^{MBD学習用} バックドア実験装置 マニュアル

~ ハードウェア調整編 ~





ご注意

この製品は出荷前に動作確認の手順に基づいて調整されています。その ため、初期設定は不要です。また、ドアの開閉時には大きなトルクが生じ るため、調整作業を行う際は、指や手が挟まれないように、必ず装置の電 源を切ってから作業を行ってください。不適切な使用による事故が生じた 場合、弊法人は責任を負いかねますので、予めご了承ください。

同梱物一覧



バックドア実験装置本体
角度調整用治具
(初期角度10°設定用)

③ 交換用ギアヘッド



④ USBケーブル (micro)

⑤ ACアダプタ(12V, 3A)

⑥ ボールポイントレンチ (3mm)







<u>動作確認に必要なソフトウェア</u>

[Arduino IDE]

Arduino IDE

[MATLAB/Simulink]

- ・MATLAB(R2021a以降)
- Simulink
- Simulink Support Package for Arduino Hardware

<u>動作確認用ファイル</u>

フォルダ「BackDoor_AnglerTuner.zip」を<mark>ダウンロードし展開</mark>してください ダウンロード: PDF版にて<u>こちらをクリック</u>(HPのダウンロードページにアクセスします)

BackDoor_AnglerTunerフォルダ内

※MATLAB R2021a以降で利用可能

- AnglerTuner_main.m
- AnglerTuner_sim.slx
- TailgateModel_parameters.m

※注意!

MATLABのバージョンによってはフォルダの絶対パスに全角文字が含まれると モデルのビルド中にエラーが発生する場合があります

MBD学習用バックドア実験装置マニュアル ~ハードウェア調整編~

Arduino用ドライバのインストールについて

コントローラ (Arduino MKR) をMATLAB/Simulinkで利用するためには, Arduino IDE (フリーウェア)を用いて,別途, Arduino MKR用のドライバ を事前にインストールする必要があります。以下の手順に沿ってドライバを 事前にインストールしてください。

① 以下のリンクから、Arduino IDEの最新バージョンをダウンロードします ※リンクがつながらない場合は、ブラウザにて「Arduino IDE」と検索してください

https://www.arduino.cc/en/software



ハウトニキャー・ハウトッキャフレイパー

JOST DOWINEOAD を 医バレメ ノンロ

② インストーラを起動し、インストールを完了してください
※インストール先フォルダ等はデフォルト設定で問題ありません

- ③ Arduino IDEを起動します。ソフトウェア起動中にドライバのインストール画面等が表示される 場合は,原則としてすべて許可(またはインストール)してください
- ④ Arduino IDEが起動したら、左側の「BOARDS MANEGER」アイコンを選択し、検索画面にて「Arduino MKR」と入力します

下図のように, 「Arduino SAMD Boards (32-bits ARM Cortex-M0+)」が表示されたら 「INSTALL」ボタンをクリックします



⑤ インストール完了画面が出たらドライバのArduino用ドライバのインストールは完了です

全閉状態の角度調整

- ① 摩擦式ブッシュのねじ(4ヶ所)を緩める(ドアが手で開閉することを確認して下さい)
- ② AnglerTuner_main.mを実行しSimulinkモデルを開く
- ③ AnglerTuner_sim.slxをエクスターナルモード(監視と調整)で実行 (角度が自動的に目標角度の10°に向かって開閉します)
- ④ 角度が10°付近に到達したらシミュレーション停止ボタンを押す
- ⑤ドアの下部に角度調整用治具を設置し摩擦式ブッシュのねじ(4ヶ所)を締める

摩擦ブッシュの緩め方



Simulinkモデル



角度調整治具の設置と摩擦ブッシュの締め方







2024年1月 第1版発行

本資料の一部および全てについて,事前の許諾なく無断で複製・複写・転載を固く禁じます。

© 2024 Digication. All Rights Reserved.

MBD学習用バックドア実験装置マニュアル ~ハードウェア調整編~