

Zadigツールを使ったWinUSBドライバのインストール詳細（Raspberry Pi Pico 2 / RP2350向け）

Raspberry Pi Pico 2 (RP2350) のBOOTSELモードでWindowsがマストレージ（「RPI-RP2」ドライブ）を認識しない場合、Zadigツールを使ってWinUSBドライバをインストールします。これにより、libusbベースのツール（picotoolなど）がデバイスにアクセス可能になります。以下に、ステップバイステップで説明します。Windows 11を前提とし、各ステップに画像の例（関連URL）を付けています。画像は参考として外部リンクを記載（クリックして確認可能）。Zadigは無料で、インストール不要のポータブルツールです。

前提条件

- ・ Pico 2をBOOTSELモードにします（前のメッセージ参照: BOOTSELボタンを押しながらUSB接続）。
- ・ 管理者権限で操作（PowerShell/コマンドプロンプトを管理者として実行）。
- ・ バックアップ: 重要なUSBデバイスは外してください（誤選択を避けるため）。

ステップ1: Zadigツールのダウンロード

1. 公式サイト <https://zadig.akeo.ie/> にアクセス。
2. 「Download Zadig」 ボタンをクリックして最新版（例: Zadig 2.9）をダウンロード（ZIPファイル、約1MB）。
3. ZIPを解凍し、Zadig.exe を適当なフォルダ（例: デスクトップ）に置く。

参考画像: Zadigダウンロードページのスクリーンショット（公式サイトより）。

画像例: [Zadigダウンロード画面](#) – ダウンロードボタンとバージョン情報を示す。

ステップ2: Zadigを管理者として実行

1. ダウンロードした Zadig.exe を右クリック > 管理者として実行。
2. Zadigウィンドウが開きます。最初はデバイスリストが空っぽに見えるかも。

参考画像: Zadig起動直後のウィンドウ。

画像例: [Zadigメイン画面](#) – 中央にドロップダウンリストと「Install Driver」ボタンがあるシンプルなUI（VisualMicroガイドより）。

ステップ3: すべてのデバイスを表示し、Pico 2を選択

1. メニューから**Options > List All Devices** をクリック（これで隠れたデバイスが表示される）。
2. ドロップダウンリストからデバイスを選択:
 - ・ Pico 2 (BOOTSELモード) は「RP2350 Boot (Interface 0)」または「RP2 Boot」として表示されます (VID: 0x2e8a, PID: 0x000f)。
 - ・ **Interface 0** を選択 (Pico 2の場合、通常これでOK。複数インターフェースがある場合、Interface 0がブートローダ用)。
 - ・ 注意: 間違ったデバイス (例: マウス) を選択しないよう、名前を確認。

参考画像: デバイス選択ドロップダウンの例 (RP2 Boot選択時)。

画像例: Zadigデバイス選択画面 – ドロップダウンに「RP2 Boot」がリストされ、選択状態を示す (Toon RoboticsガイドのFigure 4より)。

もう一つの例: GitHubイシュー画像 (エラー例だが選択画面参考) – Zadigでデバイスを選択中のスクリーンショット。

ステップ4: WinUSBドライバを選択してインストール

1. 右側の「Driver」ドロップダウンから**WinUSB** を選択 (libusb-win32 ではなく WinUSB。RP2350/Pico 2ではこれが推奨)。
2. 「Install WCID Driver」または「Install Driver」ボタンをクリック。
3. インストールが開始 (1-5分かかる場合あり)。警告ダイアログが出たら「はい」をクリック。
4. 完了メッセージ (『The driver was installed successfully』) が出たら、Zadigを閉じる。
5. PCを再起動 (重要: ドライバ反映のため)。

参考画像: ドライバ選択とインストールボタンの画面。

画像例: Zadigインストール実行中 – 右側にWinUSB選択、ボタンクリック後のプログレスバー (VisualMicroガイドより)。

完了例: デバイスマネージャー後の確認画像 – インストール後、デバイスマネージャーで「RP2350 Boot」が正常表示 (Toon RoboticsのFigure 6)。

ステップ5: インストール確認

1. PC再起動後、Pico 2をBOOTSELモードで再接続。

2. エクスプローラーで「RPI-RP2」ドライブが表示されるか確認（マスメージックとしてマウント）。
3. デバイスマネージャー（スタート > デバイスマネージャー）で：
 - ・「ユニバーサルシリアルバスデバイス」下に「RP2350 Boot」が正常（黄色い！なし）で表示。
4. picotoolでテスト: 管理者PowerShellで `picotool.exe info -v` を実行。デバイス情報（VID/PID）が表示できれば成功。

参考画像: 成功後のエクスプローラーとデバイスマネージャー。

画像例: RPI-RP2ドライブ表示 – エクスプローラーに「RPI-RP2」がマウントされた状態（Microsoft Q&Aより）。

デバイスマネージャー成功例 – インストール前後の比較（Figure 3: 黄色！付き → Figure 6: 正常）。

注意点とトラブルシューティング

- ・エラー「Driver installation failed」: 管理者権限を確認、またはUSBポート変更。Zadigを再ダウンロード。
- ・デバイスが見つからない: BOOTSELモード再確認、またはデバイスマネージャーで「View > Show hidden devices」をオン。
- ・RP2350特有: PIDが000fなので、リストに「RP2350 Boot」と明記。RP2040（旧Pico）と似ていますが、WinUSB必須。
- ・アンインストール: Zadigで同じデバイスを選択し、「Uninstall Driver」をクリック。
- ・代替ツール: libusbK-inf-wizard（GitHubから）も使えますが、Zadigがシンプル。
- ・ソース: 上記はVisualMicroガイド、Raspberry Piフォーラム、Toon Roboticsブログに基づく（2025年10月時点の情報）。

これでPico 2の認識が改善するはずです。画像リンクが開かない場合、ブラウザのポップアップブロックをオフに。まだ問題があれば、デバイスマネージャーのスクリーンショットを共有してください！

↳ RP2040との違い

↳ より簡潔に