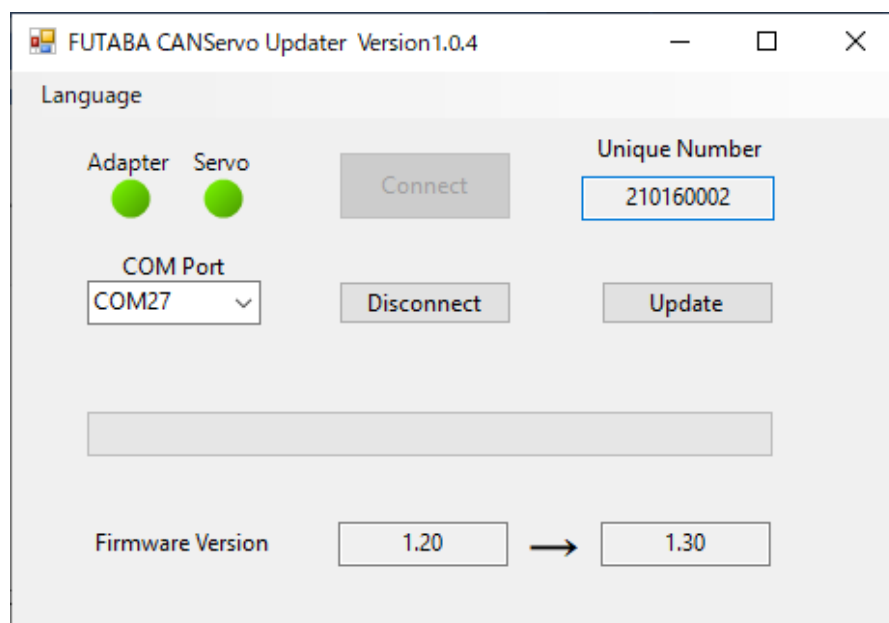


FUTABA CANServo Updater マニュアル

Rev 1.00



目次

| | |
|-------------------------|----|
| 1. 著作権/免責事項/問い合わせ先..... | 2 |
| 2. 事前準備 | 3 |
| 3. 接続方法 | 4 |
| 4. ファームウェアアップデート手順..... | 5 |
| 5. 改訂履歴 | 10 |

1. 著作権/免責事項/問い合わせ先

● 著作権

本ソフトウェア及びマニュアル等の関連資料の著作権は双葉電子工業株式会社に帰属します。

● 免責

本ソフトウェアの使用により生じる如何なる損害に対してもその法的根拠に関わらず弊社は責任を負いません。これに同意したうえでソフトウェアをご利用ください。

● 問い合わせ先

本ソフトウェアの障害報告やご質問などは以下の弊社 HP お問い合わせフォームでお受けしますが、サポートできない場合もありますのでご了承ください。

〒101-0023 東京都千代田区神田松永町 19 秋葉原ビルディング 5F

双葉電子工業株式会社

システムソリューション事業センター 営業部

TEL : 03-4316-4818

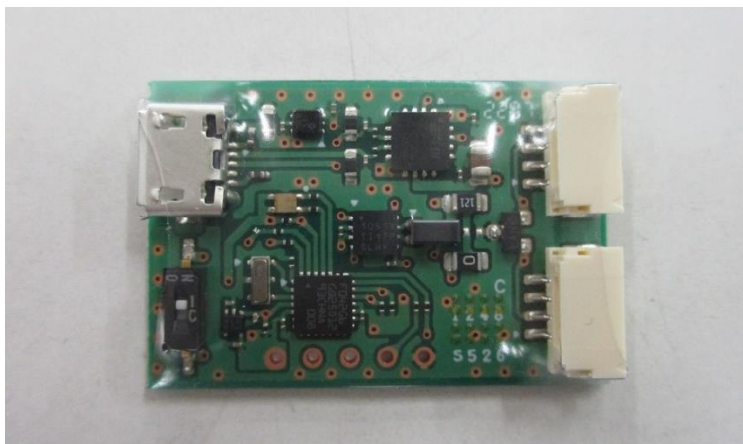
FAX : 03-4316-4823

お問い合わせフォーム : <https://www.futaba.co.jp/support/contact/inquiry?category=5>

2. 事前準備

初めて弊社 USB-CAN 変換器を使用する場合は、以下手順で USB/UART ブリッジ IC のドライバをインストールしてください。

- ① FTDI 社のドライバダウンロードページ「<https://ftdichip.com/drivers/vcp-drivers/>」へアクセス。
- ② 表内の Windows の Comments（右端）の「setup executable」をクリックしダウンロード。
- ③ ダウンロードした zip ファイルを展開し、exe ファイルをダブルクリックして起動。
- ④ 「このアプリがデバイスに変更を加えることを許可しますか？」画面で「はい」を選択。
- ⑤ 「FTDI CDM Drivers」画面で「Extract」を選択。
- ⑥ ダイアログの指示に従ってインストールを実施。
- ⑦ インストール完了後、USB-CAN 変換器を PC に接続。
- ⑧ デバイスマネージャーを確認し、ポート (COM と LPT) に表示されることを確認。



USB-CAN 変換器

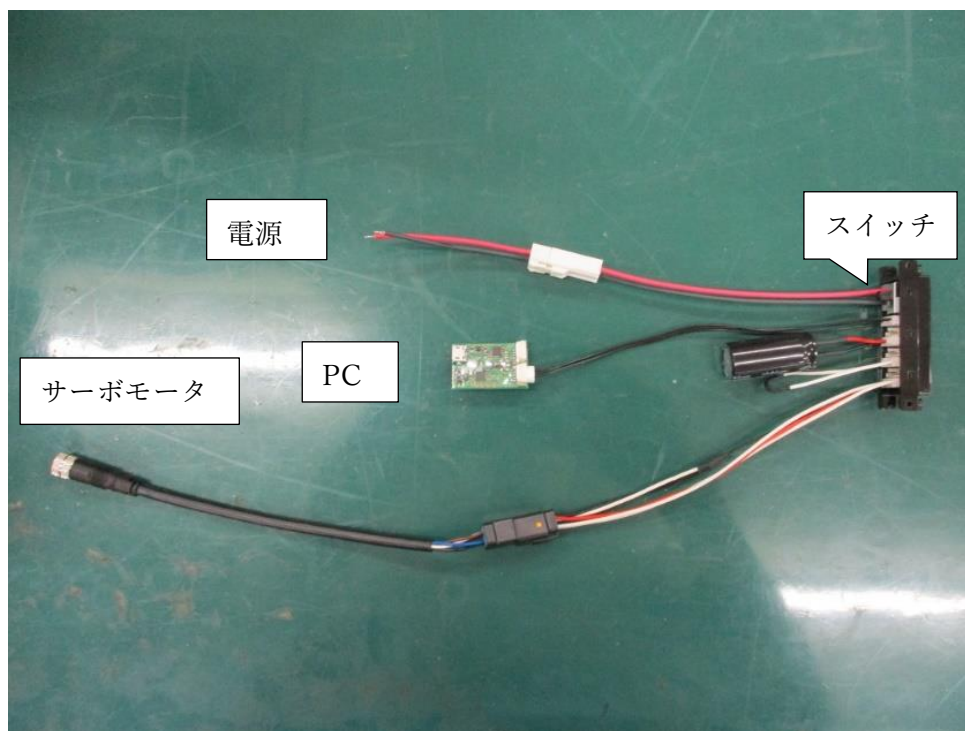
3. 接続方法

以下図のように電源、PC、USB-CAN 変換器、サーボモータを接続してください。

サーボモータは 1 台のみ接続してください。

使用時はハブについているスイッチが ON となっていることを確認してください。

また、接続するサーボモータに適した電源電圧を入力してください。

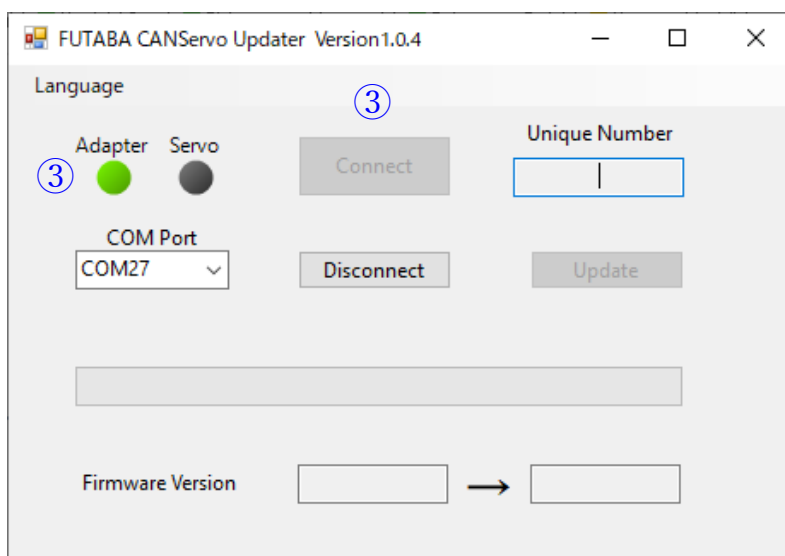


4. ファームウェアアップデート手順

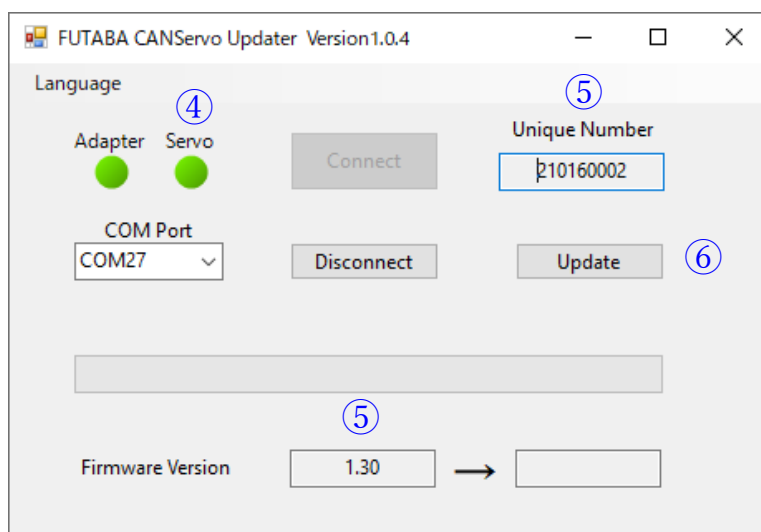
PC ソフト「FUTABA_CANServo_Updater」を使用して以下手順でアップデートを実施してください。

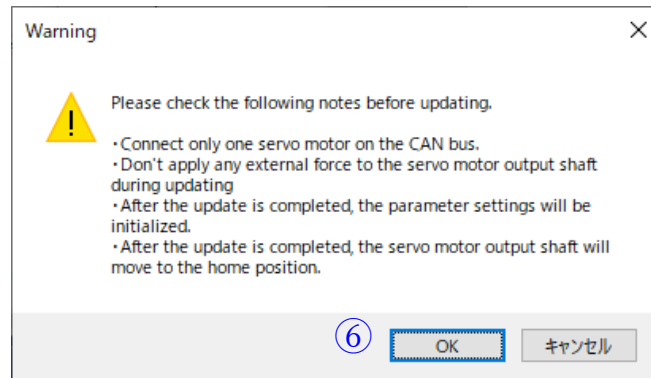
※本資料に記載の PC ソフトバージョンは V1.0.4 です。

- ① PC、USB-CAN 変換器、電源、サーボモータを接続する。
- ② 「FUTABA_CANServo_Updater」を起動する。
※左上の「Language」から英語と日本語を切り替えられます。
- ③ USB-CAN 変換器に対応した COM ポートを選択し、「Connect」をクリックする。
※接続が成功すると Adapter ランプが緑色に点灯します。



- ④ 電源入力を ON にして、サーボモータを起動する。
※正常に通信が実施されると Servo ランプが緑色 or 黄色に点灯します。
- ⑤ 「Unique Number」、「Firmware Version」が表示され、「Update」が有効になるのを待つ。
- ⑥ 「Update」をクリックし表示される「Warning」の内容に問題なければ「OK」をクリックする。

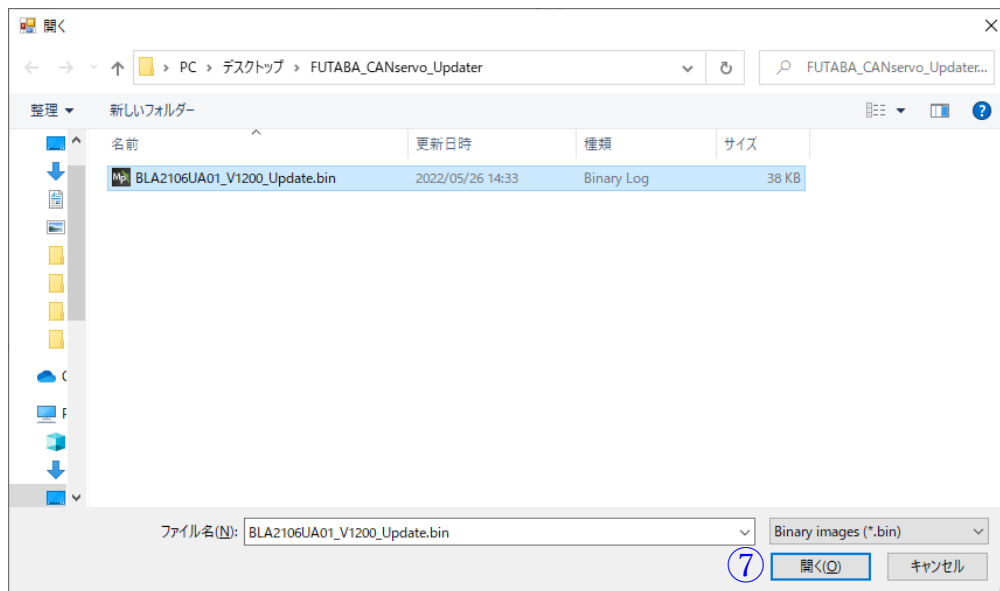




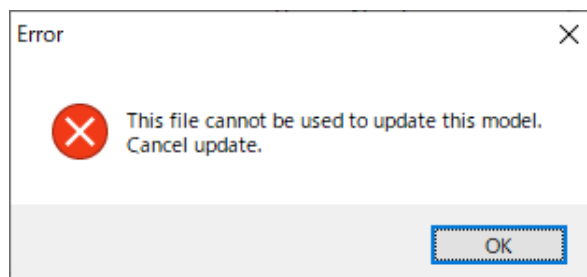
- ⑦ bin ファイルの選択画面が表示されるので、アップデートを行うサーボモータの機種名とバージョン名が記載された bin ファイルを選択し、「開く(O)」をクリックする。

※bin ファイル名は「機種名_ファームウェアバージョン_Update.bin」となります。

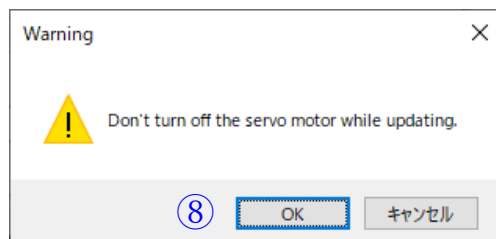
※bin ファイル名は変更しないでください。



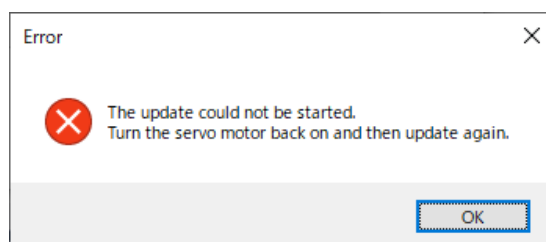
※接続しているサーボモータと異なる機種名の bin ファイルを選択すると以下「Error」が表示されアップデートが中止されます。



- ⑧ 接続されたサーボモータの機種に適した bin ファイルを選択した場合は以下の「Warning」が表示されるため、内容確認後「OK」をクリックしてアップデートを開始する。



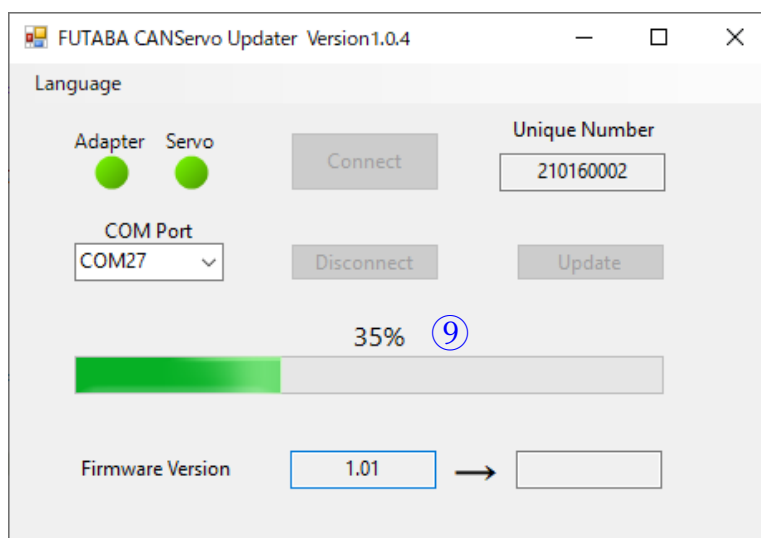
※アップデートが開始できなかった場合は以下の「Error」が表示されますので、サーボモータの電源を入れ直して④からアップデートを再度実施してください。



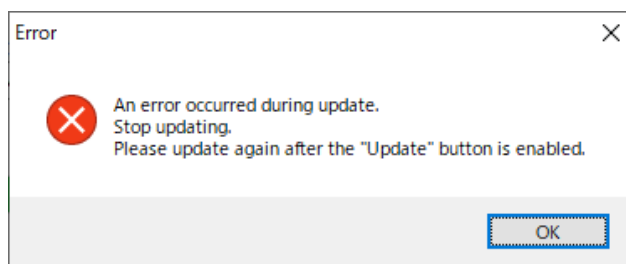
- ⑨ アップデート中は進行状況が緑色のバーと%で表示される。

※アップデート中は電源入力を OFF にしないでください。

※アップデート中にエラーが発生した場合は⑩、正常に終了した場合は⑫に進みます。

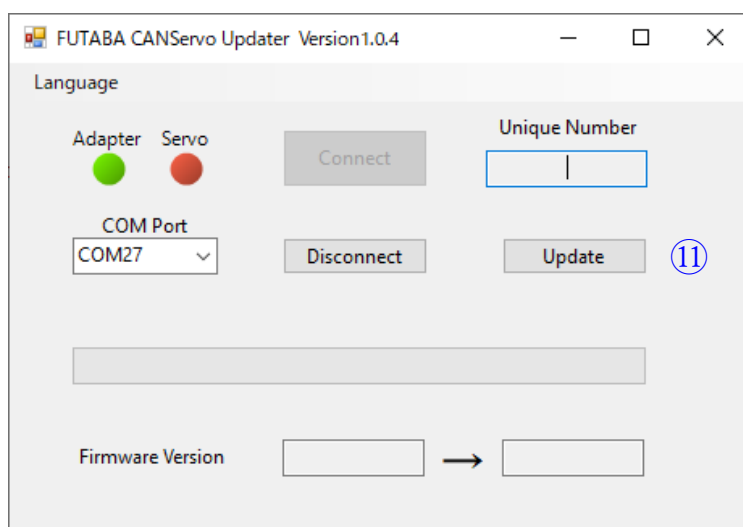


- ⑩ アップデート中にエラーが発生した場合アップデートを停止し、以下「Error」が表示される。

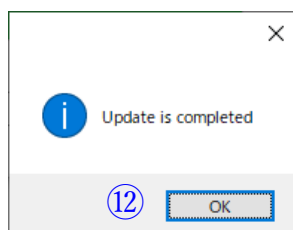


- ⑪ 「Error」表示画面で「OK」をクリック後数秒経つと再度「Update」が有効になるため、④から再度アップデートを実施する。

※「Unique Number」、「Firmware Version」が未表示でもアップデートが可能です。

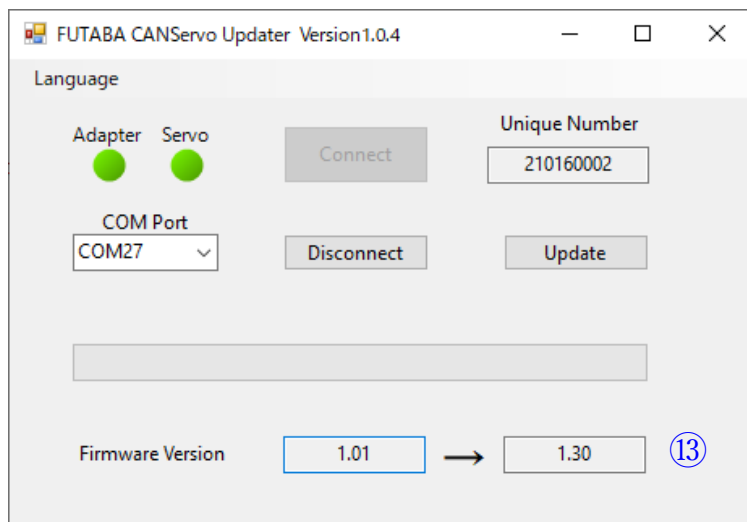


- ⑫ アップデートが完了した場合「Update is completed」と表示されるので「OK」をクリックする。



- ⑬ 「Firmware Version」にアップデート後のバージョンが表示されていることを確認後、電源入力を OFF にして、サーボモータを取り外す。

※ アップデート後に Servo ランプが赤表示となる場合がありますが、一度電源入力を OFF にし再度 ON にしたときに緑または黄色表示となれば問題ありません。



- ⑭ 続けて別個体のアップデートを実施する場合はサーボモータ接続後④～⑬を再度実行する。

5. 改訂履歴

| Rev. | 改訂内容 | 発行日 |
|------|------|------------|
| 1.00 | 新規発行 | 2023.12.28 |