

# ControlPT 取扱説明書

## 商品概要

パンチトリモットヘッド・ADVAC-PT1専用の制御ソフトウェアです。  
シリアルもしくはLAN経由での制御が可能です。

## 動作環境

本ソフトウェアは以下の環境で動作いたします。

### オペレーティングシステム

Microsoft Windows XP 日本語版 (全ての32ビットエディション)  
Microsoft Windows Vista 日本語版 (全ての32ビットエディション)  
Microsoft Windows 7 日本語版 (全ての32ビットエディション)

### ハードウェア

シリアルポート(RS-232C)を搭載したIBM PC/AT互換機  
※USB-シリアル変換アダプタの利用も可能  
※Windows標準ドライバで動作する汎用ゲームコントローラー  
※その他のハードウェア環境は各OSの必要条件に準拠

## コントロールソフトウェアについて

最新版ソフトウェアは、以下からダウンロードして、ご利用頂けます。

<http://www.advac.jp/download/index.html>

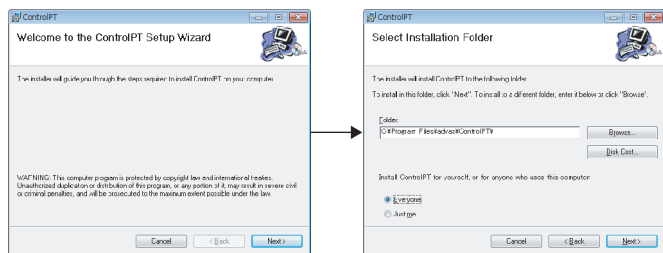
## 1. ソフトウェアのインストール

### インストールの前に

- ソフトウェアのインストールを行う際は、管理者権限のユーザーアカウントで作業を行う必要があります。

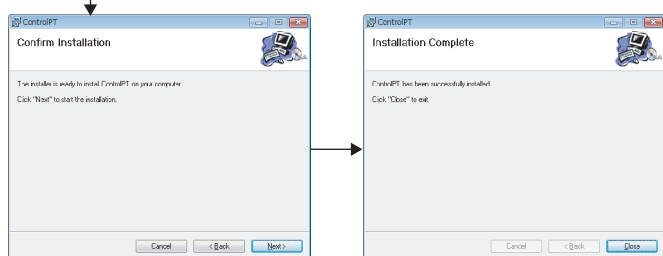
### インストールの実行

- ダウンロードしたZIPファイルをダブルクリックして解凍します。解凍の際には、パスワードを入力する必要があります。
- 解凍したフォルダの中の、"Setup.msi"をダブルクリックします。以下の手順でインストールを実行します。



[Next] ボタンを押してインストールを進めます。

インストール先と、ソフトウェアを使用するユーザーアカウントを設定します。全てのユーザーが使用する場合は、[Everyone]のラジオボタンを選びます。



[Next] ボタンを押してインストールを進めます。OSと設定によっては、ユーザー制御アカウントの確認画面が出ますので、[はい] ボタンを押して進めます。

[Installation Complete]のダイアログが表示されたら、インストールが完了です。[Close] ボタンを押してダイアログを閉じます。

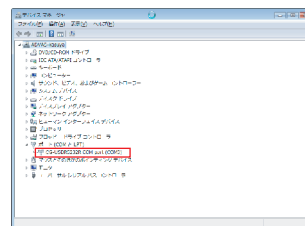
## 2. ハードウェアの接続

### 制御PCとの接続 (シリアル接続)

- ADVAC-PT1と制御PCを、RS232Cクロスケーブルで接続します。ケーブルは、別途ご用意ください。両端がD-SUB 9PINメスのコネクタを持ったRS232Cクロスケーブルがご利用いただけます。ご利用のPCにシリアルポート (RS232C) がない場合は、別途市販のUSB-シリアル変換アダプタ等をご用意ください。

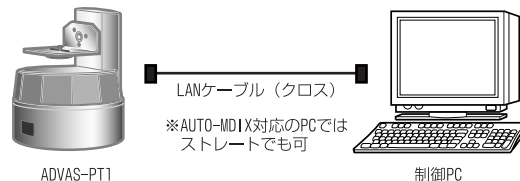


- [コントロールパネル]→[デバイスマネージャ]を開き、制御PCのCOMポート番号を確認します。複数のCOMポートがある場合は、全てのポート番号を控えてください。下の画面は、COMポートが一つで、ポート番号が3の例です。

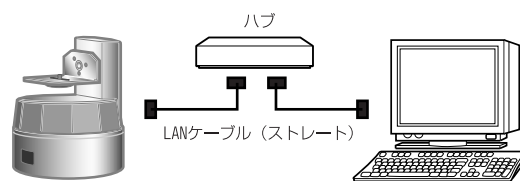


### 制御PCとの接続 (LAN接続)

- ADVAC-PT1と制御PCを、CAT5以上のLANケーブルで接続します。一般的に、直結の場合はクロスケーブル、間にハブを介する場合はストレートケーブルが必要になりますが、AUTO-MDIX (自動判別機能) に対応したLANポートを持つPCを使用する場合は、ストレートケーブルで直結させることも可能です。ここ数年に発売されたほとんどのPCは、AUTO-MDIXに対応しています。ケーブルは別途ご用意ください。

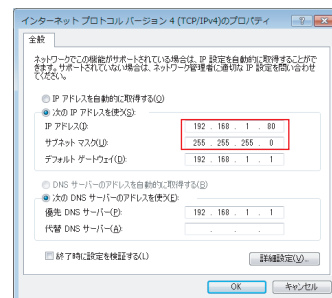


制御PCと直結の場合



ハブを介した接続の場合

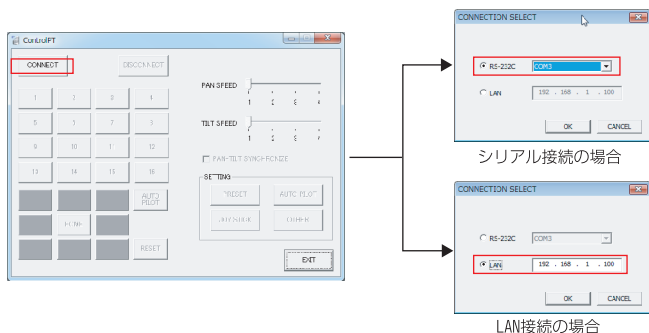
- ADVAC-PT1の工場出荷時の初期IPアドレスは、"192.168.1.100"です。制御PCを、同じネットワークアドレス (192.168.1/24) のIPアドレスに設定する必要があります。
- 制御PCのコントロールパネルから、TCP/IPのプロパティを開き、IPアドレスの設定を行います。設定の詳細はご使用のPCもしくはOSの取扱説明書をご参照ください。下の画面は、IPアドレス"192.168.1.80"、サブネットマスク"255.255.255.0"に設定した例です。



## 3. ソフトウェアの起動と終了

### ControlIPTの起動

- ADVAS-PT1と制御PCの電源を入れ、制御PCのOSにログオンします。
- [スタートメニュー]→[すべてのプログラム]→[ADAVS ControlIPT]→[ControlIPT]を選び、ソフトウェアを起動します。
- メイン画面の[CONNECT] ボタンを押します。
- シリアル接続の場合は、[RS-232C]ラジオボタンを押し、2章で確認したCOMポート番号をプルダウンメニューから選び、[OK] ボタンを押します。
- LAN接続の場合は、[LAN] ラジオボタンを押し、工場出荷時のADVAS-PT1のIPアドレス、"192.168.1.100"を入力して、[OK] ボタンを押します。

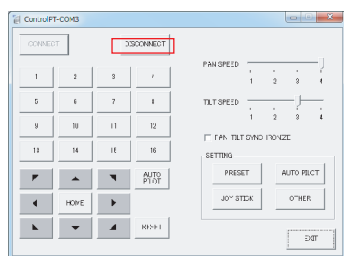


メモ：

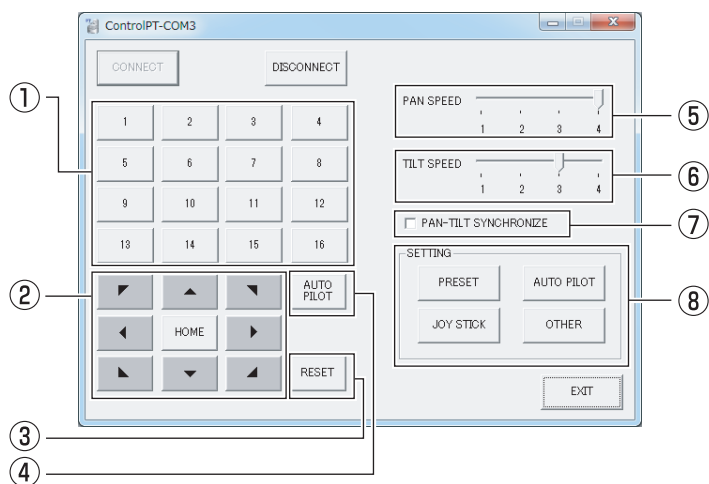
- 複数のCOMポートを持つ制御PCの場合は、順番にCOMポート番号を試し、接続が確立される番号を使用してください。接続に失敗すると、"open error"ダイアログが表示されます。
- ADVAS-PT1のIPアドレスを変更した場合（5-3. 参照）は、変更したIPアドレスを入力してください。変更したIPアドレスが分からなくなった場合は、シリアル接続を行ってください。

### ControlIPTの終了

- メイン画面の[DISCONNECT] ボタンを押し、[EXIT] ボタンを押すとソフトウェアは終了します。



## 4. 基本操作



メイン画面

- ① [1]～[16]キー  
・各数字に割り当てられたプリセットポジションにリモートヘッドを動かします。（5-1. 参照）
- ② [方向] ボタン  
・矢印の方向にリモートヘッドを動かします。  
・[HOME] ボタンを押すと、ホームポジション位置にリモートヘッドを動かします。
- ③ [AUTO PILOT] ボタン  
・登録された順番に、複数のプリセットポジションを自動的に切り替えながら巡回動作します。（5-2. 参照）
- ④ [RESET] ボタン  
・パン/チルトの基準位置を再検出します。
- ⑤ PAN SPEED  
・パンの移動速度を変えます。
- ⑥ TILT SPEED  
・チルトの移動速度を変えます。
- ⑦ PAN-TILT SYNCHRONIZE  
・設定されているチルト速度を基準に、45度斜め移動します。また、プリセットポジション間の移動時（オートパイロット動作時含む）には、ダイレクトに斜め移動します。※速度最速設定時、移動距離が短い場合は斜め移動が行われません。
- ⑧ SETTING  
・各種設定を行います。（5-3. 参照）

## 5. 設定

- SETTING項目の、3つの設定項目（[PRESET]、[AUTO PILOT]、[OTHER]）について説明します。

### 5-1. プリセットポジション登録

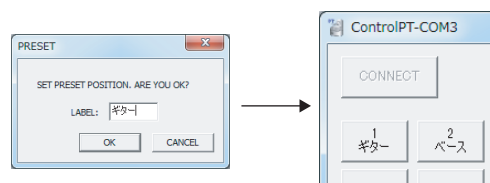
- リモートヘッドの、任意のパン/チルト位置情報を、最大16箇所（ホームポジションも入れると17箇所）登録できます。メイン画面の[1]～[16]キーを押すと、ここで登録されたパン/チルト位置に、リモートヘッドが移動します。



PRESET登録画面

#### 【登録手順】

- ・方向キーを押して、登録したい位置にリモートヘッドを移動します。
- ・メイン画面の[SETTING]→[PRESET] ボタンを押します。
- ・PRESET登録画面が表示されます。
- ・登録したいPRESETナンバーの[SET] ボタンを押します。
- ・"SET PRESET POSITION. ARE YOU OK?" のメッセージで、[OK] ボタンを押します。
- ・この時、[LABEL:]文字入力フィールドに文字を入力すると、メイン画面の[1]～[16]キーボタンに表示され、プリセットポジションの判別が容易になります。全角4文字（半角8文字）まで入力が可能です。



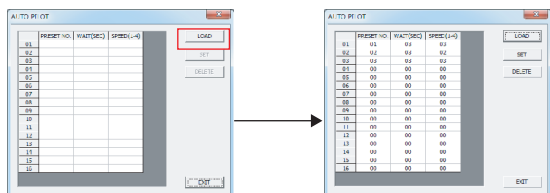
- ・登録した情報を削除したい場合は、[CLEAR] ボタンを押します。

## 5-2. オートパイロット設定

- 最大16箇所のプリセットポジションを、あらかじめ設定した順番、スピード、時間で自動巡回させることができます。

### 【登録手順】

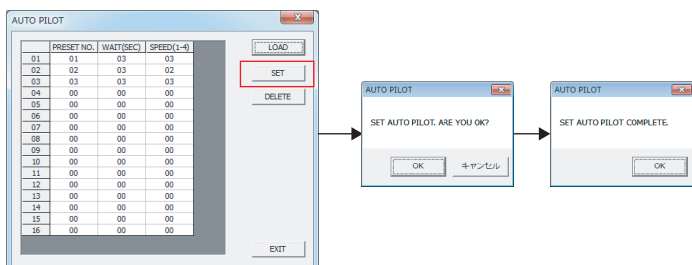
- ・メイン画面の、[SETTING]→[AUTO PILOT]ボタンを押します。
- ・[AUTO PILOT]のダイアログが表示されます。
- ・[LOAD]ボタンを押すと、リモートヘッドに設定されている情報が読み込まれます。



- ・[PRESET NO.]、[WAIT]、[SPEED]の各セルにマウスカーソルを合わせ、数字を入力します。[WAIT]には待ち時間を秒数で、[SPEED]には移動スピードを1～4の数字で指定します。数字の入力は、キーボードの数字キーを使用してください。テンキーからは入力できません。

AUTO PILOT			
	PRESET NO.	WAIT(SEC)	SPEED(1-4)
01	01	03	03
02	02	03	02
03	03	03	03

- ・自動巡回は、01⇒02⇒03…の順番で行われます。
- ・移動の待ち時間、移動スピードは、各行で設定された値が適用されます。
- ・入力が完了したら、[SET]キーを押します。
- ・"SET AUTO PILOT. ARE YOU OK?"のメッセージで[OK]ボタンを押します。
- ・"AUTO PILOT COMPLETE"のメッセージが表示されたら登録完了です。



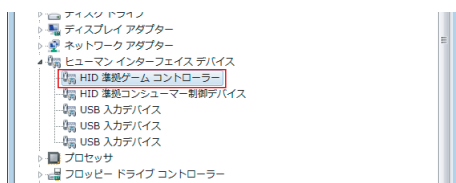
- ・任意のセルを選び、[DELETE]ボタンを押し、続けて[SET]ボタンを押すと、そのセルが含まれる行の登録情報が削除され、下の行が繰り上がります。

## 5-3. ゲームコントローラーの利用

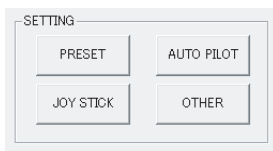
- Windows標準ドライバーで動作する、ゲームコントローラーを利用して、ADAVS-PT1の制御が可能です。

### 【利用方法】

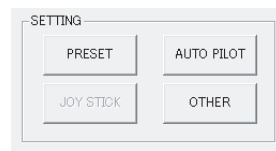
- ・ControlIPTを起動する前に、ゲームコントローラを制御PCの任意のUSBポートに接続します。
- ・標準ドライバーが自動的に組み込まれ、ゲームコントローラーが利用可能な状態になります。その際制御PCのデバイスマネージャーを確認すると、以下のようにヒューマンインターフェイスデバイスに、HID 標準ゲームコントローラーが表示されます。



- ・ControlIPTを起動します。ControlIPTがゲームコントローラーを認識している場合、メイン画面の[JOY STICK]ボタンが有効になります。認識していない場合は、ボタンがグレースアウトします。

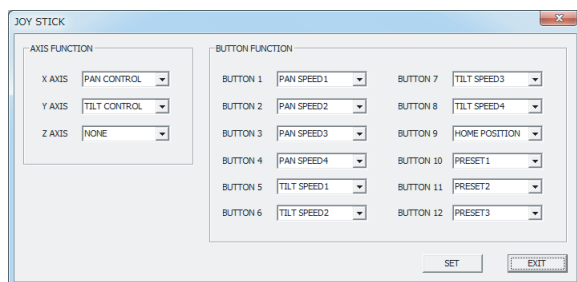


ゲームコントローラーを認識している場合

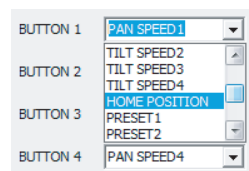


ゲームコントローラーを認識していない場合

- ・[JOY STICK]ボタンを押すと表示される[JOY STICK]ダイアログ上で、ゲームコントローラーの各ボタンに、ControlIPTの各機能を自由に割り当てることが可能です。



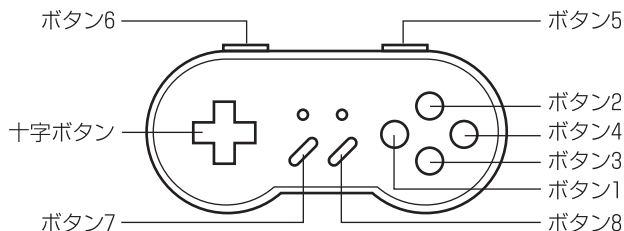
- ・各ボタンのプルダウンメニューから、割り当てたい機能を選択し、[SET]ボタンを押します。



- ・[JOY STICK]ダイアログを閉じる場合は、[EXIT]ボタンを押します。

メモ：

- [AXIS FUNCTION]の各ボタンには、[PAN CONTROL] [TILT CONTROL]が、[BUTTON FUNCTION]の各ボタンには、[PAN SPEED 1～4] [TILT SPEED 1～4] [HOME POSITION] [PRESET 1～8]を割り当て可能です。
- [AXIS FUNCTION]ボタンは、ゲームコントローラーの十字ボタン／バーに当たります。[BUTTON FUNCTION]ボタンは、ゲームコントローラーの数字ボタンに当たります。ボタンの数はコントローラーによって異なりますが、12個前後のボタンを搭載した製品が一般的です。

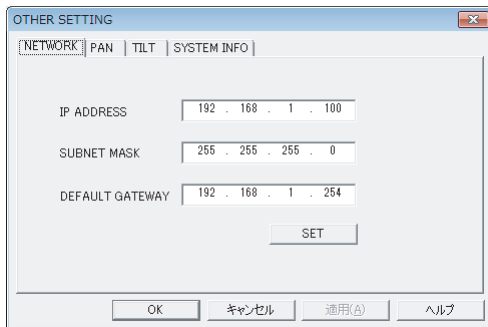


ゲームコントローラーのボタン配置例

## 5-4. その他の設定

- メイン画面の[SETTING]→[OTHER]ボタンを押すと、設定画面に切り替わり、各タブ毎に以下の設定が行えます。

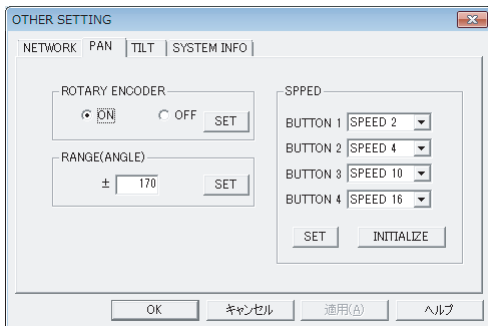
### 《ネットワーク設定》



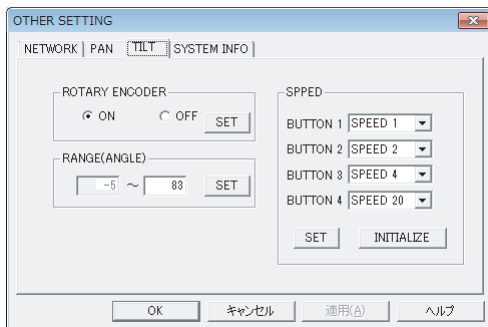
- ・ ADVAS-PT1に、ネットワーク情報を設定します。IPアドレス、サブネットマスク、デフォルトゲートウェイの設定が可能です。
- ・ 各数値を入力後、[SET]ボタンを押します。"SET NETWORK INFORMATION."のメッセージが表示されたら、[OK]ボタンを押します。
- ・ 設定完了後、ADVAS-PT1の電源を再投入します

- メモ：
- 電源の再投入を行わないと、ネットワーク情報は登録されません。

### 《パン動作設定》



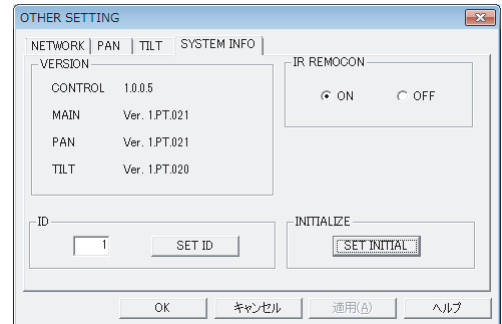
### 《チルト動作設定》



- ・ ROTARY ENCODER：  
ONにすると、常にADVAS-PT1自身がリモートヘッドの位置情報を認識し、外来要因で位置がずれた場合は補正を行います。  
ラジオボタンでON/OFFを選択後、[SET]ボタンを押します。
- ・ RANGE：  
パン/チルトの動作範囲に制限を加えます。搭載するカメラや、ケーブル配線などで動作に制限を設けたい場合に有効です。  
角度を数値入力後、[SET]ボタンを押します。角度は、パン動作設定では+170~-170度、チルト動作設定では-5~+83度の範囲で指定できます。
- ・ SPEED：  
メイン画面ならびに赤外線リモコンの4段階のスピードポジションに、20段階のスピードから任意の設定を登録できます。例えば、BUTTON4にSPEED5を割り振ると、最高速で動作させても、非常に低速な動きをします。用途に応じて、最適なスピードを割り当てることが可能です。  
各BUTTONにSPEEDをプルダウンメニューから選択し、[SET]ボタンを押します。初期設定値に戻したい場合は、[INITIALIZE]ボタンを押します。

- メモ：
- SPEEDをユーザー固有の設定に変更した場合、PAN-TILT SYNCHRONIZEが正常に動作しない場合があります。SPEEDの順番（速い～遅いの順番）を入れ替えたり、急激に速度が変わるような設定をした場合、そのようになります。

### 《システム情報》



- ・ VERSION：  
ADAVS-PT1の各ファームウェアバージョン情報を表示します。
- ・ ID：  
ADVAS-PT1にID番号を登録します。赤外線リモコン操作時に、指定したIDの機体のみを操作対象にできます。数値入力後、[SET ID]ボタンを押します。

- メモ：
- 例えば複数のADVAS-PT1がある環境で、ControlIPTソフトウェア上からID5に登録されたADVAS-PT1のみを赤外線リモコンの操作対象にする場合、リモコン操作が可能な全てのADVAS-PT1に、赤外線リモコンから[ID]→[5]→[SET]を送信します。
  - 赤外線リモコンで[ID]を2秒以上押すと、ID番号に関係なくすべてのADAVS-PT1を操作することができます。

- ・ IR REMOCON：  
OFFにすると、赤外線リモコンからの操作を受け付けなくなります。
- ・ INITIALIZE：  
ADVAS-PT1を工場出荷状態に戻します。[SET INITIAL]ボタンを押し、"SET INITIAL VALUE. ARE YOU OK?"のメッセージで[OK]ボタンを押します。初期化後は、電源を再投入してください。