Acconeer 社

XM122 評価導入手順書

Rev 1.1

目次

0.	はじめに	3
1.	SW のダウンロード	4
2.	Python のインストール	5
3.	Exploration tool のインストール	6
4.	XM122 に搭載されている MCU Software の書込み	7
1)	XB122 の USB(FTDI)ドライバーのインストール	7
2)	XM122 に搭載されている MCU Software 書込み Tool (nrfutil)のインストール	8
3)	XM122 と XB122 の接続	8
4)	XM122 を Boot モードへ移行	9
5)	XM122の Software 書込み	9
5.	Exploration tool の起動	.10
お間	引い合わせ先	.12

0. はじめに

以下に、Acconeer 社 XM122/XB122 の導入手順を記載いたします。XM122/XB122 を簡易 的に評価するためには、以下環境の準備が必要となります。

尚、本資料では Windows 10 環境下での導入手順を記します。

-Acconeer 社センサーモジュール: XM122 (および XB122)

-評価用 GUI: Exploration tool

-PC: Exploration tool をインストールする PC

Acconeer 社評価済み

-Python 3 (確認済み: 3.7, 3.8, 3.9)

-Windows 10

-Ubuntu 20.04

1. SW のダウンロード

以下 SW をダウンロードし、C フォルダの直下に"Acconeer"フォルダを作成し、そのフ ォルダに保存します。

1) XM122 に搭載されている MCU Software

https://developer.acconeer.com/

尚、MCU Software をダウンロードするためには、Acconeer 社 HP でアカウント 作成後、ログインする必要があります。ログイン後、"Software downloads" -> "A111" -> "XM122" -> "acconeer_xm122_module_software_a111"にて Software のダウン ロードが可能となります。

developer.acconeer.com				B 6	☆	z *	
Software downloads	Documents and learning	Applications and tools	s Des	ign Serv	ices	Me	dia
	Supp	port					
Software downloads ~	XM122						
A111 > XM112	This page contains SW for our lo	T Module. This module is	ncludes Blue	etooth and	d can b	pe power	ed
XM122	cases which do not require a high	h processing power.	can or cours	e also be i	useu n	or other t	126
XM123/XE123 XM124/XE124	The XM122 can be used as a stan top of the Acconeer RSS (Radar :	nd-alone module where c System Software). It can	ustomers ca also be used	n embed d with an o	their a externa	pplication al host	n or
XM131 XM132	controller where communication	to the module is handled	l through a r	egister co	mman	id protoc	ol.
ХМ131 ХМ132 ХС112	controller where communication	to the module is handled	l through a r	egister co	mman	id protoc	ol.
XM131 XM132 XC112 SPARKFUN	controller where communication	to the module is handled	l through a i	egister co	mman	id protoc	ol.
XM131 XM132 XC112 SPARKFUN A111 CORTEX MO	Controller where communication	to the module is handled	VERSION	LATEST UPDATE	DOW	Id protoc	ol.
XM131 XM132 XC112 SDARKFUN A111 CORTEX M0 A111 CORTEX M4 A111 CORTEX M7 ESP32	controller where communication FILE NAME acconeer_xm122_zigbee_2_mqt	DESCRIPTION t_a111 ZigBee example for XM122	VERSION 2.14.0	LATEST UPDATE 2022- 12-21	DOW DC	INLOAD	ol.
XM131 XM132 XC112 SDARKFUN A111 CORTEX MO A111 CORTEX M4 A111 CORTEX M7 ESP32 A121 > Documents and learning : Applications and tools	controller where communication FILE NAME acconeer_xm122_zigbee_2_mqt acconeer_xm122_a111	DESCRIPTION T_a111 ZigBae example for XM122 Software Development Kir for XM122 module	VERSION 2.14.0 2.14.0	LATEST UPDATE 2022- 12-21 2022- 12-21		NLOAD	AD
XM131 XM132 XC112 SDARKFUN A111 CORTEX M0 A111 CORTEX M4 A111 CORTEX M7 ESD32 A121 > Documents and learning : Applications and learning : Applications and learning : Applications and learning : Media	controller where communication FILE NAME acconeer_xm122_zigbee_2_mqt acconeer_xm122_a111 acconeer_xm122_module_softw	to the module is handled DESCRIPTION t_a111 ZigBee example for XM122 Software Development Kit for XM122 module SW for XM122	version 2.14.0 2.14.0	2022- 12-21 2022- 12-21 2022- 12-21		NLOAD	AD

- XM122 に搭載されている MCU Software 書込み Tool (nrfutil) Python インストール後にインストールします。
- 3) Python のインストーラ

https://www.python.org/downloads/

Exploration tool を起動するために、Python(3.7 以降)のインストールが必要となり ます。上記 URL より 3.7 以降の Python をダウンロードします。

/	Windows embeddable package (32-bit)	Windows		fec0bc06857502a56dd1aeaea6488ef8	7729405	SIG
5	Windows embeddable package (64-bit)	Windows		57731cf80b1c429a0be7133266d7d7cf	8570740	SIG
	Windows help file	Windows		c86feba059b340a1de2a9d2ee7059a6d	8953644	SIG
	Windows installer (32-bit)	Windows		46c35b0a2a4325c275b2ed3187b08ac4	28096840	SIG
	Windows installer (64-bit)	Windows	Recommended	e7062b85c3624af82079794729618eca	29235432	SIG

4) XB122 の USB (FTDI)ドライバー https://ftdichip.com/drivers/vcp-drivers/

- 2. Python のインストール
 - 1) 1-3)でダウンロードしたインストーラを実行します。本資料では、python 3.9.13 で の手順を記します。

"python-3.9.13-amd64.exe"を実行します。

2) Setup が表示されましたら、"Add Python 3.9 to PATH"のチェックボックスにチェ ックを入れ、"Install Now"を選択し、インストールを開始します。

Python 3.9.13 (64-bit) Setup

Install Python 3.9.13 (64-bit) Select Install Now to install Python with default settings, or choose Customize to enable or disable features. Install Now C:¥Users¥100889¥AppData¥Local¥Programs¥Python¥Python39 Includes IDLE, pip and documentation Creates shortcuts and file associations Customize installation Choose location and features python or all users (recommended) windows Add Python 3.9 to PATH Cancel

インストールが完了しますと、以下画面が表示されます。"Close"を選択し、Python 3) のインストールを終了します。





 \times

- 3. Exploration tool のインストール
 - 1) コマンドプロンプトを起動し、Python の pip の更新を実施します。以下コマンド を実行します。

python -m pip install --upgrade pip

尚、企業内のネットワーク環境を使用した場合、Firewall の仕様により以下のよう に Warning が表示され、更新ができない場合があります。その場合は、別のネッ トワーク環境にて Python の pip 更新の実施をお願いします。

סערב אלאר איז	_		×
Microsoft Windows [Version 10.0.19042.2251] (c) Microsoft Corporation. All rights reserved.			^
C:¥Users¥100889>python -m pip installupgrade pip Requirement already satisfied: pip in c:¥users¥100889¥appdata¥local¥programs¥python¥python39¥lib¥si MARNING: Retrying (Retry(total=4, connect=None, read=None, redirect=None, status=None)) after conne ectTimeoutError(%pip_vendor.url lb3.connection.HTTPSConnection object at 0x00000185B771E3A0>, 'Con MARNING: Retrying (Retry(total=3, connection.HTTPSConnection object at 0x00000185B771E3A0>, 'Con ectTimeoutError(%pip_vendor.url ib3.connection.HTTPSConnection object at 0x00000185B771E70>, 'Con med out. (connect timeout=15)'): /simple/pip/ MARNING: Retrying (Retry(total=2, connect=None, read=None, redirect=None, status=None)) after conne ectTimeoutError(<pip_vendor.url ib3.connection.httpsconnection 0x00000185b771e700="" at="" object="">, 'Con imed out. (connect timeout=15)'): /simple/pip/ MARNING: Retrying (Retry(total=1, connect=None, read=None, redirect=None, status=None)) after conne ectTimeoutError(<pip_vendor.url ib3.connect=none, after="" conne<br="" read="None," redirect="None," status="None))">ectTimeoutError(<pip_vendor.url ib3.connect=none, after="" conne<br="" redirect="None," status="None))">ectTimeoutError(<pip_vendor.url ib3.connect=none, after="" conne<br="" redirect="None," status="None))">ectTimeo</pip_vendor.url ib3.connect=none,></pip_vendor.url ib3.connection.httpsconnection>	ite-packages (ection broken nnection broken nnection to py ection broken nnection to py ection broken nnection to py	(22.0.4) by 'Cor pi.org by 'Cor pi.org by 'Cor pi.org by 'Cor) nn t nn t
<pre>imed out. Connect timeout=10) / rsimple/pip/ WRNING: Retrying (Retry(total=0, connect=None, read=None, redirect=None, status=None)) after conne ectTimeoutError(<pipvendor.url ib3.connection.httpsconnection 0x00000185b771edc0="" at="" object="">, 'Con imed out. (connect timeout=15)')': /simple/pip/</pipvendor.url ib3.connection.httpsconnection></pre>	ection broken nnection to py	by 'Cor pi.org	nn t
C:¥Users¥100889>_			

 コマンドプロンプト上より、以下コマンドを実行し、Exploration tool をインスト ールします。

python -m pip install --upgrade acconeer-exptool[app]

以下のように"successfully build xxx"と表示されればインストール完了となります。



4. XM122 に搭載されている MCU Software の書込み

- 1) XB122 の USB(FTDI)ドライバーのインストール
 - 1-4)でダウンロードした"Setup.exe"を実行します。
 例: ver2.12.36.4 の場合、CDM212364_Setup.exe を実行
 - ② "Extract"を選択します。



③ インストール ウィザードの開始にて、"次へ(N)>"を選択します。

デバイス ドライバのインストール ウィザード	
	テバイス ドライバのインストール ウィザードの開始
	このウィザードでは、いくつかのコンピュータ デバイスを動作させるために 必要なソフトウェア ドライバをインストールします。
	統行する(には、D欠ヘ〕をクリックしてください。
	< 戻る(B) (次へ(N) > キャンセル

 ④ 使用許諾契約を一読し、問題なければ"同意します(A)"のチェックボックスを 選択し、"次へ(N)>"を選択します。

用許諾契約	
Ž	続行するには、使用許諾契約に可意してください。契約書の全体をお読みになるには、 スクロール バーまたは PageDown キーを使ってください。
	IMPORTANT NOTIDE: PLEASE READ CAREFULLY BEFORE INSTALLING THE RELEVANT SOFTWARE: This licence agreement (Licence) is a lesal agreement between you (Licencee or you) and Future Technology Devices International limited of 2 eaward Place, Centuron Business Park, Glasgow GHI HHS Scotland (UK Company Number SC188410) (Licence or well for use of driver software provided by the Licence(Software).
	BY INSTALLING OR USING THIS SOFTWARE YOU AGREE TO THE TERMS
	 ・回意します(A) 名前を付けて(保存(S) 印刷(P)

⑤ インストールの完了を確認し、"完了"を選択します。



- 2) XM122 に搭載されている MCU Software 書込み Tool (nrfutil)のインストール
 - ① コマンドプロンプトを起動します。
 - ② 以下コマンドを入力し、nrfutil をインストールします。

pip install nrfutil

(設定環境によっては、"python -m pip install nrfutil"を実施)

סד אלגרם אלגר 🗠	-		×
Microsoft Windows [Version 10.0.19044.2251] (c) Microsoft Corporation. All rights reserved.			
<pre>S:YUsersY100889;python -m pip install nrfutil Collecting nrfutil Using cached nrfutil-6.1.7.tar.gz (845 kB) Preparing metadata (setup.py) done Requirement already satisfied: click in c:YusersY100889Yappdata¥roaming¥python¥python39¥site-packages (fr 0.1) Collecting cromod Using cached cromod-1.7.tar.gz (89 kB) Preparing metadata (setup.py) done Collecting ecdsa Using cached ecdsa-0.18.0-py2.py3-none-any.whl (142 kB) Collecting intelhex Using cached intelhex-2.3.0-py2.py3-none-any.whl (150 kB) Collecting intelhex Using cached libusbl-1.9.3 Using cached libusbl-1.9.3-py3-none-win_amd64.whl (137 kB) Collecting p_ble_driver_py>0.17.0-pe39-cp39-win_amd64.whl (2.3 MB) Downloading p_ble_driver_py-0.17.0-pe39-cp39-win_amd64.whl (2.3 MB)</pre>	rom nrf	util)	(8.
Collecting piccata Using cached piccata-2.0.1-pv3-none-anv.whl (21 kB) Collecting protobuf-3.20.3-cp39-cp39-win_amd64_whl (304 kB) Downloading protobuf-3.20.3-cp39-cp39-win_amd64_whl (304 kB)			
Requirement already satisfied: pyserial in c:¥users¥100889¥appdata¥roaming¥python¥python39¥site-packages (3.5) Collecting pyspinel>=1.0.0a3 Using cached pyspinel=1.0.3.tar.gz (58 kB)	(from	nrfut i	Ð

- 3) XM122 と XB122 の接続
 - ① XM122 と XB122 のコネクタ部分を接続します。



XB122 表面



XM122+XB122

② XB122 ボード上の"USB"に USB ケーブルを接続し、USB ケーブルの反対側 をセットアップした PC へ接続します。



ファイル(F) 操作(A) 表示(V) ヘルプ(H)		
🔶 🏟 📰 😰 🗊 👳		
> ■ プロセッサ > ■ ポータブル デバイス > ■ ポート (COM と LPT)		^
 ■ Intel(R) Active Management Technology - SOL (COM3) ■ USB Serial Port (COM23) > ⑧ マウスとそのほかのポインティング デパイス 	_ COM 番号を確認	
		•

4) XM122 を Boot モードへ移行

- ① XB122のDFU ボタンを押し続けます。
- XB122のRESET ボタンを押し続けます。
- 3 1秒以上待ちます。
- ④ XB122 の RESET ボタンを離します。
- ⑤ XB122 の DFU ボタンを離します。



XB122 裏面

- 5) XM122の Software 書込み
 - ① コマンドプロンプトを起動します。
 - 1-1)でダウンロードした XM122 に搭載されている MCU Software を解凍します。
 - ③ コマンドプロンプトの Path を解凍したフォルダに設定します。
 - ④ Xm122_module_software フォルダ内の"bin"に Path を設定します。
 - ⑤ 以下コマンドを入力し、nrfutil 経由で XM122 に搭載されている MCU へ Software の書込みを開始します。
 nrfutil dfu serial --package acc_module_server_dfu_package.zip --port COM23
 -b 115200
 - ⑥ XM122 に搭載されている MCU ~ Software 書込みが完了後、"Device Programmed"が表示されます。コマンドプロンプトを終了します。



⑦ 書込み終了後、一度 USB ケーブルを抜き差しし、電源を入れ直します。

- 5. Exploration tool の起動
 - コマンドプロンプトを起動し、以下コマンドにて Exploration tool を起動します。
 尚、bat ファイルを作成しておくと、次回以降 Exploration tool の起動が容易になります。

python -m acconeer.exptool.app

 Exploration tool は使用する Acconeer 社のセンサーによって異なります。XM122 をご評価する場合は、"A111"を選択します。



3) "Acconeer Exploration GUI"の Window が表示されます。

"Connection"の"Interface"を"Serial"に設定し、COM ポートを 4-3)-③で確認しま した COM 番号を設定します。設定後、"Connect"ボタンを選択します。



 4) "Scan control"にて使用される application を選択し、"Start measurement"でツー ルは起動し、測位を開始します。以下は"Scan control"にて"Envelope"を選択し、 計測を開始した場合の画面となります。



お問い合わせ先

ご不明な点がございましたら、以下へお問い合わせをお願いします。 <u>nxt_acconeer@nexty-ele.com</u>

改訂履歴

版数	発行日	改訂履歴
Rev 1.0	2023/1/13	初版発行
Rev 1.1	2023/2/2	"お問い合わせ先"追加