

鉄道模型用定速スピードコントローラ

(Cypress CY8CKIT-042PSoC4 Pioneer Kit 用シールド)

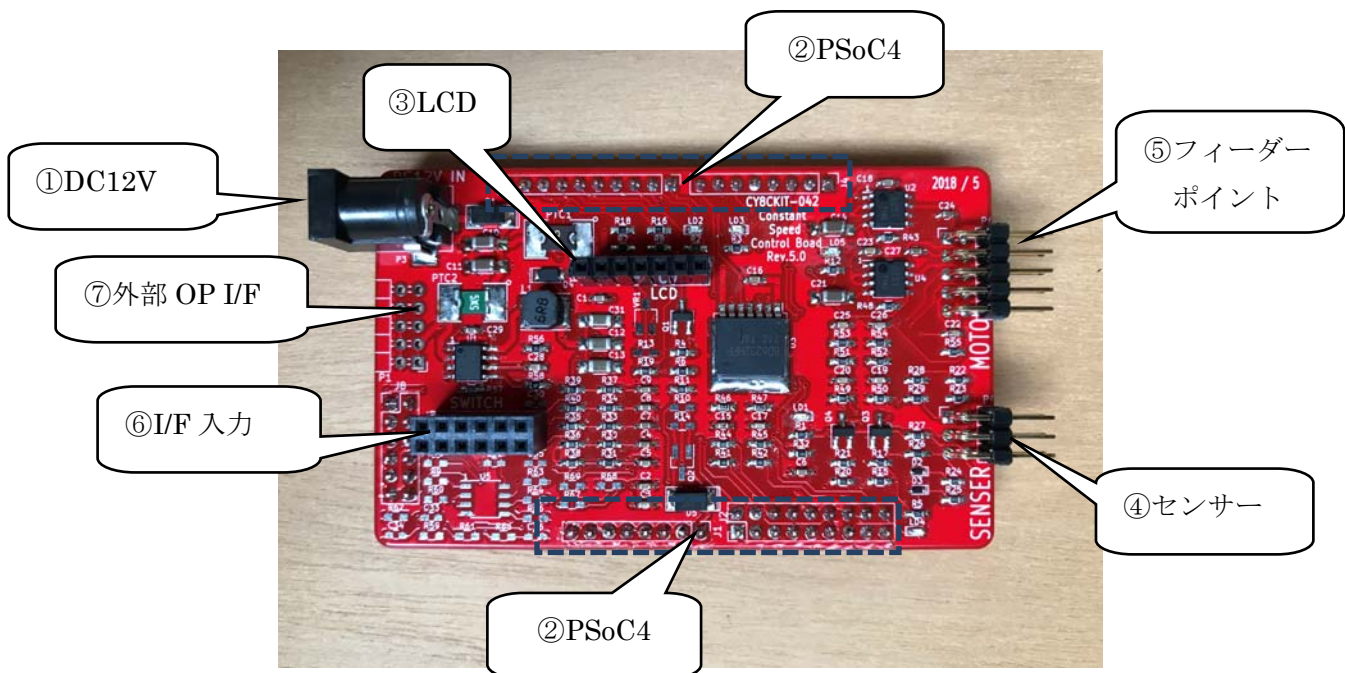
取扱説明書 (rev1.00)

1. 概要

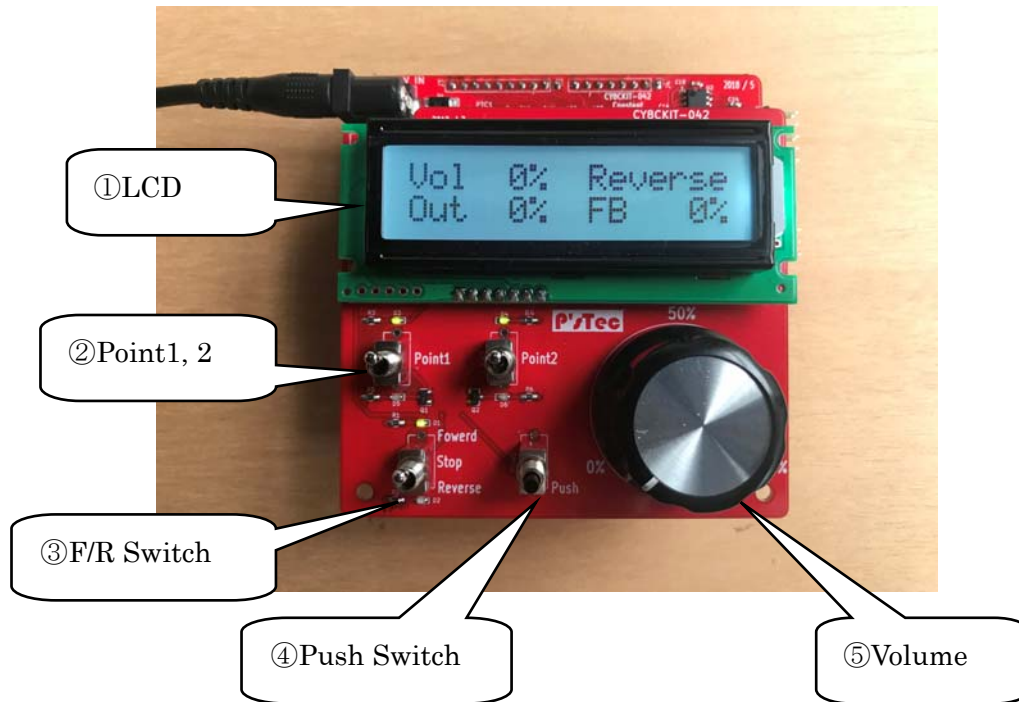
このドライブボードは、Cypress の開発ボード(CY8CKIT-042 PSoC4 Pioneer Kit)を利用しパワーパックとしてのドライブ部を構成したシールドのボードとしています。

本ユニットは Arduino とある程度互換のあるピン配置となっていますが、ポートの数、用途がドライブポート自身違っているためこの PSoC4 専用となります。

2. ドライバキバン各部説明



3. キーボードキバン各部説明



- ① LCD
各情報の表示用
- ② Point1,2
ポイント切り替え用スイッチ
- ③ F/R Switch
前進/停止/後進の切り替えスイッチ
- ④ Push Switch
各動作切り替え、確定用スイッチ
- ⑤ Volume
速度調整用スイッチ

4. サンプルソフト簡易説明及びサンプルソフトのダウンロード

<http://ps-tec.jp/PowerPack01.htm>

に記載ありますので確認お願いいたします。

5. 保障

ハードについて設計上の問題が発生した場合には6ヶ月間保障いたします。
その他故障の修理等には個別の話し合いにて処置を決定いたします。

6. その他

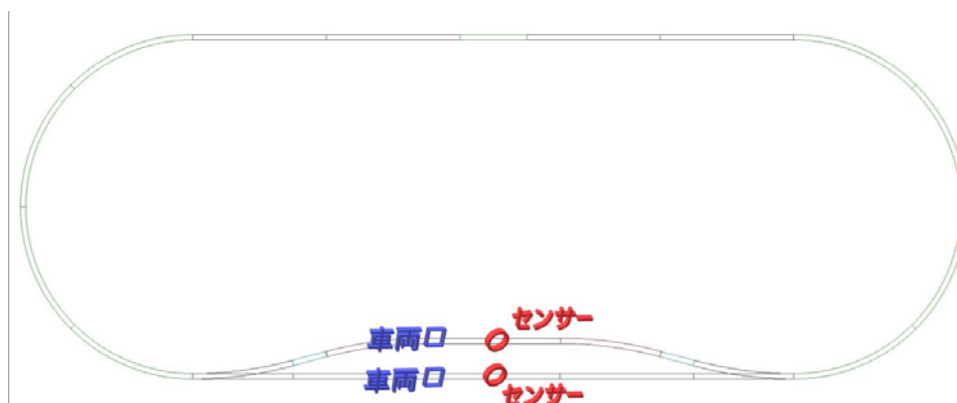
当製品についての問い合わせは以下までご連絡お願い致します。

P'sTec

〒325-0025 栃木県那須塩原市下厚崎 267-34

高野 聡

e-mail: takano@ps-tec.jp



1. 手動から自動への切り替えは、進行方向スイッチを「停止」(真ん中)にしてプッシュスイッチを押します。
進行方向スイッチを「前進」または「後進」を選択すると自動運転モードになります。
ボリュームによってお好みの速度に調整して下さい。
2. 自動から手動の切り替えは、平坦を走行中(加減速や停止中は駄目)に進行方向スイッチを「停止」(真ん中)にしてプッシュスイッチを押します。
3. センサーについて
停止センサー(センサー1番と2番)は島ホームの両側に1個ずつ設置して下さい。
4. 自動運転の開始位置
自動運転モードになると、最初にセンサー1番の位置を探します。
センサー1番の位置で停止して、発進した所から自動制御を実施します。
最初のセンサー1番の位置を探す時点では、自動制御を実施していませんので、センサー位置から離れた場所に停止します。
5. 自動運転の動作について
ホームの両側に1編成ずつ配置して下さい。
センサーを通過した位置に配置して下さい。
ホームに入って、停止すると、ポイントを切り替えます。
ポイントが切り替わると、一定時間停止後、反対側ホームの車両が発車します。
これを交互に繰り返します。

注。。。上手く自動で動き続けられない場合には、センサー1 と 2 を入れ替える又は、ポイントの”+”と”-“を入れ替えてみて下さい。

注。。。本サンプルは特定状況専用となっていますので、各レイアウトや動かしたい動作状態に合わせてプログラムを変更して下さい。

注。。。この自動運転プログラムもまだバグが含まれています。注意して走行お願いいたします。