

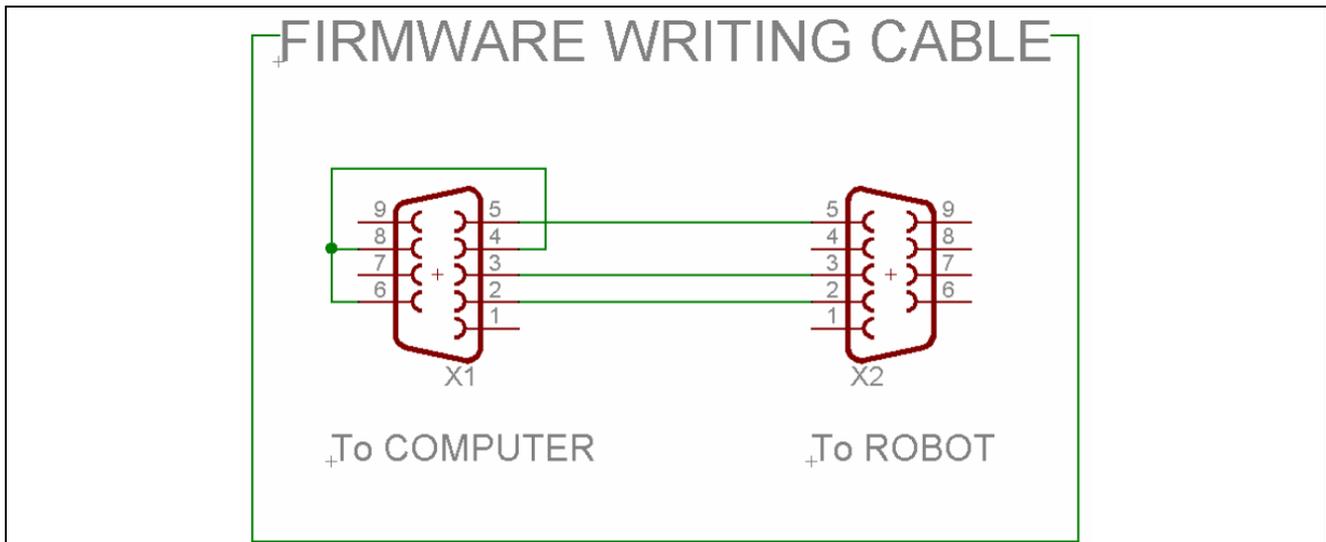
Come aggiornare il Firmware di ROBONOX

E' disponibile per ROBONOX un nuovo aggiornamento: rk01v111.mot.

Questa versione aggiorna un bug riscontrato, sull' inserimento di movimenti diversi da M0 in uno scenario, ovvero, un movimento, esempio M4, non viene eseguito nello scenario anche se incluso.

Post installazione di RMC2, aggiornate ROBONOX usando questa versione firmware !

Per effettuare l'aggiornamento del Firmware su ROBONOX, è necessario realizzare il seguente adattatore, richiesto dal software FlashSta.exe, un tool Renesas per programmare via seriale, la memoria Flash interna al microcontrollore a 16 bit.



1

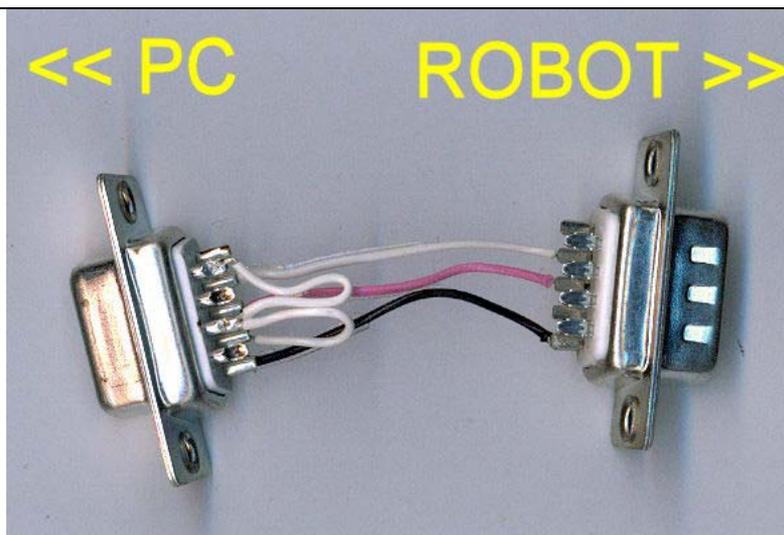
Realizzare il cablaggio come da schema

X1 è un connettore DB9 Femmina e va al PC

X2 è un connettore DB9 maschio e va al cavo Seriale connesso al Robot

Tale cavetto o adapter è necessario per il software FlashSta.exe in quanto richiede i pin 4,8 e 6 sul connettore Femmina verso il PC, connessi tra di loro.

Se non si realizza questo adapter non è possibile effettuare aggiornamenti eventuali

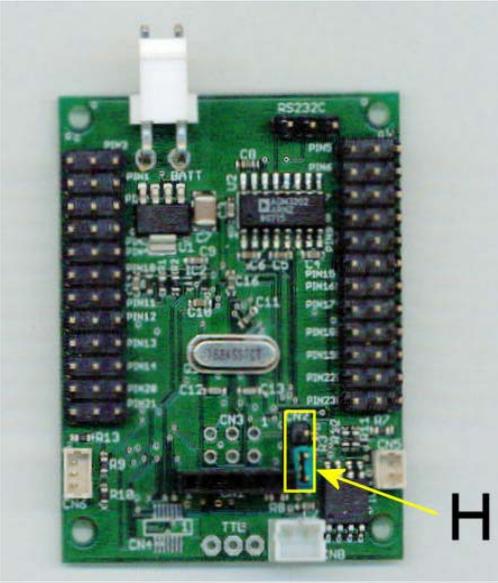
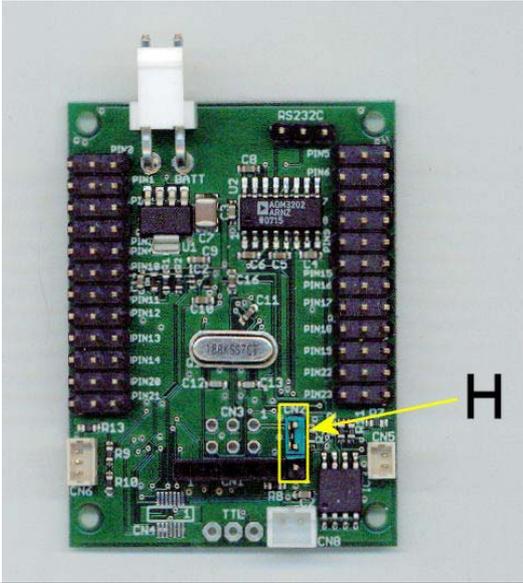
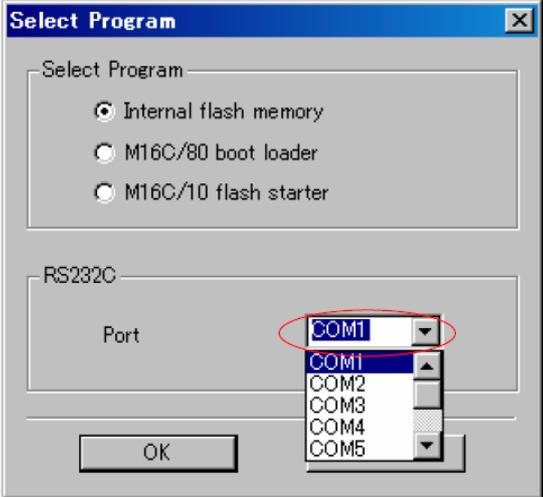


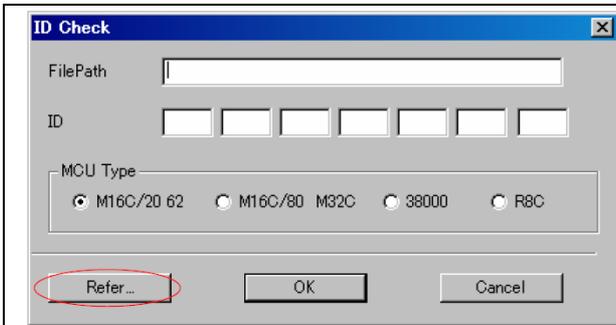
2

Immagine dell'adattatore per la programmazione con FlashSta.exe

NOTA: Non abbiamo disponibili adattatori e connettori DB9.

Procedura per aggiornamento Firmware su ROBONOX versione

				
<p style="text-align: center;">3</p> <p>Il ponte H o cavaliere, è un ponticello sfilabile, che serve per la programmazione / aggiornamento del firmware.</p> <p>In modalità operativa è come da immagine.</p> <p>Per l'aggiornamento del firmware non è necessario smontare la scheda dal Robot.</p>	<p style="text-align: center;">4</p> <p>L'aggiornamento deve avvenire come segue:</p> <ul style="list-style-type: none"> • a batterie cariche • con il cavo seriale collegato al PC e robot • Spostando a Robot spento il cavaliere H come da immagine • preferibilmente senza cavi servo e accelerometro collegati, se riscontrate problemi. 			
<p style="text-align: center;"> <table border="1" style="margin: auto;"> <tr><td style="text-align: center;">1</td></tr> <tr><td style="text-align: center;">2</td></tr> <tr><td style="text-align: center;">3</td></tr> </table> </p>	1	2	3	
1				
2				
3				
<p style="text-align: center;">5</p> <p>Per l'aggiornamento del firmware :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Spegnerne il Robot • Portare il cavaliere sui pin 1 e 2 (in alto) • Connettere il cavo seriale e l'adapter • Accendere il robot 	<p style="text-align: center;">6</p> <p>Copiare la cartella FLASH_ROBONOX da CD (presente nel disco di installazione di RMC2) sul proprio Hard Disk dentro la cartella IXS o dove è stato installato e presente RMC2.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Lanciare il programma Flashsta.exe. • Selezionare il check box "Internal flash memory" • A robot in ON Selezionare la COM in uso e premere OK 			

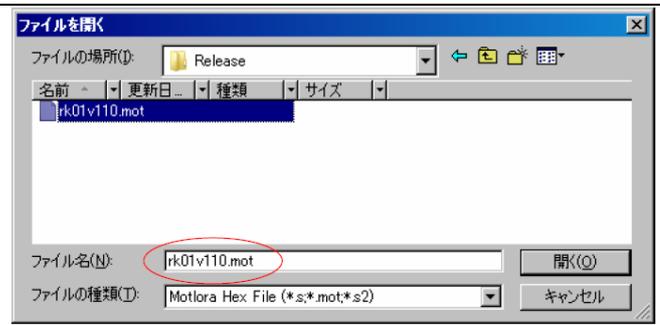


7

Appare la seguente finestra da dove caricare il file binario

- Premere Refer per caricare il file

Il nome file e estensione è: "rk01v111.mot"

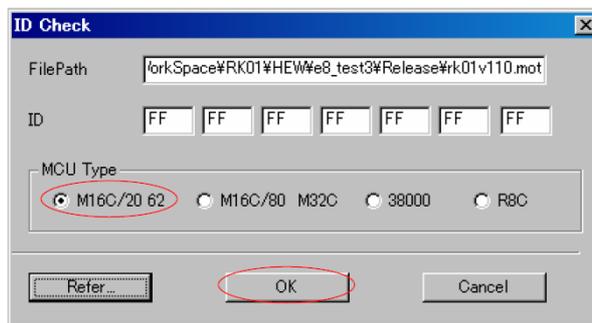


8

Caricare il file "rk01v111.mot" dalla cartella :

C:\IXS\FLASH_ROBONOX\Bin

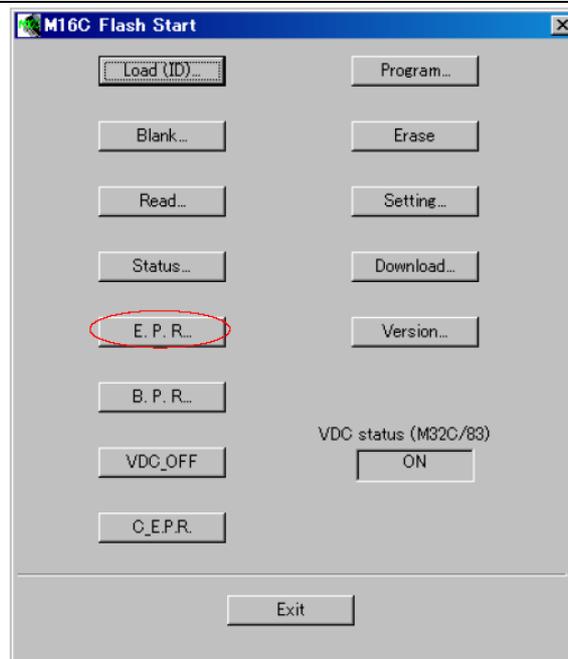
o nella cartella dove il programma è stato riposto



9

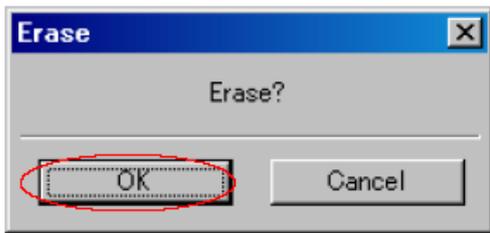
Immettere nei campi ID i 7 valori : **FF**

Selezionare il tipo di MCU (M16C/20) e premere OK



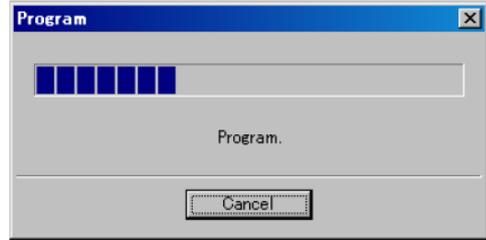
10

Premere il pulsante E.P.R. per avviare la procedura di cancellazione, scrittura e verifica



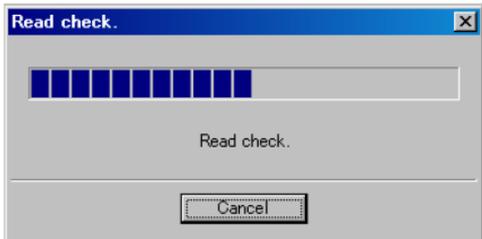
11

Premere OK sulla finestra di Erase



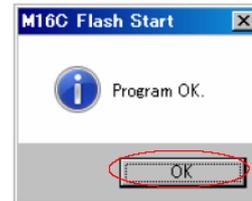
12

Attendere durante la fase di scrittura del programma



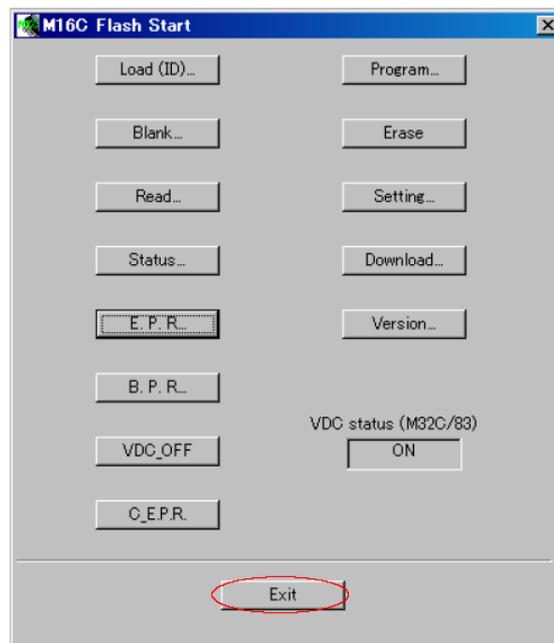
13

Attendere durante la fase di verifica del programma



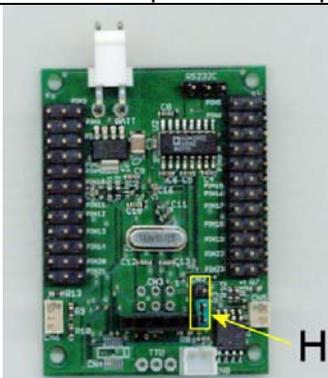
14

Premere OK al termine della verifica



15

Premere il pulsante Exit per uscire dal programma FlashSta – L'aggiornamento è stato realizzato



16

Spegnere il Robot, riportare il ponte H sui pin 2 e 3



17

Il Cavaliere H – I pin 2 e 3 sono in basso

Spegnere il Robot, riportare il ponte H sui pin 2 e 3