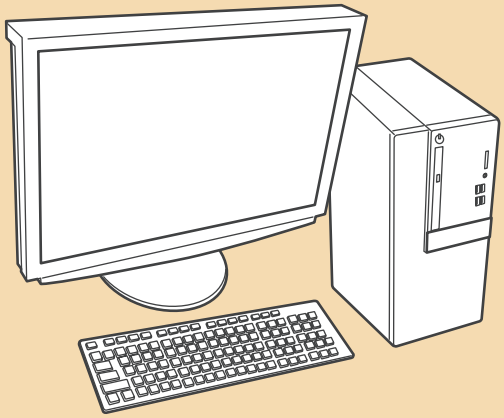
Futaba
1M23Z11307

T6PV ソフトウエアアップデート方法

T6PV は Futaba WEB サイト http://www.futaba.co.jp/ からデータをダウンロードして最新のソフトへ更新することができます。

必要なもの



インターネットに
接続可能なパソコン

マイクロSDカード (別売)

SD規格および、SDHC規格準拠のmicroSDカード

注意：アップデート中に T6PV バッテリーの残量が無くなると、アップデートに失敗します。バッテリー残量が 50％以下の時は、電池交換か充電式バッテリーの場合は充電してからアップデートしてください。

注意：アップデート後も T6PV 本体内のモデルデータはそのまま使用できますが、万一のため、アップデート前にモデルデータのバックアップをしてください。

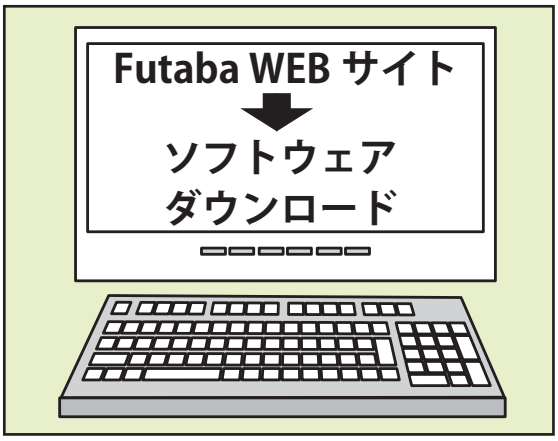
アップデートの方法

1. アップデートファイルを Futaba WEB よりお持ちの PC にダウンロードします。

   https://www.rc.futaba.co.jp/support/software

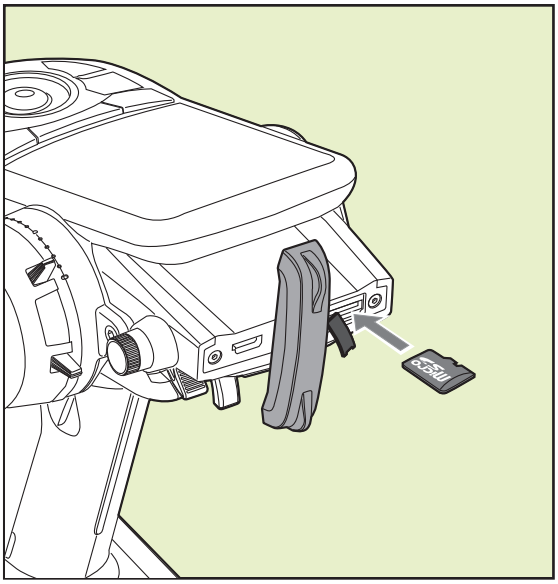
2. ダウンロードしたアップデートファイル（zip 圧縮形式）を展開（解凍）します。

3. PC にマイクロ SD カードを挿入して PC 上で展開した FUTABA フォルダをマイクロ SD カードへコピーします。
   既に microSD カード FUTABA フォルダがある場合、上書きしてください。

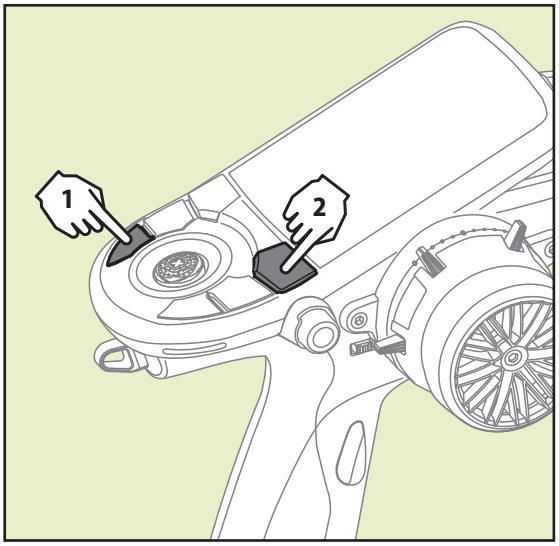




4. FUTABA フォルダをコピーしたマイクロ SD カードを T6PV へ挿入します。

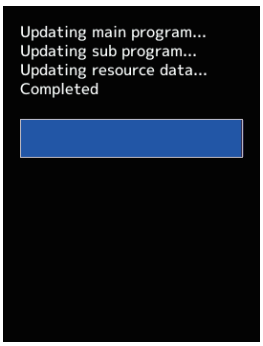


5. T6PV の 1.END ボタンを押しながら 2. 電源を ON します。アップデートが開始されます。





6. アップデートが正常に完了すると、以下の表示になります。



7. T6PV の電源を OFF してください。

アップデート中に異常が発生した場合、下記のエラーメッセージが表示されます。

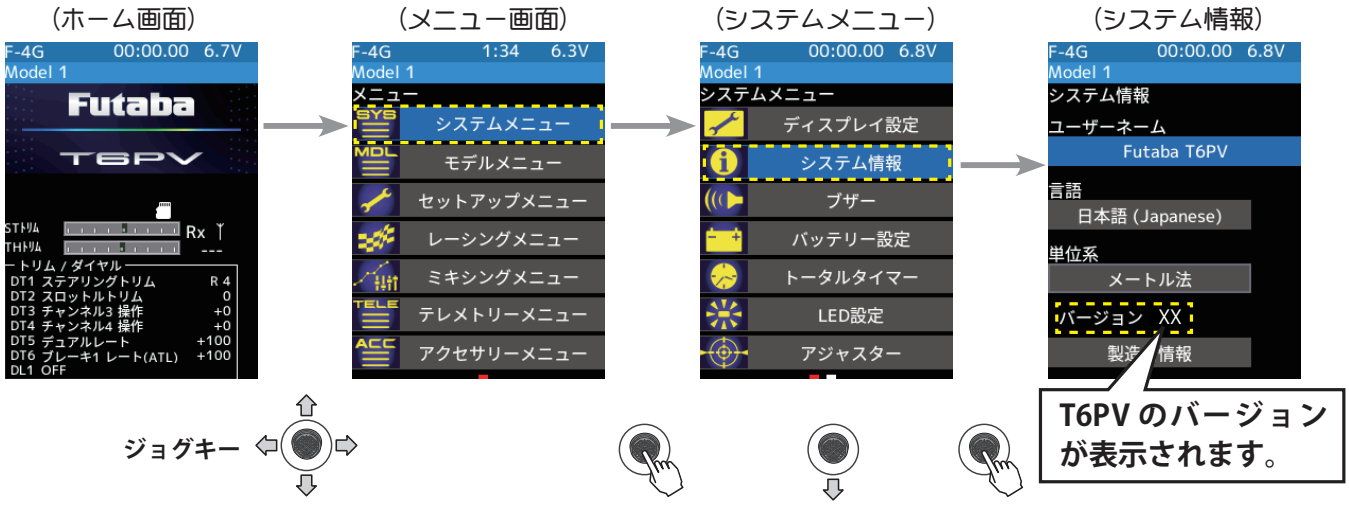
"Low battery."
バッテリー残量が少ないため、アップデートを中止しました。T6PV の電源を OFF にして、バッテリーを充電してから、再度アップデートを行ってください。

"Update file not found."
アップデートファイルが見つかりません。microSD カードに、T6PV の電源を OFF にして、マイクロ SD カードに正しくファイルがコピーされているか PC でご確認ください。

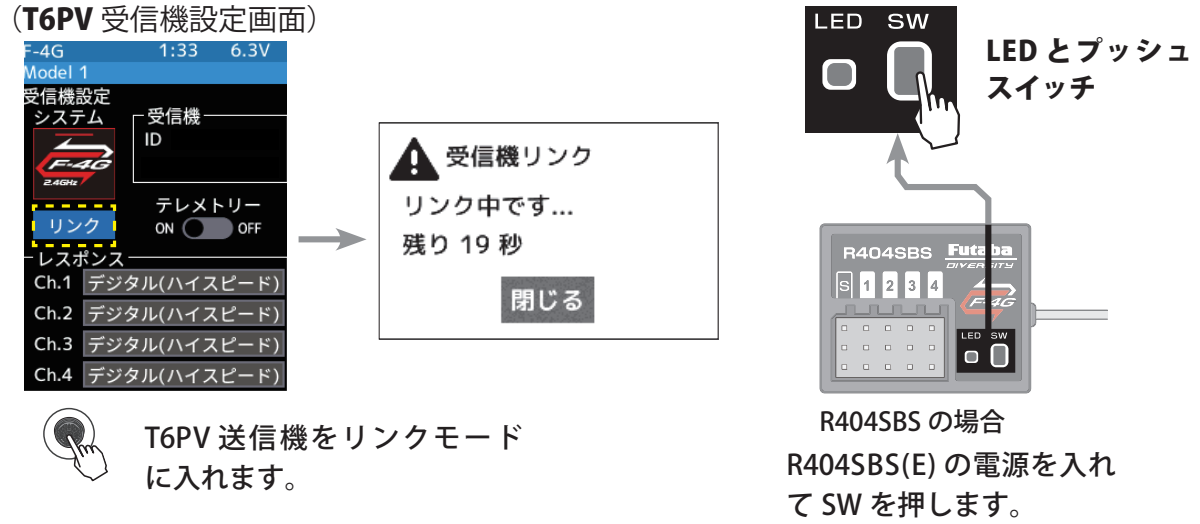
"Broken file."
アップデートファイルが壊れているか、異なる機種用のアップデートファイルです。T6PV の電源を OFF にして、PC でマイクロ SD カードのファイルをご確認ください。

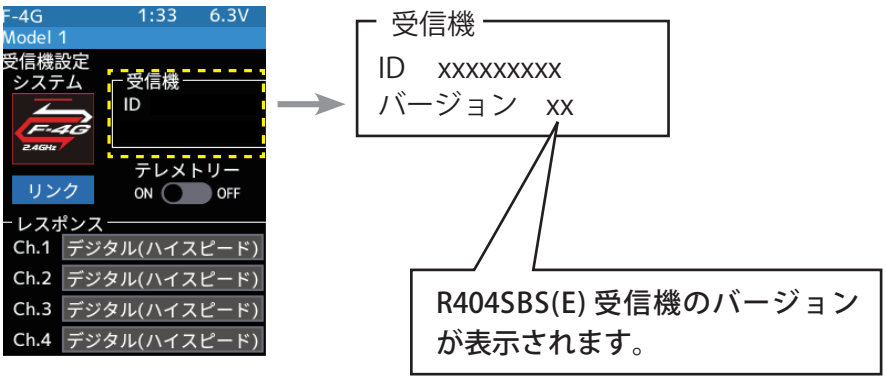
"Write error."
書き込みエラーです。何度も発生する場合は、カスタマーサービスに点検をご依頼ください。

T6PV バージョン確認方法



R404SBS(E) バージョン確認方法

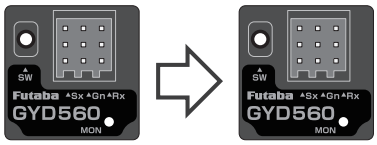




T6PV ソフトウェア・アップデート内容
Ver.5.0

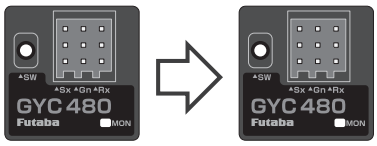
1. ジャイロ設定データのコピー

ジャイロリンク画面で、同一品種のジャイロ間で設定値をコピーできるようになりました。



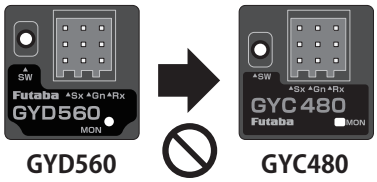
GYD560 (A)　GYD560 (B)

同一品種 GYD560(A) のデータを GYD560(B) へコピーできます。



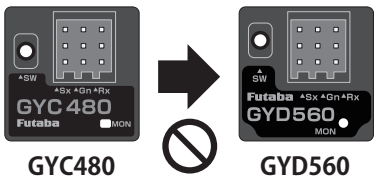
GYC480 (A)　GYC480 (B)

同一品種 GYC480(A) のデータを GYC480(B) へコピーできます。



GYD560　GYC480

別品種 GYD560 のデータは GYC480 へコピーできません。

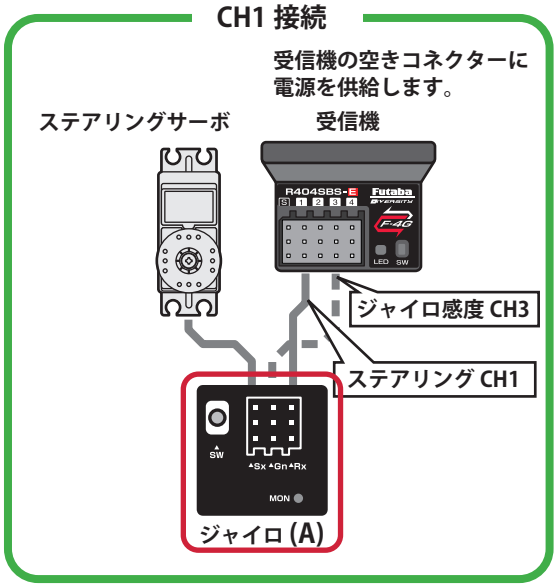


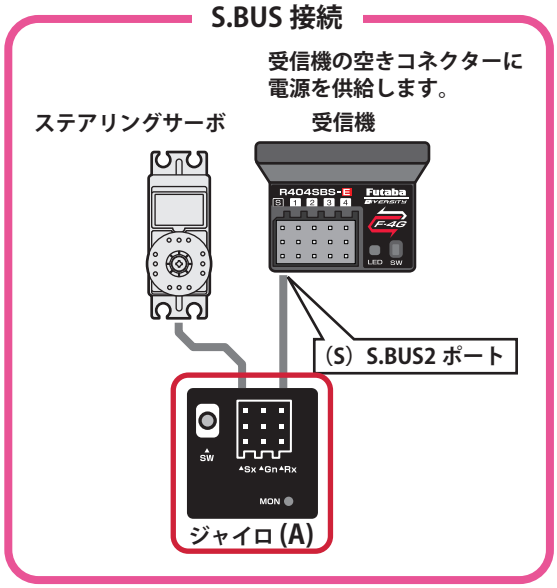
GYC480　GYD560

別品種 GYC480 のデータは GYD560 へコピーできません。

●ジャイロ (A) からジャイロ (B) へ設定データをコピーする例

1. 受信機とジャイロ (A) を接続します。

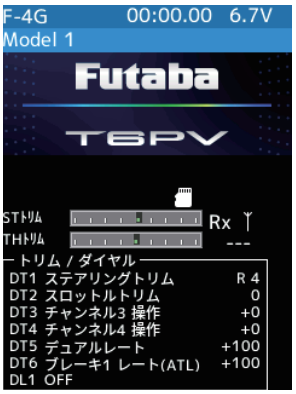




2. 送信機の " ジャイロリンク " を呼び出します。

3. ジャイロリンク画面で下図の接続方法に合わせて選択します。

（ホーム画面）



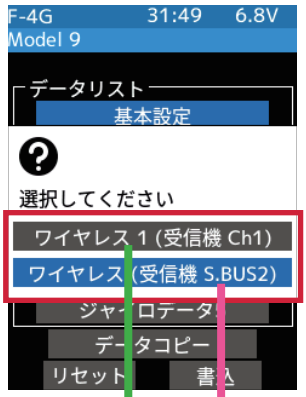
（メニュー画面）



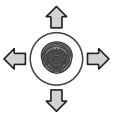
（アクセサリーメニュー画面）



（ジャイロリンク画面）

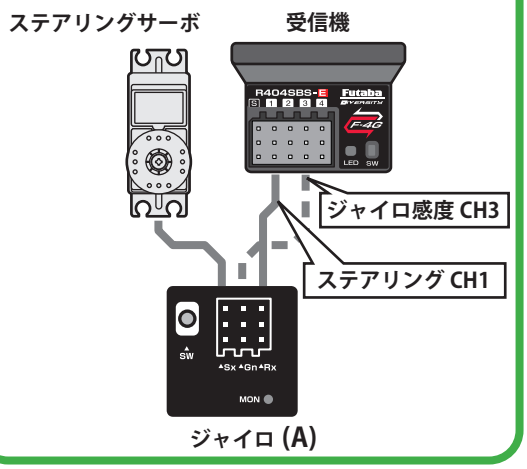


ジョグキー



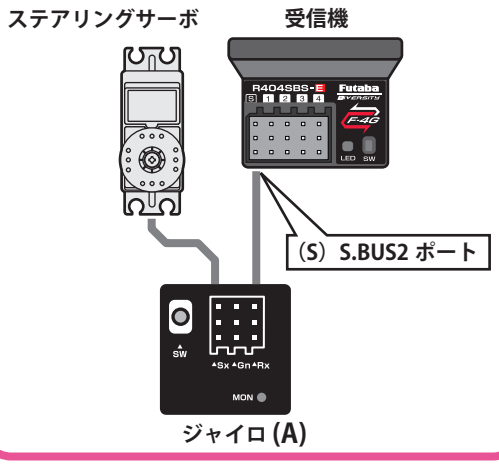
CH1 接続

受信機の空きコネクターに電源を供給します。

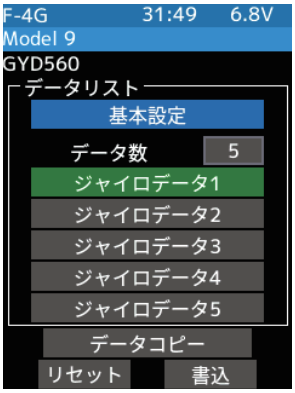


S.BUS 接続

受信機の空きコネクターに電源を供給します。



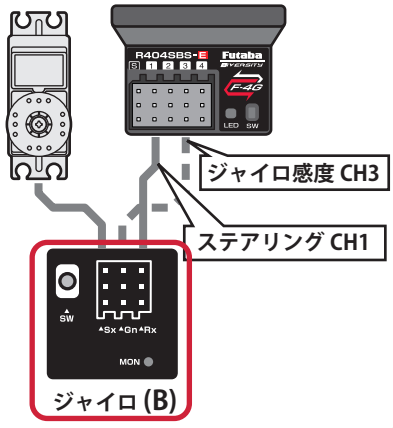
4. ジャイロ (A) のデータが送信機に読み込まれました。



5. 受信機とジャイロ (B) を接続します。

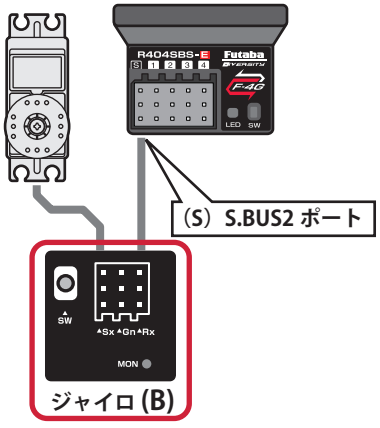
CH1 接続

受信機の空きコネクターに電源を供給します。

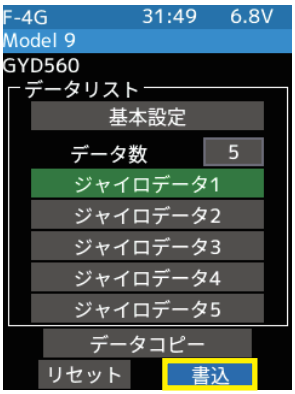


S.BUS 接続

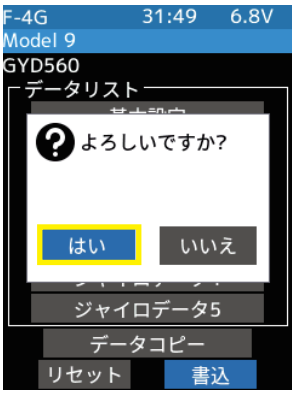
受信機の空きコネクターに電源を供給します。



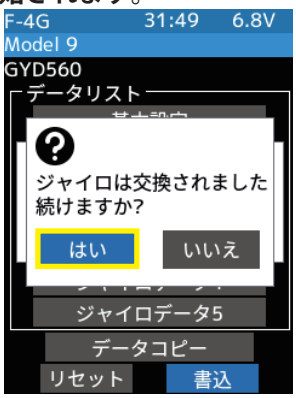
6. " 書込 " を押します。



7. 確認画面で " はい " を押します。



8. 再度確認画面がでます。" はい " を押してジャイロ (B) へコピーが開始されます。



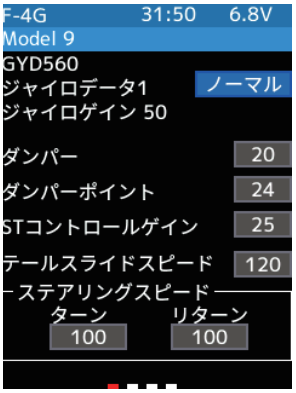


9. コピー完了。" 閉じる " を押してください。

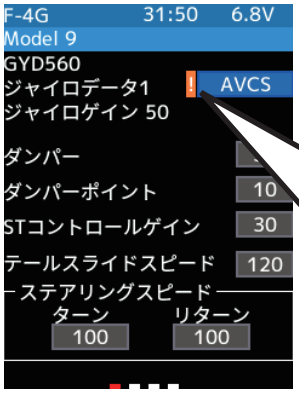
2. ジャイロ感度ノーマル /AVCS が異なる場合の注意表示

ジャイロリンク画面で、GYD560、GYC480 ジャイロの現在感度モード（ノーマル /AVCS）が表示と異なるとき注意インジケータを表示するようになりました。

実際のジャイロ感度がノーマルの場合



実際のジャイロ感度がノーマルの場合



設定画面と実際のジャイロ感度モード (ノーマル /AVCS) が異なった場合表示します。

3. MiniZ（REAL TIME ICS MiniZ）設定で、ST 停止制御の設定項目を追加



ST 停止制御（ブレーキ特性設定）で設定できる項目を追加（Mid.Ov.）しました。

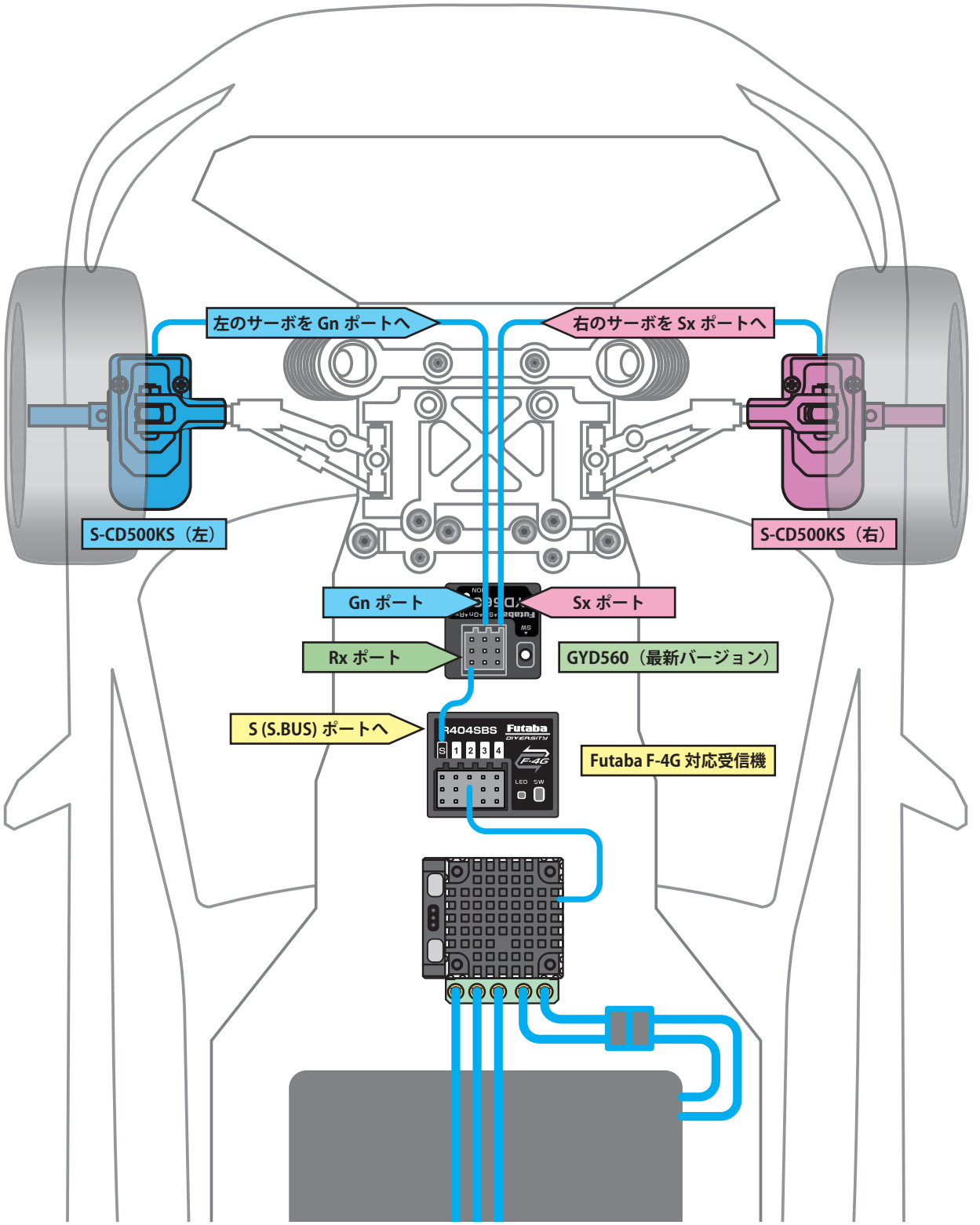
T6PV ソフトウェア・アップデート内容
Ver.4.0

1. ナックルサーボ S-CD500KS 対応

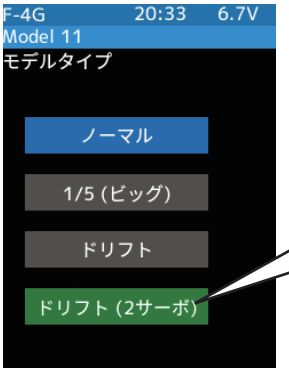
●ナックルサーボの接続方法

ナックルサーボは 1 車体に 2 個必要です。

ナックルサーボには最新バージョンにアップデートされた GYD560 × 1 が必要です。



●送信機の設定



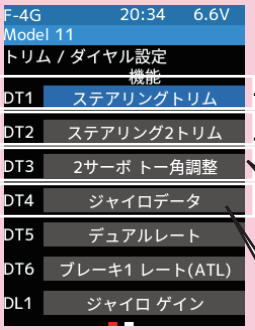
◆モデルメニュー→モデルタイプ

ドリフト（2 サーボ）が追加されました。

ナックルサーボを使用する場合はじめに
このモデルタイプを選択します。

モデルタイプ→ドリフト（2 サーボ）の主な初期設定

●トリム / ダイヤル設定



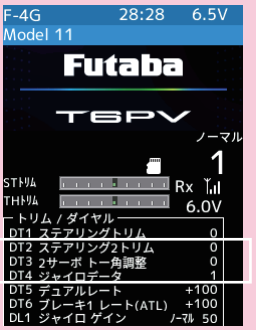
右サーボのトリム設定

左サーボのトリム設定

左右サーボの同時操作トリム
左右サーボが逆方向に動作して
トーイン / トーアウトが簡単に設定可能

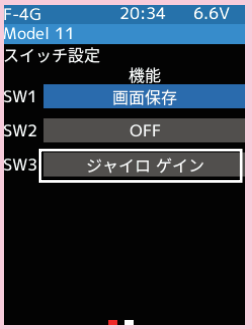
ジャイロ側設定データのグループ
（ジャイロデータ）の切替機能

●ホーム画面



ホーム画面に追加

●スイッチ設定



ジャイロゲイン（AVCS/ ノーマル）の
切替

●ジャイロミキシング



ジャイロゲインは 2 レート（AVCS/
ノーマル）設定可能

●ミキシングメニュー



ナックルサーボミキシング追加

ナックルサーボ S-CD500KS 対応

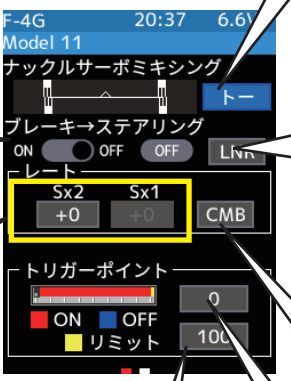
●ナックルサーボミキシングの設定



◆ミキシングメニュー→ナックルサーボミキシング

ここでは下記のミキシングが設定できます。
●ブレーキ操作からステアリングへのミキシング
○アクセル操作からステアリングへのミキシング

●ブレーキ→ステアリングへのミキシングの設定



トー：ステアリング操作に関係なく、トリガーのブレーキ操作でステアリング・サーボの動作量が変化するモード

ステア：トリガーのブレーキ操作で、ステアリングの操作方向に合わせてステアリング・サーボの動作量が変化するモード

LNR（リニア・モード）：
トリガーのブレーキ操作に応じてミキシング量が変化するモード

OFS（オフセット・モード）：
一定のオフセット量が加算されるモード

ミキシングの ON/OFF

ミキシング量の設定

CMB モード時は左右で同レートを設定

SEP モード時は左右を個別にレート設定可能

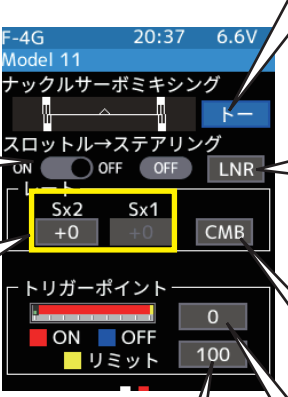
CMB（コンビ・モード）：
左右のサーボのミキシング量を同時に設定するモード

SEP（セパレート・モード）：
左右のサーボのミキシング量を個別に設定するモード

ミキシングが ON するトリガー位置を設定
0%→ニュートラル位置
100% →ブレーキ最大の位置

LNR モード時のミキシング量の増加が停止するポイントの設定
トリガー位置がこのポイント以降はミキシング量は増加しない

○スロットル→ステアリングへのミキシングの設定



トー：ステアリング操作に関係なく、トリガーのスロットル操作でステアリング・サーボの動作量が変化するモード

ステア：トリガーのスロットル操作で、ステアリングの操作方向に合わせてステアリング・サーボの動作量が変化するモード

ミキシングの ON/OFF

LNR（リニア・モード）：
トリガーのスロットル操作に応じてミキシング量が変化するモード

OFS（オフセット・モード）：
一定のオフセット量が加算されるモード

ミキシング量の設定

CMB モード時は左右で同レートを設定

SEP モード時は左右を個別にレート設定可能

CMB（コンビ・モード）：
左右のサーボのミキシング量を同時に設定するモード

SEP（セパレート・モード）：
左右のサーボのミキシング量を個別に設定するモード

ミキシングが ON するトリガー位置を設定
0%→ニュートラル位置
100% →ブレーキ最大の位置

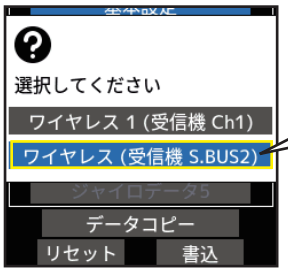
LNR モード時のミキシング量の増加が停止するポイントの設定
トリガー位置がこのポイント以降はミキシング量は増加しない

●ジャイロの設定

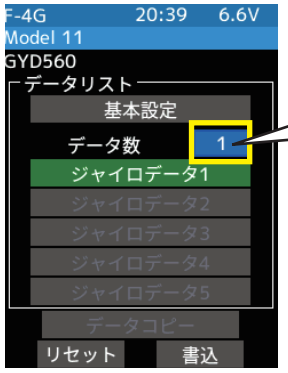


◆アクセサリーメニュー→ジャイロリンク

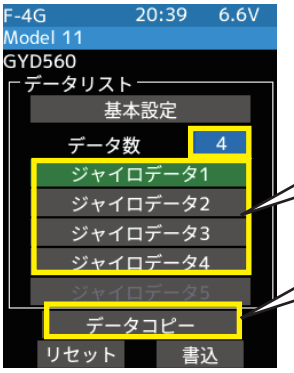
ジャイロの設定を行なうにはジャイロリンクを選択します。



ナックルサーボ使用時はこちらを選択します。



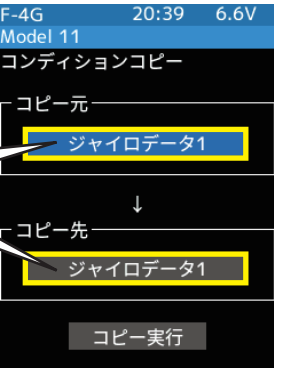
使用するジャイロデータの個数を設定します。

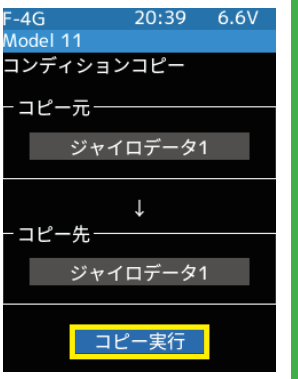


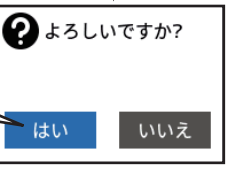
設定したデータ数に応じて設定ボタンが有効化されます。

データ数が複数の場合コピー機能が便利です。

コピー元とコピー先をそれぞれ設定できます。

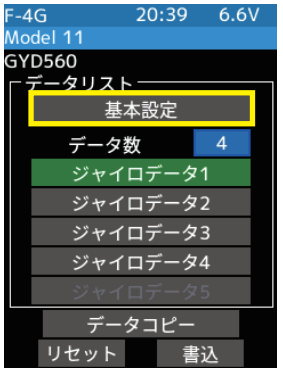


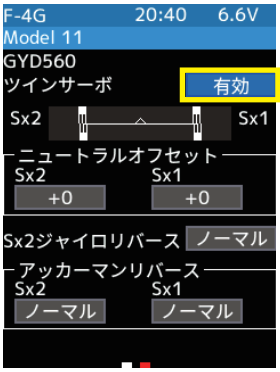




[はい] を選択するとコピー実行します。

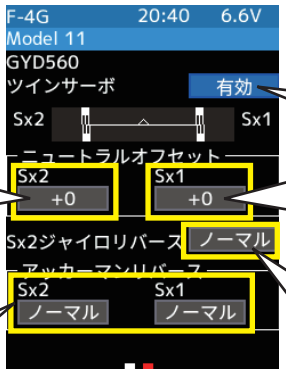
[いいえ] を選択するとキャンセルします。







有効：ナックルサーボ
無効：通常のシングルサーボ



[有効]の場合、2nd サーボ（Sx2）の設定項目が表示されます。
この設定を変更した場合は、一旦、ジャイロの電源を入れ直してください。再起動後に機能が有効になります。

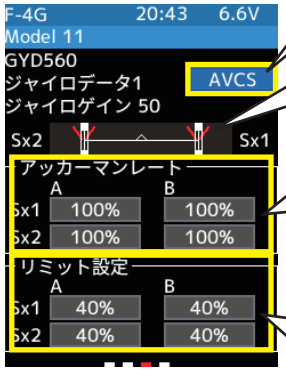
2nd サーボ（Sx2）のニュートラル調整

1st サーボ（Sx1）のニュートラル調整

2nd サーボ (Sx2) のジャイロ方向の設定です。
1st サーボ (Sx2) のジャイロ動作方向は 1/2 ページのリバースで設定します。

ジャイロデータの設定項目のアッカーマンレートのレート A とレート B の動作方向を設定します。
通常はノーマルで使用してください。

●ジャイロリンクのジャイロデータに 3/4 と 4/4 ページが追加されました。

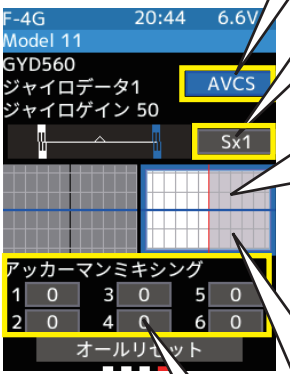


AVCS 用とノーマル用の設定データを別々に設定可能です。AVCS 用とノーマル用の切替をこのボタンで行ないます。

赤のラインはリミット設定値を反映します。

レート A とレート B の動作量に差をつけることで、アッカーマン動作を設定できます。

1st サーボと 2nd サーボの最大動作量を設定します。ジャイロデータごとに設定できます。



AVCS 用とノーマル用の設定データを別々に設定可能です。AVCS 用とノーマル用の切替をこのボタンで行ないます。

設定するサーボを Sx1 と Sx2 で切替ます。

アッカーマン動作に 12 ポイントのカーブをつけられます。最終的な動作量はカーブによるレートと 3/4 ページのアッカーマンレートを合算したレート値で決まります。

設定ポイントのある方向のグラフの背景色を白色で示します。ステアリング・ホイールを操作すると設定対象の方向が切替わり、グラフの背景色も切替わります。

ステアリング・ホイールを操作するとカーブ設定の対象を右回転操作方向と左回転操作方向で切替えます。
（グラフの背景色が白色側の設定ポイントが表示されます。）

2. F-4G レスポンス設定 ESC モード追加

F-4G のレスポンス設定に**「ESC モード」**を追加しました。ESC を接続するチャンネルを**「ESC モード」**に設定すると、従来の「デジタル (ハイスピードモード)」より ESC の操作レスポンスが向上します。

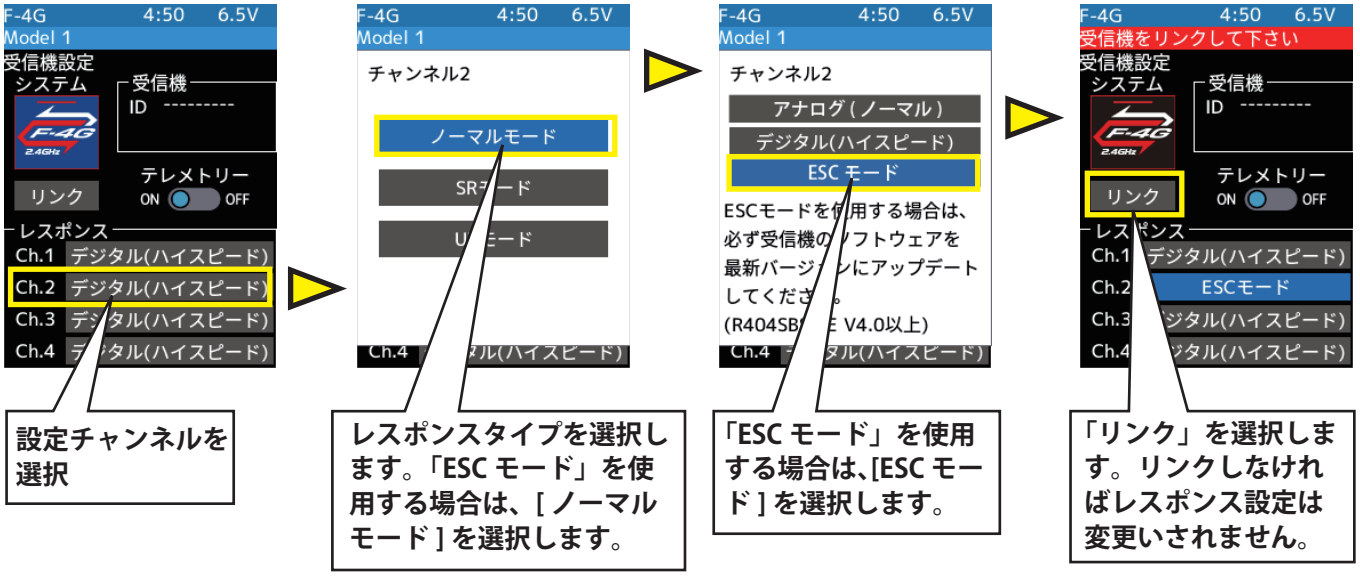
ESC モードを使用する場合は、必ず受信機を対応ソフトウェアにバージョンアップしてください。
ESC モード非対応の受信機に ESC モードを設定すると、誤動作する場合があります。

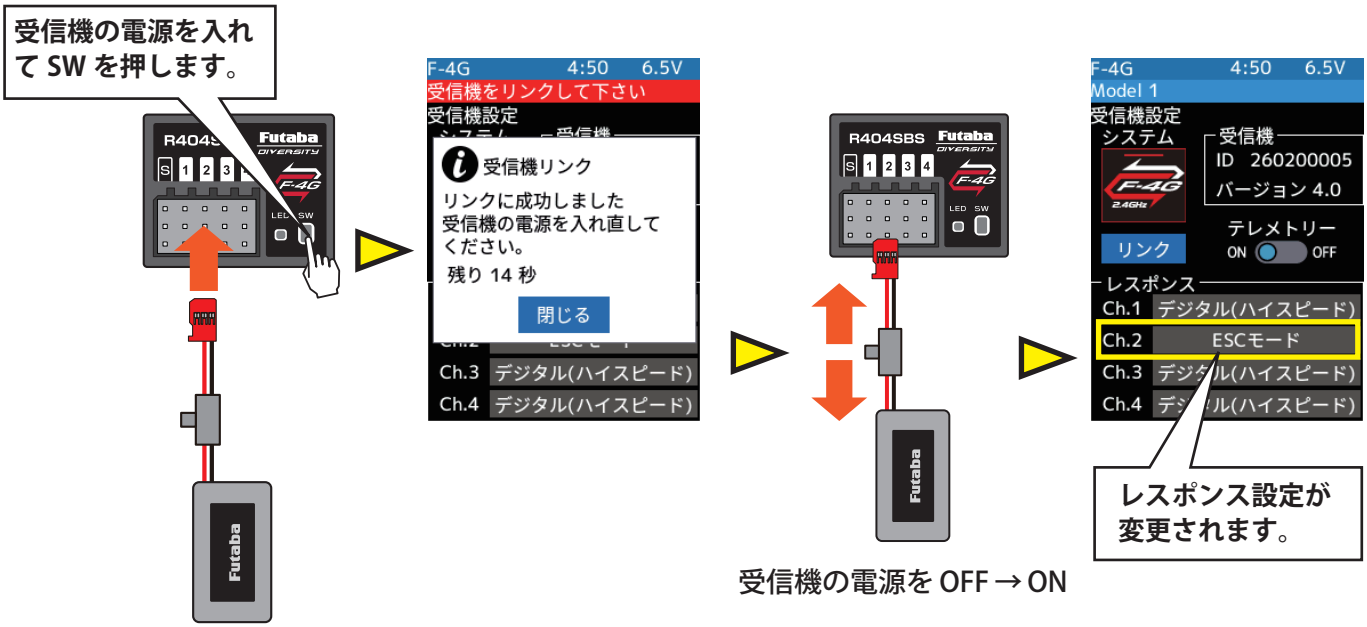
ESC モード対応受信機 → R404SBS/R404SBS-E V4.0 以降

ご使用の ESC が ESC モードで動作しない場合は、送信機のレスポンス設定を「デジタル (ハイスピード)」または「アナログ (ノーマル)」に設定してください。

アナログサーボを使用する場合は、レスポンス設定を「アナログ (ノーマル)」に設定してください。

●設定方法





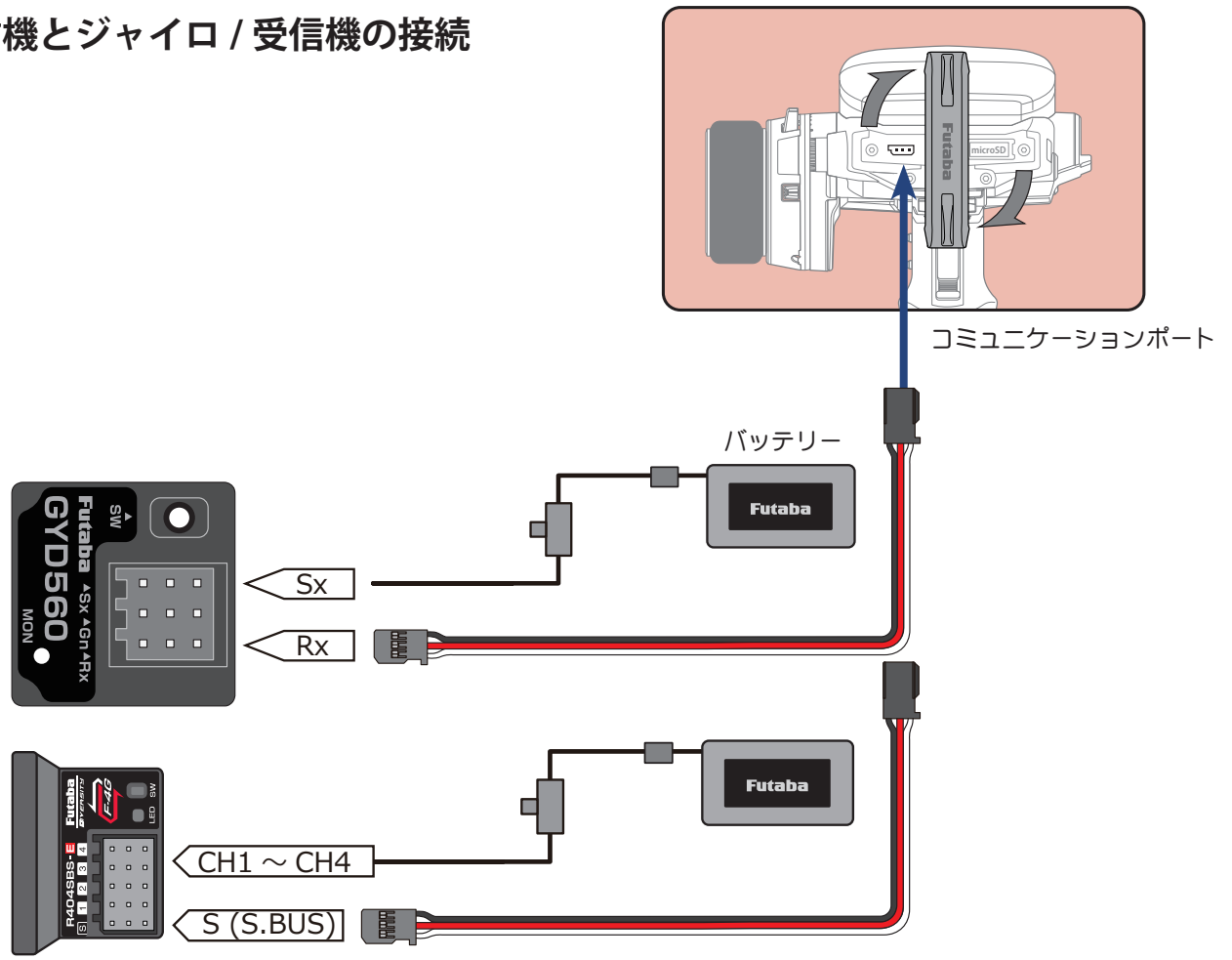
3. ジャイロアップデート追加および受信機アップデートの変更

送信機からジャイロ及び受信機のソフトウエアをアップデートします。

1. アップデートの準備

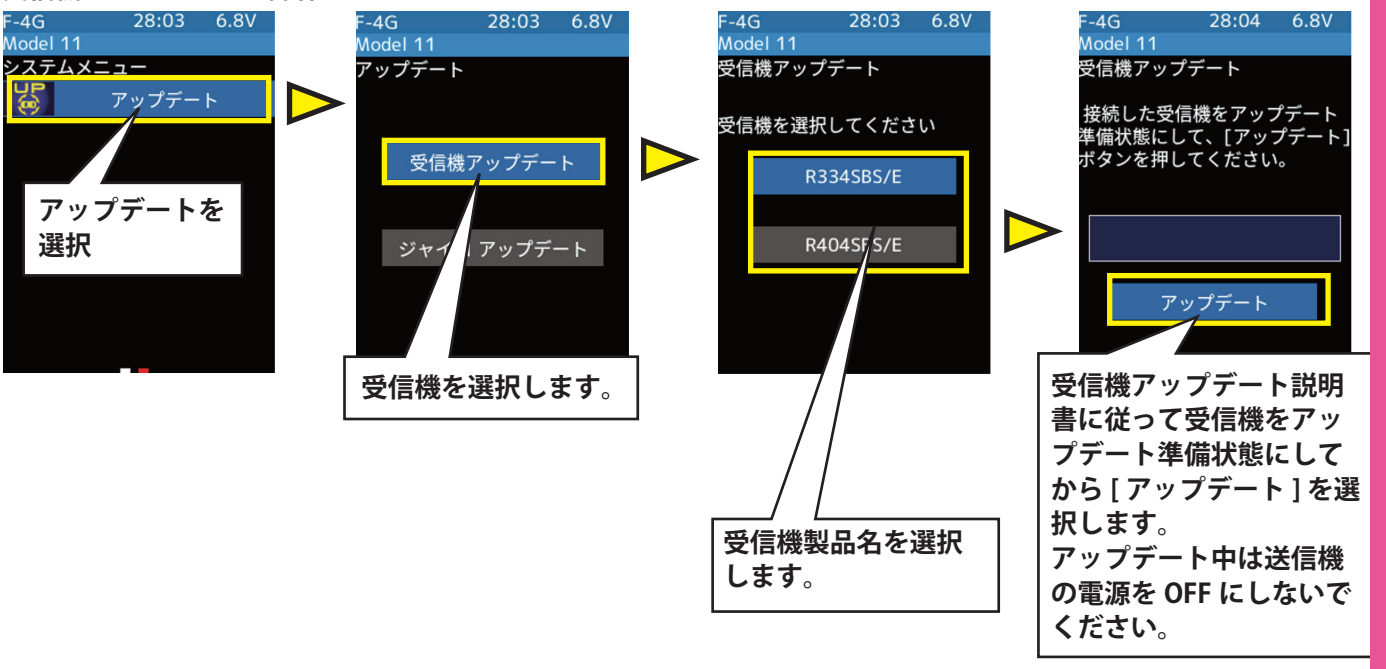
Futaba WEB よりアップデートファイルをダウンロードして展開（解凍）します。
展開した FUTABA フォルダをマイクロ MD カードへコピーします。

2. 送信機とジャイロ / 受信機の接続

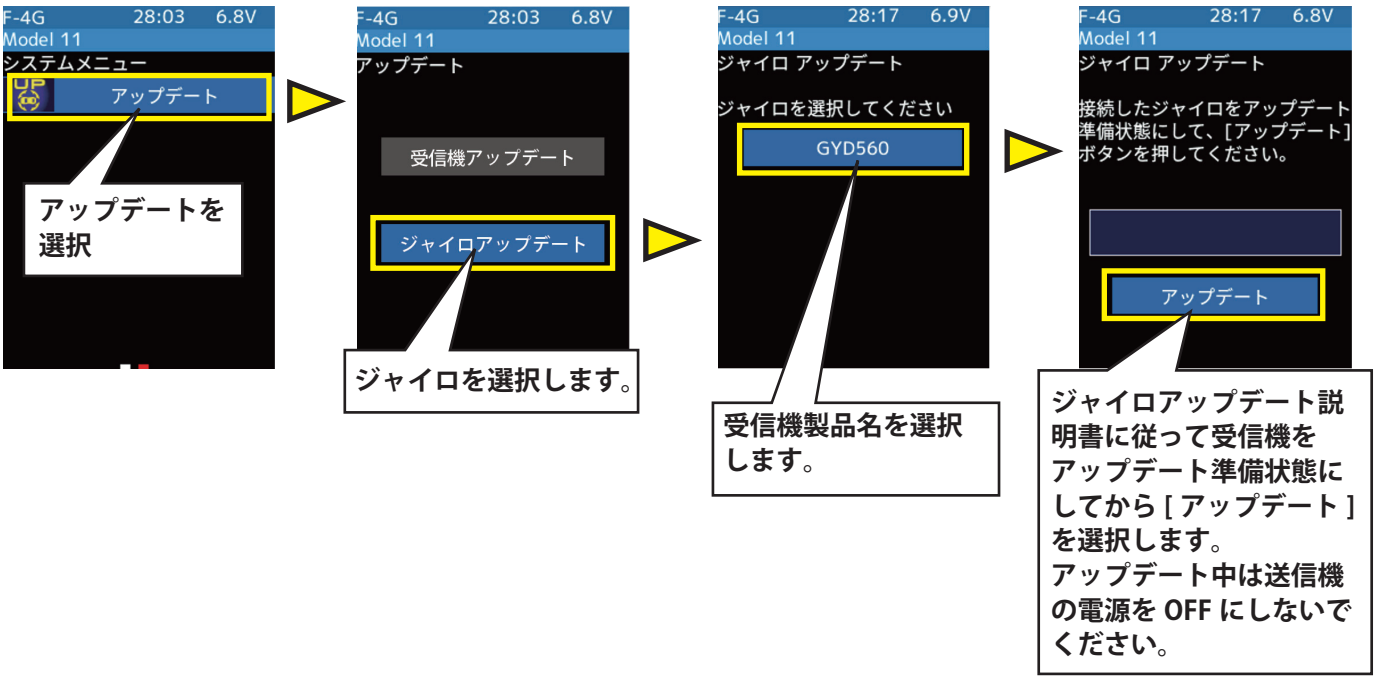


3. 送信機の操作

○受信機のアップデート操作



○ジャイロのアップデート操作



4. 動作の確認

アップデートが完了するとメッセージが表示されます。受信機 / ジャイロの電源を OFF にしてください。
走行（走航）前に、正常に動作することを確認してください。

5. 終了

終了する場合は、ホームボタンを押してシステムメニュー画面に戻ります。または、ホームボタン長押しでホーム画面に戻ります。

エラーメッセージの表示

次のような場合にはエラーメッセージが表示されます。状況を確認して最初からやり直してください。

- 受信機 / ジャイロがアップデート準備状態になっていない。
- ケーブルが接続されていない（外れた）。
- 電源が切れた。
- microSD カードが挿入されていない。
- microSD カードにアップデートファイルが正常にコピーされていない。

4. MINI-Z EVO2 モード時の通信品質を改善しました。

T6PV ソフトウェア・アップデート内容
Ver.3.0

1. ボート対応　チルトミキシングを追加

RC ボートに有効なチルトミキシングが追加されました。

チルトミキシング

この機能は、ボートで船外エンジンを使用し、ラダー (ステアリング) からフラップ、および、フラップからラダーへの双方向のミキシングをかけ、ラダー動作とチルトミキシング動作を 2 サーボで操作できるようにするミキシングです。

ステアリングスティックでラダー操作、フラップチャンネル (Ch.3 か Ch.4 または、その他の空きチャンネル）でチルトミキシングが操作できます。

他の機能の設定値による、チルトミキシングへの影響について

ステアリング側のエンドポイント機能、カーブ機能、スピード機能、または D/R 機能の設定は、フラップチャンネル側の動作にも影響します。ただし、ステアリング側にリバース機能の設定をしてもフラップチャンネルはリバースにはなりません。

チルトミキシング画面は、次の方法で表示します。



ミキシング機能は、Ch.3 ／ 4 または、その他の空きチャンネルに割り当てます。他のミキシングで使用しているチャンネルは使用できません。チャンネルが不足する場合は、他のミキシングを解除してください。

チルトミキシングの調整方法

(準備)

- トリム／ダイヤル設定（セットアップメニュー）で、ダイヤル DL1 または、デジタルトリム DT1 ～ DT6 のどれかを " フラップ " に設定してください。

1 (チルトミキシング機能の ON/OFF)

ミキシングの **(●OFF)** をジョグキーで選択し [+][-] ボタンで **(●ON)** にします。

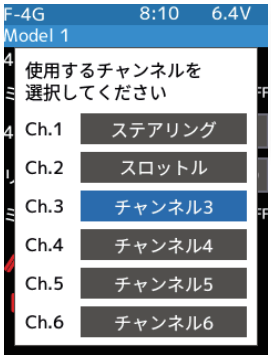
"(●OFF)"：機能 OFF
"(ON●)"：機能が ON の状態



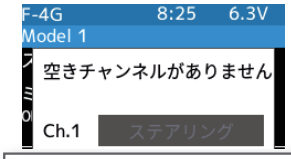
2 (使用チャンネルの設定)

チルトに使用するチャンネルを設定する画面が表示されます。フラップを接続した Ch.3 ／ 4 または、その他の空きチャンネルをジョグキーで選択して押します。

●すべてのチャンネルが、使用されていると「空きチャンネルがありません」という画面が表示されますので、他のミキシングを OFF にするなどして空きチャンネルを作ってください。セットアップメニュー→チャンネル設定画面で使用しているミキシングが確認できます。



選択システムによりチャンネル数は異なります。



空きチャンネルがない場合 END ボタンを押し他のミキシングを OFF にするなどして空きチャンネルを作る。

チャンネルの選択

●ポップアップ画面をジョグキーで選択。

3 (フラップレート確認調整)

[フラップレート値] をジョグキーで選択して **[+]、[−]** ボタンで、フラップの動作量を調整します。



4 (ラダー⇒フラップへのミキシング量の調整)

[ラダー⇒フラップ値] をジョグキーで選択して **[+]、[−]** ボタンで、ラダー⇒フラップへのミキシング量を調整します。

5 (フラップ⇒ラダーへのミキシング量の調整)

[フラップ⇒ラダー値] をジョグキーで選択して **[+]、[−]** ボタンで、フラップ⇒ラダーへのミキシング量を調整します。

6

終了する場合は、**END ボタン**を２回押してミキシングメニュー画面に戻ります。または、**END ボタン**を長押しでホーム画面に戻ります。

ダイヤルやデジタルトリムでのレート調整

トリム／ダイヤル設定（セットアップメニュー）を使ってミキシングレートを、ダイヤル DL1 やデジタルトリム DT1 ～ DT6 などでコントロールすることができます。

2. GPS センサー対応

当社製 GPS ユニット「SBS-01G/02G」に対応しました。

テレメトリー：GPS

別売の SBS-01G/02G（GPS センサー）を車体に搭載すると、GPS 衛星からの電波を受信して、モデルの位置、スピードの情報を送信機で見ることができます。

- 別売の GPS センサーが必要です。搭載／接続／使用方法はセンサーの説明書にしたがってください。
- 電源投入後に GPS を測位するまでにしばらく時間がかかります。モデルを動かさずに、GPS センサーの LED が緑点灯になるまでお待ちください。LED が緑点灯後も距離表示が安定しない場合は、基準位置設定をしてください。
- 基本的に GPS 衛星を使用しますので、屋内では受信できません。また、周囲環境やコースなどの条件により、正確な距離とスピードを表示できない場合があります。
- 音声機能は非対応です。
- バイブレーター機能は非対応です。
- アラームの設定方向は上限側のみです。（下限側の設定はありません）

テレメトリー画面







現在の距離表示

送信機が ON してからの最長距離の表示

＊ここをジョグキーで選択して押すとリセットし、その時点から再計測を始める。

アラーム ON/OFF の設定
リミット距離を設定
（設定値を上回った時アラームが作動する。）

基準位置の設定

電源投入後に GPS を測位するまでにしばらく時間がかかります。車体を動かさずに、GPS センサーの LED が緑点灯になるまでお待ちください。LED が緑点灯後も距離表示が安定しない場合、また、車体が移動した場所を新たに基準値に設定する場合は、基準位置設定をしてください。

（リセット操作）

距離／スピードのどちらの画面でも構いませんので、[基準位置設定] をジョグキーで選択して押します。距離がリセットされます。その後、再度、[基準位置設定] を押すまで、リセットを行った地点からの距離が表示されます。



現在のスピードを表示

送信機が ON してからの最高速の表示

＊ここをジョグキーで選択して押すとリセットし、その時点から再計測を始める。

アラーム ON/OFF の設定
リミット速度を設定
（設定値を上回った時アラームが作動する。）

基準位置の設定
（上記の距離と同じです。）

衛星の受信状況

測定基準位置
（緯度 / 経度）の表示

●上段：
現在の距離／スピード表示
●下段：
送信機が ON してからの測定最長距離／最高速の表示
＊ここをジョグキーで選択して押すとするとリセットその時点から再計測を始める。

Ver.2.0

1. サーボ HPS-CD701, S-CD400, S-C401 対応

UR モード /SR 対応サーボに、HPS-CD701, S-CD400, S-C401 が追加されました。

(注意)

- **S-CD400、S-C401 は、UR モードは UR1 のみ使用可能です。UR2, UR3, UR4 は使用できません。**
- **S-CD400、S-C401 は、駆動周波数設定に対応しておりません。**
- **S-CD400、S-C401 を UR1 モードに設定した場合、ストレッチャーゲイン設定値の上限が 4.000 になります。**

2. Kyosho MINI-Z EVO2 レシーバーユニット V2(82046) REAL TIME ICS MiniZ パラメーター設定値の変更

[スロットル] パラメーター設定の以下 2 点が変更されました。

- **[起動パンチ] 設定値を 0~10 から 0~100 (1 ステップ）へ変更**
- **[モーター駆動タイミング] 設定値を 0~8 から 0~7 へ変更**

3. ジャイロ GYD560, GYC480 対応

カー用ジャイロ GYD560, GYC480 のワイヤレスパラメーター設定が送信機で可能になりました。

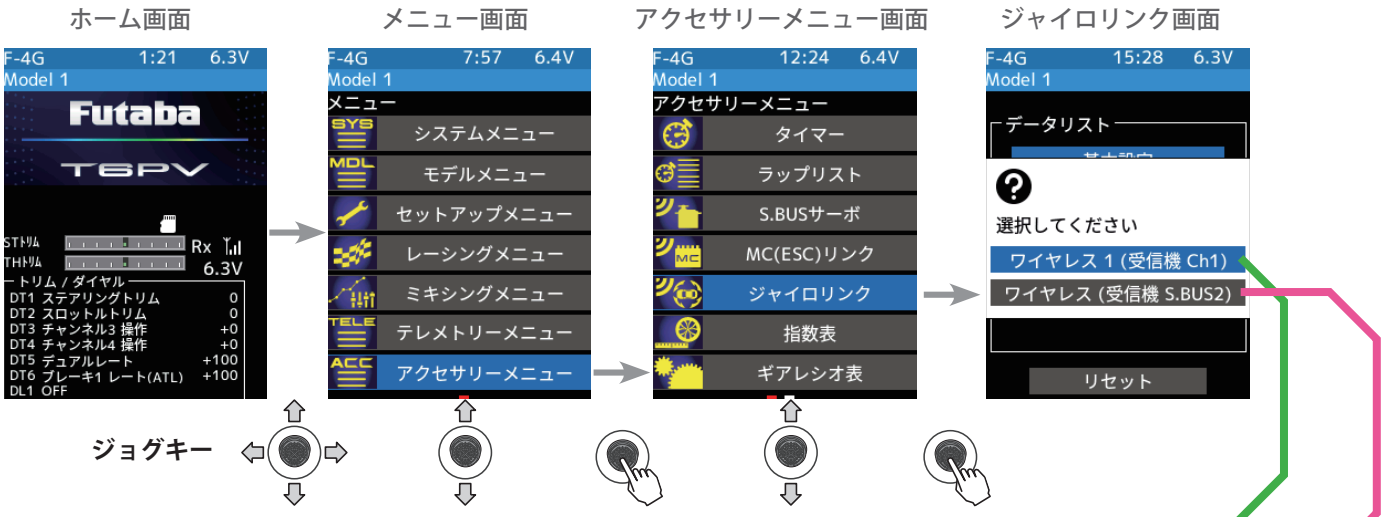
＊ F-4G システムのみ

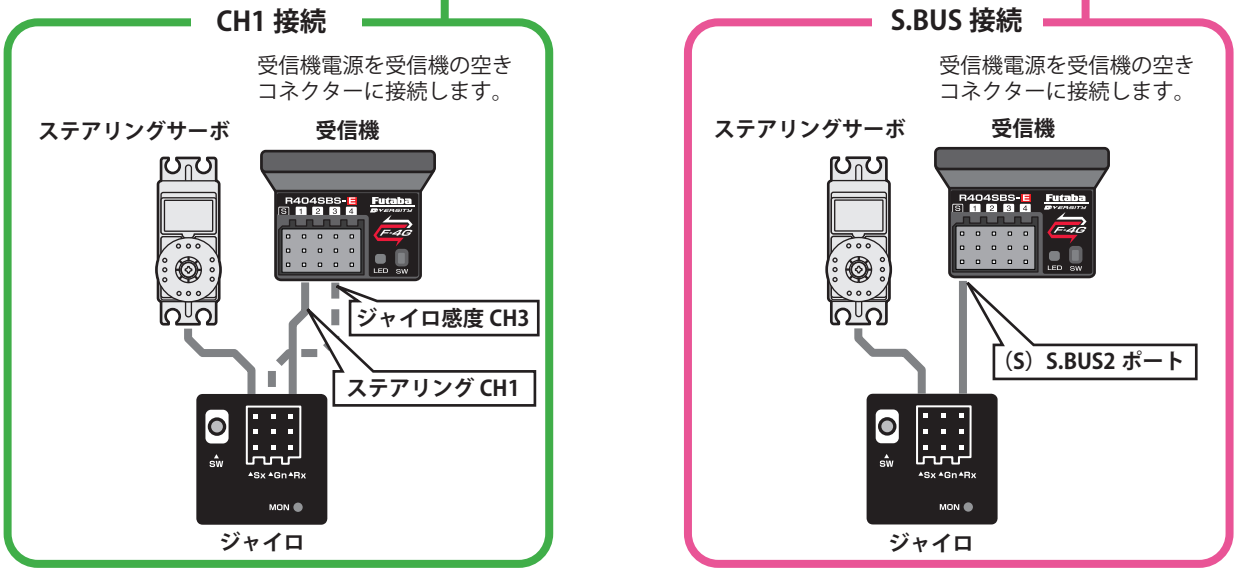
＊受信機 R404SBS シリーズのアップデートが必要です。（Ver.3.0~）

GYD560, GYC480 のワイヤレスパラメーター設定方法

1 電源スイッチ（PWR) を入れます。
ジョグキーを操作して **[メニュー]** を呼出します。次に **[アクセサリーメニュー] → [ジャイロリンク]** をジョグキーで選択し押します。

2 ジャイロのデータを送信機に読み込みます。
ジャイロと受信機の接続にあわせて **[ワイヤレス 1（受信機 Ch1）]** か **[ワイヤレス（受信機 S.BUS2）]** を選択して、ジャイロデータを送信機に読み込みます。

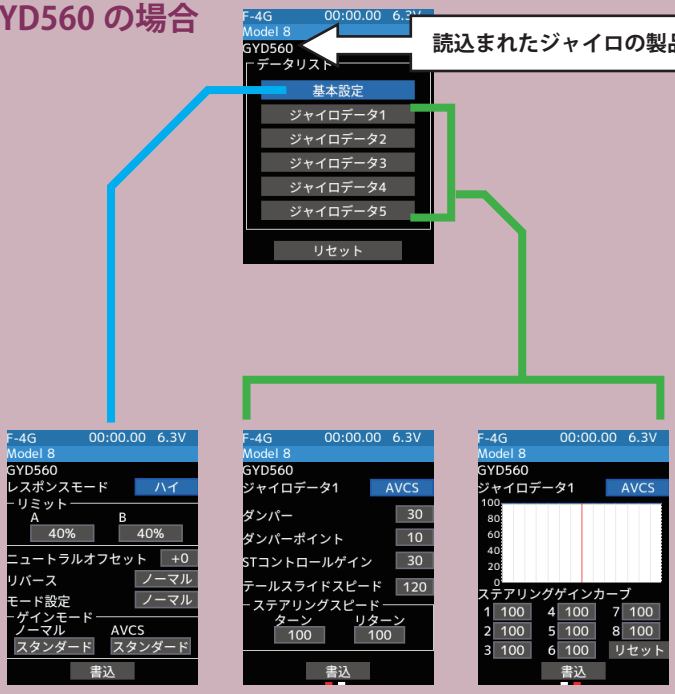




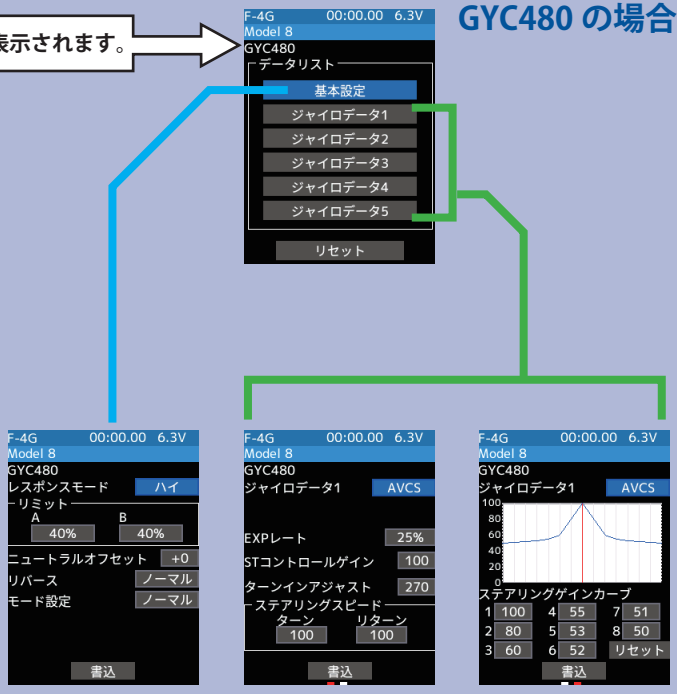
3 ジャイロのデータを設定します。

S.BUS 接続の場合はジャイロデータ 1 から 5 まで切替ができます。Ch1 接続の場合はジャイロデータ 1 のみ設定します。基本設定は各データ共通の設定項目です。

GYD560 の場合



GYC480 の場合



基本設定

＊レスポンスモード

ジャイロセンサーレスポンス設定

※ロー ➡ ミドル ➡ハイでレスポンスが速くなる。

※ハイモードで、デッドバンドを極端に狭く設定したサーボを使用すると、若干ジッタが発生しますが走行に問題はありません。ただし、強いジッタが発生する場合は、ミドルまたは、ローモードに設定してください。

＊リミット

ステアリング最大舵角の調整機能

※ステアリング操作して、タイヤがアーム等に干渉しない範囲で最大舵角になるよう左右別々に調整する。

※リミットの調整値が少ない（最大舵角まで調整が取れていない）とスピンし易くなります。

※リミット調整時は、ステアリング舵角が 1.5 倍に増幅されますが異常ではありません。ただし、走行はリミット調整を終了してから行ってください。

＊ニュートラルオフセット

ステアリングニュートラル位置の調整機能

＊リバース

ジャイロの制御方向の設定

※電源を入れて車体を持って左に振ってみます。ステアリングが右に切れると OK です。

※反対の場合はジャイロ・リバースで方向を変更します。

＊モード設定

ノーマル⇔ UR ⇔ SR モードの設定

※ UR/SR 対応サーボを UR/SR モード使用時のみ UR/SR に設定します。

＊ゲインモード

ジャイロの内部制御ゲイン（感度）の切替

※ハイゲインはスタンダードゲインに対して 1.5 倍の感度となります。

※通常はスタンダードに設定、送信機の感度設定を最大値にしても足りない場合にハイゲインに設定します。

基本設定

＊レスポンスモード

ジャイロセンサーレスポンス設定

※ロー ➡ ミドル ➡ハイでレスポンスが速くなる。

※ハイモードで、デッドバンドを極端に狭く設定したサーボを使用すると、若干ジッタが発生しますが走行に問題はありません。ただし、強いジッタが発生する場合は、ミドルまたは、ローモードに設定してください。

＊リミット

ステアリング最大舵角の調整機能

※ステアリング操作して、タイヤがアーム等に干渉しない範囲で最大舵角になるよう左右別々に調整する。

※リミット調整時は、ステアリング舵角が 1.5 倍に増幅されますが異常ではありません。ただし、走行はリミット調整を終了してから行ってください。

＊ニュートラルオフセット

ステアリングニュートラル位置の調整機能

＊リバース

ジャイロの制御方向の設定

※電源を入れて車体を持って左に振ってみます。ステアリングが右に切れると OK です。

※反対の場合はジャイロ・リバースで方向を変更します。

＊モード設定

ノーマル⇔ UR ⇔ SR モードの設定

※ UR/SR 対応サーボを UR/SR モード使用時のみ UR/SR に設定します。

GYD560 の場合

ジャイロデータ 1/2

＊ AVCS とノーマルモード切り替えボタン

ジャイロ動作モード設定

※ノーマルモードは、ドリフト中に送信機からカウンター舵を打つような操縦になります。ドライバーのコントロール優先モードとなります。

※ AVCS モードは、ドリフト中にジャイロから大きなカウンター舵が入るため、コーナリング時は進行方向に舵を打つ感覚となります。ジャイロ優先モードとなり、強固にドリフト中の車体の姿勢をコントロールします。

※ドライビングスタイルに合ったモードを選択してください。

＊ダンパー

ハンチング抑制機能

※数値を大きくするほど、ハンチングの抑制力は強くなりますが、サーボの動きは遅くなります。

＊ダンパーポイント

ジャイロの回転方向のスピードに対してサーボへの出力信号にダンパーが働く割合を調整

※数値を小さくするとダンパーの影響が強く働き、スピードが遅く感じます。

※数値を大きくするとダンパーが遅く働き、レスポンスが上がりますが、ハンチングが出やすくなります。

＊ＳＴコントロールゲイン

ジャイロ制御に対して、送信機からステアリング操作量の割合を調整

※数値を大きくすると操縦者のステアリング操作が大きく反映される。（ステアリングレスポンスが速く感じます）

＊テールスライドスピード

走行させた時のテールスライド（テールを振る）のスピード調整

※数値を小さくすると、テールスライドのスピードが遅くなり、数値を大きくすると速くなる。

※ステアリング操作時の、テールスライド量の調整にも有効です。

＊ステアリングスピード

ステアリング操作に対してサーボの動作スピードを調整する機能（送信機のサーボスピードと同等機能）

※数値を小さくするとサーボスピードが遅くなります。

ジャイロデータ 2/2

＊ステアリングゲインカーブ

ステアリング操作に対してジャイロゲインを増減させるためのミキシング

ニュートラルを基準に、エンドポイントまで 8 ポイントのゲイン設定可能

※左右対称に連動して設定されます。

※ [リセット] を押すと初期化されます。

GYC480 の場合

ジャイロデータ 1/2

＊ AVCS とノーマルモード切り替えボタン

ジャイロ動作モード設定

※ノーマルモードは、外力に対してカウンターステアを打ちますが、1 度曲がった方向は修正しません。

※ AVCS モードは、曲がった方向を修正し、強固に車体の姿勢をコントロールします。

※ドライビングスタイルに合ったモードを選択してください。

＊ EXP レート

ステアリング EXP 調整機能

※ステアリングホイール操作でニュートラル付近の動作をクイックにしたりマイルドにしたりする機能です。

＊ＳＴコントロールゲイン

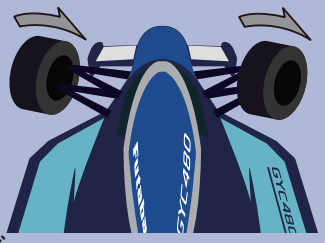
ジャイロ制御に対して、送信機からステアリング操作量の割合を調整

※数値を大きくすると操縦者のステアリング操作が大きく反映されます。（ステアリングレスポンスが速く感じます）

＊ターンインアジャスト（AVCS のみ設定可能）

曲がりはじめターンインのスピード調整で、車体の運動性の調整。

※数値を小さくするとターンインのスピードが遅くなり、大きくすると早くなります。



＊ステアリングスピード

ステアリング操作に対してサーボの動作スピードを調整する機能（送信機のサーボスピードと同等機能）

※数値を小さくするとサーボスピードが遅くなります。

ジャイロデータ 2/2

＊ステアリングゲインカーブ

ステアリング操作に対してジャイロゲインを増減させるためのミキシング

ニュートラルを基準に、エンドポイントまで 8 ポイントのゲイン設定可能

※左右対称に連動して設定されます。

※ [リセット] を押すと初期化されます。

※ GYD560 は情報量が増えたため、データの読み出し・書き込みに、GYD550 よりも時間がかかります。

4 設定データをジャイロへ書き込みます。

[書込] をジョグキーで選択し押してください。リミット設定またはニュートラルオフセット設定しているとき、画面最下段の書込みボタンは、設定値を変更するたびにジャイロに変更データを書き込むため表示されません。

● 「失敗しました」と表示された場合は、ジャイロとの通信が正常に行われていません。ジャイロの接続、電源等を確認し、再度 [書込] 操作を実行してください。

Ver.1.1

以下の不具合を修正しました。

1. フィーリングモードの設定値が保存されない。
2. MiniZ FHSS のステアリングフォースとジャイロ (MINIZ FHSS) の設定値が保存されない。

©FUTABA CORPORATION