2020.11.01

MC-200シリーズファーム更新手順 ファーム3.01.00以降

<手順1> MC-200とPCをUSBで接続する。

<手順2>

MTL Param 2.3.exeを立ち上げ、接続しているCOMポートを選択。 MODEL設定画面移行のチェックボックスにチェックを入れ、"OK"をクリック。

MTL Param 2.3	-	D X
File COM About Version Language COM : 7 BaudRate : 38400 Motor : MDH-7018-648KE	Driver	r : Unknow
Parameter Status Control Command Program Graph		
COM ● ドライバ接続 COM: ●M7 ● 再22歳 ボーレート: ③8400 ● ● Model 設定画面移行 (初回接続時は設定推奨 ● 次回からチェックを外す ○ 未接続 ファームトb: ③3000 OK キャンセル		
	ドライハ	【接続完了

以下のポップアップが表示されますが、ファーム更新手順の中でドライバモデルを 設定しますので、"OK"をクリックして下さい。



<手順3>

ドライバの情報を入力し、"OK"をクリックする。

- ①:ドライバ型式を参照し、選択して下さい。
- ②:ドライバと上位との接続仕様を選択して下さい。
- ③:指令方式を選択して下さい。
- ④:制御方式を選択して下さい。
- ⑤:"上記+基本設定"を選択して下さい。
- 例:MC-200-7220AをデジタルI/Oにて上位と接続、外部指令による位置制御を行う場合

MTL Param 2.3	- 🗆 X
File COM About Version Language COM	1 : 7 BaudRate : 38400 Motor : MDH-7018-648KE Driver : Unknown
Parameter Status Control Command Program Gra	aph
1 Model 1 2 Model ドライバ MC 仕様 デジ 型式 MC モータ MC 分解能 644 型式 MC 磁極数 最高回転速度 電子サーマル ご 設定パラメータ	
	OK キャンセル
	パラメータ保存完了

<前ページの続き>

"OK"をクリックすると以下のポップアップが表示されるので、 必要に応じて選択する。



ポップアップ「**※**電源リセットしてください」が表示される。 OKを押す前に手動にて電源をOFF/ONしてから、OKを押す。 ※OFFとONの間隔は1秒程度お待ちください。

TL Param 2.3	- 🗆 X
File COM About Version Language COM : 7 BaudRate : 38400 Motor : MDH-7018-64	48KE Driver : Unknown
Parameter Status Control Command Program Graph	
Model ドライパ酸定 ドライパ MC-200-7220 仕様 デジタルの 型式 MC-200-7220A モータ設定	
モータ MDH-70 ~ 18 ~ タイプ OKを排 分解能 648000 ×	りす前に 電源リセット
3 秒定格 14.5 A 瞬時最大 21.5 A 電子サーマル時間(連続定格) 150 sec 設定パラメータ 〇全て(初期化) ④ 上記+基本設定 OK キャンセル	
	パラメータ保存完了 3

<手順**4**> FileからFirm Updateを実行する。

MTL N	ATL Param 2	2.3										-		×
File	COM	About	Version	Language		COM : 7	BaudRate	: 38400	Motor :	MDH-7018-	648KE	Drive	r:l	Jnknowr
	Load Para	meter	rol	Command	Program	Graph								
	Save Para	meter												
	Load Prog	gram												
	Save Prog	ram												
	Firm Upda	ate												
_			_											
												ドライノ	(接続	完了

<手順5>

検索ボタンからファームファイルを選択し開く。(拡張子.bin)

<手順6>

開始をクリックするとポップアップ「※電源リセットしてください」が表示される。 OKを押す前に手動にて電源をOFF/ONしてから、OKを押す。 ※OFFとONの間隔は1秒程度お待ちください。



<手順7>ファーム書き込みが開始される。 !書き込み中は電源を切ったり、USBケーブルを抜き差ししないでください!

MTL MTL	Param 2	2.3															×
File	СОМ	About	Version	Language		COM :	7	BaudR	ate :	38400	Moto	or :	MDH-7018-648	KE	Drive	er : l	Jnknown
Parame	ter St	tatus	Control	Command	Program	Graph											
				fi O	FirmUpdate ser irm data :¥Users¥Ko	c (.bin) Joike_Akino -	obu¥O סעד~	neDrive よ よ 書 ジ	- २/! \\ 中.	ר דיייייייייייייייייייייייייייייייייייי	D 回 回 うボラドリー	3 案 た林-	3				
i														۲	シイノ	(接紙	完了

<手順8>

書き込みが完了するとアップデート完了のポップアップが表示される。 OKを押す前に手動にて電源をOFF/ONしてから、OKを押す。 ※OFFとONの間隔は1秒程度お待ちください。



<手順9>

表示が"完了"になればファームアップデートは完了です。 ウィンドウ下部のステータスバーの進行が終わるまでお待ちください。

<手順10> ファームバージョンは「Version」ボタンから確認できます。



<補足>

MTL Param画面上部に "Driver: Unknown"と表示されている場合は、 MTL Paramを再起動するか、Prameter画面で"更新"をクリックすると、 <手順3>で設定した型式が表示されます。

		A. Para	ameter					23		
		I/O 全位	ステータス/アー	ラーム USB通信関連 表示 基本共通設定 動	パラ	パラメータ履歴				
		No	パラメータ名	and the sector of the sector o	設定範囲	初期値	設定値	^		
		0	モータ/センサタ	イプ種別	0~62	5(I),2(A)	5			
		1	モータモデルNo		0~65535	(製品別)	29			
		2	ABSモータ通信	フォーマット設定	0~1	0	0			
		3	ABSモータ通信	周波数設定[×0.1MHz]	1~100	20	20			
		4	エンコーダ分解育	もマルチターン [pls]	0~99999999	(製品別)	0			
		5	エンコーダ分解育	とシングルターン [pls]	1~999999999	(製品別)	648000			
		6	モータ磁極数[p	ole]	1~999999999	(製品別)	20			
		7	モータコイル抵抗	i値[mΩ]	0~99999999	(製品別)	1800			
		8	モータインダクタン	/ス d軸 [ルH]	0~99999999	(製品別) (製品別)	3300			
		9	モータインダクタン	/ス q軸 [ルH]	0~99999999		3300			
		10	王	サーキンチ	0~00000000	(他是出)	00200	~		
		モータタイプ1 ◎ ブラシレスDC ○ DC モータタイプ2	センサタイプ1 O エンコーダレス ④ インクリメンタル O アブンリュート	転流方法 ◎ 矩形波転流 ○ 正弦波転流		転送	保存			
			 ● リニア ○ 回転型 	センサタイプ2 〇 ホールセンサレス ④ ホールセンサ有	6	定	更新	2		
		#0	モータタイプ及び bit1、bit0を共に て動作します。 DCモータを選択	センサタイプ種別を指定しま Oとした場合、ドライバ内部 した場合、bit3、bit2、bit0	き。 ではエンコーダ有とし の設定は無効となり、	î	要電源リセッ (基本設定) 読込専用 メーカ使用	<u>+</u>		