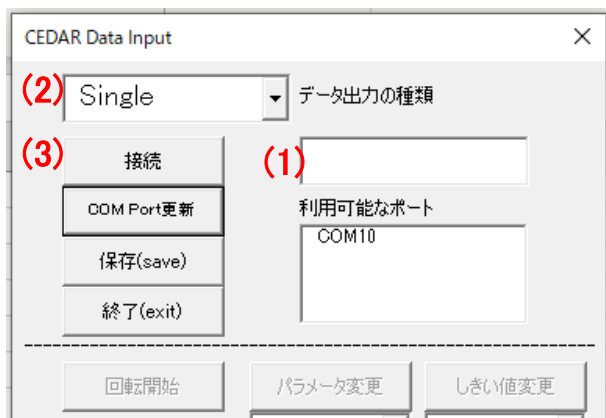


**接続方法**

- A. USB ケーブルや RS232C ケーブルで PC と回転トルク計を接続します。
- B. ソフト『NTS7 DataInput v\*\*.\*.xism』を起動します。 ※マクロは有効にしてください。
- C. 下記に従い接続してください。

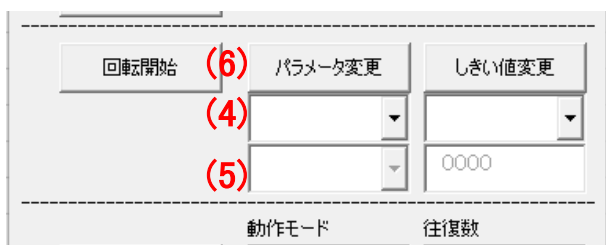


(1)	接続ポートするポートを指定します。 『利用可能なポート』一覧から選択してください。 利用可能なポートを更新する場合は、 『COM Port 更新』をクリックしてください。
(2)	『データ出力』を選択します。 詳しくは、製品の取扱説明書、『4. 測定パラメータ』を確認してください。
(3)	『接続』をクリックすることで、回転トルク計と通信が可能状態となります。

※ 終了する際は、『切断』後、『終了』してください。

**測定パラメータの変更方法**

- D. 下記に従い変更してください。



(4)	変更したい測定パラメータの項目を選択します。																				
	<table border="1" style="width: 100%;"> <tr><td>測定モード</td><td>MODE</td></tr> <tr><td>測定チャンネル</td><td>CHANNEL</td></tr> <tr><td>回転方向</td><td>DIRECTION</td></tr> <tr><td>回転速度</td><td>SPEED</td></tr> <tr><td>停止命令</td><td>STOP</td></tr> <tr><td>外部ポート出力</td><td>PORT OUT</td></tr> <tr><td>ブザー通知</td><td>BUZZER</td></tr> <tr><td>合否判定上限値</td><td>HI</td></tr> <tr><td>合否判定下限値</td><td>LO</td></tr> <tr><td>角度命令</td><td>ANGLE</td></tr> </table>	測定モード	MODE	測定チャンネル	CHANNEL	回転方向	DIRECTION	回転速度	SPEED	停止命令	STOP	外部ポート出力	PORT OUT	ブザー通知	BUZZER	合否判定上限値	HI	合否判定下限値	LO	角度命令	ANGLE
測定モード	MODE																				
測定チャンネル	CHANNEL																				
回転方向	DIRECTION																				
回転速度	SPEED																				
停止命令	STOP																				
外部ポート出力	PORT OUT																				
ブザー通知	BUZZER																				
合否判定上限値	HI																				
合否判定下限値	LO																				
角度命令	ANGLE																				
(5)	変更する測定パラメータの内容を選択します。 詳しくは、製品の取扱説明書、『4. 測定パラメータ』を確認してください。																				
(6)	『パラメータ変更』または『しきい値変更』をクリックし、変更内容を反映させます。																				

**回転開始/停止の方法**

E. 『回転開始』または『回転停止』をクリックします。



**往復動作の方法**

F. 下記に従い往復条件を設定してください。



(7)	往復動作モードを選択します。						
	<table border="1"> <tr> <td>角度 ⇔ 角度</td> <td>ANG to ANG</td> </tr> <tr> <td>トルク ⇔ 角度</td> <td>TRQ to ANG</td> </tr> <tr> <td>トルク ⇔ トルク</td> <td>TRQ to TRQ</td> </tr> </table> <p>角度 : 指定された回転角でモーターが反転します。</p> <p>トルク : 指定されたトルク検出でモーターが反転します。</p>	角度 ⇔ 角度	ANG to ANG	トルク ⇔ 角度	TRQ to ANG	トルク ⇔ トルク	TRQ to TRQ
角度 ⇔ 角度	ANG to ANG						
トルク ⇔ 角度	TRQ to ANG						
トルク ⇔ トルク	TRQ to TRQ						
(8)	往路の回転方向を選択します。						
(9)	往復数を設定します。						
(10)	モーターの反転条件を設定します。						

G. 『往復開始』をクリックします。

**ファイル保存の方法**

H. 『保存(save)』をクリックし、右下の画面が立ち上がった後、「ファイル名入力」、「保存クリック」で保存されます。

※ フォルダ「Graphs」にファイルを保存します。

