。(略) メッセージが表示されますがパソコンへの影響はありません。そのまま [続行] ボタンをクリックしてください。」

ハードウェアのインストール



クリック

72057-W5-00

Step 6 [完了] ボタンをクリックします。

「新しいハードウェアの検索ウィザードの完了」が表示されますので [完了] ボタンをクリックします。

新しいハードウェアの検出ウィザードの完了



クリック

72058-W5-00

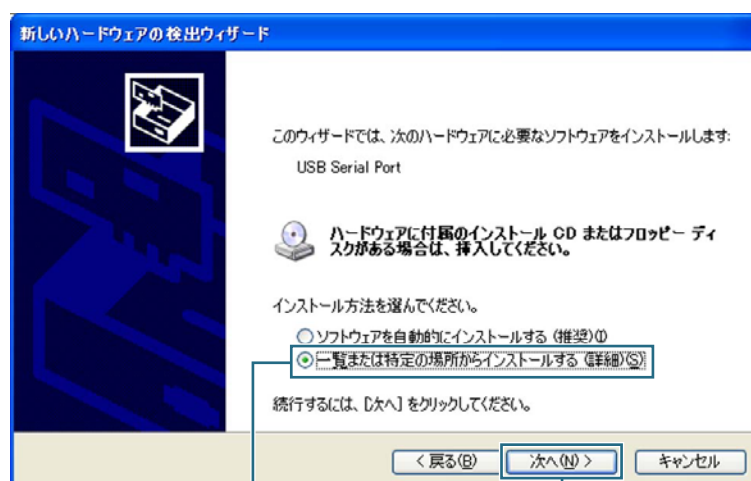
Step 7 引き続き、USB Serial Port をインストールします。

「新しいハードウェアの検出ウィザード」ダイアログが表示されます。「一覧または特定の場所からインストールする (詳細)」を選択し、[次へ] ボタンをクリックします。

参考

インストール時に Windows Update に接続するかを問合わせる画面が表示される場合があります。その場合は「いいえ、今回は接続しません」を選択してください。

「新しいハードウェアの検出ウィザード」ダイアログ



選択

クリック

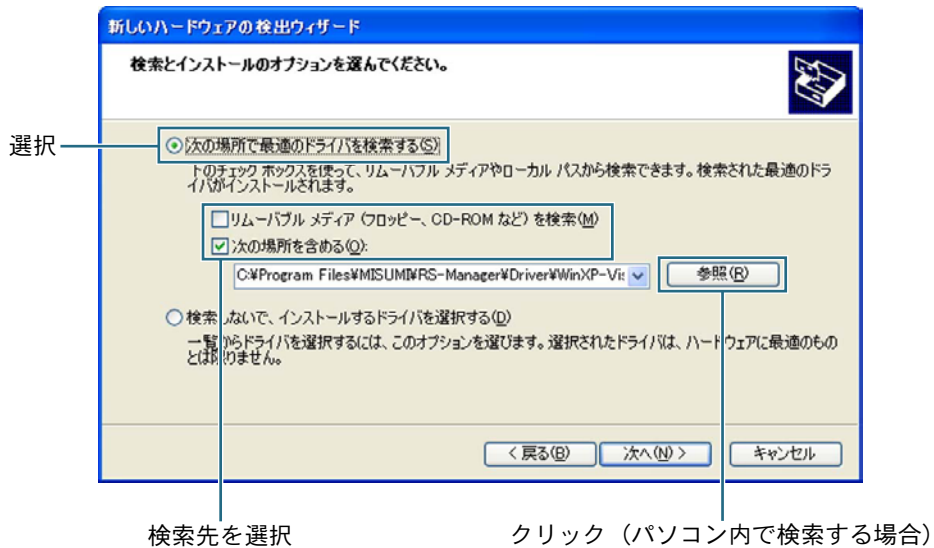
72059-W5-00

Step 8 検索とインストールのオプションを選択します。

「次の場所で最適のドライバを検索する」を選択し、検索先を指定します。

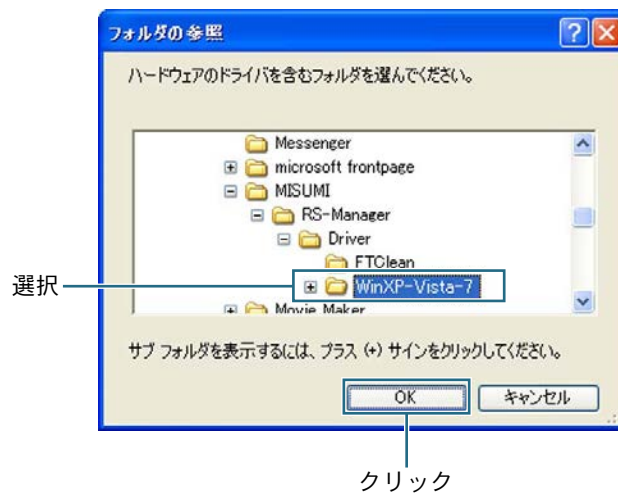
- CD-ROM 内で検索する場合
「リムーバブル（フロッピー、CD-ROM など）を検索」を選択します。
- パソコン内で検索する場合
 1. 「次の場所を含める」を選択し、[参照] ボタンをクリックします。
 2. RS-Manager のインストールフォルダにある「Driver」 - 「WinXP-Vista-7」フォルダを指定し、[OK] ボタンをクリックします。

検索とインストールのオプションの選択



72054-WM-00

フォルダの参照

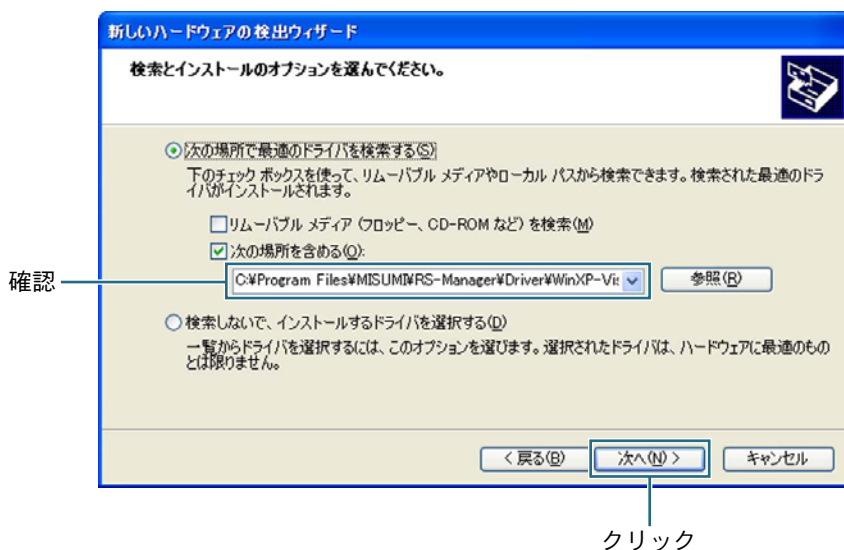


72055-WM-00

Step 9 [次へ] ボタンをクリックします。

Step8 でフォルダを指定した場合は、検索先が指定したフォルダになっているか確認した上で、[次へ] ボタンをクリックしてください。

検索とインストールのオプションの選択



72056-WM-00

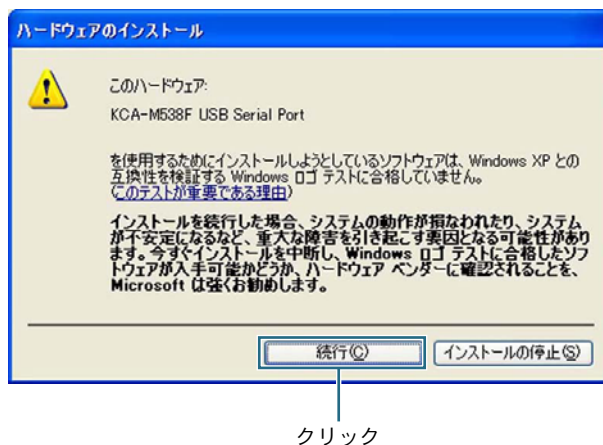
Step 10 [続行] ボタンをクリックします。

「ハードウェアのインストール」が表示されますので [続行] ボタンをクリックします。

参考

画面に「このハードウェアを使用するためにインストールしようとしているソフトウェアは、(略) Windows ログ テストに合格していません。(略) 重大な障害を引き起こす要因となる可能性があります。(略)」メッセージが表示されますがパソコンへの影響はありません。そのまま [続行] ボタンをクリックしてください。

ハードウェアのインストール



72063-W5-00

Step 11 [完了] ボタンをクリックします。

「新しいハードウェアの検索ウィザードの完了」が表示されますので [完了] ボタンをクリックします。
CD-ROM からインストールを行った場合は、CD-ROM ドライブから CD-ROM を取り出してください。

新しいハードウェアの検出ウィザードの完了



クリック

72064-W5-00

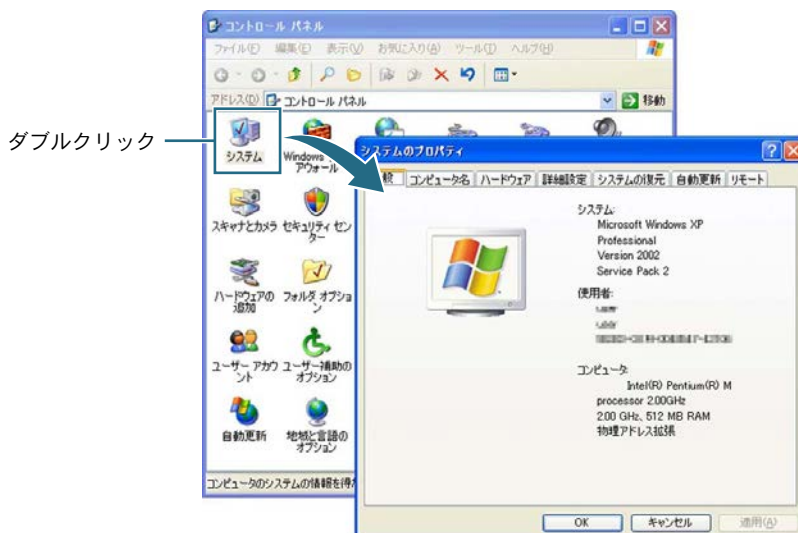
■ COM ポートの確認

ドライバのインストール後、USB シリアルポートに割り当てられた COM ポート番号を確認します。

Step 1 「システムのプロパティ」を起動します。

1. スタートメニューの [コントロールパネル] をクリックします。
2. [システム] アイコンをダブルクリックし、「システムのプロパティ」を表示します。

コントロールパネルとシステムのプロパティ



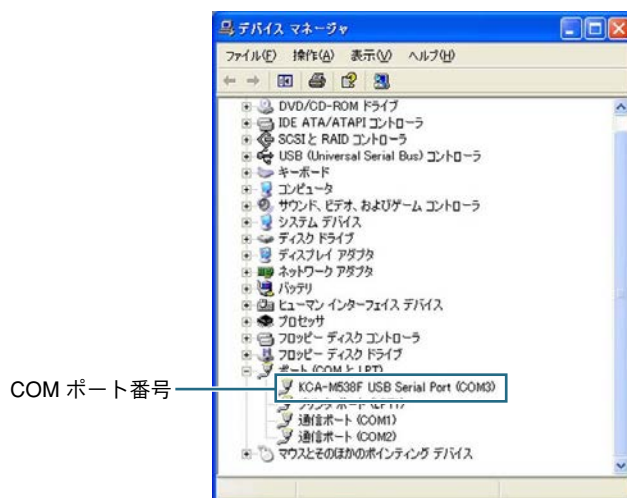
72065-W5-00

Step 2 USB シリアルポートの COM ポート番号を確認します。

1. 「ハードウェア」タブの「デバイスマネージャ」をクリックします。
2. 「ポート (COM と LPT)」の中に「KCA-M538F USB Serial Port (COM 口)」と表示されますので、COM ポート番号を確認します。


例) KCA-M538F USB Serial Port (COM3) → COM ポート番号は 3 番。

COM ポート番号の確認



72066-W5-00

Step 3 デバイスマネージャを閉じます。

-  ボタンをクリックしてデバイスマネージャを閉じます。

8.2.3 Windows Vista 編

■ ドライバのインストール

はじめに USB ケーブルのドライバをインストールします。



要点

RS-Manager のインストールフォルダから USB ケーブルのドライバをインストールする場合は、Windows を起動後、Step2 から作業を始めてください。

インストールフォルダのデフォルト値は

32bit 版 C:\Program Files\MISUMI\RS-Manager

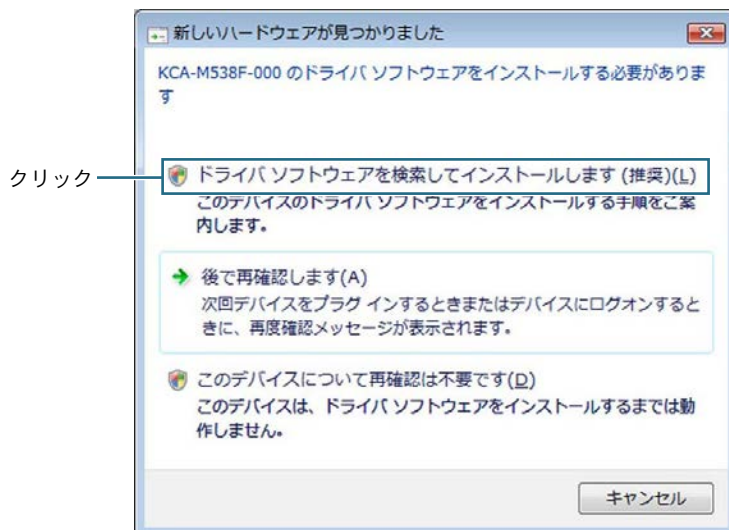
64bit 版 C:\Program Files (x86)\MISUMI\RS-Manager

です。

Step 1 Windows を起動し、CD-ROM ドライブに付属の CD-ROM を挿入します。
セットアッププログラムが表示された場合、[Exit] ボタンをクリックして終了してください。

Step 2 USB ケーブルをコンピュータの USB ポートに差し込みます。
「新しいハードウェアが見つかりました」ダイアログが表示されますので「ドライバソフトウェアを検索してインストールします (推奨)」をクリックします。

「新しいハードウェアが見つかりました」ダイアログ



72067-W5-00

参考

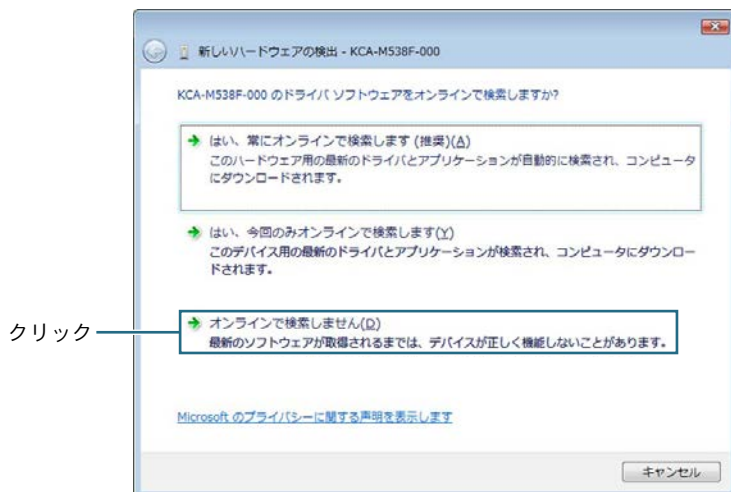
「ユーザ アカウント制御」機能を有効にしている場合、操作続行の許可を求められますので、[続行] ボタンをクリックしてください。

Step 3 「オンラインで検索しません」をクリックします。

ドライバをオンラインで検索するかどうかを確認する画面が表示される場合があります。その場合は、「オンラインで検索しません」をクリックします。

ドライバをオンラインで検索するかどうかを確認する画面が表示されない場合は、そのまま次のステップへ進みます。

新しいハードウェアの検出 (1)



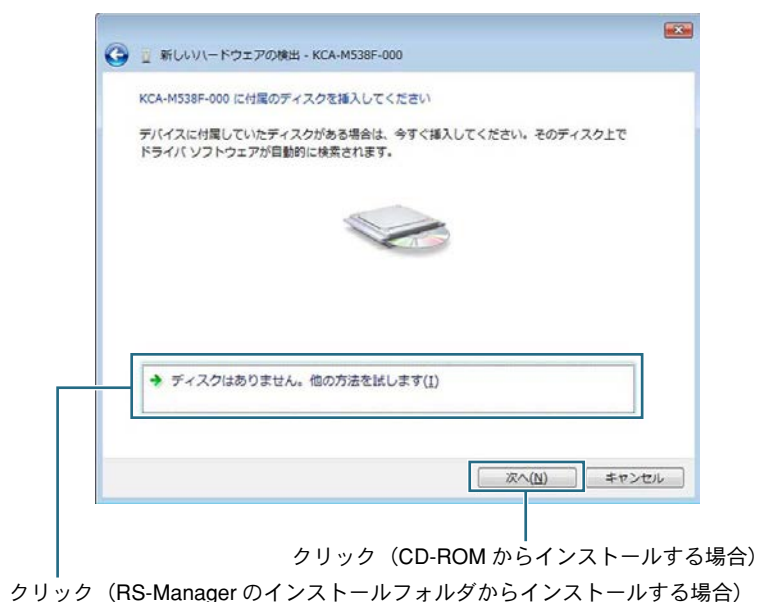
72068-W5-00

Step 4 ドライバを CD-ROM から検索するかどうかを選択します。

「新しいハードウェアの検出」が表示されます。

- CD-ROM からドライバをインストールする場合
[次へ] ボタンをクリックし、Step7 へ進みます。
- RS-Manager のインストールフォルダからドライバをインストールする場合
「ディスクはありません。他の方法を試します」をクリックします。

新しいハードウェアの検出 (2)

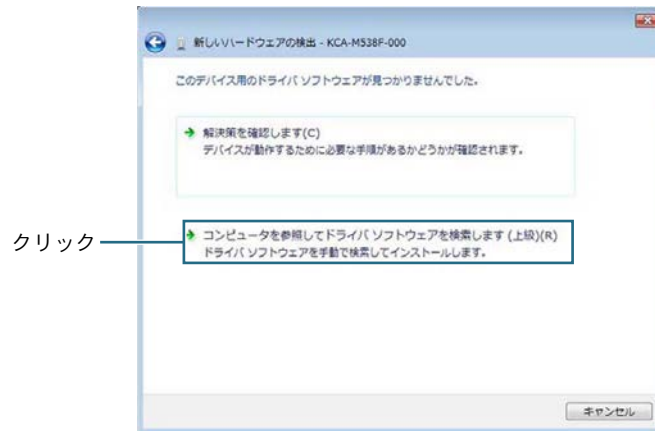


72069-W5-00

Step 5 「コンピュータを参照してドライバソフトウェアを検索します (上級)」をクリックします。

「このデバイス用のドライバソフトウェアが見つかりませんでした。」が表示されますので、「コンピュータを参照してドライバソフトウェアを検索します (上級)」をクリックします。

新しいハードウェアの検出 (3)

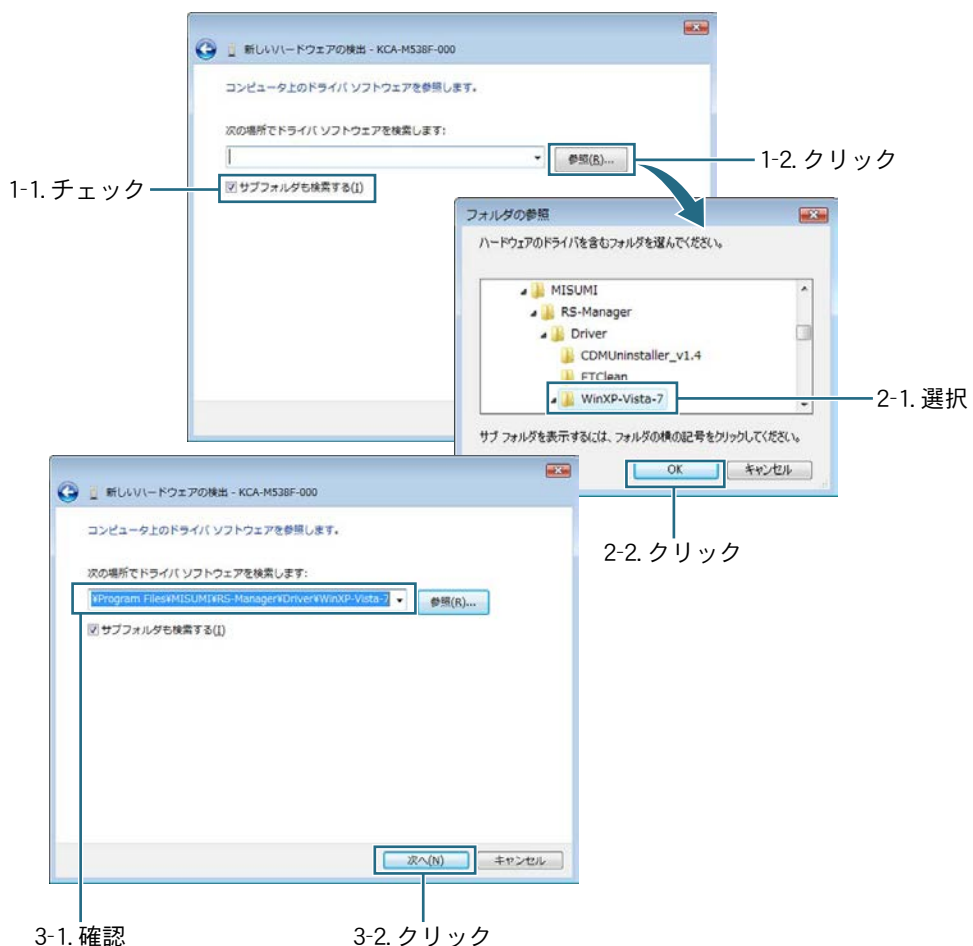


72070-W5-00

Step 6 ドライバファイルが入っているフォルダを指定します。

1. 「サブフォルダも検索する」をチェックし、[参照] ボタンをクリックします。
2. RS-Manager のインストールフォルダにある「Driver」-「WinXP-Vista-7」フォルダを指定し、[OK] ボタンをクリックします。
3. 検索先が指定したフォルダになっているか確認し、[次へ] ボタンをクリックします。

ドライバファイルのフォルダ指定

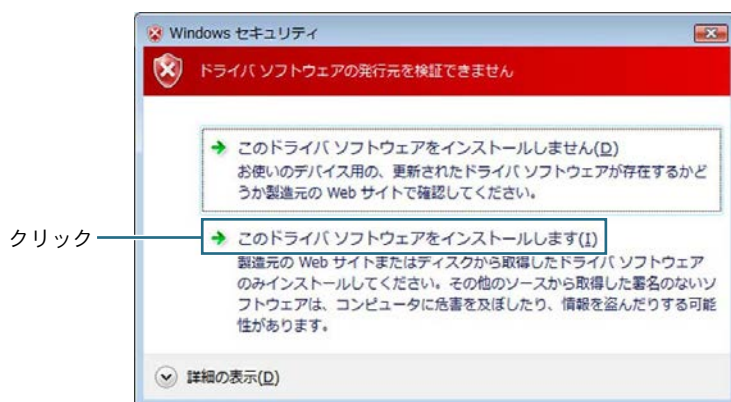


72071-WM-00

Step 7 「このドライバソフトウェアをインストールします」をクリックします。

「Windows セキュリティ」が表示されますので「このドライバソフトウェアをインストールします」をクリックします。

Windows セキュリティ

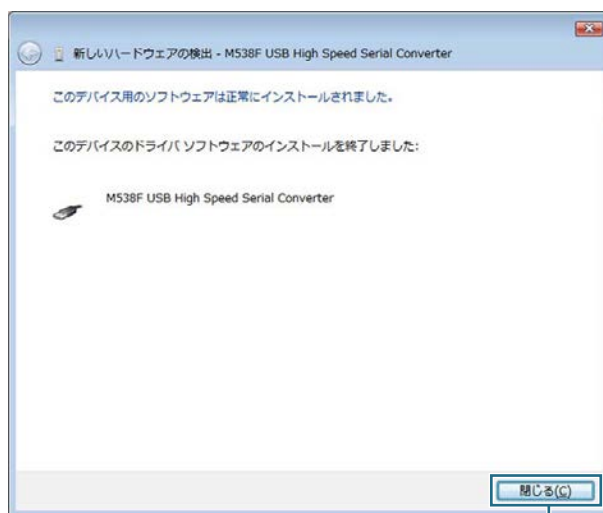


72072-W5-00

Step 8 [閉じる] ボタンをクリックします。

「このデバイス用のソフトウェアは正常にインストールされました。」が表示されますので [閉じる] ボタンをクリックします。

新しいハードウェアの検出 (4)



クリック

72073-W5-00

Step 9 引き続き、USB Serial Port をインストールします。

ドライバをオンラインで検索するかどうかを確認する画面が表示される場合があります。その場合は、「オンラインで検索しません」をクリックします。

ドライバをオンラインで検索するかどうかを確認する画面が表示されない場合は、そのまま次のステップへ進みます。

新しいハードウェアの検出 (5)



72074-W5-00

Step 10 ドライバを CD-ROM から検索するかどうかを選択します。

「新しいハードウェアの検出」が表示されます。

- CD-ROM からドライバをインストールする場合
[次へ] ボタンをクリックし、Step13 へ進みます。
- RS-Manager のインストールフォルダからドライバをインストールする場合
「ディスクはありません。他の方法を試します」をクリックします。

新しいハードウェアの検出 (6)



クリック (CD-ROM からインストールする場合)
クリック (RS-Manager のインストールフォルダからインストールする場合)

72075-W5-00

Step 11 「コンピュータを参照してドライバソフトウェアを検索します (上級)」をクリックします。

「このデバイス用のドライバソフトウェアが見つかりませんでした。」が表示されますので「コンピュータを参照してドライバソフトウェアを検索します (上級)」をクリックします。

新しいハードウェアの検出 (7)

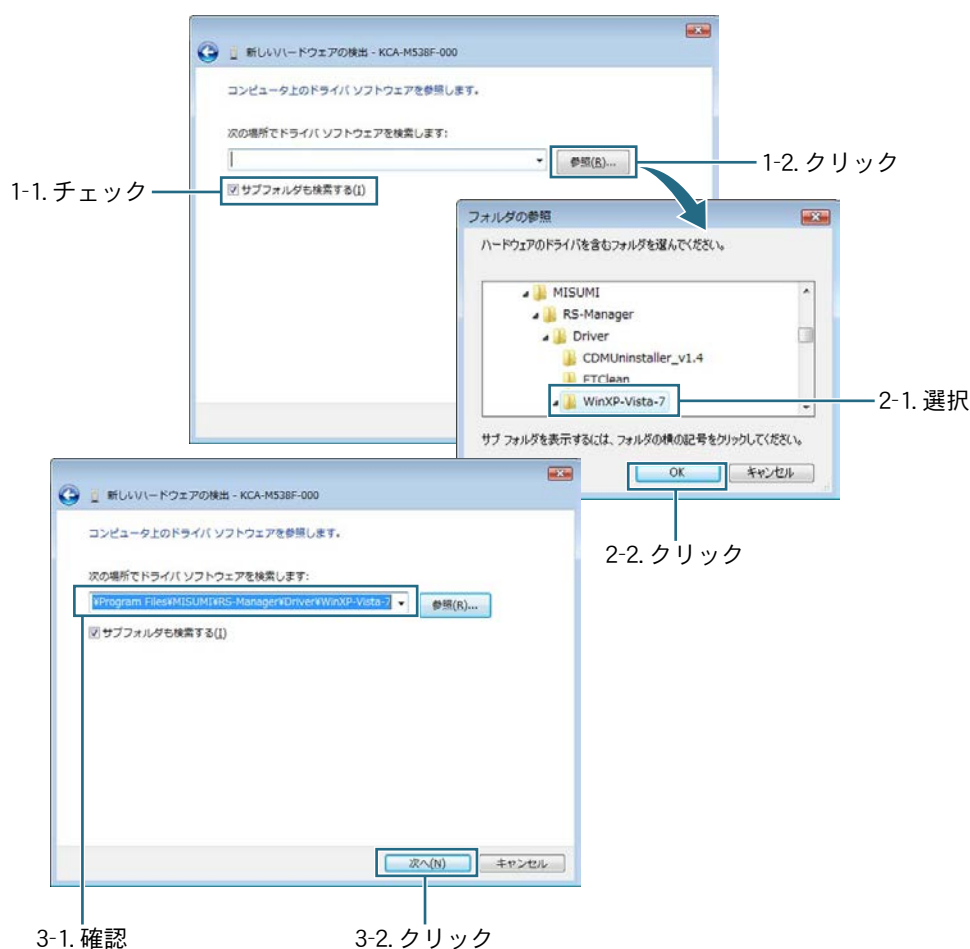


72076-W5-00

Step 12 ドライバファイルが入っているフォルダを指定します。

1. 「サブフォルダも検索する」をチェックし、[参照] ボタンをクリックします。
2. RS-Manager のインストールフォルダにある「Driver」-「WinXP-Vista-7」フォルダを指定し、[OK] ボタンをクリックします。
3. 検索先が指定したフォルダになっているか確認し、[次へ] ボタンをクリックします。

ドライバファイルのフォルダ指定

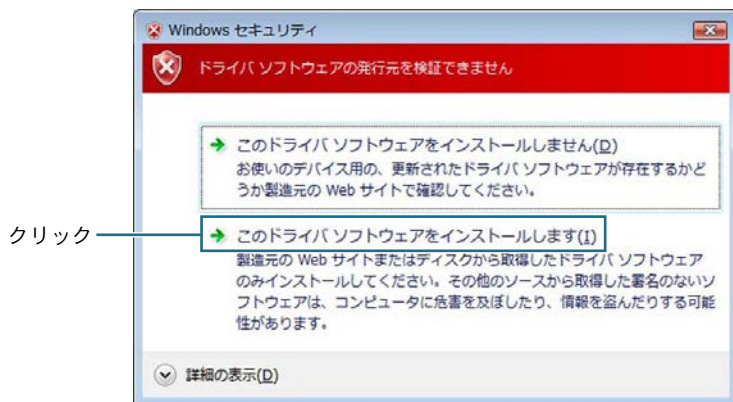


72071-WM-00

Step 13 「このドライバソフトウェアをインストールします」をクリックします。

「Windows セキュリティ」が表示されますので「このドライバソフトウェアをインストールします」をクリックします。

Windows セキュリティ



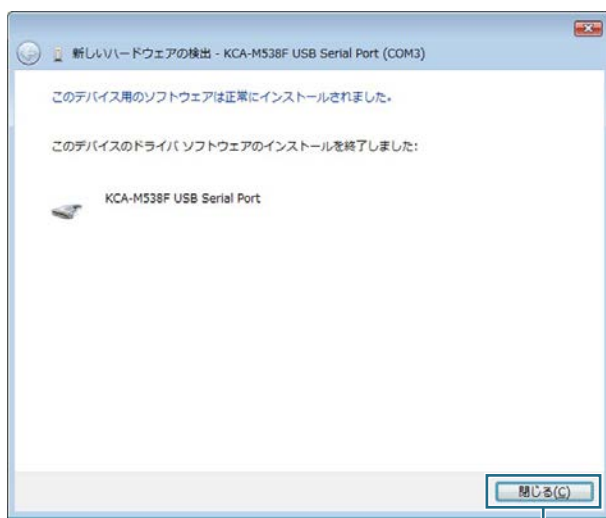
72078-W5-00

Step 14 [閉じる] ボタンをクリックします。

「このデバイス用のソフトウェアは正常にインストールされました。」が表示されますので [閉じる] ボタンをクリックします。

CD-ROM からインストールを行った場合は、CD-ROM ドライブから CD-ROM を取り出してください。

新しいハードウェアの検出 (8)



クリック

72079-W5-00

■ COM ポートの確認

ドライバのインストール後、USB シリアルポートに割り当てられた COM ポート番号を確認します。

Step 1 「システムのプロパティ」を起動します。

1. スタートメニューの [コンピュータ] をクリックします。
2. 「システムのプロパティ」をクリックします。

システムのプロパティ



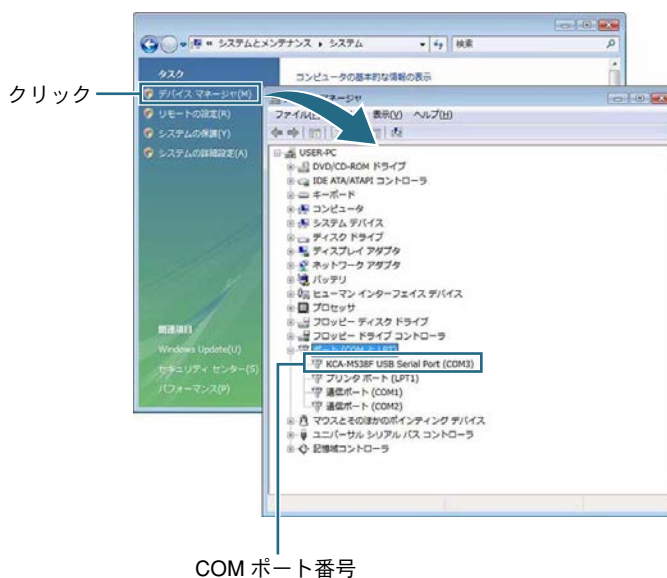
72080-W5-00

Step 2 USB シリアルポートの COM ポート番号を確認します。

1. 「デバイスマネージャ」をクリックします。
2. 「ポート (COM と LPT)」の中に「KCA-M538F USB Serial Port (COM 口)」と表示されますので、COM ポート番号を確認します。


例) KCA-M538F USB Serial Port (COM3) → COM ポート番号は 3 番。

COMポート番号の確認



72081-W5-00

Step 3 デバイスマネージャを閉じます。

-  ボタンをクリックしてデバイスマネージャを閉じます。

8.2.4 Windows 7 編

■ ドライバのインストール

はじめに USB ケーブルのドライバをインストールします。



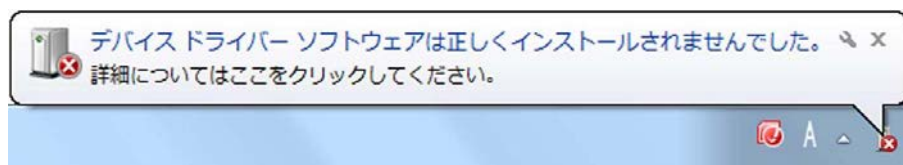
要点

RS-Manager のインストールフォルダから USB ケーブルのドライバをインストールする場合は、Windows を起動後、Step2 から作業を始めてください。

Step 1 Windows を起動し、CD-ROM ドライブに付属の CD-ROM を挿入します。
セットアッププログラムが表示された場合、[Exit] ボタンをクリックして終了してください。

Step 2 USB ケーブルをコンピュータの USB ポートに差し込みます。
「デバイス ドライバー ソフトウェアをインストールしています」と表示されます。
しばらくすると「デバイス ドライバー ソフトウェアは正しくインストールされませんでした。」と表示されます。

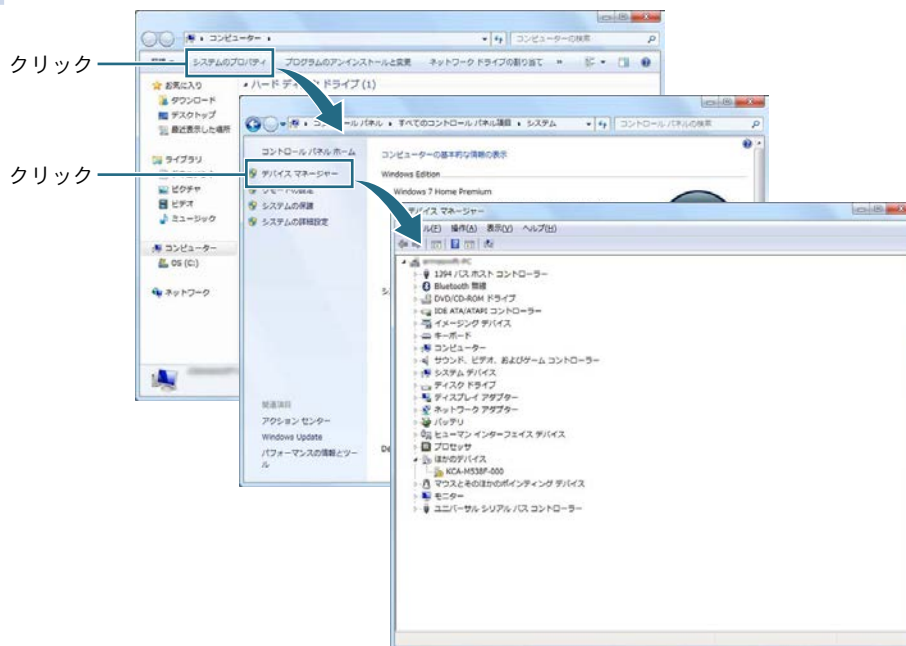
デバイス ドライバー ソフトウェアは正しくインストールされませんでした



72082-W5-00

Step 3 「デバイス マネージャー」を表示します。
スタートメニューの [コンピュータ] をクリックします。
「システムのプロパティ」をクリックします。
「デバイス マネージャー」をクリックします。

デバイス マネージャーの表示



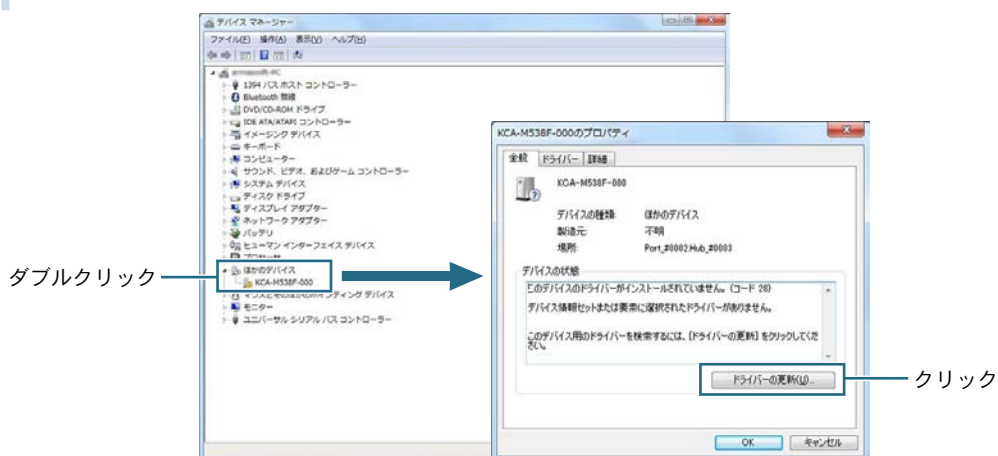
72083-W5-00

Step 4 ドライバをインストールします。

「ほかのデバイス」中の「KCA-M538F-000」をダブルクリックします。

[ドライバーの更新] ボタンをクリックします。

ドライバーの更新

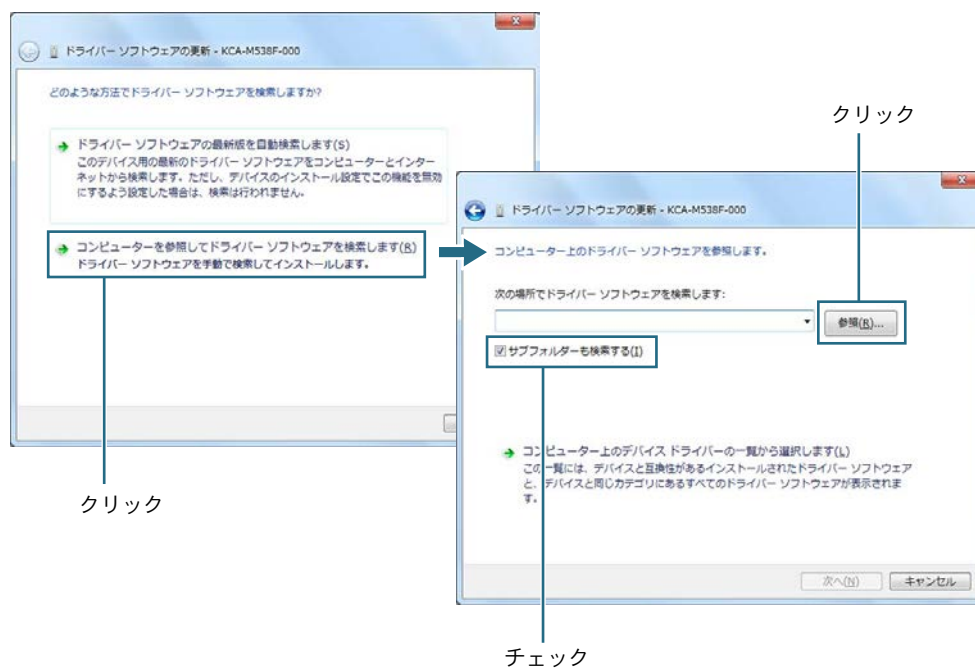


72084-W5-00

「コンピューターを参照してドライバーソフトウェアを検索します」をクリックします。

「サブフォルダーも検索する」をチェックし、[参照] ボタンをクリックします。

ドライバーソフトウェアの検索



72085-W5-00

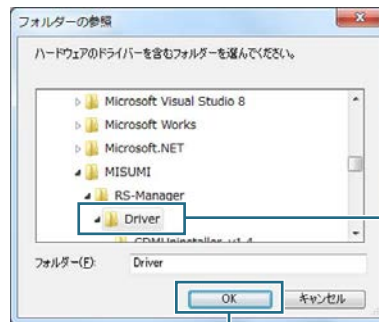
「フォルダーの参照」が表示されます。

- CD-ROM からインストールする場合：
RS-Manager セットアップディスク内の "Driver" フォルダを選択し [OK] ボタンをクリックします。
- RS-Manager インストールフォルダーからインストールする場合：
ハードディスクの RS-Manager インストールフォルダ内の "Driver" フォルダを選択し [OK] ボタンをクリックします。

参考

インストールフォルダのデフォルト値は
32bit 版 C:\Program Files\MISUMI\RS-Manager
64bit 版 C:\Program Files (x86)\MISUMI\RS-Manager
です。

フォルダーの参照



ハードディスクまたは CD-ROM 中の
"Driver" を選択します。

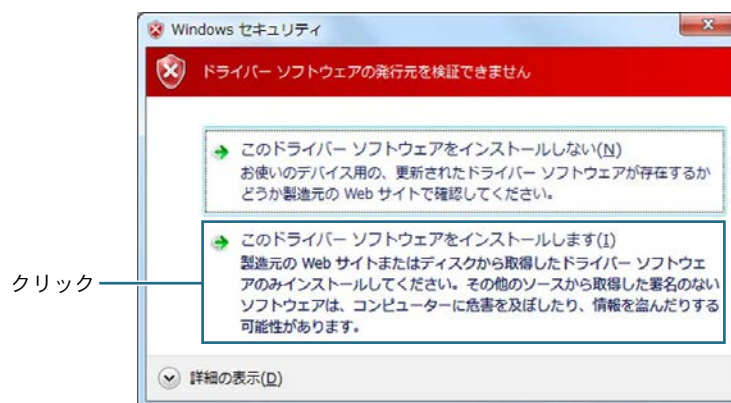
クリック

[次へ] ボタンをクリックします。

Windows セキュリティが表示されます。

「このドライバー ソフトウェアをインストールします」をクリックします。
ドライバがインストールされます。

このドライバー ソフトウェアをインストールします



クリック

Step 5 ドライバのインストールを終了します。

「ドライバー ソフトウェアが正常に更新されました」を閉じます。

「M538F USB High Speed Serial Converter のプロパティ」を閉じます。

Step 6 USB Serial Port のドライバをインストールします。

自動的に USB Serial Port のインストールが始まり「デバイス ドライバー ソフトウェアをインストールしています」と表示されます。

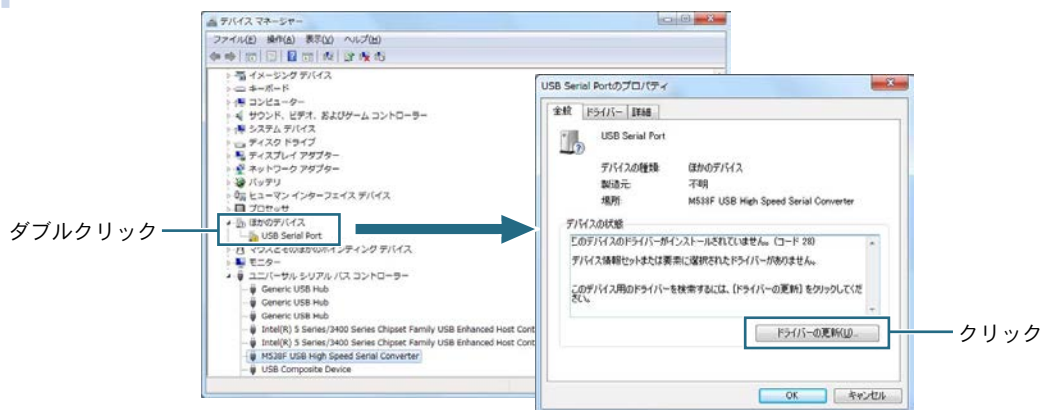
しばらくすると「デバイス ドライバー ソフトウェアは正しくインストールできませんでした。」と表示されます。

Step 7 ドライバをインストールします。

「ほかのデバイス」中の「USB Serial Port」をダブルクリックします。

「ドライバーの更新」ボタンをクリックします。

ドライバーの更新

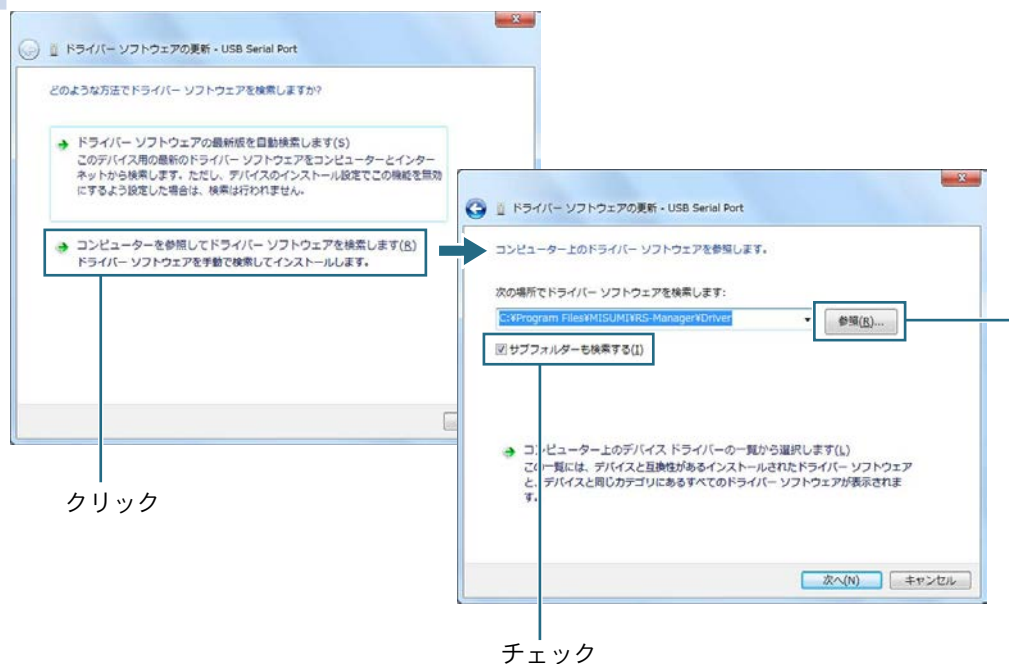


72088-W5-00

「コンピューターを参照してドライバーソフトウェアを検索します」をクリックします。

「サブフォルダーも検索する」をチェックし、[参照] ボタンをクリックします。

ドライバーソフトウェアの検索



72089-W5-00

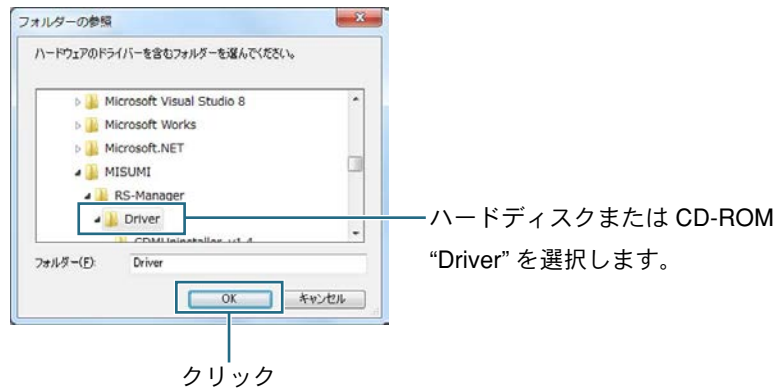
「フォルダーの参照」が表示されます。

- CD-ROM からインストールする場合：
RS-Manager セットアップディスク内の "Driver" フォルダを選択し [OK] ボタンをクリックします。
- RS-Manager インストールフォルダーからインストールする場合：
ハードディスクの RS-Manager インストールフォルダ内の "Driver" フォルダを選択し [OK] ボタンをクリックします。

参考

インストールフォルダのデフォルト値は
32bit 版 C:\Program Files\MISUMI\RS-Manager
64bit 版 C:\Program Files (x86)\MISUMI\RS-Manager
です。

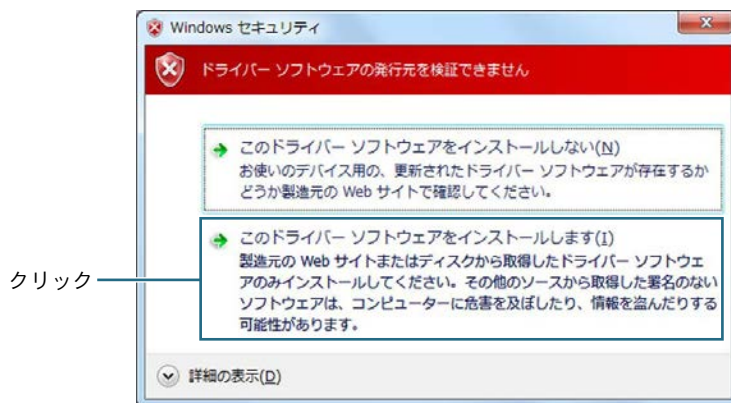
フォルダーの参照



[次へ] ボタンをクリックします。

Windows セキュリティが表示されます。
「このドライバー ソフトウェアをインストールします」をクリックします。
ドライバがインストールされます。

このドライバー ソフトウェアをインストールします



Step 8 ドライバのインストールを終了します。

「ドライバー ソフトウェアが正常に更新されました。」を閉じます。
「KCA-M538F USB Serial Port (COM □)」を閉じます。
「デバイス マネージャー」など開いているウィンドウを閉じます。

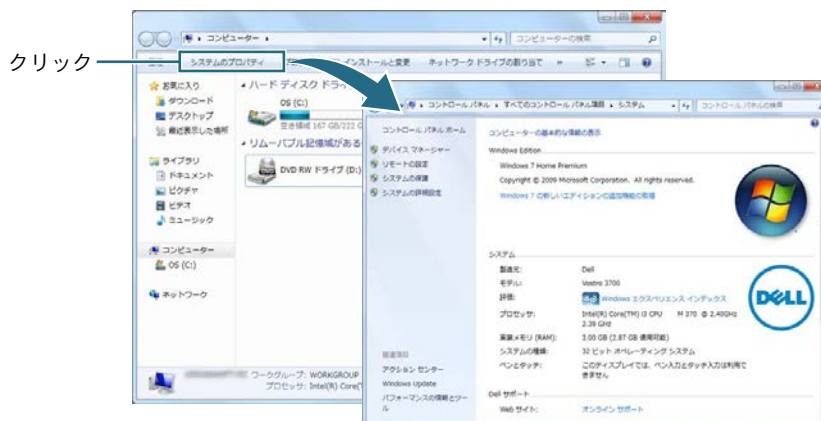
■ COM ポートの確認

ドライバのインストール後、USB シリアルポートに割り当てられた COM ポート番号を確認します。

Step 1 「システムのプロパティ」を起動します。

1. スタートメニューの [コンピュータ] をクリックします。
2. 「システムのプロパティ」をクリックします。

システムのプロパティ



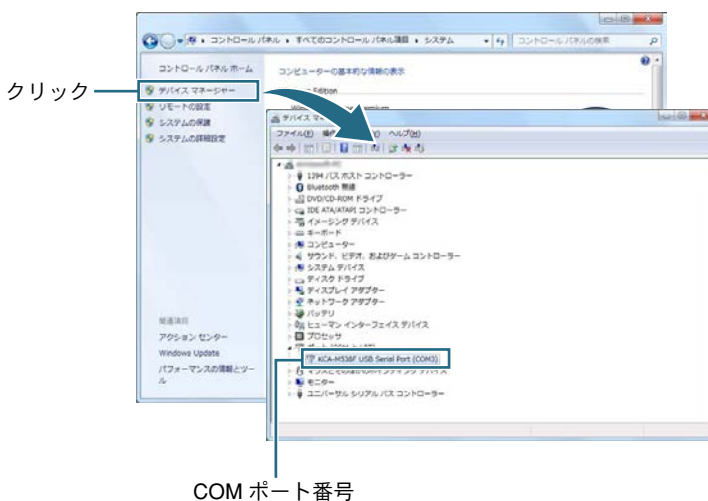
72092-W5-00

Step 2 USB シリアルポートの COM ポート番号を確認します。

1. 「デバイスマネージャ」をクリックします。
2. 「ポート (COM と LPT)」の中に「KCA-M538F USB Serial Port (COM 3)」と表示されますので、COM ポート番号を確認します。


例) KCA-M538F USB Serial Port (COM3) → COM ポート番号は 3 番。

COMポート番号の確認



72093-W5-00

Step 3 デバイスマネージャを閉じます。

-  ボタンをクリックしてデバイスマネージャを閉じます。

8.2.5 Windows 8 / Windows 8.1 編

■ ドライバのインストール

はじめに USB ケーブルのドライバをインストールします。

Windows 8 / Windows 8.1 では、ドライバをインストールする前にドライバー署名の強制を無効にする必要があります。ここでは、Windows 8.1 での操作を例に用いて、ドライバのインストール方法を説明します。

Step 1 Windows を起動し、チャームバーの「設定」をクリックします。

マウスカーソルを画面の右上または右下に移動し、チャームバーにある [設定] をクリックします。

チャームバー



02_064_X1J-00

Step 2 「PC 設定の変更」をクリックします。

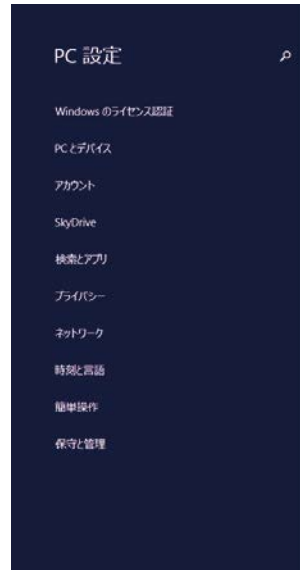
チャームバーの [PC 設定の変更] をクリックすると、「PC 設定」の画面に変わります。

PC設定の変更



02_065_X1J-00

PC設定



パーソナル設定



最近使った設定を表示する

02_066_X1J-00

Step 3 「今すぐ再起動する」をクリックし、コンピュータを再起動します。

「PC設定」にある「保守と管理」を選択し、「回復」の「PCの起動をカスタマイズする」にある「今すぐ再起動する」のボタンをクリックし、コンピュータを再起動します。

今すぐ再起動する



PCをリフレッシュする

お使いのPCの動作が不安定な場合は、Windowsをリフレッシュしてみてください。写真、音楽、ビデオなどの個人的なファイルには影響はありません。(リフレッシュを実行するとデスクトップアプリは削除されるため、再インストールが必要です)

開始する

すべてを削除してWindowsを再インストールする

PCを工場出荷時の初期状態に戻します。PCをリサイクルするときや、最初の状態から完全にやり直すときに役立ちます。

開始する

PCの起動をカスタマイズする

デバイスまたはディスク (USBドライブやDVDなど) からの起動、Windows スタートアップ設定の変更、またはシステムイメージからのWindowsの復元を行います。この操作を行うと、PCが再起動します。

今すぐ再起動する

——クリック

02_067_X1J-00

参考

Windows 8では、「PC設定」の「全般」にある「PCの起動をカスタマイズする」に「今すぐ再起動する」のボタンがあります。

Step 4 「トラブルシューティング」をクリックします。

コンピュータが再起動すると、「オプション選択」の画面になります。[オプションの選択]にある[トラブルシューティング]をクリックしてください。

オプションの選択

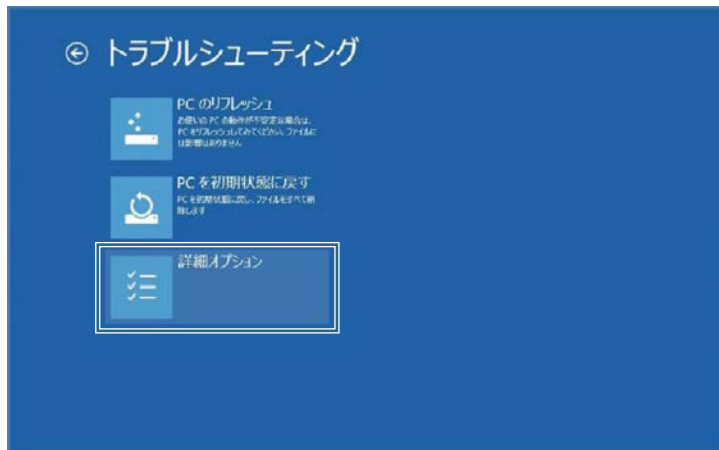


02_068_X1J-00

Step 5 「詳細オプション」の「スタートアップ設定」をクリックします。

「トラブルシューティング」にある[詳細オプション]をクリックし、[スタートアップ設定]をクリックします。

トラブルシューティング



02_069_X1J-00

詳細オプション



02_070_X1J-00

Step 6 「再起動」をクリックします。

「スタートアップ設定」にある [再起動] をクリックし、コンピュータを再起動します。

スタートアップ設定

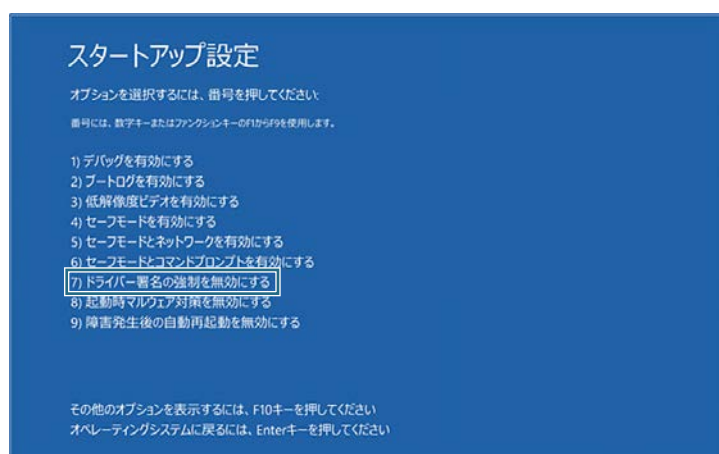


02_071_X1J-00

Step 7 ドライバ署名の強制を無効にし、Windows を起動します。

コンピュータが再起動すると、「スタートアップ設定」の画面になります。キーボードの [7] キーを押し、ドライバ署名の強制を無効にして Windows を起動します。

スタートアップ設定 (再起動後)



02_072_X1J-00

Step 8 CD-ROMドライブに付属のCD-ROMを挿入します。

セットアッププログラムが表示された場合、[Exit] ボタンをクリックして終了してください。



要点

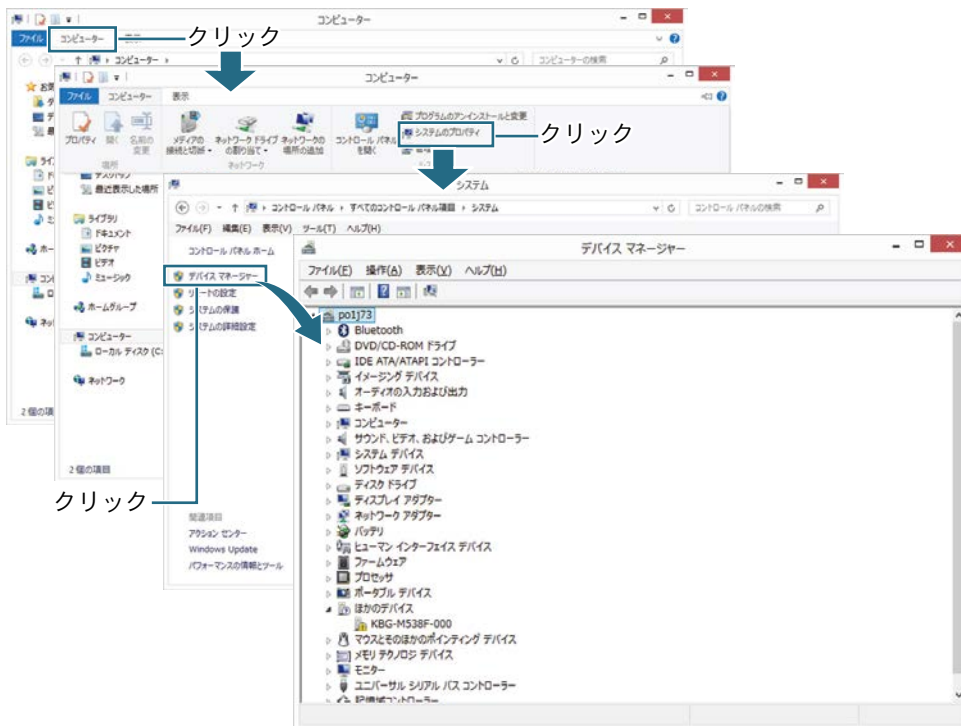
サポートソフトのインストールフォルダからドライバをインストールする場合、サポートソフトのインストールディスクを挿入する必要はありません。

Step 9 USB ケーブルをコンピュータのUSBポートに差し込みます。

Step 10 「デバイスマネージャー」を表示します。

1. デスクトップやスタートメニューなどにある[PC]をダブルクリックします。
2. メニューにある[コンピューター]をクリックします。
3. [システムのプロパティ]をクリックします。
4. [デバイスマネージャー]をクリックします。

デバイスマネージャーの表示



02_073_X1J-00

参考

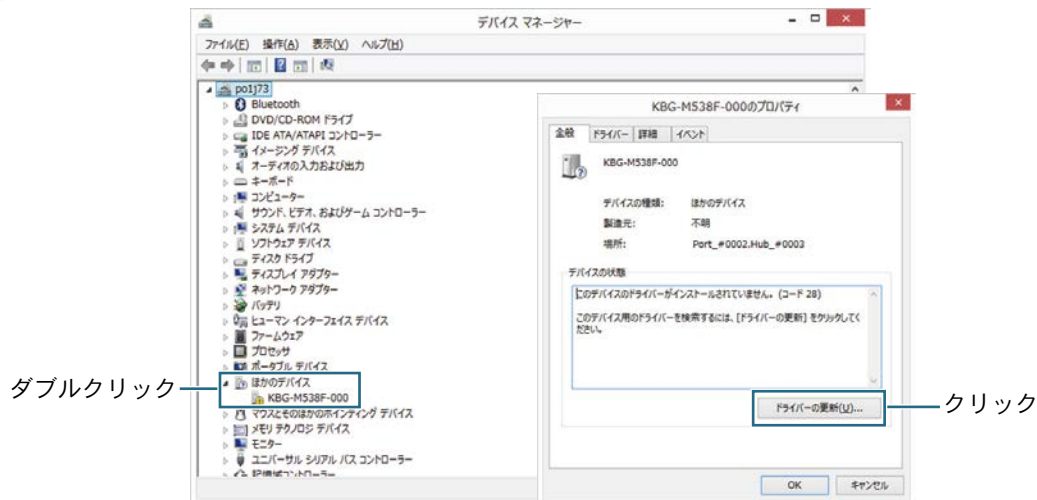
Windows 8 では[PC]は[コンピューター]と表示されます。

Step 11 ドライバをインストールします。

「ほかのデバイス」中の（コントロール側が Dsub コネクタの場合は）「KBG-M538F-000」、（コントロール側が丸型専用コネクタの場合は）「KCA-M538F-000」をダブルクリックします。
「ドライバーの更新」ボタンをクリックします。

ドライバーの更新

例：KBG-M538F USB Serial Portの場合



02_074_X11-00

「コンピューターを参照してドライバーソフトウェアを検索します」をクリックします。
「サブフォルダーも検索する」をチェックし、[参照] ボタンをクリックします。

ドライバーソフトウェアの検索



02_075_X11-00

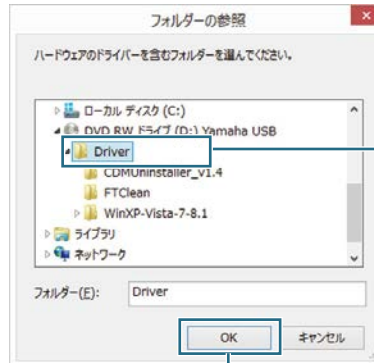
「フォルダーの参照」が表示されます。サポートソフトのインストールディスク内の “Driver” フォルダを選択し、[OK] ボタンをクリックします。



要点

サポートソフトのインストールフォルダにコピーされている USB ケーブルのドライバソフトを使ってインストールする場合、サポートソフトのインストールフォルダを選択し、[OK] ボタンをクリックします。

フォルダーの参照



CD-ROM 内の
“Driver” を選択します。

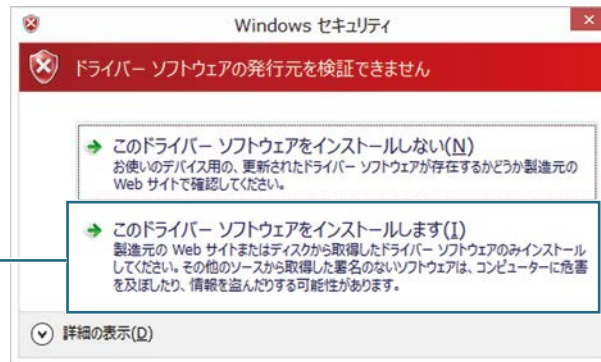
クリック

02_080_X1J-00

[ドライバーソフトウェアの更新] 画面で [次へ] をクリックすると、Windows セキュリティが表示されます。

「このドライバーソフトウェアをインストールします」をクリックし、ドライバをインストールします。

このドライバーソフトウェアをインストールします



クリック

02_077_X1J-00

Step 12 ドライバのインストールを終了します。

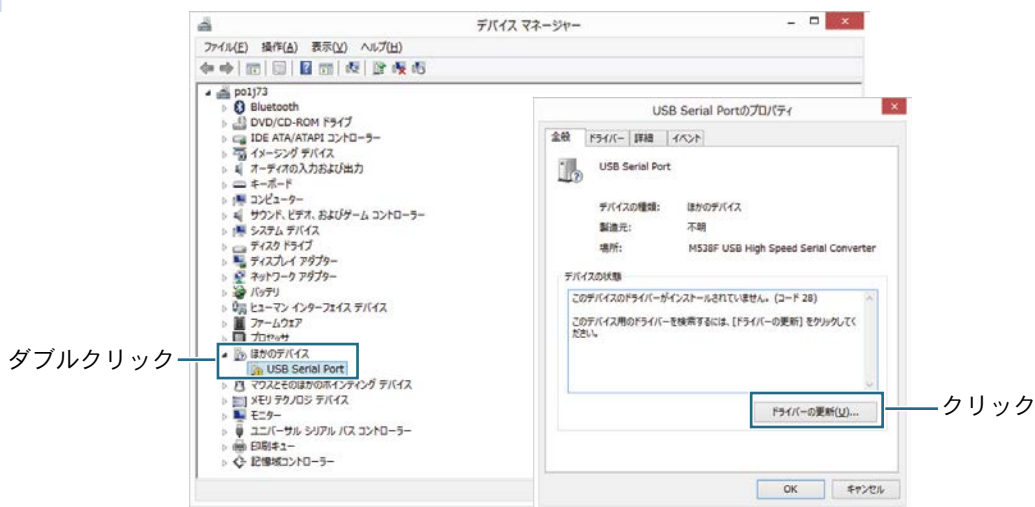
「ドライバーソフトウェアが正常に更新されました」を閉じます。

「M538F USB High Speed Serial Converter のプロパティ」を閉じます。

Step 13 USB Serial Port のドライバをインストールします。

デバイスマネージャーの「ほかのデバイス」にある「USB Serial Port」をダブルクリックし、「ドライバーの更新」ボタンをクリックします。

ドライバーの更新



02_078_X1J-00

「コンピューターを参照してドライバーソフトウェアを検索します」をクリックします。
「サブフォルダーも検索する」をチェックし、[参照] ボタンをクリックします。

ドライバーソフトウェアの検索



02_079_X1J-00

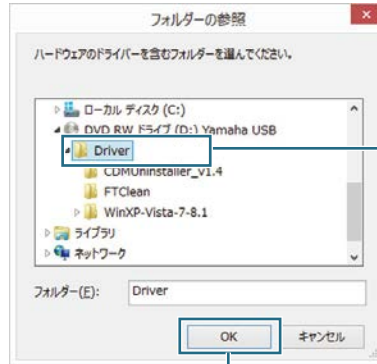
「フォルダーの参照」が表示されます。サポートソフトのインストールディスク内の “Driver” フォルダを選択し、[OK] ボタンをクリックします。



要点

サポートソフトのインストールフォルダにコピーされている USB ケーブルのドライバソフトを使ってインストールする場合、サポートソフトのインストールフォルダを選択し、[OK] ボタンをクリックします。

フォルダーの参照



CD-ROM 内の
“Driver” を選択します。

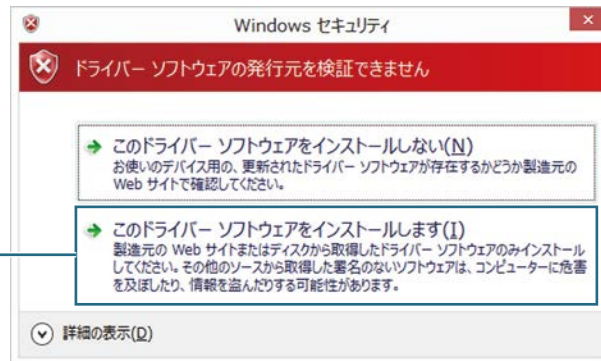
クリック

02_080_X1J-00

[ドライバーソフトウェアの更新] 画面で [次へ] をクリックすると、Windows セキュリティが表示します。

「このドライバーソフトウェアをインストールします」をクリックし、ドライバをインストールします。

このドライバーソフトウェアをインストールします



クリック

02_081_X1J-00

Step 14 ドライバのインストールを終了します。

「ドライバー ソフトウェアが正常に更新されました」を閉じます。

コントローラ側が Dsub コネクタの場合は「KBG-M538F USB Serial Port (COM 口)」、コントローラ側が丸型専用コネクタの場合は「KCA-M538F USB Serial Port (COM 口)」を閉じます。

「デバイス マネージャー」など開いているウィンドウを閉じます。

サポートソフトのインストールディスクから USB ケーブルのドライバソフトをインストールした場合、CD-ROM ドライブからサポートソフトのインストールディスクを取り出します。

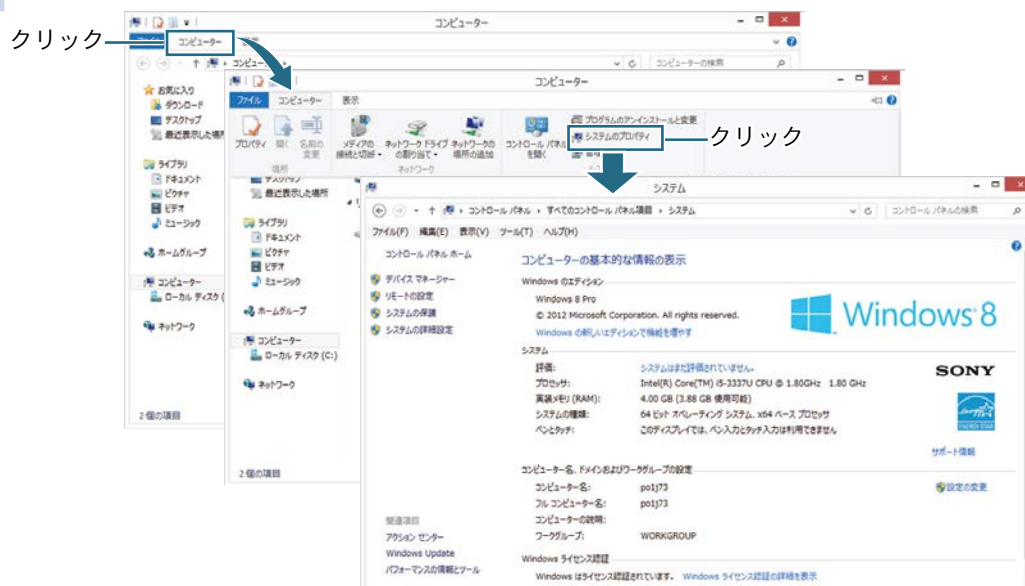
■ COM ポートの確認

ドライバのインストール後、USB シリアルポートに割り当てられた COM ポート番号を確認します。

Step 1 「システムのプロパティ」を起動します。

1. デスクトップやスタートメニューなどにある [PC] をダブルクリックします。
2. メニューにある [コンピューター] をクリックします。
3. [システムのプロパティ] をクリックします。

システムのプロパティ



02_082_X11-00

参考

Windows 8 では [PC] は [コンピューター] と表示されます。

Step 2 USB シリアルポートの COM ポート番号を確認します。

1. 「デバイスマネージャー」をクリックします。
2. 「ポート (COM と LPT)」の中にコントロール側が Dsub コネクタの場合は「KBG-M538F USB Serial Port (COM 口)」、コントローラ側が丸型専用コネクタの場合は「KCA-M538F USB Serial Port (COM 口)」と表示されますので、COM ポート番号を確認します。

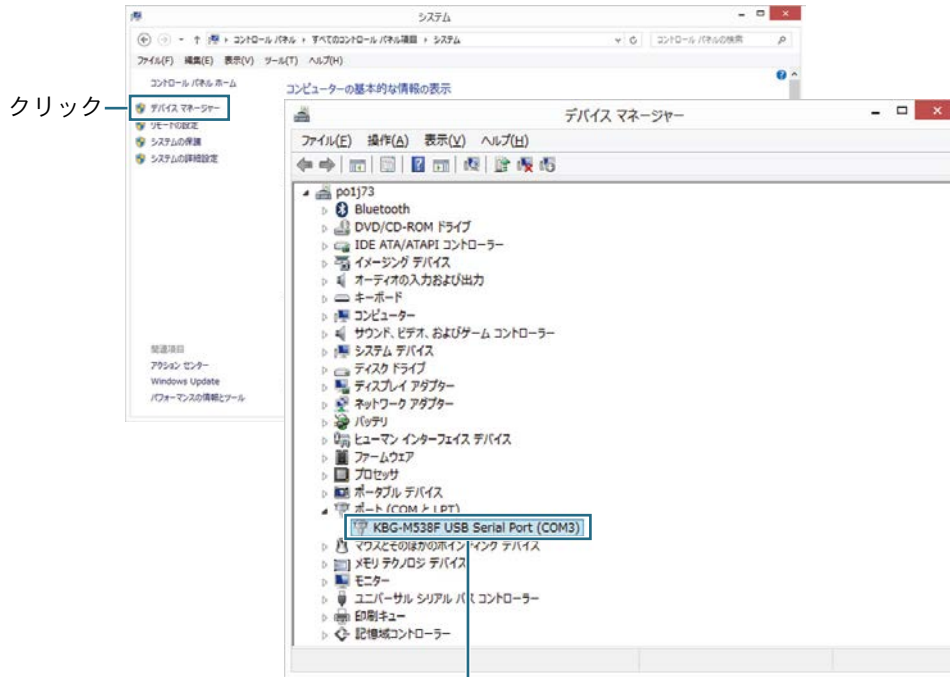
例)

KBG-M538F USB Serial Port (COM3) → COM ポート番号は 3 番

KCA-M538F USB Serial Port (COM3) → COM ポート番号は 3 番

COMポート番号の確認

例：KBG-M538F USB Serial Portの場合



COM ポート番号

Step 3 デバイスマネージャーを閉じます。

- × ボタンをクリックしてデバイスマネージャーを閉じます。

02_083_X1J-00

8.2.6 Windows 10 編

■ ドライバのインストール

はじめに USB ケーブルのドライバをインストールします。

Windows 10 では、ドライバをインストールする前にドライバー署名の強制を無効にする必要があります。

- Step 1** Windows を起動し、ウインドウズメニューにある「設定」をクリックします。
ウインドウズメニューの左側にある [設定] をクリックします。

ウインドウズメニュー



02_090_X1J-00

- Step 2** 「更新とセキュリティ」をクリックします。

設定画面上の [更新とセキュリティ] をクリックすると、「Windows Update」の画面に変わります。

設定メニュー

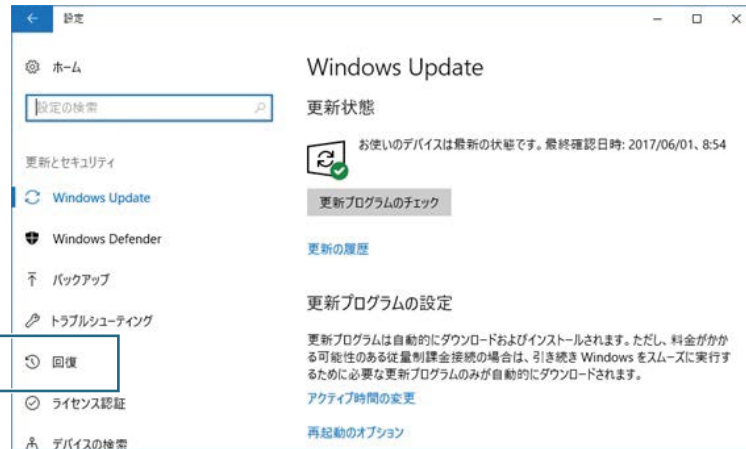


02_091_X1J-00

Step 3 「回復」をクリックします。

Windows Update 画面上の [回復] をクリックすると、「回復」の画面に変わります。

Windows Update画面

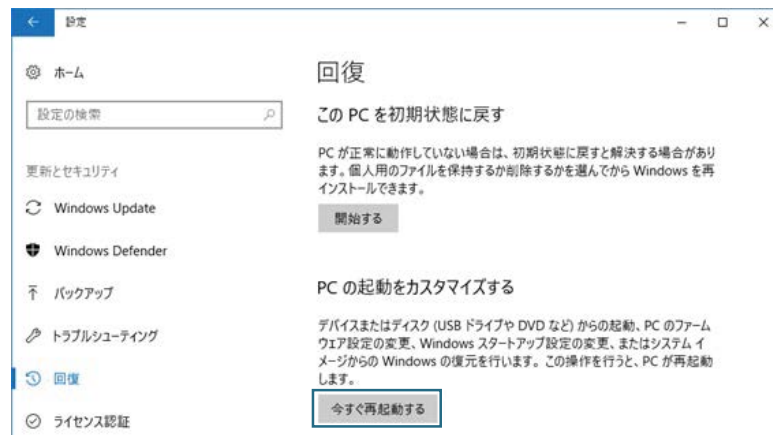


02_092_X1J-00

Step 4 「今すぐ再起動する」をクリックし、コンピュータを再起動します。

回復画面の「PC の起動をカスタマイズする」にある [今すぐ再起動する] のボタンをクリックし、コンピュータを再起動します。

回復画面

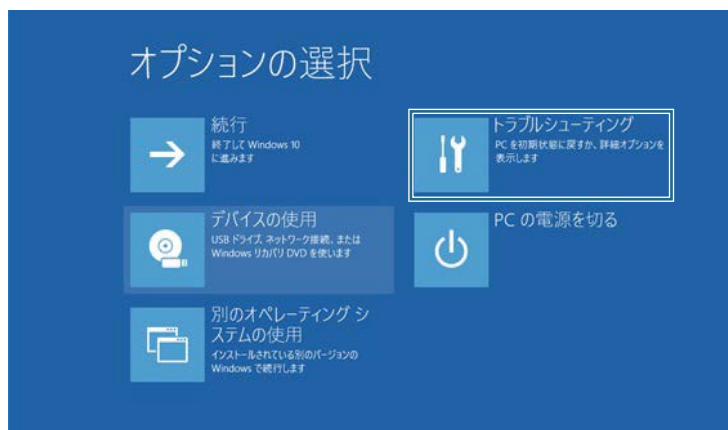


02_093_X1J-00

Step 5 「トラブルシューティング」をクリックします。

コンピュータが再起動すると、「オプション選択」の画面になります。[オプションの選択]にある[トラブルシューティング]をクリックしてください。

オプションの選択

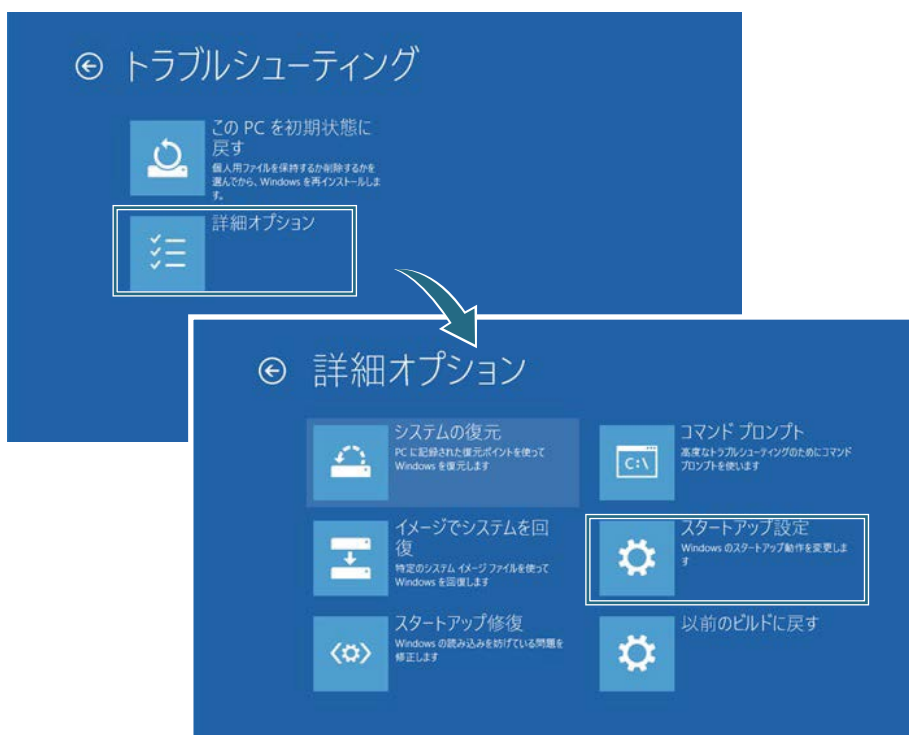


02_094_X1J-00

Step 6 「詳細オプション」の「スタートアップ設定」をクリックします。

「トラブルシューティング」にある[詳細オプション]をクリックし、[スタートアップ設定]をクリックします。

トラブルシューティング > 詳細オプション



02_095_X1J-00

Step 7 「再起動」をクリックします。

「スタートアップ設定」にある「再起動」をクリックし、コンピュータを再起動します。

スタートアップ設定

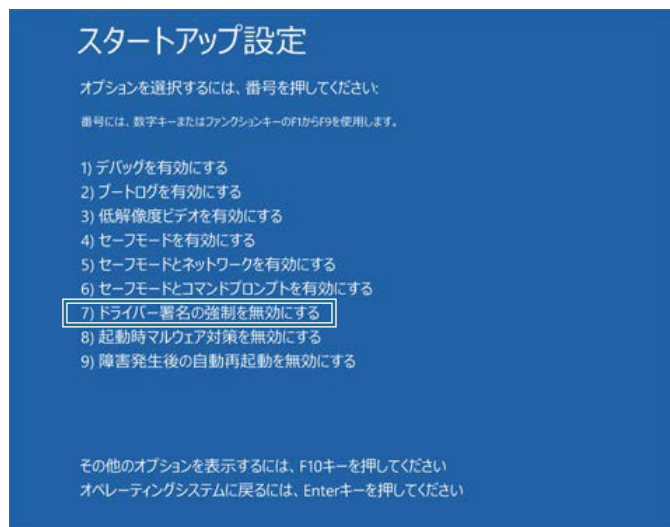


02_097_X1J-00

Step 8 ドライバ署名の強制を無効にし、Windows を起動します。

コンピュータが再起動すると、「スタートアップ設定」の画面になります。キーボードの [F7] キーを押し、ドライバ署名の強制を無効にして Windows を起動します。

スタートアップ設定 (再起動後)



02_098_X1J-00

Step 9 CD-ROM ドライブに付属の CD-ROM を挿入します。

セットアッププログラムが表示された場合、[Exit] ボタンをクリックして終了してください。



要点

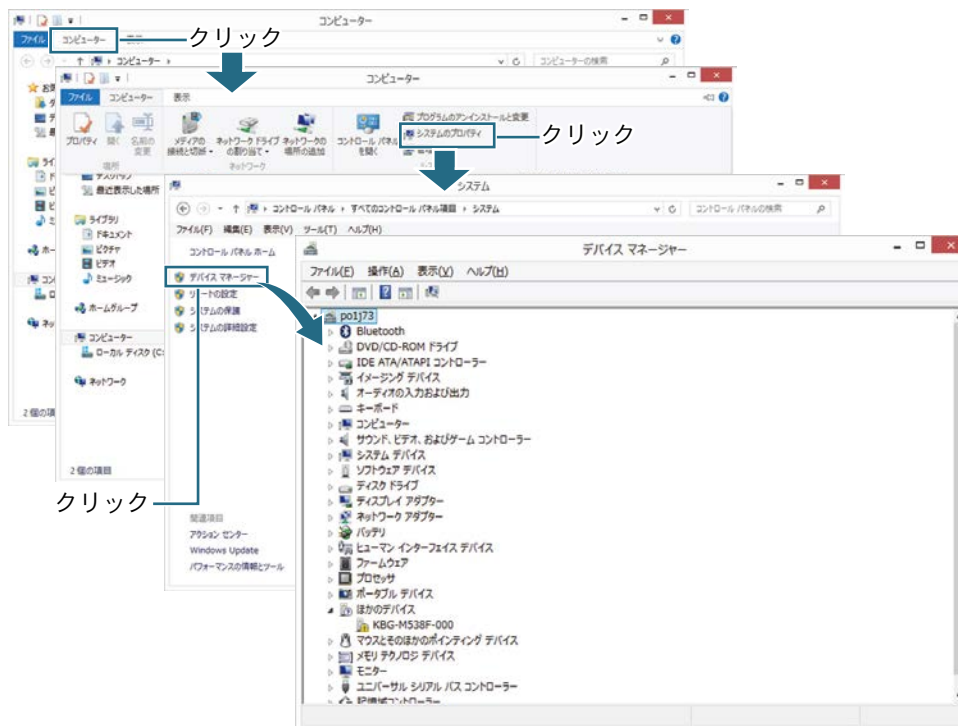
サポートソフトのインストールフォルダからドライバをインストールする場合、サポートソフトのインストールディスクを挿入する必要はありません。

Step 10 USB ケーブルをコンピュータの USB ポートに差し込みます。

Step 11 「デバイスマネージャー」を表示します。

1. デスクトップやスタートメニューなどにある [PC] をダブルクリックします。
2. メニューにある [コンピューター] をクリックします。
3. [システムのプロパティ] をクリックします。
4. [デバイスマネージャー] をクリックします。

デバイスマネージャーの表示



02_073_X1J-00

参考

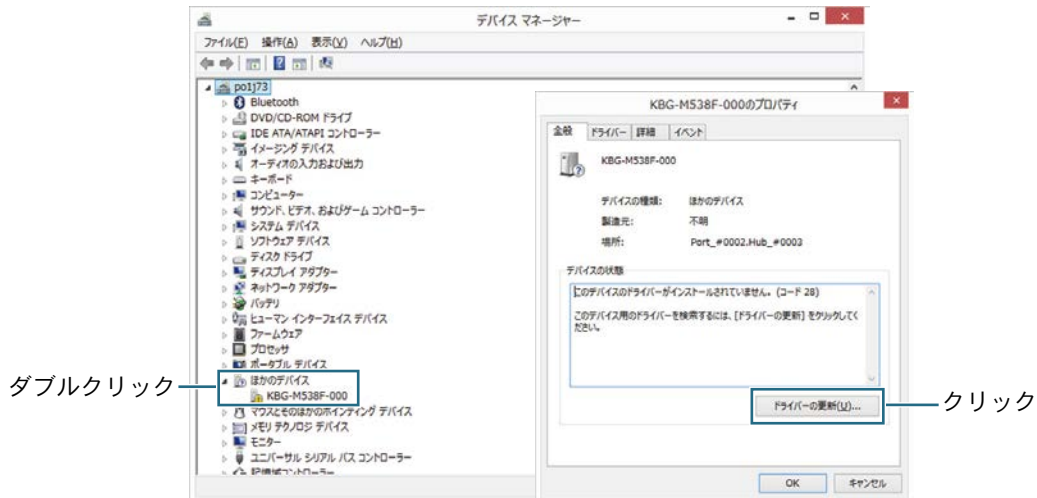
Windows 10 では [PC] は [コンピューター] と表示されます。

Step 12 ドライバをインストールします。

「ほかのデバイス」中の（コントロール側が Dsub コネクタの場合は）「KBG-M538F-000」、（コントロール側が丸型専用コネクタの場合は）「KCA-M538F-000」をダブルクリックします。「ドライバーの更新」ボタンをクリックします。

ドライバーの更新

例：KBG-M538F USB Serial Portの場合



02_074_X1J-00

「コンピューターを参照してドライバーソフトウェアを検索します」をクリックします。「サブフォルダーも検索する」をチェックし、[参照] ボタンをクリックします。

ドライバーソフトウェアの検索



02_075_X1J-00

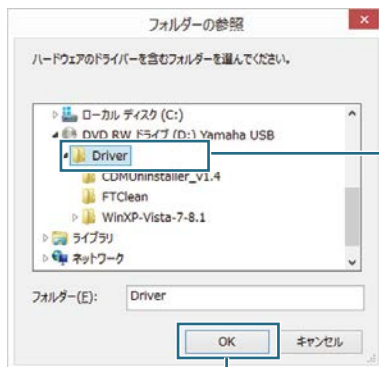
「フォルダーの参照」が表示されます。サポートソフトのインストールディスク内の “Driver” フォルダを選択し、[OK] ボタンをクリックします。



要点

サポートソフトのインストールフォルダにコピーされている USB ケーブルのドライバソフトを使ってインストールする場合、サポートソフトのインストールフォルダを選択し、[OK] ボタンをクリックします。

フォルダーの参照



CD-ROM 内の
“Driver” を選択します。

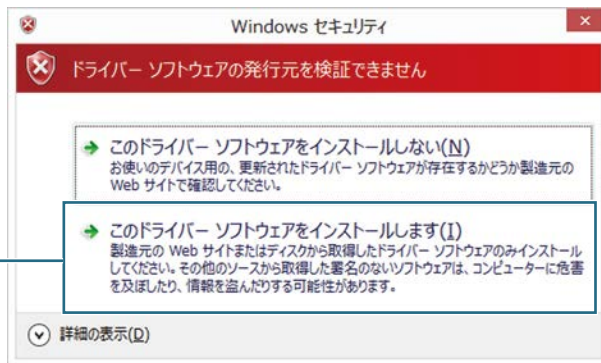
クリック

02_080_X1J-00

[ドライバーソフトウェアの更新] 画面で [次へ] をクリックすると、Windows セキュリティが表示します。

「このドライバーソフトウェアをインストールします」をクリックし、ドライバをインストールします。

このドライバーソフトウェアをインストールします



クリック

02_077_X1J-00

Step 13 ドライバのインストールを終了します。

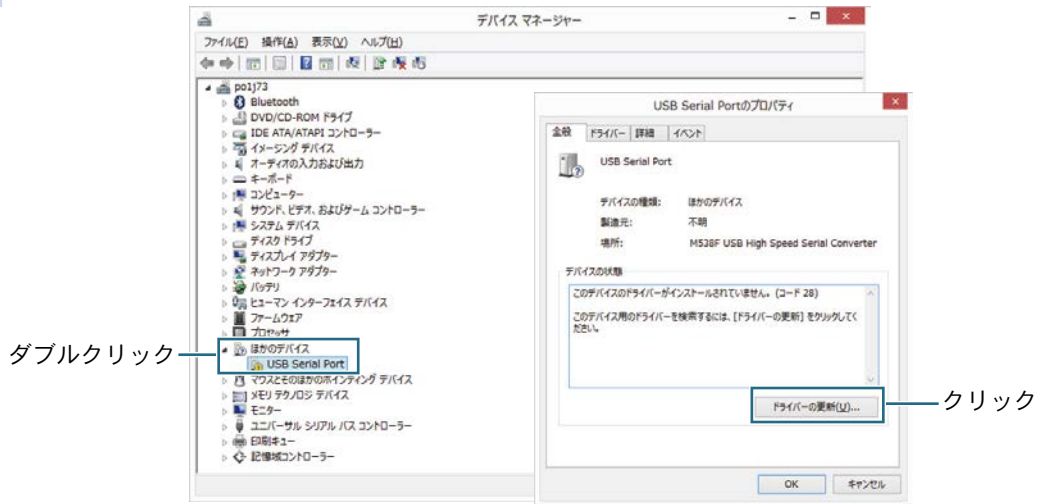
「ドライバーソフトウェアが正常に更新されました」を閉じます。

「M538F USB High Speed Serial Converter のプロパティ」を閉じます。

Step 14 USB Serial Port のドライバをインストールします。

デバイスマネージャーの「ほかのデバイス」にある「USB Serial Port」をダブルクリックし、「ドライバーの更新」ボタンをクリックします。

ドライバーの更新



02_078_X1J-00

「コンピューターを参照してドライバーソフトウェアを検索します」をクリックします。
「サブフォルダーも検索する」をチェックし、[参照] ボタンをクリックします。

ドライバーソフトウェアの検索



02_079_X1J-00

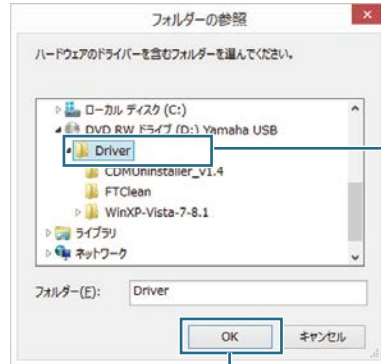
「フォルダーの参照」が表示されます。サポートソフトのインストールディスク内の “Driver” フォルダを選択し、[OK] ボタンをクリックします。



要点

サポートソフトのインストールフォルダにコピーされている USB ケーブルのドライバソフトを使ってインストールする場合、サポートソフトのインストールフォルダを選択し、[OK] ボタンをクリックします。

フォルダーの参照



CD-ROM 内の
“Driver” を選択します。

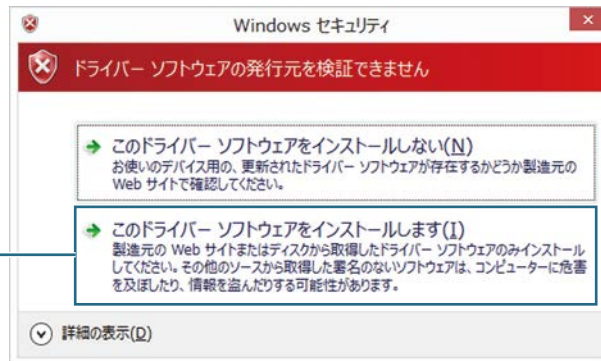
クリック

02_080_X1J-00

[ドライバーソフトウェアの更新] 画面で [次へ] をクリックすると、Windows セキュリティが表示します。

「このドライバーソフトウェアをインストールします」をクリックし、ドライバをインストールします。

このドライバーソフトウェアをインストールします



クリック

02_081_X1J-00

Step 15 ドライバのインストールを終了します。

「ドライバー ソフトウェアが正常に更新されました」を閉じます。

コントローラ側が Dsub コネクタの場合は「KBG-M538F USB Serial Port (COM 口)」、コントローラ側が丸型専用コネクタの場合は「KCA-M538F USB Serial Port (COM 口)」を閉じます。

「デバイス マネージャー」など開いているウィンドウを閉じます。

サポートソフトのインストールディスクから USB ケーブルのドライバソフトをインストールした場合、CD-ROM ドライブからサポートソフトのインストールディスクを取り出します。

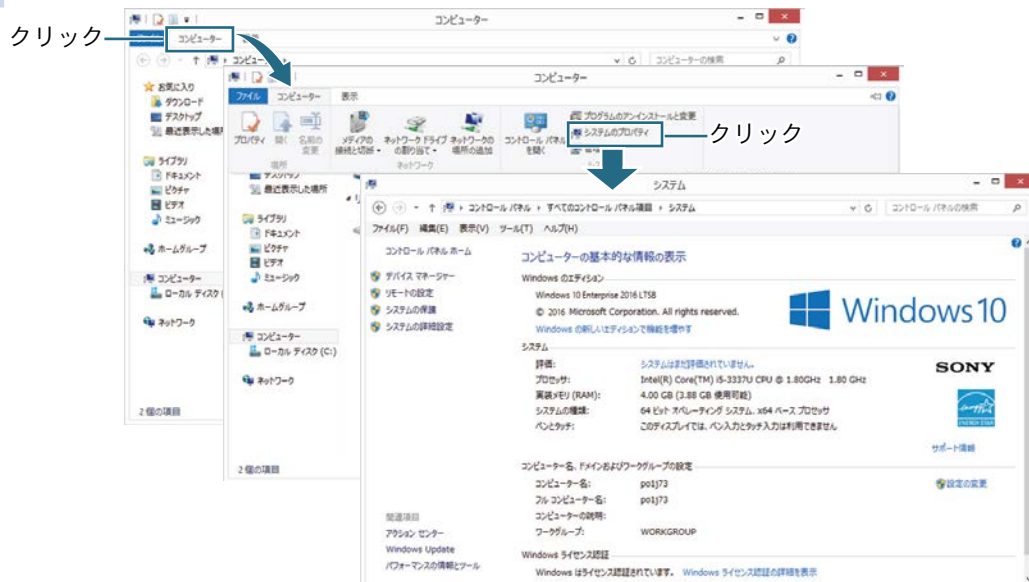
■ COM ポートの確認

ドライバのインストール後、USB シリアルポートに割り当てられた COM ポート番号を確認します。

Step 1 「システムのプロパティ」を起動します。

1. デスクトップやスタートメニューなどにある [PC] をダブルクリックします。
2. メニューにある [コンピューター] をクリックします。
3. [システムのプロパティ] をクリックします。

システムのプロパティ



02_099_X11-00

参考

Windows 10 では [PC] は [コンピューター] と表示されます。

Step 2 USB シリアルポートの COM ポート番号を確認します。

1. 「デバイスマネージャー」をクリックします。
2. 「ポート (COM と LPT)」の中にコントロール側が Dsub コネクタの場合は「KBG-M538F USB Serial Port (COM 〇)」、コントローラ側が丸型専用コネクタの場合は「KCA-M538F USB Serial Port (COM 〇)」と表示されますので、COM ポート番号を確認します。

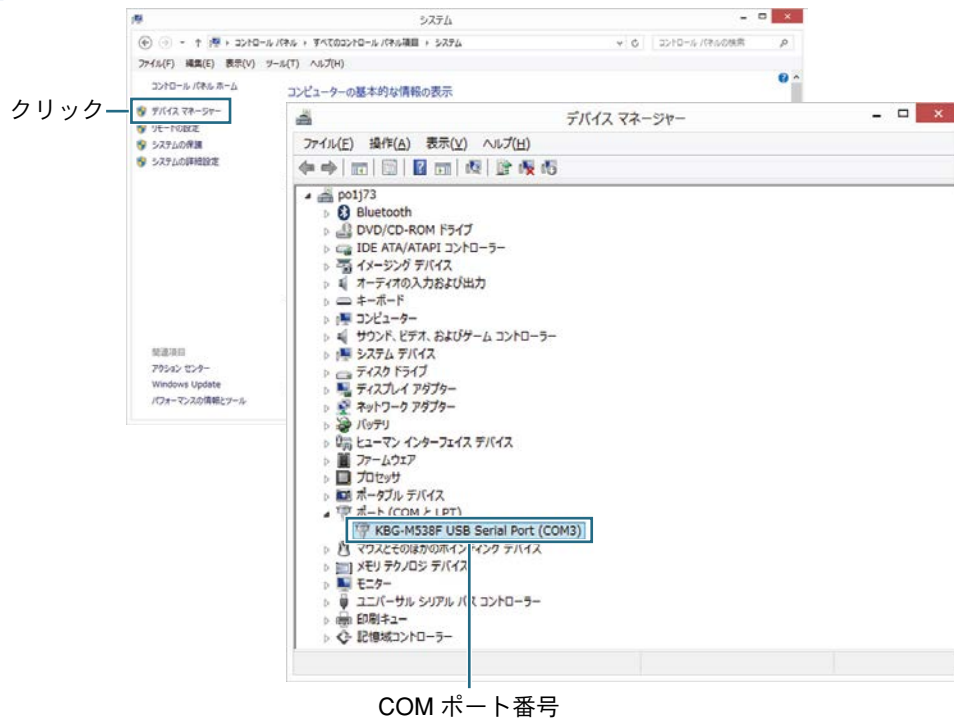
例)

KBG-M538F USB Serial Port (COM3) → COM ポート番号は 3 番

KCA-M538F USB Serial Port (COM3) → COM ポート番号は 3 番

COMポート番号の確認

例：KBG-M538F USB Serial Portの場合



02_083_X1J-00

Step 3 デバイスマネージャーを閉じます。

- × ボタンをクリックしてデバイスマネージャーを閉じます。

8.3 ドライバソフトのアンインストール

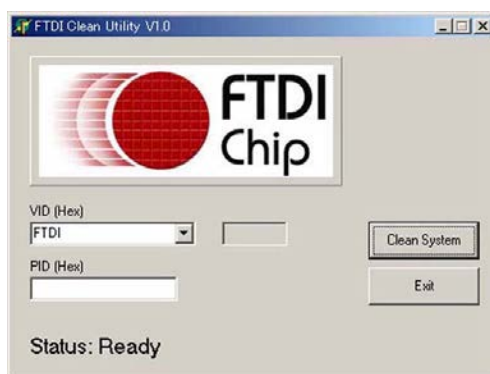
8.3.1 Windows 2000 / XP 編

ドライバソフトのインストールを中断・失敗した場合はアンインストールを行います。
アンインストール後、再度ドライバソフトのインストールを行ってください。

Step 1 FTDI Clean Utility を起動します。

Windows を起動し、CD-ROM ドライブに付属の CD-ROM を挿入してください。
「マイコンピュータ」 - 「CD-ROM」 - 「FTClean」とフォルダを開き、「FTClean.exe」をダブルクリックしてください。「FTDI Clean Utility」が起動します。

FTDI Clean Utility



72094-W5-00

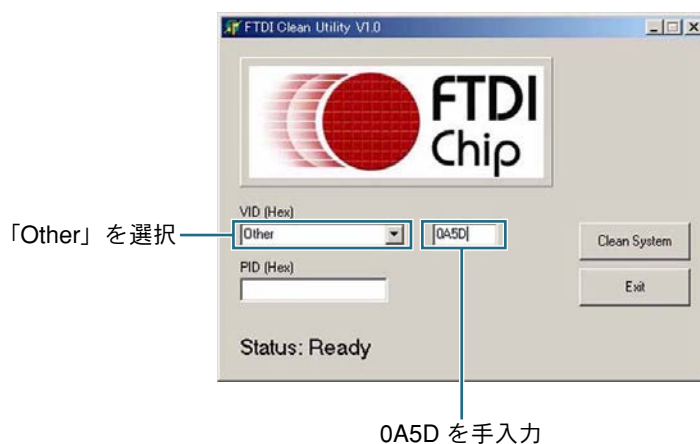
参考

CD-ROM の挿入後、セットアッププログラムが表示される場合があります。
その場合、[Exit] ボタンをクリックしてセットアッププログラムを終了してください。

Step 2 アンインストールを実行します。

1. 「VID (Hex)」メニューから「Other」を選択してください。
2. 「0A5D」と手入力して [Clean System] ボタンをクリックしてください。

「VID (Hex)」を「Other」にして「0A5D」と手入力



72095-W5-00

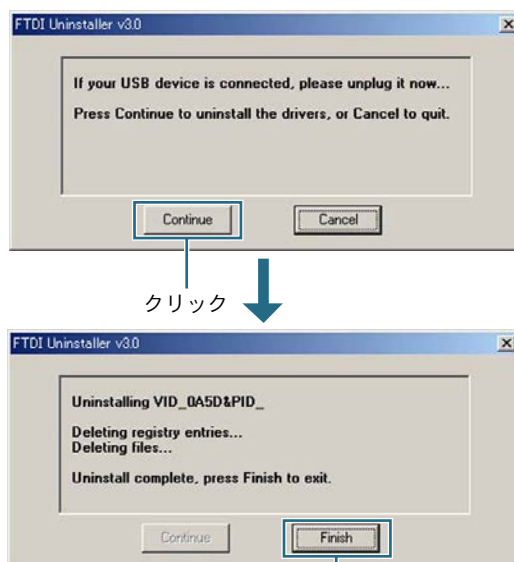
Step 3 USB ケーブルの取り外しを確認します。

「Information」が表示されたら USB ケーブルがパソコンから外れていることを確認して [OK] ボタンをクリックしてください。

Step 4 アンインストール実行の確認

「Confirm」ダイアログが表示されますので [Yes] ボタンをクリックしてください。
再度「Confirm」ダイアログが表示されますので [No] ボタンをクリックしてください。
アンインストール作業中に以下のダイアログが表示された場合、[Continue] ボタンをクリックしてください。
アンインストール作業が終わると右ボタンが [Finish] に変わりますのでボタンをクリックしてください。

確認ダイアログ



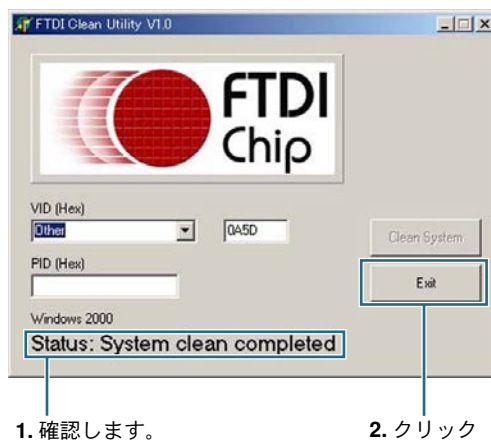
作業が終わると [Finish] に変わりますのでクリックしてください。

72096-W5-00

Step 5 アンインストールの終了

アンインストール作業が終わると「FTDI Clean Utility」ダイアログに戻ります。
「Status : System clean completed」と表示されていることを確認して [Exit] ボタンをクリックしてください。

FTDI Clean Utility



1. 確認します。

2. クリック

72097-W5-00

8.3.2 Windows Vista 編

ドライバソフトのインストールを中断・失敗した場合はアンインストールを行います。
アンインストール後、再度ドライバソフトのインストールを行ってください。

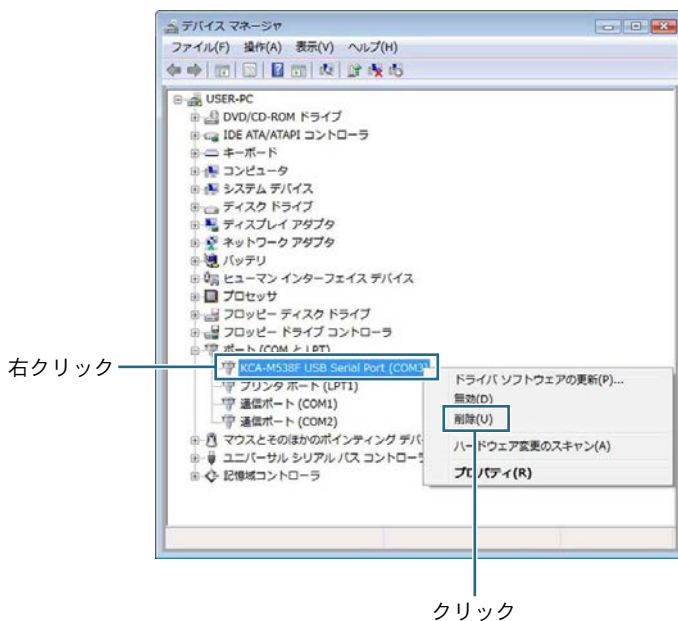
Step 1 デバイスマネージャを表示します。

本製品をパソコンの USB ポートに差し込んでください。
「コンピュータ」-「システムのプロパティ」をクリックし、「デバイスマネージャ」を起動してください。

Step 2 USB シリアルポートを削除します。

「ポート (COM と LPT)」の中の「KCA-M538F USB Serial Port (COM 口)」を右クリックしてください。
メニューから「削除」をクリックしてください。

USB シリアルポートの削除



Step 3 ドライバソフトをアンインストールします。

「デバイスのアンインストールの確認」ダイアログが表示されますので「このデバイスのドライバソフトウェアを削除する」をチェックして [OK] をクリックしてください。

デバイスのアンインストールの確認

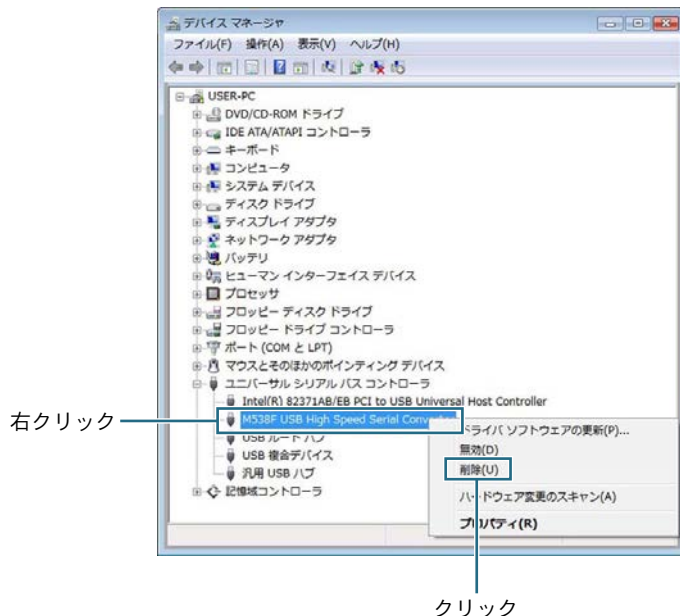


Step 4 「ユニバーサル シリアル バス コントローラ」を削除します。

「ユニバーサル シリアル バス コントローラ」の中の「M538F USB High Speed Serial Converter (COM 口)」を右クリックしてください。

メニューから「削除」をクリックしてください。

ユニバーサル シリアル バス コントローラの削除



72A00-W5-00

Step 5 ドライバソフトをアンインストールします。

「デバイスのアンインストールの確認」ダイアログが表示されますので「このデバイスのドライバソフトウェアを削除する」をチェックして [OK] をクリックしてください。

アンインストール後、デバイスマネージャの  ボタンをクリックしてデバイスマネージャを閉じてください。

デバイスのアンインストールの確認



72A01-W5-00

8.3.3 Windows 7 編

ドライバソフトのインストールを中断・失敗した場合はアンインストールを行います。
アンインストール後、再度ドライバソフトのインストールを行ってください。

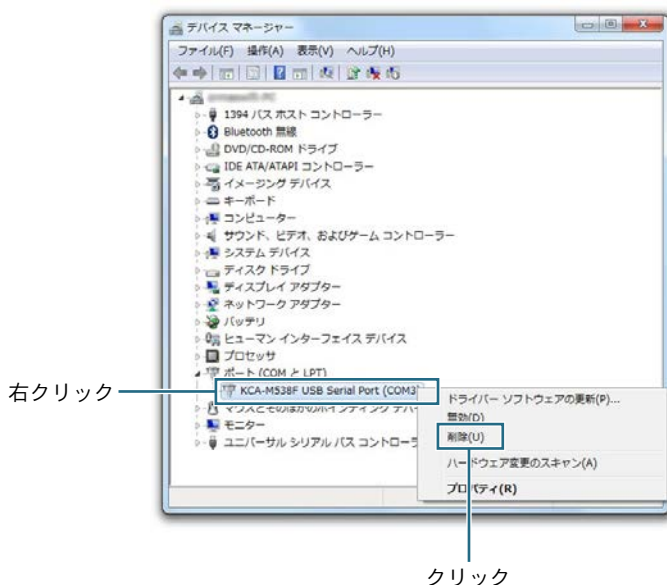
Step 1 デバイスマネージャを表示します。

本製品をパソコンの USB ポートに差し込んでください。
「コンピュータ」-「システムのプロパティ」をクリックし、「デバイスマネージャ」を起動してください。

Step 2 USB シリアルポートを削除します。

「ポート (COM と LPT)」の中の「KCA-M538F USB Serial Port (COM3)」を右クリックしてください。
メニューから「削除」をクリックしてください。

USB シリアルポートの削除



72A02-W5-00

Step 3 ドライバソフトをアンインストールします。

「デバイスのアンインストールの確認」ダイアログが表示されますので「このデバイスのドライバソフトウェアを削除する」をチェックして [OK] をクリックしてください。

デバイスのアンインストールの確認



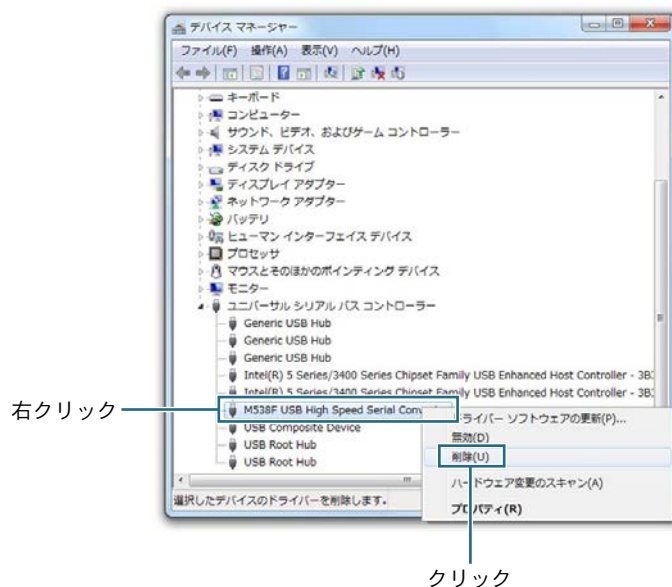
72A03-W5-00

Step 4 「ユニバーサル シリアル バス コントローラ」を削除します。

「ユニバーサル シリアル バス コントローラ」の中の「M538F USB High Speed Serial Converter」を右クリックしてください。

メニューから「削除」をクリックしてください。


ユニバーサル シリアル バス コントローラの削除



72A04-W5-00

Step 5 ドライバソフトをアンインストールします。

「デバイスのアンインストールの確認」ダイアログが表示されますので「このデバイスのドライバソフトウェアを削除する」をチェックして [OK] をクリックしてください。

アンインストール後、デバイスマネージャの  ボタンをクリックしてデバイスマネージャを閉じてください。

デバイスのアンインストールの確認



72A05-W5-00

8.3.4 Windows 8 / Windows 8.1 編

ドライバソフトのインストールを中断・失敗した場合はアンインストールを行います。
アンインストール後、再度ドライバソフトのインストールを行ってください。
ここでは、Windows 8.1 での操作を例に用いて、ドライバのアンインストール方法を説明します。

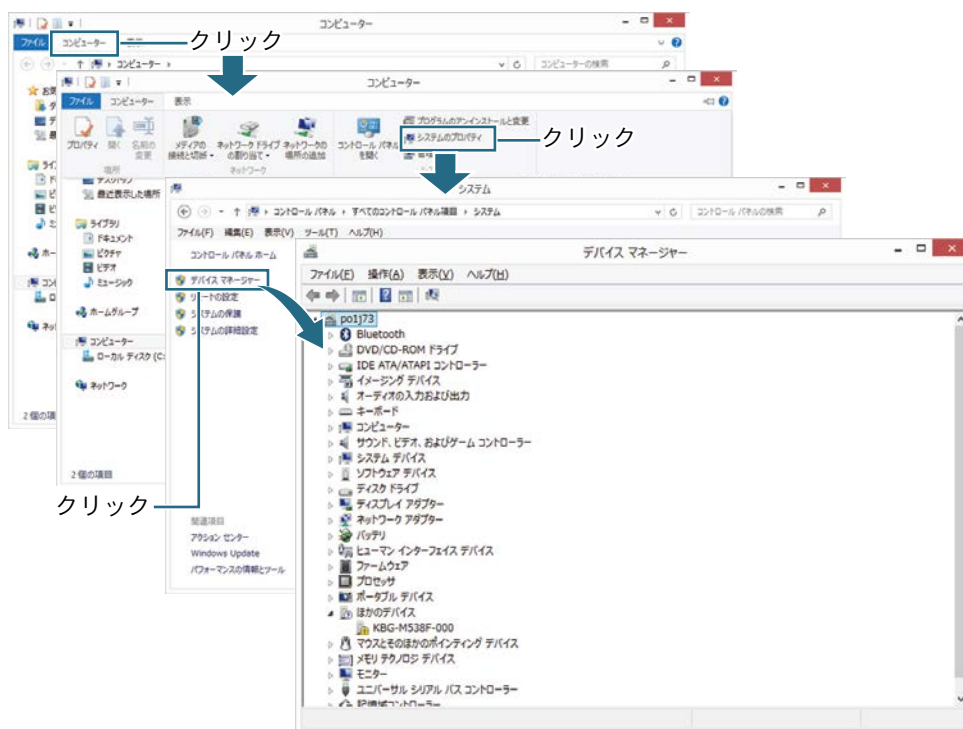
Step 1 デバイスマネージャーを表示します。

本製品をコンピュータのUSBポートに差し込んでください。

デスクトップやスタートメニューなどにある [PC] をダブルクリックします。

メニューにある「コンピューター」 - 「システムのプロパティ」をクリックし、「デバイスマネージャー」を起動してください。

デバイスマネージャーの表示



02_073_X1J-00

参考

Windows 8 では [PC] は [コンピューター] と表示されます。

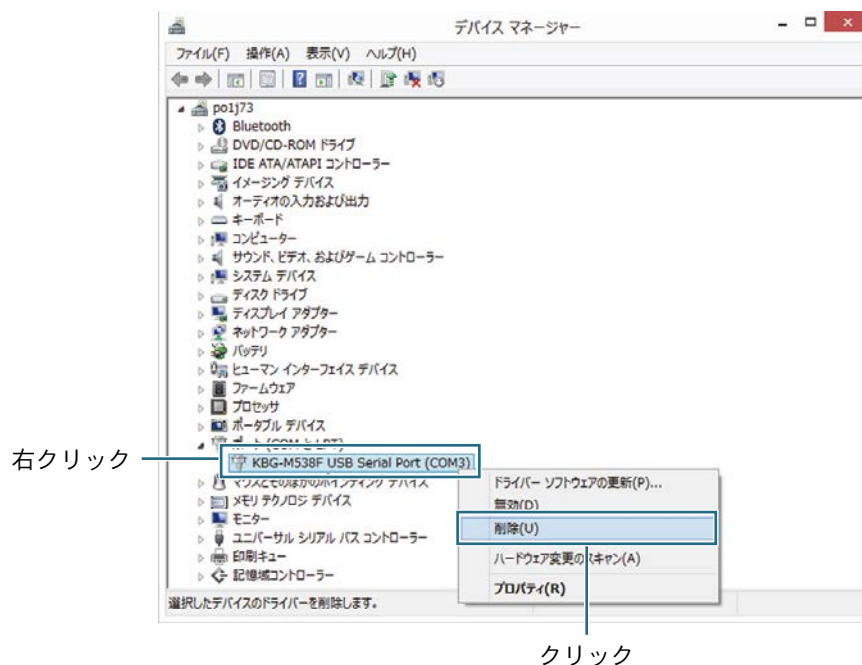
Step 2 USB シリアルポートを削除します。

「ポート (COM と LPT)」の中のコントロール側が Dsub コネクタの場合は「KBG-M538F USB Serial Port (COM □)」、コントローラ側が丸型専用コネクタの場合は「KCA-M538F USB Serial Port (COM □)」を右クリックしてください。

メニューから「削除」をクリックしてください。

USBシリアルポートの削除

例：KBG-M538F USB Serial Portの場合



02_084_X1J-00

Step 3 ドライバソフトをアンインストールします。

「デバイスのアンインストールの確認」ダイアログが表示されますので「このデバイスのドライバーソフトウェアを削除する」にチェックして [OK] をクリックしてください。

デバイスのアンインストールの確認



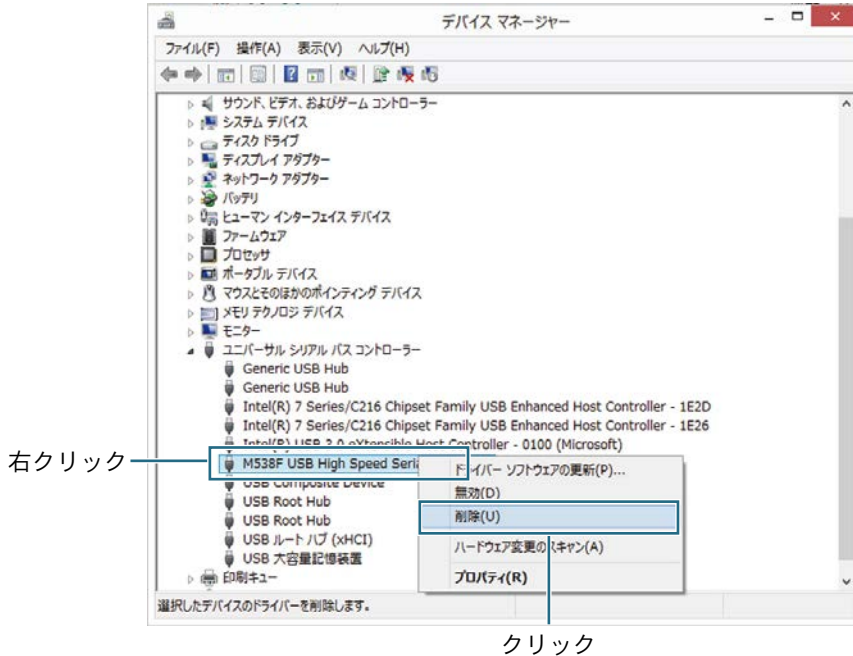
02_085_X1J-00

Step 4 「ユニバーサル シリアル バス コントローラ」を削除します。

「ユニバーサル シリアル バス コントローラ」の中の「M538F USB High Speed Serial Converter」を右クリックしてください。

メニューから「削除」をクリックしてください。


ユニバーサル シリアル バス コントローラの削除



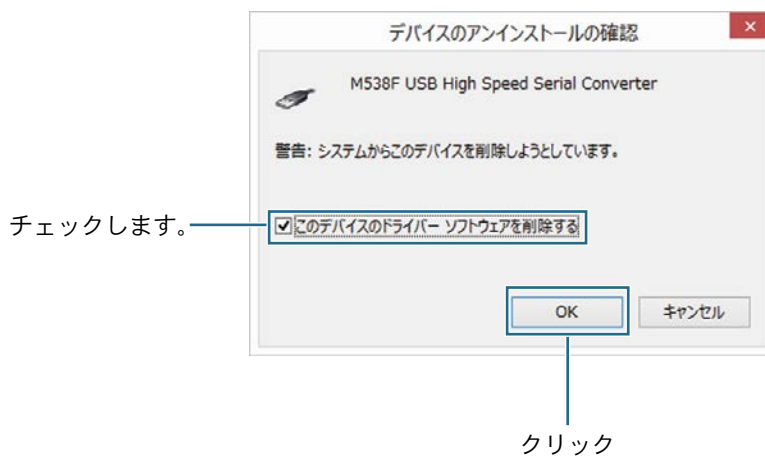
02_086_X1J-00

Step 5 ドライバソフトをアンインストールします。

「デバイスのアンインストールの確認」ダイアログが表示されますので「このデバイスのドライバーソフトウェアを削除する」をチェックして [OK] をクリックしてください。

アンインストール後、デバイスマネージャーの  ボタンをクリックしてデバイスマネージャーを閉じてください。

デバイスのアンインストールの確認



02_087_X1J-00

8.3.5 Windows 10 編

ドライバソフトのインストールを中断・失敗した場合はアンインストールを行います。
アンインストール後、再度ドライバソフトのインストールを行ってください。

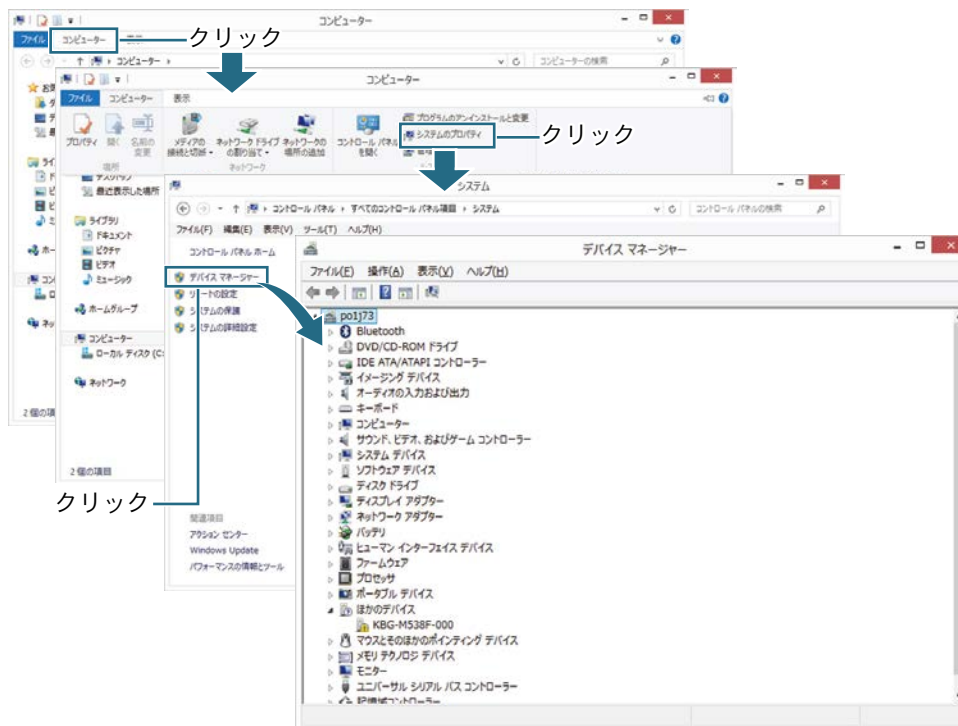
Step 1 デバイスマネージャーを表示します。

本製品をコンピュータのUSBポートに差し込んでください。

デスクトップやスタートメニューなどにある [PC] をダブルクリックします。

メニューにある「コンピューター」 - 「システムのプロパティ」をクリックし、「デバイスマネージャー」を起動してください。

デバイスマネージャーの表示



02_073_X11-00

参考

Windows 10 では [PC] は [コンピューター] と表示されます。

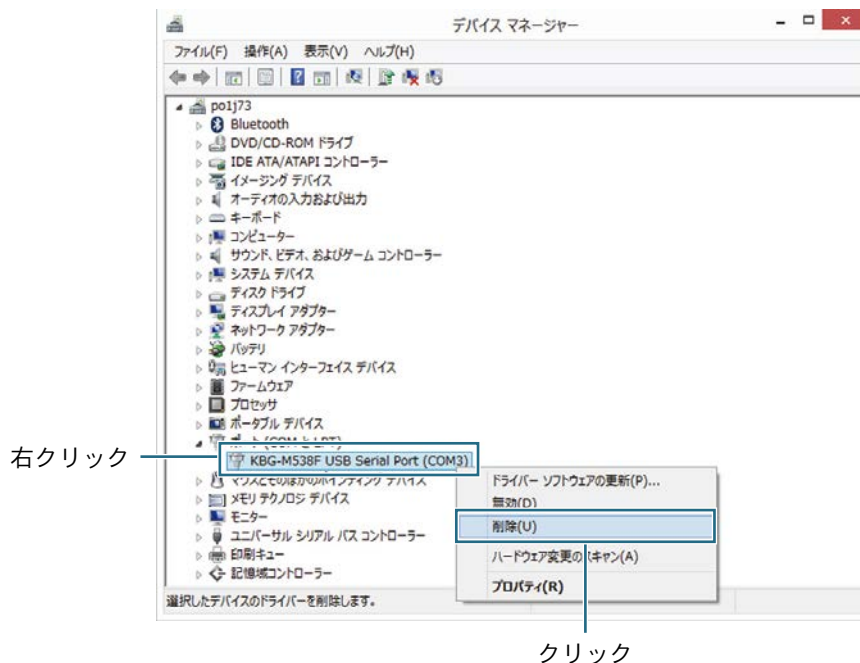
Step 2 USB シリアルポートを削除します。

「ポート (COM と LPT)」の中のコントロール側が Dsub コネクタの場合は「KBG-M538F USB Serial Port (COM 口)」、コントローラ側が丸型専用コネクタの場合は「KCA-M538F USB Serial Port (COM 口)」を右クリックしてください。

メニューから「削除」をクリックしてください。

USBシリアルポートの削除

例：KBG-M538F USB Serial Portの場合



02_084_X1J-00

Step 3 ドライバソフトをアンインストールします。

「デバイスのアンインストールの確認」ダイアログが表示されますので「このデバイスのドライバーソフトウェアを削除する」にチェックして [OK] をクリックしてください。

デバイスのアンインストールの確認



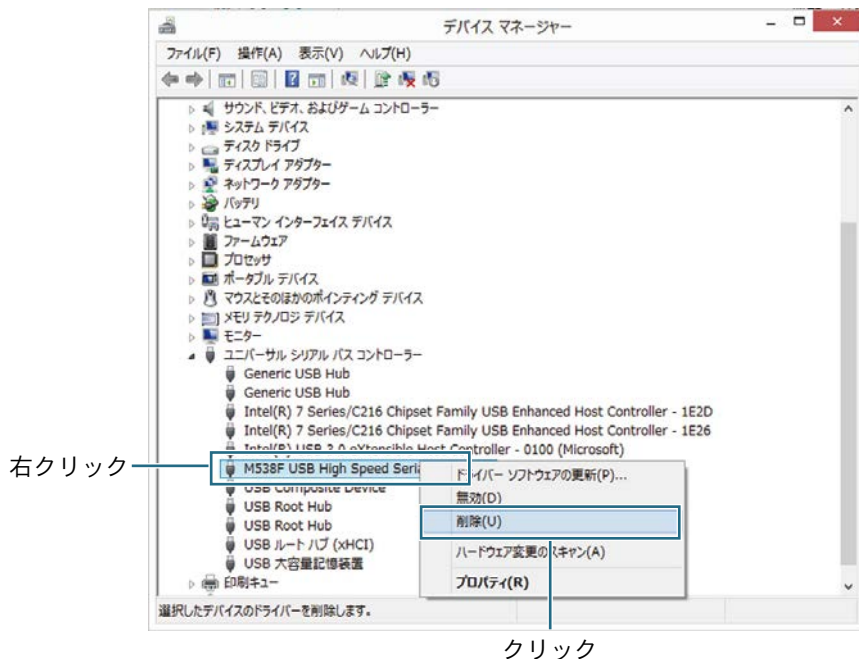
02_085_X1J-00

Step 4 「ユニバーサル シリアル バス コントローラ」を削除します。

「ユニバーサル シリアル バス コントローラ」の中の「M538F USB High Speed Serial Converter」を右クリックしてください。

メニューから「削除」をクリックしてください。

ユニバーサル シリアル バス コントローラの削除



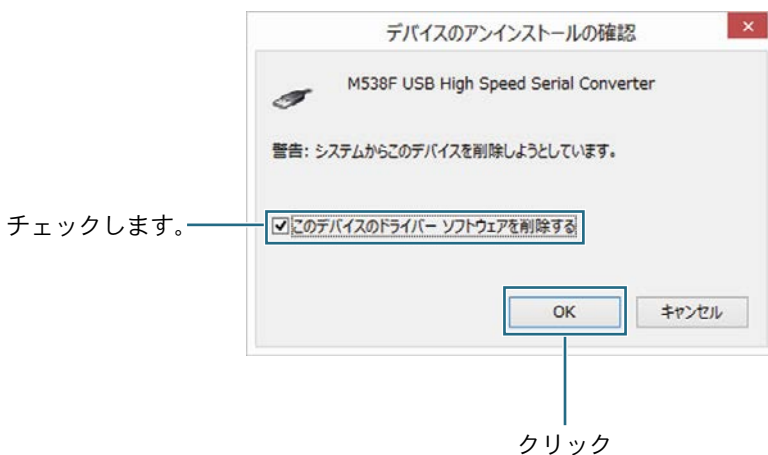
02_086_X1J-00

Step 5 ドライバソフトをアンインストールします。

「デバイスのアンインストールの確認」ダイアログが表示されますので「このデバイスのドライバーソフトウェアを削除する」をチェックして [OK] をクリックしてください。

アンインストール後、デバイスマネージャーの  ボタンをクリックしてデバイスマネージャーを閉じてください。

デバイスのアンインストールの確認



02_087_X1J-00

8.4 USB ケーブルの接続

ここでは USB ケーブルをコントローラとパソコンに接続・切り離す方法を説明します。

8.4.1 USB ケーブルの接続

Step 1 USB ケーブルをコントローラに接続します。

USB ケーブルをコントローラ正面の、通信コネクタ 1 (COM1) コネクタへ接続します。

Step 2 USB ケーブルをパソコンに接続します。

お使いのパソコンの電源を ON します。

Windows が起動した後、USB ケーブルをパソコンの USB コネクタへ接続します。

Step 3 コントローラとの接続を確認します。

RS-Manager を起動し、「ファイル」 - 「新規作成」 - 「接続」からコントローラと接続できるか確認します。

8.4.2 USB ケーブルの切り離し

USB ケーブルをコントローラから切り離します。



注意

コントローラの電源が ON のときに USB ケーブル を切り離すと、非常停止状態になりロボットがサーボオフします。

改訂履歴

改訂日付	改訂内容
2009年 5月	Ver.1.00 初版
2009年 7月	Ver.1.01 誤記修正
2009年 8月	Ver.1.02 誤記修正
2009年11月	Ver.1.03 USBケーブルドライバのインストール元の追加に伴うインストール手順の修正
2009年12月	Ver.1.04 表紙に住所等を追加
2010年 5月	Ver.1.05 インストール先のシステム環境として「シリアル通信ポート」の追加
2011年 7月	Ver.1.06 Windows 7用USBケーブルドライバのインストール手順追加
2012年 9月	Ver.1.07 表紙住所等の変更、他
2014年 1月	Ver.1.08 デイジーチェーン関連項目新規追加
2018年 4月	Ver.2.00 Windows 8 / Windows 8.1 / Windows 10 編を追加

ユーザーズマニュアル

ミスミサポートソフト

RS-Manager

2018年4月

Version 2.00

株式会社 ミスミ

本書の内容の一部もしくは、全てを無断で複写・転写することを禁じます。

お問い合わせ

株式会社ミスミ

〒112-8583 東京都文京区後楽2-5-1 飯田橋ファーストビル

単軸ロボット専用窓口

TEL 03-5805-7088

