

USB to RS-485 Converter



2021年11月

第6.0版



ラトックシステム株式会社

_			
_			
-			
			•
			•
			•
	毎1音 けじめに	1_ 1	•
	第1早 はしめ)に	1^{-} 1 1 1	
•	(1~1) 发血江惊 (1_0) 关并且	1 0	•
•	(1-2) 添竹茄	1-3	•
•	(<i>1-3) 谷部名称</i> (<i>1-3) 本学生出った。一日 ム</i>	1-3	•
	(1-4) ネン式 姉子 台ビンドサイン	1-4	•
•	(1-5) 通信モードとDIP スイッチについて	1-5	
•	(1-6)終端抵抗と接続例について	1- 6	•
•	(1-7) RS-485 の特性について	1-8	•
			•
•	第2章 Windows セットアップ	2-1	
•	(2–1) Windows 11/10/8.1/7/Vista セットアップ	2-1	•
•	(2–2)Windows XP セットアップ	2-3	•
	(2-3) インストールの確認	2- 6	•
•	<i>(2−4)COM ポート番号の変更方法について</i>	2-7	
•	<i>(2−5)その他設定について</i>	2-8	
•	(2-6)ドライバーのアンインストール	2-10	•
•			•
	第3章 通信サンプルアプリケーション	3-1	•
•	(3-1) 通信サンプルアプリケーションの構成について	3-1	
•	(3-2) 通信サンプルアプリケーションについて	3-1	•
•			•
			•
•			
•			•
•			•
			٠
•			•
•			•
•			•
•			٠
			•
•			
•			•
•			•
•			•
•			•
•			
		_	

安全にご使用いただくために

本製品は安全に充分配慮して設計を行っていますが、誤った使い方をすると火災や感電などの 事故につながり大変危険です。ご使用の際は、警告/注意事項を必ず守ってください。

表示について -

この取扱説明書は、次のような表示をしています。表示の内容をよく理解してから本文をお読みください。

⚠警告

この表示を無視して誤った取扱いをすると、火災や感電などにより、人が死亡または重傷を負う可能性が ある内容を示しています。

- ▲注意 この表示を無視して誤った取扱いをすると、感電やその他の事故により、人が負傷または物的損害が 発生する可能性がある内容を示しています。
- 製品の分解や改造などは、絶対に行わないでください。
- 無理に曲げる、落とす、傷つける、上に重い物を載せることは行わないでください。
- 製品が水・薬品・油などの液体によって濡れた場合、ショートによる火災や感電の恐れがあるため 使用しないでください。
 - ▲注意
- 本製品は電子機器ですので、静電気を与えないでください。
- ラジオやテレビ、オーディオ機器の近く、モーターなどのノイズが発生する機器の近くでは誤動作する ことがあります。必ず離してご使用ください。
- 高温多湿の場所、温度差の激しい場所、チリやほこりの多い場所、振動や衝撃の加わる場所、 スピーカなどの磁気を帯びた物の近くで保管しないでください。
- 煙が出たり異臭がする場合は、直ちにパソコンや周辺機器の電源を切り、電源ケーブルもコンセントから抜いてください。
- ●本製品は、医療機器、原子力機器、航空宇宙機器、輸送機器など人命に関わる設備や機器、 及び高度な信頼性を必要とする設備や機器での使用は意図されておりません。これらの設備、機器 制御システムに本製品を使用し、本製品の故障により人身事故/火災事故/その他の障害が発生 した場合、いかなる責任も負いかねます。
- 取り付け時、鋭い部分で手を切らないように、十分注意して作業を行ってください。
- 配線を誤ったことによる損失、逸失利益などが発生した場合でも、いかなる責任も負いかねます。

━━━ その他のご注意 ━

- 本書の内容に関して、将来予告なしに変更することがあります。
- ●本書の内容につきましては万全を期して作成しておりますが、万一不審な点や誤りなどお気づきになりましたらご連絡お願い申し上げます。
- ●本製品の運用を理由とする損失、逸失利益などの請求につきましては、いかなる責任も負いかねますので、予めご了承ください。
- 製品改良のため、将来予告なく外観または仕様の一部を変更する場合があります。
- 本製品は日本国内仕様となっており、海外での保守及びサポートは行っておりません。
- ●本製品を廃棄するときは地方自治体の条例に従ってください。条例の内容については各地方自治体にお問い合わせください。
- ●本製品の保証や修理に関しましては、添付の保証書に内容を明記しております。必ず内容をご確認の上、大切に保管してください。
- "REX"は株式会社リコーが商標権を所有しておりますが、弊社はその使用許諾契約により本商標の 使用が認められています。
- Windowsは米国マイクロソフト社の米国およびその他の国における登録商標です。その他本書に記載 されている商品名/社名などは、各社の商標または登録商標です。なお本書では、TM、Rマークは 明記しておりません。

第1章 はじめに

(1-1) 製品仕様

REX-USB70 は、PC の USB ポートに RS-485 ポートを 1 ポート増設する コンバーターです。

ハードウェア仕様

項目	仕 様 内 容
バスインターフェース	Universal Serial Bus 2.0 Specification Revision
	2.0
	Full-speed(12Mbps)対応
シリアルコントローラー	FT232RQ
接続コネクター	7ピン ネジ式端子台
入出カレベル	RS-485 レベル EIA/TIA-485-A 準拠
通信速度	300/600/1200/2400/4800/9600/19200/38400/
	$57600/115200/230400/460800/921600 \mathrm{~bps}$
	※実際に実行可能な最大通信速度はパソコンの仕様
	に依存します。
通信パラメーター	ビット長:7/8 スタートビット:1
	ストップビット:1/2 パリティ:偶数/奇数/なし
トランシーバー	$\pm 15 kV$ (HBM)
インターフェース ESD	
RS-485 トランシーバー	2500Vrms
絶縁特性	
伝送距離	1200m 以内
	※高速でのデータ伝送をおこなう場合、ケーブル長
	や通信環境により正常な通信ができない場合があり
	ます。
外形寸法	約 50mm(W)×75mm(D)×30mm(T)
重量	約 68g(USB ケーブル含まず)
動作環境	温度:0~55℃ 湿度:20~80%(ただし結露しない
	こと)

ソフトウェア仕様

項目	仕様内容
通信サンプルプログラム	RS-485 通信サンプルプログラム
	(VC++2010,VB2010,VC++6.0,VB6.0)
シリアル通信ドライバー	REX-USB70 用デバイスドライバー

本製品の制限事項

本製品はメモリマップ方式のため、OADG ハードウェア仕様で定められた I/O ベースアドレスへのマッピングは行われません。

したがいまして、直接 I/O ポートアドレスにアクセスしているアプリケーショ ンはご使用になれません。

(1-2) 添付品

ご使用前に下記添付品が添付されているかをご確認願います。 (本書及びドライバー等のソフトウェアはホームページにて ダウンロード提供)

☑ REX-USB70 本体
☑ USB ケーブル(約 1m)
☑ 終端抵抗設定スイッチ部防塵シール (1 シート)
☑ インストールガイド
☑ 保証書

(1-3) 各部名称

製品本体の各部名称は以下の通りとなります。



(1-4) ネジ式端子台ピンアサイン

ネジ式端子台のピンアサインと入出力回路は下図のようになります。



 $1 \ 2 \ 3 \ 4 \ 5 \ 6 \ 7$

ピン番	信号名	機能
1	NC	_
2	GND	信号用接地
3	TXD+(SD+)	送信データ
4	TXD-(SD-)	送信データ
5	GND	信号用接地
6	RXD+(RD+)	受信データ
7	RXD-(RD-)	受信データ



<u>※ REX-PCI70D/REX-PE70D/REX-5057V をご使用のお客様へ</u>

本製品では信号極性が逆となりますので、ご使用される前にピンアサインをご確認ください。

(1-5) 通信モードと DIP スイッチについて

本製品の通信モードに、自動的に送信可能状態を切り替える「自動制御モード」が追加されました。(シリアル番号 US7000100001 以降)

この設定の有効/無効はDIPスイッチ3で切り替えることができます。

自動制御モード -- 送信時にドライバーは自動的に有効(送信可能状態)となりま す。また、送信が完了すると自動的に無効(送信無効状態)と なります。

RTS モード -- 半二重通信の場合、通信アプリケーション内でドライバーの 有効/無効を切り替える必要があります。(従来の設定) ドライバー・レシーバーの ON/OFF 制御に RTS と DTR を 次のように設定します。

- <u>RS-485(半二重)の場合</u>
 送信時 -- RTS を ON。 受信時 -- RTS を OFF。DTR を ON。
- ・ <u>RS-485(全二重)の場合</u> 送信時 -- RTS を ON

送信時 -- RTS を ON。 受信時 -- DTR を ON。



【DIP スイッチ出荷時設定】

No.	内容	出荷時
1	未使用	OFF
2	終端抵抗(有効/無効)	OFF
3	ON :自動制御モード	OFF
	OFF : RTS モード	
4	未使用	OFF

(1-6) 終端抵抗と接続例について

本製品の DIP スイッチ 2 を ON にすることにより、終端抵抗を有効にするこ とができます。(出荷時は OFF となっています。)



・ 半二重 RS-485 回路例

同じバス上に複数のドライバーとレシーバーを持ち、双方向でのデータ伝送 が可能ですが、同時には一方向のみとなります。



※ RS-485 の場合は、配線長が一番長くなる両端に終端抵抗を取り付け、それ以外の終端抵抗は取り外してください。

• 全二重 RS-485 回路例

マスターノードとスレーブノードとの間で、双方向の同時通信が可能です。



※ RS-485 の場合は、配線長が一番長くなる両端に終端抵抗を取り付け、それ以外の終端抵抗は取り外してください。

(1-7) RS-485 の特性について

EIA 規格の RS-485 は RS-232C と異なり、信号の名称・タイミング・プロト コル・コネクターピン配置に関する定義はなく、ドライバー・レシーバーの電 気的特性・ケーブル及び終端抵抗についてのみ定義されています。

RS-485 は、32 ドライバー・32 レシーバーの双方向のマルチドロップ形式で パーティライン構成として規定されています。

項目		RS-485
動作モード		平衡型
接続可能台数		32 ドライバー
		32 レシーバー
最大ケーブル長		1200m
最大伝送速度 12m		10Mbit/s
	120m	1Mbit/s
	1200m	90Kbit/s
最大同相電圧		+12V
		-7V
ドライバー出力電圧	負荷時	±1.5V
ドライバー負荷抵抗		54Ω
ドライバー出力抵抗	パワー	±100µA(Max)
(ハイインヒ゜ーダンス状態)	ON	$-7V \leq Vcom \leq +12V$
	パワー	
	OFF	
レシーバー同相入力電圧範囲		-12V から+12V
レシーバー入力感度		±200mV
レシーバー入力抵抗		$> 12 \mathrm{K}\Omega$

RS-485の電気的特性は下表のようになっています。

※ 本製品は RS-485 のみ対応となっております。

第2章 Windowsセットアップ

(2-1) Windows 11 / 10 / 8.1 / 7 / Vista セットアップ

本製品にはドライバーCD-ROM が付属されておりませんので、弊社ホームページよりダウンロードする必要があります。

● ドライバーソフトウェアのダウンロード

弊社ホームページを開き、画面右上部の検索欄に「usb70 driver」と入力して 検索します。 http://www.ratocsystems.com/



Web検索エンジンに表示された下記リンクをクリックするとドライバーソフト ウェアのダウンロードページが表示されます。

www.ratocsystems.com > driver > convert > usb70_driver -

REX-USB70用ドライバ - RATOC Systems

● ドライバーソフトウェアのセットアップ

ダウンロードした

USB70_Setup.exe をダブルクリッ クして実行します。

(Windows 11/10 の場合は、

USB70_11_10_Setup.exe を実行)

ユーザーアカウント制御の画面が表 示される場合は「はい」をクリック します。





本製品を装着してください。

セットアップしたドライバーが自動的にインストールされます。

「(2-3) インストールの確認」へ進み、正常にインストールされていることを確 認してください。

(2-2) Windows XP セットアップ

本製品を接続する前に(2-1)でダウンロードしたドライバーをセットアップ します。以下の手順でインストールを行ってください。



本製品を装着してください。

本製品を装着後は以降の手順にてインストールを行います。

<USB RS-485 Converter のインストール>

「新しいハードウェアの検索ウィザ ードの開始」で「いいえ、今回は接 続しません(<u>T</u>)」を選択し「次へ(<u>N</u>)」 をクリックします。

「ソフトウェアを自動的にインスト ールする(推奨)(<u>I</u>)」を選択し「次へ (<u>N</u>)」をクリックします。

「…ロゴテストに合格していません」と表示されますが「続行(<u>C</u>)」を クリックします。

USB RS-485 Converter \mathcal{O}

インストールは完了です。

「USB RS-485 Port」のインストー ルウィザードが自動的に起動しま

以上で

次に

す。



<USB RS-485 Port のインストール>

「新しいハードウェアの検索ウィザ ードの開始」で「いいえ、今回は接 続しません(<u>T</u>)」を選択し「次へ(<u>N</u>)」 をクリックします。

「ソフトウェアを自動的にインスト ールする(推奨)(<u>I</u>)」を選択し「次へ (<u>N</u>)」をクリックします。

「…ロゴテストに合格していません」と表示されますが「続行(<u>C</u>)」を クリックします。

以上でREX-USB70のインストール は完了です。



新しいハードウェアの検出ウィザード

「(2-3) インストールの確認」へ進み、正常にインストールされていることを確認してください。

(2-3) インストールの確認

コントロールパネルの「デバイス マネージャー」を起動します。 「ポート(COM と LPT)」をクリ ックして新しくポートが追加さ れていることを確認してくださ い。

(※ WindowsXP では、コントロ ールパネルのシステムを起動し、 「システムのプロパティ」の「ハ ードウェア」タブから「デバイス マネージャ」ボタンをクリックし ます。)



画面では「COM3」となっておりますが、ご使用の環境により COMx の x の数 字が異なりますのでご注意ください。

(2-4) COM ポート番号の変更方法について

本製品に割り当てられた COM ポート番号の変更はデバイスマネージャー上 より行うことができます。

「(2-3) インストールの確認」と 同様にポートのプロパティ画面 を開き「ポートの設定」タブをク リックします。

「詳細設定」をクリックするとポ ートの詳細設定画面が表示され ます。

JSB RS-	485 Port (COM	3)のプロパティ					
全般	ポートの設定	ドライバー 詳	細	イベント			
		ピット/彩	\$(B)	9600		\sim	
		データビット	-@)	8		\sim	
		パリティ	r® I	なし		\sim	
		ストップピット	(<u>s)</u>	1		\sim	
		フロー制御	₽Œ):	なし		\sim	
					OK		キャンセル
	【ポー	ートの	プロ	コパラ	ティ面	面】	

COM ポート番号を変更するには
 「COM ポート番号」より変更先
 COM 番号を選択し「OK」をク
 リックします。

M3の詳細設定		?
COM术一卜番号(P): COM3	~	ОК
USB転送サイズ 低ポーレートでのパフォーマンスを修正する場合は、1	に設定にしてください。	キャンセル 既定値(D)
向速ハノオーマンスの場合は、向い数定にしていたとし 受信 (バイト): 4096	•	
送信 (バイト): 4096	\checkmark	
BMオブション レスポンス問題を修正するには、低い設定にしてくだ	その他のオブション い プラグアンドプレイ認識	
待ち時間 (msec): 16	シリアルプリンター認識	
<i>ቅብጌ</i> ሥዕኑ	パリーオフ キャンセル USB未接続	
最小読み込みタイムアウト (msec): 0	✓ クローズ時のRTS設定	
最小書き込みタイムアウト (msec):	起動時のモデムコントロール無	効設定 🗌

【ポートの詳細設定画面】

(2-5) その他設定について

「ポートの詳細設定画面」にある各設定項目について説明いたします。

COM3 の詳細設定		? ×
COMボート番号(P): COM3 USB転送サイズ 低ボーレートでのパフォーマンスを修正する場合は、低い設定にして 高速パフォーマンスの場合は、高い設定にしてください。 受信(バイト): 4096 送信(バイト): 4096	く てください。	OK キャンセル 既定値(D)
BMオプション レスポンス問題を修正するには、低い設定にしてください 待ち時間 (msec): 16 ~	その他のオブション ブラグアンドブレイ認識 シリアルプリンター認識	
タイムアウト 最小読み込みタイムアウト (msec): 0 ~ 最小書き込みタイムアウト (msec): 0 ~	ハッーオノキャンセル USB未接続 クローズ時のRTS設定 起動時のモデムコントロール無効設定	

【ポートの詳細設定画面】

受信(バイト)/送信(バイト)	USB の転送サイズを指定します。
待ち時間(msec)	設定した時間内に受信バッファからデータ
	が転送されない場合、自動的に受信バッフ
	ァ内のデータが USB ホスト側へ転送され
	ます。
最小読み込みタイムアウト(msec)	Read/Write 時の最小タイムアウト値を指
最小書き込みタイムアウト(msec)	定します。
プラグアンドプレイ認識	接続するデバイスがプラグアンドプレイで
	認識されます。
シリアルプリンター認識	シリアルプリンターでのタイムアウトを防
	止するため、タイムアウト値を無効にしま
	す。
パワーオフキャンセル	ハイバーネーションやサスペンドへ移行し
	た場合、一切のデータ受信を受け付けませ
	\mathcal{N}_{\circ}

USB 未接続	surprise removal が行われるとドライバー
	からイベントシグナルが発信されます。
	(このシグナルを受け取るにはアプリケー
	ション側でも監視が必要なため、一般的に
	はチェックを外して使用されます。)
クローズ時の RTS 設定	ポートクローズ時にRTS信号をONにしま
	す。
起動時のモデムコントロール無効	起動時にモデムを認識するための信号が送
設定	られません。
	(この項目にチェックを入れる場合は、「プ
	ラグアンドプレイ認識」のチェックを外す
	必要があります。)

(2-6) ドライバーのアンインストール

コントロールパネルの「プログラムと機能」を起動し、セットアップされた ドライバーをアンインストールします。

(Windows XP では「プログラムの追加と削除」を起動します。)



第3章 通信サンプルアプリケーション

(3-1) 通信サンプルアプリケーションの構成について

製品添付の CD-ROM の[CommSample]フォルダー内の構成は次のようにな ります。

- ▶ VB6 フォルダー ・・・VisualBasic6.0 サンプル
- ▶ VC6フォルダー ・・・VisualC++6.0 サンプル
- ▶ VB2010 フォルダー ・・・VisualBasic2010 サンプル
- ▶ VC2010 フォルダー ・・・ VisualC++2010 サンプル

(3-2) 通信サンプルアプリケーションについて

通信サンプルアプリケーションは ASCII 文字列を送受信する簡易プログラムで す。(RS-485 ポート制御用)

使用するポートを選択します。

「送信データ」に入力した ASCII 文
字列の送信をおこない、送信したデ
ータは自分自身でも受信するため
「受信データ」に表示されます。
また、接続先から送信されたデータ
も「受信データ」に表示されます。

COMポートオープン	×	
通信COM ⁺ ~ 卜選択 COM1 OK COM2 COM3 COM4		
「シリアル送受信プログラム」		_ 🗆 🗙
送信データ abc		送信
受信利力		
		<u></u>

-

受信

通信サンプルプログラム抜粋(VC6)

(その他開発環境についてはサンプルソース内をご参照ください)

```
LRESULT CALLBACK WndProc(HWND hWnd, UINT uMessage, WPARAM wParam, LPARAM IParam)
{
    switch (uMessage)
    {
        case WM CREATE:
                 // COM ポートオープン
                 hComPort = CreateFile( lpszComName,
                                      GENERIC_READ | GENERIC_WRITE,
                                      0,
                                      NULL,
                                      OPEN_EXISTING,
                                      FILE_FLAG_OVERLAPPED,
                                      NULL);
                 if ( hComPort == INVALID_HANDLE_VALUE) {
                          // ハント・ルエラー
                          ShowError("COM Open Error.");
                          return FALSE;
                 }
                 // DCB 設定
                 memset(&dcb, 0, sizeof(dcb));
                 dcb.DCBlength = sizeof(dcb);
                 dcb.BaudRate = 9600;
                 dcb.fBinary = 1;
                 dcb.fDtrControl = DTR_CONTROL_ENABLE;
                 dcb.fOutxCtsFlow = 1;
                 dcb.fRtsControl = DTR_CONTROL_HANDSHAKE;
                 dcb.Parity = NOPARITY;
                 dcb.StopBits = ONESTOPBIT;
                 dcb.ByteSize = 8;
                 // 新たに通信パラメータを設定する
                 if ( !SetCommState( hComPort, &dcb) )
                          ShowError("Set COM parameter error.");
                 break;
                 /* RS485 の場合は DTR を常時わにして、通常自分が送信したデータを自分で受けて
                 送信したデータが正しいか確認します */
                 EscapeCommFunction(hCom, SETDTR); // 受信パーブル
                 // RS485の場合は RTS 信号を OFF にすることで送信ディセーブ Mにします。
                 EscapeCommFunction(hCom, CLRRTS); // 送信ディセーブル
/* 次ページに続く */
```

}

```
case WM_COMMAND:
                  switch (wParam)
                  {
                  case IDB_TXDATA:
                           // 送信データ取得
                           memset( TxBuf, 0x00, sizeof( TxBuf ) );
                           GetDlgltemText( hWnd, IDE_TXDATA, TxBuf, sizeof(TxBuf) );
                           SetDlgltemText( hWnd, IDS_TXDATA, TxBuf );
                           SetDlgltemText( hWnd, IDE_TXDATA, "" );
                           nToWrite = strlen(TxBuf);
                           // COM ポートにデータ送信
                           iRet = WriteFile ( hComPort, TxBuf, nToWrite, &dwBytesWrote, &ov);
                           if ( iRet == 0 ) {
                                    WaitForSingleObject(ov.hEvent , 1000);
                           }
                           // RS485 の場合は送信後に RTS 信号を OFF
                           EscapeCommFunction(hCom, CLRRTS); // 送信ディセーブル
                  break;
                  case IDB_RXDATA:
                           // 受信スレッドを作成します
                           hThread = CreateThread( NULL,
                                                      0.
                                                       (LPTHREAD START ROUTINE) ReadThread,
                                                      hWnd.
                                                      0.
                                                      &ThreadId);
                           break;
                   }
                 break;
        case WM DESTROY:
                  if(hThread != NULL) {
                           CloseHandle( hThread );
                           fReadThread = FALSE;
                  }
                 PostQuitMessage(0);
                  break;
         default:
                  return DefWindowProc(hWnd, uMessage, wParam, IParam);
        }return 0;
/* 次ページに続く */
```

```
DWORD WINAPI ReadThread( LPV0ID lpParameter )
{
   // バイト受信イベントを待って受信データを取り出し格納
   while( fReadThread ) {
     // ベントを待つ
     WaitCommEvent(hComPort,&dwEvent, &ov) ;
     if (WaitForSingleObject(ov.hEvent, INFINITE) == WAIT_OBJECT_O) {
       do {
         memset(RxBuf, 0, sizeof(RxBuf));
         if( !ReadFile( hComPort, RxBuf, sizeof(RxBuf), &dwBytesRead, &ov) ) {
           if( (WinError = GetLastError()) == ERROR_I0_PENDING ) {
             if ( !GetOverlappedResult(hComPort, &ov, &dwBytesRead, TRUE) ) {
               ShowError("GetOverlappedResult failed");
               break;
              }
           }
           else{
             if(WinError != ERROR_INVALID_HANDLE) {
               ShowError("ReadFile failed");
               break;
             }
           }
         }
          if (dwBytesRead > 0) {
           // 受信データ表示
           RxBuf[dwBytesRead] = 0x00;
           SetDlgltemText( hWnd, IDS_RXDATA, RxBuf );
         }
       }while (dwBytesRead > 0 && fReadThread != FALSE);
     }
   }return OL;
}
```

製品に対するお問い合わせ

REX-USB70の技術的なご質問やご相談の窓口を用意していますのでご利用ください。



REX-USB70 質問用紙

●下記情報をご記入願います。

法人登録	会社名・学校名			
の方のみ	所属部署			
ご担当者				
名				
E-Mail				
住所	Ŧ			
TEL		FAX		
製品型番		シリアルNo.		
ご購入情	販売店名		ご購入日	
報				

●下記運用環境情報とお問い合わせ内容をご記入願います。

【パソコン/マザーボードのメーカー名と機種名】
【ご利用の 0S】
【接続機器】
【お問合せ内容】
【添付資料】

1 個人情報取り扱いについて

ご連絡いただいた氏名、住所、電話番号、メールアドレス、その他の個人情報は、お客様への回答など本件に関わる業務のみに利用し、他の目的では利用致しません。



O RATOC Systems, Inc. All rights reserved.