



Please Read Before Use

Thank you for purchasing our product.

This Operation Manual explains the handling methods, structure and maintenance of this product, among others, providing the information you need to know to use the product safely.

Before using the product, be sure to read this manual and fully understand the contents explained herein to ensure safe use of the product.

The CD that comes with the product contains operation manuals for IAI products.

When using the product, refer to the necessary portions of the applicable operation manual by printing them out or displaying them on a PC.

After reading the Operation Manual, keep it in a convenient place so that whoever is handling this product can reference it quickly when necessary.

is hance it is hance it

[Important]

- This Operation Manual is original.
- The product cannot be operated in any way unless expressly specified in this Operation Manual. IAI shall assume no responsibility for the outcome of any operation not specified herein.
- Information contained in this Operation Manual is subject to change without notice for the purpose of product improvement.
- If you have any question or comment regarding the content of this manual, please contact the IAI sales office near you.
- Using or copying all or part of this Operation Manual without permission is prohibited.
- The company names, names of products and trademarks of each company shown in the sentences are registered trademarks.

PMEC/AMEC

Software License Agreement

Read this Software License Agreement carefully before using this product.

This Software License Agreement covers the software installed in your product and medium containing the software.

By using this software, you are deemed to have agreed to the terms of this Agreement. You may not use this software if you do not agree to the terms of this Agreement.

If you do not agree to the terms of this Agreement, please return your product in the original, unused condition, and IAI will refund the price you paid for the product.

IAI Corporation (hereinafter referred to as "IAI") shall grant to the user (hereinafter referred to as "the User"), and the User shall accept, a non-transferable, non-exclusive right to use the software program supplied with this Agreement (hereinafter referred to as "the Licensed Software"), based on the following terms and conditions.

1. Term of the Agreement

This Agreement shall take effect the moment the User opens the Licensed Software and remain effective until the User submits a termination request to IAI in writing or the Agreement is otherwise terminated pursuant to the provision of Section 5.

2. Right to Use the Licensed Software

The User may use the Licensed Software that has been licensed to the User under this Agreement on a computer system (hereinafter referred to as "system") based on a condition that a connecting cable that is an IAI product be used. The Licensed Software may be used on multiple systems as long as a connecting cable that is an IAI product is used. The User may not assign, sublicense or transfer to a third party the right to use the Licensed Software granted under this Agreement, the software specified hereunder, or any other item relating thereto, without obtaining a prior written consent from IAI. Unless otherwise specified expressly in this Agreement, the User is not given any right to print or reproduce the Licensed Software in whole or in part.

- Creation of a Duplicate of the Licensed Software The User may create a duplicate of the Licensed Software provided by IAI solely for the purpose of using the software on multiple systems or backing up the software.
- 4. Protection of the Licensed Software The User may not provide the Licensed Software to any individual other than the employees of the User or IAI, without obtaining a prior written consent from IAI.
- 5. Termination of the Agreement

In the event of breach by the User of any of the terms and conditions hereunder, or upon discovery of a material cause that makes continuation of this Agreement impossible, IAI may immediately terminate this Agreement without serving any prior notice to the User. If the Agreement is terminated for the above reason, the User must destroy the Licensed Software received from IAI and all duplicates thereof within ten (10) days after the lapse of the Agreement and send a confirmation of such destruction to IAI.

6. Scope of Protection

IAI reserves the right to change any and all specifications relating to the Licensed Software without prior notice. IAI shall make no warranty whatsoever with respect to the Licensed Software. The User agrees not to claim compensation for damage from IAI for any loss suffered by the User as a result of installing the Licensed Software in the User's system.

7. Attribute Information/Personal Information of User

The User shall agree, before accepting the license to use the Licensed Software, to IAI collecting the company name, department, title, individual name or other attribute information or personal information of the User and utilizing such attribute information or personal information of the User in informational documents to be sent regarding the Licensed Software or IAI's products or in sales promotion activities such as marketing campaigns regarding the foregoing.



Supported Models

The table below lists the supported models.

List of	Supported	Models

Controller model	
PMEC	
AMEC	

Air-Oil Systems, Inc. MMM. airoil.com



Notes

- [1] All copyrights to or in this software belong to IAI Corporation.
- [2] This software and manual may not be used or reproduced in part or in whole without permission.
- [3] This software and manual may be used only under the terms and conditions of the License Agreement for this product.
- [4] IAI shall assume no responsibility whatsoever for any outcome of using this software and manual.
- [5] The version number or edition specified on the cover of this manual has no correlation at all with the version number of the software.
- [6] Contents of this software are subject to change without prior notice.
- [7] This software runs on the Windows operating systems listed in the table below. Accordingly, one precondition for users of this software is that they can perform basic Windows operations. (Note that this software does not come with any Windows operating system.) . .

Port used	Compatible Windows operating systems
USB	Windows 2000 ^{*1} , Windows XP ^{*2} Windows Vista ^{*3} Windows 7 ^{*3}

- *1 SP4 or higher
- *2 SP2 or higher
- *3 Supported on version V1 01.00.00 or later.



Microsoft, MS, Windows, Windows 2000, Windows XP, Windows Vista, Windows 7, Microsoft .NET Framework 2 and Microsoft Windows Installer 3.0 are registered trademarks of Microsoft Corporation.

Copyright 2010. May. IAI Corporation. All rights reserved.



Table of Contents

Saf	ety Guide	9	1
1.	Prepara	tion Before Use	9
	1.1	Operating Environment	9
	1.2 1.2 1.2 1.2 1.2	 Installing This Software How to Install the Software/Uninstall the USB Driver on a PC Running Windows XP How to Install the Software/Uninstall the USB Driver on a PC Running Windows 2000 How to Install the Software/Uninstall the USB Driver on a PC Running Windows Vista How to Install the Software/Uninstall the USB Driver on a PC Running Windows Vista How to Install the Software/Uninstall the USB Driver on a PC Running Windows Vista 	10 10 41 73 91
	1.3	Launching the MEC PC Software	107
2.	Overviev	w of MEC PC Software Screen	110
3.	What Yo	ou Can Do with the MEC PC Software (Operations from the Main Menu)	111
	3.1	First, Try Moving an Actuator	.112
	3.2 3.2 3.2 3.2	Creating a Program 2.1 Using the "Operation Condition Table" 2.2 Using the "Speed vs. Time Graph" 2.3 Using the "Sample Program"	.113 .113 .114 .114
	3.3	Checking the Program Operation	.116
4.	Creating	g a Program	117
	4.1	Creating an Operation Condition Table to Move the Actuator	.117
	4.2	Setting the Operation Conditions	131
	4.3	Creating a Speed vs. Time Graph to Move the Actuator	135
	4.4	Moving the Actuator Using a Sample Program	149
5.	First, Try	y Simple Operations	174
	5.1	Performing Positioning Operation	175
	5.2	Performing Push-motion Operation	180
6.	Checkin	g the Program Operation	185
	6.1	Checking the Operation of a Program Saved in the MEC	185
	6.2	Checking the Operation of a Program Saved in the PC	190
7.	Monitori	ng I/Os	197
8.	Editing F	Parameters	199

PMEC/AMEC====

9.	Alarm Display	201
	9.1 Alarm Display upon Generation of Alarm	201
	 9.2 Alarm History 9.2.1 Displaying the Alarm History 9.2.2 Saving the Alarm History 9.2.3 Printing the Alarm History 	
10.	Displaying the Version Information	206
11.	Backup	207
12.	Term Search Function	213
13.	Displaying the Table of Contents (Overall Flow)	214
14.	Displaying the Function Details of the MEC Controller Operation Panel	215
15.	Appendix	217
Cha	ange History	220
	Air Oil Systems, mc.	

PMEC/AMEC====

Air-oil-systems, Inc. www.airoil.com



Safety Guide

This "Safety Guide" is intended to ensure the correct use of this product and prevent dangers and property damage. Be sure to read this section before using your product.

Regulations and Standards Governing Industrial Robots

Safety measures on mechanical devices are generally classified into four categories under the International Industrial Standard ISO/DIS 12100, "Safety of machinery," as follows:

 Inherent safety design Safetv measures -- Protective guards --- Safety fence, etc. - Additional safety measures --- Emergency stop device, etc. Information on use --- Danger sign, warnings, operation manual Based on this classification, various standards are established in a hierarchical manner under the International Standards ISO/IEC. The safety standards that apply to industrial robots are as follows: Type C standards (individual safety standards) — ISO10218 (Maniputating industrial robots – Safety) (Manipulating industrial robots – Safety) Also, Japanese laws regulate the safety of industrial robots, as follows: Industrial Safety and Health Law Article 59 S Workers engaged in dangerous or harmful operations must receive special education. Ordinance on Industrial Safety and Health Article 36 --- Operations requiring special education - No. 31 (Teaching, etc.) 🚽 Teaching and other similar work involving industrial robots (exceptions apply) No. 32 (Inspection, etc.) --- Inspection, repair, adjustment and similar work involving industrial robots (exceptions apply)

Article 150 --- Measures to be taken by the user of an industrial robot

PMEC/AMEC=

Requirements for Industrial Robots under Ordinance on Industrial Safety and Health

Work area	Work condition	Cutoff of drive source	Measure	Article
Outside During		Not cut off	Signs for starting operation	Article 104
range	operation		Installation of railings, enclosures, etc.	Article 150-4
		Cut off (including stopping of operation)	Sign, etc., indicating that work is in progress	Article 150-3
		Not cut off	Preparation of work rules	Article 150-3
	During teaching, etc.		Measures to enable immediate stopping of operation	Article 150-3
			Sign, etc., indicating that work is in progress	Article 150-3
			Provision of special education	Article 36-31
Inside movement			Checkup, etc., before commencement of work	Article 151
range	During inspection, etc.	Cut off	To be performed after stopping the operation	Article 150-5
			Sign, etc., indicating that work is in progress	Article 150-5
		uring spection, tc. Mot cut off (when inspection, etc., must be performed during operation)	Preparation of work rules	Article 150-5
			Measures to enable immediate stopping of operation	Article 150-5
			Sign, etc., indicating that work is in progress	Article 150-5
			Provision of special education (excluding cleaning and lubrication)	Article 36-32

Air-Oil Systems

PMEC/AMEC

Applicable Modes of IAI's Industrial Robot

Machines meeting the following conditions are not classified as industrial robots according to Notice of Ministry of Labor No. 51 and Notice of Ministry of Labor/Labor Standards Office Director (Ki-Hatsu No. 340):

- (1) Single-axis robo with a motor wattage of 80 W or less
- (2) Combined multi-axis robot whose X, Y and Z-axes are 300 mm or shorter and whose rotating part, if any, has the maximum movement range of within 300 mm³ including the end of the rotating part
- (3) Multi-joint robot whose movable radius and Z-axis are within 300 mm

Among the products featured in our catalogs, the following models are classified as industrial robots:

1. Single-axis ROBO Cylinders

RCS2/RCS2CR-SS8 whose stroke exceeds 300 mm

- Single-axis robots
 The following models whose stroke exceeds 300 mm and whose motor capacity also exceeds 80 W: ISA/ISPA, ISDA/ISPDA, ISWA/ISPWA, IF, FS, NS
- Linear servo actuators All models whose stroke exceeds 300 mm
- Cartesian robos Any robot that uses at least one axis corresponding to one of the models specified in 1 to 3
 IX SCARA robots
- All models whose arm length exceeds 300 mm (All models excluding IX-NNN1205/1505/1805/2515, NNW2515 and NNC1205/1505/1805/2515)



Notes on Safety of Our Products

Common items you should note when performing each task on any IAI robot are explained below.

No.	Task	Note		
1	Model	 This product is not planned or designed for uses requiring high degrees of safety. 		
	selection	Accordingly, it cannot be used to sustain or support life and must not be used in the		
		following applications:		
		[1] Medical devices relating to maintenance, management, etc., of life or health		
		[2] Mechanisms or mechanical devices (vehicles, railway facilities, aircraft facilities, etc.)		
		intended to move or transport people		
		[3] Important safety parts in mechanical devices (safety devices, etc.)		
		• Do not use this product in the following environments:		
		[1] Place subject to flammable gases, ignitable objects, flammables, explosives, etc.		
		[2] Place that may be exposed to radiation		
		[3] Place where the surrounding air temperature or relative hundrity exceeds the		
		Al Place subject to direct sublight or radiated heat from large heat sources		
		[4] Place subject to direct suffight of radiated heat non-harge heat sources		
		[6] Place subject to souden temperature shint and contentsation		
		[0] Place subject to excessive dust salt or iron powder		
		[8] Place where the product receives direct vibration or impact		
		 Do not use this product outside the specified ranges. Doing so may significantly shorten 		
		the life of the product or result in product failure or facility stoppage.		
2	Transportation	• When transporting the product, exercise due caution not to bump or drop the product.		
_		 Use appropriate means for transportation. 		
		• Do not step on the package.		
		• Do not place on the package any heavy article that may deform the package.		
		When using a crane of 1 ton or more in capacity, make sure the crane operators are		
		qualified to operate cranes and perform slinging work.		
		• When using a crane etc., never hoist articles exceeding the rated load of the crane, etc.		
		• Use hoisting equipment suitable for the article to be hoisted. Calculate the load needed		
		to cut off the hoisting equipment and other loads incidental to equipment operation by		
		considering a safety factor. Also check the hoisting equipment for damage.		
		 Do not climb onto the article while it is being hoisted. Do not climb onto the article heisted for an extended period of time. 		
		 Do not keep the anticle hoisted for an extended period of time. De period under the beieted article. 		
2	Oto ro ro /	 Do not stand under the hoisted afficie. The store se (success viscoments of early a sector sector) 		
3	Storage/	The storage/preservation environment should conform to the installation environment.		
4		(1) Installing the robot controller sto		
4	startun	 Be sure to firmly secure and affix the product (including its work part) 		
	Startup	If the product tins over drops malfunctions etc. damage or injury may result		
		 Do not step on the product or place any article on top. The product may tip over or the 		
		article may drop, resulting in iniury, product damage, loss of/drop in product		
		performance, shorter life, etc.		
		If the product is used in any of the following places, provide sufficient shielding		
		measures:		
		[1] Place subject to electrical noise		
		[2] Place subject to a strong electric or magnetic field		
		[3] Place where power lines or drive lines are wired nearby		
		[4] Place subject to splashed water, oil or chemicals		

PMEC/AMEC=====

No.	Task	Note		
4	Installation/	(2) Wiring the cables		
	startup	• Use IAI's genuine cables to connect the actuator and controller or connect a teaching		
		tool, etc.		
		• Do not damage, forcibly bend, pull, loop round an object or pinch the cables or place		
		heavy articles on top. Current leak or poor electrical continuity may occur, resulting in		
		fire, electric shock or malfunction.		
		 Wire the product correctly after turning off the power. 		
		 When wiring a DC power supply (+24 V), pay attention to the positive and negative 		
		polarities.		
		Connecting the wires in wrong polarities may result in fire, product failure or malfunction.		
		• Securely connect the cables and connectors so that they will not be disconnected or		
		come loose. Failing to do so may result in fire, electric shock or product malfunction.		
		Do not cut and reconnect the cables of the product to extend of shorten the cables.		
		Doing so may result in fire or product malfunction.		
		(3) Grounding • Be sure to provide along D (former along 2) grounding for the controller. Crounding in		
		Be sure to provide class D (former class 3) grounding for the controller. Grounding is required to provide class D (former class 3) grounding for the controller. Grounding is		
		and supproce upprocessary electromagnetic radiation		
		(4) Sofety measures		
		 (4) Salety measures Implement safety measures (such as installing satety fonces, etc.) to prevent entry into 		
		the movement range of the robot when the product is moving or can be moved		
		Contacting the moving robot may result in death or serious injury		
		 Be sure to provide an emergency stop grout so that the product can be stopped 		
		immediately in case of emergency during operation.		
		 Implement safety measures so that the product cannot be started only by turning on the 		
		power. If the product starts suddenly, injury or product damage may result.		
		 Implement safety measures so that the product will not start upon cancellation of an 		
		emergency stop or recovery of power following a power outage. Failure to do so may		
		result in injury, equipment damage, etc.		
		Put up a sign saying "WORK IN PROGRESS. DO NOT TURN ON POWER," etc.,		
		during installation, adjustment, etc. If the power is accidently turned on, electric shock or		
		injury may result.		
		Implement measures to prevent the work part, etc., from dropping due to a power		
		outage or emergency stop.		
		 Ensure salety by wearing protective gloves, protective goggles and/or salety shoes, as papagener/. 		
		Do not insert fingers and objects into openings in the product. Doing so may result in		
		• Do not insert ingers and objects into openings in the product. Doing so may result in		
		 When releasing the brake of the vertically installed actuator be careful not to let the 		
		actuator drop due to its dead weight, causing pinched hands or damaged work part, etc.		
5	Teaching	 Whenever possible perform teaching from outside the safety fences. If teaching must 		
Ŭ	loaoning	be performed inside the safety fences, prepare "work rules" and make sure the operator		
		understands the procedures thoroughly.		
		• When working inside the safety fences, the operator should carry a handy emergency		
		stop switch so that the operation can be stopped any time when an abnormality occurs.		
		 When working inside the safety fences, appoint a safety watcher in addition to the 		
		operator so that the operation can be stopped any time when an abnormality occurs.		
		The safety watcher must also make sure the switches are not operated inadvertently by		
		a third party.		
		 Put up a sign saying "WORK IN PROGRESS" in a conspicuous location. 		
		 when releasing the brake of the vertically installed actuator, be careful not to let the 		
		actuator drop due to its dead weight, causing pinched hands or damaged load, etc.		
		 Safety fences Indicate the movement range if safety fences are not provided. 		

PMEC/AMEC=====

No.	Task	Note	
6	Confirmation operation	 After teaching or programming, carry out step-by-step confirmation operation before switching to automatic operation. When carrying out confirmation operation inside the safety fences, follow the specified 	
		 work procedure just like during teaching. When confirming the program operation, use the safety speed. Failure to do so may result in an unexpected movement due to programming errors, etc., causing injury. Do not touch the terminal blocks and various setting switches while the power is supplied. Touching these parts may result in electric shock or malfunction. 	
7	Automatic operation	 Before commencing automatic operation, make sure no one is inside the safety fences. Before commencing automatic operation, make sure all related peripherals are ready to operate in the auto mode and no abnormalities are displayed or indicated. Be sure to start automatic operation from outside the safety fences. If the product generated abnormal heat, smoke, odor or noise, stop the product immediately and turn off the power switch. Failure to do so may result in fire or product damage. If a power outage occurred, turn off the power switch. Otherwise, the product may move suddenly when the power is restored, resulting in injury or product damage. 	
8	Maintenance/ inspection	 Whenever possible, work from outside the safety fences. If work must be performed inside the safety fences, prepare "work rules" and make sure the operator understands the procedures thoroughly. When working inside the safety fences, turn off the power switch, as a rule. When working inside the safety fences, the operator should carry a handy emergency stop switch so that the operation can be stopped any time when an abnormality occurs. When working inside the safety fences, appoint a safety watcher in addition to the operator so that the operation can be stopped any time when an abnormality occurs. The safety watcher must also make sure the switches are not operated inadvertently by a third party. Put up a sign saying "WORK IN PROGRESS" in a conspicuous location. Use appropriate grease for the guides and ball screws by checking the operation manual for each model. Do not perform a withstand voltage test. Conducting this test may result in product damage. When releasing the brake of the vertically installed actuator, be careful not to let the actuator drop due to its dead weight, causing pinched hands or damaged work part, etc. * Safety fences Indicate the movement range if safety fences are not provided. 	
9	Modification	 The customer must not modify or disassemble/assemble the product or use maintenance parts not specified in the manual without first consulting IAI. Any damage or loss resulting from the above actions will be excluded from the scope of warranty. 	
10	Disposal	 When the product becomes no longer usable or necessary, dispose of it properly as an industrial waste. When disposing of the product, do not throw it into fire. The product may explode or generate toxic gases. 	



Indication of Cautionary Information

The operation manual for each model denotes safety precautions under "Danger," "Warning," "Caution" and "Note," as specified below.

Level	Degree of danger/loss	Symbol
Danger	Failure to observe the instruction will result in an imminent danger leading to death or serious injury.	Danger
Warning	Failure to observe the instruction may result in death or serious injury.	Narning
Caution	Failure to observe the instruction may result in injury or property damage.	Caution
Note	The user should take heed of this information to ensure the proper use of the product, although failure to do so will not result in injury.	Note

. in injury.



Handling Precautions

• What to do in case of emergency

If this product is found in a dangerous condition, promptly turn off the power switch on the product as well as power switches of all devices, etc., connected to the product, or unplug all power cables from the power outlets. ("Dangerous condition" refers to a condition where fire or bodily injury may occur due to abnormal generation of heat or smoke, ignition, and so on.)

Air-oil-systems, Inc. www.airoil.com

PMEC/AMEC=

Preparation Before Use 1.

1.1 **Operating Environment**

The following environment is required to operate this software.

Applicable operating systems	Windows 2000 SP4 or higher, Windows XP SP2 or higher, Windows Vista ^{*1} , Windows 7 ^{*1} (It is recommended that .NET Framework 2.0 or higher is installed.) Note, however, 64-bit version is not supported.
Computer	Personal computer running an applicable operating system (Windows) (A professor of 500 MHz or faster is recommended.)
Keyboard	Keyboard compatible with the personal computer running an applicable operating system (Windows)
Memory	Memory of the size needed to run an applicable operating system (Windows)
Display	XGA (1024x768) or higher
Pointing device	Mouse, etc., and compatible driver
Hard disk	Hard disk of at least 300 MB of free disk space (To use this software, it must be installed on the hard disk.)
COM port	USB port
s 1	Air-Oil Systems, Inc. www.

PMEC/AMEC

1.2 Installing This Software

To use this software, it must be installed in the hard disk of a PC. The following explains how to install this software.

- 1.2.1 How to Install the Software/Uninstall the USB Driver on a PC Running Windows XP
 - [1] How to install the MEC PC software
 - (1) When installing from the CD-ROM

Set the CD-ROM containing this software in the CD-ROM drive.

The MEC setup tool will launch automatically.

- * If the MEC setup tool does not launch automatically, click in the CD-ROM. The MEC setup tool will launch.
- (2) When you have downloaded the ZIP file
 - [1] Download the file containing this software "mec_v*_**_**_zip" from IAI's website.
 - [2] Unzip the file using an appropriate tool.
 - [3] Among the extracted files, find the "MECSetupTool.exe" icon.
 - [4] Double-clicking
- (3) When you have downloaded the self-extracting file
 - [1] Download the file containing this software "mec_v*_**_**.exe" from IAI's website.
 - [2] Move the downloaded file to the desktop or other location of the PC in which the software will be installed.



[3] Double-click

, and the files needed to set up the MEC PC software will be extracted.



Progress Screen during File Extraction

- [4] When all files have been extracted, the MEC setup tool launches automatically.
- [5] Once you have extracted the files and set up the MEC PC software, the "MEC" folder created in the extraction process is no longer necessary. Delete this folder if you won't be using it in the future.

* "**" in the file name indicates the version number.

(4) How to use the MEC setup tool

In addition to installing the "MEC PC Software," the MEC setup tool also provides the operating procedure to install the software.

When installing the "USB driver," for example, the "Start the Found New Hardware Wizard" screen opens a new window, as shown below.

While checking the "MEC Setup Tool" page, follow the instructions provided on the "Start the Found New Hardware Wizard" screen.

(Note) If the "MEC Setup Tool" page you must check is overlapping with the "Start the Found New Hardware Wizard" screen, as shown below, click whichever screen you want check or operate on to bring it to the front and then check a desired item or perform a desired operation.

	T. HID (7) S. Ver 1100	
"Start the Found New Hardware Wizard" screen	2月は米市は2 そしいハードウエッの共計ショイン F 新しいハードウエアの検索ウィザードの開始	"MEC Setup Tool" page
rid Nig		



(5) Notes on installing the USB driver

When connecting the PC to multiple MEC controllers, all of the applicable MEC controllers must be connected one by one and the USB driver for each controller installed separately.

To install the USB driver for the second or subsequent MEC controller, click

As you have done for the first MEC controller, install the USB driver according to the onscreen instructions provided by the "MEC Setup Tool."

[Refer to (6), "Starting a MEC setup."]

Note, however, that installation of the following software was completed with the first controller and they need not be installed again:

- Microsoft Windows Installer 3.0
- Microsoft .NET Frame maker 2.0
- MEC PC software

When all USB drivers have been installed, close the setup tool by following the procedure below:

[1] On the page to "Confirm Completion (IAI USB to UART Bridge Controller)," click the [Next] button.



"Completion Confirmation (IAI USB to UART Bridge Controller)" Page



[2] The "MEC PC Software Installation" page appears. Select the "Installation completed" check box, and then click the [Close] button. The "MEC Setup Tool" is closed.





- (6) Starting a MEC setup
 - [1] The "Start MEC Setup Tool" page appears. Click the [Start Setup] button. When the [Start Setup] button is clicked, the "Found New Hardware Wizard Appearing Up to Twice Warning" screen appears. Click the [OK] button, and the IAI USBv2 will be copied.
 - * If the copying fails, the "IAI USB copying failed" screen appears. If this screen appears, copy the IAI USBv2 folder in the Data folder to the PC. Write down the location to which this folder was copied and keep this memo with you, because you will need it on the "Found New Hardware Wizard" screen.

<u>12</u> ме	G82\$777%-\$ Ver 1.1.0.0
	このツールでは下記のソフトウェアをインストールします。
	・USBドライバ(IAI USB Composite Device)
	・USBドライハベIAI USB to UART Bridge Controller)
	・Microsoft Windows Installer 3.0 (未行ストール時のみ)
	・Microsoft .NET Framework 2.0 (未インストール時のみ)
	・MEO/パソコンフト
	「セットアップ開始」ホリンをクリックしてください。
	セットアッフ"開始 取扱説明書 キャンセル
	※取扱説明書はPDFファイルを閲覧できる環境が必要です。
	24時間サービス アイエイアイお客様センター"エイン お気軽にお電話ください。 MECの技術サポートをさせて頂きます。 ご10800-888-0088 受付時間 [平日] 24h対応 [用目はAM7:00~) [土日:40] 1400 年100~) (年末年後の供用日間を()
	"Start MEC Setup Tool" Page
歌牛	ר`
	G
USBドライバのインストールでは その為、「新しいハードウェ また、「新しいハードウェフの	27のかわす7(「IAI USB Composite Device」、「IAI USB to UART Bridge Controller」)をインストールします。 7の検出ウザート」は最大2回の設定が必要です。 検出デザート」を途中で中断した場合、正常にインストールされません。
	OK

"Found New Hardware Wizard Appearing Up to Twice Warning" Screen



"IAI USB Copying Failed" Screen

PMEC/AMEC=

- [2] The "Wizard Display Confirmation" page appears. Select an appropriate option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button.
 - * If you don't need an explanation of the "Found New Hardware Wizard" screen, click the [Skip] button. A screen showing the "IAI USB Storage Location" page will appear. On this page, click the [Next] button. The page you will be switched to varies depending on the status of installation.
 - If the "Microsoft Windows Installer 3.0 installer" page is currently displayed, proceed to [14].
 - If the "Microsoft .NET Framework 2.0 installer" page is currently displayed, proceed to [20].
 - If the "MEC PC Software Installation" page is currently displayed, proceed to [26].



"IAI USB Storage Location Display" Page



[3] The "Connection Confirmation" page appears. Connect the MEC controller. If the MEC controller is already connected, unplug the USB connector and then plug it again. When the above operation is complete, click the [Next] button.





- [4] The "Website Connection Confirmation (IAI USB Composite Device)" page appears. Select "No. Do not connect this time. (T)" on this "Found New Hardware Wizard" screen, and then click the [Next (N)] button. Next, select an appropriate option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button.
 - * Depending on the settings, this "Found New Hardware Wizard" screen for confirming website connection may not be displayed. If this screen does not appear, proceed to [5].



"Website Connection Confirmation (IAI USB Composite Device)" Page



PMEC/AMEC=

- [5] The "Installation Method Selection (IAI USB Composite Device)" page appears. Select "Install from the list or a specific location (S)" on this "Found New Hardware Wizard" screen, and then click the [Next (N)] button. Next, select an appropriate option in the MEC setup tool by referring to the red underlined text below, and then click the [Next] button.
 - If you have selected "IAI USB Composite Device," proceed to [6].
 - If you have selected "IAI USB to UART Bridge Controller," proceed to [11].



"Installation Method Selection (IAI USB Composite Device)" Page





- [6] The "Option Selection (IAI USB Composite Device)" page appears. Select "Find an optimal driver in the following location (S)" on this "Found New Hardware Wizard" screen and select the "Include the following location (O)" check box. Enter in the field circled in red on the "Found New Hardware Wizard" screen the file location shown on the MEC setup tool, and then click the [Next (N)] button. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.
 - * If the entered path is wrong, you cannot proceed to the next step.



"Option Selection (IALUSB Composite Device)" Page



[7] The "Hardware Installation (IAI USB Composite Device)" page appears. Click the [Continue (C)] button on this "Hardware Installation" screen. Next, set an appropriate option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button.



"Hardware Installation (IAI USE Composite Device)" Page



[8] The "Completion Confirmation (IAI USB Composite Device)" page appears. Click the [Finish] button on this "Found New Hardware Wizard" screen. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.

1 MECセットアップツール Ver 1.1.0.0		
〇完了確認(IAI USB Composite Device)	_	
斯しいハードウェアの検索ウィザードの完了 ボロハトードウェアの検索ウィザードの完了 ホロハードウェアのソントウェルが売てしました IAL USB Composite Device		
(現了)をグックするとウィザードを閉じます。		
1.「新しいハードウェアの検索ウィザードの完了」画面が表示されているかを確認して 2.以下の選択肢の中から、1で確認した状態を選択してください。		Ş
3.「新しいハートウェアの検出ウィサート」の「完了」ボタンをクリックしてください。 (もう一度、「新しいハートウェアの検出ウィサート」を設定する必要があります。)	011.	
4.「MEOセットアップツール」の「次ヘーッシー、>」ホウンをクリックしてください。		
アンインストール <前ハーシャヘ 次ハーシャヘ>	キャンセル	
Completion Confirmation (IAI USB Composite De	vice)" Pag	je
S		
SIST		
, ST		
ON I		



- [9] The "Website Connection Confirmation (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. Select "No. Do not connect this time. (T)" on this "Found New Hardware Wizard" screen, and then click the [Next (N)] button. Next, select an appropriate option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button.
 - * Depending on the settings, this "Found New Hardware Wizard" screen for confirming website connection may not be displayed. If this screen does not appear, proceed to [10].



"Website Connection Confirmation (IAI USB to UART Bridge Controller)" Page





[10] The "Installation Method Selection (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. Select "Install from the list or a specific location (S)" on this "Found New Hardware Wizard" screen, and then click the [Next (N)] button. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.



"Installation Method Selection (IAI USE to UART Bridge Controller)" Page

Airoil Systems



- [11] The "Option Selection (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. Select "Find an optimal driver in the following location (S)" on this "Found New Hardware Wizard" screen and select the "Include the following location (O)" check box. Enter in the field circled in red on the "Found New Hardware Wizard" screen the file location shown on the MEC setup tool, and then click the [Next (N)] button. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.
 - * If the entered path is wrong, you cannot proceed to the next step.

	新しいハードウェアの検出ウィザード		
	を来とインストールのオブションを選んでください。		
	② 次の場所で最適のドライバを検索する(2) 下のチェウスかジスを使って、リムーバフル・ジディアやローカル パスから検索できます。検索された最適のドラ イバがインストールではます。 □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □		
	 一方(水)(水)(水)(0))(2)(2)(2)(2)(2)(2)(2)(2)(2)(2)(2)(2)(2		
	◆ ●熙(B)		
	○検索にないで、インストールするドライバを選択する(2) 一覧からドライバを選択するには、このオブションを選びます。選択されたドライバは、ハードウェアに構造のもの とは聞いません。		6
	(原記) 次へ(約) キャンセル		5
1.「新し を選択 2.赤丸で	いヘードウェアの検出ウィザード」の「゙次の場所で最適のドライベを検索する(S)」 RU、「次の場所を含める(Q)」をチェックしてください。 で囲われている欄に下記の文字列を入力(またはコピーア・ドペースト)するか	0//	
「参照 「次へ (手動 指定	(AD)ボダンを2019かしてください。 (N) シ」ボダンを2019かしてください。 かでIAI USBを任意の場所にコピーした場合は、IAI USBをコピーした場所を 毛してください。)	•	
3. I MEC	きットアップシール」の「次ヘージーへ >」ホウンをクリックしてください。		
	n'h		

"Option Selection (IAI USB to UART Bridge Controller)" Page

JB1 Air-Oil Systems



[12] The "Hardware Installation (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. Click the [Continue (C)] button on this "Hardware Installation" screen. Next, set an appropriate option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button.



"Hardware Installation (IAI USB to UART Bridge Controller)" Page

Airoil Systems



- [13] The "Completion Confirmation (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. Click the [Finish] button on this "Found New Hardware Wizard" screen. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.
 - If the "Microsoft Windows Installer 3.0 installer" page is currently displayed, proceed to [14].
 - If the "Microsoft .NET Framework 2.0 installer" page is currently displayed, proceed to [20].
 - If the "MEC PC Software Installation" page is currently displayed, proceed to [26].



"Completion Confirmation (IAPUSB to UART Bridge Controller)" Page





[14] If Microsoft .NET Framework 2.0 required by the MEC PC software is not yet installed, the display changes to the "Microsoft Windows Installer 3.0 Installer Launch" page where you can start installing Microsoft Windows Installer 3.0 needed to install Microsoft .NET Framework 2.0. Click the [Start] button in the MEC setup tool.





[15] The "Microsoft Windows Installer 3.0 Installation Permission" page appears. If a "Security Warning" screen is displayed, click the [Install (R)] button and then click the [Next] button in the MEC setup tool. If no security warning is displayed, directly click the [Next] button in the MEC setup tool.

Microsoft Windows	Installer 3.0 インストール計 ロ 5ファイル - セキュリティの警告		
ະຫ 7 74	ルを実行しますか? 名前: <u>WindowsInstaller-KB984016-v2-x86.exe</u> 発行元: <u>Microsoft Corporation</u> 種類 アブリケーション 発信元		
v.com	実行(E) キャンセル 種のファイルであれば常に警告する(型) インターネットのアイルは没に立ちますが、このアイルの種類はコンピュー気に問題 を起こっするに対応的ます。(言頼する発行元のシフトウェアのみ、実行してください 。 <u>危険性の説明</u>		Ś
 「セキュリティ警告」; 表示されてい 表示されてい え「セキュリティ警告」 3、「MECセットアップツ 	が表示されているかを確認してください。 る ない D「実行(B)」ボタンをクリックしてください。 ール」の「次ページンへ、>」ボタンをクリックしてください。)`
アンインストール		rtri	

"Microsoft Windows Installer 3.0 Installation Permission" Page


[16] The "Microsoft Windows Installer 3.0 Setup Start" page appears and "Microsoft Windows Installer 3.0 Setup" screen is started. Click the [Next (N)] button on this "Microsoft Windows Installer 3.0 Setup" screen. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.

1 MECセットアップツール Ver 1.1.0.0		
OMicrosoft Windows Installer 3.0	セットアップ開始	
Windows Installer 3.0 MS130	-KB884016 セットアップ ウィザード 🔀	
\odot	Windows Installer 3.0 MSI30-KB884016 セットアップ ウィザードの開始	
	この更新をインストールする前に、次のことをお勧めします。 - システムのいシカッジを作成する - 聞いているすべてのプログラムを開ける	
	インストールを完了するために、このウィザードを終了する前に Windows を 再起動する必要がある場合があります。	
	統行するには、 D女へJ をクリックしてください。	
	(第3位) (次入版) キャンセル	
1.「Microsoft Windows Installer 2.「MEOセットアップゲール」の「次へ^-	30 セットファブリの「次へ(N) >」ボタンをクリックしてくださ ジベ >」ボタンをクリックしてください。	oileon
7シインストール く前へ い	バー (次パージパー) スキップ (水) キャ	1211
"Microsoft Window	vs Installer 3.0 Setup Starť	Page

[17] The "Microsoft Windows Installer 3.0 Installation Start" page appears. Select the "I agree (A)" check box on this "Microsoft Windows Installer 3.0 Setup" screen, and then click the [Next (N)] button. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.



"Microsoft Windows Installer 3.0 Installation Start" Page



[18] The "Microsoft Windows Installer 3.0 Installation Progress" page appears. Wait for a while until this "Microsoft Windows Installer 3.0 Setup" screen indicating that the system is being updated changes to a different screen. Once the screen has changed, click the [Next] button in the MEC setup tool.

Windows Install	er 3.0 MS330-KB884016 セットアップ ウィザード	
システムの更新	Ф 🥂	
II148	現在の構成を検査し、現在のファイルをアーカイブしてファイルを更新しています。しば がお持ちたてい。 ファイルのパックアップを作成しています	
и	ジストリのパックアップを作成しています	
	《扇砂街》 元7	
crosoft Window トールが行われて らくお待ちくださ 画面が切り替れ ページへ >」ホッシン	s Installer 3.0 セットアップリによりMicrosoft Windows Installer 3 います。 い。 ったら「MECセットアップツール」の をクリックしてください。	0 Ø C

"Microsoft Windows Installer 3. Unstallation Progress" Page

30



- [19] The "Microsoft Windows Installer 3.0 Installation Completion" page appears. Clear the "Do not restart now (D)" check box on this "Microsoft Windows Installer 3.0 Setup" screen and click the "Finish" button. Microsoft Windows will restart. After Microsoft Windows has restarted, start the MEC setup tool.
 - * The location of the executable file of the MEC setup tool is shown in the MEC setup tool, so check this location before restarting the MEC setup tool.



"Microsoft Windows Installer 3.0 Installation Completion" Page





[20] Once the MEC setup tool starts, the "Microsoft .NET Framework 2.0 Installer Launch" page appears. Click the [Start] button in the MEC setup tool.

1 MECセットアップツール Ver 1.1.0.0	
1.Microsoft.NET Framework 2.0 のインストーラを起動します。 「MECセットアップツール」の「開始」ホタンをクリックしてください。	
	4
	ر ب
	. 31.
く前パージへ	财務 終了
"Microsoft .NET Framework 2.0 Insta	ller Launch" Page
Si	
C. C.	
C Y	
$O_{\prime\prime}$	



[21] The "Microsoft .NET Framework 2.0 Installation Permission" page appears. If a "Security Warning" screen is displayed, click the [Install (R)] button and then click the [Next] button in the MEC setup tool. If no security warning is displayed, directly click the [Next] button in the MEC setup tool.

■ MECセッドフップツール Ver 1.1.0.0		
O Microsoft .NET Framework 2.0 インストール計画		
朝いているファイルーセキュリティの言言		
このファイルを実行しますか?		
名前: <u>dotretTx exe</u> 発行元 <u>Microsoft Corporation</u> 種類 アブリケーション 発信元:		
実行(<u>R</u>) キャンセル		
✓この種類のファイルであれば常に警告する(W)		
インターネットのファイルは役に立ちますが、このファイルの種類はコンピュータに問題 を起こす可能性があります。信頼する発行元のソフトウェアのみ、実行してください 。危険性の説明		0
1.「セキュリティ警告」が表示されているかを確認してください。		•
(*) 表示されていない 2.「セキョリティ響告」の「実行(R)」本物/を列ックしてください。 2.「セモャリティッシュー」の「少ないことへ」、「大阪」ながしか」でください。	OH.	
3.1 MED 29(797) 5-1010517(X-2) X 21(h 922)9970 CX128(1.		
N.C.		
7ワイシストール 〈前ページ'へ 次ページ'へ 〉	キャンセル	

"Microsoft .NET Framework 2.0 Installation Permission" Page

Air-Oil Systems



[22] The "Microsoft .NET Framework 2.0 Setup Start" page appears. Click the [Next (N)] button on this "Microsoft .NET Framework 2.0 Setup" screen, and then click the [Next] button in the MEC setup tool.

ECtol77	7*9ール Ver 1.1.0.0 ET Example 2.0 たいていつ #8か		
	Microsoft NET Framework 2.0 291797	1	
	Microsoft NET Framework 20 セットアップへようこそ		
	このウィザードに従ってインストールを達めます。		
1. Microso 2. Miccoso	<u> </u>	だざい。	R
		roil	.0
7545	ストール 〈前へーンへ〉 次へーンへ〉 スキッフ・シン	++>tu	
"Micros	oft .NET Framework 2.0 Setup Star	rt" Page	

[23] The "Microsoft .NET Framework 2.0 Installation Start" page appears. Select the "I agree (A)" check box on this "Microsoft .NET Framework 2.0 Setup" screen, and then click the [Install (I)] button. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.



"Microsoft .NET Framework 2.0 Installation Start" Page



[24] The "Microsoft .NET Framework 2.0 Installation Progress" page appears. Wait for a while until this "Microsoft .NET Framework 2.0 Setup" screen indicating that this software component is being installed changes to a different screen. Once the screen has changed, click the [Next] button in the MEC setup tool.

🚹 MEC 221797	"প−≱ Ver 1.1.0.0	
OMicrosoft .NE	T Framework 2.0 インストール 中	
	🤴 Microsoft NET Framework 2.0 セットアップ	
	コンボーネントのインストール	
	選択した項目がインストールされます。	
	- パンフトールの一部の1分9-	
	+e20000	$c \Psi$
1. Microsof	t .NET Framework 2.0 セットアップコンよりMicrosoft .NET Framew	rork 2.0 0
インストールか しばらくおう	行われています。 待ちください。	Oliv
2.この 画面が	が切り替わったら「MECセットアッフ ^か ツール」の 、、」はやいを加い加いてください。	
	. P.	
	A.	
アンインス	(トール く前ページヘ) 次ページヘ > スキップ>>	キャンセル
	C)*	
Aicrosoft	NET Framework 2.0 Installation Pro	aress" Page
		3
	Gi	
	XO	
	5	
(
	7 '	
li	_	



[25] The "Microsoft .NET Framework 2.0 Installation Completion" page appears. Click the [Finish (F)] button on this "Microsoft .NET Framework 2.0 Setup" screen. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.

OMicrosoft .N	フツール Ver 1.1.0.0 IET Framework 2.0 インストール完了	
	Microsoft .NET Framework 2.0 セットアップ	3
	セットアップ完了	
	Microsoft NET Framework 2.0 が正常にインストールされました。 この製品用の最新の Service Pack およびセキュリティ更新プログラムをダウンロードしてインストー	
	かすることであいの時代します。 詳細については、以下の Web サイトを参照してください。	
	製品サポート センター	
	877(5)	
1 [Micmer	th NET Framework 20 やットアップ1の「完了(F)はやかかりックレアくた	
2. MECty	トアップツール」の「次ページへ、>」ボダンをクリックしてください。	
		·
	•	°,
	à	
アンイン	ストール く前ページへ 次ページへ > (アページへ)	キャンセル

"Microsoft .NET Framework 2.0 Installation Completion" Page

Air-Oil Systems



[26] The "MEC PC Software Installation" page appears. Select an appropriate option in the MEC setup tool, and then click the [Start] button.





- [2] How to uninstall the USB driver
 - [1] While the MEC controller is connected, click the [Uninstall] button in the MEC setup tool. The Device Manager will launch. If the Device Manager could not be launched, the "Uninstall_My Computer Properties Display Method" page appears first. Display the My Computer Properties screen by following the onscreen instructions.

Next, the "Uninstall_Device Manager Display Method" page appears. Select the "Hardware" tab on the "System Properties" screen, and then click the [Device Manager (D)] button.



"Uninstall_My Computer Properties Display Method" Page



"Uninstall_Device Manager Display Method" Page

- [2] The "Uninstall_USB Uninstallation Method" page appears. Click "+" on the left side of "USB Controllers" to expand the USB controllers. Check if any of the devices has a "!" icon shown next to it.
 - If any device has a "!" icon, right-click the device and select [Delete (U)] to delete the device. Next, select an appropriate option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button.



- [3] The "Uninstall_Port Uninstallation Method" Page appears. Click "+" on the left side of "Ports" to expand the ports. Check if any of the devices has a "!" icon shown next to it.
 - If any device has a "!" icon, right-click the device and select [Delete (U)] to delete the device. Next, select an appropriate option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button.
 - * Once a device with "!" is deleted in step [2], that device will no longer be displayed. Click the [Next] button in the MEC setup tool.



"Uninstall_Port Uninstallation Method" Page

[4] The "Wizard Display Confirmation" page appears and you go back to the start of installation.

- 1.2.2 How to Install the Software/Uninstall the USB Driver on a PC Running Windows 2000
 - [1] How to install the MEC PC software
 - (1) When installing from the CD-ROM

Set the CD-ROM containing this software in the CD-ROM drive.

- The MEC setup tool will launch automatically.
- * If the MEC setup tool does not launch automatically, click **1** in the CD-ROM. The MEC setup tool will launch.
- (2) When you have downloaded the ZIP file
 - [1] Download the file containing this software "mec_v*_**_**.zip" from IAI's website.
 - [2] Unzip the file using an appropriate tool.
 - [3] Among the extracted files, find the "MECSetupTool.exe" icon.
 - [4] Double-clicking
- (3) When you have downloaded the self-extracting file
 - [1] Download the file containing this software "mec_v*_**_**.exe" from IAI's website.
 - [2] Move the downloaded file to the desktop or other location of the PC in which the software will be installed.

0

[3] Double-click **[**], and the files peeded to set up the MEC PC software will be extracted.



Extracting screen

PMEC/AMEC=

- [4] When all files have been extracted, the MEC setup tool launches automatically.
- [5] Once you have extracted the files and set up the MEC PC software, the "MEC" folder created in the extraction process is no longer necessary. Delete this folder if you won't be using it in the future.

* "**" in the file name indicates the version number.

Air-Oil Systems, Inc. WWW. airoil.com



(4) How to use the MEC setup tool

In addition to installing the "MEC PC Software," the MEC setup tool also provides the operating procedure to install the software.

When installing the "USB driver," for example, the "Start the Found New Hardware Wizard" screen opens a new window, as shown below.

While checking the "MEC Setup Tool" page, follow the instructions provided on the "Start the Found New Hardware Wizard" screen.

(Note) If the "MEC Setup Tool" page you must check is overlapping with the "Start the Found New Hardware Wizard" screen, as shown below, click whichever screen you want check or operate on to bring it to the front and then check a desired item or perform a desired operation.





(5) Notes on installing the USB driver

When connecting the PC to multiple MEC controllers, all of the applicable MEC controllers must be connected one by one and the USB driver for each controller installed separately.

To install the USB driver for the second or subsequent MEC controller, click I to launch the "MEC Setup Tool."

As you have done for the first MEC controller, install the USB driver according to the onscreen instructions provided by the "MEC Setup Tool."

[Refer to (6), "Starting a MEC setup."]

Note, however, that installation of the following software was completed with the first controller and they need not be installed again:

- Microsoft Windows Installer 3.0
- Microsoft .NET Framework 2.0
- MEC PC software

When all USB drivers have been installed, close the setup tool by following the procedure below:

[1] On the page to "Confirm Completion (IAI USB to UART Bridge Controller)," click the [Next] button.



"Completion Confirmation (IAI USB to UART Bridge Controller)" Page



[2] The "MEC PC Software Installation" page appears. Select the "Installation completed" check box, and then click the [Close] button. The "MEC Setup Tool" is closed.





- (6) Starting a MEC setup
 - [1] The "Start MEC Setup Tool" page appears. Click the [Start Setup] button. When the [Start Setup] button is clicked, the "Found New Hardware Appearing Up to Twice Warning" screen appears. Click the [OK] button, and the IAI USBv2 will be copied.
 - * If the copying fails, the "IAI USB copying failed" screen appears. If this screen appears, copy the IAI USBv2 folder in the Data folder to the PC. Write down the location to which this folder was copied and keep this memo with you, because you will need it on the "Found New Hardware Wizard" screen.



IAI USB	
8	IAI USBのコビーlこ失敗しました。 続けてUSBドライバのインストールを行いますか? 「OKJボタンをクリックした場合・・・・・・Dataフォルダ内lに保存されているIAI USBv2を任意の場所にコビーし、 保存場所をメモしてください。 「キャンセル」ボタンをクリックした場合・・・「IAI USBのコビーlこ失敗」が閉じます。 「MECセットアップツール」の「MECセットアップ開始」ボタンをクリックしてください。
+	 の K キャンセル

"IAI USB Copying Failed" Screen

- [2] The "Wizard Display Confirmation" page appears. Select an appropriate option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button.
 - * If you don't need an explanation of the "Found New Hardware Wizard," click the [Skip] button. A page showing the "IAI USB Storage Location" will appear. On this page, click the [Next] button. The page you will be switched to varies depending on the status of installation.
 - If the "Microsoft Windows Installer 3.0 installer" page is currently displayed, proceed to [20].
 - If the "Microsoft .NET Framework 2.0 installer" page is currently displayed, proceed to [25].
 - If the "MEC PC Software Installation" page is currently displayed, proceed to [30].



"IAI USB Storage Location Display" Page



[3] The "Connection Confirmation" page appears. Connect the MEC controller. If the MEC controller is already connected, unplug the USB connector and then plug it again. When the above operation is complete, click the [Next] button.



- [4] The "Installation Progress Check (IAI USB Composite Device)" page appears. Click the [Next] button in the MEC setup tool.
 - * Depending on the condition, all USB drivers may be installed automatically. If all USB drivers were installed automatically, click the [Skip] button to skip the explanation screen for "Found New Hardware."

Click the [Next] button on the "IAI USB Storage Location Display" page that opened in step [2]. The page you will be switched to varies depending on the status of installation.

- If the "Microsoft Windows Installer 3.0 installer" page is currently displayed, proceed to [20].
- If the "Microsoft .NET Framework 2.0 installer" page is currently displayed, proceed to [25].
- If the "MEC PC Software Installation" page is currently displayed, proceed to [30].

■査 MECセットアップ ** Ver 1.1.0.0	
○インストール 中確認(IAI USB Composite Device)	
新しいいードウェアが見つかりました CP2102 USB to UART Bridge Controller CP2102 USB to UART Bridge Controller	
· · · · ·	
	N.
N.	
1.1 新しいハードワテアが見つかりました」が表示されているかを確認してくたさい。 2.以下の選択肢の中から、1で確認した状態を選択してください。	
 で表示されている で表示されていない 	
3.「MECセットアップツール」の「次ページへ >」本のを切りックしてください。	
Si	
×O`	
アソインストール (文ページへ) 次ページヘン スキップ >> キャン	en
Installation Progress Check (IAI USB Composite Dev	vice)" Page

[5] The "Requiring Files Wizard Confirmation (IAI USB Composite Device)" page appears. Check if this "Requiring Files" screen is displayed.

• If this screen is displayed, confirm that the file name with a red underline is slabbus.sys or slabser.sys, and then select an appropriate option in the MEC setup tool and click the [Skip] button. On the "IAI USB Storage Location Display" page to which the tool has skipped, enter the storage location of the IAI USB in the field circled in red.

Click the [Next] button on the "IAI USB Storage Location Display" page that opened in step [2]. The page you will be switched to varies depending on the status of installation.

- If the "Microsoft Windows Installer 3.0 installer" page is currently displayed, proceed to [20].
- If the "Microsoft .NET Framework 2.0 installer" page is currently displayed, proceed to [25].
- If the "MEC PC Software Installation" page is currently displayed, proceed to [30].
- If none of these screens are displayed, select an appropriate option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button.

○ファイルが:	必要ウィザー	忭確認(IAI USB Composite Device)	. 0
			il.
	ファイルが必要		
		IAI USB Composite Device Installation disk 上のファイル 'slabbus.sys' が必要です。	
		マーノリの物体現所ものパフォンカレス 「いりまかいわ」アノギャー	
		No NOVEMBER AND CONTRACTOR TON BOUNDARY	
		●照(0)	
	-		
1 [7=/	 11.55.这要1		
1.[77/ 2.以下	の選択肢(参照@ が表示されているかを確認してください。 り中から、1で確認した状態を選択してください。	
1.[ファイ 2.以下 で表	ルが必要」 の選択肢の 行っされてい	参照@ が表示されているかを確認してください。 D 中から、1 で確認した状態を選択してください。 かない。	
1.[ファイ 2.以下 で表 3.「ME(ルが必要」 の選択肢の ほっされてい そっされてす こセットアップ?	参照(Q) が表示されているかを確認してください。 D中から、1 で確認した状態を選択してください。 いない 3り、赤下線部のをtabbus.sys又はslabser.sys ールJの上が、ゲー、シJホタンを列ックしてください。	
1.「ファイ 2.以下 で表 3.「MEC	ルが必要」 の選択肢は 読っされてい 読っされてす こセットアップジ	参照(B) が表示されているかを確認してください。 D 中から、1 で確認した状態を選択してください。 いない がり、赤下線部のをabbus.sys又は slabser.sys ール」の「次ページペーン」ホウンをかりックしてください。	
1.[ファイ 2.以下 で表 3.「MEC	ルが必要」 の選択肢に まされてい まっされてす こセットアップシ	今照(@) が表示されているかを確認してください。 D 中から、1 で確認した状態を選択してください。 いない SV、赤下線部がをabbus.sys又は slabser.sys ールJのしたい シーへ >」ホッシをクリックしてください。	
1.[7ァイ 2.以下 で表 3.「MEC	いが必要」 の選択肢の 読ったてい 示されてす つセットアップシ	参照(@) が表示されているかを確認してください。 D 中から、1 で確認した状態を選択してください。 いない 5以、赤下線部のをおbbus.sys又は slabser.sys ール」のした、シット、>」ホウンをグリックしてください。	
1.「77/ 2.以下 で 表 3.「MEC	ルが必要」 の選択版で 示されては ったされてす こセットアップシ	参照(@) が表示されているかを確認してください。 り中から、1で確認した状態を選択してください。 いない 3り、赤下線部のを描わりしま。sys 又はslabeer.sys ール」の「スペーシーへ >」ホタンをグリックしてください。	
1.「ファイ 2.以下 で表 3.「ME	ルが必要」 の選択的では 示されてい 示されてい うセットアップン	参照(g) が表示されているかを確認してください。 り中から、1で確認した状態を選択してください。 いない 30、赤下線部のをおbbus.sys又はslabeer.sys ール」の「ひへーシーへ シ」ホウンをグリックしてください。	



[6] The "Found New Hardware Wizard Start Confirmation (IAI USB Composite Device)" page appears. Click the [Next (N)] button on this "Found New Hardware Wizard" screen. Next, select an appropriate option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button.

■査MECセットアップツール Ver 11.0.0		
○新しいハート・ウェアの検出ウィサート 新しいハート・ウェアの検出ウィサート		
新しいハードウェアの検索ウィザードの開始		
このウィザードでは、ハードウェア デバイス用のデバイス ドライバのイン・ ストールを行います。		
統計するには、したへ」をグリックしてください。		
(戻る()) 【 次へ切う】 キャンセル		\sim
1「新しいハートウェアの検出ウィザート」が表示されているかを確認してください。 (「新しいハートウェアの検出ウィザート」は最大で2回表示されます。)		
2.以下の選択肢の中から、1で確認した状態を選択してください。		
○表示されている		
 3.「新しいハート'ウェアの検出ウィサート'」の「次へ(N)>」ボタンをクリックしてください。 4.「MEOセットアッフツール」の「次ヘージ'へ>」ボタンをクリックしてください。 		
NN.		
アンインストール <前ページへ 次ページへ> スキップ >>> キャン	'EN	

"Found New Hardware Wizard Start Confirmation (IAI USB Composite Device)" Page

Airoil Systems



The "Search Method Selection (IAI USB Composite Device)" page appears. Select "Find an optimal [7] driver for the device" on this "Found New Hardware Wizard" screen, and then click the [Next] button. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.



"Search Method Selection (IAI USB Composite Device)" Page

Airoil Systems



[8] The "Search Location Selection (IAI USB Composite Device)" page appears. Select the "Specify the location (S)" check box on this "Found New Hardware Wizard" screen, and then click the [Next (N)] button. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.





[9] The "Search Location Specification (IAI USB Composite Device)" page appears. In the field circled in red on this "Found New Hardware Wizard" screen, enter the location of the IAI USB shown in the MEC setup tool. When the location has been entered, click the [Next (N)] button on the "Found New Hardware Wizard" screen. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.

■ MECセットアップツール Ver 11.0.0 ○ かきませ モデイトロント マーク・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	
(快来場所指定UAI USB Composite Device) [IUAA-FORMULATION CONTINUED	
ドライバ ファイルの特定 ドライバ ファイルをどこで検索しますか?	
新しいハードウェアの検出ウィザード	
単語元が配有する(シストートディスクを指定したドライブに挿入 して、IOK1を対うかして代たい。	
製造元の2744の3ピー元役 ・ mccount witcoms oppaterege	
(原3(8)) 次へ(8) / キャンセル	
1.赤丸で囲われている欄に下記の文字列を入力(またはコピーアンドペースト)するか 「参照(R)」ボタンをかりっかして下記の文字列と同じフォルタを選択し、 「次へへ(D) >」ボタンを切っかしてください。 (手動でIAI USBを任意の場所にコピーした場合は、IAI USBをユピーした場所を 指定してください。) 2.「MEOセットアップツール」の「次ページへ >」ボタンをかりっかしてください。	oll.co
www.	
	ヤンセル
"Search Location Specification (ALUSB Composite I	Device)" Page
tems	
SYST	
ON	
P.H.	



[10] The "Search Completion (IAI USB Composite Device)" page appears. Click the [Next (N)] button on this "Fond New Hardware Wizard" screen. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.



- [11] The "Wizard Completion (IAI USB Composite Device)" page appears. Select the name indicated by a red underline, and then click the [Finish] button on this "Found New Hardware Wizard" screen. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.
 - If you have selected "IAI USB Composite Device," proceed to [12].
 - If you have selected "IAI USB to UART Bridge Controller," the page you will be switched to varies depending on the status of installation of Microsoft Windows Installer 3.0 or Microsoft .NET Framework 2.0.
 - If the "Microsoft Windows Installer 3.0 installer" page is currently displayed, proceed to [20].
 - If the "Microsoft .NET Framework 2.0 installer" page is currently displayed, proceed to [25].
 - If the "MEC PC Software Installation" page is currently displayed, proceed to [30].



- [12] The "Installation Progress Check (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. Click the [Next] button in the MEC setup tool.
 - Depending on the condition, all USB drivers may be installed automatically. If all USB drivers were installed automatically, click the [Skip] button to skip the explanation screen for "Found New Hardware."

Click the [Next] button on the "IAI USB Storage Location Display" page that opened in step [2]. The page you will be switched to varies depending on the status of installation.

- If the "Microsoft Windows Installer 3.0 installer" page is currently displayed, proceed to [20].
- If the "Microsoft .NET Framework 2.0 installer" page is currently displayed, proceed to [25].
- If the "MEC PC Software Installation" page is currently displayed, proceed to [30].

1 ● MECセットアップツール Ver 1.1.0.0	
U1/AP-A THE ALL OSE to UART Endge Controller	
新しいハードウェアが見っかりました	[c, Q]
CP2102 USB to UART Bridge Controller	
1241-14409	Ψ
N.	
N	
1.「新しいハートウェアが見つかりました」が表示されているかを確認してください。	
2.以下の選択肢の中から、1で確認した状態を選択しています。	
c表示されていない	
3.「MECセットアップツール」の「次ページへ >」ホウムをクリックしてください。	
61	
アンインストール (アページへ) スキップ >> キャ	iven 🛛

"Installation Progress Check (IAI USB to UART Bridge Controller)" Page

- [13] The "Requiring Files Wizard Confirmation (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. Check if this "Requiring Files" screen is displayed.
 - If this screen is displayed, confirm that the file name with a red underline is slabbus.sys or slabser.sys, and then select an appropriate option in the MEC setup tool and click the [Skip] button. On the "IAI USB Storage Location Display" page to which the tool has skipped, enter the storage location of the IAI USB in the field circled in red.

Click the [Next] button on the "IAI USB Storage Location Display" page that opened in step [2]. The page you will be switched to varies depending on the status of installation.

- If the "Microsoft Windows Installer 3.0 installer" page is currently displayed, proceed to [20].
- If the "Microsoft .NET Framework 2.0 installer" page is currently displayed, proceed to [25].
- If the "MEC PC Software Installation" page is currently displayed, proceed to [30].
- If none of these screens are displayed, select an appropriate option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button.





[14] The "Found New Hardware Wizard Start Confirmation (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. Click the [Next (N)] button on this "Found New Hardware Wizard" screen. Next, select an appropriate option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button.

MECセットアッフ ^ペ ソール Ver 1.1.0.0		
・新しいハート・ウェアの検出ウィザート*	開始確認(IAI USB to UART Bridge Controller)	
	新しいハードウェアの検索ウィザードの開始	
	このウィザードでは、ハードウェア デバイス用のデバイス ドライバのイン ストールを行くはず。	
	統行するには、D欠へ】をクリックしてください。	
	< 戻る(印) (次へ(辺)) キャンセル	
1.「新しいハート・ウェアの検出ウィ!	ゲード」が表示されているかを確認してください。 サードリナ最大で2回表示されます。)	
2.以下の選択版の中から、「 で表示されている	「唯認したれた感で)基抗してくたるい。	
 表示されていない 		
3.「新しいハートゥェアの 検出ウィ+ 4.「MECセットアッフツール」の「次ペ	げード」の「次へ(№)>」ホッシをクリックしてください。 パージへ>」ホッシをクリックしてください。	
	N	•
く前ペー	ジヘ (次ページヘン) スキップ >> ・ キャ	rtn
	10.	

"Found New Hardware Wizard Start Confirmation (IALUSB to UART Bridge Controller)" Page

[15] The "Search Method Selection (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. Select "Find an optimal driver for the device (S)" on this "Found New Hardware Wizard" screen, and then click the [Next (N)] button. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.



"Search Method Selection (IAI USB to UART Bridge Controller)" Page



[16] The "Search Location Selection (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. Select the "Specify the location (S)" check box on this "Found New Hardware Wizard" screen, and then click the [Next (N)] button. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.

🚹 MEOセットア	γ7 [%] /−⊮ Ver 1.1.0.0	
○検索場所	行選択(IAI USB to UART Bridge Controller)	
	所しいハードウェアの検出ウィザード	
	F54バ ファイルの特定 ド54バ ファイルをどこで後帯しますか?	
	次のハードウェアデバイスのドライバファイルの検索	
	CP2102 USB to UART Bridge Controller	
	このコンピュータ上のドライバ・データベースおよび指定の模葉場所から遭切なドライバを検索します。	
	検索が開始するには、しかくしをショックリング、ショフゥピー・ティスクまたは、OD-FOOMドライブで検索して いる場合は、フロッピー・ティスクまたののを挿入してからしかくしをグリックしてください。 検索が開かっけフッシン 「「フロッピーディスクドライブ(20)	
	CD-ROM F5(7(Q)	
	Microsoft Windows Update(M)	
	〈戻る(B) (次へ(B)) キャンセル	
1.「新し 「新し 2.「MEC	いハートウェアの検出ウィザート门の「場所を指定(S)」のみにチェックを入れ、 いハートウェアの検出ウィザート门の「次へへ(M) >」ホウンを列ックしてください。 ・セットアップツール」の「次ペーンペー>」ホウンを列ックしてください。	
	Ċ	
	- Nr	
アン	イジストール 〈前ページへ 〉 次ページへ 〉 スキャフ* >> キャンt	zル

"Search Location Selection (IAI USB to UART Bridge Controller)" Page



[17] The "Search Location Specification (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. In the field circled in red on this "Found New Hardware Wizard" screen, enter the location of the IAI USB shown in the MEC setup tool. When the location has been entered, click the [Next (N)] button on the "Found New Hardware Wizard" screen. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.

10 MECセットアップツール Ver 1.1.0.0	
○検索場所指定(IAI USB to UART Bridge Controller)	
ドライバファイルの特定 ドライバファイルをとこで検索しますか?	
新しいハードウェアの検出ウィザード メリシュアの検出ウィザード メリシュアが記載するインストニル・ディスクを指定したドライブに挿入 OK	
\$\\\bar{0}2r(407\)-\(\car{0})	
т. инсловот инсологи органации.	2
< 戻る(B) 次へ(3) > キャンセン	
 赤丸で囲われている欄に下記の文字列を入力(またはユピーアンドペースト)する 「参照(2)」ホ物を初りったして下記の文字列と同じフォルタを選択し、 「次へへ(2) >」ボ物をグリックしてたださい。 (手動でIAI USBを任意の場所にコピーした場合は、IAI USBをユピーした場所を 指定してください。) 2.「MEOセットアップツール」の「次ぺージへ >」ホ物をグリックしてください。 	
IN.O	
アンインストール 〈前ハージヘ 次ハージヘ > (スキップ >>	++>>セル

"Search Location Specification (IALUSB to UART Bridge Controller)" Page





[18] The "Search Completion (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. Click the [Next] button on this "Fond New Hardware Wizard" screen. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.

■ MECセットアップ ツール Ver 1.1.0.0	
○検索完了(IAI USB to UART Bridge Controller)	1971 - 1975 - 1975 - 1975 - 1975 - 1975 - 1975 - 1975 - 1975 - 1975 - 1975 - 1975 - 1975 - 1975 - 1975 - 1975 -
新しんパードウェアの検出ウィザード	
ドライバ ファイルの検索 ハードウェア デバイスのドライバ ファイル検索が終了しました。	
次のデバイスのドライバが検索されました	
CP2102 USB to UART Bridge Controller	
● このデバイスのドライバが見っかりました。このドライバをインストールオなには、したへ3 をクリックしてくださ い	
3	
< 戻る(g) (次へ切) キャンセル	
1.「ハートウェアデバイスのト・ライハンファイル検索が終了しました。」が表示されているかを	
確認してくたさい。 2.以下の選択肢の中から、1で確認した状態を選択してください。 の表示されている	
 ・ 表示されていない 	
3.「新しいハードウェアの検出ウィザード」の「次へ(N) >」ボタンをクリックしてください。 4.「MECセットアップツール」の「次ページーへ >」ボタンをクリックしてください。	il.
	5
() ()	
	ven
	1
"Search Completion (IAI USB to UART Bridge Contr	oller)" Page
	enery rage
S	
× O	
5	
\sim	
$\mathbf{\nabla}$	
Y	
· ·	



- [19] The "Wizard Completion (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. Click the [Finish] button on this "Found New Hardware Wizard" screen. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.
 - If the "Microsoft Windows Installer 3.0 installer" page is currently displayed, proceed to [20].
 - If the "Microsoft .NET Framework 2.0 installer" page is currently displayed, proceed to [25].
 - If the "MEC PC Software Installation" page is currently displayed, proceed to [30].





[20] If Microsoft .NET Framework 2.0 required by the MEC PC software is not yet installed, the display changes to the "Microsoft Windows Installer 3.0 Installer Launch" page where you can start installing Microsoft Windows Installer 3.0 needed to install Microsoft .NET Framework 2.0. Click the [Start] button in the MEC setup tool.




[21] The "Microsoft Windows Installer 3.0 Setup Start" page appears and "Microsoft Windows Installer 3.0 Setup" is started. Click the [Next (N)] button on this "Microsoft Windows Installer 3.0 Setup" screen. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.

■ MECセットアップツール Ver 1.1.0.0		
OMicrosoft Windows Installer Windows Installer 30 MS30-	r 3.0 セットアッフ?開始 -×B884016 セットアップ ウィザード	X
8	Windows Installer 3.0 MSI30-KB884016 ゼットアップ ウィザードの開始	
	この更新をインストールする前に、 - シュフェレが得まっつかの東新	
	- システムのバックアップ	
	- すべてのアプリケーションの終了	
	を行うことをお勧めします。このインストールを完了するには、ウィザードの終 了後、Windows を再起動する必要がある可能性があります。 統行するには、〔次へ〕をクリックしてください。	
	< 現る(型) (二次へ)(図) キャンセル	
1.「Microsoft Windows Ins 2.「MECセットアッフやール」の「	ttaller 3.0 セットアップ」の「次へ(<u>N</u>) >」ホウンをクリックして 次ペーン'へ >」ホウンをクリックしてください。	K/EBUN.
		.011
アンインストール く前	ページヘ [次ページヘ >] スキップ >>	キャンセル
	N.	
'Microsoft Wind	ows Installer 3.0 Setup Sta	art" Page

[22] The "Microsoft Windows Installer 3.0 Installation Start" page appears. Select the "I agree (A)" check box on this "Microsoft Windows Installer 3.0 Setup" screen, and then click the [Next (N)] button. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.



"Microsoft Windows Installer 3.0 Installation Start" Page



[23] The "Microsoft Windows Installer 3.0 Installation Progress" page appears. Wait for a while until this "Microsoft Windows Installer 3.0 Setup" screen indicating that the system is being updated changes to a different screen. Once the screen has changed, click the [Next] button in the MEC setup tool.

遺語MECセットアップツール Ver 1.1.00 OMicrosoft Windows Installer 3.0 インストール中	<u> </u>
Windows Installer 30 MSB0-KB884016 セットアップ ウィザード	
システムの更新中	
現在の場底を検査し、現在のファイルをアーカイブしてファイルを更新しています。しば いた時待ちにをとい。 インストールを終了しています	
詳細 グリーンアップを実行しています	
CAUSE (たい) CUTATION STATE CU	3.0 ^{(D}
Sir),,
NN.	
	th

"Microsoft Windows Installer 3. Unstallation Progress" Page



- [24] The "Microsoft Windows Installer 3.0 Installation Completion" page appears. Clear the "Do not restart now (D)" check box on this "Microsoft Windows Installer 3.0 Setup" screen and click the [Finish] button. Microsoft Windows will restart. After Microsoft Windows has restarted, start the MEC setup tool.
 - * The location of the executable file of the MEC setup tool is shown in the MEC setup tool, so check this location before restarting the MEC setup tool.



"Microsoft Windows Installer 3.0 Installation Completion" Page





[25] Once the MEC setup tool starts, the "Microsoft .NET Framework 2.0 Installer Launch" page appears. Click the [Start] button in the MEC setup tool.

10 MECセットアップツール Ver 1.1.0.0		
1. Microsoft NET Framework 2.0 のインストーラを起動します。 「MECセットアップツール」の「開始」ボウンをクリックしてください。		
		òų
< 前ページへ 開始	OHON	
Microsoft .NET Framework 2.0 Installer	Launch" Page	•

[26] The "Microsoft .NET Framework 2.0 Setup Start" page appears. Click the [Next (N)] button on this "Microsoft NET Framework 2.0 Setup" screen, and then click the [Next] button in the MEC setup tool.

	HE MECセンチックツール Ver 11.00 OMicrosoft .NET Framework 20 マイアップ開始	_0×
(▲ Moovart NET Francosco 20 195797 Microsoft NET Premover 2.0 17917737人まろこそ コロッチャードにはってインストールを1805ます。	
Air	本小型 1.「Microsoft .NET Framework 2.0 セットアップ」の「次へ(N) >」ボタンをかりックしてくださ 2.「MECセットアップツール」の「次へージー、>」ボタンをかりックしてください。	۲L ۲.
		th

"Microsoft .NET Framework 2.0 Setup Start" Page



[27] The "Microsoft .NET Framework 2.0 Installation Start" page appears. Select the "I agree (A)" check box on this "Microsoft .NET Framework 2.0 Setup" screen, and then click the [Install (I)] button. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.

I B MELSEGNER	9-1 Ver 1100	
Microsoft .	NET Framework 2.0 インストール 開始	
	使用计结误的者	
	使用許法契約者 当 マインロンパーンスで原則使用い祝好が適	
	MIDERSOFT NFT FRAMEWORK 20 FOR MIDERSOFT WANDOWS OFFRATION SUSTEM マイクルフノト 使用主利 WARMによっては、その予告出りは、市場加ノフトウル 700ライセンスを約 客間に得るします。Microsoft Windows オペレーティングシステム コフトウェア 位下行使にアト マ	
	ロロビジー 私は世界特別部の後のが高さらみ、教師に、回想したので、回復する」ポジンをクリックすることによっ てそれを特定した上で、本製品を使用します。	
	(夏5型) (1)21-ルタン) (キャンセル型)	
1.「Miurus 「インストー 2.「MECセ	aff、NET Framewurk 20 セルアップ)の「同意する(A)」をフェックし、 水①)」ボタンを列ックしてください。 メテップラール」の「次ペーン'へ)」ボタンを列ックしてください。	
		0
		il.

"Microsoft .NET Framework 2.0 Installation Start" Page

[28] The "Microsoft .NET Framework 2.0 Installation Progress" page appears. Wait for a while until this "Microsoft .NET Framework 2.0 Setup" screen indicating that this software component is being installed changes to a different screen. Once the screen has changed, click the [Next] button in the MEC setup tool.

	MFCtzb/7o7%-JL Vier 1100 OMicrosoft .NET Framework 90 (12)-ル中 伊Reserve 12T の	
•	- 2.2	
Air	エンボーイントの金融を使用していよう モンドーレートの金融を使用していよう キャンセルシー 1.「Microsoft、NET Framework 2.0 セットアップリーによりMicrosoft、NET Framework 2 インストームが行られています。 しばる人に持ちください。 2.この画面が切り替わったら「MECセットアップウール」の 「次ペーン・ヘントホッルを加ったしてださい。	:o ග
	774921-1ん く前へージへ (次ヘージへ) スキップ >> キャン	124

"Microsoft .NET Framework 2.0 Installation Progress" Page



7

[29] The "Microsoft .NET Framework 2.0 Installation Completion" page appears. Click the [Finish (F)] button on this "Microsoft .NET Framework 2.0 Setup" screen. Next, click the [Next] button in the MEC setup tool.



[30] The "MEC PC Software Installation" page appears. Select an appropriate option in the MEC setup tool, and then click the [Start] button.

	■ MEOとカチラクツール Ver 11.00 MEOA ウエックフトのインストールを開始します。 以下の 違択肢の 中から (つ違択してください。 (「開始はおやまたにはいた、1ホ やぶをクリックすると「MEOセットアップツール」は ここで終了します。) MEOムウエンクトールを開始する MEICクエストールの「開始」がかをクリックしてください。 MEOムクエックトの「開始」がかたクリックしてください。 	X
il.	oil -	
	< 前ページへ 開始	終了

"MEC PC Software Installation" Page



- [2] How to uninstall the USB driver
 - [1] While the MEC controller is connected, click the [Uninstall] button in the MEC setup tool. The Device Manager will launch. If the Device Manager could not be launched, the "Uninstall_My Computer Properties Display Method" screen appears first. Display the "My Computer Properties" page by following the onscreen instructions.

Next, the "Uninstall_Device Manager Display Method" page appears. Select the "Hardware" tab on the "System Properties" screen, and then click the [Device Manager (D)] button.



"Uninstall_Device Manager Display Method" Page

PMEC/AMEC=

- [2] "Uninstall_Uninstallation Method" page apperas. Click "+" on the left side of "Other Devices" to expand the other devices. Check if any of the devices has a "!" icon shown next to it.
 - If any device has a "!" icon, right-click the device and select [Delete (U)] to delete the device. Next, select an appropriate option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button.

᠍置MECセットアップ [●] ツール Ver 1.1.0.0	
○アンインストール_アンインストール方法	
() 第19 第20 (20) (10 - 7) 前面 図 図 (20) 図 図 (20) () (20) (20) (20) (20) (20) (20) (20	
 「デパイスマネージャ」内の「その他のデパイス」の「+」を列ックすると、「その他のデパイス」が展開されます。「!」の表示があるかを確認してください。 「!」の表示がある 「!」の表示がある 「!」の表示はない 「!」の表示はないが、「IAI USB to UART Bridge Controller」の表示がある。 1.1」の表示を右列ックし、削除を左列ックし、デパイスの割付を削除してください。 4.「MEOセットアップツール」の「次ページペーン」ボックンを列ックしてくたさい。 	
アバシストール 〈前ページへ〉 次ページへ〉 サキップ>>>	キャンセル
Uninstall_Uninstallation Method" page	3

- [3] The "Wizard Display Confirmation" page appears and you go back to the start of installation.
- uspiay Confirmation" r steri steri steri steri

ΡΜΕĊΑΜΕĊ

- 1.2.3 How to Install the Software/Uninstall the USB Driver on a PC Running Windows Vista
 - How to install the MEC PC software
 - (1) When installing from the CD-ROM

Set the CD-ROM containing this software in the CD-ROM drive.

- The MEC setup tool will launch automatically.
- * If the MEC setup tool does not launch automatically, click II in the CD-ROM. The MEC setup tool will launch.
- (2) When you have downloaded the ZIP file
 - [1] Download the file containing this software "mec_v*_**_**_zip" from IAI's website.
 - [2] Unzip the file using an appropriate tool.
- [4] Double-clicking will launch the MEC setup tool.
 When you have downloaded the self-extra
 [1] Download the fit. (3) When you have downloaded the self-extracting file
 [1] Download the file control [1] Download the file containing this software "mec_v*_**_**.exe" from IAI's website.
 - [2] Move the downloaded file to the desktop of other location of the PC in which the software will be installed.



* If the "User Account Control" screen is displayed, click [Allow (A)].



"User Account Control" Screen



[3] Double-click

, and the files needed to set up the MEC PC software will be extracted.

インストール先(D) C#Users%5oftDev#Desktop 適行状況		mec¥AUIOKUNINE を解滅しています mec¥Dets¥Execute¥dotnettxexe 名解滅しています]
進行状況	and the second	インストール先(0) C年Users¥5oftDev#Deaktop 参照(W)
		進行状況

Progress Screen during File Extraction

- [4] When all files have been extracted, the MEC setup tool launches automatically.
- [5] Once you have extracted the files and set up the MEC PC software, the "MEC" folder created in the extraction process is no longer necessary. Delete this folder if you won't be using it in the future.

* "**" in the file name indicates the version number.

(4) How to use the MEC setup tool In addition to installing the "MEC PC Software," the MEC setup tool also provides the operating procedure

to install the software. When you install an "USB driver," for example, as shown in the figure below, the "Update Driver Software" screen is displayed in a separate window.

While checking the "MEC Setup Tool" page, perform the steps on the "Update Driver Software" screen as instructed.

(Note) If the "MEC Setup Tool" page to verify the setup and the "Update Driver Software" screen to perform an operation are overlapping each other as shown in the figure below, click the screen for verification or the screen for operation to bring it to the front, and then verify the setup or perform an operation.

	*********************************	Device)	"MEC Setup Tool"
"Update Driver Software"	トラインドレプトウェアの更新・CP2102 USB to UART Bridge Controleで このようなからでドライバップトウェアを検索しますか?	2.73	page
	◆ 自動的に要認されたドライバ(ソフトウェアを検索します(5) コンピューラとインターネットでデバイス用の厳新のドライバ(ソフトウェアを 検索します。		
	◆ コンピュータを参照してドライバンプトウェアを検索します(R) ドライバンプトウェア生手動で検索してインストールします。		
		5 24y7 >> 96/28	



(5) Notes on installing the USB driver

When connecting the PC to multiple MEC controllers, all of the applicable MEC controllers must be connected one by one and the USB driver for each controller installed separately.

To install the USB driver for the second or subsequent MEC controller, click **and the "MEC** Setup Tool."

As you have done for the first MEC controller, install the USB driver according to the onscreen instructions provided by the "MEC Setup Tool."

[Refer to (6), "Starting a MEC setup."]

Note, however, that installation of the following software was completed with the first controller and they need not be installed again:

• MEC PC software

When all USB drivers have been installed, close the setup tool by following the procedure below:

[1] The "Completion of Driver Software Update (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. Click the [Close (C)] button on the "Update Driver Software" screen. Select an option in the MEC setup tool, and click the [Next] button.



"Completion of Driver Software Update (IAI USB to UART Bridge Controller)" Page



[2] The "MEC PC Software Installation" page appears. Select the "Installation completed" check box, and then click the [Close] button. The "MEC Setup Tool" is closed.





- (6) Starting a MEC setup
 - [1] The "Start MEC Setup Tool" page appears.
 - Click the [Start Setup] button. When the [Start Setup] button is clicked, the IAI USBv2 will be copied. * If the copying fails, the "IAI USB copying failed" screen appears. If this screen appears, copy the
 - IAI USBv2 folder in the Data folder to the PC. Write down and keep the location where the folder was saved as it may be required during a driver software update.
 - * The page you move to after clicking the [Start Setup] button varies depending on the installation status.
 - If the "IAI USB to UART Bridge Driver Installer" page is displayed, proceed to [2].
 - If the "Connection Confirmation" page is displayed, proceed to [6].



"IAI USB Copying Failed" Screen



[2] The "IAI USB to UART Bridge Driver Installer" page appears. Click the [Install] button on the "IAI USB to UART Bridge Driver Installer" screen, and then click the [Next] button in the MEC setup tool.

	141 USB to UART Ridge Controller Driver Inda	slier		
	IAI Corporation IAI USD to UARIT D idee Controller Installation Location:	Driver Version 5429		
	Ohange Install Location_	Install Cancel		
I 「IAI USE かりっかして 2.「MEOセット	tn UART Bridge Contmiler Driver I ださい。 アップシールJの「次ペーン [、] へ、>Jボウルを列	nstaller」の「Install」よゲハ lyクしてください。	*	6
			-	

IAI USB to URAT Bridge Driver Installed Page

- [3] The "Notice Display Confirmation" page appears. Confirm that the "Notice" screen is displayed.
 If it does not appear, click the [Next] button in the MEC setup tool.
 - If it is displayed, click the [Yes (Y)] button on the "Notice" screen, and then click the [Next] button in the MEC setup tool.
 - in the MEC setup tool.
 * The "Notice" screen is a screen on which you confirm to delete the IAI USB of a previous version in order to install the latest IAI USBv2. When the IAI USB of a previous version is deleted, the driver must be reassigned to the IAI product that it had been assigned to.



"Notice Display Confirmation" Page



[4] The "Windows Security" page appears. Click [Install this driver software (I)] on the "Windows Security" screen, and then click the [Next] button in the MEC setup tool.

and the second second	NINDOWS TELUTY		
8) ドライバ ソフトウェアの発行元を検証できません		
	◆ このドライバ ソフトウェアをインストールしません(D) お扱いのデバイス用の、更新されたドライバ ソフトウェアが存在するかど うが製造元の Web サイトで確認してください。		
	★ このドライバンフトウェアをインストールします(I) 酸塩元の いか サイト まっはディスカシを感じたドライバンフトウェブ のみインストールじてくてたい、とろきのシースから周辺に差異のないソ フトゥェアは、コンビュータに協善を以ぼしたり、保留を悩んだり下る可能 住があります。		
۲	¥細の表示(<u>D</u>)		
1.「Windows セキュ 2.「MECセットフッフ [®]	リティ」の「このドライハツフウェアをインストールします(1)」をクリックしてく ッール」の「次ハヘッジヘ >」オタルをクリックしてください。	žiti.	ç

- [5] The "Confirm to Restart" page appears. Click the Restart Now (R)] button on the "Microsoft Windows" screen. Windows will be restarted. After Windows is restarted, start the MEC setup tool.
 - * The location of the MEC setup tool execution file is displayed in the MEC setup tool. Check it before restarting Windows.

	■ MECty1777*5* Ver 1.1.0.0 ○再起動確認	×
Ċ	Microsoft Windows 2 「れらの変更を適用するにはコンピュータを再成動する必要が あります。 再起動する前に、開かれているファイルをすべて保存して、プ ログラムをすべて閉じる必要があります。	
Air	 ラタ、号は数タる(K) 夜(号は数タる(L) 1.「Microsoft Windows」の「今すぐ再起動する(B)」ボタルを列ックしてください。 Windowsか可起動されます。 2.再起動後、IMEDセカックフラート心を把助してください。 IAU UBDドラバルをプレイルする画面から始まります。 (「MEDセットアッフウール」の実行ファイルは下記の場所にあります。) 	
	アインストール く前へづく 次ページへ > スキップ >> キャンセル	

"Confirm to Restart" Page



[6] When the MEC setup tool is started, the "Connection Confirmation" page appears. Connect a MEC controller. If a MEC controller is already connected, remove the USB cable and insert it again. When these operations are completed, click the [Next] button.



- [7] The "Found New Hardware (IAI USB Composite Device)" page appears. Confirm that the "Found New Hardware" screen is displayed.
 - If it is displayed, click the [Cancel] button on the "Found New Hardware" screen, and then click the [Next] button of the MEC PC software.
 - If it is not displayed, click the [Next] button in the MEC setup tool.



"Found New Hardware (IAI USB Composite Device)" Page



- [8] The Device manager will launch and the "How to Start Updating Driver Software (IAI USB Composite Device)" page appears.
 - If no other device is displayed or "CP2102 USB to UART Bridge Controller" is not displayed, select an option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button. Proceed to [9].
 - If "CP2102 USB to UART Bridge Controller" is displayed, right-click "CP2102 USB to UART Bridge Controller" and click "Update Driver Software (P)." Select an option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button. Proceed to [10].



"Installation Method Selection (IAI USB composite Device)" Page

[9] The "MEC PC Software Installation" page appears. Select an option in the MEC setup tool, and then click the [Start] button. The MEC PC software installer will launch, and the MEC setup tool will be closed. Proceed to the page in this operation manual where the MEC PC software explanation is provided.

Airoil	MUCENTA/14 (1)-45 開始にます。 Transaction 11-65 開始にます。 Transaction 11-65 開始によす。 Transaction 11-65 開始によす。	

"MEC PC Software Installation" Page



[10] The "Driver Software Update Method Selection (IAI USB Composite Device)" page appears. On the "Update Driver Software" screen, click the [Browse my computer for driver software (R)] button. Click the [Next] button in the MEC setup tool.

7/0'21127	の更新方法選択(ALLISH Composite Device)		
10.111	の文和/JJAJES(IAL CSD COmpusite Device)	ten Xana	
	Eライバリフトウェアの運動、CP2102 USB to UART Bridge Controller		
	どのようなお汚でドライバ ソフトウェアを検索しますか?		
	* 当都市に変換されたドライバンフトジェアを発売します(3) コンピュ クとインク ホットでデバイス地の制限のドライバンフトウェアを 構造します。		
	◆ コンピュータを参加してドライバ ソフトウェアを読念します(2) ドライバ ソフトウェアを予約で成為してインストールします。		
	han yan an a		
	102	Real	
し「ト・ライハ・ツフ	 トウェアの更新」の「ユ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(<u>R</u>)」を	
			· · · · ·
クリックしてく 2.「MECセットフ	ださい。 *ップツール1の「次へページ'へ >1ボタンをクリックしてください。		
りりックしてく 2.「MECセットフ	ださい。 『ップツール I の「次ページへ >I おなどをクリックしてください。		~C
がリックしてく: 2.「MECセットフ	たさい。 アッアツール の 「 次ページへ > ボタンをクリークしてください。		СС
かりックし、てく、 2、「MECセットフ	たさい。 *ップツールIの「ぷヘペーージへ ゝ।ポタンをクリックしてください。		с ^С
かりょうし、でく、 2、「MECセットフ	たさい。 *ップツール I の 「 次ヘ ^ベ ーン ¹ へ ゝ I お *タンをクリックし てください 、		, CC
かりっかし。でく、 2.「MECセットフ	たさい。 *ップツール I の 「 次ヘ ^ベ ーン ¹ へ	iro	, CC
かりゃり」、亡く、 2、「MEOセットフ アッインス	たみ、1。 *ップウール I の F 次ページーへ > I お 牧 を かりゅうし て くだ さい 、 		 V.

"Driver Software Update Method Selection (IAI USB Composite Device)" Page

[11] The "Driver Software Selection (IAI USB Composite Device)" page appears. Enter the file save location that is displayed in the MEC setup tool in the area circled in red on the "Update Driver Software" screen, and then click the [Next (N)] button. Click the [Next] button in the MEC setup tool.
* If incorrect characters are entered, you cannot proceed to the next step.

	*- MECty1797*9-8 Ver 1.1.0.0	
Air.	O(ドウイバ・ワノドウェアの) 選択(LAL VELComposite Levice) ・ ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	
•		

"Driver Software Selection (IAI USB Composite Device)" Page



[12] The "Windows Security (IAI USB Composite Device)" page appears. On the "Windows Security" screen, click [Install this driver software (I)]. Select an option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button.



"Windows Security (IAI USB Composite Device)" Page

- [13] The "Completion of Driver Software Update (IAI USB Composite Device)" page appears. Select the name underlined in red, and then click the [Close (C)] button on the "Update Driver Software" screen. Select an option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button.
 - If you selected "IAI USB Composite Device," proceed to [14].
 - If you selected "IAI USB to UART Bridge Controller," proceed to [20].

	E MECts1797"9-4	Ver 1/1/0.0			
Air.C	0F74A70492170	IAU	Composite Device) また。IALISS Composite Device を続けれました。 ウェアクインストールを終了しました Cerros		
	 1. [ドラハッフバ 確認シマンド 2.赤下線和の C IAI USB C 更新され 3.[ドラハッフバ (セラー底).] 4.1 MEOセットアッ アンインスト・ 	a- アが正常に更新され さい。 名称を以下の 弾択肌 Composite Device いない いのRT Bridge Cur ていない 「テクの更新1の「開ご」 「ライハ*フトウェアの更新 フツール」の「次ペーン" ・ ・	nました。」が表示され から弾机してください itroller 5(Q)1ポッを列ッルで 1を設定する必要が3 く)」ホッズを列ッルでく 」 [次ペニッベン】	度の取ら にているかを い。 べださい。 <u> らります。</u>) ください。 スキップ >>	- Tryba

"Completion of Driver Software Update (IAI USB Composite Device)" Page



- [14] The "Found New Hardware (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. Confirm that the "Found New Hardware" screen is displayed.
 - If it is displayed, click the [Cancel] button on the "Found New Hardware" screen, and then click the [Next] button of the MEC PC software.
 - If it is not displayed, click the [Next] button in the MEC setup tool.



"Found New Hardware (IAI USB to UART Bridge Controller)" Page





- [15] The Device manager will launch and the "How to Start Updating Driver Software (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears.
 - If "CP2102 USB to UART Bridge Controller" is not displayed, select an option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button. Proceed to [20].
 - If "CP2102 USB to UART Bridge Controller" is displayed, right-click "CP2102 USB to UART Bridge Controller" and click "Update Driver Software (P)." Select an option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button. Proceed to [16].



"How to Start Updating Driver Software (IAI USB to UART Bridge Controller)" Page

[16] The "Driver Software Update Method Selection (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. On the "Update Driver Software" screen, click the [Browse my computer for driver software (R)] button. Click the [Next] button in the MEC setup tool.



"Driver Software Update Method Selection (IAI USB to UART Bridge Controller)" Page



[17] The "Driver Software Selection (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. Enter the file save location that is displayed in the MEC setup tool in the area circled in red on the "Update Driver Software" screen, and then click the [Next (N)] button. Click the [Next] button in the MEC setup tool. * If incorrect characters are entered, you cannot proceed to the next step.

ECt91797 9-	Ver 1.1.0.0		
ΟͰʹライハʹソフトウェア	の選択(IAI USB to UART Bridge Controller)	_	
	③ 1 ドライバリフトフェアの更新 - CV2102 USB to UART Bridge Controller		
	コンピュータ上のドライバ ソフトウェアを参照します。		
	次の場所でドライバ ソフトウェアを除用します:		
	■ サブフォルダを検索する(1)		
	キ コンピュータ上のデバイスドライバの一転から選択します(L) この一転には、デバイスと基準性があるインストールされたドライバッフトウェア と、デバイスと向じカデゴリにあるすべてのドライバッフトウェアが表示されます。		5
	液へ(N) キャンセル		0,
1.赤丸で囲 「参照(<u>R)</u> 」: 「次へ(<u>N</u>)ン (IAI USBの 2.「MECセット)	っれている欄に下記の文字列を入力(またはま・アンド、ハースト)す ドッを初りかして下記の文字列と同じフォルダを選択し、 リボウンをかりかしてください。 まといて失敗した場合は、IALUSBをま・した場所を指定してくだ ップウール」の「次ペーン'へ、)」ボタンをかりっかしてください。	るか、 :さい)	5
l	N	91.	
アンインス	ール 〈前ページへ) 次ページへ 〉 (オファ >>	≠+>zen	

"Driver Software Selection (IAI USB to UART Bridge Controller)" Page



[18] The "Windows Security (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. On the "Windows Security" screen, click [Install this driver software (I)]. Select an option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button.

MECts1797"9-1 Ver			
Windowsセキュリティ(IAI	USB to UART Bridge Controller)		
		X	
S 2	ドライノビッフトウェアの軍官 - CP2102 USB to UART Bridge Controller		
N	イバ ソフトウェアテインストールしています		
	Windows ##>UF#		
	(家) ドライバ ソフトウェアの発行元を検証できません		
	★ このドライバ ソフトウェアネインストールI ません(D) お使いのデバイス用の、更新されたドライバ ソフトウェアが存在するかど うか燃きこの Web サイトで確認してください。		
	▲ 2055-25 ¥125-01-25-21-21-250		
	製造元の Web サイト更たはディスクから取得したドライバ ソフトウェア		
	のパインスパールシレビスことの。その回のシーズがちまたした。 アトウェアは、コンピュータに危害を及ぼしたり、供給を高んだりする可能 たがたって		
	(2010) A 91		
	(※) 詳細の表示(D)		
1 [Windows the all	いが表示されているかを確認ってください	-	
(表示に時間がか	かる場合があります。)		
 2.以下の選択肢の e まーされてい 	中から、1 C 健認した状態を増択してくたらい。 2		
C 表示されてい	z atr		
3. Windows 2+1		てください。	
4.1 MECセットアップツー	ル]の「次ページへ >」ボタンをクリックしてくたさい。		N*
Territoria and			
アンインストール	〈前ベージへ 次ベージへ 〉 スキップ >>	"to you	
		+	

"Windows Security (IAI USB to UART Bridge Controller)" Page

[19] The "Completion of Driver Software Update (IAI DSB to UART Bridge Controller)" page appears. Click the [Close (C)] button on the "Update Driver Software" screen. Select an option in the MEC setup tool, and click the [Next] button.

COTIC/20/53/I/J27+72/70/32/F-U-ENTUEUE: ILL UEB IS UMAT Engle Controler
○ 更新されている ○ 更新されているい 3.1ドジィハウアケェアの更新1の「閉じる(C)」ボタッをクリックしてください。 これでトライハウスクショアの更新は終了です。 4.「MEUセットァップマール」の「次ページ・ヘン」ボタッをクリックしてください。

"Completion of Driver Software Update (IAI USB to UART Bridge Controller)" Page



[20] The "MEC PC Software Installation" page appears. Select an option in the MEC setup tool, and then click the [Start] button. The MEC PC software installer will launch, and the MEC setup tool will be closed.





- [2] How to uninstall the USB driver
 - [1] While the MEC controller is connected, click the [Uninstall] button in the MEC setup tool. The Device Manager will launch. If the Device Manager could not be launched, the "Uninstall_My Computer Properties Display Method" page appears first. Display the My Computer Properties screen by following the onscreen instructions. Next, the "Uninstall_Device Manager Display Method" page appears. Click the [Device Manager (M)] button.



"Uninstall_Device Manager Display Method" Page



[2] The Device Manager launches, and the "Uninstall_USB Uninstallation Method" page appears. Right-click "CP2102 USB to UART Bridge Controller," and then click "Delete (U)" to delete the USB driver assignment. Click the [Next] button in the MEC setup tool.



"Uninstall_USB Uninstallation Method" Page

[3] The "Connection Confirmation" page appears, and you will return to the installation.



PMECAMEC

- 1.2.4 How to Install the Software/Uninstall the USB Driver on a PC Running Windows 7
 - [1] How to install the MEC PC software
 - (1) When installing from the CD-ROM

Set the CD-ROM containing this software in the CD-ROM drive.

- The MEC setup tool will launch automatically.
- * If the MEC setup tool does not launch automatically, click 1 in the CD-ROM. The MEC setup tool will launch.
- (2) When you have downloaded the ZIP file
 - [1] Download the file containing this software "mec_v*_**_**_zip" from IAI's website.
 - [2] Unzip the file using an appropriate tool.
- [4] Double-clicking will launch the MEC setup tool.
 When you have downloaded the self-extra
 [1] Download the fit. (3) When you have downloaded the self-extracting file
 [1] Download the file containt [1] Download the file containing this software "mec_v*_**_**.exe" from IAI's website.
 - [2] Move the downloaded file to the desktop of other location of the PC in which the software will be installed.



* If the "User Account Control" screen is displayed, click [Yes (Y)].



"User Account Control" Screen



[3] Double-click

, and the files needed to set up the MEC PC software will be extracted.

	mec¥AUTORUNINF を解演しています mec¥Data¥Execute¥dotnetfx.exe を解凍しています	
a contra	インストール先(D)	
10.00	進行状況	

Progress Screen during File Extraction

- [4] When all files have been extracted, the MEC setup tool launches automatically.
- [5] Once you have extracted the files and set up the MEC PC software, the "MEC" folder created in the extraction process is no longer necessary. Delete this folder if you won't be using it in the future.

" "**" in the file name indicates the version number.

(4) How to use the MEC setup tool In addition to installing the "MEC PC Software," the MEC setup tool also provides the operating procedure to install the software.

When you install an "USB driver," for example, as shown in the figure below, the "Update Driver Software" screen is displayed in a separate window.

While checking the "MEC Setup Tool" page, perform the steps on the "Update Driver Software" screen as instructed.

(Note) If the "MEC Setup Tool" page to verify the setup and the "Update Driver Software" screen to perform an operation are overlapping each other as shown in the figure below, click the screen for verification or the screen for operation to bring it to the front, and then verify the setup or perform an operation.





(5) Notes on installing the USB driver

When connecting the PC to multiple MEC controllers, all of the applicable MEC controllers must be connected one by one and the USB driver for each controller installed separately.

To install the USB driver for the second or subsequent MEC controller, click

As you have done for the first MEC controller, install the USB driver according to the onscreen instructions provided by the "MEC Setup Tool."

[Refer to (6), "Starting a MEC setup."]

Note, however, that installation of the following software was completed with the first controller and they need not be installed again:

• MEC PC software

When all USB drivers have been installed, close the setup tool by following the procedure below:

[1] The "Completion of Driver Software Update (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. Click the [Close (C)] button on the "Update Driver Software" screen. Select an option in the MEC setup tool, and click the [Next] button.



"Completion of Driver Software Update (IAI USB to UART Bridge Controller)" Page



[2] The "MEC PC Software Installation" page appears. Select the "Installation completed" check box, and then click the [Close] button. The "MEC Setup Tool" is closed.





- (6) Starting a MEC setup
 - [1] The "Start MEC Setup Tool" page appears. Click the [Start Setup] button. When the [Start Setup] button is clicked, the IAI USBv2 will be copied.
 - * If the copying fails, the "IAI USB copying failed" screen appears. If this screen appears, copy the IAI USBv2 folder in the Data folder to the PC. Write down and keep the location where the folder was saved as it may be required during a driver software update.
 - * The page you move to after clicking the [Start Setup] button varies depending on the installation status.
 - If the "IAI USB to UART Bridge Driver Installer" page is displayed, proceed to [2].
 - If the "Connection Confirmation" page is displayed, proceed to [6].



"IAI USB Copying Failed" Screen



[2] The "IAI USB to UART Bridge Driver Installer" page appears. Click the [Install] button on the "IAI USB to UART Bridge Driver Installer" screen, and then click the [Next] button in the MEC setup tool.

3	IAI USB to UART Bridge Controller Dri	ver Installer		
6	IAL Corporation IAL USB to UART Bridge Controlls			
		Uniter vers	10 0.8.27	
L	Change Install Location.	Install Co	incel	
	JART Bridge Controller Dr	iver Installer」の [Inst	all」ホゲッを	
1.IA USB to U				
1.11ALUSE to U クリックしてくださ 2.「MECセットアッフ	い。 ツールJの「次ページへ >」ホウ	いをクリックし てください。		
1 I IAI USB to (クリックしてくださ 2.「MECセットアッフ	い。 ツール」の「次ベージへ >」ホう	しをりりゅうし てください。		
1.11AI USB to (かりょうしてくださ 2.「MECセットアッフ	い。 アールJの「次ページへ >」ホラ	ひをりりゅうし てください。		c C

"IAI USB to URAT Bridge Driver Installer" Page

- [3] The "Notice Display Confirmation" page appears. Confirm that the "Notice" screen is displayed.If it does not appear, click the [Next] button in the MEC setup tool.
 - If it is displayed, click the [Yes (Y)] button on the "Notice" screen, and then click the [Next] button in the MEC setup tool.
 - * The "Notice" screen is a screen on which you confirm to delete the IAI USB of a previous version in order to install the latest IAI USBv2. When the IAI USB of a previous version is deleted, the driver must be reassigned to the IAI product that it had been assigned to.



"Notice Display Confirmation" Page



[4] The "Windows Security" page appears. Click [Install this driver software (I)] on the "Windows Security" screen, and then click the [Next] button in the MEC setup tool.

S W	ndows セキュリティ	
8	ドライバー ソフトウェアの発行元を検証できません	
	→ このドライバー ソフトウェアをインストールします(I) 製造元の Web サイト家たはディスクから取得したドライバー ソフトウェ アのカインストールしてください、その他のソースから取得した著名のない ソフトウェアは、コンピューターに色著を取ぼしたり、情報を盗んだりする 可能性があります。	
\odot	(1)	
	i+nu/βαγ(E)	_
1. 「Windows セキュ」 2. 「MEOセットアッフツ	ティ」の「このドライハーソフトウェアをインストールします(1)」をクリックし ール」の「次ペーン・ヘ >」ホウンをクリックしてください。	z (teau).
1.「Windows セキュ」 2.「MEOセットアップツ アンインストール	ディ」の「このト ⁺ ライハ ⁺ ーソフトウェアをインストールします(1)」をクリックし ール」の「次ページへ >」ホタンをクリックしてください。 < 前ページへ 次ページへ > スキップ ************************************	т (të a to a

- [5] The "Confirm to Restart" page appears. Click the [Restart Now (R)] button on the "Microsoft Windows" screen. Windows will be restarted. After Windows is restarted, start the MEC setup tool.
 - * The location of the MEC setup tool execution file is displayed in the MEC setup tool. Check it before restarting Windows.



"Confirm to Restart" Page



[6] When the MEC setup tool is started, the "Connection Confirmation" page appears. Connect a MEC controller. If a MEC controller is already connected, remove the USB cable and insert it again. When these operations are completed, click the [Next] button.



- [7] The Device manager will launch and the "How to Start Updating Driver Software (IAI USB Composite Device)" page appears.
 - If no other device is displayed or "CP2102 USB to UART Bridge Controller" is not displayed, select an option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button. Proceed to [8].
 - If "CP2102 USB to UART Bridge Controller" is displayed, right-click "CP2102 USB to UART Bridge Controller" and click "Update Driver Software (P)." Select an option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button. Proceed to [9].



"How to Start Updating Driver Software (IAI USB Composite Device)" Page



[8] The "MEC PC Software Installation" page appears. Select an option in the MEC setup tool, and then click the [Start] button. The MEC PC software installer will launch, and the MEC setup tool will be closed. Proceed to the page in this operation manual where the MEC PC software explanation is provided.



[9] The "Driver Software Update Method Selection (IAI USB Composite Device)" page appears. On the "Update Driver Software" screen, click the [Browse my computer for driver software (R)] button. Click the [Next] button in the MEC setup tool.



"Driver Software Update Method Selection (IAI USB Composite Device)" Page



[10] The "Driver Software Selection (IAI USB Composite Device)" page appears. Enter the file save location that is displayed in the MEC setup tool in the area circled in red on the "Update Driver Software" screen, and then click the [Next (N)] button. Click the [Next] button in the MEC setup tool.
* If incorrect characters are entered, you cannot proceed to the next step.

- MECty1797"9-8 Ver 1.1.0.0				
Oト'ライハ'ーソフトウェアの選択(IAI USBCo	nposite Device)		-	
		(comis		
	VIDAN TRANSPORT		1	
1751-8-T0P34/-	221-227-28-8081.			
次の場所でドライバー ソフト)エアを検索します:			
日 リブフォルダ も秋市する(D	825(R)		
◆ コンピューター上のデ この一覧には、デバイス と、デバイスと用じカテ す。	バイス ドライバーの一覧から選択し と互動性があるインストールされたド ゴリニあるすべてのドライバー ソフト	vます(L) ライバー ソフトウェア ・ウェアが表示されま		
	C	次へ(出) キャンセル		
1.赤丸で囲われている欄に下記の 「参照(P)は次本切りのて下記の) 文字列を入力(また)) 文字列と同じついり?	まコピーアンドペースト)す ホー認知い	3 <i>h</i> .	
「次へ(N)>」ボタンをクリックしてくだ。 (TAT LICEのコピーに生物した場合)	シスリノローランパルノー さい。 It tat LICEなっトシー・ナー	- 提所を指字にア/だ	払い (4)	I C
2「MFCやットアップツール」の「次へーン	へ >」ボタッをかりっかし、て	ください。	•	•
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·				
1				
			· <i>O</i> ·	
アンインストール く前へ ジベ	、 次へ ジヘン	スキップ >>	キャンセル	
		-10		
		14		

"Driver Software Selection (IAI USB Composite Device)" Page

[11] The "Windows Security (IAI USB Composite Device)" page appears. On the "Windows Security" screen, click [Install this driver software (I)]. Select an option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button.



"Windows Security (IAI USB Composite Device)" Page


- [12] The "Completion of Driver Software Update (IAI USB Composite Device)" page appears. Select the name underlined in red, and then click the [Close (C)] button on the "Update Driver Software" screen. Select an option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button.
 - If you selected "IAI USB Composite Device," proceed to [13].
 - If you selected "IAI USB to UART Bridge Controller," proceed to [18].

	7の 更新完了(IAI USB Composite Device)	
	○ ■ ドライバー ソフトウェアの更新 - IAI USB Composite Device	
	ドライバー ソフトウェアが正常に美新されました。	
	このデバイスのドライバー ソフトウェアのインストールを終了しました:	
	JAT USB Composite Device	
	ML/O(L)	
4 EL*= / n * . 1		
1.「ドライバーン 確認してく	フトウェアが正常に更新されました。」が表示されているかを とさい。	
1.「ドライバーン 確認してく 2.以下の選: © IAI USE	フクシアが正常に更新されました。」が表示されているかを たさい。 R肢の中から、1で確認した状態を選択してください。 3 Comcosite Device	
1.「ドライバーン 確認してく 2.以下の選 ○ IAI USE ○ IAI USE	7/9.27が正常に更新されました。」が表示されているかを たさい。 R肢の中から、1で確認した状態を選択してください。 3 Composite Device 3 to UART Bridge Controller	
1.[ドライバーン 確認してく 2.以下の選 で IAI USE で IAI USE で IAI USE	7/ウェアが正常に更新されました。」が表示されているかを たさい。 R肢の 中から、1で確認した状態を選択してください。 3 Composite Device 3 to UART Bridge Controller っていない	
1.「ドライバーン 確認してく 2.以下の違: で IAI USE で 更新され 3.「ドライバーン (もう一度、	7/9.27が正常に更新されました。」が表示されているかを たさい。 R肢の 中から、1で確認した状態を選択してください。 3 Composite Device 3 to UART Bridge Controller 1ていない アウェアの 更新」の「閉じる(c)」ボタッをクリックしてください。	
1.「ドライバーン 確認してく 2.以下の違: ○ IAI USE ○ IAI USE ○ 更新され 3.「ドライバーン (もう一度)	7. ウェアが正常に更新されました。」が表示されているかを たさい。 R肢の中から、1で確認した状態を選択してください。 3 Composite Device 3 to UART Bridge Controller 1ていない アウェイの更新1の「閉じる(c)」ボウッをかックしてください。 ドライバーンフトウェアの更新1を設定する必要があります。	
 1.「ドライバ=ソ 確認してく 2.以下の 遵: 「IAI USE 「IAI USE 「「「IAI USE (「「「」」、「」、「」、「」、「」、「」、」、「」、「」、「」、「」、」、「」、「	7.ウェアが正常に更新されました。」が表示されているかを たさい。 R肢の中から、1で確認した状態を選択してください。 8 Composite Device 3 to UART Bridge Controller 1 ていない アクアの更新」の「脱しる(0)」ボタンをがックしてください。 F ¹ ライバーッフトウェアの更新」を設定する必要があります。 アップツール」の「次ペーンペ、ン」ボタンをグリックしてください。	

"Completion of Driver Software Update (IAI USB Composite Device)" Page

Jupa Airroil Systems



- [13] The Device manager will launch and the "How to Start Updating Driver Software (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears.
 - If "CP2102 USB to UART Bridge Controller" is not displayed, select an option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button. Proceed to [18].
 - If "CP2102 USB to UART Bridge Controller" is displayed, right-click "CP2102 USB to UART Bridge Controller" and click "Update Driver Software (P)." Select an option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button. Proceed to [14].

01	700 更新問題 古法(IAI LICE to LI	PT Dollas Controller)		
a 2000	ーシストーマーン・ ーシスパイスマネーショー	and the control (
	27-174(F) 18月(A) 第世(V) ヘルプ(H) 会会 空口目目 (本) 字長も			
		ドライ(- ソフトウェアの登録(M)) 第3001 時代(1) 日本10017日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日	*	
	単長したアパイスのドライバー ソフトウェアの美新さ	プロパティ(R)		
 川まかのテ 確認してく 以下の選 「ほかの 「「の理」 「「の理」 	かなえ」の中にTCP2102 USB to U ださい。 限数の中から、1で確認した状態を 25かイスルがない 22 USB to UART Bridge Controlle 22 USB to UART Bridge Controlle	ART Bridge Controller」の。 選択してください。 cjがない cjがある	表示があるかを	ن الز

"How to Start Updating Driver Software (IAI USB DUART Bridge Controller)" Page

[14] The "Driver Software Update Method Selection (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. On the "Update Driver Software" screen, click the [Browse my computer for driver software (R)] button. Click the [Next] button in the MEC setup tool.



"Driver Software Update Method Selection (IAI USB to UART Bridge Controller)" Page



[15] The "Driver Software Selection (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. Enter the file save location that is displayed in the MEC setup tool in the area circled in red on the "Update Driver Software" screen, and then click the [Next (N)] button. Click the [Next] button in the MEC setup tool.
* If incorrect characters are entered, you cannot proceed to the next step.

OF'={n'->7F9:	7の遊択(IAI USB to UART Bridge Controller)		
	日 ドライバー ソフトウェアの更子。CP2102 USB to UNRT Bridge Controller		
	コンピューター上のドライバー ソフトウェアを参照します。		
	次の場所でドライバー ソフトウェアを検索します:		
	שוונע לאהללנון (I)		
	⇒ コンピューラーとのデバイスドライバーの一般が回転しんます(L) この一覧には、デバイスと意味されるモインストールをTRごとドライバーンジンウェブ と、デバイスと意味されるサインにからオイバーンジンウッエアが表示される す。		
	本tt) (別)太太	(indu	4
1.赤丸で囲 「参照(R)」 「次へ(N) (IAI USB0	っれている欄に下記の文字列を入力(またはま~フパペースト ボッを列ックして下記の文字列と同じフィルダを選択し、 リオックを列ったしてたさい。 こ~して失敗した場合は、IAI USBをま~した場所を指定して、)するか、 ください。)	CO
2 I MFC₽9ŀ	アッブツール」のノレ沈ベージヘ、シ」ボタンをクリックレッ゙Ⴀください。	6.	*
		all	

"Driver Software Selection (IAI USB to UART Bridge Controller)" Page

[16] The "Windows Security (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. On the "Windows Security" screen, click [Install this driver software (I)]. Select an option in the MEC setup tool, and then click the [Next] button.



"Windows Security (IAI USB to UART Bridge Controller)" Page



[17] The "Completion of Driver Software Update (IAI USB to UART Bridge Controller)" page appears. Click the [Close (C)] button on the "Update Driver Software" screen. Select an option in the MEC setup tool, and click the [Next] button.

ê. MECtal7s7'9-N Ver 1.1.0.0	
()ドライバーソフトウェアの更新完了(IAI USB to UART Bridge Controller)	
ドライバーソフトウェアが正常に美新されました。	
このデバイスのドライバー ソフトウェアのインストールを挑了しました:	
141 USB to UART Bridge Controller	
	com
 、気間で11/03/1 3/ドショハーシフトウェアの更新10「閉じる(2)1ボウルをかりかしてください。 これでドラハーシフトウェアの更新1267です。 4.「MECセットファフツール」の「次ページへ >」ボウルをかりかしてください。 	iroil.
72422トル (前ペジヘ) 次ペシヘン スキップシン	

"Completion of Driver Software Update (IAI USB to UART Bridge Controller)" Page

[18] The "MEC PC Software Installation" page appears. Select an option in the MEC setup tool, and then click the [Start] button. The MEC PC software installer will launch, and the MEC setup tool will be closed.

, in	MECたけアナブ 4 Ver 1.1.0.0 MECかりアンフトのインストルを併発します。 以下の 違択筋の 中かす う 違規してください。 (「開発は水やシェー」アメディングライル」は 一、 で がします。 MECかりアンフトの「アスト・A を開発する。 で 前に、メレーカの一方 している 2 「MFGましたかが、カリッカしてください。 MECかりたいの「開始」ホウルネジリッカしてください。 MECかりたいの「開始」ます。	
	<前ページへ】 []開始 終 :	7

"MEC PC Software Installation" Page



- [2] How to uninstall the USB driver
 - [1] While the MEC controller is connected, click the [Uninstall] button in the MEC setup tool. The Device Manager will launch. If the Device Manager could not be launched, the "Uninstall_My Computer Properties Display Method" page appears first. Display the My Computer Properties screen by following the onscreen instructions. Next, the "Uninstall_Device Manager Display Method" page appears. Click the [Device Manager] button.

	1. MECts1797" 9-1 Ver 1.1.0.0			X	
	0774721-#_22:5-7-7120774	秋 示方法			
		開く(O) 管理(C) ネットワークドライ ネットワークドライ ショートカットの作 削除(D) 名前の変更(M) プロパティ(R)	"ブの割り当て(N) "ブの切断(C) 成(S)		com
	1. 「エイ'ューター」を右がっかし、「フ 2. 「MEOセットファフラール」の「次 ファインストール く前へ	ロハラィ(B))を左列ッ や ジヘ >)市物をか	24,77 >>>	-311 ++>th	
"Unin	stall_My Compu	ter Prope	erties Display	Method"	Page
	MECts)797" がート Ver 1.1.00 Oアンインストール_ア・ハイスマイン かれます	 ホ方法 ・ コントロールパネ 	ル ▶ システムとセキュリティ		
C	 	レパネルホーム <u>ネージヤー</u> 設定 実践 詳細設定	コンピューターの基本的な情 Windows Edition Windows 7 Enterprise Copyright © 2009 Micr	148 DSC	
Υ-	1.「システム」の「デベイスマネーシ'፥ 2.「MEOセットァッフシ・ル」の「次^	ァー(<u>M</u>)」ホッケンをクリックに い ジベントホッケンをクリ	システム してください。 りゅうしてください。		



"Uninstall_Device Manager Display Method" Page



[2] The Device Manager launches, and the "Uninstall_USB Uninstallation Method" page appears. Right-click "CP2102 USB to UART Bridge Controller," and then click "Delete (U)" to delete the USB driver assignment. Click the [Next] button in the MEC setup tool.



"Uninstall_USB Uninstallation Method" Page

C)

[3] The "Connection Confirmation" page appears, and you will return to the installation.





1.3 Launching the MEC PC Software

[1] Turn off the controller power and PC power and connect the following devices as shown below.



[2] When all devices have been connected, turn on the controller power and PC power.

[3] Click the MEC PC software icon to start the MEC PC software. The "Initial Screen" appears which then automatically switches to the "Introduction" screen. Click [Enter].





- [4] Check if the Auto lamp on the MEC controller is illuminating in green. If you see a steady green light, you are now ready to connect the MEC PC software and MEC controller.
- [5] Click [Connect to MEC Controller]. Connection of the PC and MEC controller is started and the message "The PC is connecting to MEC controller ... " appears.

Clicking [Cancel] cancels the connection. Even if the connection is cancelled, the screen will not change.



PC and MEC Controller Connection Screen



[6] When the connection is complete, the menu screen appears.





2. Overview of MEC PC Software Screen

The operating screen of the MEC PC software is shown below. You can display this screen by clicking [Overview of MEC PC Software Screen] from the main menu.





3. What You Can Do with the MEC PC Software (Operations from the Main Menu)

Select the items appropriate for the purpose in the main menu.

Kee PC Software	_ 2 🛛
What You Can Do with the ${f MEC}$ PC Software (Main Menu)	Alarm Reset Maintenance VO Monitor
Main Menu Click each shown below that corresponds to what you want to do, and provaplicable screen. (You can click each underlined word in blue to open the "Glossary" screen where you or meaning of the word.)	ceed to the
• First, try simple operations! (Want to experience the basic operations of this software)	\sim
First, try simple operations!	, joint
Create a program (Want to create a new program)	
Create a new program using the "speed vs. time graph" Create a new program using the "operation condition table"	
Check program operations (Want to check the operation of, or correct, a program alrea	dy created)
Check program op frajions	
Table of Contents (Overall Flow) Derview of MEC PC Software Screen Delaies of MEC Panel Function Glossary Glossary Cuality and Insolution 0800-885	ervice Center "Eight" 8-0088
Airoil Syste	



The operation flow of each menu is explained.

3.1 First, Try Moving an Actuator





- 3.2 Creating a Program
- 3.2.1 Using the "Operation Condition Table"



- *1 This screen is not displayed if "Stop at 2 points" is selected as the specification for stopping positions.
- *2 This screen is not displayed if "NO" is selected for push motion.



3.2.2 Using the "Speed vs. Time Graph"



- *1 This screen is not displayed if "Stop at 2 points" is selected as the specification for stopping positions.
- *2 This screen is not displayed if "NO" is selected for push motion.



3.2.3 Using the "Sample Program"





3.3 Checking the Program Operation



- *1 This screen is not displayed if "Stop at 2 points" is selected as the specification for stopping positions.
- *2 This screen is not displayed if "NO" is selected for push motion.



4. Creating a Program

Programs to move actuators can be created by one of the following two methods:

- · Create an operation condition table to move the actuator
- [Refer to 4.1, "Creating an Operation Condition Table to Move the Actuator."] • Create a speed vs. time graph to move the actuator
- [Refer to 4.3, "Creating a Speed vs. Time Graph to Move the Actuator."]Move the actuator using a sample program

[Refer to 4.4, "Moving the Actuator Using a Sample Program."]

4.1 Creating an Operation Condition Table to Move the Actuator

In this method, you set the operation conditions of the actuator in the operation condition table to move the actuator.

Click [Create a new program using the "operation condition table"] from the main menu. Set the necessary conditions according to the onscreen instructions.

💁 MEC PC Software	~
What You Can Do with the MEC PC Software (Main Menu)	,
Main Menu Click each shown below that corresponds to what you want to do, and proceeded to applicable screen. (You can click each underlined word in blue to open the "Glossary" screen where you proceeded the meaning of the word.)	
• First, try simple operations! (Want to experience the basic operations of this extrare)	
First, try simple operations!	
Create a program (Want to create a new program)	
Create a new program using the "speed vs. time graph"	
Check program operations (Weight the operation of, or correct, a program already created) Check program operations	
Table of Contents Dreview of MEC.PC Contents Contents Screen Contents Screen Contents Contents Screen Content Contents Screen Content Screen Contents Screen Contents Sc	

[1] Select the number of stopping positions by clicking [Stop at 2 points] of [Stop at 3 points]. Once you have made the selection, click [Next].

MEC PC Soft	Nait	
Program Creation Procedure	Stopping at 2 Points or 3 Points?	Alarm Reset
Main mente	Select whether to "Stop at 2 points" or "Stop at 3 points."	Maintenance
Conditions table	After the selection is made, click "Next" on the right.	UO Monitor
Stopping at 2 points or 3 points?		Page operation buttons
How to specify the		Back
O'		Return to "Main Menu,"
Push motion?		Next
Push direction?	Start End point point The second sec	6
How to input the stop position?	Stop at 2 points Stop at 3 points	_
Create a program	After the pright.	
Operation check	<u> </u>	
Save the program		
Finish		



[2] If you have selected "Stop at 3 points," select whether to turn both of solenoids A and B (ST0 and ST1 signals) OFF or turn both solenoids ON for the positioning to the intermediate point. Once you have made the selection, click [Next].



[3]





[4] If you have selected "PUSH" to perform push-motion operation, select "Approach" or "Return" as the push direction.

If the actuator is stopping at 3 points, you can also select "Intermediate point." Once you have made the selection, click [Next].



[5] Select the stopping position input method from among "MDI (Numerical input)," "JOG (Motor drive)" and "Direct teaching (Manual)."

[Stopping position input by MDI (Numerical input)] Select "MDI (Numerical input)." Once you have made the selection; click [Next].





Set values in the stopping position fields of the operation condition table.

[Refer to 4.2, "Setting the Operation Conditions."]

When setting a value of the stopping position corresponding to the end point, click the field of the operation condition table you want to set, as shown below. Enter a value from the keyboard and then press the ENTER key. The value will be input.





[Stopping position input by jogging] Select "JOG (Motor drive)."

Once you have made the selection, click [Next].



When the home return is complete, the lamp next to the button comes on and the text below it changes to [Complete].





Select the stopping position you must teach the actuator.

MEG/パソコンソフト						
● プログラム作成手順	A ブログラム作成					
++>+==-	 原点復帰実行 原点復帰実行 次の操作を引 	売了しています。 #行してください。		アラームリセット		
前作条件表	② 停止位置選 ティーチン	グが必要な停止位置を選んでく オ	どさい。	メンテナンス		
信止 位置2 古 /3 古 2	③ ティーチング 「−」、「→」 (JOG:モータ販動) 空生位置へ	でアクチュエータを前後させ、う 移動させてください。	ティーチングしたい	1/0±=2		
25	④ 動作条件表 標準 加速度	風、減速度、押付け幅、押付け力、	省エネをそれぞれ入力	n		
	(5) 7°ロク'ラム作成完了 表が完成し	。ましたら、右の「次へ」をクリック	クしてください。	^*-ジ操作		
中間点指定方法?	① 原点復帰実行			前に戻る		
	原点	【復帰】 【完了】				
押付け有/蕉?		•		メインメニューに戻る		
有 一	│ ◎ 停止位置選択		始点(復路)			
押付け方向?						
往路				\mathbf{M}		
停止位置入力方法?	→現在位置	始点		完了		
JOG		0.00				
プログラム作成	C Part & Market & A	X		N		
	「動作余作表人刀」 表内	の白地部は、全て入力する必要	だがあります。		\mathbf{A}	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	停止位置	速度、加速度	減速度 1	<u> 単付けけ幅</u>	\mathbf{O}	
1	1001	(mm/sec) (G)	<u>((a)</u>)`	
	(行路)					
元了) <u>s</u>					
When stopping at 3	points		Wher	n stopping at 2 poi	ints	
End point (Approac	h)		27	End naint (Annra	aab)	-
				End point (Appro	acii)	
Start point (Return)		C	· • · · ·	Start point (Returi	n)	
Intermediate point (Intermediate point (Interm	ermediate)			End point (Approx	ach)	
End point (Approach	ו)			End point (Approa	acity	

Click $[\leftarrow]/[\rightarrow]$ to move the actuator to the stopping position. Click [Input Complete]. The current position is saved as the stopping position you have selected.

		5					
フログラム作成手順 メインメニュー ■ 動作条件表 停止位置ク点/3点? 2点 ・	フログラム作成 ① 原点復帰未斤 ② 停止の置遷 ③ グレーク変更 ④ 約40条件表 ⑤ 7*ログ*ラム作成完	 	売了しています。 行してくたさい りが必要な停止(でかうせてくたさい でから、「入」の完了 い、減速度、評問に ましたら、右の「	2置を選んでく7 2置を選んでく7 2を前後させ、 1をクリックして 2幅、評可けカ、 次へ」をクリッ	ださい。 ティーチングし、 てください。 、省エネをそれぞ クしてください。	кl) ПЛЛ	アラームリセット メンテナンス レクモニク ハ*-ジ'操作
中间总指定力法: 押付订有/集? 兼 押付订方向?	 ① 原点復帰実行 ② 停止位置選択 ③ JOG 【モータ男 	原点	復帰 皖	7]	始点(復	28) 🗸	前に戻る メインメニューに戻る 次へ
停止位置入力方法? JOG プログラム作成		<u>在位置</u> 0.00 mm 、力」 表内	始点 U-UU ■■ ▼ の白地部は、全	↓ て入力する必う 加速度	・ そがあります。 <u>減速度</u>	泉力	
7日グラム保存 元 元 元 元 元 7日グラム保存 元 7日	 始点(復路) 終点(行路) 	(mm) 0.00 100.00	(mm/sec) 300.00 300.00	(<u>G)</u> 0.30 0.30	(<u>G)</u> 0.30 0.30	(mm) 0 0	



[Stopping position input by direct teaching (manual)] Select "Direct teaching (Manual)." Once you have made the selection, click [Next].



When the home return is complete, the lamp next to the button comes on and the text below it changes to [Complete].





Click [Motor Power OFF] to turn off the motor power. The motor power (servo) turns off.



part damaged by the actuator falling due to its own weight. 1

Select the stopping position you must teach the actuator.

and of the above of the	19						
フログラム作成手履	プログラム作成				0	5	
メインメニュー	① 原点復帰実行	原白護帰は、	完了しています。 意識をOFFにしてく	にださい。			79-44
111 動作条件表	② 停止位置選択	ティーチング	が必要な停止位置	を選んでくださ	-		1000
	③ ティーチング (タ' ルクトティーチング)	アクチュエー	タの駆動部(日 したい停止位置	~ド・スライダ	Con Call	させ、	1000
PERMIT	(4) 動作条件表	速度、加速度	、滅速度、押付け	精.把神师力.	2275		17 010
~m	(5) 7*02'54作成完了	それぞれ人力 「表が完成しま	してください。 したら、右の1次	ALE STOP	してください。		^*-ジ 推
中間点指定方法?	O E Laures			1			1
-	AD DRUGHERING, ET	原点復	ESH		モータ電源	OFT1	
伊何け有/黑?			19611		UFF	J LUFFJ	Perpetera-I
*	② 停止位置请択	+			約4 (28	(28)	la S
	- IS ALL LAME ALL O'				CMARAN		×2
門付け方向?	③ ダイレクトティ	(一手(手動)				-{~	
押付け方向?	 ③ ダイレクトティ 	(一手(手動)		(\odot	
理付け方向?	③ ダイレクトティ 現	ーチ(手動) <u> た</u> 位置 00	始点	i			
中付け方向?	3 94L2F74	- チ(手動) <u>* 仏</u> () 00 m	<u>始点</u> 0.00 ••	; —		見て	
中付け方向?	3 \$120F74	(一手(手動) <u>5.(3</u>) <u>00</u> ■	<u>始点</u> U.00 +	<u>,</u>	-	見て	
中付け方向? キ止位置入力方法? ダイレクトティーチ プログラム作成	 ③ ダイレクトティー ● 「動作末件表入 		<u>始点</u> U-00 ==	★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★	必要があります		
学社位置入力方法?	③ ダイレクトティ 取 の「動作素作表入	ーチ(手動) た()新 の m カ」 表	<u>始点</u> 0.00 ···	★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★	必要があります		
PHUI5万间? 	③ ダイレクトティ 項 ④ 「動作素件表入	r ー デ (手動) 200 mm カ」 表	<u>対点</u> 0.00 == 内の日地野は、 連度	★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★	・ 必要があります <u>減速度</u>	··	
PHUI5万间? - *止位面入力方法? ダルクトラィーラ フログラム作成 正 派転進想 	© ダイレクトティ 0 5 5 4 1 2 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5	r 一 デ (手動) 20 m カ」 表 <u>停止位置</u> (m)	<u>対点</u> 0.00 • 内の日本野は、 (mm/ssc)	全て入力する。 加速度 〔①	・ 必要があります <u> 減速度</u> <u> 〔〔〕</u>		
中付け方向? ー や止位置入力方法? プログラム作成 正 一 プログラム作成 「 プログラム保存	 ③ ダイレクトティー 取ります ④ 「動作業件表入 () <l< td=""><td>r — チ(手動) <u>r - (いた</u> <u>00</u> あ」 表 <u>停止位置</u> <u>(m)</u></td><td><u>対点</u> 0.00 == 内の自地野は、 <u>速度</u> (ma/coc.)</td><td>全て入力する 加速度 (6)</td><td>・ を表があります <u> 減速度</u> <u> (1)</u></td><td></td><td></td></l<>	r — チ(手動) <u>r - (いた</u> <u>00</u> あ」 表 <u>停止位置</u> <u>(m)</u>	<u>対点</u> 0.00 == 内の自地野は、 <u>速度</u> (ma/coc.)	全て入力する 加速度 (6)	・ を表があります <u> 減速度</u> <u> (1)</u>		
PF015方向? ー ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・	 タイレクトティー 第4レクトティー 第4 第5 10 11 11 12 13 14 14<	r — チ(手動) 作(いた 00 m カ」 表 停止位置 (m)	<u>特点</u> 0.00	全て入力する 加速度 (G)	を表があります <u>減速度</u> <u>(5)</u>		
PR(15方向? 中止協選入力方法? グロクラム作成 一 プログラム作成 「 プログラム存在 プログラム存在	 タイレクトティー 第二日の日本 第二日の日本<td>r 一子(手動) <u>5: (3</u>) <u>100</u> m カ」 表 <u>(5:上(3)</u> <u>(5:1)</u></td><td>第二 0-00 POの日を野は、 (mm/Sec)</td><td>全て入力する。 加速度 100</td><td>を表があります <u>減速度</u> <u>(G)</u></td><td></td><td></td>	r 一子(手動) <u>5: (3</u>) <u>100</u> m カ」 表 <u>(5:上(3)</u> <u>(5:1)</u>	第二 0-00 POの日を野は、 (mm/Sec)	全て入力する。 加速度 100	を表があります <u>減速度</u> <u>(G)</u>		

When stopping at 3 points



When stopping at 2 points





Manually move the actuator to the stopping position.



The position is shown in the current position field. Click [Input Complete]. The current position is saved as the stopping position you have selected.





[6] Set the values of speed, acceleration, deceleration, push band, push force and energy saving setting, as necessary, in the applicable fields of the operation condition table. [Refer to 4.2, "Setting the Operation Conditions."]

For example, assume you want to set the value of the stopping position corresponding to the start point. In this case, click the field of the operation condition table you want to set, as shown below. Enter a value from the keyboard and then press the ENTER key. The value will be input.



When all necessary values have been input be sure to click [Next].

When [Next] is clicked, the confirmation message appears with the message "Do you want to start transferring data?"

Click [Yes]. Clicking [Yes] transfers the values in the operation condition table to the controller.

(Note) The values in the operation condition table will not be transferred to the controller if [No] is clicked.





The following message appears while the data is being transferred. When the transfer is complete, the display changes to the next screen for operation check.



[7] Now you are ready to operate the actuator, so let's perform operation check. If home return is not completed yet, click [Home Return] to perform home return. If operation check is not performed, click [Next] to proceed to saving the program.

- ACVCEVNO						~	(
ログラム作成手順	運転確認						
+>>==	① 原点復帰実行	「原点復帰」をな	フリックしてく	たさい。 されするの本:	「庵詞くださ」		アラームリ
動作条件表	⊘ 運転確認	ステップ運転で	では、「注路」・ 向に片道運転し	復路」を選択し ます、連続運動	TIC TO	チュエータが で 住復運転を	メンテナ
上位置2点/3点? 2点	③ 確認完了	開始し、「停止 確認が完了し; の修正が必要が	」で運転を停止 ましたら、右の な場合は、「前I	します。 「メインメ に戻る」を少し	- に見る」を	プログラム さい。	I∕′0€.
間点指定方法?	① 原点復帰実行	原点復知	【未完了	×Q			小*ーシ*粉 前に設
甲付け有/無? 薫	② 運転確認 ステップ運転		California	Hā.	1	2在位置 0.07	x+r>x==-
押付け方向?	復路			始]	停止	mm き点からの距離 0.07	
位置入力方法? MDI		Q		治点 00 m		mm 終点 100.00 mm	安全速
ログラム作成	動作業件委						有効
運転確認		停止位置 (nm)	速度 (mm/sec)	加速度	<u>滅速度</u>	<u>押付け</u> 編 (mm)	無効
line:	• 始点(復路)	0.00	300.00	0.30	0.30	0.10	(
ログラム保存	<u>終点(往路)</u>	100.00	300.00	0.30	0.30	0.10	

When the home return is complete, the lamp next to the button comes on and the text below it changes to [Complete].

[1] Running of Home Return	Home Return					
[Complete]						



[8] Perform operation check.

Two types of operations are available, step operation and continuous operation. When the operation check is complete, click [Next].

[Safety Speed Setting]



- Enable: Click [Enable] if you want to operate the actuator at the safety speed^{*1}.
- Disable: Click [Disable] if you want to operate the actuator at a speed above the safety speed ^{*1}.

1.cor

*1 Safety speed: The maximum speed is set to 100 mm/s or below.

[Step operation]

Approach (end point):Click [Approach] to move the actuator toward the end point.Return (start point):Click [Return] to move the actuator toward the start point.Intermediate point:Click [Intermediate] to move the actuator toward the intermediate point in a program where the actuator stops at 3 points.





[Continuous operation]

- Start: Click [Start] to move the actuator forward and backward continuously (between the end point and start point) in a program where the actuator stops at 2 points. Similarly, click [Start] to move the actuator forward and backward continuously (between the end point and start point via the intermediate point) in a program where the actuator stops at 3 points.
- Stop: Click [Stop] to stop the continuous operation.





[9] Saving the program

[Saving to the PC]

To save the program (operation condition table) you have created to the PC, click "Save to the PC."

ogram Creation	Save the Program	Alarm Reset
Main menu	Click "Save to PC" to save the created/corrected program to the	PC. (Selection of Maintenance
Operation conditions table	button is unnecessary if the program need not be saved. The pro	ogram was already
oping at 2 points or 3 points?	Check* screen.)	Page operation buttons
2 points		Back
rmediate point?		Return to "Main Menu."
ush motion?		Next
NO		
ush direction?		
-		
ow to input the		
top position?	Save to the MEC Save to the	e PC
MDI		
eate a program	\sim	
eration check		
		. 0
- and		·1.
ve the program		
		117
Finish		2
	C	•
		*

The "Save As" screen appears.

Enter a desired file name and click [Save (S)], and the program (operation condition table) you have created will be saved to the PC.



Once the program has been saved, click [Return to the "Main Menu."]. The screen returns to the main menu.



4.2 Setting the Operation Conditions

Each controller has an operation condition table like the one shown below in is memory. Positioning is performed according to the data in this operation condition table. Values are set using the operation panel on the front face of the controller, or the MEC PC software or other teaching tool.



	[1]	[2]	[3]	[4]	[5]	[6]	[7]
Stopping position	Position	Speed	Acceleration	Deceleration	Push force	Push band	Energy
	[mm]	[mm/s]	[G]	[G]	[%]	[mm]	saving
Start point	10.00	50.00	0.1	61	0	0	Enable
(approach)	10.00	50.00	0.1	0.1	0	0	
Intermediate point	50.00	50.00	01	× 01	70	1.00	Enable
(intermediate)	50.00	50.00	0.1	0.1	70	1.00	
End point (return)	100.00	50.00	0.1	0.1	0	0	Enable

[1] Position [mm]: This is the position at which the actuator will stop at the completion of positioning. Set a position from the home. The following positions have the relationship shown below:

Start point < Intermediate point < End point

[2] Speed [mm/s]: Set the speed (mm/s) at which the actuator will move.

The maximum speed varies from one actuator to another. Refer to the catalog or operation manual of your actuator.

[3] Acceleration [G]: Set the acceleration at start.



[4] Deceleration [G] Set the deceleration (G) at stop.







[7] Energy saving function: When the energy saving function is enabled, the motor power (servo) will turn off automatically after a specified time to save the power consumed after completion of positioning.

Set this time beforehand using a parameter.

Parameter No.	Parameter name	Default	Setting range
10	Auto servo OFF delay time [SEC]	1	0 to 9999



[Auto motor power (servo) OFF^{*1}]

When a specified time elapses after positioning has completed, the motor power (servo) turns off automatically. Once the next positioning command is issued, the motor (servo) will turn on automatically and the actuator will perform positioning operation. This way, power consumption can be reduced because no holding current is supplied while the actuator is at standstill.



[Position detection output signal status when the push function is not used]

Even if the motor power (servo) turns off, the start point position detection signal (LS0), end point position detection signal (LS1) or intermediate point position detection signal (LS2) will turn ON according to the applicable position, just like when the sensors are used, as long as the actuator position is within the positioning band (parameter No. 1). Accordingly, the position detection signal, once it has turned ON, will remain ON if the actuator does not move after the completion of positioning.

[Positioning complete signal status when the push motion is used]

In push-motion operation, the motor power (servo) does not turn off automatically while the actuator is pushing the work part. If the actuator has missed the work part, the motor power (servo) turns off automatically. Once the motor power (servo) turns off, the positioning complete status is lost. Accordingly, all of the push complete signal 0 (PE0), push complete signal 1 (PE1) and push complete signal 2 (PE2) will turn OFF.

Caution:

There is no holding torque while the servo is off due to the auto servo OFF function. Because the actuator will move if an external force is applied in this condition, pay due attention to contact and safety when setting this function.

*1 In the operation check performed in the MEC PC software, the auto motor power (servo) OFF function is not implemented. This function is enabled only during PIO operation.



4.3 Creating a Speed vs. Time Graph to Move the Actuator

In this method, you create a speed vs. time graph to move the actuator.

Click [Cerate a new program using the "speed vs. time graph"] from the main menu. Set the necessary items according to the onscreen instructions.

MEC PC Software	💶 🖻 🔀
What You Can Do with the MEC PC Software (Main Menu)	Alarm Reset Maintenance I/O Monitor
Main Menu Click each shown below that corresponds to what you want to do, and proc applicable screen. (You can click each underlined word in blue to open the "Glossary" screen where you car meaning of the word.)	eed to the an check the
• First, try simple operations! (Want to experience the basic operations of this software)	1
First, try simple operations!	
Create a program (Want to create a new program)	
Create a new program using the "speed vs. time graph")
Check p n operations (Want to check the operation of opported, a program alread	ly created)
Check program operations	
Table of Contents Diverview of MEC PC Controlse Operation Controls	ervice Center "Eight" -0088

[1] Select the number of stopping positions by clicking [Stop at 2 points] of [Stop at 3 points]. Once you have made the selection, click [Next].





[2] If you have selected "Stop at 3 points," select whether to turn both of solenoids A and B (ST0 and ST1 signals) OFF or turn both solenoids ON for the positioning to the intermediate point. Once you have made the selection, click [Next].



[3] Select whether to "YES" or "NO" for push motion. Ċ. Once you have made the selection, click [Next].




[4] If you have selected "PUSH" to perform push-motion operation, select "Approach" or "Return" as the push direction.

If the actuator is stopping at 3 points, you can also select "Intermediate point." Once you have made the selection, click [Next].



[5] Select the stopping position input method from among "MDI (Numerical input)," "JOG (Motor drive)" and "Direct teaching (Manual)."

[Stopping position input by MDI (Numerical input)] Select "MDI (Numerical input)." Once you have made the selection, click [Next].





Set values for the stopping positions applicable to the "speed vs. time graph."





[Stopping position input by jogging] Select "JOG (Motor drive)."

Once you have made the selection, click [Next].



[1] Running of Home Return [Complete]	or Power OFF [ON]
---	----------------------



Select the stopping position you must teach the actuator.



Click $[\leftarrow]/[\rightarrow]$ to move the actuator to the stopping position. Click [Input Complete]. The current position is saved as the stopping position you have selected.

ארעעבע <i>זו</i> אפא א		
プログラム作成手順	プログラム作成	
1128=2-	① 原点復帰実行 原点復帰は、海子しています。	77-614-95
)/ 速度-時間グラフ	⑦ 停止値置置 ティーテングが必要な件止位置を進んでください。	
	③ ティーチング 「一」、「→」でアクチュェータを前後させ、ティーチングしたい 使止位置へ移動させてください。	
停止位置2点/3点?	(101): データ 第4部1) 完了しましたら、「入力完了」をクリックしてください。	1/ 01223
2魚	してください。 してください。 の y*nがらん作成字子 グラフが完成しましたら、古の「次へ」をクリックしてください。	▲、一>、操作
中間点指定方法?		前/- 第2
-	◎ 原点復帰美行	HIT HUBCO
押付け友/第?	[完了]	メインメニューに戻る
		次へ
一押付け方向?	(2) 100 [T = 2 Head)	
-		
停止位置入力方法?		
JOG		
	④ 」時間グラフ	
<u> </u>	復路 往路	
運転確認	連座(m=/cos) 連席 タクトタイム タクトタイム表示 いたういゆう -	
	<u>86.51 sec</u> 経路選択	
(プログラム保存)	300.00 省工ネ	
	0.30 無効 💌	
元了		



[Stopping position input by direct teaching (manual)] Select "Direct teaching (Manual)." Once you have made the selection, click [Next].



[1] Running of	Home Return	Motor Power	(
Home Return		OFF	[ON]



Click [Motor Power OFF] to turn off the motor power. The motor power (servo) turns off.



part damaged by the actuator falling due to its own weight

Select the stopping position you must teach the actuator.

MEC/パソコンソフト			
 ■ MEO/IV2297 ブログラム作版手順	プログラム作成 ① 原点復帰実行 ② 停止位置演択 ③ ティーデング ③ ア・ロデンパンクトラインクション ③ ア・ログラム作成完了 ③ ア・ログラム作成完了 ③ ア・ログラム作成完了 ④ ア・ログラム作成完了 ④ ア・ログラム作成完了 ④ ア・ログラム作成完了 ④ ア・ログラム作成完了 ④ ア・ログラム作成 ① 原点復帰生す ④ なんのの方 ④ 速度・時間グラ 復路 注度(ms/sec)		アラームリセット メンテナンス レクモニタ いでモラ パーク・洋作作 前に戻る メインスニートにある 次へ
振転確認 ブロクラム保存 テア	④ 速度 - 時間 クラ 復路 (A2) 速度(mm/sec) → 加速度(C)	フ入力 ま タクトタイム soc タクトタイム表示 経路澄釈 強語澄釈 強度(G) 生活 増加 第点→ 構効	₩a.▼ Ž

When stopping at 3 points



When stopping at 2 points





Manually move the actuator to the stopping position.



The position is shown in the current position field.

Click [Input Complete]. The current position is saved as the stopping position you have selected.





[6] Select either the approach or return. If the actuator is stopping at 3 points, you can also select an intermediate point. Set values for the speed, acceleration, deceleration, push band and push force applicable to the speed vs. time graph. Select whether to enable or disable energy saving. Use the displayed tact time as a reference.

(The screen is based on MDI (Numerical input).)

MECITUADUR	
フロクラム作成手編 メインメニュー ・ 違志・時間グラフ 停止位置2点/3点? 空点 中間点指定方法? ・ 一 一 一 一 一 一 一 二 二 一 一 二 二 二 一 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二	フログラム作成 ① 停止位置入力 (復路 (珍点)、在路 (珍点) を、数値で入力してください。 ② 速度 時間グラフ入力 (復路 作者における決定、加速度、減速度、押付け力、押付け編、省エネを、それ ぞれ入力してください。 ② 使止位置入力 (復路 (空話)) ③ 停止位置入力 (復路 (空話)) ③ 停止位置入力 (復路 (空話)) ③ 停止位置入力 (復路 (空話)) ○ 停止位置入力 (復路 (空話)) ○ 停止位置入力 (復路 (空話)) ○ 停止位置入力 (定路 (空話)) ○ (○ 停止位置入力 (定 (○ (○ (○ (○ (○ (○ (○ (○ (○ (○ (○ (○ (○
プログラム作成 運転確認 ブログラム保存 プログラム保存 完了	② 速度-時間グラフ (クラノ内の白地部は、全て入力する必要があります。) 復路 住路 ※度(mar/sec) 0.51 sec 加速度(6) 0.30 加速度(6) 第四

When all necessary values have been input, be sure to click [Next].

When [Next] is clicked, the confirmation message appears with the message "Do you want to start transferring data?"

Click [Yes]. Clicking [Yes] transfers the values in the operation condition table to the controller.

(Note) The values in the operation condition table will not be transferred to the controller if [No] is clicked.





The following message appears while the data is being transferred. When the transfer is complete, the display changes to the next screen for operation check.



[7] Now you are ready to operate the actuator, so let's perform operation check. If home return is not completed yet, click [Home Return] to perform home return. If operation check is not performed, click [Next] to proceed to saving the program.

	<u> </u>	
ארעבעז <i>ו</i> אפא אר		
●フログラム作成手順	運転確認	
1>==	① 原点復帰実行 「原点復帰」をクリックしてください。 原点復帰実行 「原点復帰」をクリックしてください。	アラームリセット
/,速度-時間グラフ	② 運転確認 ステップ運転では、「注語」・「変語」を発展しますと、アクチュエータが それぞれの方向に片道運転します、運転運転では、「開始」で 往復運転を	メンテナンス
停止位置? 点/3 点 ?	■ 確認完了 確認が完了しましたら、おの「メインメニューに戻る」を、プログラムの修正が必要な場合は、前に戻る」をクリックしてくたさい。	1/0823
中間直指定方法?	① 原点復帰実行 原点復帰 (未完了)	ヘ*->'操作 前に戻る
押付け有/無?	② 速転確認 <td< th=""><th>メインメニューに戻る</th></td<>	メインメニューに戻る
种付け方向?	復 注路 開始 停止 始点からの距離 0.05	
停止位置入力方法? MDI		安全速度 現在有効
ブログラム作成	接合-時間グラフ 復路 住窓	校府
道転補認 「」」」: ノログラム保存 テア	建度(mm/sec) 300.00 加速度(6) 0.30 20.30 20.50	<u>無効</u>

[1] Running of Home Return	Home Return	
		[Complete]



[8] Perform operation.

Two types of operations are available, step operation and continuous operation. When the operation check is complete, click [Next].

[Safety Speed Setting]



Enable: Click [Enable] if you want to operate the actuator at the safety speed^{*1}.

Disable: Click [Disable] if you want to operate the actuator at a speed above the safety speed¹.

*1 Safety speed: The maximum speed is set to 100 mm/s.

[Step operation] Approach (end point): Return (start point): Intermediate point:

Click [Approach] to move the actuator toward the end point. Click [Return] to move the actuator toward the start point. Click [Intermediate] to move the actuator toward the intermediate point in a program where the actuator stops at 3 points.

-

MECHVIDVI		N DO
● フログラム作成手順	運転確認	14
メインメニュー	○ 原点復帰実行 I原点復帰」をクリックしてください。 原う復帰が完てし、ランプがら灯するのをご確認ください。	アラームリセット
) 速度-時間グラフ	② 運転確認 ステップ運転では、「注路」・「復路」を選択しますと、アクチュエータが それぞわの方向に片道運転します。連続運転では、「開始」では、開始しては、「開始」です。	メンテナンス
停止位置2点/3点?		1/01==#
2点	(3) 4年22元 「 44200元」しましたら、右の「メインメニューに氏るか、 ロフラム の修正が必要な場合は、「前に戻る」をクリックして入さい。	
中国古影空古过 2	① 原点復帰実行 (6)	1~7 f#fF
-	原点復帰 [完了]	前に戻る
100 6 31 1 - 1 - 1 ME ()	•	And an a state of the state of
1111月7点: 量		
	ステッフ連転 建築連転 1.00 mm	次へ
押付け方向?	復路 中間 往路 開始 停止 激点からの距割	۱ <u>۲</u>
-		
停止位置入力方法?		安全速度
MDI	0.00 mm 100.00 mm	現在有効
ブログラム作成	神度-時間ガラフ	5 50
	復路 往致	11.00
運転確認		無効
	#度(mm/sec) Ma 901914 1.51 sec 経路選択 経路選択	
プログラム保存	<u>減速度(G)</u> 省工ネ	
	10.30 mm/ ~	
\$7		
161		



[Continuous operation]

- Start: Click [Start] to move the actuator forward and backward continuously (between the end point and start point) in a program where the actuator stops at 2 points. Similarly, click [Start] to move the actuator forward and backward continuously (between the end point and start point via the intermediate point).
- Stop: Click [Stop] to stop the continuous operation.

אפעעבע <i>זו</i> ספא		
● フログラム作成手順	運転確認	
メインメニュー	① 原点復帰実行 原点復帰」をクリックしてくたさい。 原う復帰が完てし、ランブがら忙するのをご確認ください。	アラームリセット
//速度-時間グラフ	② 運転確認 ステップ運転では、「注給」・「復給」を選択しますと、アクチュエータが それぞれの方向に片道運転します。連続運転では、「開始」で 注意運転を	メンテナンス
停止位置2点/3点?	開始し、「停止」で運転を停止します。	1/01=24
2点	の修正が必要な場合は、「前に戻る」をクリックしてください。	(A * * * * + + + + + + + + + + + + + + +
中間点指定方法?	① 原点復帰実行 💿 👘	1 -7 f#iF
-	原点復帰 [皖7]	前に戻る
·····································	▼	メインメニューに開き
*	② 運転確認 フ==-→■##= 0.00	
- Institution		次へ
	復路 中間 往路 開始 停止 ^{愛点からの距離}	
停止位置入力方法?		◆安全速度
	0.00 mm	現在有劾
ブログラム作成	速度-時間グラフ	有効
	復路 往路	
運転確認	凌庶(mm/ser) 適度 タクトタイム タクトタイム表示 まちょうち	無効
	300.00 A.51 sec 経路進択	
プログラム保存		
	加速度(G)	
完了	0.30	
	Si	
	XO	
	5	
	. 9,	
	\bigcap^{n}	
-	$\mathcal{\mathcal{V}}$	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	Ø	
\mathcal{D}_{I}	•	
Y		
Ŧ		



[9] Saving the program

[Saving to the PC]

To save the program (operation condition table) you have created to the PC, click "Save to the PC."



The "Save As" screen appears.

Enter a desired file name and click [Save (S)], and the program (operation condition table) you have 5 created will be saved to the PC.

名前を付けて保存	1	XO			?(
(第年する場所)① 単近代の5741月 デスの1977 マイエンビュータ	Aveided of	20595	* *	60 d* 100-	
२५ २०७७-७	ファイル名(出): く ファイルの登録で)	Acciaco PMEC77111(*bkp	m)	•	

Once the program has been saved, click [Return to the "Main Menu."]. The screen returns to the main menu.



4.4 Moving the Actuator Using a Sample Program

In this method, you move the actuator using a sample program.

Click [Create a new program using a "sample program"] from the main menu. Set the necessary conditions according to the onscreen instructions.

MEC PC Software	
What You Can Do with the MEC PC Software (Main Menu)	Alarm Reset Maintenance KO Monitor
Main Menu Click each shown below that corresponds to what you want to do, and proc applicable screen. (You can click each underlined word in blue to open the "Glossary" screen where you comeaning of the word.)	eed to the an check the
• First, try simple operations! (Want to experience the basic operations of this software)	
First, try simple operations!	
Create a program (Want to create a new program)	
Create a new program using the "speed vs. time graph"	
Check program operations. Wast to shark the spectiles of	
Check program operations	N
2.	
Table of Contents Overview of MEC PC Controller Operation Glossary Cally and Twate Controller Contr	ervice Center "Eight" I-0088

You can choose one of the following methods to create a program using a sample program:

S

- Create an operation condition table
- Create a speed vs. time graph

[Creating an operation condition table]

[1] Click [Create a program using the "operation condition table"]. Click [Next].

MEC PC Softw	vare	🖬 🖬 🔛
Program creation procedure	Select the Operation Check Screen	Alarm Reset
Main menu	Select whether to use the "speed vs. time graph" or "operation conditions table" on the	Maintenance
Sample program	After the relection is made, click "Next" on the right.	I/O Monitor
Select the operation check screen	PII	Page operation buttons Back
Select the sample program		Return to "Main Menu."
How to input the		Next
Create a program	Create a program	\sim
	Create a program using the "speed vs. time graph table"	
	5	
Save the program		
Finish		



[2] Select and click one of six sample programs.

The screen shows an example where "Stop at 2 points with push motion (on approach)" is selected. Click [Next].



"Direct teaching (Manual)." \mathbf{C}

[Stopping position input by MDI (Numerical input)] 5 Select "MDI (Numerical input)." Once you have made the selection, click [Next].





Set values in the stopping position fields of the operation condition table.

[Refer to 4.2, "Setting the Operation Conditions."]

When setting a value of the stopping position corresponding to the end point, click the field of the operation condition table you want to set, as shown below. Enter a value from the keyboard and then press the ENTER key. The value will be input.





[Stopping position input by jogging] Select "JOG (Motor drive)." Once you have made the selection, click [Next].



[1] Running of Home Return	Home Return
	[Complete]



Select the stopping position you must teach the actuator.



Click $[\leftarrow]/[\rightarrow]$ to move the actuator to the stopping position.

Click [Input Complete]. The current position is saved as the stopping position you have selected.

אכעעבע <i>יז</i> גסא))				
フロクラム作成手編 メインメニュー サンフルプログラム 連続確認問問選択 動作条件表 (サンブルブログラム) 评付け(作器)2点停止	プログラム作成 ① 原点復帰実行 ② 停止位置道 ③ ティーチング ③ ティーチング ③ かイーチング ④ 動作条件表 ⑤ かの 私作成完 ③ 原点復帰実行		売了していますい 転行してたたちい上 グが必要な停止け でアクチュエニン 行わら、ない人力売了 気、減速度、押付い しましたら、右の「 復年編	。 空置を選んでく7 なを前後させ、 うをつりックして うをつりックして うで、 見をクリックして うで、 し、 や 、 や し、 や 、 う で、 う し 、 っ 、 つ し 、 う い っ つ し っ つ し 、 つ し っ っ つ し っ っ つ し っ つ し っ つ し っ つ し っ つ し っ つ し っ つ し っ つ し っ つ し っ つ し っ つ し っ つ し っ つ し っ つ し っ つ し つ つ つ つ つ つ つ つ つ つ つ つ つ	ださい。 ティーチングし: てください。 、増工ネをそれぞ クしてください。	たい れ入力 •	アラームリセット メンテナンス I/Oモニナ ペーン「操作 前に戻る
停止位置入力方法? JOG プログラム作成	 ② 停止位置選択 ③ JOG [モータ製 	[<u>]]</u> []]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]]		:7] H (←	始点(複	(B) V	メインメニューに戻る 次へ
です。 運転確認 「」」」」 プログラム保存		<u>た位置</u> 0.00 mm .カ」 表内	<u>始点</u> 0.00 ■ ▼ の白地部は、全 速度		要があります。 減速度		
元7	★ <u>给点(復路)</u> 終点(往路)	(<u>nm)</u> 0.00 100.00	(mm/sec) 100.00 100.00	0.10 0.10	0.10 0.10	0.10	
	<u> </u>						



[Stopping position input by direct teaching (manual)] Select "Direct teaching (Manual)." Once you have made the selection, click [Next].



[1] Running of Home Return	Home Return	te] Motor Power OFF	(ON]
-------------------------------	-------------	------------------------	------



Click [Motor Power OFF] to turn off the motor power. The motor power (servo) turns off.



✓!\ Caution:

If you are releasing the brake of a vertically installed actuator, be careful not to let your hand pinched or the work part damaged by the actuator falling due to its own weight

Select the stopping position you must teach the actuator.

				\sim			
TO グラム作成手船 フロ	1 <u>グラム作成</u> 泉点復帰実行 尊止位置選択 ディーチング [*] パットディーチング [*]) 動作条件表 [*] ログ [*] ラム作成完置	<u>原点</u> 度 流に、 ディクチーン デーテニー 本の デーナー 加 し、 ジ ク ジ フ ラ ジ こ 、 ラ ジ こ 、 ラ ジ こ 、 ラ ジ こ 、 ラ ジ つ ジ こ 、 フ ・ フ ・ フ ・ ・ テ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・	たてした。 また で、 たて、 たで、 たで、 たの に かの に の に かの に の に の に の に の に の に の に の た に の に の に の に の に の に の に の に の に の に の に の に の に の た に に し に こ に に に し に し に し に こ に に に に に し こ に い う い こ い う た い ち い こ た い ち い こ た い ち い こ た い た い ち い こ い う い う た い ち い こ い こ い こ い こ い こ い っ い っ い ろ い っ い っ い っ い う い っ い っ い っ い っ い っ い っ い っ い っ い っ い っ い っ い っ い っ い っ い っ い っ っ い っ っ い っ い っ っ い っ い っ っ っ い っ っ っ っ っ っ っ っ っ っ っ っ っ	ださい。 を選んでくださ、 」ド 教 うち さ じ て く を 参 り で く だ く で く だ さ 、 で 、 だ さ 、 だ さ 、 だ 、 だ さ 、 だ 、 だ 、 だ 、 だ 、	い。)を手動で前猿 ださい。 ください。 省エネを してください。	させ、	アラームリセット メンテオンス レンラオンス パーラン操作
伊付け(符路)2点停止	原点復帰来行	原点復	(帰) 。 (完了) ▼	▶ [モータ電源 OFF) (OFF)	前に戻る メインメニューに戻る
プログラム作成	タイレクトテ・ 現	ィーチ(手動) R在位置	4点				<u> </u>
· 運転備認).00 mm	0.00				
	「動作条件表入	<u>,</u> カ」 表	0.00 m マ 内の白地部は、	全て人力する。	必要があります	t.	
道転輸設 1.151 プログラム保存 第7	■■■■■■■■■■■■■■■■■■■■■■■■■■■■■■■■■■■■	カ」 表 <u>停止位置</u> (mm)	0.00 m 内の白地部は、 (加度) (mm/sec)	全て人力する: 加速度 (j)	必要があります <u>減速度</u> (G)	「。 <u>1世(ゴ(ナ9番</u> (mm))	
→ → → → → → → → → → → → → →	H動作条件表入 <u>約点(復路)</u>	カリ 表 停止位置 (mm) 0.00	0.00 ■ 中の白地部は、 <u> 速度</u> (<u>mm/sec)</u> 100.00	全て入力する。 加速度 (<u>G)</u> 0.10	必要があります <u>減速度</u> (<u>C)</u> 0.10	1. <u>1#(1(10m)</u> 0.10	

When stopping at 3 points

End point (Approach)	
Start point (Return)	
Intermediate point (Intermediate)	
End point (Approach)	

When stopping at 2 points





Manually move the actuator to the stopping position.



The position is shown in the current position field.

Click [Input Complete]. The current position is saved as the stopping position you have selected.





[4] Set the values of speed, acceleration, deceleration, push band, push force and energy saving setting, as necessary, in the applicable fields of the operation condition table. [Refer to 4.2, "Setting the Operation Conditions."]

For example, assume you want to set the value of the stopping position corresponding to the start point. In this case, click the field of the operation condition table you want to set, as shown below. Enter a value from the keyboard and then press the ENTER key. The value will be input.



When all necessary values have been input be sure to click [Next].

When [Next] is clicked, the confirmation message appears with the message "Do you want to start transferring data?"

- Click [Yes]. Clicking [Yes] transfers the values in the operation condition table to the controller.
- (Note) The values in the operation condition table will not be transferred to the controller if [No] is clicked.





The following message appears while the data is being transferred. When the transfer is complete, the display changes to the next screen for operation check.



[5] Now you are ready to operate the actuator, so let's perform operation check. If home return is not completed yet, click [Home Return] to perform home return. If operation check is not performed, click [Next] to proceed to saving the program.

ECRUZUUJ						~	
ログラム作成手順	運転確認					J	
メインメニュー	① 原点復帰実行	原直復帰 を 原直復帰が完	フリックしてく てし、ランプが	ださい。 されずるのを	ご確認≮ /5 è u		アラームリセ
サンプルプログラム	② 運転確認	ステップ運転で	では、「往路」 同に広道運転し	「復路」を選択	メオナと アク	。 フチュエータが コア 注傷運転を	メンテナン
輕鬆確認画面選択	(5) 連副中マ	開始し、「停止	」で運転を停止	じます。 C			1/0E=
動作条件表	© ₩E067C 1	の修正が必要	な場合は、「前」	に戻るしてい	ックしてくだ	an.	A*. 51140
ンブルブログラム」	① 原点復帰実行	(market)		1/2			1-7 14
打ナ(往路)2点停止		原 品 復)	一 【未定了	0			前に戻る
止位置入力方法?	A 104-14-11	- (5	C			a / 11 m	*****====
MDI	2 連転離認		連続調	F#7		见 <u>任恒直</u> 0.02	
JUN-1-4-15						<u> </u>	次へ
P /	復路	印刷 径里		122	停止	0.02	-
3KA-16(77)						mm	安全海南
I# #L III a.S				始点	1	終点	メ王述成
			0.	.00 nm		100.00 mm	現任伯》
フロクラム保存	動作条件素						有効
完了		停止位置	速度 (mm/sec)	加速度	減速度	押付(力幅 (mm)	無効
	 始点(復路) 	0.00	100.00	0.10	0.10	0.10	-
	終点(往路)	100.00	100.00	0.10	0.10	50.00	
						~	
	192411-					Gen	

[1] Running of Home Return	Home Return
	[Complete]



[6] Perform operation.

Two types of operations are available, step operation and continuous operation. When the operation check is complete, click [Next].

[Safety Speed Setting]



Enable: Click [Enable] if you want to operate the actuator at the safety speed^{*1}.

Disable: Click [Disable] if you want to operate the actuator at a speed above the safety speed^{*1}.

*1 Safety speed: The maximum speed is set to 100 mm/s.

[Step operation] Approach (end point): Return (start point): Intermediate point:

Click [Approach] to move the actuator toward the end point. Click [Return] to move the actuator toward the start point. Click [Intermediate] to move the actuator toward the intermediate point in a program where the actuator stops at 3 points.





[Continuous operation]

- Start: Click [Start] to move the actuator forward and backward continuously (between the end point and start point) in a program where the actuator stops at 2 points. Similarly, click [Start] to move the actuator forward and backward continuously (between the end point and start point via the intermediate point) in a program where the actuator stops at 3 points.
- Stop: Click [Stop] to stop the continuous operation.





[7] Saving the program [Saving to the PC]

To save the program (operation condition table) you have created to the PC, click "Save to the PC."





Once the program has been saved, click [Return to the "Main Menu."]. The screen returns to the main menu.



[Creating a speed vs. time graph]

[1] Click [Create a program using the "speed vs. time graph"]. Click [Next].



[2] Select and click one of six sample programs. <u>ک</u>، [Next].





[3] Select the stopping position input method from among "MDI (Numerical input)," "JOG (Motor drive)" and "Direct teaching (Manual)."

[Stopping position input by MDI (Numerical input)] Select "MDI (Numerical input)." Once you have made the selection, click [Next].



Set values in the stopping position fields of the speed vs. time graph."





[Stopping position input by jogging] Select "JOG (Motor drive)."

Once you have made the selection, click [Next].







Select the stopping position you must teach the actuator.

●フログラム作成手順	ブログラム作成				
(メインメニュー)	① 原点復帰実行 原直環境は 次の操作者	に、完了しています。 実行してくたさい。	アラームリセット		
サンプルプログラム	◎ 停止位置選 ティーチ:	ングが必要な停止位置を選んでください。	メンテナンス		
運転確認画面選択	(JOG:モータ駆動) 停止位置	い移動させてください。 したら、「入力完了」をクリックしてください。	1/01:24		
/ 速度-時間グラフ	@ 動作条件表 速度、加速	度、滅速度 、押付け幅 、押付け力 、省エネをそれぞ し。	hλ ²		
「サンプルプログラム」	⑤ 7°ロク'ラム作成完了 グラフがラ	^{完成しましたら、右の「次へ」をクリックしてくだ}	さい。 ハーク 採作		
押付け(往路)2点停止	① 原点復帰実行	5治温 🔅	前に戻る		
信止位置入力方法?	Lute to	[完了]	メインメニューに戻る		
JOG	② 停止位置選択	▼ から (注)	981		
70/1-1.444		VI MARE	次へ		
	③ JOG 【モータ駆動】				
	現在位置	始点	入力		
	0.00 mm	0.00	元ゴ		
		Y			
	④			\mathbf{A}	
	復路 往路	AKUK			
1 37	速度(mm/sec)	タイム タイム タイム シクトタイム表示 経路選択	▶ 쇼 → 왜 쇼 岁	°O`	
	100.00	減速度(G)	省エネ		
		0.10	無効 👱		
	加速度(G)			D	
		~ 時間			
-					
			2.		
A/I					
When stoppi	ng at 3 points		When stopping	at 2 points	
		_			
End point (A	pproach)		End point (Apr	proach)	
Start point (F	eturn)	_			
Intermediate ::	aint (Intermedicte)	~~~	Start point (Ref	urn)	
End point (A)	omit (intermediate)		End point (App	roach)	
End point (A	pproach)	Gab			

Click $[\leftarrow]/[\rightarrow]$ to move the actuator to the stopping position. Click [Input Complete]. The current position is saved as the stopping position you have selected.

MECパソコンソフト			
● フログラム作成手順	ブログラム作成		
メインメニュー	① 原点復帰実行 決定課題は、売了しています。		アラームリセット
サンプルプログラム	◎ 停止位置選 キィーチングが必要な停止位け	置を選んでください。	メンテナンス
通航海河面面滑坡	(3) ティーチング 「「」、「「」でアクチュエータン (JOG: モニタ(取動) 停止位置へ移動させてください	を前後させ、ティーナンクしたい い。 なりロックレアイ ださい	1/01=3
	② 動作条件表 速度、加速度、流速度、押付け	幅、押付け力、省工本をそれぞれ入力	
	⑤ 7 ログラム作成完了 グラフが完成しましたら、右(の「次へ」をクリックしてください。	^*→>′操作
[サンブルブログラム]	① 原点復帰実行		前に戻る
押付け(往路)2点停止	原点復帰	71	$\langle \rangle$
停止位置入力方法?			メインメニューに戻る
JOG	② 停止位置選択	始点(復路) 🖌 🦾	
プログラム作成			
E/	③ JOG 【モータ駆動】		
The story	現在位置 始点	* 入力	l.
11年72日前22		完了	
			
プログラム保存	 ④ 速度-時間グラフ)	
	復路 往路		
完了		タクトタイム表示 (*** - *** - ***	
	100 00 + 1.17 sec →	経路遺択 降白→烟白 🖌	
	[100.00]	減速度(G) <u>省工ネ</u>	
	half of (a)	0.10 無効 💌	
		*m	



[Stopping position input by direct teaching (manual)] Select "Direct teaching (Manual)." Once you have made the selection, click [Next].



[1] Running of Home Return	Home Return	Motor Power OFF	(ON]
-------------------------------	-------------	--------------------	------



Click [Motor Power OFF] to turn off the motor power. The motor power (servo) turns off.



Select the stopping position you must teach the actuator.

part damaged by the actuator falling due to its own weight.



When stopping at 3 points



When stopping at 2 points





Manually move the actuator to the stopping position.



The position is shown in the current position field.

Click [Input Complete]. The current position is saved as the stopping position you have selected.





[4] Select either the approach or return. If the actuator is stopping at 3 points, you can also select an intermediate point. Set values for the speed, acceleration, deceleration, push band and push force applicable to the speed vs. time graph. Select whether to enable or disable energy saving. Use the displayed tact time as a reference.

(The screen is based on MDI (Numerical input).)



When all necessary values have been input, be sure to click [Next].

When [Next] is clicked, the confirmation message appears with the message "Do you want to start transferring data?"

Click [Yes]. Clicking [Yes] transfers the values in the operation condition table to the controller. (Note) The values in the operation condition table will not be transferred to the controller if [No]

Note) The values in the operation condition table will not be transferred to the controller if [No] is clicked.





The following message appears while the data is being transferred. When the transfer is complete, the display changes to the next screen for operation check.



[5] Now you are ready to operate the actuator, so let's perform operation check. If home return is not completed yet, click [Home Return] to perform home return. If operation check is not performed, click [Next] to proceed to saving the program.

MECHNINAL	
フログラム作成手順	運転確認
(++)+==-	◎ 原点復帰実行 原点復帰 をクリックしてください。 原点復帰実行 原点復帰が完てし、ランプがされまるのをご確認という。
サンプルプログラム	② 運転確認 ステップ運転では、「注路」・「波路」を選択しままと、アクテュエータが オカチカの方向に片道運転します。 連続運転では、「活路」では増速転本 メンテナンス
運転確認画面選択	開始し、「停止」で運転を停止します。
1. 速度-時間グラフ	の修正が必要な場合は、「前に戻る」をついたさい。
[サンブルブログラム]	
押付け(往路)2点停止	
停止位置入力方法?	② 運転確認 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
MDI	<u>ステップ運転</u> 単線運転 0.06
プログラム作成	海路山間 「「一」 始点からの距離
運転確認	安全速度
プログラム保存	(決定-時間の 27) 友の
(m.)	復點(往路
完了	★度 (may/cer) 速度 タクトタイム タクトタイム表示 いたら (から)
	1.17 see 経路選択 # 1.17 see
	·····································
	加速度(G)
	0.10

[1] Running of Home Return	Home Return	
		[Complete]



[6] Perform operation.

Two types of operations are available, step operation and continuous operation. When the operation check is complete, click [Next].

[Safety Speed Setting]



Enable: Click [Enable] if you want to operate the actuator at the safety speed ¹.

Disable: Click [Disable] if you want to operate the actuator at a speed above the safety speed^{*1}.

*1 Safety speed: The maximum speed is set to 100 mm/s or below.

[Step operation]

Approach (end point): Return (start point): Intermediate point: Click [Approach] to move the actuator toward the end point. Click [Return] to move the actuator toward the start point. Click [Intermediate] to move the actuator toward the intermediate point in a program where the actuator stops at 3 points.





[Continuous operation]

- Start: Click [Start] to move the actuator forward and backward continuously (between the end point and start point) in a program where the actuator stops at 2 points. Similarly, click [Start] to move the actuator forward and backward continuously (between the end point and start point via the intermediate point
- Stop: Click [Stop] to stop the continuous operation.




[7] Saving the program

[Saving to the PC]

To save the program (operation condition table) you have created to the PC, click "Save to the PC."



created will be saved to the PC. C)



Once the program has been saved, click [Return to the "Main Menu."]. The screen returns to the main menu.



5. First, Try Simple Operations

Try moving an actuator according to the values set in the operation condition table in the controller. You can choose positioning operation or push-motion operation. Although the operation conditions are initially fixed when this menu item is selected, the speed, acceleration, deceleration, push force and energy saving setting can be changed afterward.

[Initial operation conditions]Stopping position:Full-stroke positionSpeed, acceleration, deceleration:1/3 of defaults (factory defaults)Push band:1/2 of full strokePush force:30%Energy saving:Disabled

Click "First, try simple operations!" from the main menu. Move your actuator according to the onscreen instructions

A lam Rear A lam	MEC PC Softwa	re 📃 🗖 💽
Main Menu Click each shown below that corresponds to what you want to do, and proceeded the applicable screen. (You can click each underlined word in blue to open the "Glossary" screen where you han check the entry simple operations! (Want to experience the basic operations of the writkere) First, try simple operations! Create a program (Want to cree Program) Create a program (Want to cree Program) Create a program (Want to cree Program) Create a new program tusing the "operation corred" Create a new program tusing the "operations" Create a new program tusing the "operation corred" Create a new program tusing the "operations" Create a new program tusing the "opera	What Yo	ou Can Do with the MEC PC Software (Main Menu)
First, try simple operations! (Want to experience the basic operations of the artificate First, try simple operations! Create a program (Want to create program) Create a new program using Create a new program operations (Name Check the operation of, or correct, a program already created) Create and program operations Check program operations (Name Check the operation of, or correct, a program already created) Create and program operations Check program operations Create and program operations Create	🥖 Main N	Click each shown below that corresponds to what you want to do, and proceed to the applicable screen. (You can click each underlined word in blue to open the "Glossary" screen where you han check the meaning of the word.)
First, try simple operations! • Create a program (Want to cree program) • Create a new program using the "speed vs. time graph" • Check program operations (New Check the operation of, or correct, a program already created) • Check program operations (New Check the operation of, or correct, a program already created) • Check program operations (New Check the operation of, or correct, a program already created) • Check program operations (New Check the operation of, or correct, a program already created) • Check program operations (New Check the operation of, or correct, a program already created) • Check program operations (New Check the operations of the operat	<u>• F</u>	irst, try simple operations! (Want to experience the basic operations of the software)
Create a program (Want to creation program) For the a new program using the "speed vs. time graph" Create a new program using the "operation control to be" Create a new program using the "operatobe" Create a new program using the "operatobe" Create a n		First, try simple operations!
Create a new program using the "speed vs. time graph" Create a new program using table Create a new program using a "sample program" Create a new program" Create a new program using a "sample program" Create a new program" Create a new program using a "sample program" Create a new progra	• 0	reate a program (Want to crest program)
Check program operations (Nempcheck the operation of, or correct, a program already created) Contants Description of AEC PC Contants Description Contants Description Contants Description Contants Contants Contants Description Contants		Create a new program using the "speed vs. time graph" Create a new program using table:
Ne of Contants Deversion of MEC PC Software Service Center "Eight" Overall Flow) Deversion Service Center "Eight" 0800-888-0088	• 0	heck program operations (Want check the operation of, or correct, a program already created)
Die of Contents Diversil Flow) Diversil Flow) Diver	[Other program operations
Ne of Contants Duerall Flow) Derview of MEC PC Software Screen Contants Duerall Flow) Glossary Lars Customer Service Center "Eight" 0800-888-0088		
De of Contents Dereview of MEC PC Definition of WEC Contents Dereview of MEC PC Definition of WEC Contents Dereview of MEC PC Definition Dereview D		
	ible of Contents (Overall Flow)	were Screen Control of MEC Control of MEC Control of MEC Control of MEC Control of Contr



- 5.1 Performing Positioning Operation
 - [1] Click "First, try simple operations 1 (positioning operation)." Then, click [Next].



[2] Click [Home Return] to perform home return.

ארעעבע <i>וו</i> אפא או		
●まずは実際に	まずは実際に動かしてみよう! [運転確認]	
動かしてみよう!	の原点復帰実行 「原点復帰」をクリックしてください。	アラームリセット
-+-R2	原点復帰が完了し、ランフが点りするのをこ確認くたさい。 完了しましたら、右の「次へ」をクリックレくくたさい。	メンテナンス
メインメニュー	and the second s	1/01=>
	◎ 原点復帰実行 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	へ"-ジ"操作
まずは実際に、	原点復帰(未完了)	前に戻る
(位置決約/押付け選択)		
MILZeo	2 連転館器 現在位置 現在位置	X177-1-6.80
まずは実際に 動かしてみよう!	復路 中間 往路 開始 停止	22
位置決め	#点からの復 第点からの復	
プログラム保存		田左有効
<u> </u>	•	
1 完了	③速度、時間ダラフ入力	有効
	復路 往路	#20
	· 速度(mm/sec) ・ 通覧 タクトタイム タクトタイム表示 終点→始点 1-17 sec : 経路選択	
	100.00 就速度(G) 省工主	
	0.10 #80 4	

When the home return is complete, the lamp next to the button comes on and the text below it changes to [Complete].



When the home return is complete, click [Next].



[3] First, try moving your actuator.

Two types of operations are available, step operation and continuous operation. When the operation check is complete, click [Next].

[Safety Speed Setting]



Enable: Click [Enable] if you want to operate the actuator at the safety speed^{*1}.

Disable: Click [Disable] if you want to operate the actuator at a speed above the safety speed ^{*1}.

*1 Safety speed: The maximum speed is set to 100 mm/s or below.

[Step operation] Approach (end point): Return (start point):

Click [Approach] to move the actuator toward the end point. Click [Return] to move the actuator toward the start point.





[Continuous operation]

- Start: Click [Start] to move the actuator forward and backward continuously (between the end point and start point) in a program where the actuator stops at 2 points
- Stop: Click [Stop] to stop the continuous operation.



[4] On this screen, you can change the speed, acceleration, deceleration and energy saving settings. Select either the approach or return.

Change the speed, acceleration, deceleration and energy saving settings.

After the changes have been made, perform step operation and continuous operation to check how the actuator operates.

When the operation check is complete, click [Next].

	19	💽 🖬 🔀
まずは実際に 動かしてみよう! 手規 メインメニュー 本では実際に; (の意志め)が付けまれ) 位置決め たずは実際に してみよう! (過意法の) 位置決め	まずは実際に動かしてみよう! (理内を力について、下線青文字をクリックし、用筋の確認をしてください。 開筋の確認をしてください。 (理内を力について、下線青文字をクリックし、用筋の確認をしてください。 原目の確認をしてください。 (理和をおりックしてくたさい。 の 周点でのまいました。 の 周点でのまいました。 () 周点でのまいました。 () 原点復帰 () 原点 () () () () () () () () () () () () () ()	アラームリセット メンテナンス レンロモニジ パーウ' 技作 前に戻る メハーンエコーに取る 次ハー 安全速度
完了	0.00m 100.00m ▼ ③速度-時間グラフ入力 復路 往路 速度(mm/sec) 1.17 sec 加速度(G) 0.10 ★調 タクトタイム表示 練点→始点 ♥ 終語通訳 凝速度(m) 数語通訳 数語通訳 数語の ● の 1.17 sec ・時間	現在有効 有効 無効



[5] Saving the program

[Saving to the MEC]

To move the actuator by reflecting the speed and other operation conditions you have just changed, click [Save to the MEC]. Turn off the power and then turn it back on. The actuator will move according to the new operation conditions such as speed.



[6] Saving the program

[Saving to the PC]

S To save to the PC the changes you have made to the speed and other operation conditions, click [Save to the PC].





The "Save As" screen appears.

Enter a desired file name and click [Save (S)], and the program (operation condition table) you have created will be saved to the PC.

名前を付けて保存					?×	
保存する場所の	RcPc		•			
■近日のたつ7イル デスクトップ マイドキュメント	Aveis03ptpc					
74 20-0-9	77-(小名(N) <	Accia00	>	•	1628(CJ	
	ファイルの登録し	РМЕС7711/(*Ы	kpm)		<u>-</u> 51	·//·

Once the program has been saved, click [Return to the "Main Menu"]. The screen returns to the main menu.

Main Mein Month



5.2 Performing Push-motion Operation

[1] Click "First, try simple operations 2 (push-motion operation)." Then, click [Next].



[2] Click [Home Return] to perform home return.

● まずは実際に 強力してみよう! (運転確認) の原点復帰実行 □型点復得」をクリックしてください。 アラームリセ	
新かしてみよう! の原点復帰実行 「原点復帰」をクリックしてください。 「戸井御史が広マノーテンゴが上げすてのも「「原知」とされ、	
	-10
第二次通知の第一日、フラブが高月するのをと聴いたさい。 完了しましたら、右の「次へ」をクリックしてください。	2
24028=a-	8
	乍
ま 打 ま 方 は 第 に 反 つ 「 の に 反 つ 「 の に 反 つ 」 「 に 反 つ 」 「 に 反 つ 」 」 」 」 」 」 」 、 、 、 、 、 、	
11111 ② 運転線部 2テップ運転 単体化 取在電面	R16
まずは実際に 総かしてかよう: 復路 中間 往路 月始 停止	, (
	5
プログラム保存 投点 安全連度	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	1
第二字 の 建度 時間 グス・スカ	
10 H H H H H H H H H H H H H H H H H H H	
#度 (mm/sec) 4 ^{mm} ダクトタイム 1.17 soc 経路遺状 経合→始点 ✓ 1.17 soc	_
0.10 編功 -	
加速度(G)	

When the home return is complete, the lamp next to the button comes on and the text below it changes to [Complete].

[1] Running of Home Return	Home Return	
		[Complete]

When the home return is complete, click [Next].



[3] First, try moving your actuator.

Two types of operations are available, step operation and continuous operation. When the operation check is complete, click [Next].

[Safety Speed Setting]



Enable: Click [Enable] if you want to operate the actuator at the safety speed ¹.

Disable: Click [Disable] if you want to operate the actuator at a speed above the safety speed¹.

*1 Safety speed: The maximum speed is set to 100 mm/s or below.

[Step operation] Approach (end point): Return (start point):

Click [Approach] to move the actuator toward the end point. Click [Return] to move the actuator toward the start point.





[Continuous operation]

- Start: Click [Start] to move the actuator forward and backward continuously (between the end point and start point) in a program where the actuator stops at 2 points.
- Stop: Click [Stop] to stop the continuous operation.



[4] On this screen, you can change the speed, acceleration, deceleration, push band (only for the approach), push force (only for the approach) and energy saving settings. Select either the approach or return. Change the speed, acceleration, deceleration, push band (only for the forward path), push force (only for the forward path) and energy saving settings.

After the changes have been made, perform step operation and continuous operation to check how the actuator operates.

When the operation check is complete, click [Next].

ארעעבע <i>וו</i> אפא	6	E = 🛛
●まずは実際に	まずは実際に動かしてみよう!「運転確認」	
動かしてみよう! 手順	まず、押付け動作、押付ける、押付け力について、下線青文字をクリックし、 用語の確認をしてください。	アラームリセット
× {>×==	確認しましたら、最特殊の生産、資源における速度、加速度の数値を自由に必要し であましょう。変要する単によるタクトタイムの変化にも、ご注目ください。 完了しましたが、石の「次へ」をクリックしてください。	メンテナンス
*****	① 馬(二〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇	ヘ*→?操作 前に戻る
(位置決約/押付け選択)		
押付け	② 運転確認 現在位置 ステップ運転 連続運転	メインメニューに戻る
まずは実際に 動かしてみよう! (運転確認)	復路 中間 往路 開始 停止 0.00 第 第 第 第 第 1 <td< td=""><td>×^ n</td></td<>	×^ n
押付け		
プログラム保存 	「 「 「 「 「 「 「 「 「 「 「 「 「 「	安全速度 現在有効
		-
(完了)		11 X0
	復路 往路	無効
	速度(nm/sec) 濃度 921-91ム 1.17 sec 経路選択 経路選択	
	100.00 <u>減速度(G)</u> 省工ネ	
	0.10 無效 🖌	
-		



[5] Saving the program [Saving to the MEC]

To operate the MEC controller by reflecting the speed and other operation conditions you have just changed, click [Save to the MEC]. Turn off the power and then turn it back on. The controller will operate according to the new operation conditions such as speed.



[6] [Saving to the PC] To save to the PC the changes you have made to the speed and other operation conditions, click [Save to the PC].

MEC PC Softw	ware	🖃 🖻 🔀
First, try simple	Save the Program	Alarm Reset
Main menu First, try simple operations!	Click "Save to PC" to save the orealed corrected program to the PC. (Selection or button is unnecessary if the program need not be saved.	An Anintenance
First, try simple operations! (Operation check) Push Save the program Finish	Air Contraction of the MEC Save to the PC	Return to "Main Menu." Next



The "Save As" screen appears.

Enter a desired file name and click [Save (S)], and the program (operation condition table) you have created will be saved to the PC.

名前を付けて保存					?×	
保存する場所の	RcPc		¥ 4			
 ま近住ったファイル 	Axsis03ptpc					
77.01-97						
1.52 FR 1.57						
PT 102-3						
24 201-0	-/1800	Thuim	_		(979/01	n
	771月401至18日	PMEC77114*b	kpm)	- -		

Once the program has been saved, click [Return to the "Main Menu"]. The screen returns to the main menu.

 \mathbf{O}

PMECAMEC=

6. Checking the Program Operation

6.1 Checking the Operation of a Program Saved in the MEC

You can check the operation of, or modify, a program you have created.

Click [Check program operations] from the main menu. Check the operation according to the onscreen instructions.

MEC PC Software	- 2 🛛
What You Can Do with the MEC PC Software (Main Menu)	Alarm Reset Maintenance I/O Monitor
Main Menu Click each shown below that corresponds to what you want to do, and provapilicable screen. (You can click each underlined word in blue to open the "Glossary" screen where you omeaning of the word.)	ceed to the
• First, try simple operations! (Want to experience the basic operations of this software)	0
First, try simple operations!	O
Create a program (Want to create a new program)	•
Create a new program using the "speed vs. time graph" Create a new program using the "operation condition table" Create a new program using the "operation condition table"	
Check program operations (Want to check the operation of, or correct, a program alrea Check program desitions	dy created)
Table of Contents Dverview of MEC PC Details of MEC Controller Open Controller Open Panel Funds Glossary Quality and Invocation 0800-886	ervice Center "Eight" 8-0088
AiroilSy	



[1] Click [Operation check with a program saved in the MEC]. The programs (operation condition settings) currently saved in the MEC controller are read to the PC. Click [Next].



[2] Select and click a desired display mode of the operation check screen. Click [Next].





[3] The selected screen opens.

[When "Speed vs. time graph" was selected]

A speed vs. time graph is displayed.

You can use this graph to perform operation check.

The operating procedures are the same as those explained in 4.3, "Creating a Speed vs. Time Graph to Move the Actuator."

אכעעבעזעפא I			
プロウラム達転総部す単 メインメニュー ボープロウラム道転標準 プログラム遊転 御臣C 遠転磁辺画面澄択 八、連環・時間グラフ 運転確認2		アラームリセット メンテナンス レノロモニタ ペ*ージ*提作 前に戻る メインメニューに戻る	
完了 一 プログラム修正		70754條正 安全速度 現在有劾 有效	1.com
	御路 住路 速度(mm/sec) 300.00 加速度(G) 0.30 ●クトタイム の.51 sec 約5 sec 10 sec 10 sec		

To correct the program, click [Modify the program]:

	G	
フログラム連転総団下県 メインメニュー プログラム運転構築 フログラム選択 MEC		タが 東本 フム い。 アラームリセット メンテナンス 1/0モニタ い。
遠転 確認 画面 資択 入, 速度 -時間 クラフ 運転 確認 第一一章 完了	① 原点復帰実行 原点復帰 [未完了] ② 運転確認 ステップ運転 連続運転 0.01 資産 中間 往路 開始 停止 第10 1.01	■
	注度・時間グラフ 資源 タクトタイム表示 第6 第7 没度(mp/cpc)) 300 タクトタイム表示 第6 97	mm 安全速度 0 mm 有効 素効
	300.00 0.51 sec 経営運用 加速度(6) 0.30 第830	



The display switches to the program edit screen.

The operating procedures are the same as those explained in 4.3, "Creating a Speed vs. Time Graph to Move the Actuator."



The operating procedures are the same as those explained in 4.1, "Creating an Operation Condition

אכעבעזעפאא ו							E 🗆 🛛
フロクラム連転電灯 単 メインメニュー 一 フロクラム選択 のクラム選択 の日のラム選択 一 一 一 一 フロクラム選択 一 一 一 ののラム運転 のののの の の の の の の の の の の の の の の の の	 連転確認 ① 原点復帰実行 ② 運転確認 ③ 確認完了 ① 原点復帰実行 	I原直度場合で、 原点度環境が完 ステッオののが正 開始し、アレク運転ご 開始し、アレク 間始し、アレク の修正が必要 「原点復	2 リック 2 7 1 1 7 1 7 1 7 1 7 1 7 1 7 1 7 1 7 1	をさい。 点灯するのを、 復路した運動で変現し ます。連続運 します、 レメインメニュ コグラム修正、	ご確認ください っますと、アク 気では、「開始」 ューに戻る」を りゃクリックし	ヽ。 > チュエータが 」で 往復運転を 、 プログラム てください。	アラームリセット メンテナンス レ/0モニク ペページ・提作 前に戻る
		7間)(往留 NHT	_ 進続到 答 []]	技 治 点 一 か の m	· 停止)\$	現 <u>在位置</u> 0.06 <u>mm</u> <u>合点からの距離</u> <u>0.06</u> <u>mm</u> <u>終点</u> 100.00 mm	*12×エューに戻る プログラム修正 安全速度 現在有効
プログラム修正	 動作条件表 始点(復路) 	停止位置 (mm) 0.00	<u>速度</u> (mm/sec) 300.00	<u>加速度</u> (<u>G)</u> 0.30	減速度 (G) 0.30	押(1(力幅 (mm) 0.10	有効
	終点(往路) <	100.00	300.00	0.30	0.30	0.10	E.



To correct the program, click [Modify the program].



Table to Move the Actuator.""





6.2 Checking the Operation of a Program Saved in the PC

You can check the operation of, or modify, a program you have created. Click [Check program operations] from the main menu. Check the operation according to the onscreen instructions.

MEC PC Software	
What You Can Do with the MEC PC Software (Main Menu)	Alarm Reset Maintenance VO Monitor
Main Menu Click each Shown below that corresponds to what you want to do, and provapplicable screen. (You can click each underlined word in blue to open the "Glossary" screen where you o meaning of the word.)	ceed to the an check the
• First, try simple operations! (Want to experience the basic operations of this software)	
First, try simple operations!	
Create a new program using the "speed vs. time graph" Create a new program using the "speed vs. time graph"	inoil.
Check program operations (Want to check the operation of, or correct, a program alread Check program operations	() weated)
able of Contents Dverview of MEC PC Controller Operation Glossary Glossary Al's Customer S (Overall Flow) Software Screen Panel Functions	ervice Center "Eight" 3-0088

[1] Click [Operation check with a program saved in the PC].

MEC PC Soft	ware	
operation check	Select a Program	Alarm Reset
Main menu	Select the program whose operation you want to check.	Maintenance
operation check	. ""	TO Monitor
Select a program	- li	Page operation buttons
		Back
elect the operation		Return to
check screen	112	"Main Menu."
		Next
Operation check		
Finish		
	Operation check with a program saved in the MEC Operation check with a program saved in the PC	
	After the selection is made, click "Next" at the top right.	
odity the program		



The "Open File" screen appears. Select a desired file name, and then click [Open].

C RcPc		~	O d E	• 🛄	
Axis01 bkam					
- ファイル名(N):	Axis01			~	【【】【】
	 RcPc Axis01 bkam ファイル名(い): 	PcPc Axis01 bkam ファイル名(い): Axis01	○ RcPc. ■ Axis01 bkam ファイル名(N): Axis01	○ RcPc ② ② ② ② ○ ◎ Axis01 bkam ファイル名(い): Axis01	CoPc ☑ Axis01 bkam ファイル名(い): Axis01

On the confirmation dialog box, click [Yes]. The program (operation condition settings) is transferred to the MEC controller from the PC.

(Note) If [No] is clicked, the program will not be saved to the MEC controller.

確認		
?	信頼をMECコントローラへ転送します。 転送後、コントローラ再起動のためモーダ電源が自動OFFとなります。 (再起動後自動ONとなります。) データ転送を開始しますか?	NN N

The following message appears while the data is being transferred.





[2] Click [Next].



[3] Select and click a desired display mode of the operation check screen. Click [Next].





[4] The selected screen opens.

[When "Speed vs. time graph" was selected]

A speed vs. time graph is displayed.

You can use this graph to perform operation check.

The operating procedures are the same as those explained in 4.3, "Creating a Speed vs. Time Graph to Move the Actuator."

プログラム運転電影手順 運転確認 の、原になりまたう「原吉選集」をクリックしてください。	
*1 / ネーコー 「二」フロフム温敏保護 (2) 運転確認 (2) 運転電話 (2) 運転 (2) 運転 (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2)	とご確認ください。 Rしますと、アクチュエータが 運転では、1開始1で 往復運転を メンテナンス
プログラム選択 ③ 確認完了	ューに戻るJを、プログラムの とクリックしてください。
□ 原点復帰実行 □ 運度-時間0757	ホージ操作
	現在位置 0.00 mm 強点からの距離 0.00 mm 登点がらの距離 0.00 第 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5
プログラム修正 速度-時間グラフ 復路 往路 速度(mm/sec) 減度 ククトタイム タクト 1.18 sec 加速度(G) 0.01	タイム表示 設置扱 (CD) (C) (C) (C) (C) (C) (C) (C) (C

To correct the program, click [Modify the program].

プログラム運転電空手順	運転確認	فع الله الله .
*インメニュー	① 原点復帰実行 「原点復帰」をすい クレてください。 原点復帰実行 「原点復帰が売すい ランブがら打するのをご確認ください。	アラームリセット
プログラム運転確認	② 運転確認 スティラ運動者は、「注船」・「復船」を選択しますと、アクチュエータが それそれの方向に片道運転します。連続運転では、「開始」で 往復運転を	メンテナンス
ノログラム選択	開始し、「停止」で運転を停止します。 (3) 確認完了 転認が完了しましたら、右の「メインメニューに戻る」を、ブログラムの	1/0毛二タ
パソコン	● 「「「「「」」」、「「「」」」、「」」、「」」、「」」、「」」、「」」、「」」	(^^-ジ/操作)
運転確認画面選択		前に戻る
(人,速度-時間グラフ	[
運転確認	② 運転確認 現在位置	メインメニューに戻る
	ステップ運転 連続運転 0.00	プログラム修正
見了	復路 中間 往路 開始 停止 始点からの距離	
		\sim
	後点 約点	安全速度
	0.00 mm 30.00 mm	現任有効
プログラム修正	速度-時間グラフ	有効
	復路 往路	舞动
	速度(mm/sec) 1.18 sec タクトタイム表示 縦点→鉛点 → 縦路選択	
	74.00 減速度(G) <u>省工本</u>	
	100速度(6) 無効 ~	
	0.01	
	·····································	
<u></u>		



The display switches to the program edit screen.

The operating procedures are the same as those explained in 4.3, "Creating a Speed vs. Time Graph to Move the Actuator."





[When "Operation condition table" was selected]

An operation condition table appears.

You can use this table to perform operation check.

The operating procedures are the same as those explained in 4.1, "Creating an Operation Condition Table to Move the Actuator."



To correct the program, click [Modify the program].





The display switches to the program edit screen.

The operating procedures are the same as those explained in 4.1, "Creating an Operation Condition Table to Move the Actuator."





7. Monitoring I/Os

To display the I/O monitor screen, click [I/O Monitor] on the menu screen.

MEC PC Software	
What You Can Do with the \ensuremath{MEC} PC Software (Main Menu)	Alarm Reset Maintenance DO Monitor
Main Menu Click each streen. (You can click each undefined word in blue to open the "Glossary" screen where you or meaning of the word.)	eed to the
• First, try simple operations! (Want to experience the basic operations of this software)	
First, try simple operations!	
Create a program (Want to create a new program)	
Create a new program uning the "speed vs. time program table"	
• Check program operations (Want to check the operation of, or correct, a program alread	ly created)
Check program operations	
an of Contents Deervew of MIC PC	

To check the input/output signals, you can monitor the input and output ports. Click [Output Test].



A warning dialog box appears. Click [Yes]. This forcibly turns OFF the signals.





Click to select the port you want to turn ON the output of, to forcibly turn ON the signal.



Air-oil-systems, Inc. www.airoil.com



8. Editing Parameters

To load parameter data from the controller and change parameters, click [Maintenance] on the menu screen.

MEC PC Software
What You Can Do with the MEC PC Software (Main Menu)
Main Menu Click each shown below that corresponds to what you want to do, and proceed to the applicable screen. (You can click each underlined word in blue to open the "Glossary" screen where you can check the meaning of the word.)
• First, try simple operations! (Want to experience the basic operations of this software)
First, try simple operations!
Create a program (Want to create a new program)
Create a new program using the "speed vs. time graph" Create a new program using the "speed vs. time graph"
Check program operations (Want to check the operation of, or correct, a program aready created)
Check program operations
N.
Table of Contents Deriview of MEC PC Contents Oversion Deriview of MEC PC Contents Oversion Penel Functions Glossary Market Contents Conte
Menu Screen
N [*]

[1] The maintenance screen appears. Click the [Parameters] tab. The parameter screen appears.

	(昔報) パックマップ
コントローフの動作に必要な	ています。
作の調整のためにのみ更新して「さい。	何世 たん たしご
史した叙語によっていコントローフやアクナュエージャ; いけ破損の原用とたるため、ためみに亦更したいでくだ	黒埋な見何か
のう戦闘の泉内にはるため、もやみに多ましないしくた	C 6 %
11-1 - 5-5	and the second s
Nの ハフメーダ名	設定値 MECへ保存
「短辺大の福山町」	100000
2世~キ,4,7,1天三	0000
5/4/12前ろ	56
5. 法应4~7°比例为"之	246
6.速度1-7°積分1'小	3761
/押付け速度[mm/sec]	20.00
8 押付け停止判定时間[msec]	255
9 押付け空振り時電流制限[0:停止時電流/1:押付け時	電流] 0
10 自動リー+ '0FF遅延時間[sec]	1
11 停止モード選択[0:完全停止/1:サーボ停止]	0
12位置決め停止時電流制限値[%]	35
13 原点復帰時電流制限值[%]	35
14 (将来の拡張のための予約)	10
15 77F75%[mm]	100.00
16 原点復帰オフセット量[mm]	3.00
17 原点復帰方向[0:モータ逆回転/1:モータ正回転]	1
18 (将来の拡張のための予約)	0
19(将来の拡張のための予約)	0
20 (将来の拡張のための予約)	0



[2] Click the set value of the parameter you want to change, enter a new value from the keyboard, and then press the ENTER key to input the value.



Click [Return to Main Menu] to return to the main menu.



9. Alarm Display

9.1 Alarm Display upon Generation of Alarm

When an alarm generates, [Alarm] changes to red. At the same time, a message indicating the nature of the alarm and remedial action appears. Take an appropriate action according to the message. When [OK] on this message dialog box is clicked, the message dialog box closes.

AMCGV2025 MEC パソコンソフトで出来る事 (メインメニュー) ACASE (メインメニュー) ACASE (メインメニュー) ACASE (メインメニュー) ACASE (メインメニュー)	When this button turns red, an alarm
クメインメニュー 下の ③ の中から、目的に合った項目をクリックすると、各国面へ進みます。 (食む7株文末を、クリックしますと、「周辺者」論論で内容を確認することが出来ます。)	code is displayed
●まずは実際に動かしてみよう1 (このソフトの患よ得作そ、体部におい) 由ずけを実際に動かしてみよう1	
	om
●プログラム運転確認 (作成県みプログラムの運転商品、または毎正をしたい)	
プログラム運転確認	diffe
<u>Важая 70- МССОУ-ССУ777</u> <u>МСССО-40-7</u> <u>Важа</u> НАТ 74х47458842/2-"I 44 ангида важа 0800-888-6488	
Inc.	
sterns	
OII SY	
Altre	



9.2 Alarm History

To display the alarm history, click [Maintenance] on the menu screen.





- 9.2.1 Displaying the Alarm History
 - [1] Click the [Alarm History] tab. The alarm history appears. The last detected warning code, 16 most recent alarm codes and addresses where a runtime error generated (for use in the manufacturer's investigation), detailed codes and times when warnings/alarms generated are displayed.
 - (Note) A power ON log entry (no error) indicates that the controller power was turned on. This is not an error. The time of generation indicates an elapsed time after this power ON log entry (no error).

Clicking [Refresh] refreshes the display to the latest information. Clicking [Clear History] clears the history.

アラーム履歴	バラメータ	バージョン情報	バック	アップ			
6 5 - 7 7 8	姓したアラームの限歴を 履歴の保存	表示しています。	履歴のクリ	P	更新		C
履歴 コート	ي لا	セージ	71'12	詳細	発生時間	R.	
終検出 FFF ハ	ワーオンロク (ノーエラー)			2000	:	6	
1回前 OE8 A	B相断線				000:00:00		
2回前 FFF ハ	ワーオンロク (ノーエラー)				:		
3回前 0E8 A	B相断線			2020	0000:00:00		
4回前 FFF ハ	ワーオンロク (ノーエラー)				::)
5回前 OE8 A	B相断線				0000:01:38		Ψ^{*}
6回前 FFF A	ワーオンロク (ノーエラー)						
7回前 000							
8回前 000							
9回前 000					:		
10回前 000							
11回前 000							
12回前 000							
13回前 000							
14回前 000						8	
15回前 000			1			×	
				× .		メイトンドになった日間の	

Click [Return to Main Menu] to return to the main menu.



- 9.2.2 Saving the Alarm History
 - [1] You can save the alarm history by clicking [Save History]. (Version 1.00.05.00 or later)

アラーム府	歷	バラメータ	バージョン情報	バック	アップ		
Cコントロ	-77	『発生したアラームの履歴	を表示しています。				
		18	1	8			
		履歴の保存	履歴の印刷	履歴のクリ	7	更新	
				-			
爾歴 二	1-ŀ'	\square	セージ	71.12	詳細	発生時間	
终検出	HH	パワーオンログ(ノーュ					
1回前	OE8	A,B相断線				000:00:00	
2回前	FFF	パリ・オンロク (ノ・エラ・)		101-101-			
3回前	0E8	A,B相断線				00:00:000	
4回前	FFF	ハ [®] ワーオンログ(ノーエラー)				:	
5回前	0E8	A,B相断線		and the second s		0000:01:38	
6回前	FFF	パワーオンログ(ノーエラー)				:	
7回前	000					:	
8回前	000					:	
1回前	000					:	
0回前	000					:	
1回前	000					::	
2回前	000					::	
3回前						:	
4回刑	000			1.0000000		:	
2101 BI	000			The statement			

[2] The "Save As" screen appears. Enter a desired file name and click [Save (S)], and the alarm history will be saved.





9.2.3 Printing the Alarm History

[1] You can print the alarm history by clicking [Printing History]. (Version 1.00.05.00 or later)

アラーム履歴	バラメータ バージ	ョン情報 バックアッ	7	
ECコントローラで発	生したアラームの履歴を表示してい	います。		
	日期の保友		東新	
履歴 コート'	メッセージ	くう アドレス 詳	細 発生時間	
終検出 FFF ハ°	ワーオンロク゜(ノーエラー)		::	
1回前 OE8 A,	B相断線		0000:00:00	
2回前 FFF //*	リーオンロク゛(ノーエラー)	175-17-1 P.	en energenten	
3回前 OE8 A.	B相断線		0000:00:00	
4回前 FFF ハ°	ワーオンロク゛(ノーエラー)		:	
5回前 OE8 A,	B相断線		0000:01:38	
6回前 FFF ハ [®]	ワーオンロク゛(ノーエラー)		:	
7回前 000			::	
8回前 000			::	
9回前 000			::	
10回前 000			::	
11回前 000			:	
12回前 000			::	• • •
13回前 000			::	\sim
14回前 000			:	· · ·
15回前 000		Territoria anti-		

[2] The print setup screen appears. To change the margins and orientation, change the settings and then click [Print], and the alarm history will be printed accordingly.



[3] When the printing is complete, the printing complete screen appears. Click [OK].





10. Displaying the Version Information

To display the version information, click [Maintenance] on the menu screen.

What You Can Do with the MEC PC Software (Main Menu)	
Main Menu Click each shown below that corresponds to what you want to do, and proceed to the applicable screen. (You can click each underlined word in blue to open the "Glossary" screen where you can check the meaning of the word).	
• First, try simple operations! (Want to experience the basic operations of this software)	
First, try simple operations!	
Create a program (Want to create a new program)	
Create a new program using the "speed vs. time graph" table"	h
Check program operations (Want to check the operation of, or correct, a program already created)	,
Check program operations	
Table of Contents (Oversit Flow) Deversite Software Borner Software Borner Deversite Coversite Software Borner Deversite Coversite Software Borner Deversite Coversite Software Borner Deversite Coversite Software Borner Deversite Software Borner Deversi	

Click the [Version Information] tab. The versions of your MEC PC software, controller, etc., are displayed.

меслуцууль			C)*	
アラーム履歴	パラメータ	バージョン情報	1590707	
		6		
	バージョン	ECパンコ ト V1.00.02.00	2	
	MEC /1		v	
	パージョン	V1.00.00.00-J		
		3649-5		
	アプリ部ハージョア部バージ	AE840001h		
	シリアルコー PCB種別	000059191 00060003h		
		MECパネルボード		
	アナリ部バージ	a > A5000001h		
	LI abri			
12	<u>ポ</u> シリアルコー	&続アクチュエータ ド *		
Y.				
	Copyrigh	te 2010 IAI Corporati	on	
				161205-0-63



11. Backup

To backup the programs and parameters, click [Maintenance] on the menu screen.

KEC PC Software	
What You Can Do with the MEC PC Software (Main Menu)	Alarm Reset
Main Menu Click each applicable screen. (You can click each underlined word in blue to open the "Glossary" screen where you can meaning of the word).	ed to the
First, try simple operations! (Want to experience the basic operations of this software) First, try simple operations!	
Create a program (Want to create a new program)	
Create a new program using the "speed vs. time graph" table"	n
Check program operations (Want to check the operation of, or correct, a program alread	y created)
Check program operations	
	0
Table of Contents (Overall Flow) Deriver of MEC PC (Overall Flow) Cloudary Cloudary Cloudary Cloudary Cloudary	Nice Center "Eight" -0088
Click the [Backup] tab. The backup operation screen appears.	
マラーム課題 バラメータ バージョン情報 ジェクアップ	
パソコンに保存する際には一括して保存されます。 MCEに保存する際は、プログラムとパラメータを選んで保存で含ます。	
●MECからパソコンへの保存 C ネソコンからMECへ復元	
プログラム・パラメータをパンマ 保存します。 「フログラムをMECへ保存します。 「フログラムをMECへ保存します。 「フログラムをMECへ保存します。 パラメータをMECへ保存します。 「ショー」 パラメータをMECへ保存します。	



- (1) Saving the programs and parameters to the PC
 - To save the programs and parameters to the PC, select [Save programs/parameters to the PC], and then click [Execute].



PC. S

前を付けて保存	6					?(
	Axeis03ptpc		Si		r En.	
57.01-97		, er				
1.52 FR 147	6	Ste				
₩ <u>3</u> 22-3	ill's					
24 2017-0	27-(14-5(N):	(Acsist)	>		•	1979/01
b.	771月4日11日日日	PMEC7711	(*bkpm)	_	2	<u>-</u> {}

Once the program has been saved, click [Return to the "Main Menu."]. The screen returns to the main menu screen.


(2) Saving the programs from the PC to the controller To save the programs from the PC to the controller, select [Save program to MEC], and then click [Execute].



Click [Yes] to save the programs to the MEC controller. (Note) If [No] is clicked, the programs will not be saved to the MEC controller.

ner Bassory-				N
アラーム親歴	バラメータ	バージョン情報	バックアップ	N
ピコントローラ内にし (ソコンに保存する幣 ECに保存する際は、	1、プログラムとバラ 新には一括して保存さ プログラムとバラメー	メータの 2 種類のデータが れます。 タを選んで保存でさます。	δUIT.	
●MECからパ	ソコンへの保存	手 ・パソニ ゴログニ	ンからMEC 使死	
ブログラム・パ 保存します。	ミラメータをパソコ	24 24		
		 144844000.hq-34824 14484400.hq-34824 1448400.hq-34824 1448400.hq-34844 1448400.hq-34844<td>EBANNOFFELOBT.</td><td></td>	EBANNOFFELOBT.	
70/74	*		Xentrentet.	
		57		
	<i>li</i>		ハラメータを MECへ保存	
+.4		案行		
0				



The following message appears while the data is being transferred.





(3) Saving the parameters from the PC to the controller To save the parameters from the PC to the controller, select [Save parameters to the MEC], and then click [Execute].



Click [Yes] to save the parameter to the MEC controller. (Note) If [No] is clicked, the programs will not be saved to the MEC controller

				N
велуарур				
アラーム履歴	バラメータ	パージョン情報	バックアップ	N
ECコントローラ内に(くソコンに保存する際 ECに保存する際は、	は、ブログラムとバラ 船には一括して保存さ ブログラムとバラメー	メータの 2種類のデータが れます。 タを選んで保存できます。	avit d.	
●MECからパ	ソコンへの保存	テ ・パソコ	ンからNEOへ復元	
プログラム・パ	ペラメータをパ <mark>ソ</mark> コ	プログラ	ムをWECへ保存します。	
保存します。		MARAMEOTI-FO		
		(#2263946020009.) 7-962698(13767	(97/M)	
7 ログラム・ ハンコン	ハラメータを	3		
100			S - 1	
			ハラメータを MECへ保存	
	Ņ			
11		* 17		second-



The following message appears while the data is being transferred.





12. Term Search Function

Clicking a desired text with a blue underline on each screen opens the "Glossary" screen. You can also access the "Glossary" screen by clicking [Glossary] on the main menu screen.

[Glossary]

Move the mouse cursor to an appropriate group in the term selection area and click the term you want to check. An explanation of the selected term is displayed.

C用語集	
<mark>●</mark> 用語 集	Quality and lenovation
	bíī
検索結果 位置決め動作 🔨	
位置決め動作とは?	10
FA関連で利用される「位置決の動作」とは、日的位置(停止位置)に、お客様ワーク(加工対象物、工具)などを、 相定した速度・加速度・減速度で移動きは、しかも精度良く停止きせることです。	
位置決め値作一 春鶴陽船位置から目的位置へ 勝度良く停止させること	Ö.
移動開始位置 (新曲線) (新曲) (新曲) (新曲)	
Be N	
日本は位置の措定を 一本 位置決め構定という。	8
4.0-10 - 2時に合わせ先 - アイエイマイな客様シンター"エイト" - 0800-888-0088	同じる
Sì	
×C	
SUS	
O _{II}	
-itre	
Y.	



13. Displaying the Table of Contents (Overall Flow)

To display the Table of Contents (Overall Flow), click [Table of Contents (Overall Flow)] in the Main Menu.

MEC PC Software		
What You Can	Do with the MEC PC Software (Main Men	U) Alarm Reset Maintenance VO Monitor
<i>Ø</i> Main Menu	Click each shown below that corresponds to what you want to do, an applicable screen. (You can click each underlined word in blue to open the "Glossary" screen where meaning of the word.)	id proceed to the o you can check the
• First, try	simple operations! (Want to experience the basic operations of this sof	tware)
• Create a	program (Want to create a new program)	
Create a tree the "speed v	program using t. time graph	m
Check pr	ogram operations (Want to check the operation of, or correct, a program	already created)
	Check program operations	
10 E-		
Table of Contents Dverview of MEC I (Over Clow) Software Baser	C Details of MEC Constant Clossary Links Court Mars Closs	omer Service Center "Eight"
		, N.
-		. A'
The table of conten	ts (overall flow) appears.	A.
меслодурура		
	-)	LAI Cultz and Investion
(ETTER Der) (Mitter Der Der Der Der Der Der Der Der Der D		
+ (#YURMCEPUCAJO)		
#12888:80-C7A231 (2088.80//#rtrr88)		
errettisterer		
j j	0072.68 2682	
	70754088	×=+−1:R6

PMEC/AMEC======

14. Displaying the Function Details of the MEC Controller Operation Panel

To display the details of the MEC controller operation panel functions, click [Details of MEC Controller Operation Panel Functions] in the Main Menu.

MEC PC Software	
What You Can Do with the MEC PC Software (Main Menu)	Alarm Reset Maintenance NO Monitor
Main Menu Click each shown below that corresponds to what you want to do, and proc applicable screen. (You can click each underfined word in blue to open the "Glossary" screen where you or meaning of the word.)	eed to the an check the
• First, try simple operations! (Want to experience the basic operations of this software)	
First, try simple operations!	
Create a program (Want to create a new program)	
Create a new program using the "speed vs. time graph"	Coll
Check program operations (Want to check the operation of or correct, a program already	fy created)
Check program operations	
	. 0
Table of Contents Dverslet Flow) Dverslet Streen Dverslet Str	rvier Genter "Eight" -0988
- Na	

The function details of the MEC controller operation panel are displayed over three pages. Click [Next] to display the next page.

MEC PC Software		
MEC Controller	Function Details of Operation Panel	Contact Us IA's Customer Service Center "Eigh 0800-888-0088
Basic Buttons on the Op	eration Panel	
Operation Panel	\mathcal{S}	
Continee by the blue dotted inte do Control of the blue dotted inte do Created/register actuator operation. Created/registered operation brog panel to perform trial operation. Manual button	Roens the operation panel, which is used to programs by operating the buttons/knobs, roans can also be run using this operation	Auto button
Press this button first where the buttons on the operative panel as well as their operations. (Press winh hold the button until a "beep" sound is output and then stops,) Once the buttons are enable the "Manual" lamp above the Manual button becomes lit.		Press this button to operate the actuator using commands from the MEC PC software or PLC. Pressing this button disables all MEC controller operations specified from the operation panel. At the same time, the mode switches to "Ext. Start" and the Auto button becomes tilt. If the customer is already connected to the MEC PC software, operations from the MEC PC
HOME button		software are given priority over commands from the PLC.
Press this button to return the actuator to home. When the home return is complet the "Complete" lamp on the left side of ti button becomes lit. Home return must be performed after the MEC controller power was turned on, be the actuator can be operated on the operation panel.	o its e. hris fore	

PMEC/AMEC=





15. Appendix

How to Initialize the Parameters (to Their Factory Defaults) The parameters can be reset to their factory defaults according to the procedure specified below. (Version 1.00.05.00 or later)

Caution:

This should be the last resort when an alarm cannot be reset by resetting the software or turning on/off the power. Take note that initializing the parameters (to their factory defaults) restores the factory set parameters by discarding all changes you have made to the parameters.

Click [Maintenance] on the menu screen.

MEC PC Software	
What You Can Do with the MEC PC Software (Main Menu)	com
(You can click each underlined word in blue to open the "Glossary" screen where you can check the meaning of the word.)	
• First, try simple operations! (Want to experience the basic operations of this software)	
First, try simple operations!	
Create a program (Want to create a new program)	
Create a new program using the "speed vs. time graph" the "speed vs. time graph"	
• Check program operations (Want to check the operation of Acorrect, a program already created)	
Check program operations	
S'	
Table of Contents Deverview of MEC PC Contents Coversity Coversity Deverview of MEC PC Coversity Coversity Deverview Coversity	

[1] The maintenance screen appears. Click the [Parameters] tab. The parameter screen appears.

	and the second second	
アラーム旗座 パージョン情報	N99797	
A LA MARKET AND A A MARKET AL AN		
コントローブの朝鮮にあたな。 ユーシー類を表示していま	9.	
Eした数値によってはコントロー・アクチュエータに無理な負	荷が	
いり破損の原因となるため、むやみに変更しないでください。		
No パラメータ名	設定値	
「 位 直決 の 幅 Lmm」	0.10	
2 (将来の拡張のための予約)	10000	
3 9-ま 9 イン番号	8	
4 1-1/27 (1) 9時 定 数	56	
5 速度1-7"比例7" (2)	246	
6]建度1-7"積分ケイン	3761	
7 押付け速度[mm/sec]	20.00	
8 押付け停止判定時間[msec]	255	
9 押付け空振り時電流制限[0:停止時電流/1:押付け時電流]	0	
10自動サーボ0FF遅延時間[sec]	1	
11 停止モト「選択L0:完全停止/1:ラーホ、停止]	0	
12 位置決め停止時電流制限値[%]	35	
13]原点復帰時電流制限值[%]	35	
14 (将来の拡張のための予約)	10	
15/77F937F[mm]	100.00	
16[原点復帰オ7セット量[mm]	3.00	
17 原点復帰方向[0:モータ逆回転/1:モータ正回転]	1	
18(将来の拡張のための予約)	0	
19(将来の拡張のための予約)	0	
20 (将来の拡張のための予約)	0	



[2] Right-click in an empty area as shown below while holding down the Ctrl key.





[5] The confirmation screen for parameter initialization (to factory defaults) appears. Clicking [Yes] initializes the parameters.

確認	
?	情報をMECコントローラへ転送します。 転送後、コントローラ再起動のためモータ電源が自動OFFとなります。 (再起動後自動ONとなります。) データ転送を開始しますか?

The following message appears while the initialization is in progress.

情報	
現在パラメータを初期化中	CO`
しばらくお待ちください。	ili.
	3111
	Nr.
	N
	C.
as'	
Let.	
CYS.	
ail	
O	
NI	
N Contraction of the second se	



Change History

Revision Date	Description of Revision
March 2010	First edition
March 2010	Second edition P9 to 38 Added methods to start the installer when "ZIP file was downloaded" and "Self-extracting file was downloaded."
May 2010	 Third edition Added an operation flow for each menu in 3.1, 3.2 and 3.3. Changed operations in 8, "Editing Parameters." Added 9.1, "Alarm Display upon Generation of Alarm." Added 9.2.2, "Saving the Alarm History." Added 9.2.3, "Printing the Alarm History." Added 10, "Displaying the Version Information." Added 11, "Backup." Added 13, "Displaying the Table of Contents (Overall Flow)." Added 14, "Displaying the Function Details of the MEC Controller Operation Panel." 15, "Appendix"
July 2010	Fourth edition Added 1.2.3, "How to Install the Software/Uninstall the USB Driver on a PC Running Windows Vista." Added 1.2.4, "How to Install the Software/Uninstall the USB Driver on a PC Running Windows 7."

Air-oil Systems, Inc. www.airoil.com



IAIAmerica, Inc. ead Office: 2690 W. 237th Street, Tortance TEL (310) 891-6015 FAX (or icago Office: 1261 Hamili TEL (630) fice: 1 Head Office: 2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505 Chicago Office: 1261 Hamilton Parkway, Itasca, IL 60143 Atlanta Office: 1220 Kennestone Circle, Suite 108, Marietta, GA 30066 TEL (678) 354-9470 FAX (678) 354-9471

website: www.intelligentactuator.com

IAI Industrieroboter GmbH

Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany TEL 06196-88950 FAX 06196-889524

IAI (Shanghai) Co., Ltd.

SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303, 808, Hongqiao Rd. Shanghai 200030, China TEL 021+6448-4753 FX 021-6448-3992 website: www.iai-robot.com