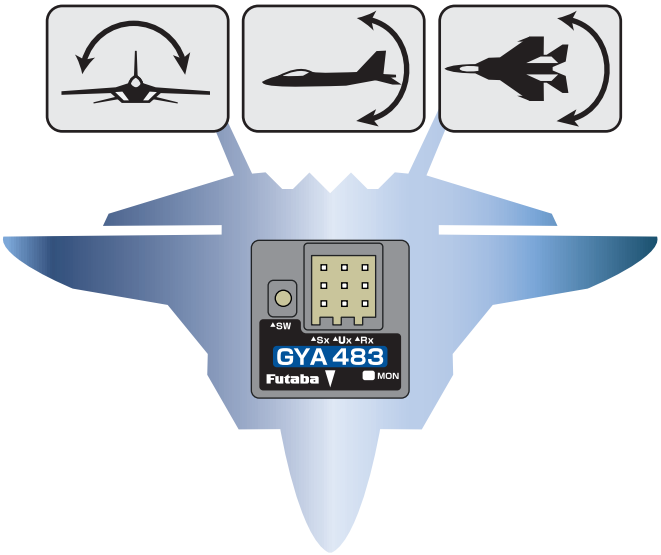


T26SZ
PRO
T26SZ
T16IZ
SUPER
GYA483

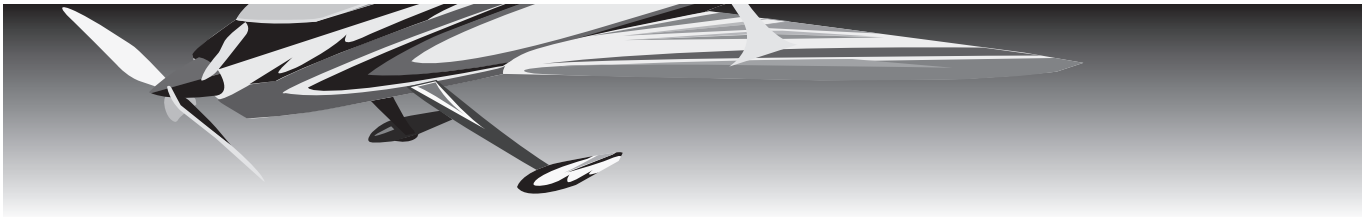


T26SZ (PRO)Ver.6.0~　T16IZS Ver.11.0~

GYA483

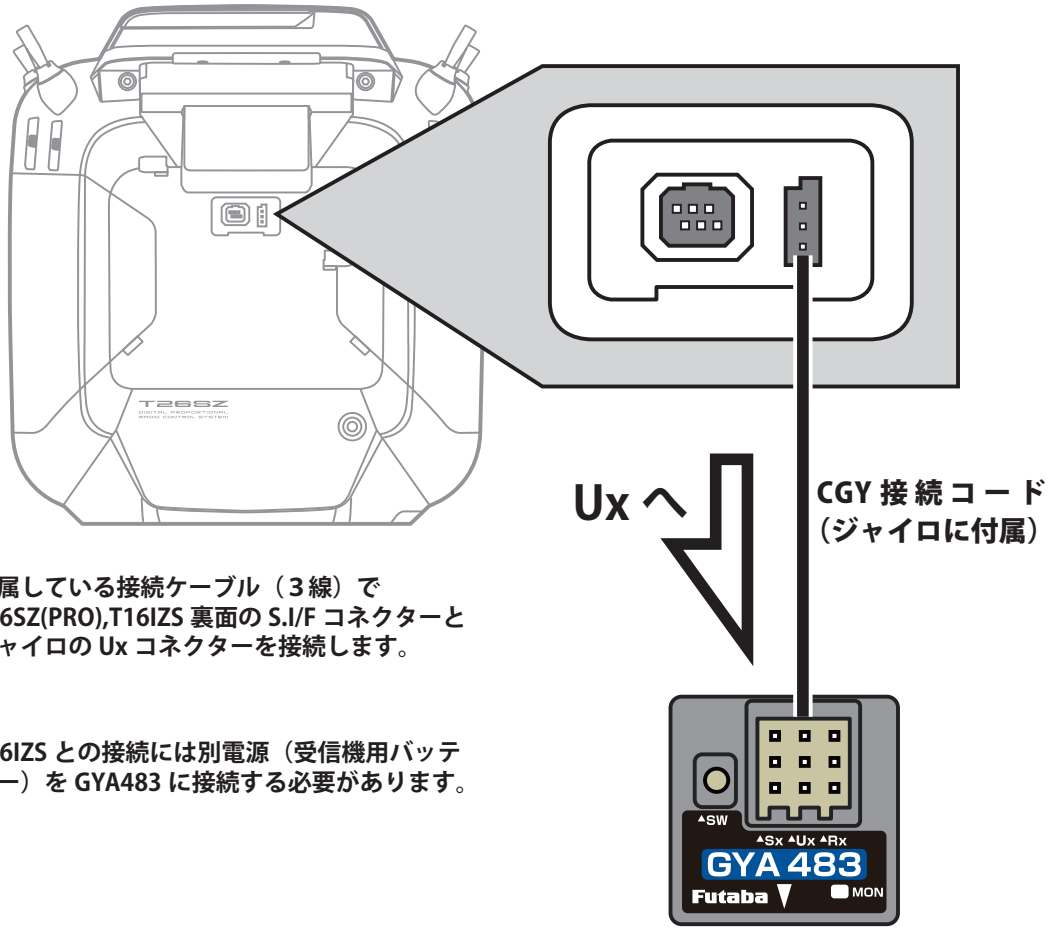
設定説明書

1M23Z08527



T26SZ(PRO),T16IZS と飛行機用 6 軸ジャイロ GYA483 を接続することで GYA483 の設定を行うことができます。

送信機とジャイロの接続



付属している接続ケーブル（３線）で T26SZ(PRO),T16IZS 裏面の S.I/F コネクターとジャイロの Ux コネクターを接続します。

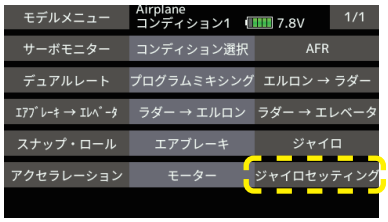
T16IZS との接続には別電源（受信機用バッテリー）を GYA483 に接続する必要があります。

⚠ 注意

❗ ジャイロと T26SZ(PRO),T16IZS の接続ケーブルの抜き差しは、必ず電源を OFF の状態で行う。

設定方法

1



1. 飛行機のモデルメニュー最終ページで『ジャイロセッティング』を選択

2



『書込み』を選択すると T26SZ(PRO),T16IZS に保存されているジャイロ設定データをジャイロに書込みます。

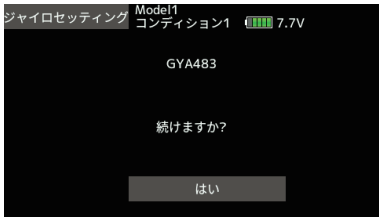
2.『スタート』を選択





『スタート』を押すと Gyro のデータが T26SZ(PRO),T16IZS へ読み込まれます。

* この時 T26SZ(PRO),T16IZS に Gyro が接続されていないと接続確認画面へ移行します。



1度ジャイロと接続し、設定データを読込んだあと、送信機の電源を切るまでは T26SZ(PRO),T16IZS に保存されている GYA 設定データを確認したい場合は『はい』で確認できます。

3



ベーシック・メニューへ

3. Home 画面表示

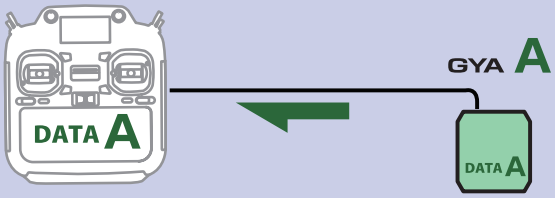
※ 他機種 のデータを GYA483 に書き込むことはできません。

※ GYA483 のデータを他機種 に書き込むことはできません。

※書き込み完了後、ジャイロの電源を入れ直してください。追加された機能のデータが展開されます。

◆ジャイロ A のデータをジャイロ B にコピーする場合

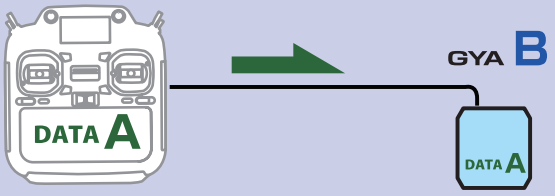




ジャイロ A を T26SZ(PRO),T16IZS に接続して [スタート] を押します。(A のデータを T26SZ(PRO),T16IZS に入れる)



ここでスタートを押すと B のデータが T26SZ(PRO),T16IZS に読み込まれてしまい A のデータがきえてしまいます。



ジャイロ B を T26SZ(PRO),T16IZS に接続して [書込み] を押します。(A のデータをジャイロ B に入れる)

ホーム画面

ホーム画面の表示内容

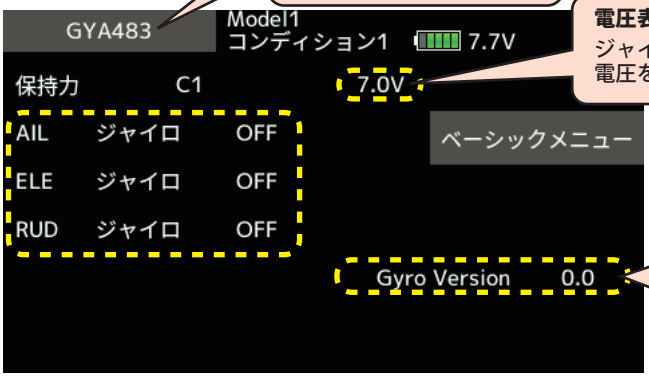
ホーム画面は、電圧、ジャイロ動作モード、感度などの基本情報を表示します。

機種名表示
読み込んだデータの機種名を表示します。

電圧表示
ジャイロに入力された電圧を表示します。

ジャイロ動作モード・感度（ゲイン）表示：
エルロン、エレベーター、ラダー軸の AVCS またはノーマルの動作モードと設定感度を表示します。

ジャイロ Ver. 表示：
接続された GYA のソフトウェアバージョンが表示されます。



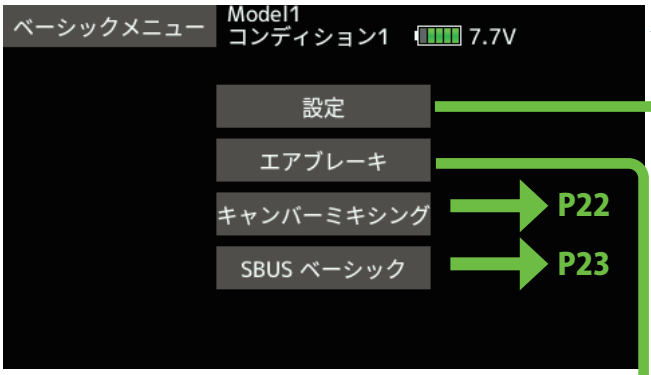
ベーシックメニュー

基本的な設定をするメニューです。各ベーシックメニューは必ず設定が必要です。

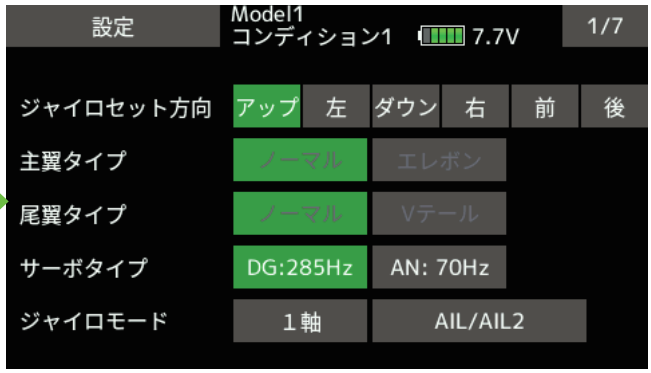
ホーム画面



ベーシックメニュー画面



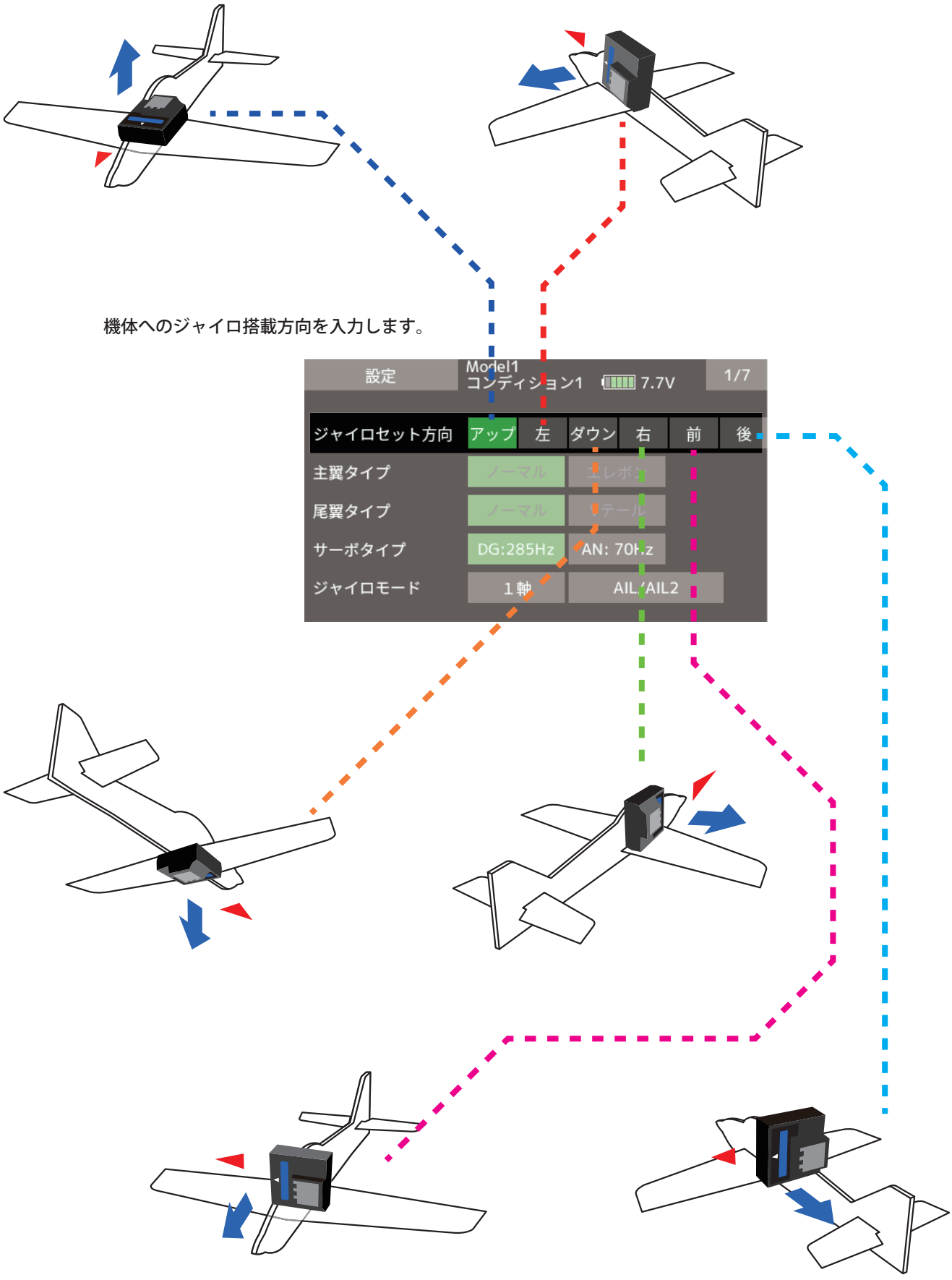
◆設定



◆SBUS ベーシック

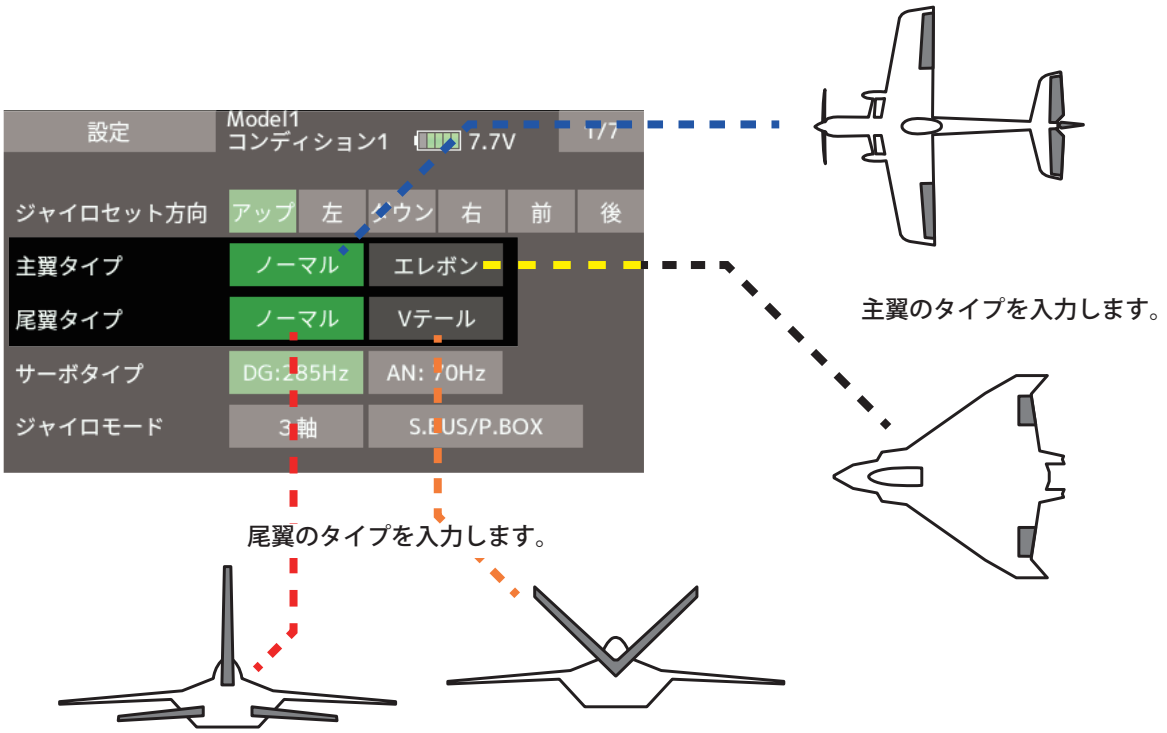


設定　1 ページ　ジャイロ セット方向



機体へのジャイロ搭載方向を入力します。

設定　1ページ　主翼 / 尾翼



設定　1ページ　サーボタイプ



サーボタイプを入力します。

設定　1 ページ　ジャイロモード

1 軸設定

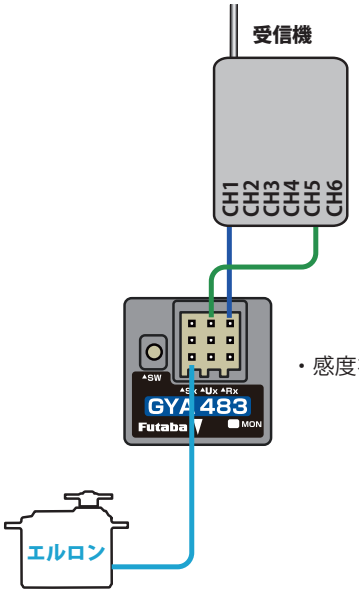


1 軸のみ使用する場合は
ジャイロモードを "1 軸 "
にします。



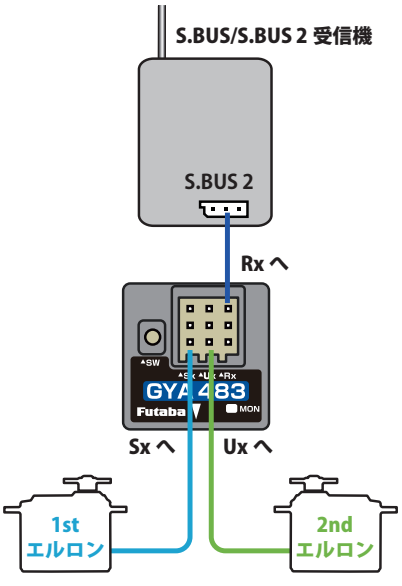
AIL/AIL2 とした場合

エルロン 1 軸で PWM 接続



・感度を CH5 で操作する例

エルロン 1 軸で S.BUS 接続



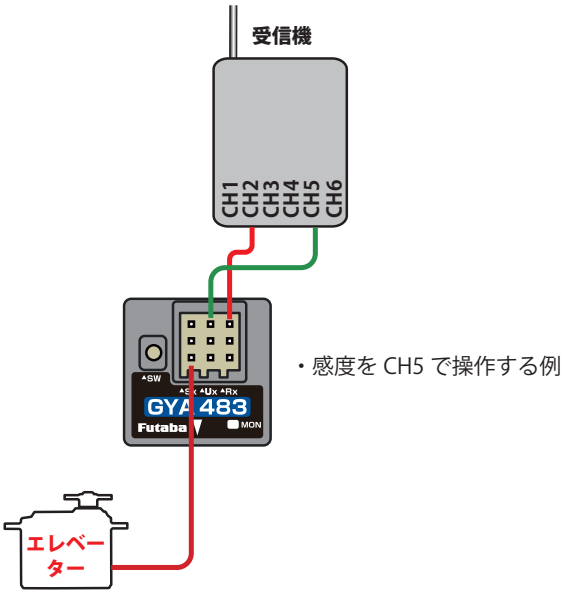
設定　1ページ　ジャイロモード

1軸設定



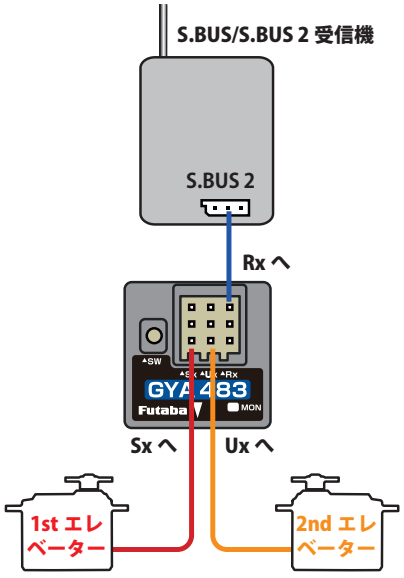
ELE/ELE2 とした場合

エレベーター1軸で PWM 接続



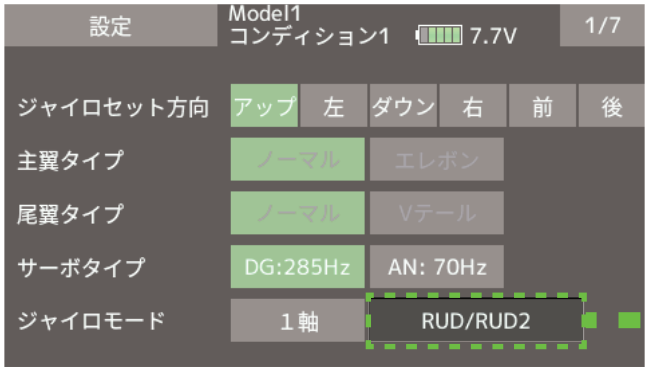
・感度を CH5 で操作する例

エレベーター1軸で S.BUS 接続



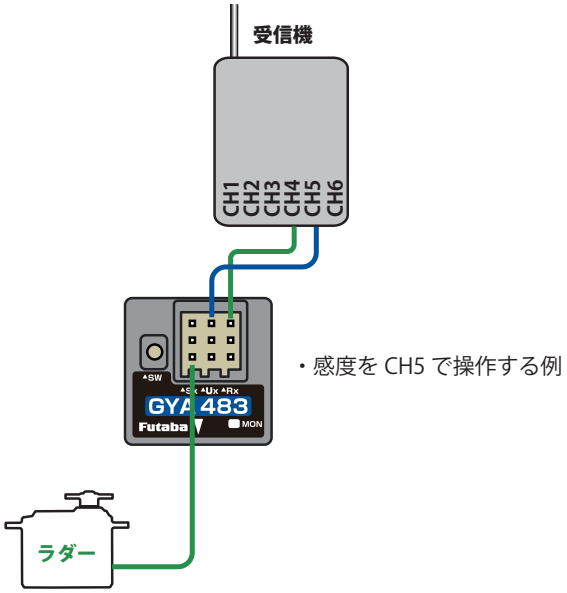
設定　1ページ　ジャイロモード

1軸設定



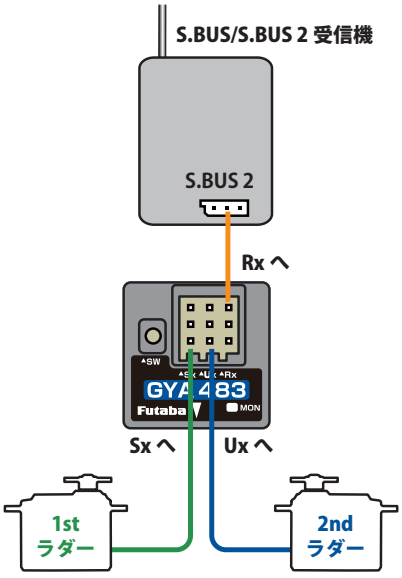
RUD/RUD2 とした場合

ラダー1軸で PWM 接続



・感度を CH5 で操作する例

ラダー1軸で S.BUS 接続



設定　1 ページ　ジャイロモード

2 軸設定



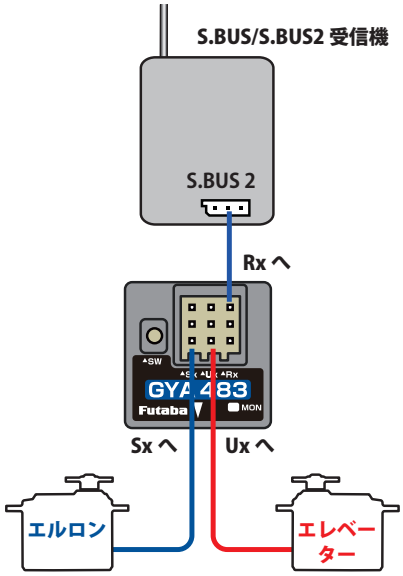
2 軸使用する場合はジャイロモードを "2 軸 " にします。



AIL/ELE とした場合

2 軸使用する場合は受信機と PWM 接続できません。

エルロン / エレベーター 2 軸で S.BUS 接続



設定　1 ページ　ジャイロモード

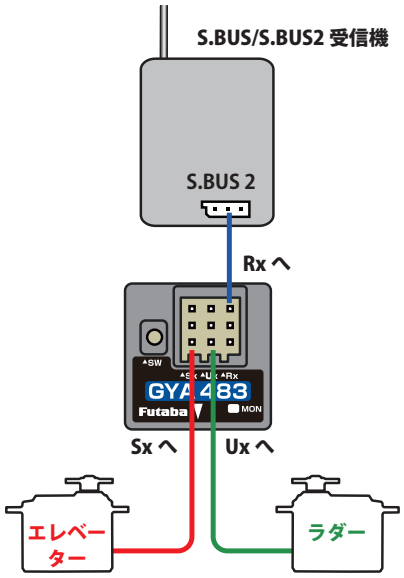
2 軸設定



2 軸使用する場合は
受信機と PWM 接続
できません。

ELE/RUD とした場合

エレベーター / ラダー 2 軸で S.BUS 接続



設定　1 ページ　ジャイロモード

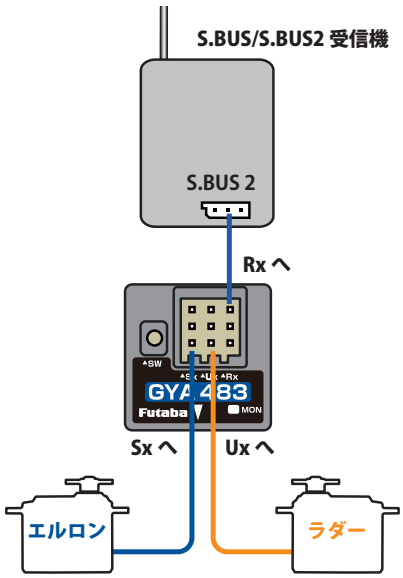
2 軸設定



2 軸使用する場合は受信機と PWM 接続できません。

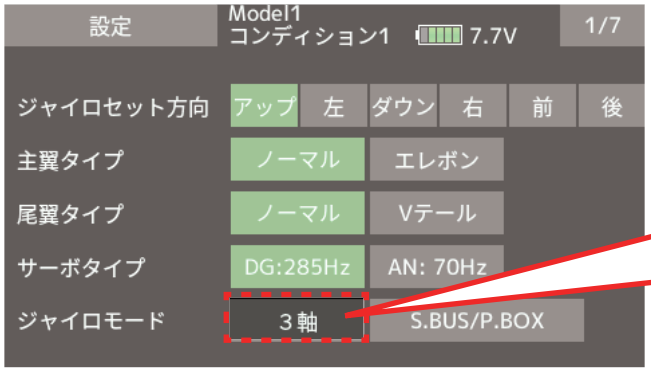
AIL/RUD とした場合

エルロン / ラダー 2 軸で S.BUS 接続



設定　1 ページ　ジャイロモード

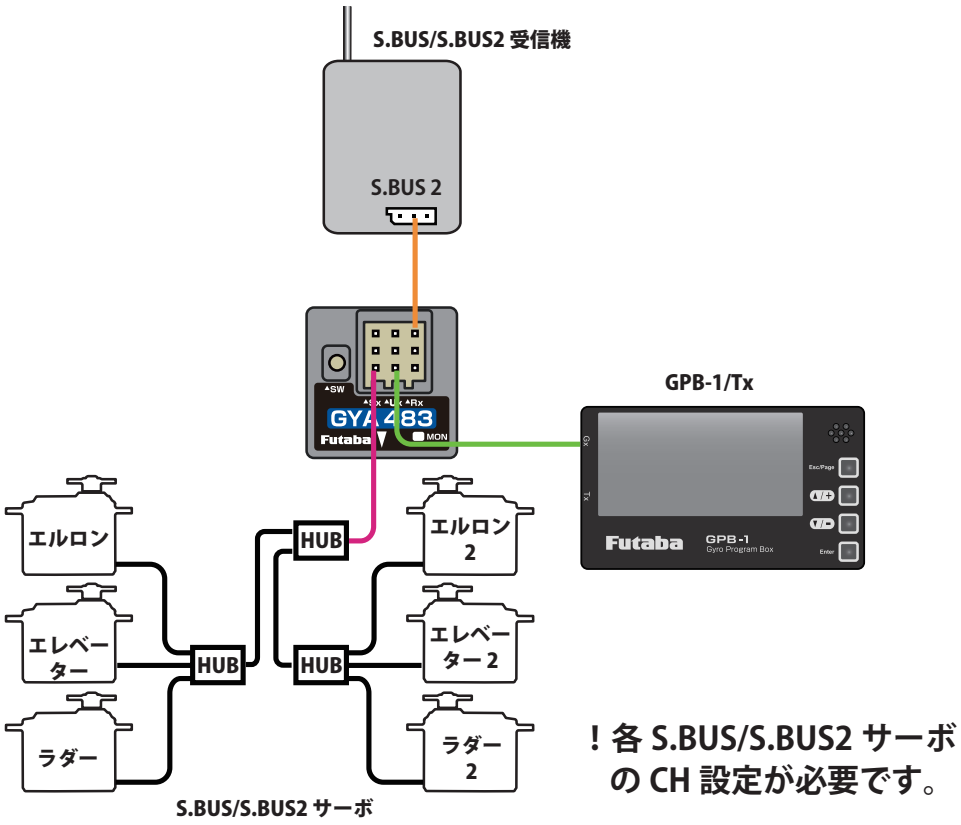
3 軸設定



3 軸使用する場合はジャイロモードを "3 軸 " にします。



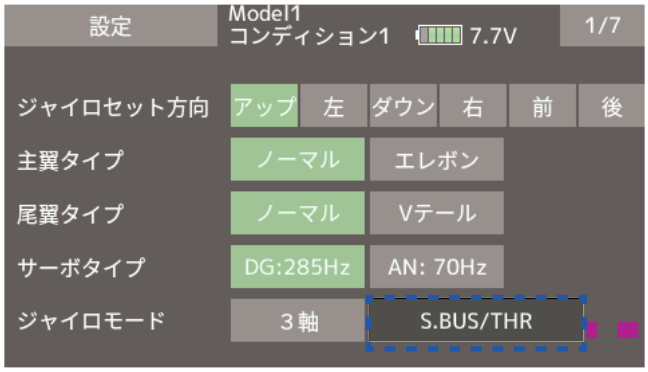
S.BUS/P.BOX とした場合



! 各 S.BUS/S.BUS2 サーボの CH 設定が必要です。

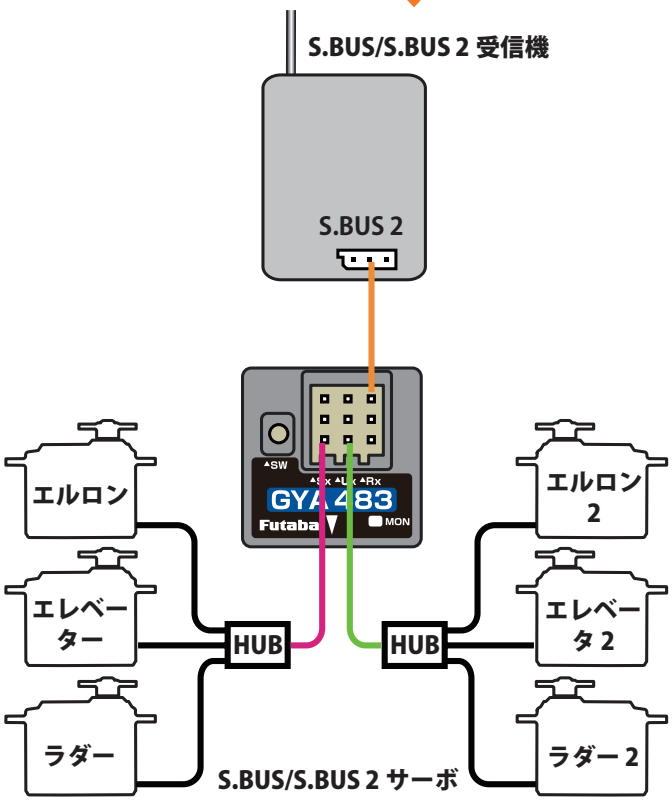
設定　1 ページ　ジャイロモード

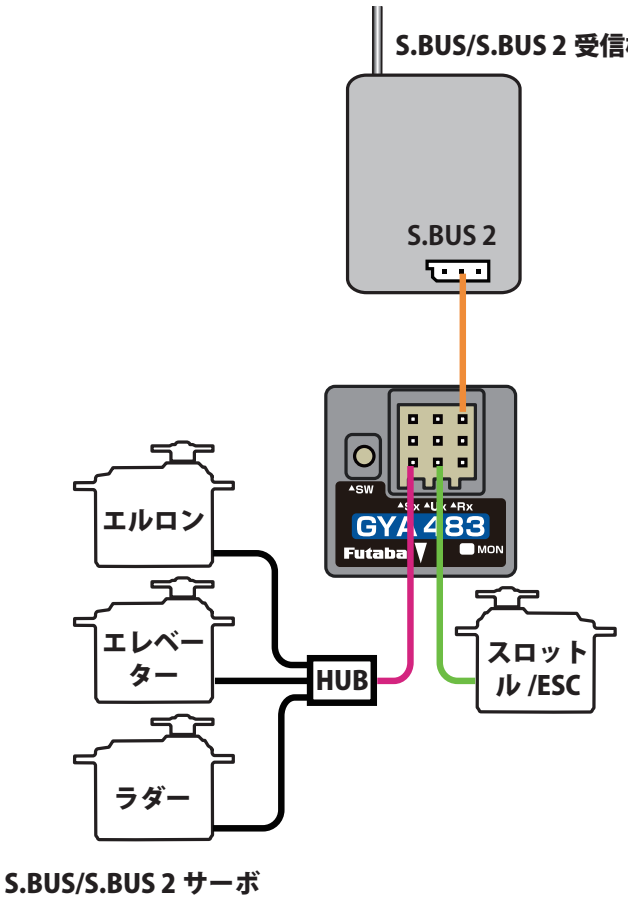
3 軸設定



S.BUS/THR とした場合

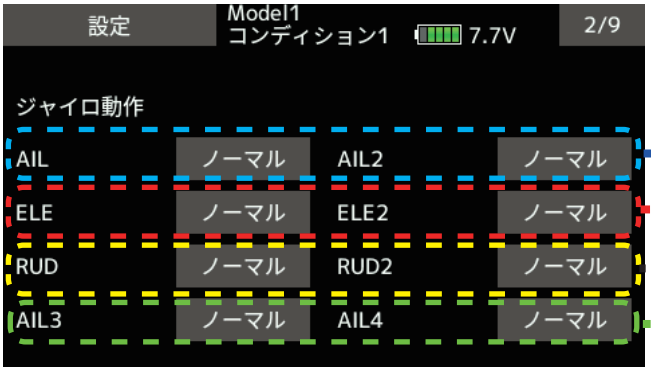




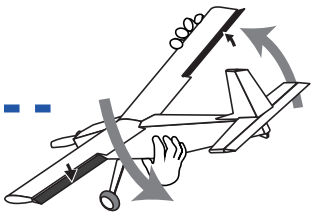


! 各 S.BUS/S.BUS2 サーボの CH 設定が必要です。

設定　2 ページ　ジャイロ動作

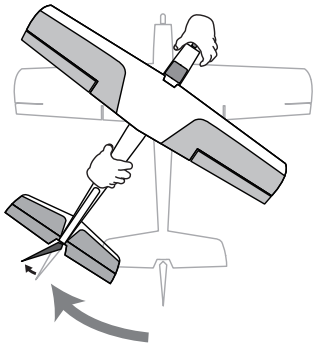


ジャイロ動作方向を入力します。

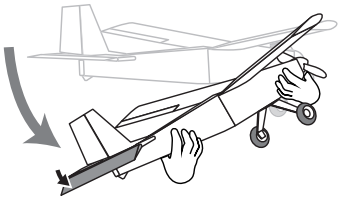


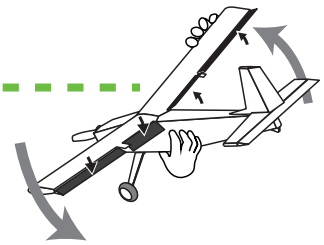
機体を**左に傾けてエルロンが右**に動作するかチェック

地上で機体を**右に振って**みて**ラダーが左**に動作するかチェック



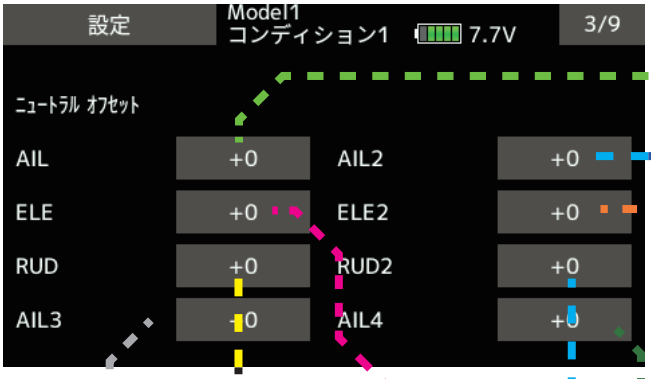
機体を**上に傾けてエレベーターがダウン**に動作するかチェック





※ AIL3 と AIL4 の設定は GYA 本体のボタン設定では設定できません。

設定　3 ページ　ニュートラルオフセット



各舵のニュートラル位置を調整できます。

ニュートラル位置になるように
[△] [▽] キーで調整

※ AIL3 と AIL4 の設定は GYA 本体のボタン設定では設定できません。

設定　4 ページ　5 ページ　サーボリミット

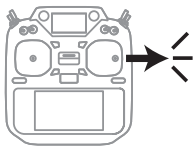


各舵のリミット位置（最大動作位置）を調整します。

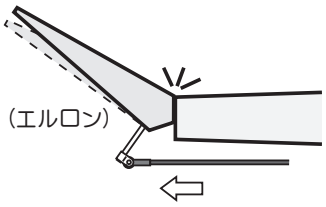


使用している舵は、すべて調整してください。

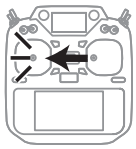
※ AIL3 と AIL4 の設定は GYA 本体のボタン設定では設定できません。



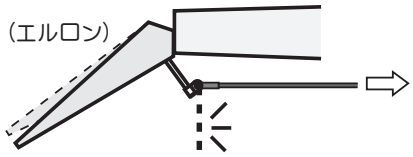
エルロン・スティック
を右フル操作して



最大動作位置になるように
数値（%）を調整



エルロン・スティック
を左フル操作して



最大動作位置になるように
数値（%）を調整

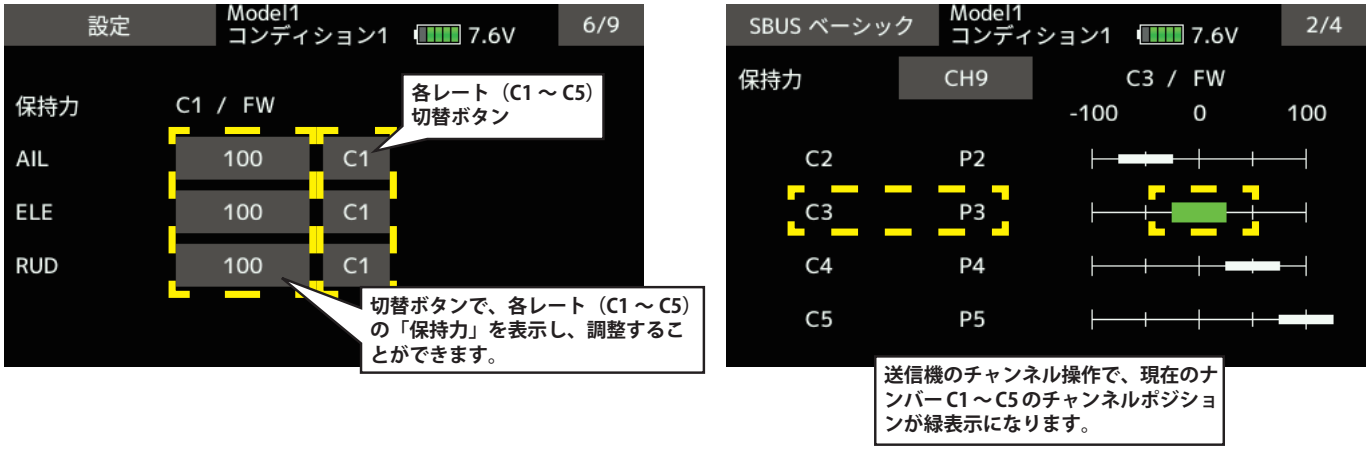
設定　6 ページ　保持力の調整

AVCS モード時の機体の姿勢保持力を調整できます。
数値を小さくすると保持力が弱くなり、操作フィーリングがノーマル・モードに近づきます。

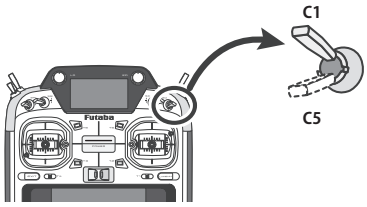
送信機のチャンネル操作で、現在のナンバー C1 ～ C5 を表示します。

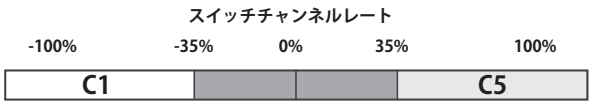
送信機のフライト・コンディション機能のように、送信機からのスイッチ操作で、AVCS モードの機体の姿勢保持力レートを最大 5 通りのデータを設定して、切替えて使用することができます。送信機の AFR 機能のあるチャンネルに保持力レート切替スイッチを設定し、AFR のポイントカーブで各レート毎にポイントを設定して切り替えることができます。フライトコンディション機能を使用して、フライト・コンディション・スイッチと連動させることも可能です。

S.BUS ベーシック画面 2/4

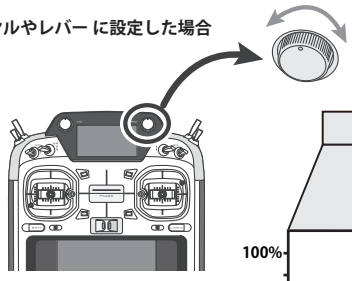


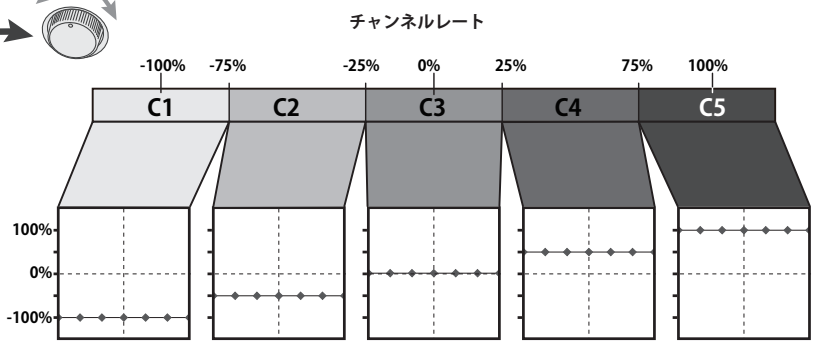
DG1 または DG2 の SW に設定した場合





ダイヤルやレバー に設定した場合





設定　7 ページ　4D フライトジャイロリバースモードの設定

7ページ目は、ジャイロリバースモードの設定になります。バック飛行時に、エルロン、エレベーター、ラダーの制御方向をリバースにするかの選択を行います。通常バック飛行時は、全ての舵の操舵方向が逆になりますので、ジャイロの制御方向もリバースにします。

前進 (FW)、バック (BK) の切り替えは、S.BUS ベーシックの 4D フライトの設定 CH で行ないます。スロットルスティックの中点付近から上側が前進、下側がバックになるように設定します。

詳細の切り替えポイントの設定については、送信機の設定を参照願います。

ジャイロリバースモード時は、機体の傾き方向と同方向にジャイロが制御します。前進・バックと切り替えて、ジャイロの制御方向が正しく切り替わるかの確認してください。



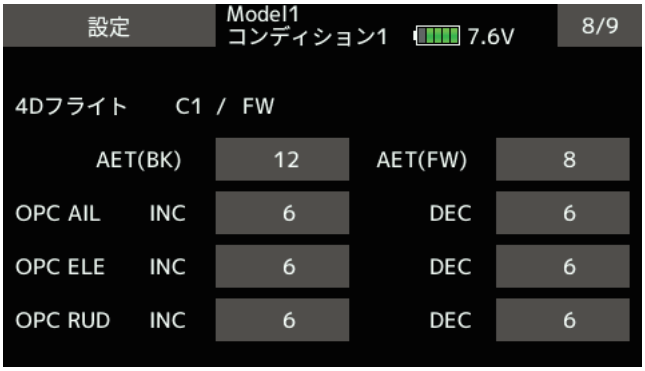
S.BUS ベーシック画面 3/4



設定　8 ページ　4D フライトモードの調整

8 ページ目は、ジャイロ動作の細部のパラメーター設定を行います。

AET (BK), AET (FW) 機能は、前進、バック遷移時の機体の飛行姿勢の推定を行い、ジャイロ制御を最適化します。機体姿勢変化が早い場合は値を小さくします。姿勢変化が緩やかな場合は値を大きくします。前進、バック遷移時の補正値を独立に設定できます。設定範囲は 0 ～ 30 です。OPC パラメーターは、制御量の増加と減少時の速度調整を行います。設定範囲は 0 ～ 27 です。設定例の値は、SkyLeaf-ST の標準設定値になります。機体の特性や、フライトスタイルにより最適値が変わります。



7-8 ページは 4D バック飛行の設定です。詳細の設定は Futaba ホームページ T26SZ,T16IZS GYA 4D フライトセッティングマニュアルをご参照ください。

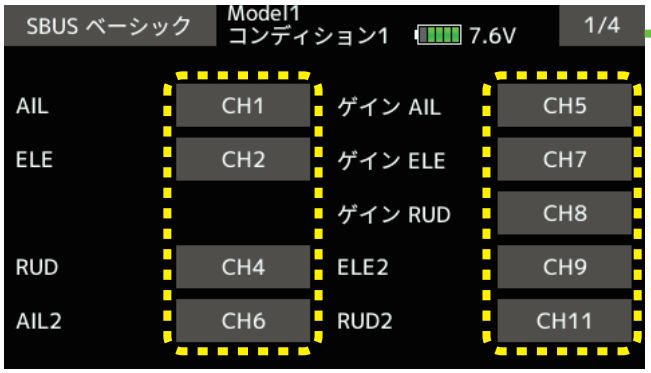
設定　9 ページ　リセット



各設定項目のリセットを行います。実行後は出荷時の初期値に戻ります。

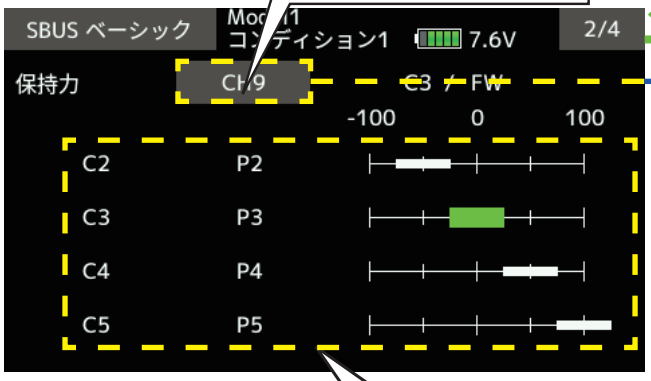
SBUS ベーシックメニュー

使用する送信機に合わせて、各ファンクションの CH 設定をします。使用しないファンクションは INH に設定します。

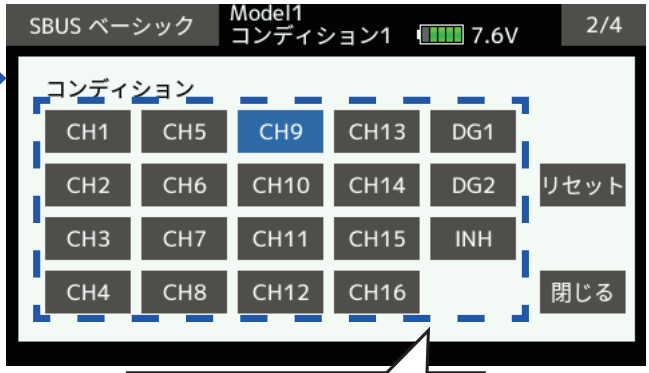


タッチするとチャンネル
が変更できます。

タッチするとレート切替 CH 設定
ページへ移動します。



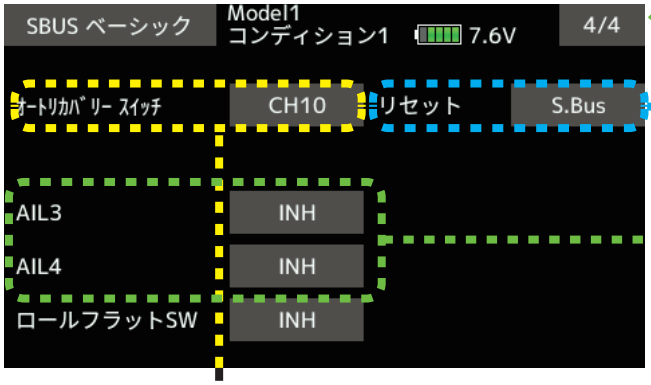
保持力レート C2 ～ C5



レート切替に使用する CH をタッチして選びます。







SBUS ベーシックメニューでの
設定項目をリセットします。

ここで、AIL3 と AIL4 の操作 CH を設定すると、ジャイロ制御された信号が、S.BUS 出力の該当 CH に出力されます。

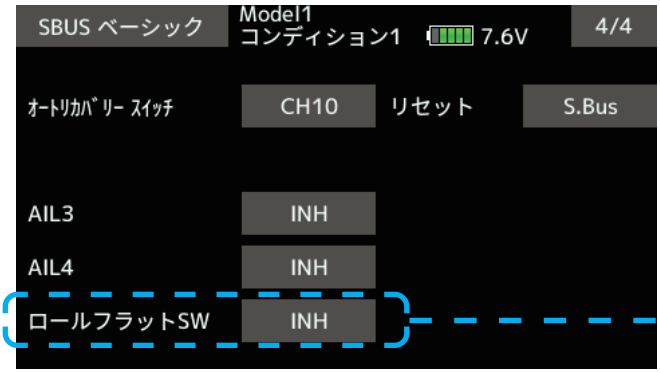
※ 送信機側のファンクション設定画面の操作 CH と CH 設定と合わせてください。

※ AIL3 と AIL4 の CH 設定が INH のときは、ジャイロ制御されず、送信機から送られたデータがそのまま出力されます。

オートリカバリーを ON/OFF
させるスイッチのチャンネル
設定です。

⚠警告

❶ジャイロと送信機が接続している場合のみ、設定変更が可能です。ジャイロと送信機の CH が必ず一致するように設定します。送信機の CH を変更した場合、ジャイロも変更が必要です。



ロールフラット機能を ON/OFF させるスイッチのチャンネル設定です。
ON する位置のパルス幅で、ロールフラットが ON するロール角を設定できます。
(本設定 CH の送信機側 AFR レートなどで設定します。)

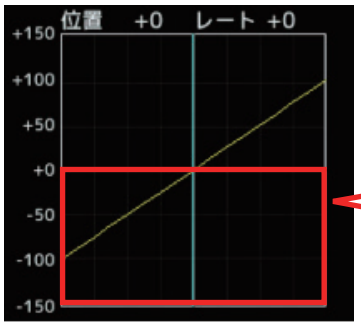
【ロール・フラット機能】

ロール軸だけ水平 (ロール角 0°) を維持する機能です。用途としては、着陸進入時に使用すると、機体を水平に保ちますので、エルロン操作が楽になり、スロットル、エレベーター操作に集中でき、着陸操作が楽になります。また、機体が背面時も同様に背面水平維持をしますので、上空飛行時の水平飛行の確認に役立ちます。ロールフラット機能がオンになるロール角は、着陸時は、10° ～ 15° 、上空水平飛行時は、15° ～ 20° 程度に設定すると、違和感の無い飛行になります。

ロール・フラット機能が ON する条件 (下記条件が全てそろったとき)

1) ロール・フラット・スイッチ・チャンネルの設定がされている場合 (INH でない場合)
2) ロール・フラット・スイッチ・チャンネルの操作位置が、送信機の AFR 設定画面で見たとき、ニュートラルより - 側の時
3) ロール・フラット・スイッチ・チャンネルの操作位置を送信機の AFR 設定画面で見たとき、レート値 Wp(%) であったとき、機体のロール軸の傾き角が、Wp/2(度) 以内の時
4) エルロン・スティックの操作位置がニュートラルの時
5) 機体のピッチ軸の傾き角が、± 60° 以内の時

【例】ロール・フラット・スイッチ・チャンネルが CH15 のとき、CH15 の動作位置が AFR レート -50% の位置とすると、ロール角が± 25° 以内であればロール・フラット機能が ON するロール角となります。ロール・フラット・スイッチ・チャンネルの動作位置が AFR レート -100% 以下のとき、通常のオート・リカバリー・モードが動作します。



ロール・フラット・スイッチ・チャンネルがニュートラルから - レート側のときにロールフラット機能が ACT になります。

ロール・フラット・スイッチ・チャンネルの動作位置の AFR レートの 1/2 がロールフラットが ON になるロール角です。

【例】ロール・フラット・スイッチ・チャンネル動作位置の AFR レートが -50% の場合で、ロール角が± 25° 以内ならロールフラット機能が ON になります。



S.BUS ベーシック項目のリセットを行います。
実行後は出荷時の初期値に戻ります。

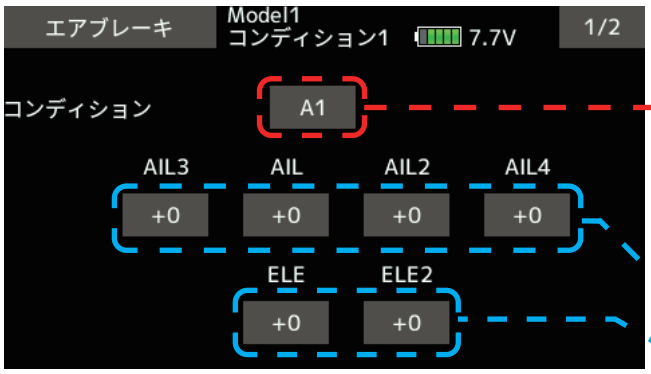
" リセット " をタップし確認画面で " はい " 押すと初期値にリセットされます。

エアブレーキ機能

送信機のエアブレーキ機能と同等の機能です。レート A1/A2 の 2 レートの設定が可能です。

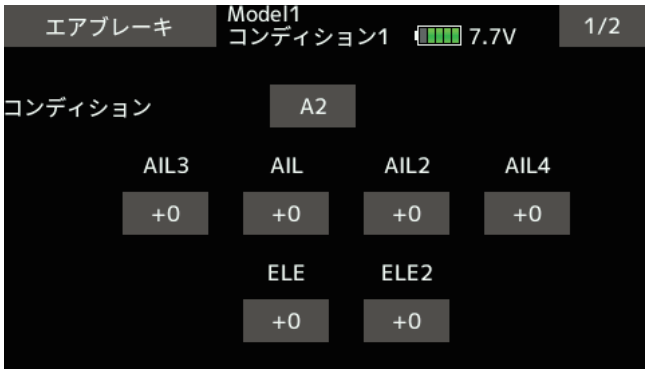
(動作量は送信機のエアブレーキ機能よりも、やや少なくなります。送信機のエアブレーキ機能を使用できない AVCS モードでも使用可能です。)

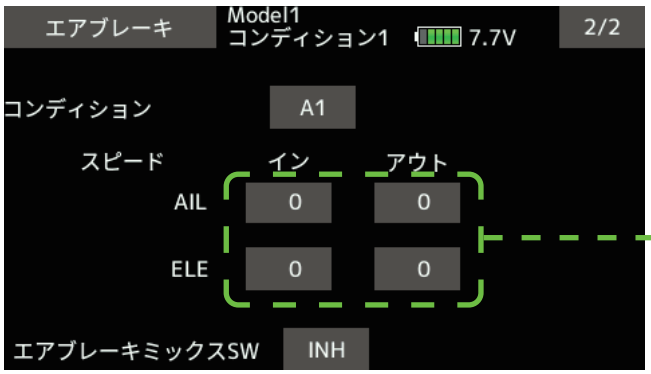
エアーブレーキ ON 状態でもロールフラットは機能します。



エアブレーキ Mix レートの No. 表示
エアブレーキ は A1 と A2 の 2 レートの設定が可能です。

各舵の動作レート (-250 ～ 0 ～ +250)

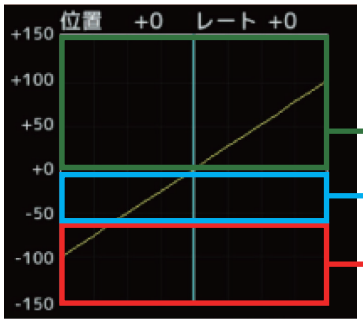




各舵の動作スピード設定
設定範囲：0 ～ 27
IN はエアブレーキ Mix が ON するときの動作スピードです。
OUT はエアブレーキ Mix が OFF するときのスピードです。
A1 ⇔ A2 の切替時は、ON するほう (IN 側) のスピード設定が優先されます。



エアブレーキ Mix の ON/OFF CH 設定
設定範囲；INH，CH1 ～ CH16，DG1，DG2
同一CHのパルス幅でA1とA2のレートが切り替わります。
送信機側の AFR で設定します。



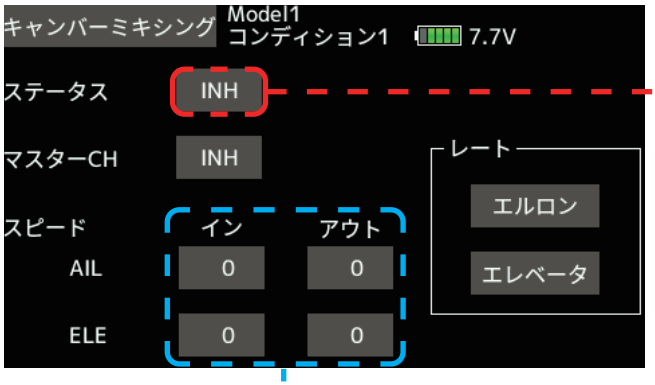
A1 も A2 も OFF の領域 (ニュートラルから + レート側)

A1 が ON で A2 が OFF の領域 (ニュートラルから -50%)

A1 が OFF で A2 が ON の領域 (-50% 以下)

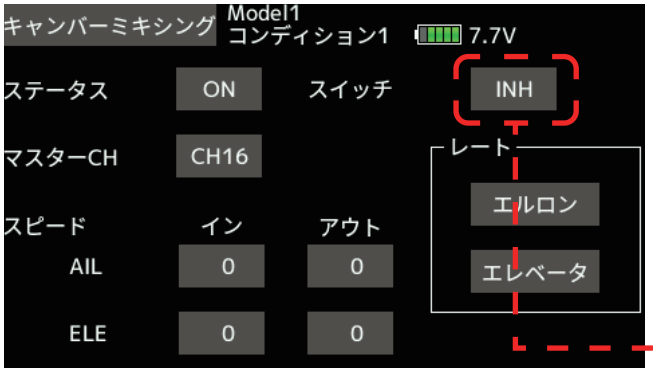
キャンバーミキシング機能

送信機のキャンバーミキシング機能と同等の機能です。
(送信機のキャンバーミキシング機能を使用できない AVCS モードでも使用可能です。)



Camber Mix ON/OFF 設定
[表示]
INH：INH
OFF：Camber Mix が ACT で、マスター CH 未設定の状態です。
ON：Camber Mix は ACT でマスター CH も設定されているが、ON/OFF CH 未設定の状態です。(Mixing 動作します。)
ACT：Camber Mix は ACT でマスター CH も ON/OFF CH も設定されている状態 です。

Camber Mix の動作スピード設定 (0 ～ 27)
Mixing OFF ⇒ ON 時と ON 中にマスター CH を操作したときは IN 側のレートで動作します。
Mixing ON ⇒ OFF 時は OUT 側のレートで動作 します。





Camber Mix スイッチ ON の領域（-50%以下）

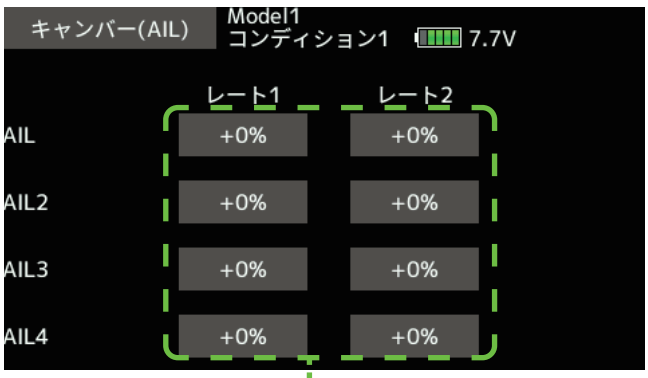
Camber Mix ON/OFF CH 設定
設定範囲：INH，CH1~CH16，DG1，DG2



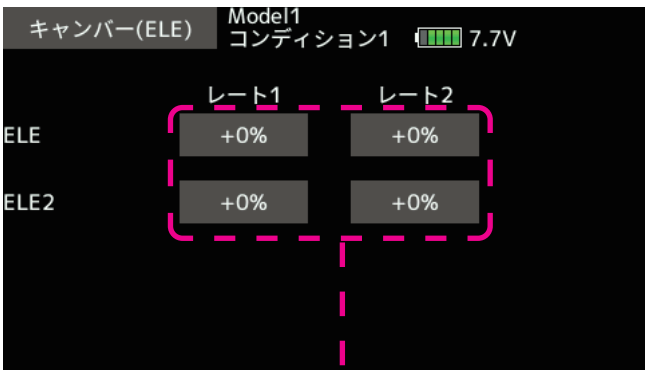
AIL 設定画面への遷移ボタン



ELE 設定画面への遷移ボタン

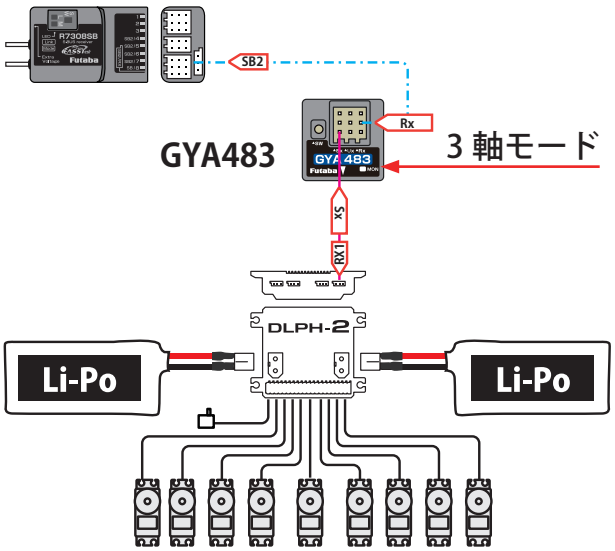


AIL の動作レート (-200 ～ 0 ～ +200)
アップ側とダウン側を別々に設定可能です。

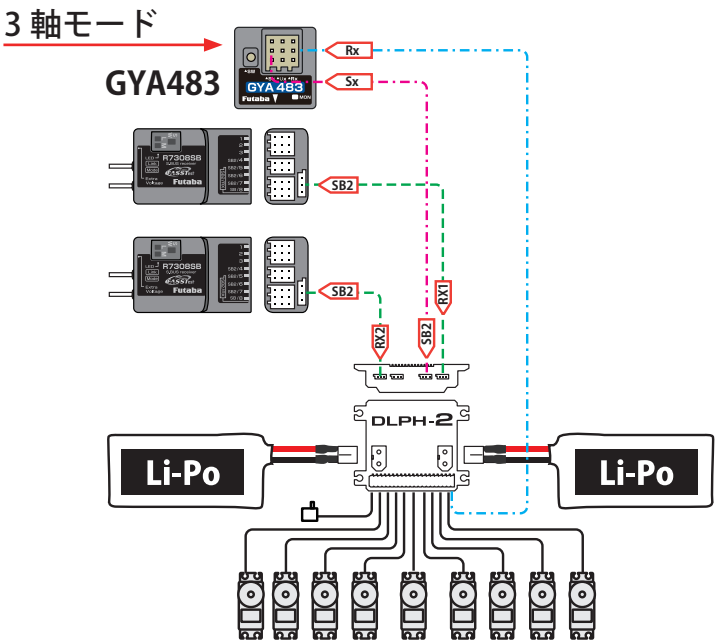


ELE の動作レート (-200 ～ 0 ～ +200)
アップ側とダウン側を別々に設定可能です。

受信機 1 個と DLPH-2 の接続例



受信機 2 個と DLPH-2 の接続例



詳細は DLPH-2 のマニュアルをご参照ください。