

## 鉄道模型用 Arduino UNO パワーパック

## Windows コントロール

## 取扱説明書 (rev1.10)

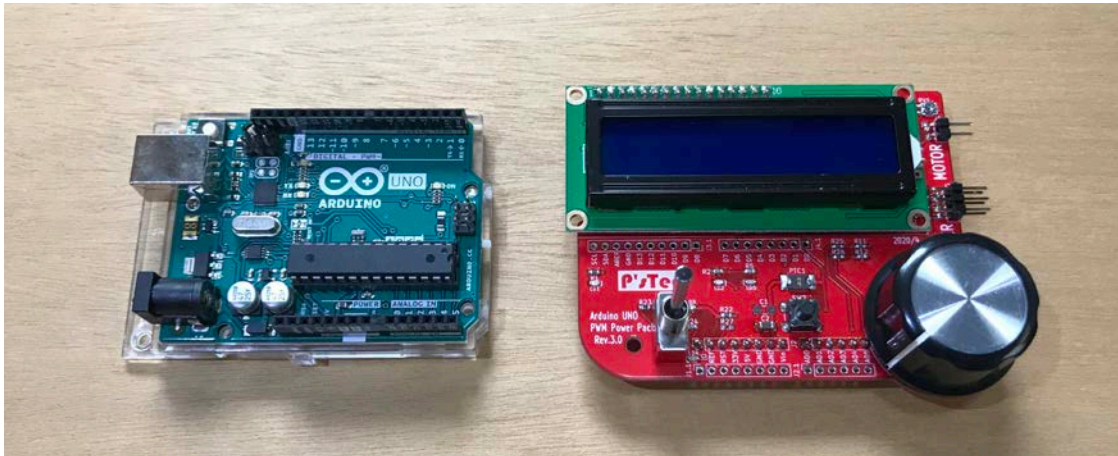
## 1. 概要

Arduino UNO パワーパック用に Windows からシリアルでコントロールするサンプルソフトの説明です。

このサンプルソフトは Visual Studio2019 を使用し作成していて、動作させるには Arduino UNO と **P'sTec** で販売したパワーパックボードが必要になります。

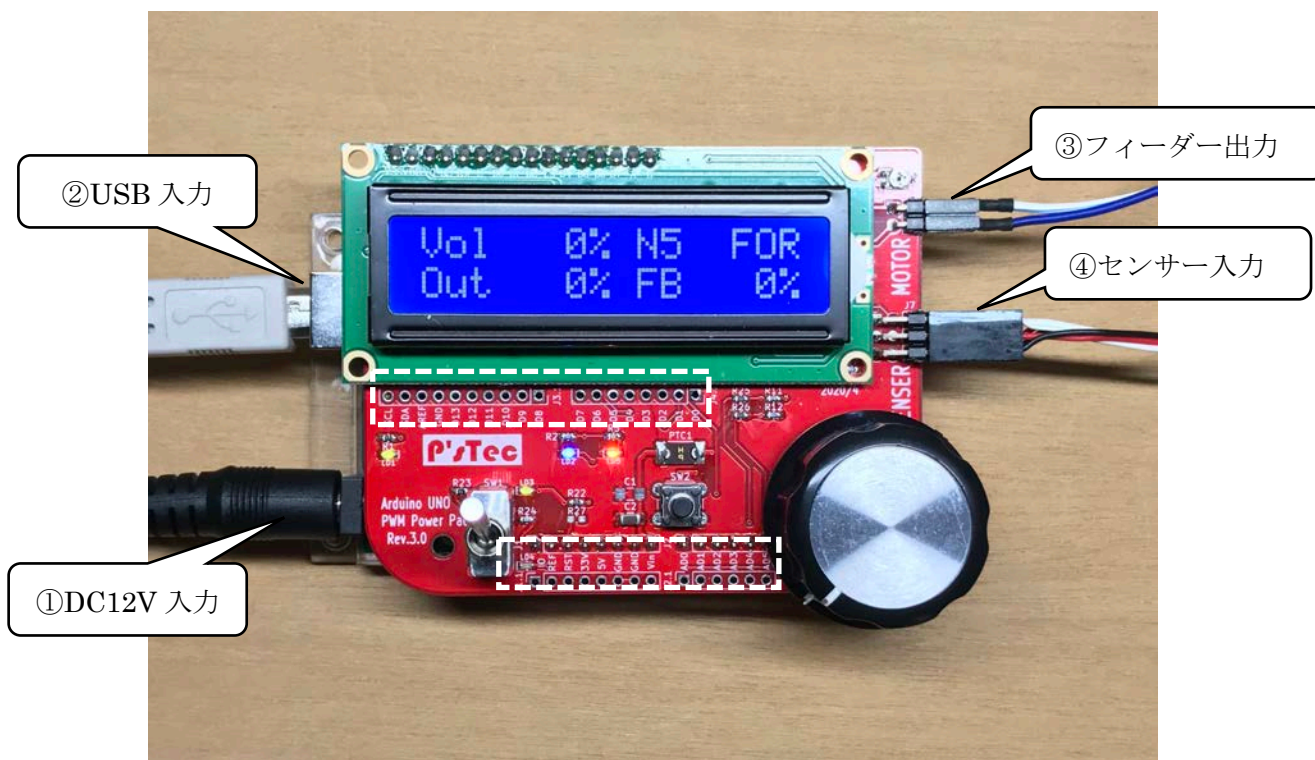
その他パワーパックについての構成や説明は別途参照して下さい。

左が Arduino UNO と 右が **P'sTec** で開発したパワーパックボードです。  
使用時には、パワーパックボードを Arduino UNO の上面のコネクタに接続します。



キバンを接続し裏がからの写真です。

## 2. 接続方法（詳細は Arduino UNO パワーパックコントローラ取扱説明書を参照）



① DC12V 入力コネクタ（Arduino ボード側）

② USB 入力コネクタ（Arduino ボード側）

PC との接続コネクタです。

- Arduino IDE からファームをダウンロード
- 仮想 COM ポートとして今回説明する Windows 用リモートソフトで通信を行います。

③ フィーダー出力（モータドライバより PWM12V 出力）

④ センサー入力

- 自動運転時に使用します。
- 自動運転を行わない場合には接続不要です。

## 3. Windows サンプルソースのダウンロード

[http://ps-tec.jp/PowerPack\\_Arduino02.htm](http://ps-tec.jp/PowerPack_Arduino02.htm)

に記載ありますので確認お願いいたします。

## ● サンプルソフトの操作説明 (Visual Studio2019)

本ソフトは Visual Studio2019 の開発の参考として頂けるよう作成しました。

プロジェクトファイルをそのままダウンロード頂けますので参考にして下さい。

パワーパックボードや Arduino UNO のファームについては「Arduino UNO パワーパックコントローラ取扱説明書」を参照して下さい。

### 1. サンプルソフト

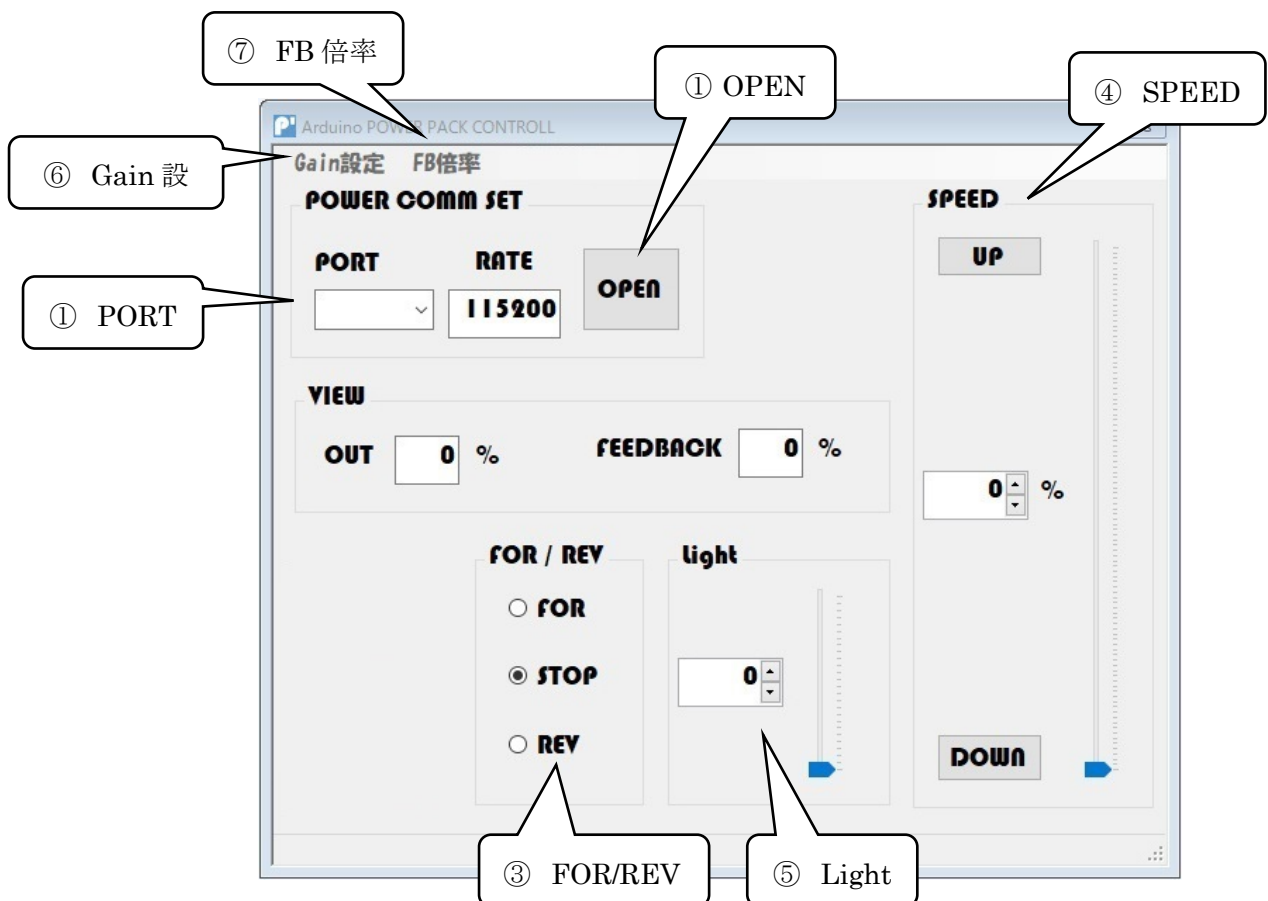
プロジェクトファイルは Visual Studio2019 をインストール後、ソフトの変更、修正を行って下さい。

Windows インストーラは、解凍後「SetupPowerPack.msi」をダブルクリックにてインストールして下さい。

動作環境は、Windows10Pro (64bit)で確認しています。

その他環境では確認できていませんのでご了承願います。

### 2. サンプルソフト操作説明



① COMポート設定

Arduino が接続されている COM ポートを指定します。

② ポート OPEN

OPEN を押下すると USB シリアルが繋がります。

③ FOR/REV

進行方向を設定します。

通常のパワーバックスイッチと同じ役割です。

④ SPEED

速度設定です。

PWM の Duty を 0% から設定できます。

⑤ Light

常点灯の設定です。

この設定は「FOR/REV」が「STOP」の位置にある時のみ設定できます。

⑥ Gain 設定

フィードバック動作のゲイン調整になります。

数値が大きくなると、ゲインは高くなります。

“0”にするとフィードバックは解除されます。

「FOR/REV」が「STOP」になっている時にだけ設定できます。

⑦ FB 倍率設定

車両の逆起電力の大きさにより、電圧を合わせ込むための倍率

「CoLess」。。。主にコアレスモーター用

「Normal」。。。普通の車両

「Slow」。。。主に動きの悪い車両用

\*適切な設定は、車両を走行させ平坦時になるべく FB 値が“0”に近くなる設定にします。

\*操作画面でグレーとなっている時には変更できません。

以上