

HOTMOCK Setting ユーザーマニュアル

ver. 3.6

2026-8

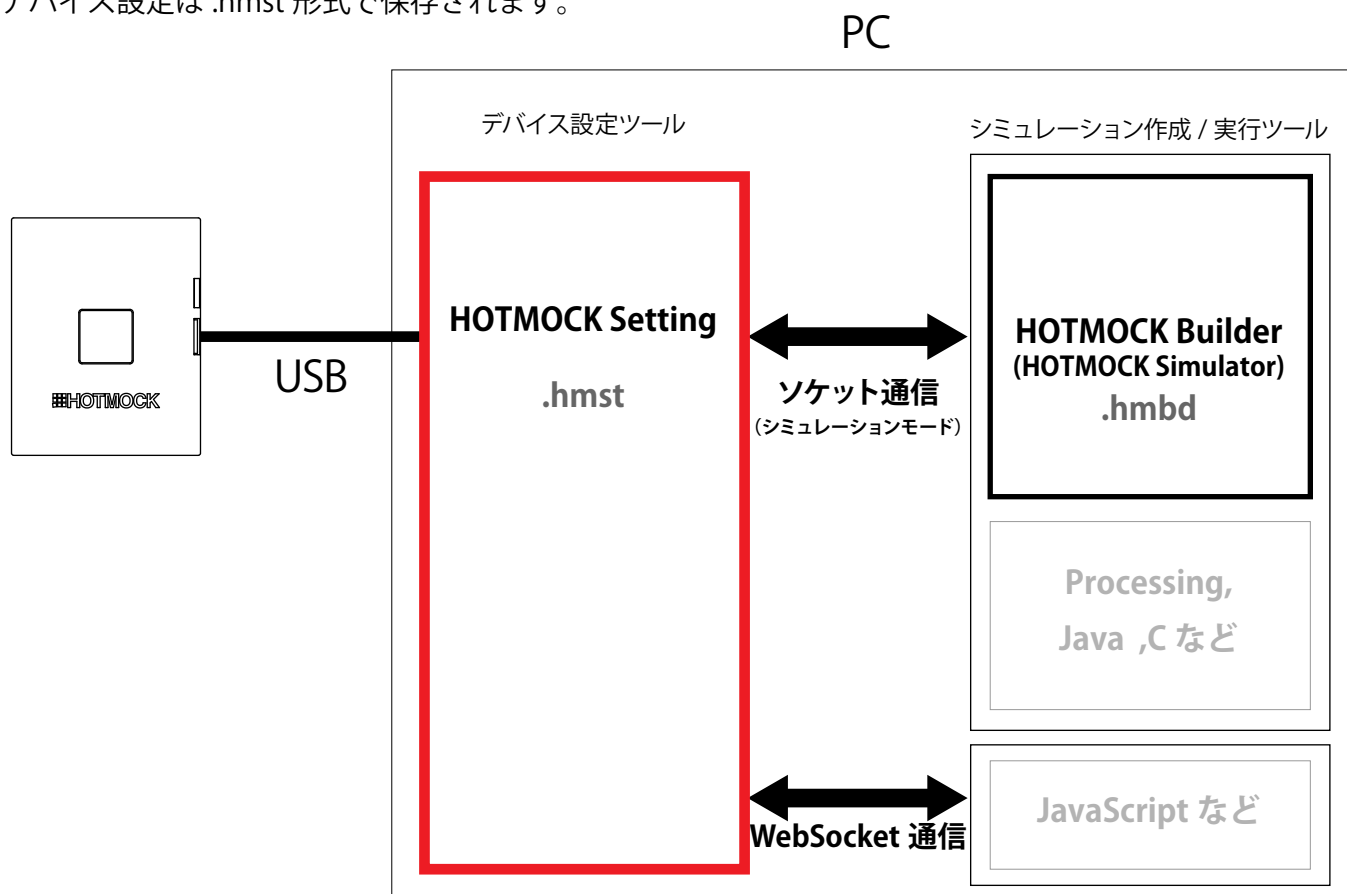
目次

1. ソフトウェア概要	2
2. 画面構成	3
3. 基本操作方法	4
4. 各デバイスの設定	
4.1 (デジタル入力)	
4.1.1 タクトスイッチ	13
4.1.2 4タクトスイッチ	13
4.1.3 シールスイッチ大	14
4.1.4 シールスイッチ小	14
4.1.5 シールスイッチ丸	15
4.1.6 シールスイッチ4	15
4.1.7 シールスイッチ5	16
4.2 (アナログ入力)	
4.2.1 ロータリーボリューム	17
4.2.1 フラットボリューム	17
4.2.2 シール感圧センサ	18
4.2.3 照度センサ	18
4.2.4 距離センサ	19
4.3 (パルス入力)	
4.3.1 ロータリーエンコーダ	20
4.3.2 フラットエンコーダ	20
4.4 (内蔵センサ)	
4.4.1 内蔵加速度センサ	21
4.4.2 内蔵温度センサ	21
4.5 (デジタル出力)	
4.5.1 単色 LED 赤 (R)/ 緑 (G)	22
4.5.2 7色 LED	23
4.5.3 シール LED 赤 (R)/ 緑 (G)/ 青 (B)	24
4.6 (I2C)	
4.6 7セグメント	25
4.7 (アナログ出力)	
4.7.1 AO デバイス	26
4.7.2 調光 LED	26
4.8 デバイスの動作確認が反応しない	27
5. 環境設定	28
6. シミュレーションモードの使用	29
7. 外部ソフトウェアの使用について	33
8. お問い合わせ先	34

1. ソフトウェア概要

1.1 概要

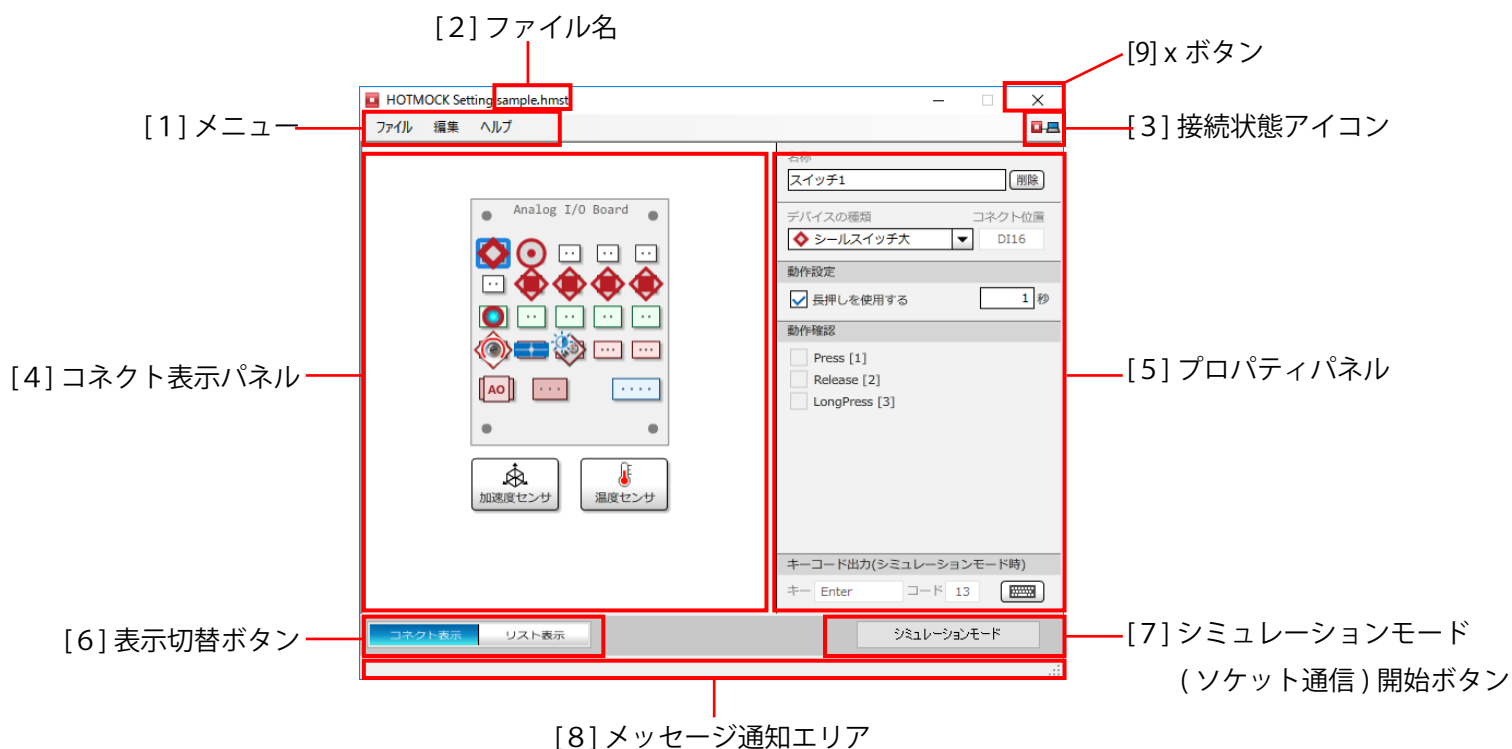
HOTMOCK Setting は HOTMOCK に接続した デバイスの動作設定 / 動作確認をするソフトウェアです。シミュレーションモードではソケット (または WebSocket) 通信サーバーとして機能し、HOTMOCK Builder や Java , JavaScript , C 言語などで作成したプログラムで HOTMOCK に接続したデバイスを使用出来るようにします。デバイス設定は .hmst 形式で保存されます。



1.2 必要システム

- Microsoft® Windows® 11
※ARM 版には対応していません。
- Microsoft® .NET Framework 4.8
- Microsoft® .NET Desktop Runtime 8.0

2. 画面構成



[1] 各メニューを表示します。

[2] 現在使用中のファイル名を表示します。

[3] HOTMOCK と PC との接続状態を表示します。  接続中  未接続

[4] 設定済みのデバイス位置の表示、設定するコネクタを選択できます。

[5] コネクタ表示パネルで選択したデバイスの設定 / 動作確認ができます。

[6] コネクタ表示 / リスト表示を切替えます。

[7] ソケット通信を開始します。

[8] 接続エラーなどのメッセージを表示します。

[9] アプリケーションを終了します。

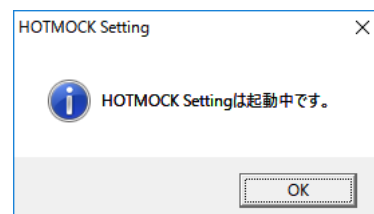
3. 基本操作方法

3.1 プログラムを起動する

「HOTMOCK」フォルダ>「HOTMOCK Setting」フォルダにある、「HOTMOCK Setting.exe」で起動します。



既に起動中の場合は、ダイアログが表示されます。



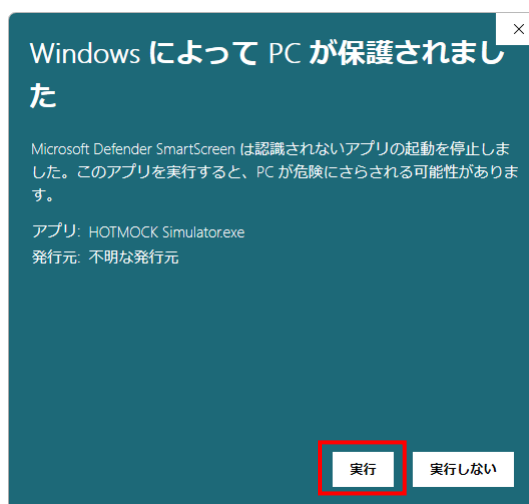
※初回起動時に Windows による確認ダイアログが表示されます。

以下の手順で実行してください。

1) [詳細情報] をクリック



2) [実行] をクリック



起動するとボード選択が表示されます。
使用コネクタボードを選択して下さい。

ベーシックキット → デジタルボード用
(スイッチキット / デジタルキット)

スターターキット → アナログボード用
(アナログキット)

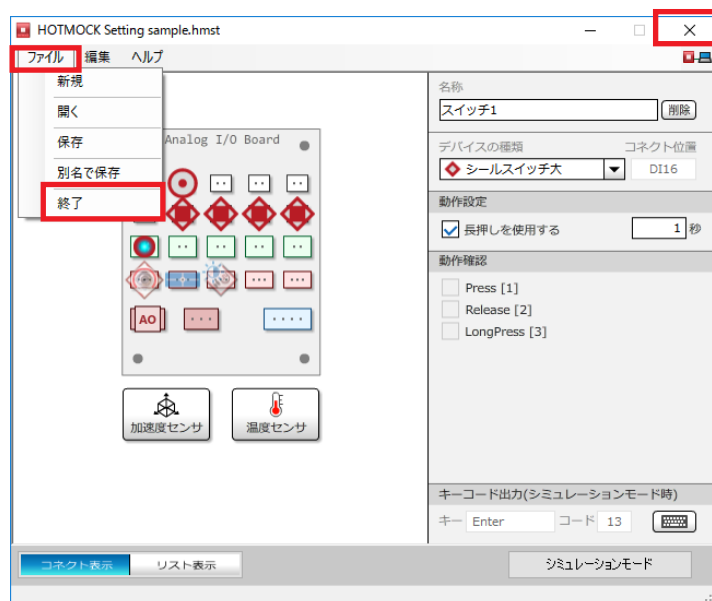
エキスパートキット → フルボード用



※ 2 回目以降は、前回保存したファイルが自動的に読み込まれます。

3.2 プログラムを終了する

メニューから「ファイル」>「終了」を選択します。
または、ウィンドウの [x] ボタンをクリックします。



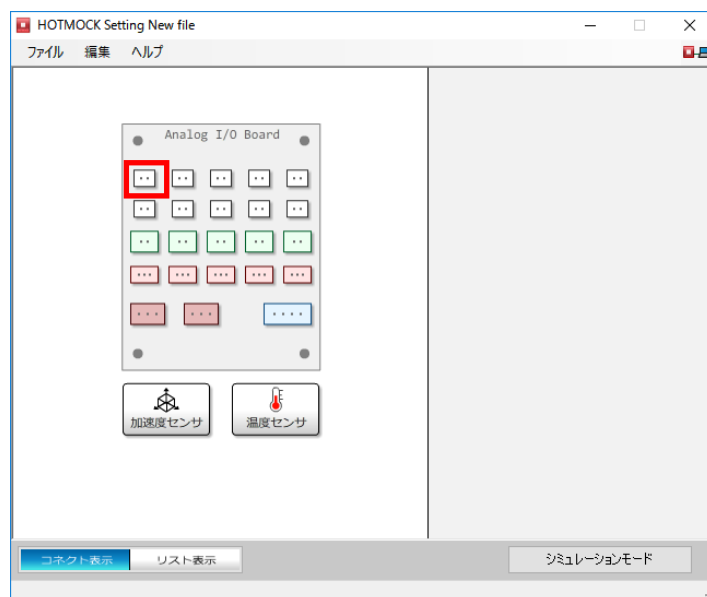
3.4 デバイスを登録する

※画面はアナログボード用のものです。

1) デバイスを登録したいコネクタをクリック

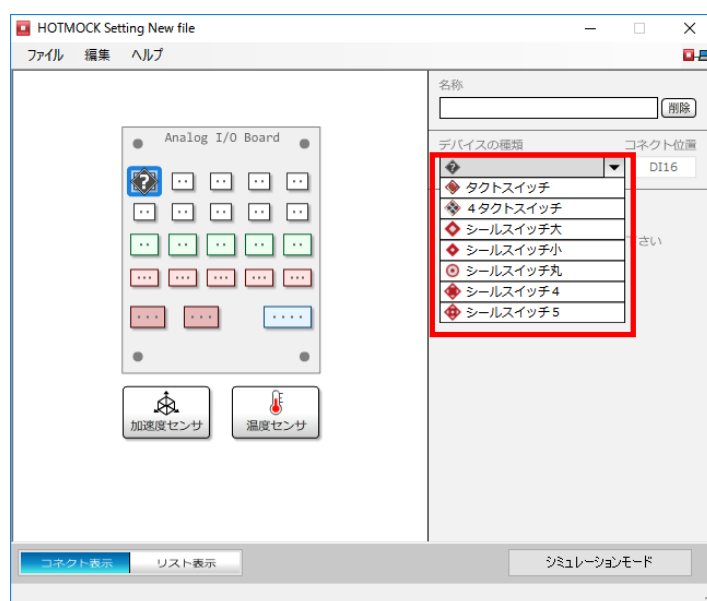
※デジタル入力デバイス

(タクトスイッチ / 各シールスイッチ) は、
デバイス操作で自動的に接続コネクタが
選択されます。



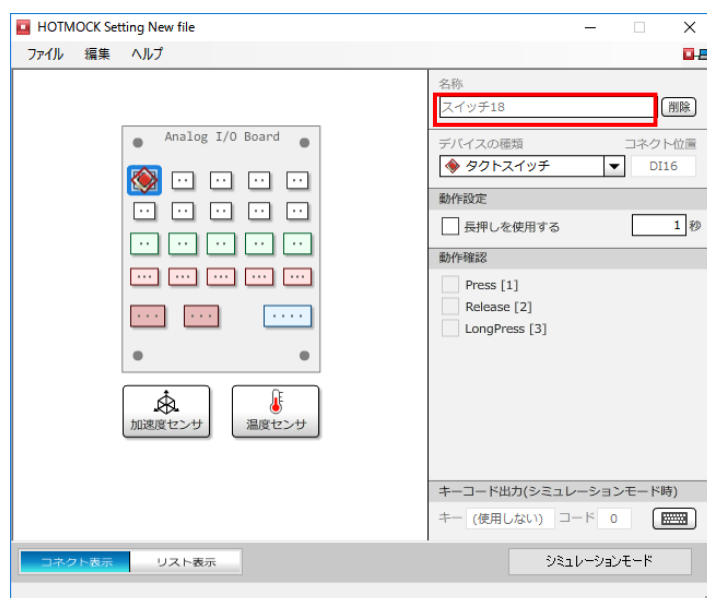
2) デバイスの種類を選ぶ

選択中のコネクタに登録するデバイスを
リストから選びます。



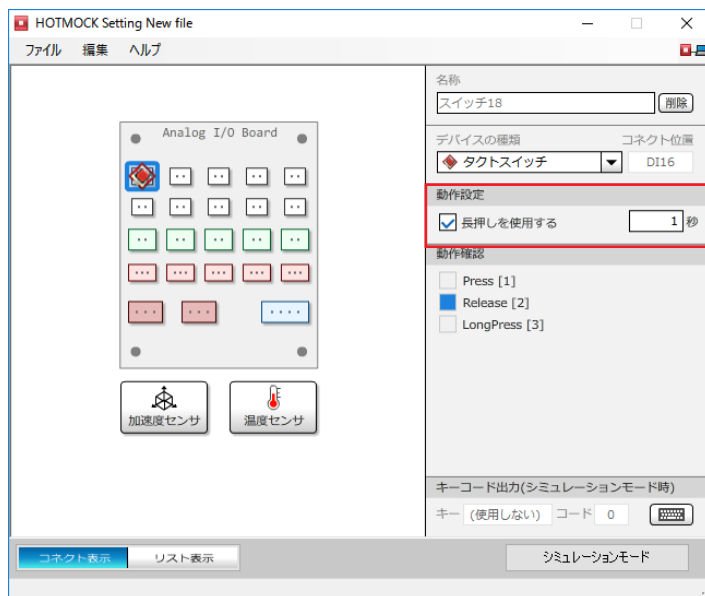
3) デバイスに名前を付ける

任意の名前を付けることができます。



3.5 デバイスの動作設定をする

※画面はアナログボード用のものです。



例：タクトスイッチの場合

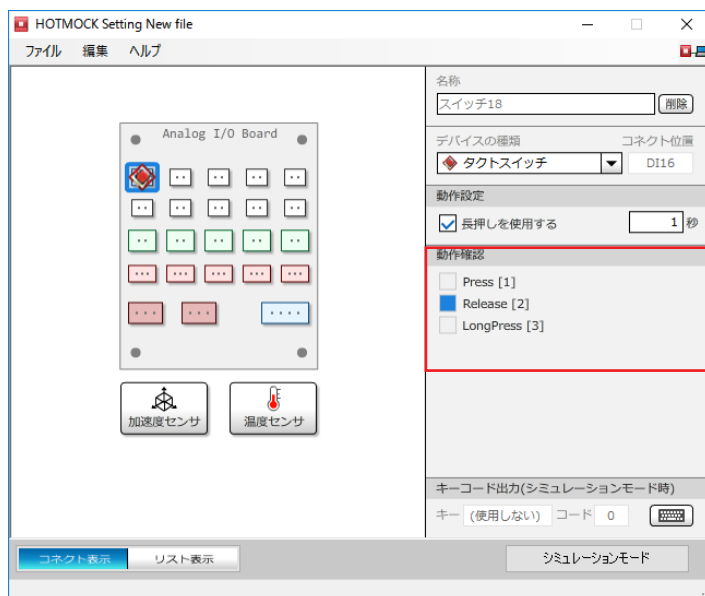
各デバイスの設定方法は「4. 各デバイスの設定」を参照して下さい。

・動作設定エリア

各デバイスの設定を行います。

※デバイスの種類によって異なります。

3.3 デバイスの動作を確認する



例：タクトスイッチの場合

各デバイスの設定方法は「4. 各デバイスの設定」を参照して下さい。

・動作確認エリア

デバイス操作した際の動作を確認できます。

※デバイスの種類によって異なります。

3.6 デバイスを削除する

※画面はアナログボード用のものです。

登録したデバイスを削除するには、2通りの方法があります。



[削除] ボタンで選択中のデバイスを削除します。



削除したいデバイスを右クリックし「デバイスを削除」で削除します。

3.7 リスト表示

リスト表示でデバイス設定を行うことができます。

表示切替ボタンで[リスト表示]をクリックでリスト表示に切替ります。



3.8 設定ファイルを保存する

※画面はアナログボード用のものです。

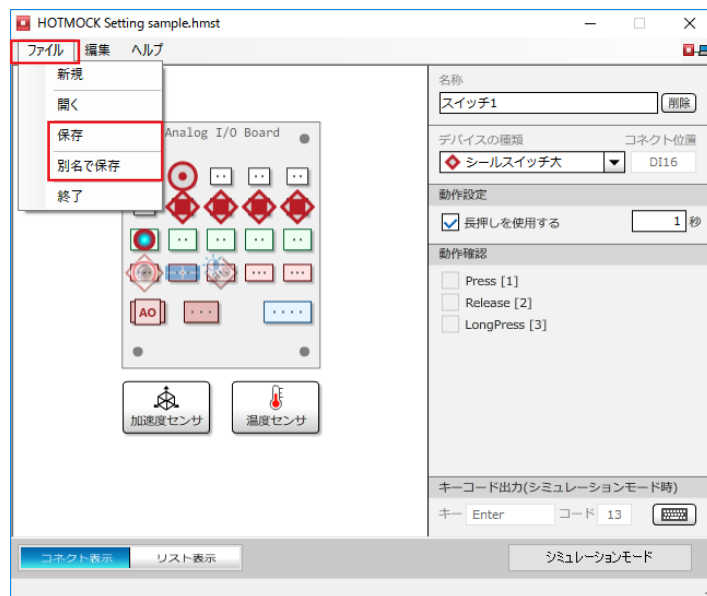
デバイスの設定を保存します。

- 上書き保存する

- 1) メニューから「ファイル」>「保存」を選択します。

- 別名で保存する

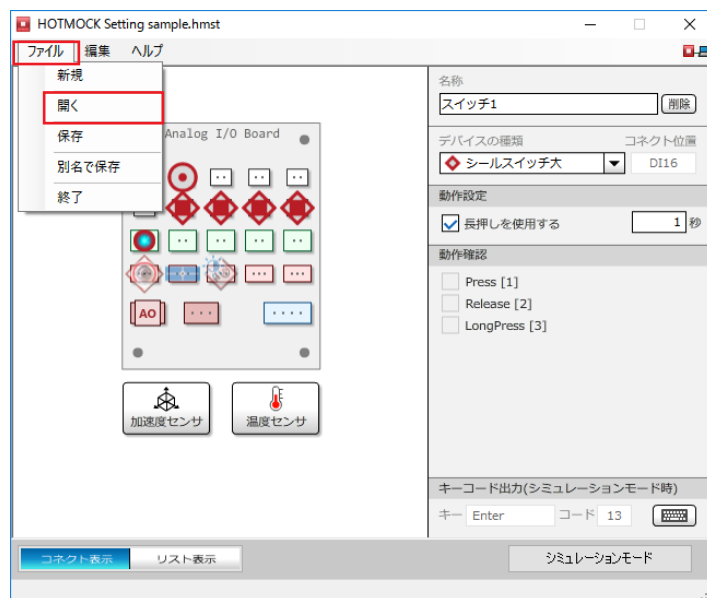
- 1) メニューから「ファイル」>「別名で保存」を選択します。
- 2) 保存ダイアログで保存場所と名前を設定して [保存] ボタンで保存します。
.hmst 形式で保存されます。



3.9 設定ファイルを開く

- 1) メニューから「ファイル」>「開く」を選択します。
- 2) ダイアログで開きたい .hmst ファイルを選択します。

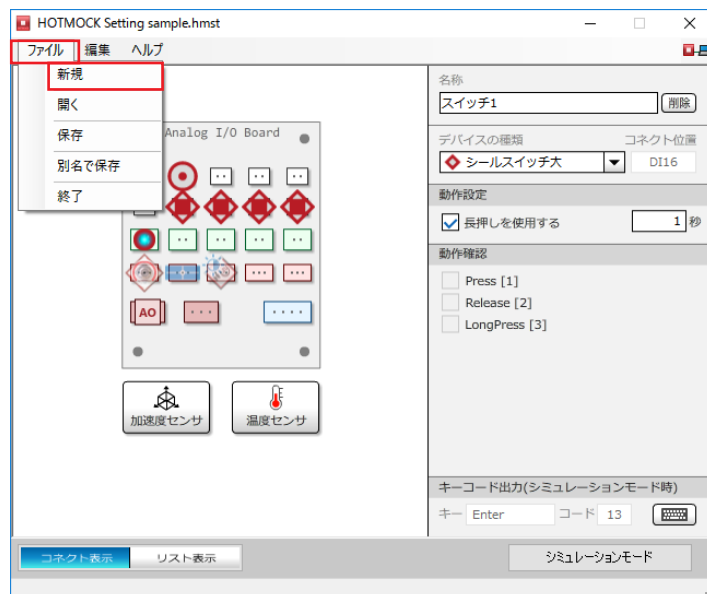
※ver.1 で作成した設定ファイルを開く場合は、先にメニューから「ファイル」>「新規」を選択し、[デジタルボード用]としてから、上記手順で設定ファイルを開いて下さい。



3.1 0 設定ファイルを新規作成する

新しい設定ファイルを作成します。

- 1) メニューから「ファイル」>「新規」を選択します。



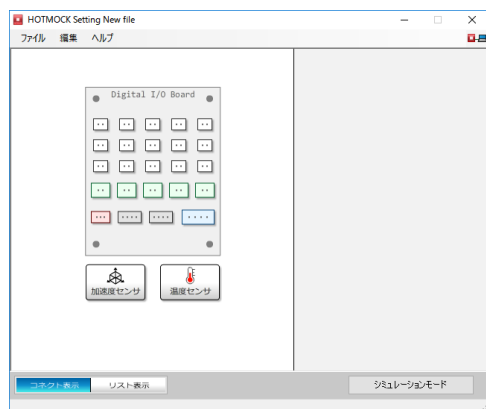
- 2) ボード選択ダイアログで
使用コネクタボードを選択します。

ベーシックキット → デジタルボード用
 スターターキット → アナログボード用
 エキスパートキット → フルボード用

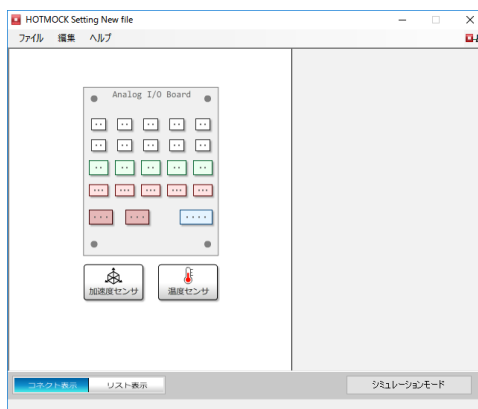


- 3) デバイスが未設定の新規状態になります。
デジタルボード用 / アナログボード用 / フルボード用でコネクタ構成が異なります。
ご使用のコアユニットのコネクタと同じ構成かご確認ください。

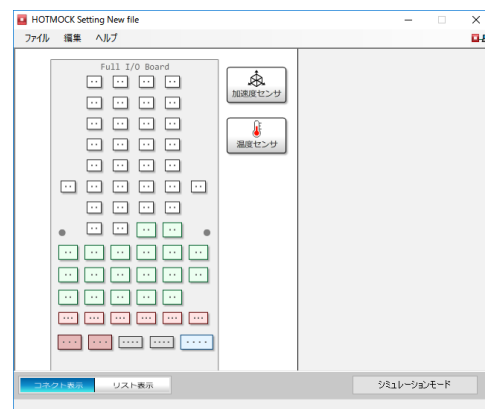
デジタルボード用



アナログボード用



フルボード用



3.1.1 メニュー項目

ファイル

- ・新規

新規設定ファイルを作成します。作成時にデジタルボード用 / アナログボード用を選択します。

- ・開く

設定ファイルを開きます。

- ・保存

設定ファイルを上書き保存します。

- ・別名で保存

設定ファイルを名前をつけて保存します。

- ・終了

HOTMOCK Setting を終了します。

編集

- ・シミュレーションモード / 停止

シミュレーションモード（ソケット通信）の開始 / 停止をします。

- ・環境設定

環境設定を開きます。

ヘルプ

- ・サポート

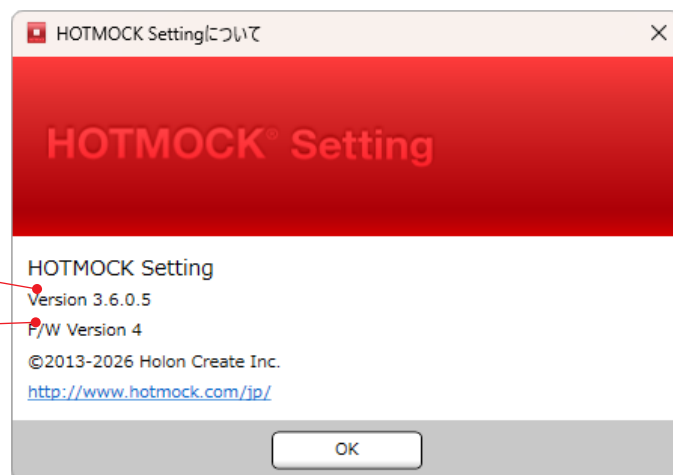
サポートページを開きます。※インターネット接続が必要です。

- ・HOTMOCK Setting について

バージョン情報などを表示します。

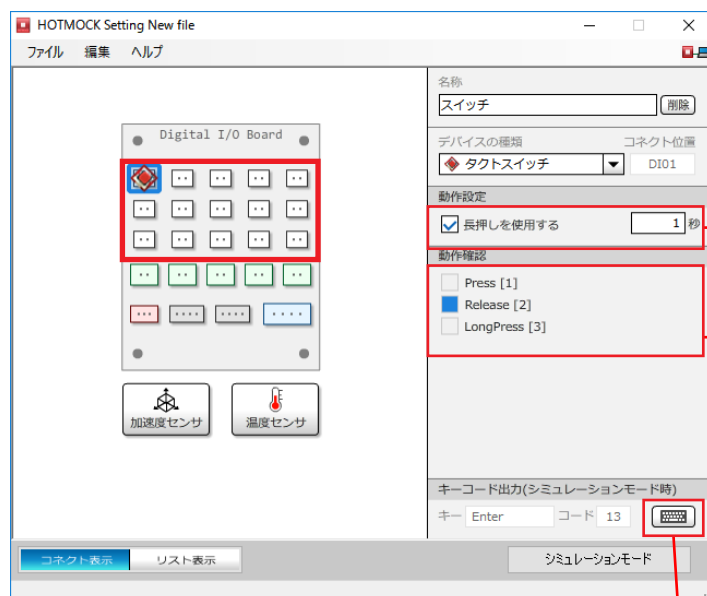
HOTMOCK Setting について

ソフトウェアバージョン
HOTMOCK コアユニット（本体）ファームウェアバージョン



4.1 各デバイスの設定（デジタル入力）

4.1.1 タクトスイッチ



※画面はデジタルボード用のものです。

長押し判定の使用 / 不使用設定
長押し判定までの秒数設定

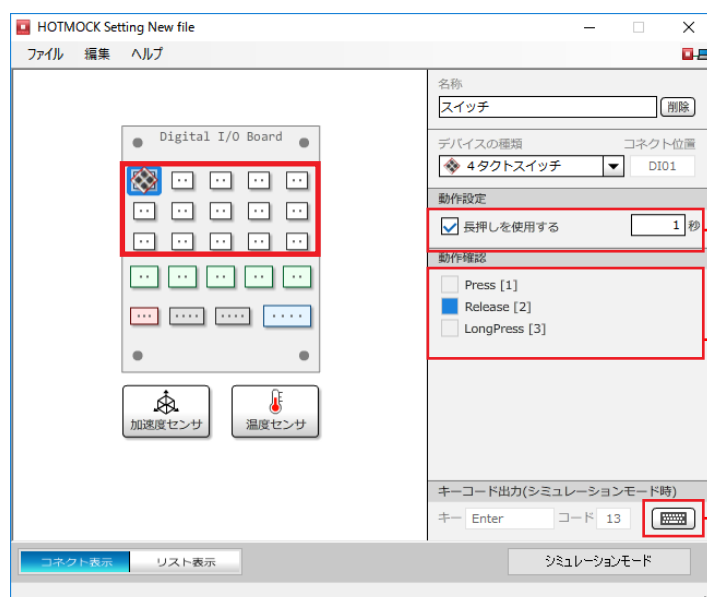
ボタン操作の反応を確認できます。

- Press 押下
- Release 離し
- LongPress 長押し

キーコード出力設定
スイッチ Press 時に、アクティブウィンドウに対して
指定キーコードを出力します。



4.1.2 4タクトスイッチ



※画面はデジタルボード用のものです。

長押し判定の使用 / 不使用設定
長押し判定までの秒数設定

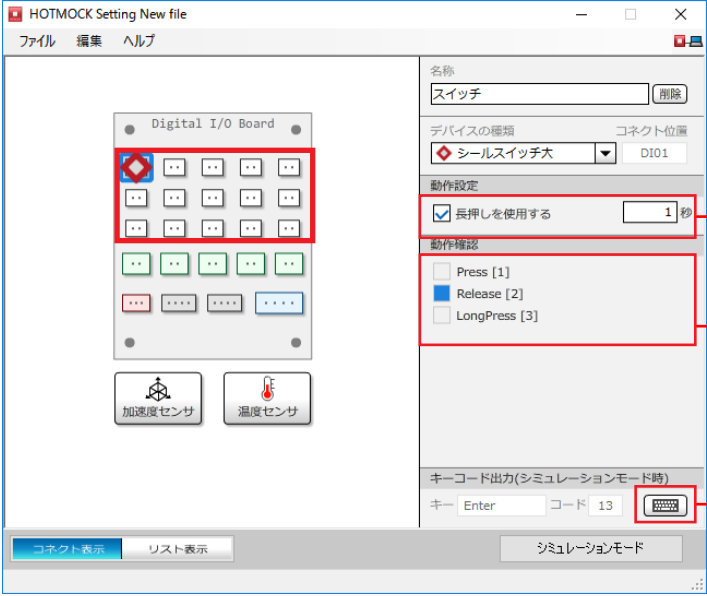
ボタン操作の反応を確認できます。

- Press 押下
- Release 離し
- LongPress 長押し

キーコード出力設定

(デジタル入力)

4.1.3 シールスイッチ大



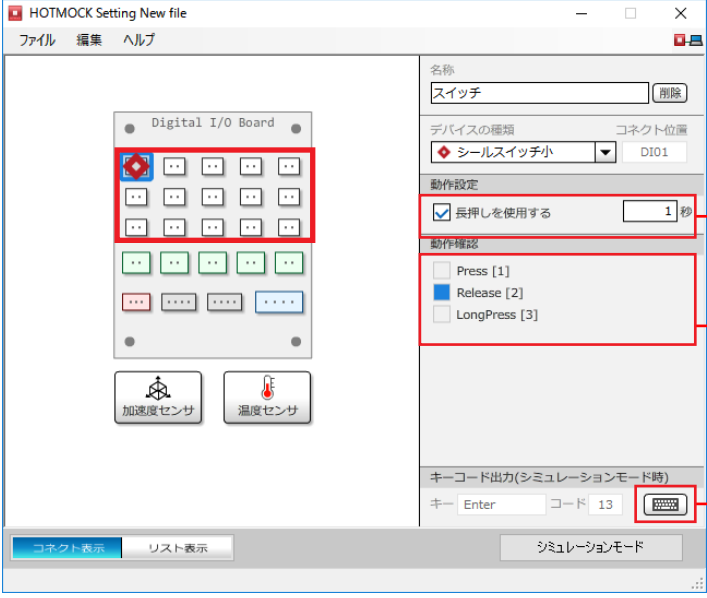
※画面はデジタルボード用のものです。

長押し判定の使用 / 不使用設定
長押し判定までの秒数設定

ボタン操作の反応を確認できます。
・ Press 押下
・ Release 離し
・ LongPress 長押し

キーコード出力設定

4.1.4 シールスイッチ小



※画面はデジタルボード用のものです。

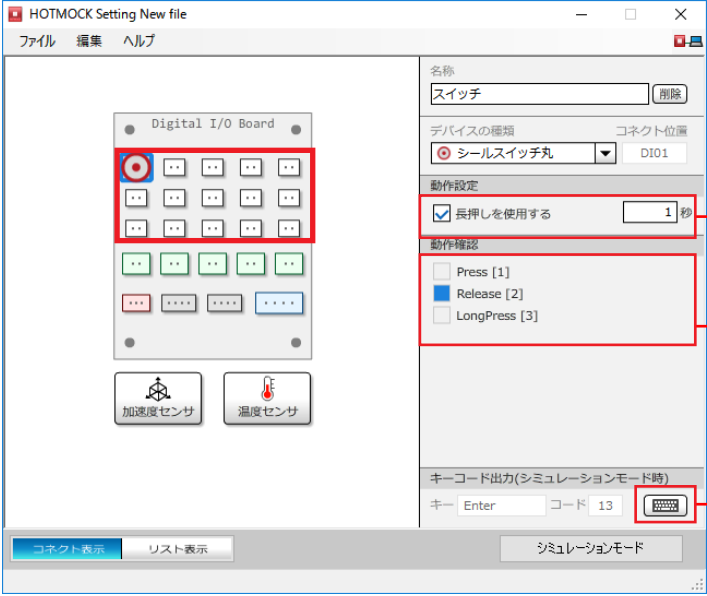
長押し判定の使用 / 不使用設定
長押し判定までの秒数設定

ボタン操作の反応を確認できます。
・ Press 押下
・ Release 離し
・ LongPress 長押し

キーコード出力設定

(デジタル入力)

4.1.5 シールスイッチ丸



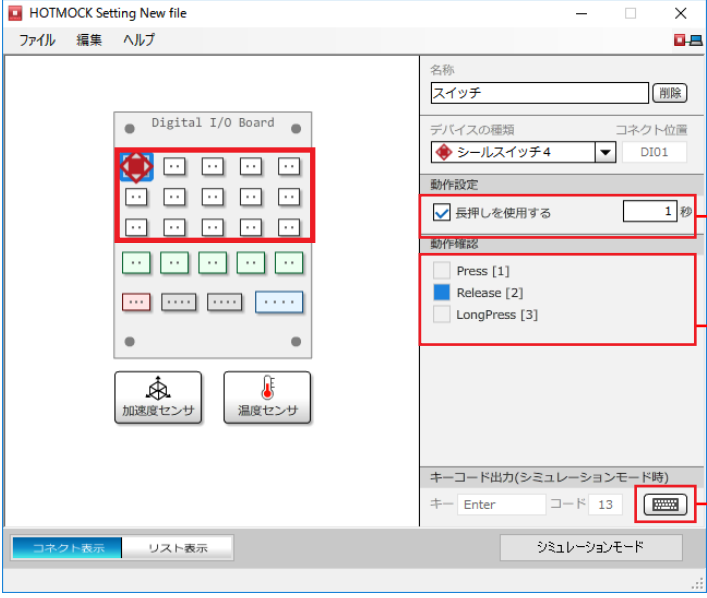
※画面はデジタルボード用のものです。

長押し判定の使用 / 不使用設定
長押し判定までの秒数設定

ボタン操作の反応を確認できます。
・ Press 押下
・ Release 離し
・ LongPress 長押し

キーコード出力設定

4.1.6 シールスイッチ4



※画面はデジタルボード用のものです。

長押し判定の使用 / 不使用設定
長押し判定までの秒数設定

ボタン操作の反応を確認できます。
・ Press 押下
・ Release 離し
・ LongPress 長押し

キーコード出力設定

(デジタル入力)

4.1.7 シールスイッチ 5

HOTMOCK Setting New file

ファイル 編集 ヘルプ

Digital I/O Board

名称: スイッチ [削除]

デバイスの種類: シールスイッチ 5 コネクト位置: DIO1

動作設定

☒ 長押しを使用する 1 秒

動作確認

☐ Press [1]
☒ Release [2]
☐ LongPress [3]

キーコード出力(シミュレーションモード時)

キー: Enter コード: 13 [キーボードアイコン]

コネクト表示 リスト表示 シミュレーションモード

※画面はデジタルボード用のものです。

長押し判定の使用 / 不使用設定
長押し判定までの秒数設定

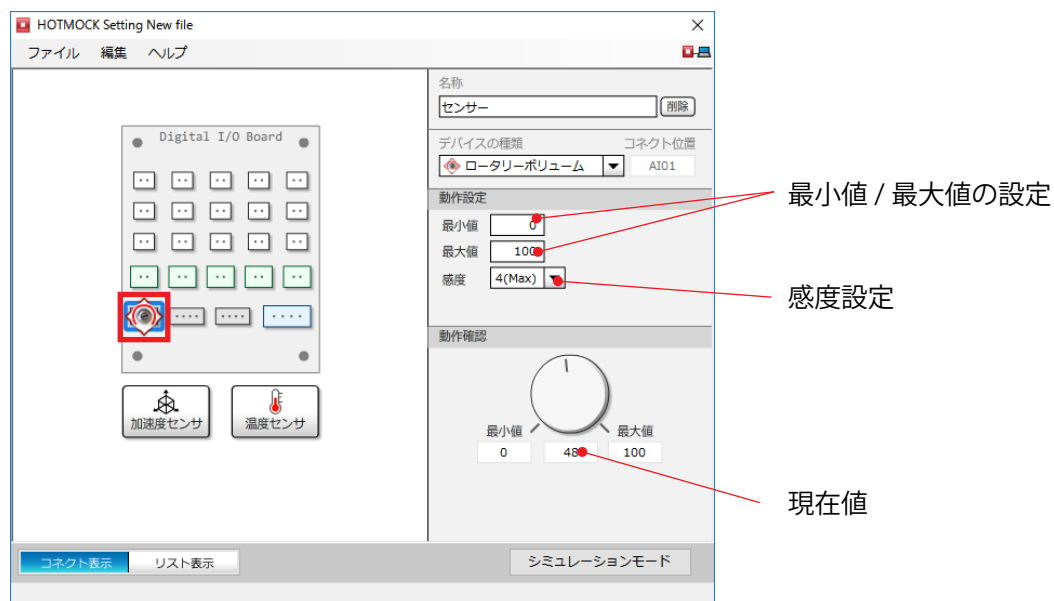
ボタン操作の反応を確認できます。

- Press 押下
- Release 離し
- LongPress 長押し

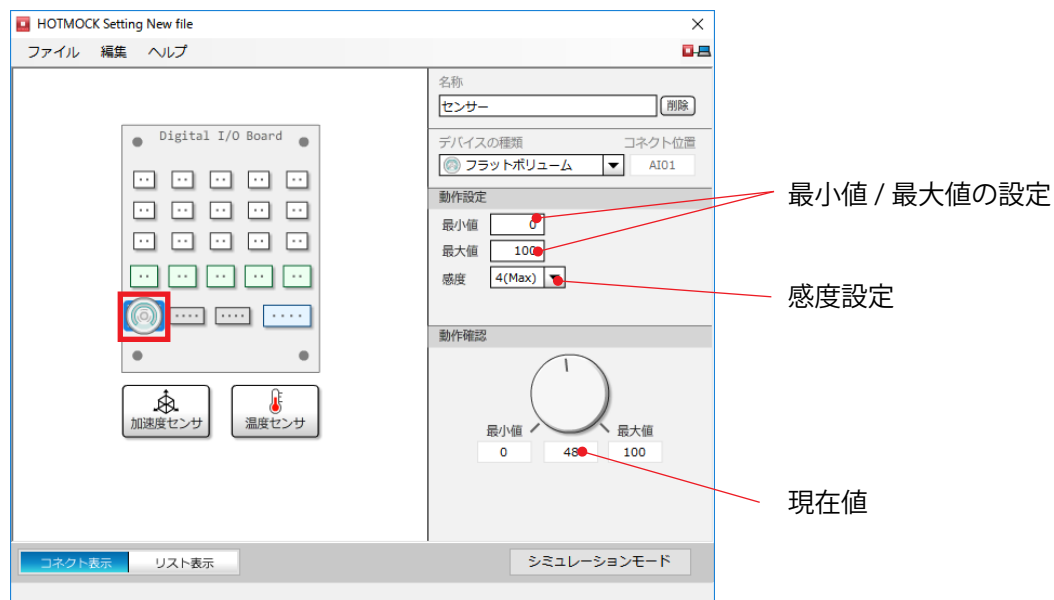
キーコード出力設定

4.2 各デバイスの設定（アナログ入力）

4.2.1 ロータリーボリューム



4.2.2 フラットボリューム



(アナログ入力)

4.2.3 シール感圧センサ

名称: センサー [削除]

デバイスの種類: シール感圧センサ コネクト位置: AI01

動作設定

最小値: 0 最大値: 100 感度: 4(Max)

動作確認

最小値: 0 現在値: 48 最大値: 100

※画面はデジタルボード用のものです。

4.2.4 照度センサ

名称: センサー [削除]

デバイスの種類: 照度センサ コネクト位置: AI01

動作設定

最小値: 0 最大値: 100 感度: 4(Max)

動作確認

最小値: 0 現在値: 48 最大値: 100

※画面はデジタルボード用のものです。

(アナログ入力)

4.2.5 距離センサ

HOTMOCK Setting New file

ファイル 編集 ヘルプ

名称
センサー [削除]

デバイスの種類
距離センサ

コネクタ位置
AI01

動作設定

最小値 0

最大値 100

感度 4(Max)

動作確認

距離

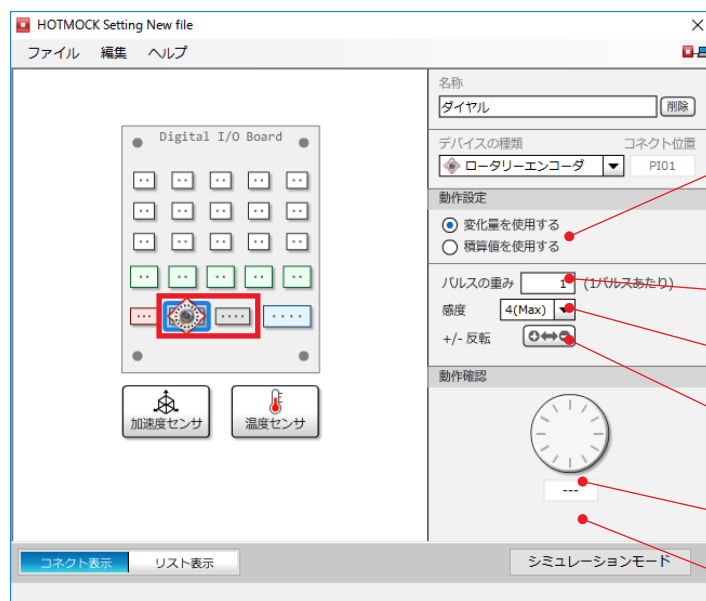
最小値 0 現在値 48 最大値 100

シミュレーションモード

※画面はデジタルボード用のものです。

4.3 各デバイスの設定（パルス入力） アナログボードでは使用出来ません。

4.3.1 ロータリーエンコーダ



※画面はデジタルボード用のものです。

積算値 / 変化量どちらの値を使用するかを設定します。

- ・ 積算値を使用する：現在までの積算値を使用
- ・ 変化量を使用する：操作毎の変化量を使用

1 パルスあたりの値設定

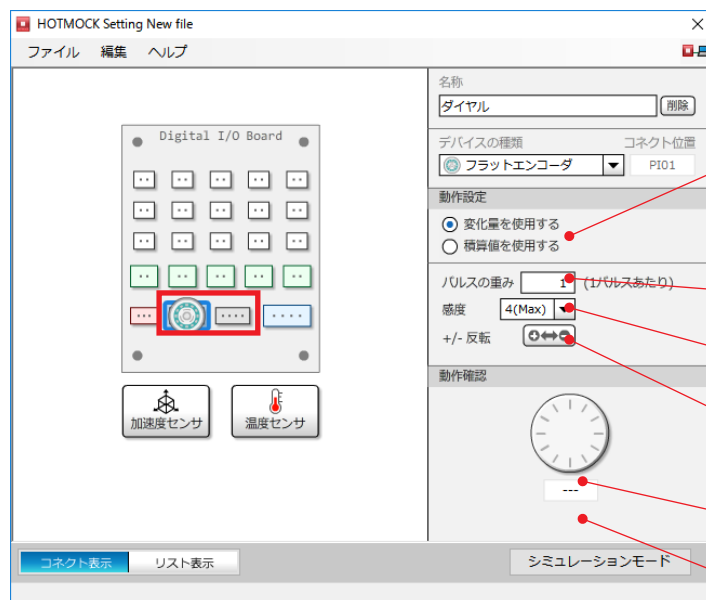
感度設定

+/- 符号反転設定

現在値

積算値をリセット（積算値を使用時のみ）

4.3.2 フラットエンコーダ



※画面はデジタルボード用のものです。

積算値 / 変化量どちらの値を使用するかを設定します。

- ・ 積算値を使用する：現在までの積算値を使用
- ・ 変化量を使用する：操作毎の変化量を使用

1 パルスあたりの値設定

感度設定

+/- 符号反転設定

現在値

積算値をリセット（積算値を使用時のみ）

4.4 各デバイスの設定（内蔵センサ）

4.4.1 内蔵加速度センサ

※画面はデジタルボード用のものです。

表示向き変更

加速度センサの使用 / 不使用方法

感度設定

+/- 符号反転設定

動作確認

向き

振動検知

加速度値

角度値

4.4.2 内蔵温度センサ

※HOTMOCK コアユニットに内蔵された温度センサ周辺温度です。

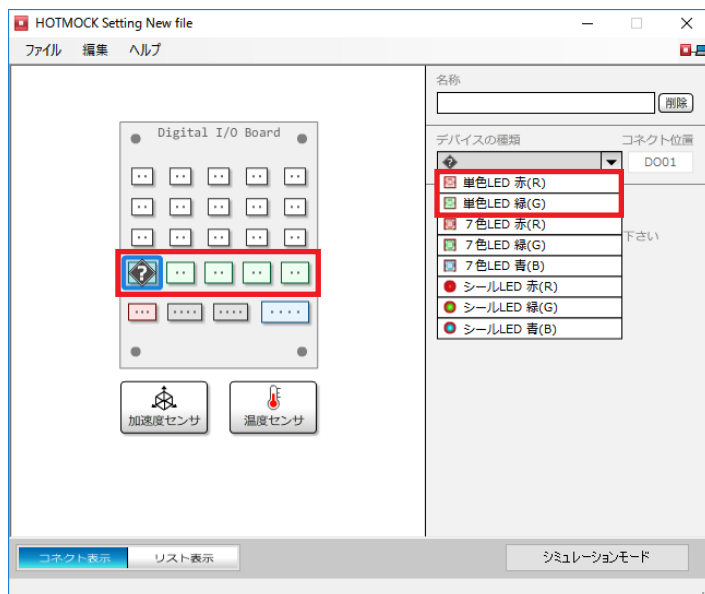
温度センサの使用 / 不使用方法

摂氏 / 華氏選択

現在値

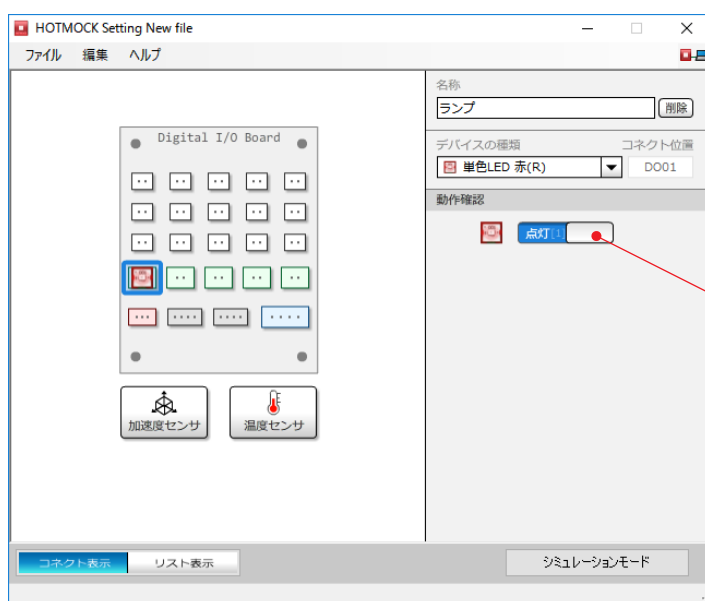
4.5 各デバイスの設定（デジタル出力）

4.5.1 単色 LED 赤 (R)/ 緑 (G)



※画面はデジタルボード用のものです。

- 1) 単色 LED をコネクタに接続します。
- 2) デバイスの種類で「単色 LED」を選択します。



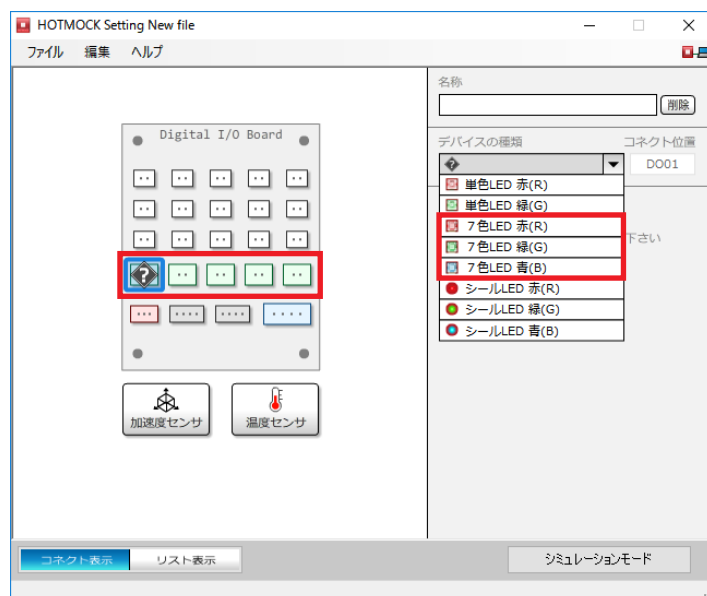
※画面はデジタルボード用のものです。

- 3) 動作確認で点灯させます。
LED が点灯すれば設定完了です。

テスト点灯 / 消灯をします。

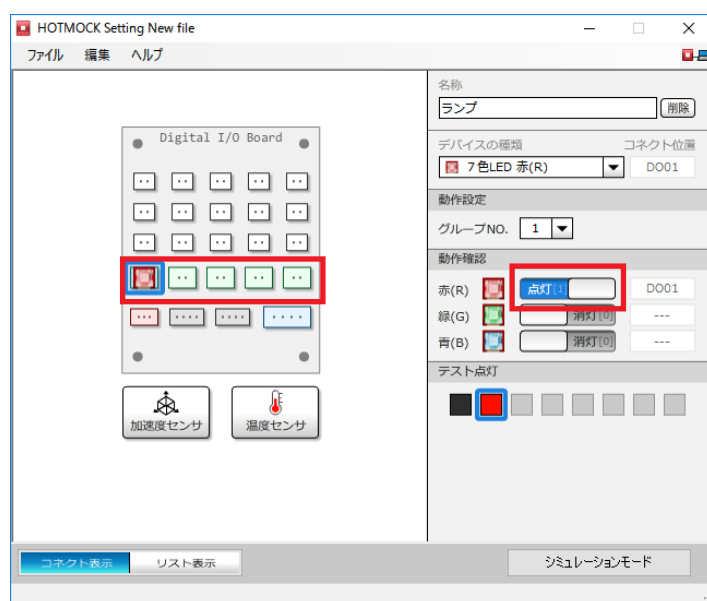
(デジタル出力)

4.5.2 7色LED (デジタル出力)



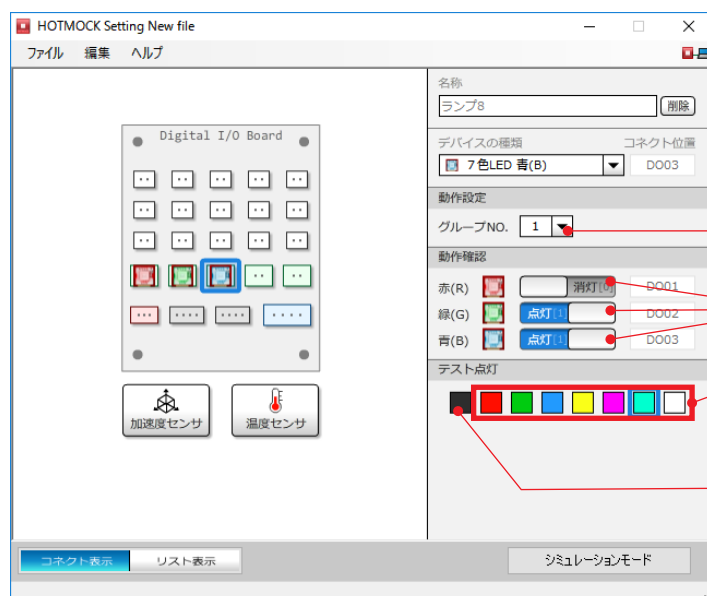
- 1) 7色LED デバイスをコネクタに接続します。
※ 7色LED は赤 (R)/ 緑 (G)/ 青 (B) の3色のLED を組合せて7色に点灯します。
7色すべてを使用するには、3箇所コネクタに接続する必要があります。

- 2) 接続したコネクタ位置を選択し、デバイスの種類で「7色LED (赤緑青のどれか)」を選択します。



- 3) 動作確認でLED を点灯させます。2) で選択した色と異なる色が点灯した場合は、「デバイスの種類」を点灯した色に選択し直します。

- 4) 他2箇所についても2) 3) の手順を行います。



- 5) 3箇所設定が完了すると、7色のテスト点灯が可能になります。テスト点灯を行い、選択色と点灯色が同じかどうかを確認します。

複数の7色LED を使用する場合に指定します。

1 コネクタ毎の動作確認 点灯 / 消灯

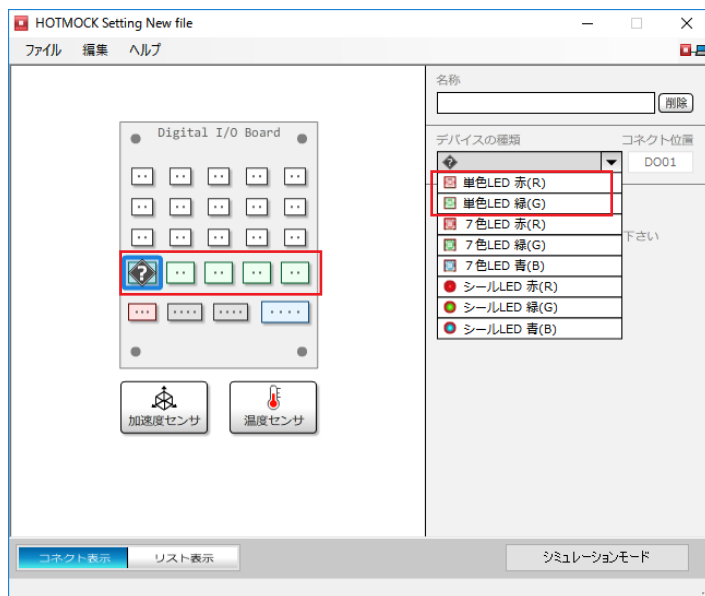
7色のテスト点灯

接続状態によって最高7色選べます。

消灯

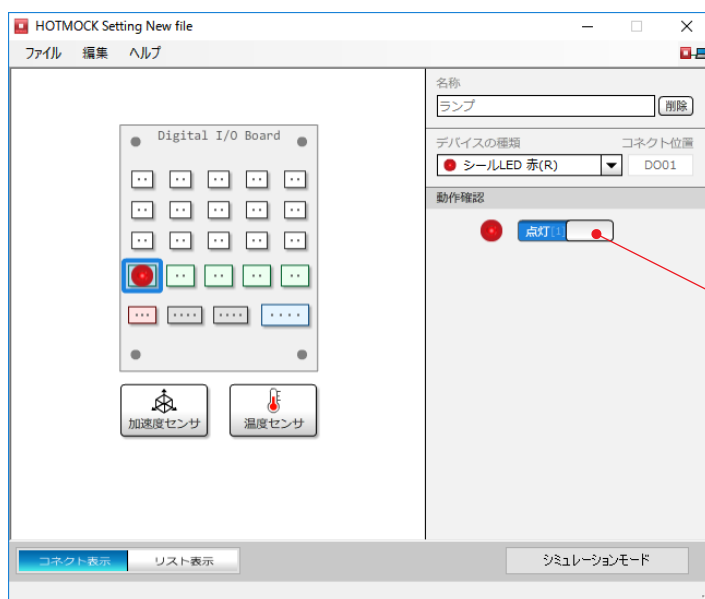
(デジタル出力)

4.5.3 シール LED 赤 (R)/ 緑 (G)/ 青 (B)



※画面はデジタルボード用のものです。

- 1) 単色 LED をコネクタに接続します。
- 2) デバイスの種類で「単色 LED」を選択します。



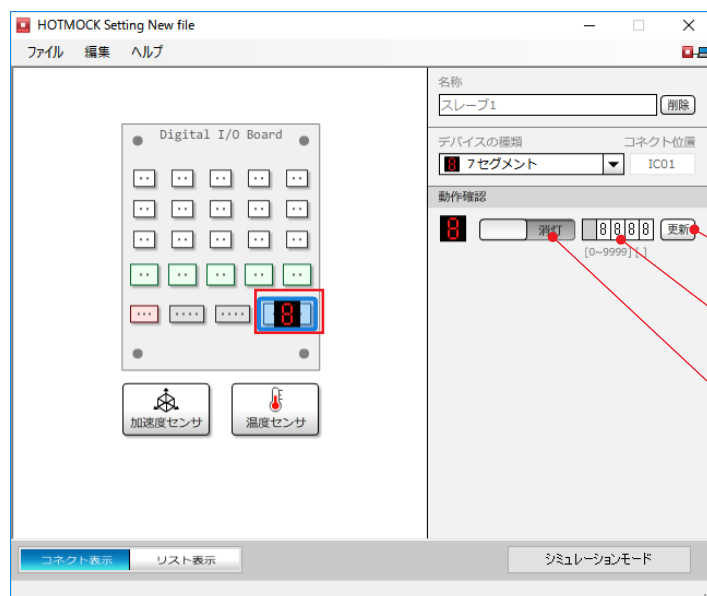
※画面はデジタルボード用のものです。

- 3) 動作確認で点灯させます。
LED が点灯すれば設定完了です。

テスト点灯 / 消灯をします。

4.6 各デバイスの設定 (I2C)

4.6 7セグメント (I2C)



- 1) 7セグメントを I2C コネクタに接続します。
- 2) デバイスの種類で「7セグメント」を選択します。
- 3) 動作確認で点灯させます。
LED が点灯すれば設定完了です。

点灯状態で表示値更新

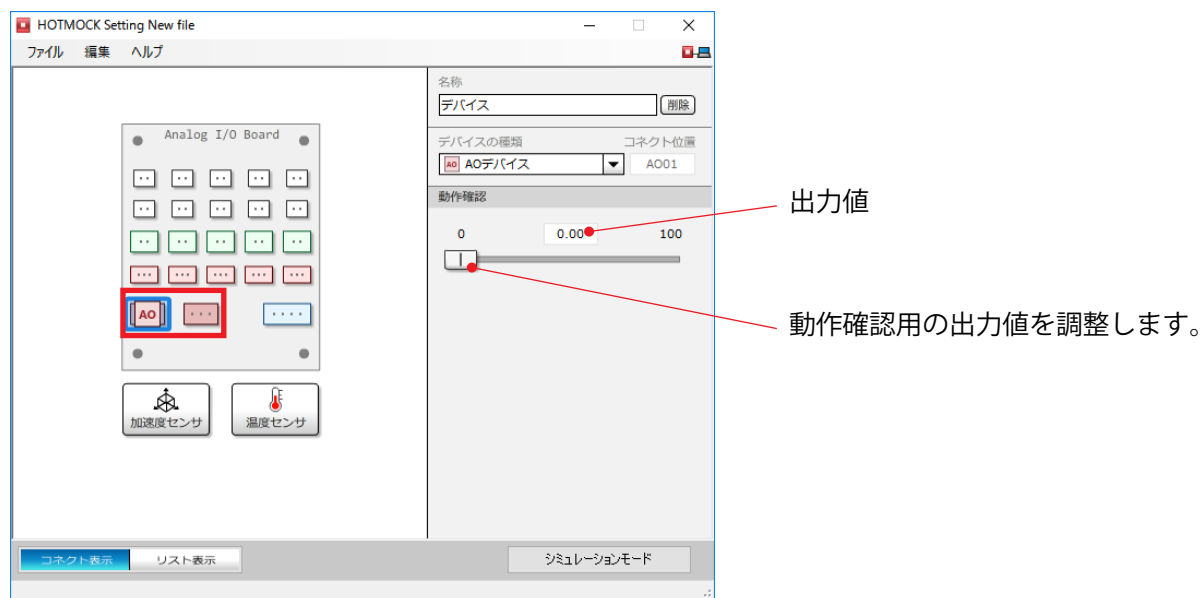
テスト点灯表示値

テスト点灯 / 消灯をします。

※画面はデジタルボード用のものです。

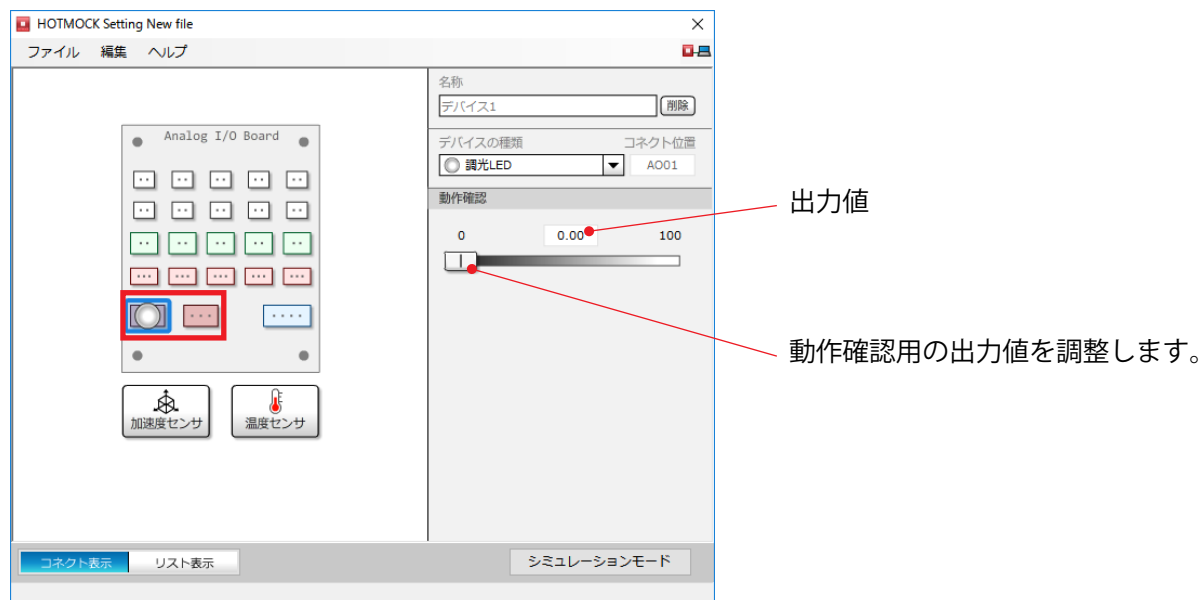
4.7 各デバイスの設定（アナログ出力） デジタルボードでは使用出来ません。

4.7.1 AO デバイス



※画面はアナログボード用のものです。

4.7.2 調光 LED



※画面はアナログボード用のものです。

4.8 デバイスの動作確認が反応しない

デバイス操作をしても、動作確認エリアの表示が変化しない場合、以下の原因が考えられます。

- 1) デバイスを接続したコネクタ位置が選択したコネクタ位置と合っていない
→接続位置を確認して下さい。
- 2) HOTMOCK が PC に接続されていない（接続状態アイコンが  になっている）
→HOTMOCK 本体の LED ランプが点灯しているかを確認して下さい。
LED ランプが消えている場合は、USB ケーブルが正しく接続されていないか、
ドライバーソフトウェアが正常にインストールされていない可能性があります。
※ドライバーソフトウェアについてはインストールマニュアルを参照して下さい。
- 3) 環境設定で適切な COM ポートを選択していない
→環境設定を開いて、COM ポート設定を確認してください。
複数の選択肢がある場合は他の COM ポートを選択して下さい。
COM ポート番号が二桁の場合は COM ポート番号を編集する必要があります。
- 4) 使用コアユニットとボードの種類が異なっている。
→使用しているコアユニットのコネクタ構成と、画面上コネクタの構成が同じかで確認下さい。
異なっている場合は、「新規」でボードの種類を選び直して下さい。
- 5) デバイスケーブルが断線している

最新情報はサポートページをご参照ください。

HOTMOCK サポートページ：<https://www.hotmock.com/support>

5. 環境設定

1) メニューから「編集」>「環境設定」を選択します。

通信設定

・ポート名選択 ①

USB 接続した HOTMOCK に割り当てられた COM ポートを選択します。

接続中の COM ポート名が項目として表示されます。

※COM ポート番号が二桁以上 (COM10 ~) には対応していません。

<HOTMOCK で使用する COM ポート番号の編集方法>

※COM ポート番号の変更によって起こる不具合に関しては保証致しません。

コントロールパネル> デバイスマネージャを開きます。「ポート (COM と LPT)」で変更したいポートをダブルクリックし、プロパティを開きます。

「ポートの設定」タブで [詳細設定] ボタンを押します。

COM ポート番号のプルダウンで選択します。既に使用中の番号を選ぶ場合は、OS もしくはデバイス動作に重大な影響をおよぼす可能性があるため、変更は慎重に行なって下さい。

詳しくは Microsoft サポート情報等をご確認ください。

通信モード設定

②・通信モードを選択します。

HOTMOCK Builder を使用してシミュレーション構築する場合は、「ソケット通信」を選択します。

その他のプログラミング言語で構築する場合は、利用に適した通信モードを選択することができます。

③シミュレーションモード (ソケット通信) 設定

・Host 名 (IP アドレス)

実行中の PC の IP アドレスを表示します。

ネットワーク経由でソケット通信する場合は、このアドレスを参照します。

・ポート No

ソケット通信に使用するポート No を設定出来ます。初期値で問題がある場合は変更して下さい。

ログ出力設定

④・ログを出力する

チェックするとログ出力します。※HOTMOCK Builder でもログ出力を設定する必要があります。

⑤・保存フォルダ

出力するログファイルの保存場所を設定します。

⑥・ファイル名

ログファイル名を設定します。“設定した名称” + “年月日時分秒” .log のファイル名で出力します。

⑦・シミュレーション実行時にシミュレーションモードへ

HOTMOCK Builder からシミュレーション実行した際に、HOTMOCK Setting を自動的にシミュレーションモードにするかどうかを設定します。

⑧・HOTMOCK Setting 起動時にシミュレーションモードへ

HOTMOCK Setting 起動時に自動的にシミュレーションモードにするかどうかを設定します。

6. シミュレーションモード

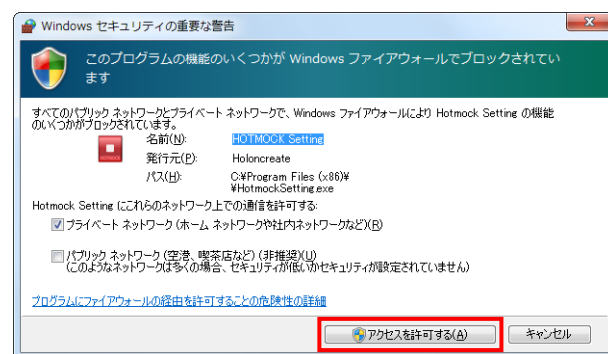
HOTMOCK Setting と他プログラム（HOTMOCK Simulator 等）を接続するために、ソケット（または WebSocket）通信を開始します。
※HOTMOCK Setting がソケット通信サーバになります。

6.1 シミュレーションモードの開始

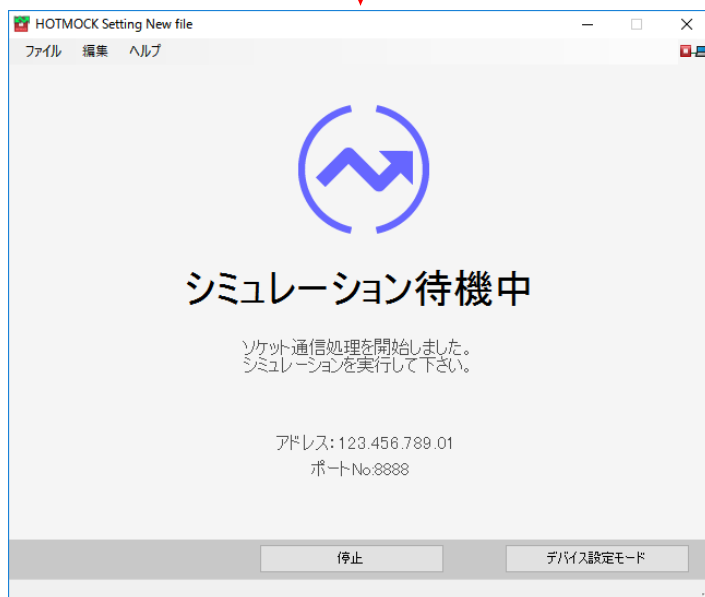
1) [シミュレーションモード] ボタンをクリック



※初めて使用する際に、警告ポップアップが表示される場合があります。
[アクセスを許可する] をクリックしてください。



また、管理者権限でないユーザーの場合は管理者パスワードの入力を求められます。

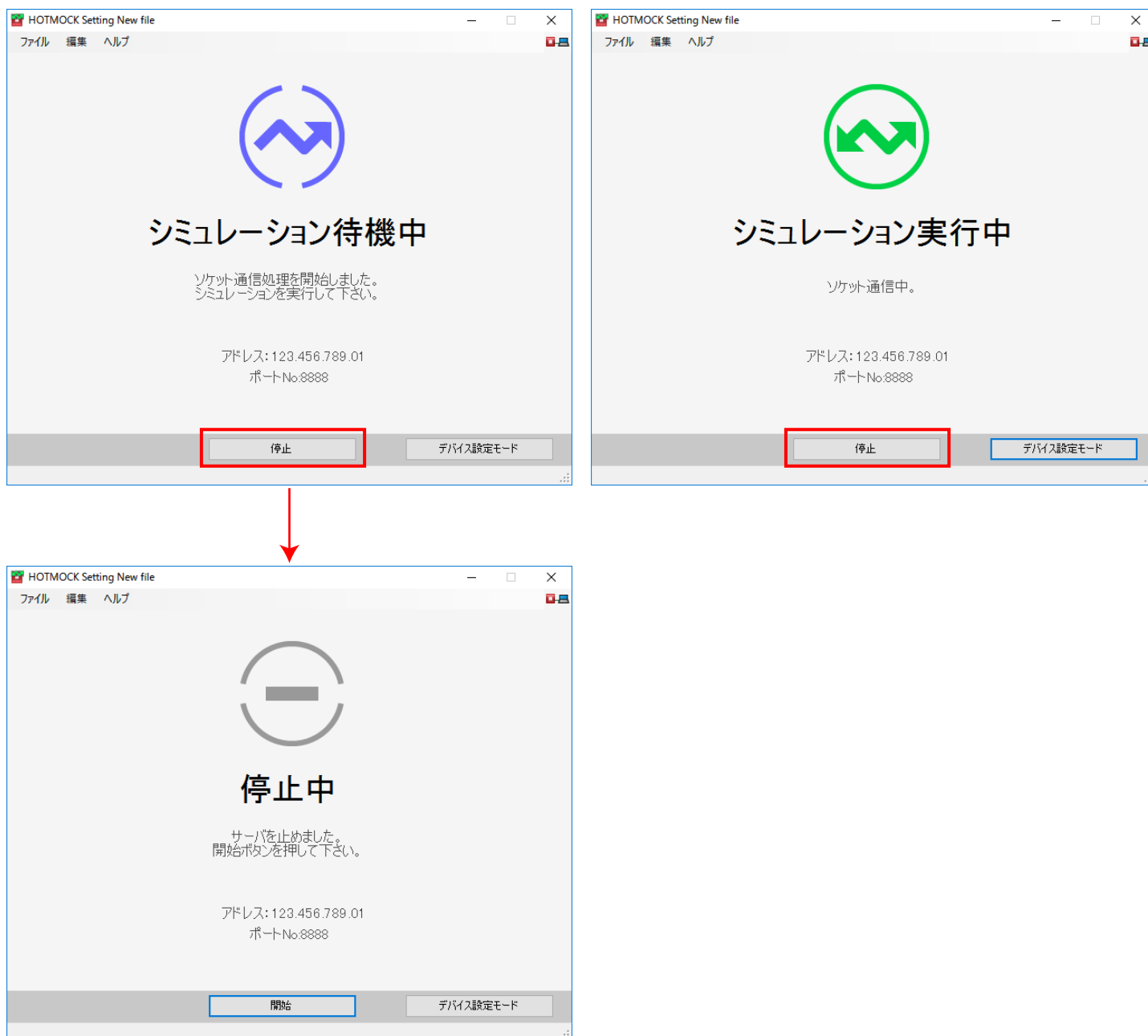


シミュレーション実行中。

クライアント（HOTMOCK Simulator など）が通信を開始し、接続されると「シミュレーション実行中」になります。

6.2 シミュレーションモードを終了する

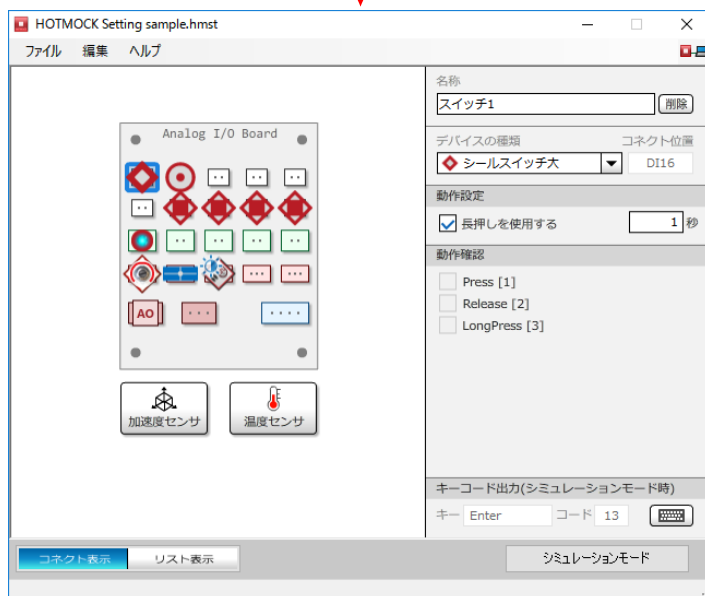
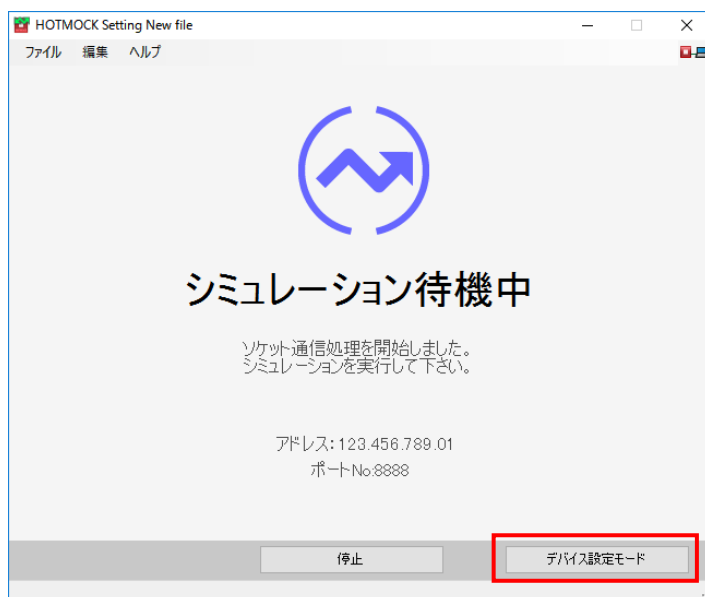
1) [停止] ボタンをクリック



再度シミュレーションモードを開始する場合は、[開始] ボタンをクリックします。

6.3 デバイス設定画面に戻る

1) [デバイス設定モード] ボタンをクリック



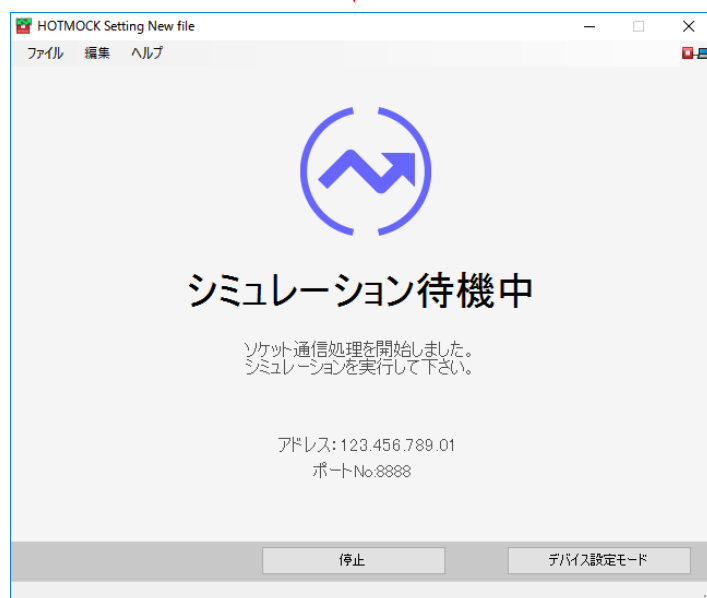
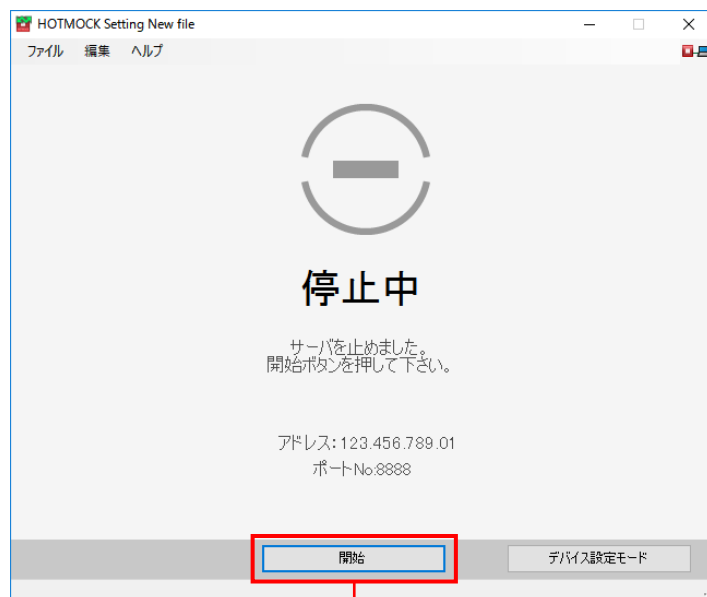
シミュレーションモードが終了します。

6.4 ソケット通信エラーが発生した場合

通常クライアント側（HOTMOCK Simulator 等）が終了した場合

サーバ（HOTMOCK Setting）は待機状態となり、再度ソケット通信を開始すると再接続されますが、通信エラーが発生し、再通信が出来ない場合があります。

その際は HOTMOCK Setting のシミュレーションモードを一度停止 / 再開してからクライアント側のシミュレーションを実行して下さい。



7. 外部ソフトウェアの使用について

7.1 ソケット通信仕様について

Java , JavaScript , C 言語等で HOTMOCK Setting を利用するための通信仕様を下記ページで公開しています。

<https://www.hotmock.com/support>

8. お問合せ先

本製品に関するサポート情報は下記ページに掲載しています。
サポート情報にない不明点等は下記お問合せフォームでご連絡下さい。

サポート情報

<https://www.hotmock.com/support>

お問合せフォーム

<https://www.hotmock.com/contact>