



MC402CR Link ソフト・マニュアル

*** 注意：**この MC402CR Link ソフトは Windows® 7, Windows Vista®, Windows® XP および Windows® 2000 用で、それ以外の OS には対応していません。

ダウンロードファイル ZIP の解凍（展開）	P2
解凍（展開）の確認	P3
MC402CR Link ソフトのインストール	P4
MC402CR Link ソフトの起動と終了	P7
MC402CR Link ソフトの使用方法	P9
CIU-2 と MC402CR の接続.....	P9
MC402CR Link ソフトの起動画面	P9
MC402CR に記録されたロギング・データを読み込む.....	P10
ロギング・データ画面	P11
ロギング・データの保存と保存したデータの呼び出し	P12
MC402CR に記録されたロギング・データの消去.....	P13
MC402CR に設定されているセッティング・データを読み込む.....	P14
セッティング項目	P15
MC402CR にセッティング・データを書き込む.....	P20
セッティング・データの保存と保存したデータの呼び出し	P21
MC402CR を初期化する.....	P22
メッセージ一覧	P23
MC402CR Link ソフトの削除（アンインストール）	P24

* 配布・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。これに同意した上でこのソフトウェアをご利用ください。
- 本ソフトウェアおよびドキュメントの著作権は双葉電子工業株式会社が保有します。著作権者の許可なく再配布することを禁じます。
- 本ソフトウェアに対するリバースエンジニアリングおよび改変は一切禁止します。

ダウンロードファイル ZIP の解凍（展開）

ダウンロードした MC402CR Link_Setup_Jp_V100 は ZIP 形式の圧縮ファイルになっていますので、これを解凍（展開）します。（* Windows 2000 の場合は、別に解凍ソフトが必要です）

1. Windows 7/ Windows Vista/ WindowsXP システムの場合は、ファイル MC402CR Link_Setup_Jp_V100 をダブルクリックし、ファイルの中を表示します。
2. 画面の「ファイルをすべて展開」をクリックすると展開ウィザードが起動します。
3. ウィザードの指示に従い MC402CR Link_Setup_Jp_V100 ファイルの保存場所と、同じ場所に解凍（展開）してください。

* WindowsXP の場合

ZIP ファイル [MC402CR Link_Setup_Jp_V100] をダブルクリック

「ファイルをすべて展開」をクリック

「次へ」をクリック
 続行するには、[次へ] をクリックしてください。

展開先の場所を確認します。
 (MC402CR Link_Setup_Jp_V100 の ZIP ファイルの保存場所)

「次へ」をクリック

「完了」をクリック

展開の完了
 ファイルは正常に ZIP アーカイブから展開されました。

ファイルは下のディレクトリに正しく展開されました。
 展開先:
 C:\Documents and Settings\an.#MC402CR_Link_Setup_Jp_V100
 展開されたファイルを表示するにはチェック ボックスをオンにしてください。
 展開されたファイルを表示する(E)
 続行するには、[完了] をクリックしてください。

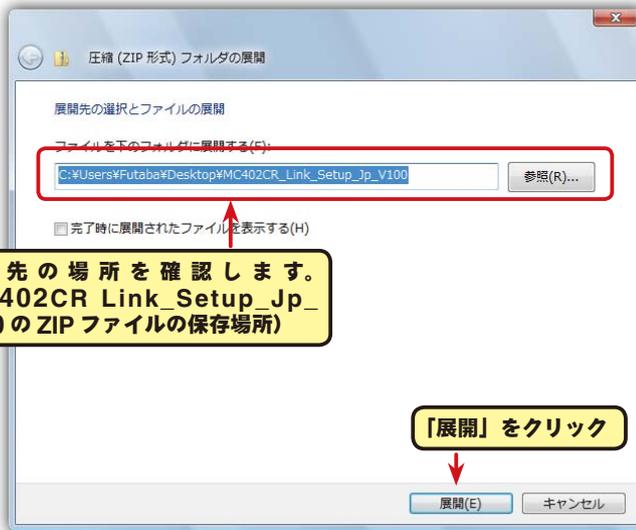
*** WindowsVista/ Windows7 の場合**



ZIP ファイル「MC402CR Link_Setup_Jp_V100」をダブルクリック



「ファイルすべて展開」をクリック



展開先の場所を確認します。
(MC402CR Link_Setup_Jp_V100のZIPファイルの保存場所)

「展開」をクリック

解凍 (展開) ファイルの確認

解凍 (展開) したファイルを確認しておきましょう。

1. 解凍 (展開) が終わると、下図のような MC402CR Link_Setup_Jp_V100 という名前のフォルダが作成されます。
2. MC402CR Link_Setup_Jp_V100 をダブルクリックしてフォルダ内を表示させます。



MC402CR Link ソフトのインストール

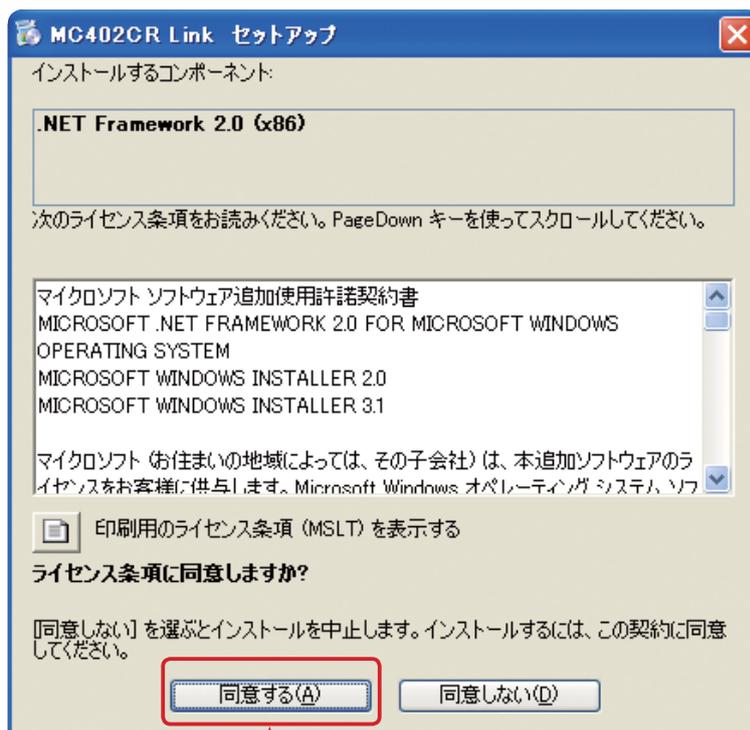
インストールの前に、他のすべてのアプリケーションが閉じられていることを確認してください。ウイルスチェックソフト等、常駐プログラムがある場合はすべて停止してください。

本ソフトの使用には、Microsoft の NET Framework 2.0 以降が必要です。ご使用のコンピュータに NET Framework 2.0 以降がインストールされていない場合、インターネットから自動的にダウンロードしインストールされますので、NET Framework 2.0 以降がインストールされていない場合はインターネットに接続した状態で、次の作業を行ってください。

1. 「ダウンロードファイル ZIP の解凍（展開）」で作成された MC402CR Link_Jpn_V100 という名前のフォルダを選び、ダブルクリックしてフォルダ内を表示させます。
2. "setup" という名前の付いた EXE ファイルをダブルクリックします。

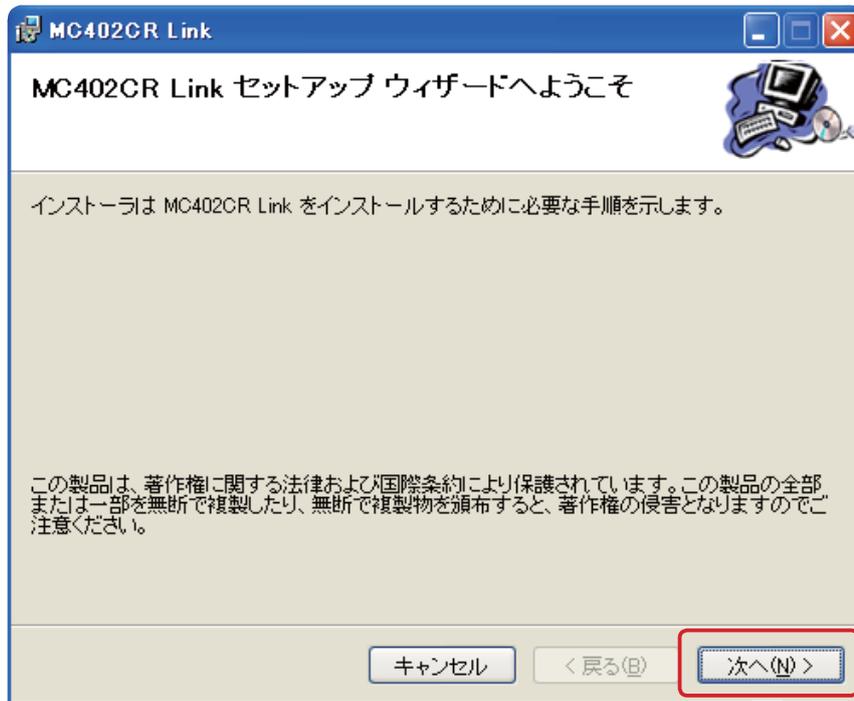


3. ご使用のコンピュータに Microsoft の NET Framework 2.0 以降がインストールされていない場合、下図の画面が表示されますので、[同意する] をクリックします。インターネットから自動的に NET Framework 2.0 がダウンロードされインストールされます。



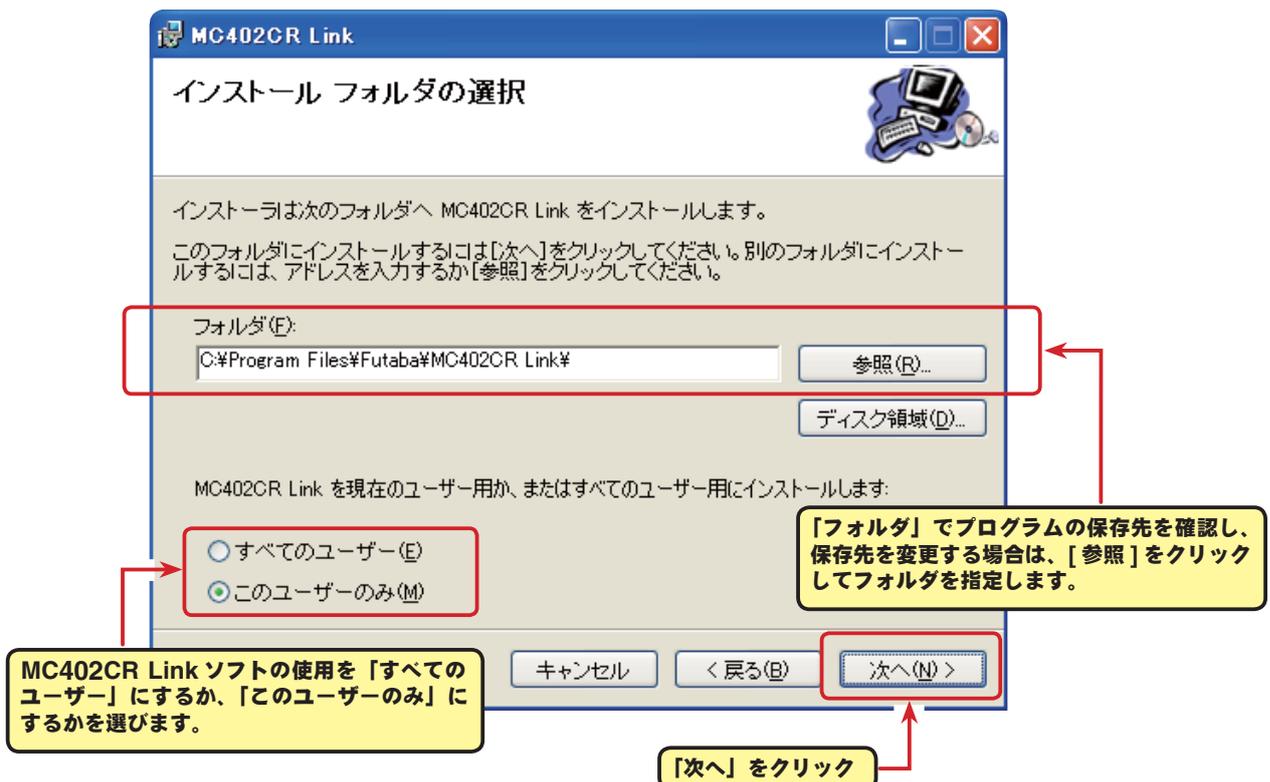
MC402CR Link

4.「MC402CR Link セットアップウィザード」画面が表示されたら、「次へ」ボタンをクリックします。



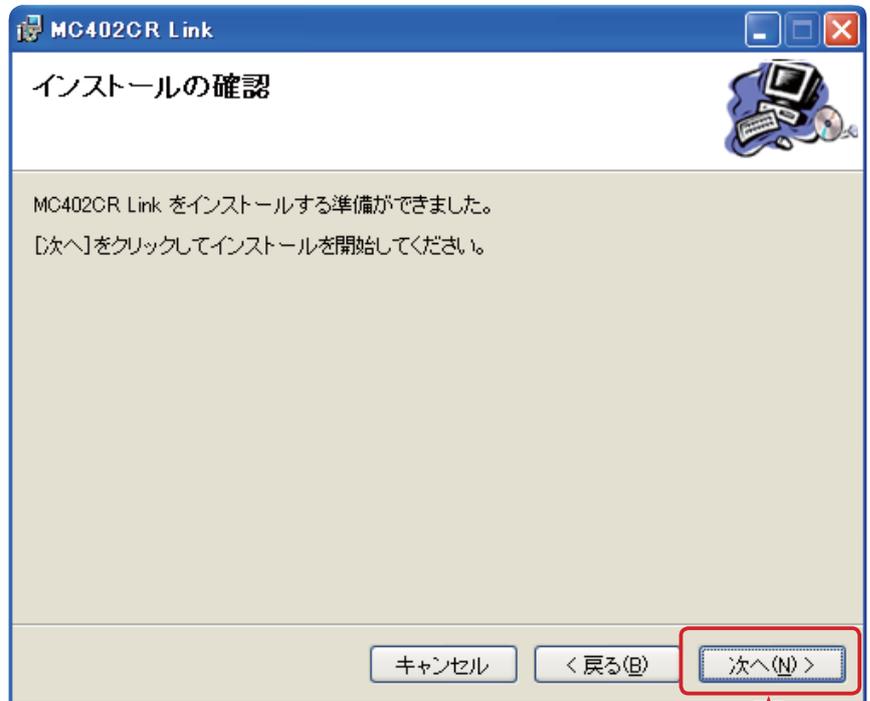
「次へ」をクリック

5. 「インストールフォルダの選択」画面で、プログラムのインストール先のフォルダ(保存先)を確認します。フォルダ(保存先)を変更する場合は、[参照]をクリックしてフォルダを指定します。ご使用のコンピュータが複数のユーザーが使用する、マルチユーザー設定にされている場合、MC402CR Link ソフトを使用するユーザーを「すべてのユーザー」にするか、「このユーザーのみ」にするかを選び、「次へ」ボタンをクリックします。

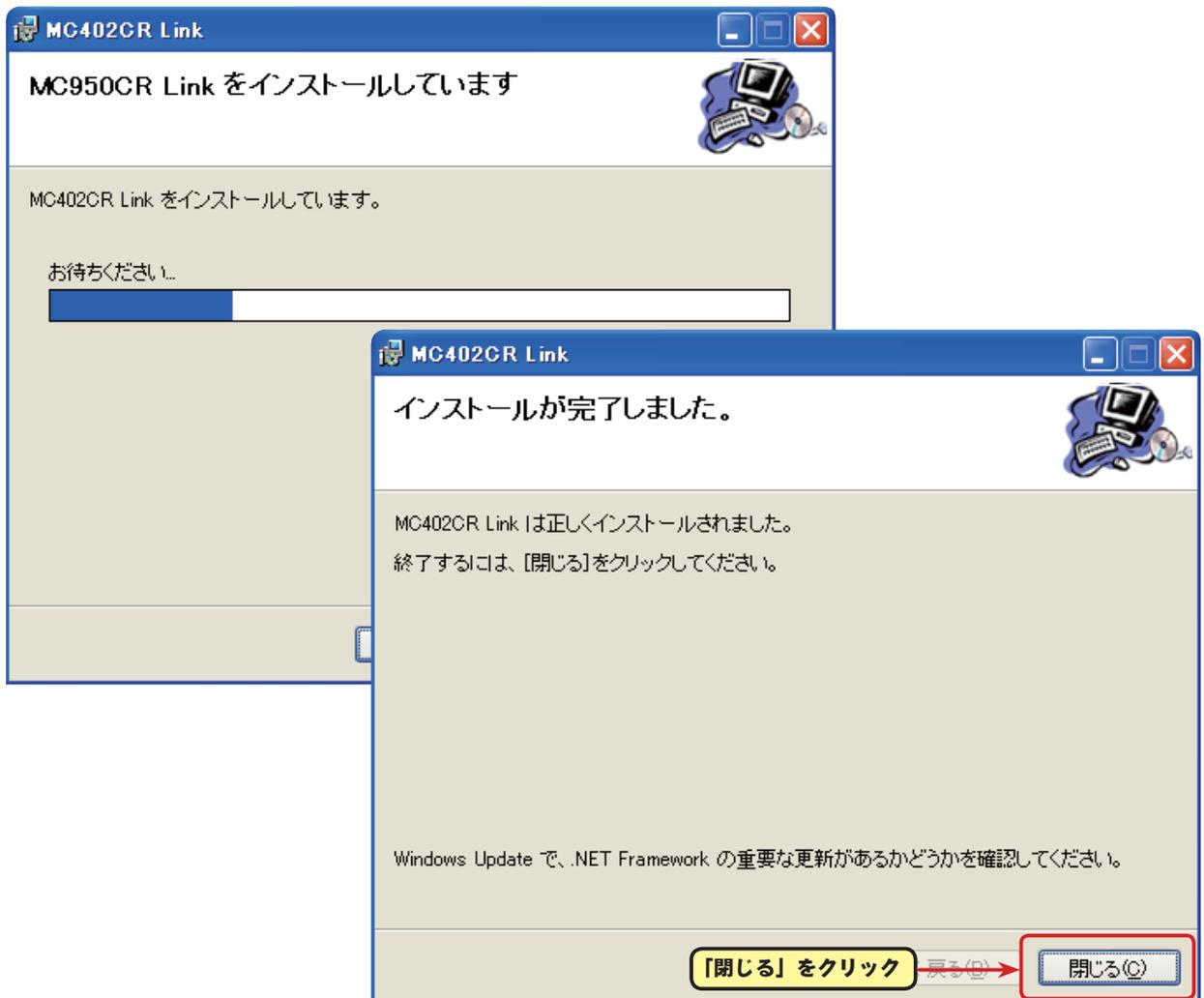


MC402CR Link

6. 「インストールの確認」画面が表示されたら、[次へ] ボタンをクリックします。



7. 「MC402CR Link をインストールしています」画面が表示された後、「インストールが完了しました。」画面が表示されたら [閉じる] ボタンをクリックします。以上で MC402CR Link ソフトのインストールは終了です。



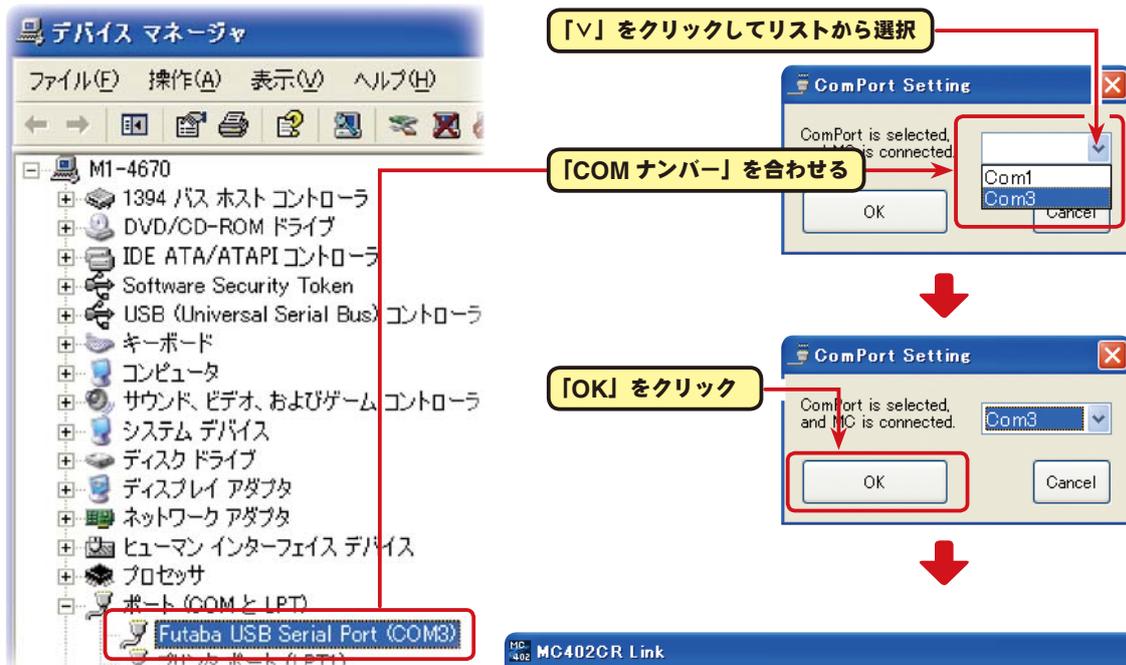
MC402CR Link ソフトの起動と終了

● MC402CR Link ソフトの起動

1. 手持ちの CIU-2 をパソコンの USB ポートに接続します。
2. デスクトップ左下の [スタート] ボタン → 「すべてのプログラム」 → 「Futaba」 → 「MC402CR Link」 の順に選択すると MC402CR Link ソフトが起動します。

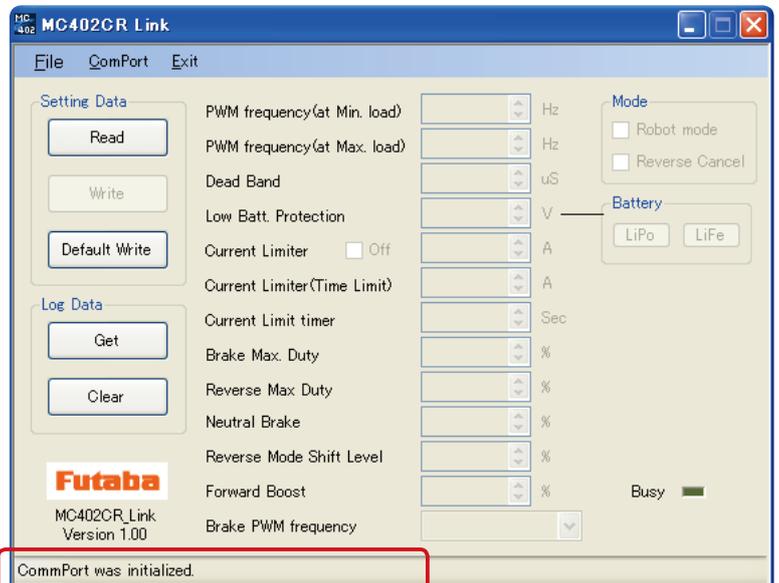


3. ソフトのインストール後、初回の起動時に CIU-2 の COM ナンバーの設定画面 (ComPort Setting) が表示されますので、CIU-2 ドライバソフトのインストール後に、デバイスマネージャで確認した COM ナンバーを選択して [OK] ボタンをクリックします。COM ナンバーの設定画面 (ComPort Setting) が表示されない場合は、ComPort メニューから設定してください。



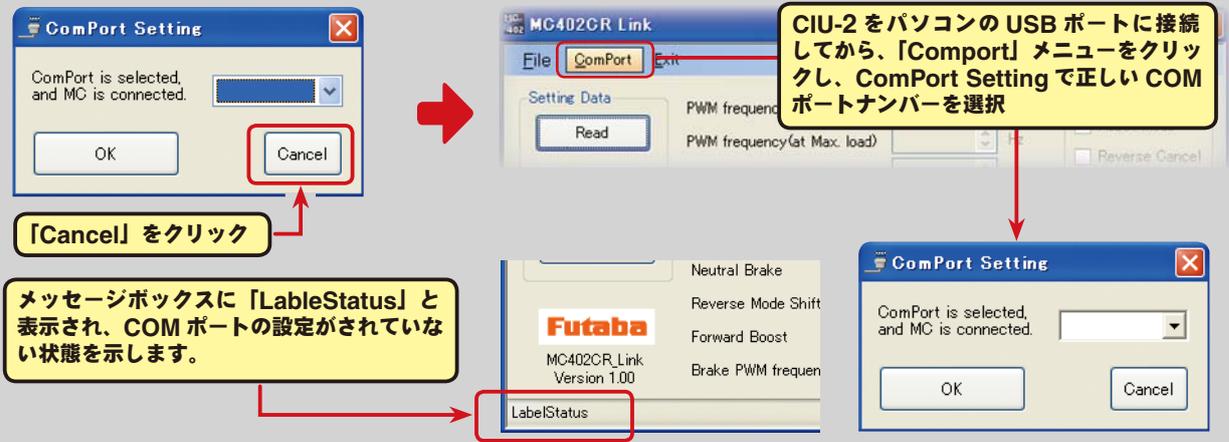
COM ナンバーの設定入力が完了すると、右図の MC402CR Link ソフトの起動画面が表示されます。

メッセージボックスに「ComPort was initialized.」と表示され、COM ポートの設定がされている状態を示します。

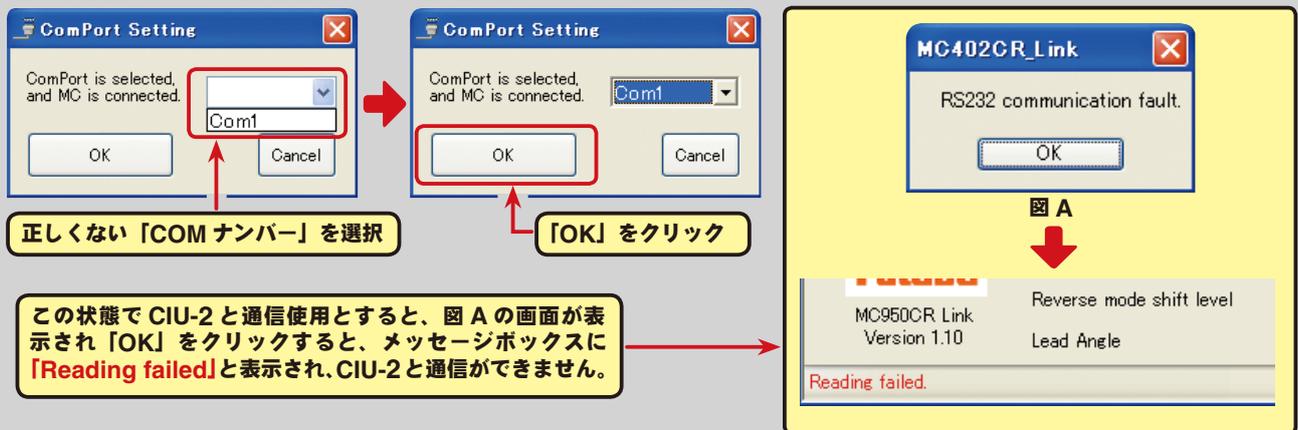


*** 注意 :**

MC402CR Link ソフトの初回の起動時に、CIU-2 をパソコンの USB ポートに接続してないと、デバイスマネージャで確認した COM ナンバーが選択できません。COM ナンバーを何も選択しない状態で、[OK] ボタンをクリックしても MC402CR Link ソフトは起動しません。[Cancel] ボタンをクリックし、MC402CR Link ソフトを起動してから CIU-2 をパソコンの USB ポートに接続し、「ComPort」メニューからデバイスマネージャで確認した COM ナンバーを選択してください。



また、誤った COM ナンバーを選択して [OK] ボタンをクリックすると、MC402CR Link ソフトは起動しますが、CIU-2 を接続しても通信できません。「ComPort」メニューからデバイスマネージャで確認した COM ナンバーを選択してください。



「ComPort」メニューで COM ナンバーを選択した後は、CIU-2 をパソコンの USB ポートに接続しないで MC402CR Link ソフトを起動すると右図の画面が表示されますので、[OK] ボタンをクリックして MC402CR Link ソフトを起動し、CIU-2 を USB ポートに接続して「ComPort」メニューで COM ナンバーを確認し [OK] ボタンをクリックしてください。



● MC402CR Link ソフトの終了

MC402CR Link ソフトを終了させる場合は、メニューの「Exit」をクリックします。



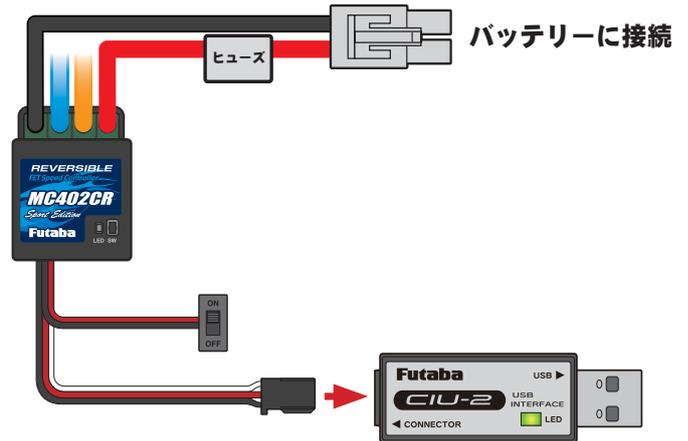
● CIU-2 の取り外し

CIU-2 は MC402CR との通信中以外は、いつでも取り外しできます。

MC402CR Link ソフトの使用法

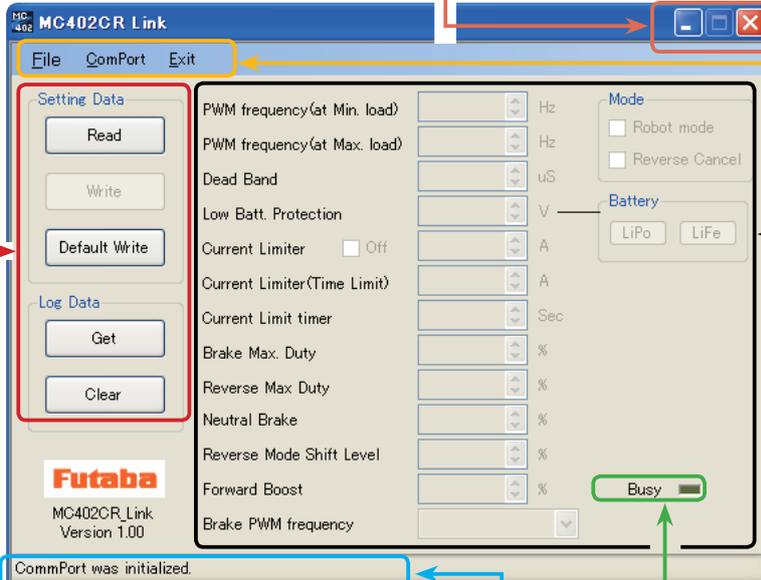
● CIU-2 と MC402CR の接続

1. CIU-2 に MC402CR を接続します。
2. MC402CR にバッテリーを接続します。
(接続方法は MC402CR の取扱説明書を参考)
3. MC402CR の電源 SW を ON にします
MC402CR の LED が紫 (赤・青が同時) に点滅します。



● MC402CR Link ソフトの起動画面

- 最小化ボタン**
ソフトの画面を Windows 画面下のタスクバーに隠すボタン
- 閉じるボタン**
ソフトを閉じる (終了) ボタン、メニューの「Exit」と同じ



☆メニューバー

File :

セッティング (Setting) / ログ (Log) データの保存および読み出しをするメニュー

ComPort :

COM ナンバーの設定メニュー

Exit :

MC402CR Link ソフトの終了メニュー

☆セッティングボックス

各セッティング項目を入力するボックス

☆アクセスランプ

MC402CR とソフトとの通信中に緑に点滅

☆メッセージボックス

Message :

CIU-2 および MC402CR と、ソフトとの通信状況を表示

☆ボタン

Read

Read :

接続した MC402CR のセッティング・データをソフトに読み込むボタン

Write

Write :

セッティング・データを接続した MC402CR に書き込むボタン

Default Write

Default Write :

工場出荷時の標準セッティング・データを接続した MC402CR に書き込むボタン

Get

Get :

接続した MC402CR のロギング・データをソフトに読み込むボタン

Clear

Clear :

接続した MC402CR のロギング・データを消去するボタン

● MC402CR に記録されたロギング・データを読み込む

MC402CR のデータロギング機能は、走行中の電流値と電源電圧を一秒間隔で、最大約 8 分間のデータを記録することができます。記録されたロギング・データは MC402CR を CUI-2 に接続して読み込み、MC402CR Link ソフトで表示させることができます。このロギング・データを参考に、セッティング・データの設定をすることをお勧めします。

1. CUI-2 に MC402CR を接続し、MC402CR にバッテリーを接続します。

MC402CR の電源 SW を ON にします。

2. [Get] ボタンをクリックします。



3. 記録されているロギング・データが読み込まれ、MC402CR Link ソフトの起動画面とは別の画面で、ロギング・データのグラフが表示されます。

別の画面でロギング・データのグラフが表示されます。



ロギング・データの読み込みが正常に終了すると、「Completion」と表示されます。

*** 注意 :**

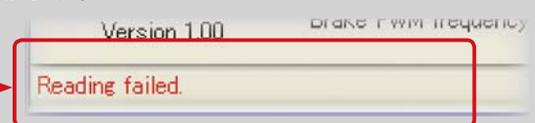
[Get] ボタンをクリックで、右図の「MC cannot be set.」と表示される場合、[OK] ボタンをクリックして以下の確認をしてください。

- MC402CR にバッテリーが接続されていない。
- MC402CR の電源が OFF の状態
- MC402CR が故障している。

[OK] ボタンをクリックすると、メッセージボックスに「Reading failed」と表示され、ロギング・データが正常に読み込めなかったことを示します。



メッセージボックスに「Reading failed」と表示され、ロギング・データが正常に読み込めなかったことを示します。



●ロギング・データ画面

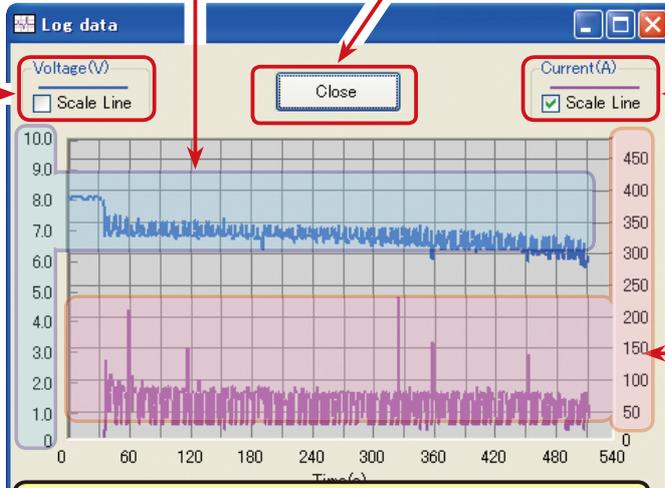
☆ Voltage(V)- 青のライン

走行中の電源電圧の変化を 1 秒間隔で記録したデータ

☆ クローズボタン

Close :

ロギング・データのグラフ画面を閉じるボタン



☆ Current(A)- 赤のライン

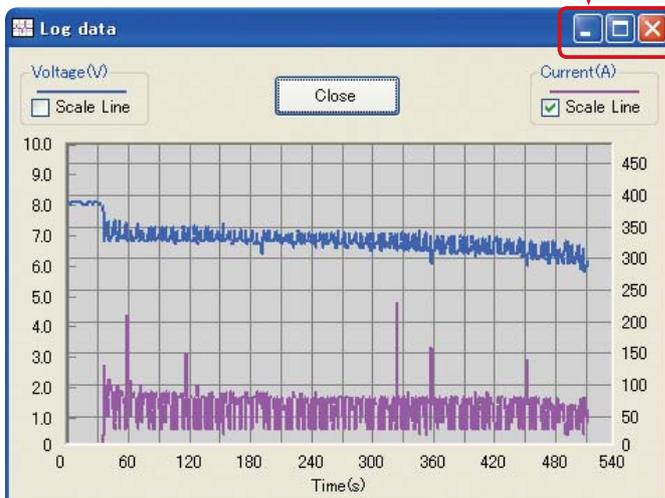
走行中の電流の変化を 1 秒間隔で記録したデータ

☆ Voltage(V)- Scale Line

ここにチェックを付けたら、グラフ上に電圧の横軸を表示

☆ Current(A)- 赤 Scale Line

ここにチェックを付けたら、グラフ上に電流の横軸を表示



☆ 最小化ボタン

ロギング・データのグラフ画面を Windows 画面下のタスクバーに隠すボタン

☆ 最大化ボタン

元に戻す (縮小) ボタン
ロギング・データのグラフ画面を拡大するボタン、拡大すると元に戻す (縮小) ボタンになります

☆ 閉じるボタン

ソフトを閉じる (終了) ボタン、[Close] ボタンと同じ

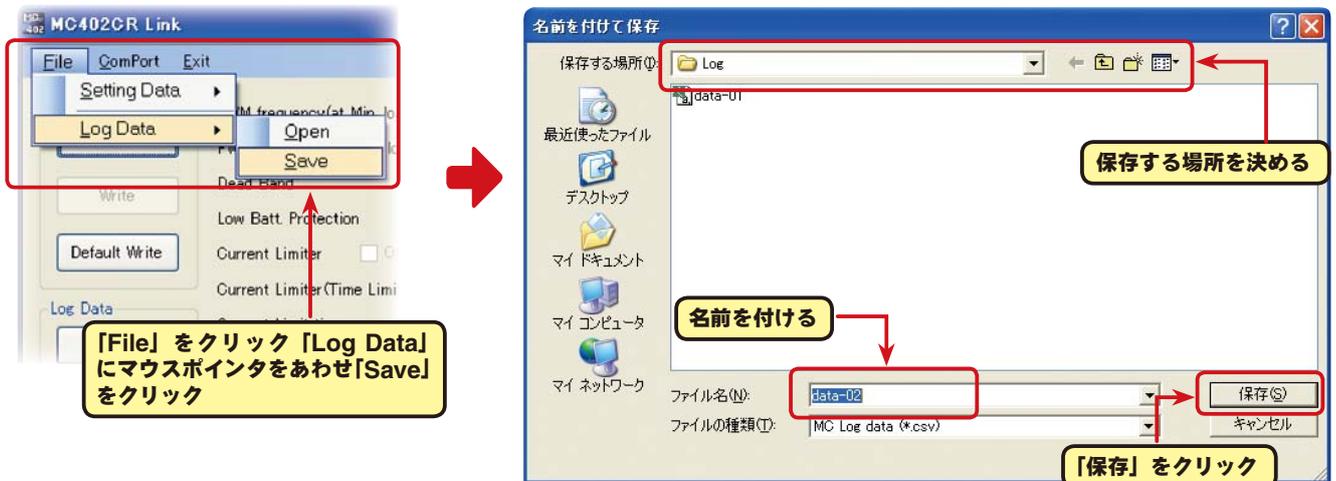
●ロギング・データの保存と保存したデータの呼び出し

* 保存

[Get] ボタンで、MC402CR から読み込まれたロギング・データをコンピュータに保存できます。保存データは CSV 形式で保存されますので、CSV 形式に対応した表計算ソフトなどで開くこともできます。

ロギング・データのグラフ画面を閉じた後でも保存出来ますが、保存する場合は次のロギング・データを読み込む前に保存してください。

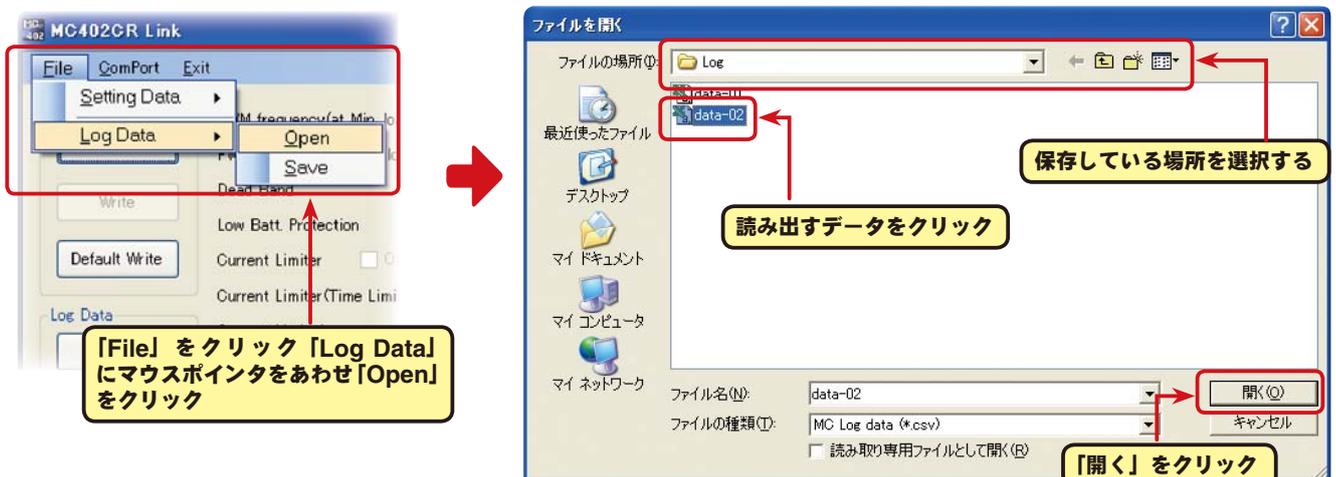
1. メニューバーの「File」をクリックして「Log Data」にマウスポインタをあわせ、「Save」をクリックすると、「名前を付けて保存」の画面が表示されます。
2. 保存する場所と、ファイル名を決めて [保存] ボタンをクリックすると保存されます。



* 保存したデータの呼び出し

コンピュータに保存したロギング・データを呼び出し、MC402CR Link ソフトで表示させることができます。

1. メニューバーの「File」をクリックして「Log Data」にマウスポインタをあわせ、「Open」をクリックすると、「ファイルを開く」の画面が表示されます。
2. 保存している場所と、読み出すデータを決めて [開く] ボタンをクリックすると、ロギング・データのグラフが表示されます。



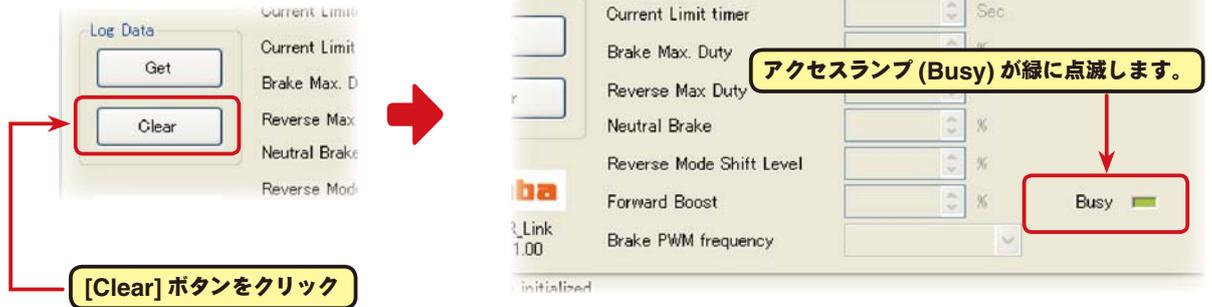
● MC402CR に記録されたロギング・データの消去

MC402CR のロギング・データを新しく更新するには、古いロギング・データを消去する必要があります。古いロギング・データの消去を行わないと、データが新しく更新されません。

1. CIU-2 に MC402CR を接続し、MC402CR にバッテリーを接続します。

MC402CR の電源 SW を ON にします。

2. [Clear] ボタンをクリックします。

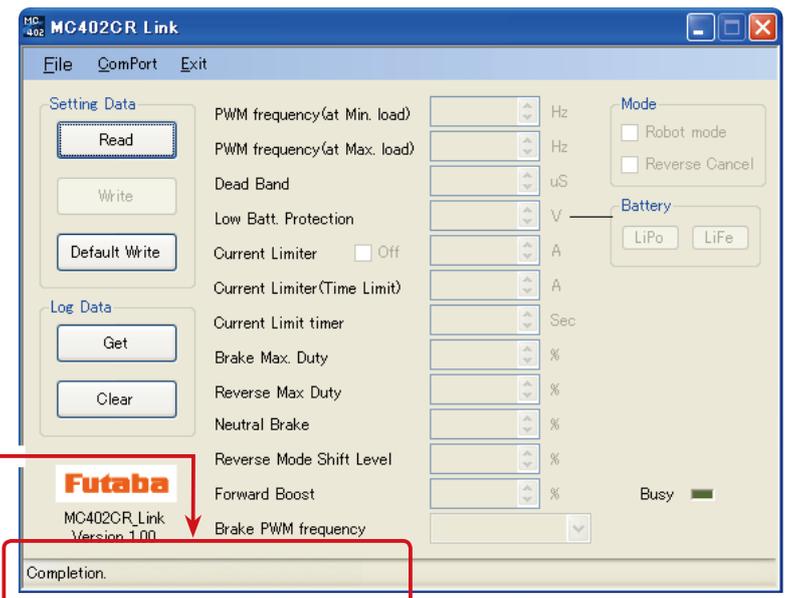


3. 記録されているロギング・データが消去されます。

古いロギング・データを消去した後、新しいロギング・データを記録する場合、MC402CR の電源 SW を一旦 OFF にし、再度電源を ON にしてから走行してください。

MC402CR の電源を ON のまま一連の作業を行うと、新しいロギング・データは記録されません。

ロギング・データの消去が正常に終了すると、「Completion」と表示されます。



* 注意 :

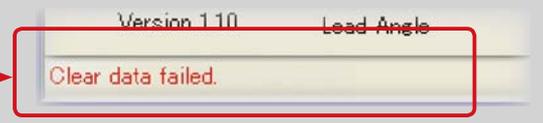
[Clear] ボタンをクリックで、右図の「MC cannot be set.」と表示される場合、[OK] ボタンをクリックして以下の確認をしてください。

- MC402CR にバッテリーが接続されていない。
- MC402CR の電源が OFF の状態
- MC402CR が故障している。

[OK] ボタンをクリックすると、メッセージボックスに「Clear data failed.」と表示され、ロギング・データの消去ができなかったことを示します。



メッセージボックスに「Clear data failed.」と表示され、セッティング・データが正常に消去できなかったことを示します。



MC402CR Link

● MC402CR に設定されているセッティング・データを読み込む

CUI-2 に接続した MC402CR の現在設定されているセッティング・データを読み込み、MC402CR Link ソフトの起動画面に表示させます。

1. CUI-2 に MC402CR を接続し、MC402CR にバッテリーを接続します。

MC402CR の電源 SW を ON にします。

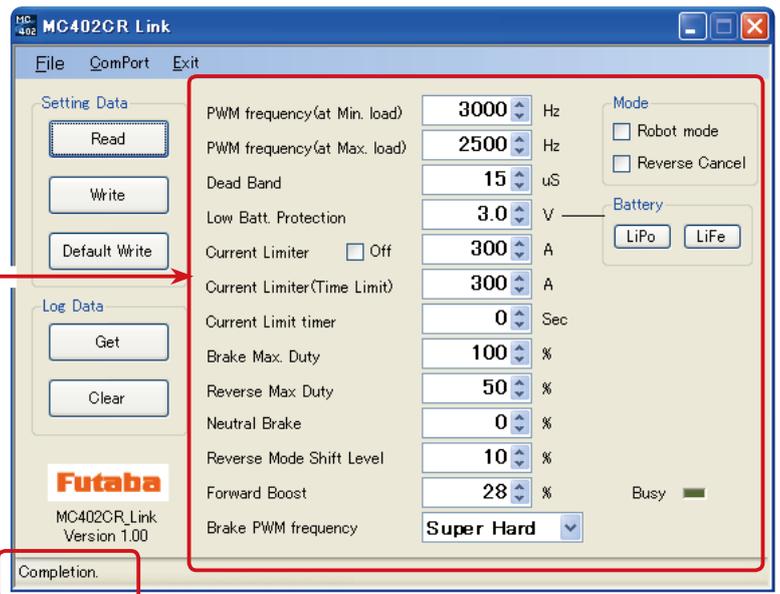
2. [Read] ボタンをクリックします。



3. MC402CR Link ソフトの起動画面に、現在 MC402CR に設定されているセッティング・データが読み込まれ表示されます。

現在、接続されている MC402CR に設定されているセッティング・データの内容が表示されます。

セッティング・データの読み込みが正常に終了すると、「Completion」と表示されます。



* 注意 :

[Read] ボタンをクリックで、右図の「MC cannot be set.」と表示される場合、[OK] ボタンをクリックして以下の確認をしてください。

- MC402CR にバッテリーが接続されていない。
- MC402CR の電源が OFF の状態
- MC402CR が故障している。

[OK] ボタンをクリックすると、メッセージボックスに「Reading Failed.」と表示され、セッティング・データが正常に読み込めなかったことを示します。



メッセージボックスに「Reading Failed.」と表示され、セッティング・データが正常に読み込めなかったことを示します。

Reading failed.

● **セッティング項目**

各セッティング・データの設定は、各項目のボックス右の▲▼をクリックして変更できます。また直接キートから数値を入力することもできます。

各セッティングの項目は以下のとおりです。

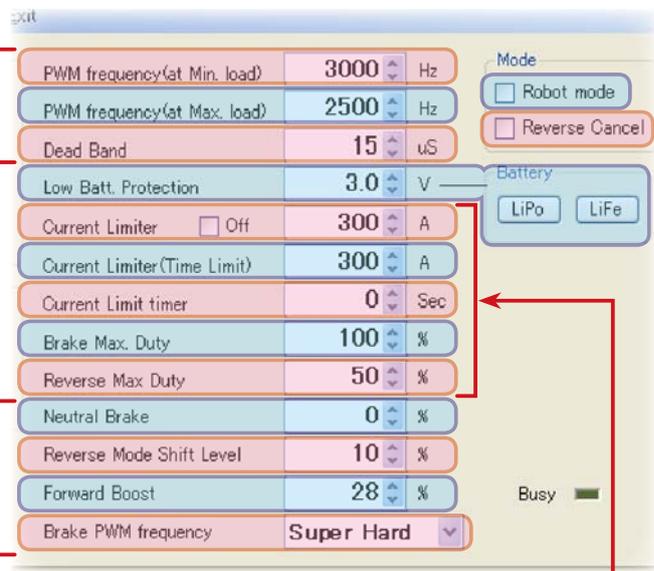
直接キートから数値を入力することができます。



▲▼をクリックして、数値が変更できます。

- * **PWM frequency (at Min. load)**
最小負荷時の PWM 周波数を設定できます。
設定範囲：100Hz ~ 10000Hz
- * **PWM frequency (at Max. load)**
最大負荷時の PWM 周波数を設定できます。
設定範囲：100Hz ~ 10000Hz
- * **Dead Band**
ニュートラルポイントの範囲を設定できます。
設定範囲：± 2 μ s ~ ± 50 μ s

- * **Reverse Cancel**
リバース (バック) 動作のキャンセルが可能。
- * **Robot Mode**
 ボット相撲等に使用する場合に、ブレーキ動作のキャンセルが可能。
- * **Low Batt. Protection**
電源電圧低下時のモーターへの出力カットの電圧を設定できます。
設定範囲：2.5V ~ 6.0V



- * **Neutral Brake**
ニュートラルブレーキ量の設定ができます。
設定範囲：0% (OFF) ~ 100%
- * **Reverse mode shift level**
リバース動作に切り替えるために必要なブレーキ量を設定できます。
設定範囲：0% ~ 100%
- * **Forward Boost**
ニュートラルから前進側の立ち上がり特性が設定できます。
設定範囲：0(OFF) ~ 100
- * **Brake PWM frequency**
ブレーキの PWM 周波数を 3 段階で変更できます。
設定範囲： Normal(2000Hz)
Hard(1000Hz)
Super Hard(500Hz)

- * **Current Limiter**
出力電流制限値を設定できます。
PWM frequency (at Min. load) を設定する基準になります。
設定範囲：50A ~ 300A
- * **Current Limiter (Time Limit)**
時間制限カレントリミッタの電流値設定
設定範囲：50A ~ 300A
- * **Current Limit timer**
時間制限カレントリミッタ用の時間設定
設定範囲：0 秒 ~ 240 秒 (0 秒でキャンセル)
- * **Brake Max. Duty**
ニュートラルからブレーキ MAX ポイント間のブレーキ強度を設定できます。
設定範囲：0% ~ 100%
- * **Reverse Max. Duty**
リバース (バック) 側の出力を設定できます。
設定範囲：0% ~ 100%

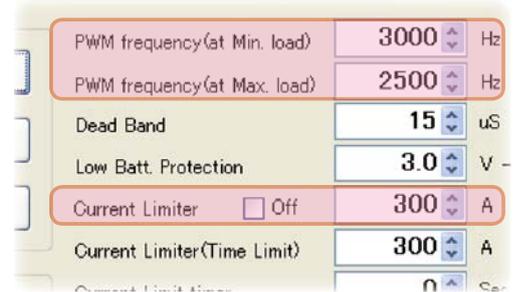
* PWM frequency (at Max. load) ・ PWM frequency (at Min. load) ・ Current Limiter

● PWM frequency (at Max. load) は、最大負荷時（Current Limiter で設定した出力電流制限値）の PWM 周波数を設定します。

● PWM frequency (at Min. load) は、最小負荷時（無負荷 "0"A）の PWM 周波数を設定します。

● Current Limiter は、最大負荷時の電流値をここで設定します。

PWM frequency (at Max. load) の PWM 周波数は、Current Limiter で設定した出力電流制限値を元に設定されます。



* ロギング・データの活用で周波数とカレントリミッターを設定

MC402CR から読み込んだロギング・データから最大負荷の電流値を見えます。

このデータから Current Limiter の値を最大負荷時の電流値より、およそ 20 ~ 30A 高めに設定します。

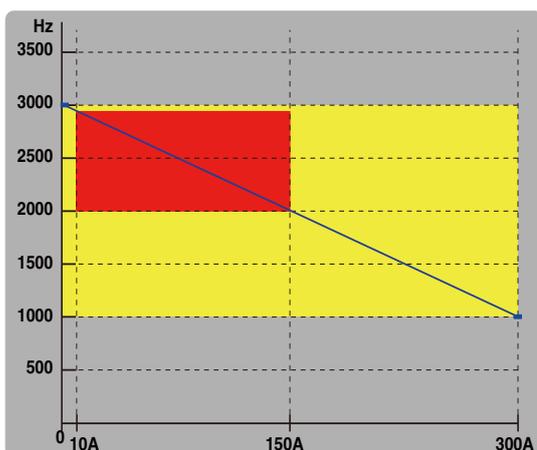
負荷の少ない時の周波数を設定する at Min. load は、ストレートやコーナーをクリアした後の伸びを求める場合高周波側（数値大きく）に設定します。

負荷の大きい時の周波数を設定する at Max. load は、低速からの立ち上がりを良くしたい場合は、低周波側（数値小さく）に、低速からの立ち上がりを抑えたい場合や、モーターの発熱やコンピューターの荒れが気になる場合は高周波側（数値大きく）に設定します。

at Max. load を低周波側に設定しても、低速からの立ち上がりが良くなならない場合や、立ち上がりより悪くなる場合は、ロギング・データから瞬間的に電圧降下をしていないか確認します。瞬間的な電圧降下が著しい場合は、Max. load を高周波側に設定変更します。

全体的にパワーを抑えたい、ランタイムを伸ばしたいなど効率を求める場合は、at Max. load、at Min. load とともに高周波側に設定します。

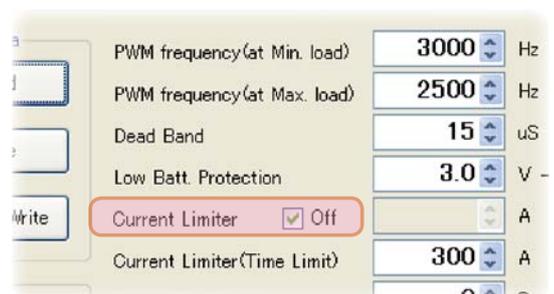
負荷電流値に関係なく、フルレンジで一定 PWM 周波数を設定したい場合は、PWM frequency (at Max. load) と PWM frequency (at Min. load) を同じ値に設定します。



例：
PWM frequency (at Min. load) を 3000Hz
PWM frequency (at Max. load) を 1000Hz
Current Limiter を 300A に設定した場合
設定されたドライブ周波数の可変範囲は「黄色」で示す範囲内になりますが、走行のロギング・データで最小負荷 10A、最大負荷が 150A の場合、実走行中の可変範囲はおおよそ「赤色」で示す範囲になります。

カレントリミッタ機能をキャンセルしたい場合にチェックボックスにチェックマークを付けます。

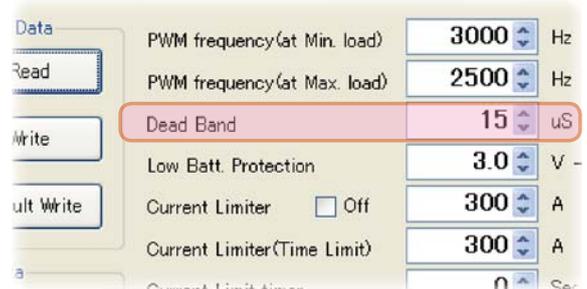
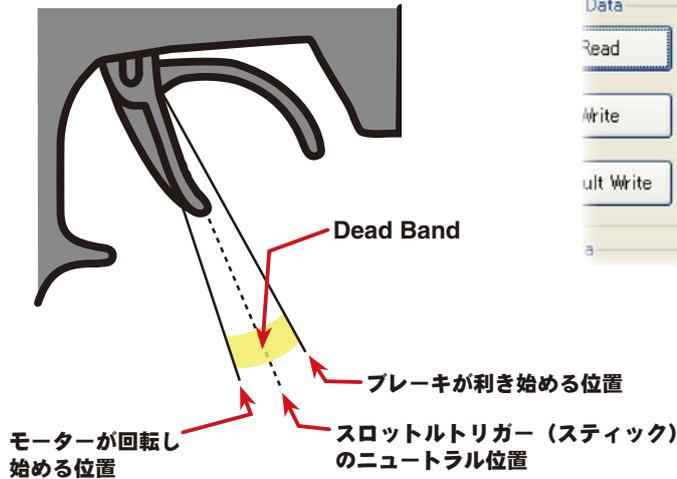
この場合、PWM frequency (at Max. load) の基準電流は 300A になります。



* Dead Band

この設定は、送信機のスロットル操作に対して、MC402CR が反応しない範囲（ニュートラルポイントの範囲）を設定します。

数値が大きくなるほど、この範囲が広がります。



* Low Bat Protection

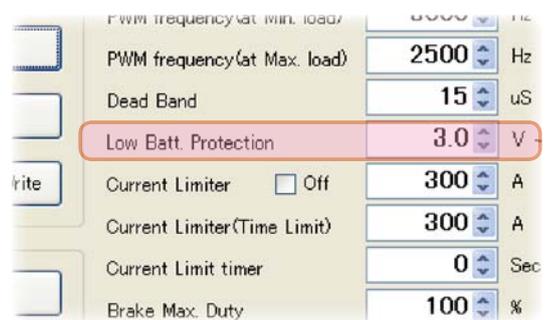
この設定は、走行中に電源電圧の低下により、受信機への電源の供給が足らなくなり、受信機が動作しなくなるのを防ぐために、走行用バッテリーが設定した電圧まで低下した時に、モーターへ出力をカットします。電源電圧が復帰すれば再びモーターへ電力を供給します。

使用するバッテリーの種類や、セル数に合わせて設定してください。

リチウムポリマーバッテリーまたは、リチウムフェライトバッテリーは、過放電により劣化しますので、カット電圧を高めめに設定する必要があります。右図のボタンで目安とされる電圧に設定できます。微調整は手動で行えます。（設定電圧は各バッテリーの2セル用）

リチウムポリマーバッテリー **LiPo** (5.5V)

リチウムフェライトバッテリー **LiFe** (4.5V)



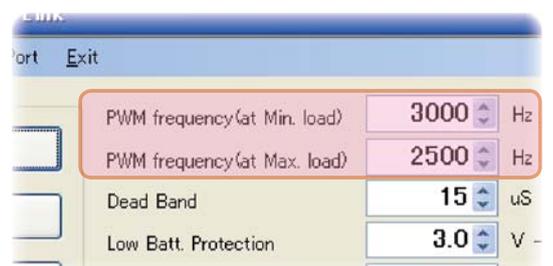
* Current Limiter (Time Limit) · Current Limit timer

走行開始から設定した時間経過まで、出力電流制限ができます。動力バッテリーが充電完了直後の電圧が高い状態で、無駄なエネルギーがモーター出力されるのを防ぐ効果があります。

● Current Limiter (Time Limit) は、出力電流制限する時間内の最大出力電流を設定します。

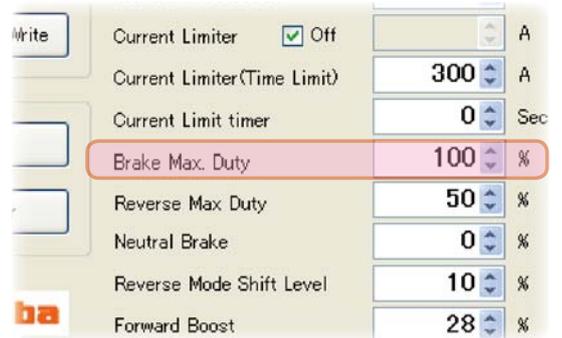
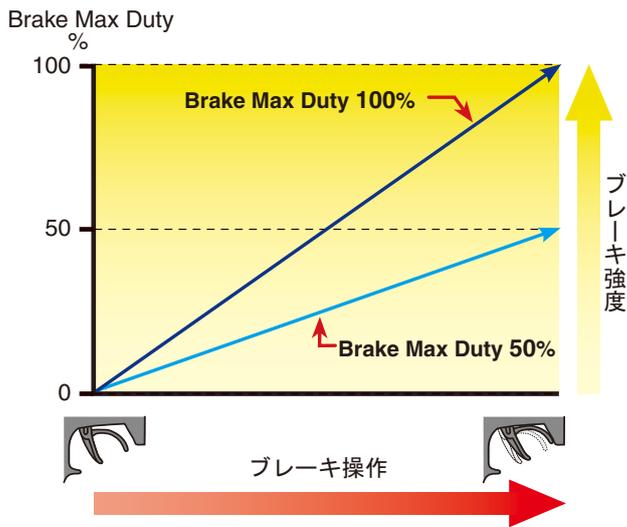
● Current Limiter Timer は、出力電流制限をする時間を設定します。"0"sec に設定するとこの機能が解除されます。

Current Limiter Timer はスロットルを前進側に操作し、モーターに電流が出力されるとタイマーがスタートしますので、走行前にトリム調整などでモーターが回転した時点でこの機能が働き始めます。



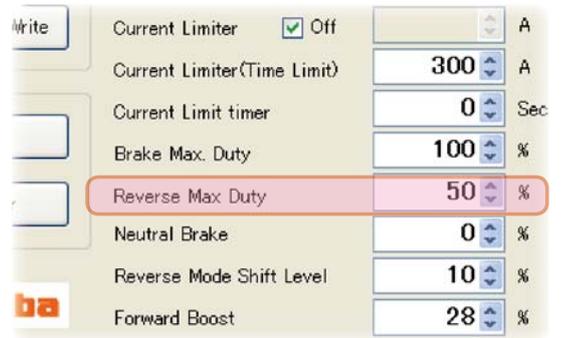
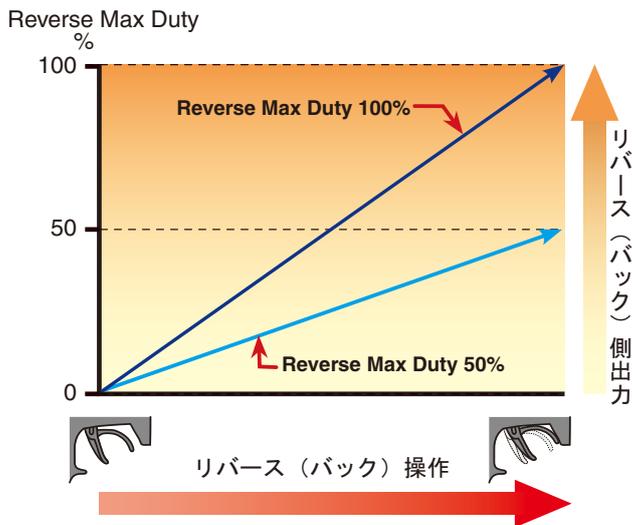
*** Brake Max. Duty**

この設定は、ニュートラルからブレーキ MAX ポイント間の、ブレーキ強度を設定できます。数値を大きくするほどブレーキが強くなります。"0"に設定するとブレーキは効きません。



*** Reverse Max. Duty**

この設定は、ニュートラルからリバース (バック) 側 MAX ポイント間の、リバース (バック) 側の出力を設定できます。数値を大きくするほど出力がアップします。"0"に設定するとリバース (バック) 動作しません。



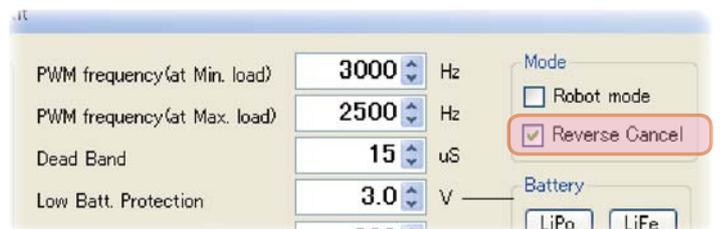
*** Robot Mode**

ロボット相撲等でブレーキ機能をキャンセルしたい場合にチェックマークを付けます。前進とリバース (バック) の連続動作が可能となります。



*** Reverse Cancel**

リバース (バック) 機能をキャンセルしたい場合にチェックマークを付けます。前進とブレーキ動作のみとなります。



* Neutral Brake

この設定は、スロットル操作で、ニュートラル（スロットル・オフ）の位置でブレーキを使用したい場合に設定します。数値を大きくするほどブレーキが強くなります。ニュートラルブレーキを使用しない場合は "0"% に設定します。

Brake Max. Duty	100	%
Reverse Max Duty	50	%
Neutral Brake	0	%
Reverse Mode Shift Level	10	%
Forward Boost	28	%

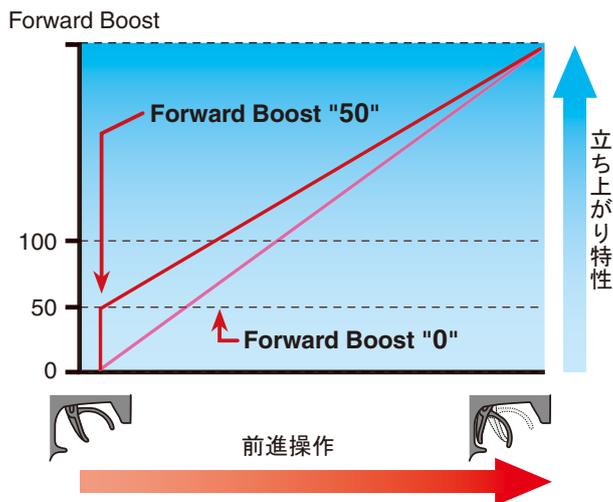
* Reverse Mode Shift Level

リバース（バック）操作は、ブレーキ操作から一旦ニュートラルに戻すことにより可能となりますが、このときのリバース動作に切り替えるために必要なブレーキ量を設定できます。

Reverse Max Duty	50	%
Neutral Brake	0	%
Reverse Mode Shift Level	10	%
Forward Boost	28	%
Brake PWM frequency	Super Hard	

* Forward Boost

この設定は、スロットル操作で、ニュートラル（スロットル・オフ）から前進側の立ち上がりを調整できます。数値を大きくするほど急激な立ち上がりになります。



Brake Max. Duty	100	%
Reverse Max Duty	50	%
Neutral Brake	0	%
Reverse Mode Shift Level	10	%
Forward Boost	28	%
Brake PWM frequency	Super Hard	

* Brake PWM frequency

この設定は、ブレーキの PWM 周波数を 3 段階で変更できます。Normal → Hard → Super Hard の順にブレーキが強くなります。

Reverse Max Duty	50	%
Neutral Brake	0	%
Reverse Mode Shift Level	10	%
Forward Boost	28	%
Brake PWM frequency	Super Hard	

Normal(2000Hz) /Hard(1000Hz) /Super Hard(500Hz)

MC402CR Link

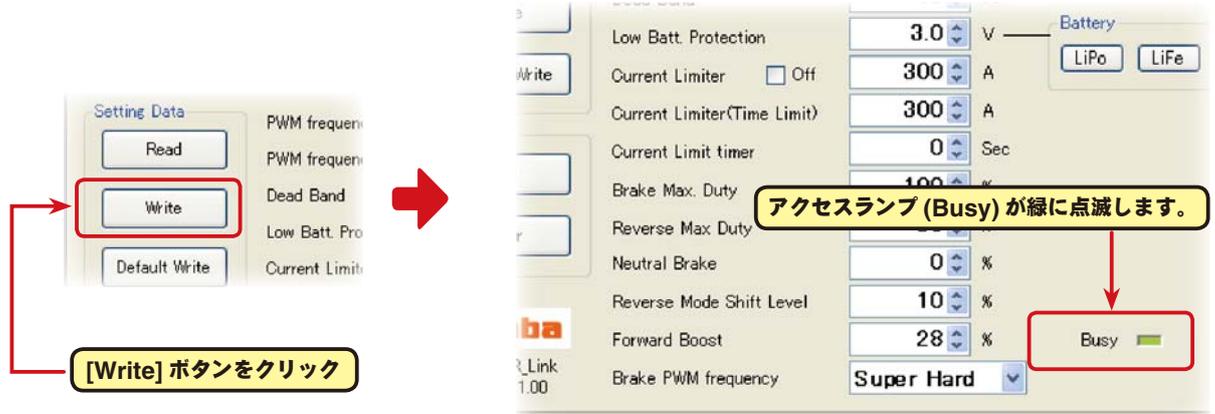
● MC402CR にセッティング・データを書き込む

MC402CR に新しいセッティング・データを書き込みます。

1. CIU-2 に MC402CR を接続し、MC402CR にバッテリーを接続します。

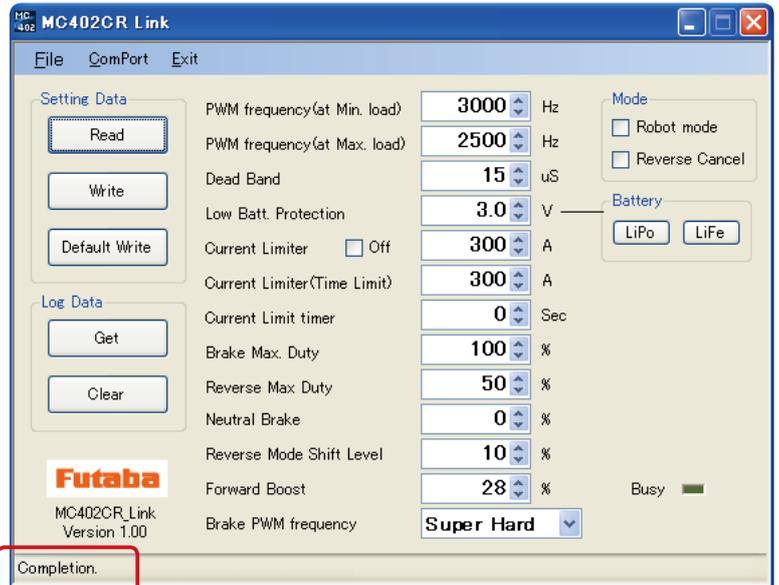
MC402CR の電源 SW を ON にします。

2. 各項目の入力が終わったら、[Write] ボタンをクリックします。



3. MC402CR に新しいセッティング・データが書き込まれます。

セッティング・データの書き込みが正常に終了すると、「Completion」と表示されます。



* 注意 :

[Write] ボタンをクリックで、右図の「MC cannot be set.」と表示される場合、[OK] ボタンをクリックして以下の確認をしてください。

- MC402CR にバッテリーが接続されていない。
- MC402CR の電源が OFF の状態
- MC402CR が故障している。

[OK] ボタンをクリックすると、メッセージボックスに「Writing failed.」と表示され、セッティング・データが正常に書き込めなかったことを示します。



メッセージボックスに「Writing failed.」と表示され、セッティング・データが正常に書き込めなかったことを示します。

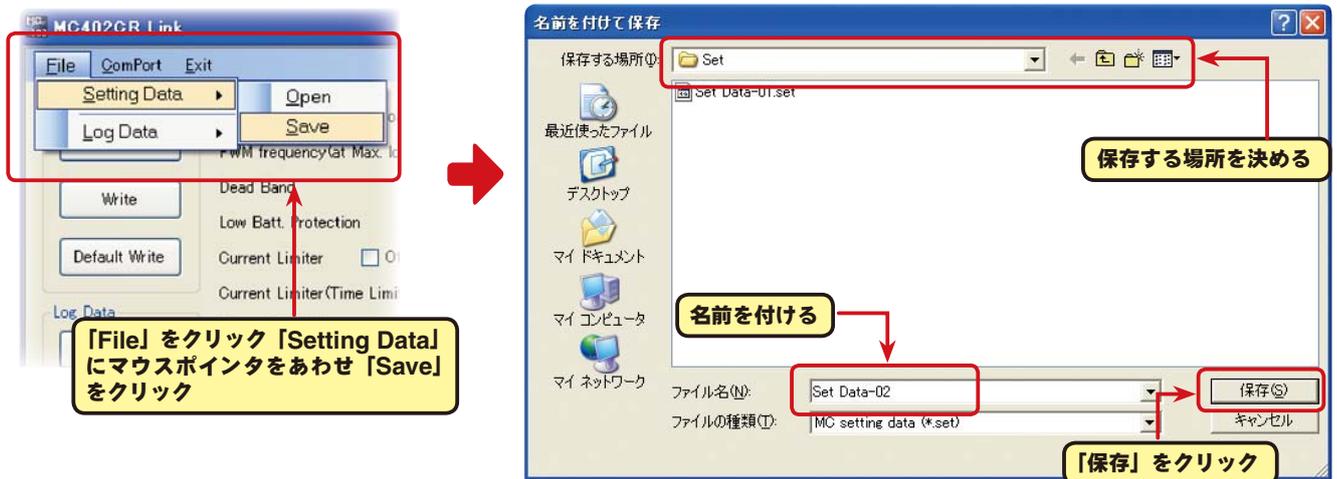
Writing failed.

●セッティング・データの保存と保存したデータの呼び出し

*保存

現在 MC402CR Link ソフトの起動画面に表示されている、セッティング・データをコンピュータに保存できます。

1. メニューバーの「File」をクリックして「Setting Data」にマウスポインタをあわせ、「Save」をクリックすると、「名前を付けて保存」の画面が表示されます。
2. 保存する場所と、ファイル名を決めて [保存] ボタンをクリックすると保存されます。

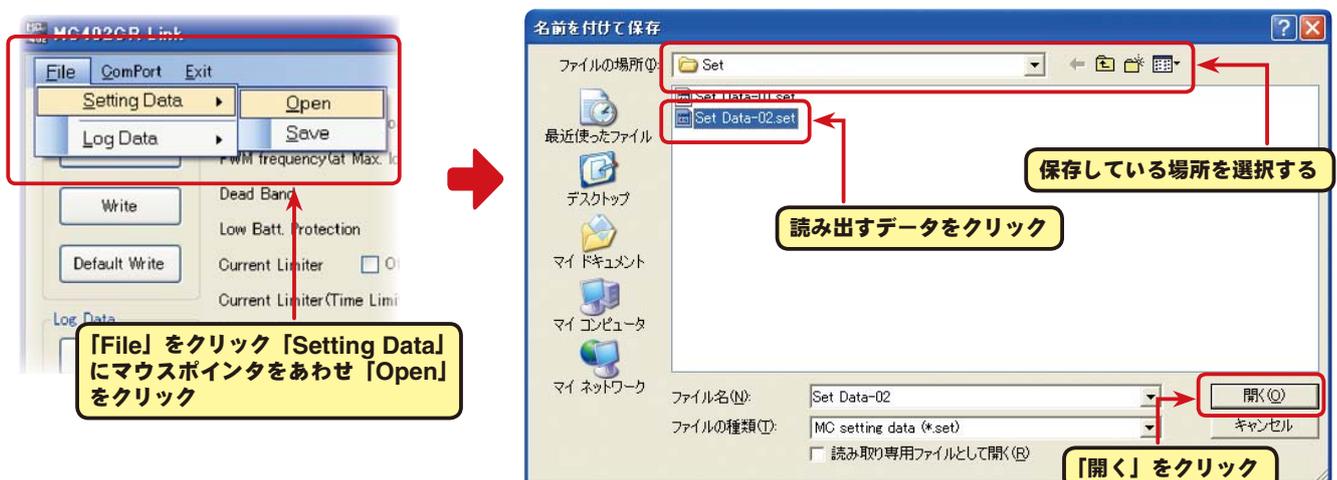


*保存したデータの呼び出し

コンピュータに保存したセッティング・データを呼び出し、MC402CR Link ソフトの起動画面に表示させ、MC402CR に書き込むことができます。

1. メニューバーの「File」をクリックして「Setting Data」にマウスポインタをあわせ、「Open」をクリックすると、「ファイルを開く」の画面が表示されます。
2. 保存している場所と、呼び出すデータを決めて [開く] ボタンをクリックすると、保存してあるセッティング・データが MC402CR Link ソフトの起動画面に表示されます。

このデータをそのまま MC402CR に書き込む場合は、P20 の「MC402CR にセッティング・データを書き込む」を参照してください。



● MC402CR を初期化する

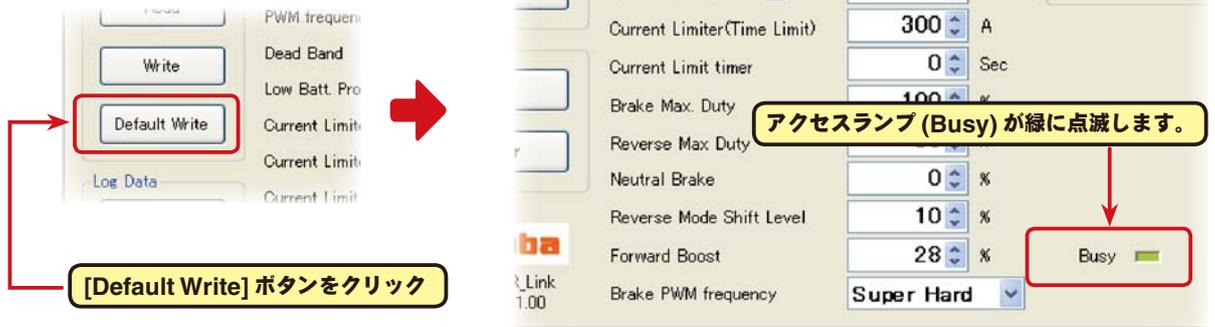
この機能は MC402CR のセッティング・データを工場出荷時の状態に戻せます。

工場出荷時はセッティング・データ、ニュートラル、ハイポイント、ブレーキポイント全てが初期化されますので、再度設定をしてください。

1. CIU-2 に MC402CR を接続し、MC402CR にバッテリーを接続します。

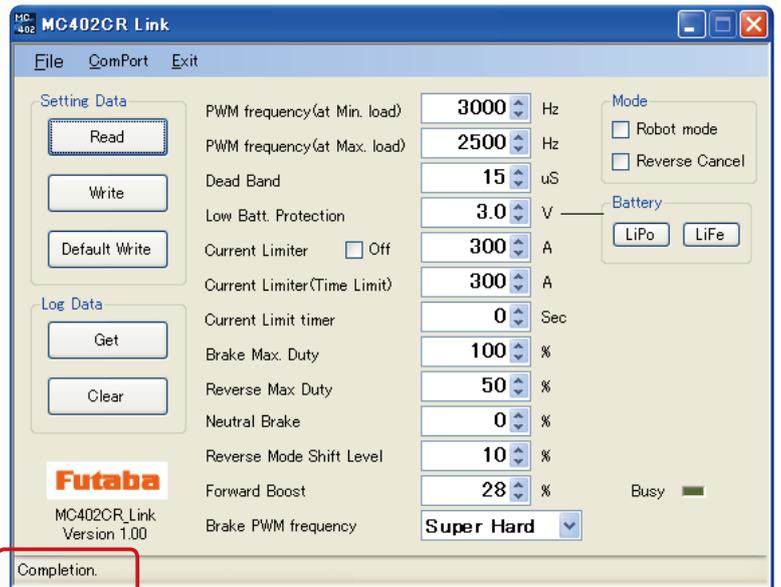
MC402CR の電源 SW を ON にします。

2. [Default Write] ボタンをクリックします。



3. MC402CR に工場出荷時のセッティング・データが書き込まれ初期化されます。

セッティング・データの書き込みが正常に終了すると、「Completion」と表示されます。

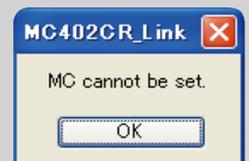


*** 注意 :**

[Default Write] ボタンをクリックで、右図の「MC cannot be set.」と表示される場合、[OK] ボタンをクリックして以下の確認をしてください。

- MC402CR にバッテリーが接続されていない。
- MC402CR の電源が OFF の状態
- MC402CR が故障している。

[OK] ボタンをクリックすると、メッセージボックスに「Writing failed.」と表示され、セッティング・データが正常に書き込めなかったことを示します。

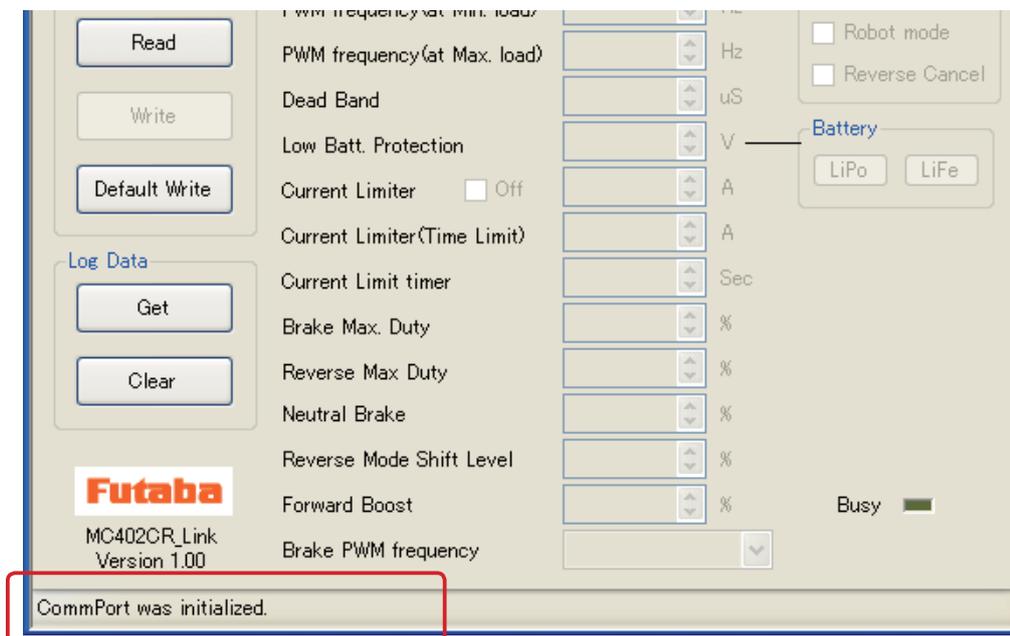


メッセージボックスに「Writing failed.」と表示され、セッティング・データが正常に書き込めなかったことを示します。



メッセージ一覧

ソフト起動画面の、メッセージボックス (Message) に表示される内容を記載します。



☆ 「ComPort was initialized.」

COMポートの設定がされている状態を示します。(MC402CR Link ソフトの起動時に表示)
誤ったCOMナンバーを設定しても、COMポートの設定はされますので、このメッセージが表示されますがCIU-2と通信しようとする、**「RS232C communication fault」**と表示され、CIU-2と通信できません。



☆ 「LabelStatus」

COMポートの設定がされてされていない状態。メニューの「ComPort」で正しいCOMナンバーを設定します。(P8 参照)

☆ 「ComPort cannot be opened.」

CIU-2 が接続されていない状態。CIU-2 をパソコンのUSBポートに接続します。

☆ 「Completion.」

各データの読み込み、書き込み、消去、初期化が正常に終了すると表示されます。

☆ 「Get data failed」 「Clear data failed.」 「Reading Failed.」 「Writing failed.」

各データの読み込み、書き込み、消去、初期化が正常に終了されないと右図の「MC cannot be set」が表示され、[OK] ボタンをクリックすると状態に応じたメッセージが表示されます。(P10,13,14,20,22 参照)

誤ったCOMナンバーの設定がされた状態で、CIU-2 と通信しようすると右図の「RS232 communication fault」が表示され、[OK] ボタンをクリックすると状態に応じたメッセージが表示されます。メニューの「ComPort」で正しいCOMナンバーを設定します。(P8 参照)



MC402CR Link ソフトの削除（アンインストール）

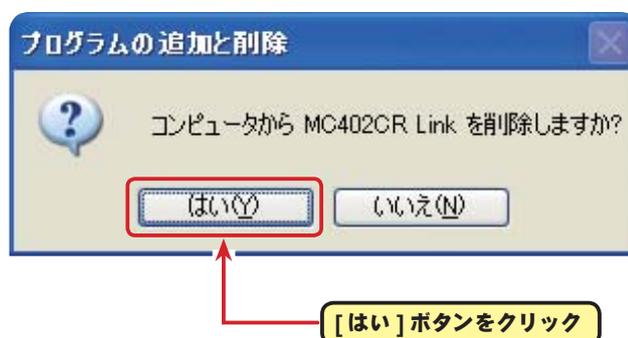
MC402CR Link ソフトをコンピュータから削除（アンインストール）する場合、Windows の「プログラムの追加と削除」機能でおこないます。ご使用の OS により操作方法が異なりますので、Windows のヘルプなどを参考にしてください。

以下は WindowsXP の場合を記載します。

- 1.WindowsXP 画面左下の「スタート」ボタンから「コントロールパネル」を開きます。
2. 開いた「コントロールパネル」から「プログラムの追加と削除」を起動します。
3. 「プログラムの追加と削除」の画面が表示されたら、「MC402CR Link」を選んで [削除] ボタンをクリックします。



4. 「コンピュータから MC402CR Link を削除しますか？」と表示されますので [はい] ボタンをクリックします。



5. 「プログラムの追加と削除」の画面から MC402CR Link が無くなれば、MC402CR Link ソフトの削除（アンインストール）は完了です。