# **10-Channel Digital Proportional R/C System**







# 取扱説明書



●製品をご使用前に必ず本書をお読みください。

注意

Digital Proportional R/C System

模型用

## このたびは **10J** T-FHSS Air-2.4GHz システムをお買い上げいただきまして 誠にありがとうございます。

ご使用の前に、この取扱説明書をお読みのうえ、正しく安全にお使いください。

また、お読みになられたあとも大切に保管してください。

### ●リンク操作について

この 10J システムの送信機は固有の ID 番号を持っています。ペアで使用する受信機にこの ID 番号 を読み込ませることにより操作が可能となります。(リンク操作)受信機を買い足した場合や別の送 信機で使用する場合、また、モデルセレクトで新規のモデルに変更した場合は、再度リンク操作が 必要となります。

### ●受信機について

このセットに付属の受信機 R3008SB は弊社製 S.BUS サーボとの組み合わせ使用により S.BUS システムの使用が可能です。この場合、S.BUS サーボをあらかじめ CH 設定し、S.BUS サーボを HUB でまとめて S.BUS コネクターに接続し使用します。S.BUS システムと従来チャンネルの同時併用も可能です。

### ●テレメトリーシステムについて

この 10J システムは、双方向通信システム T-FHSS Air が搭載されています。飛行中、機体に搭載された、 バッテリーの電圧を送信機へ表示することができます。また、オプションの各種テレメトリーセンサー を機体に搭載すると、機体の各情報を送信機に表示することができます。市販のイヤホンを送信機に接 続するとテレメトリー情報を音声で聞くこともできます。

### ●モデルタイプについて

この 10J システムの送信機は、飛行機、ヘリコプター、グライダー、マルチコプター機能に対応しています。パラメーター機能内のモデルタイプ選択機能で、ご使用の機体に合わせてタイプを選択してください。

# 用途、輸出、改造等に関するご注意

### 1. 模型用以外に使用しないで下さい。

本説明書に記載されている製品は、用途が模型用に限定されております。

### 2. 輸出する際のご注意

(イ) 本製品を海外に輸出する場合、輸出する国の電波法で認可されていないと使用する ことはできません。

(口) 模型以外の用途で使用する場合、輸出貿易管理令で規制される場合があり、輸出許可申請等の法的手続きが必要となります。

### 3. 改造、調整、部品交換した場合のご注意

本製品を弊社以外で改造、調整、部品交換などの手が加えられた場合、一切の責任を負い かねますのでご了承下さい。

### ●保証についてのご注意

本製品の保証につきましては、添付の保証書に記載の保証規定にしたがって保証いた します。なお、本製品以外の機体、エンジン等につきましては保証の対象外となります。

<sup>●</sup>本書の内容の一部または全部を無断で転載しないでください。

<sup>●</sup>本書の内容に関しては将来予告なしに変更することがあります。

<sup>●</sup>本書の内容は万全を期して作成していますが、万一ご不明な点や誤り、記載もれなどお気づきの点がございましたら弊社までご連絡ください。

<sup>●</sup>お客様が機器を使用された結果につきましては、責任を負いかねることがございますのでご了承ください。

# はじめにお読みください。

このページには 2.4GHz システムを安全にご使用いただくための基本的な注意事項が記載されています。製品をご使用の前に必ずお読みください。

### 2.4GHz システムを安全にご使用いただくための基本的な注意事項

- ① ご使用の際は製品に付属の取扱説明書や注意書をよく読んでください。
- ② 2.4GHzはラジコン専用の周波数ではありません。この周波数帯は電子レンジ、無線LAN、デジタルコードレス電話、オーディオ・ゲーム機や携帯電話のBluetooth、VICSなどの近距離通信に利用されるISM(産業・科学・医療)バンドと共用されているため、都市部では2.4GHzシステムの操縦レスポンスが低下する可能性があります。また、アマチュア無線、移動識別用構内無線にも使用されているため、これらの影響に注意をして使用してください。なお、既設の無線局に有害な電波干渉を与えた場合は、速やかに電波の発射を停止し、干渉回避対策を実施してください。
- ③ 走行場・飛行場では、送受信機に影響を与える可能性のある機器の使用は最小限にし、事前に安全性を確認するよう にしてください。また、施設の管理者の指示に従ってください。
- ④ 同一走行場・飛行場では、同時に使用する 2.4GHz プロポの台数は 15 台以内にしてください。同時に使用される 2.4GHz のプロポの台数が判るように施設のボード等を利用してください。
- ⑤ 建物、鉄塔や樹木などの後ろを走行や飛行させ、電波の到達方向を遮へいすると、操縦レスポンスが低下したり操縦 不能になる場合があります。常に目視で確認できる範囲で走行や飛行をしてください。
- ⑥日本国内では、電波法に基づく技術基準適合証明試験を受け、認証番号を記載した認証ラベルが外から見える場所に貼られているプロポが使用できます。ラベルを剥がしたり汚したりしないでください。
- ⑦海外からの輸入品等の場合で、上記認証ラベルが貼られていないプロポの使用は 電波法違反になります。
- ⑧(一財)日本ラジコン電波安全協会は、ラジコン運用を安全に行っていただくための啓発を行っています。同協会の名称の入った認証ラベルが貼られているプロポをご使用ください。

### [認証ラベルの例] モデル名 (〒103 24193 R001UVAAXXX 双葉電子工業株式会社 (中別日キワシンの画安全協会 登録書号 RCK XXXX-XXX

### 2.4GHz 送信機操作時の注意事項

- 送信機のアンテナには構造上、電波の弱い方向があり ます。アンテナ先端を模型方向に向けないでください。
- 送信機のアンテナの構造はデリケートです。アンテナ 部分を握ったりせずに丁寧に扱ってください。
- ③送信機のアンテナの特性上、金属クリップなどをアン テナ部分に取り付けないでください。また、この部分 を手などで覆い隠さないようにしてください。





### 2.4GHz 受信機搭載時の注意事項

- ① 受信機のアンテナは、できるだけ金属や地面から離し、金属等の電波の遮へい物がないように搭載してください。
- ② 受信機のアンテナを折り曲げたり、長さを詰めたり、切断しないでください。
- ③ 振動が大きい場所、電気ノイズ・機械ノイズが多い場所への搭載は避けてください。

目次

安全にお使いいただくために

●表示の意味・	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	7
●飛行時の注意	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	7
●バッテリーの	取技	<u>ل</u> ع	٤Ø	り注	ÈĨ	È.	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	9
●保管 · 廃棄時	の	主意	눐	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	9
●その他の注意	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	1	10

お使いになる前に

●特長 ·	•••	•	•••	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	11
●セット内	容	•	•••	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	12
●システム	互換	表	(т	10.	٦Ę	: 5	퓐	冒	騰(	の	Ξ	換	表	)	•	•	•	•	•	•	12
●各部の名	称/	取	り払	及い	方		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	13
送信機	• •	•	• •	• •	•	•	•	•	•	٠	•	•	•	•	• •	•	•	•	•	•	13
受信機	• •	•	• •	• •	•	•	•	٠	•	•	٠	•	•	•	• •	•	•	•	•	•	21
●送受信機	きのし	レン	ク技	操作		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	23
●パワータ	ゾウン	・モ	— ŀ		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	24
●テレメト	リー	-シ	スラ	- <b>L</b>		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	25
🔵 S.BUS (3	こつい	いて	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	26
S.BUS 2	にこ	い	τ	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	27

組込方法

●受信機・サーボの接続方法 ・	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	29
●電源スイッチの取り付け方法	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	30
●受信機の搭載 ・・・・・・	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	35
●組込時の安全上の注意 ・・・	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	36

初期設定(例)

●飛行機セッティング手順	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	37
●ヘリセッティング手順 ・	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	39

# 共通機能(ACRO,GLIDER,HELI,MULTICOPTER)

●機能マップ	
●機能説明	
モデ゛ルセレクト	モデル機能(選択/コピー/リセット/ RX /リンク) 45
モデ゛ルネーム	モデル機能(モデルネーム/ユーザーネーム)・ 48
フェイルセール	フェイルセーフ機能 ・・・・・・・・・・ 50
リハ・ース	サーボリバース ・・・・・・・・・・・・・ 52
917-	タイマー ・・・・・・・・・・・・・・・ 53
サーホ	サーボ表示/サーボテスト ・・・・・・・・ 54
エント゛ポ イント	エンドポイント(舵角調整)・・・・・・・・ 55
194	トリム機能 ・・・・・・・・・・・・・・ 56
サブトリム	サブトリム ・・・・・・・・・・・・・・・ 57
P.MIX1-6	プログラマブルミキシング1~6 ・・・・・ 58
AUX Fryall	AUX チャンネル ・・・・・・・・・・・・・ 61
N 5x-9-	パラメーター機能
	(データリセット/モデルタイプ/スワッシュタイプ/ウイングタイプ
	アシヤスト/ HOME 表示/ハッテリーアフーム電圧/ハッテリーア
	クタイム/テレメトリーセート/テレメトリー甲位/スピーナ言語/
	スピーナ小リユーム/ ステイツクホジジョンアフーム )
	• • • • • • • • • • • • • • • 63

テレメトリー	テレメトリー(双方向通信機能)・・・・・・ 7
センサー	センサースロット ・・・・・・・・・・ 8
SBUS セッテイ	S.BUS サーボ設定機能 ・・・・・・・・・ 9.
モデ゛ルトランス	モデルトランス(データ転送機能)・・・・・ 9
トレーナー	トレーナー機能 ・・・・・・・・・・・・ 9

# 飛行機用機能 (ACRO)

●機能マップ	•••••••••••••••••••••••••••••••••••••••
●機能説明	
ディファレンス	エルロンディファレンシャル ・・・・・・・ 102
IND>→ラダ-	エルロン→ラダーミキシング ・・・・・・・ 103
∨ テール	$\vee \overline{\tau} - \mu$ · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
シ ゃイロセンス	ジャイロセンス (飛行機用)・・・・・・・・ 105
エレホン	エレボン ・・・・・・・・・・・・・・・・・ 106
IN^`-9-	エルベーター ・・・・・・・・・・・・・・ 107
THR → <u></u> -ドル	スロットル→ニードルミキシング ・・・・・・ 108
D/R, EXPO	デュアルレート/エクスポネンシャル ・・・・ 109
<i></i> 7ラッペロン	フラッペロン ・・・・・・・・・・・・・・ 111
エアフ゛レーキ	エアブレーキ ・・・・・・・・・・・・・・ 113
7วิップ→ ELE	フラップ→エレベーターミキシング ・・・・・ 115
ELE →フラップ	エレベーター→フラップミキシング ・・・・・ 116
フラップ・トリム	フラップトリム ・・・・・・・・・・・・・ 117
スロットルカット	スロットルカット ・・・・・・・・・・・・ 118
ፖイト゛ ルタ゛ ウン	アイドルダウン ・・・・・・・・・・・・・ 120
スナッフ゜ロール	スナップロール ・・・・・・・・・・・・・ 121
スロットルカーフ゛	スロットルカーブ(飛行機用)・・・・・・・・ 122
ピッチカーフ゛	ピッチカーブ (飛行機用)・・・・・・・・・ 123
THR ディレー	スロットルディレー ・・・・・・・・・・・・ 124

# ヘリコプター用機能(HELI)

●機能マップ	•••••••••••••••••••••
●機能説明	
כפלי דֿעכ	コンディション(アイドルアップ・スロットルホールド) 127
አጋ୬୬፺ AFR	スワッシュ AFR(スワッシュタイプ H-1 には無し)128
אוא בעערג MIX	スワッシュミキシング ・・・・・・・・・・ 129
スワッシュリンク゛	スワッシュリング ・・・・・・・・・・・・ 131
オフセット	トリムオフセット ・・・・・・・・・・・・・ 132
ディレー	ディレー機能 ・・・・・・・・・・・・・・ 133
スロットルカット	スロットルカット ・・・・・・・・・・・・・ 134
ジ ャイロセンス	ジャイロセンス (ヘリ用)・・・・・・・・・ 136
D/R, EXPO	デュアルレート/エクスポネンシャル ・・・・ 137
スロットルカーフ゛	スロットルカーブ(ヘリ用)・・・・・・・・ 139
ピッチカーフ゛	ピッチカーブ(ヘリ用)・・・・・・・・・・・ 141
દે ખ્ર્⊁→ર્ટ્9ે -	ピッチ→ラダーミキシング ・・・・・・・・ 143
THR ホールド	スロットルホールド ・・・・・・・・・・・・ 145
<i>ガ</i> バ ナ−	ガバナーミキシング ・・・・・・・・・・・・ 146
ホバリング TH	ホバリングスロットル ・・・・・・・・・・ 148
ホバリング PI	ホバリングピッチ ・・・・・・・・・・・・・ 149
ハイ/ローピ ッチ	ハイ側/ロー側ピッチトリム ・・・・・・・ 150
スロットル MIX	スロットルミキシング ・・・・・・・・・・ 151
THR → <u>-</u> -וֹ וּ	スロットル→ニードルミキシング(ヘリ用)・・ 152



お使いになる 前に









参考

# <u>グライダー用機能(GLIDER)</u>

●機能マップ		•	153
●機能説明			
ディファレンス	エルロンディファレンシャル ・・・・・・	•	155
IND>→ラ9`-	エルロン→ラダーミキシング ・・・・・・	٠	156
∨ テール	∨テール ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	•	157
ジ ャイロセンス	ジャイロセンス ・・・・・・・・・・・・	•	158
D/R, EXPO	デュアルレート/エクスポネンシャル ・・・	•	159
モータースイッチ	モータースイッチ ・・・・・・・・・・	٠	161
עניר יֿדענ	コンディション ・・・・・・・・・・・	٠	162
כעעעד אַפּל	ラダー→エルロンミキシング ・・・・・・	٠	163
キャンバ FLP	キャンバフラップミキシング ・・・・・・	•	164
キャンバ MIX	キャンバミキシング ・・・・・・・・・	•	165
N タフライ	バタフライミキシング ・・・・・・・・	٠	166
キャンバ→ ELE	キャンバ→エレベーターミキシング ・・・・	٠	167
ELE →キャンバ	エレベーター→キャンバミキシング ・・・・	٠	168
AIL →キャンバ	エルロン→キャンバミキシング ・・・・・	•	170
AIL $\rightarrow$ BRKFL	- エルロン→ブレーキフラップミキシング ・・	•	171
トリムミックス	トリムミックス ・・・・・・・・・・・・	•	172

# マルチコプター用機能(MULTI COPT)

●機能マップ ●機能説明	•••••••••••••••	3
ジ ャイロセンス	ジャイロセンス ・・・・・・・・・・・・・ 17!	5
D/R, EXPO	デュアルレート/エクスポネンシャル ・・・・ 170	6
センターアラーム	センターアラーム ・・・・・・・・・・・・ 178	8



●仕様 ・・・・・・・・・・・・	•••	• •	• •	•	•	•	•	•	179
●オプションパーツ ・・・・・	• •	•••	•••	•	•	•	•	•	180
●送信機設定(スティックモード、	キヤ	リブ	レー	-シ	E	ン	•		
THR スティックリバース、表示言	言語)	•	• •	•	•	•	•	•	181
●ワーニング表示/エラー表示・	• •	•••	•••	•	•	•	•	•	183
●修理を依頼されるときは ・・・	•••	•••	•••	•	•	•	•	•	185

# 安全にお使いいただくために

いつも安全に製品をお使いいただくために、以下の点にご注意ください。

# 表示の意味

本書の中で次の表示がある部分は、安全上で特に注意する必要のある内容を示しています。



0	安全のため、常に機体が視認できる状態で飛行する。 ■建物等の大きな障害物の背後への飛行は見えないばかりでなく、通信品質も低下し機体のコントロールが できなくなる恐れがあります。
0	<ul> <li>飛行前には必ずプロポのテストを実行する。</li> <li>■プロポ、機体等のどこかに一つでも異常があれば墜落します。</li> <li>*エンジン始動前に、各舵を動作させてみて、各舵が追従動作することを確認します。追従動作しない場合や異常な動作を する場合は飛行しないでください。</li> </ul>
0	安全上、必ずフェイルセーフ機能の設定を行なう。 ■スロットルのフェイルセーフ設定は通常飛行機の場合最スロー、ヘリの場合ホバリング位置よりスロー側 になるように設定します。また、状況に合わせて安全な位置に設定してください。正しく電波を受信でき なくなった場合に、フルハイで墜落すると大変危険です。
0	フライト時は必ず送信機の設定画面をホーム画面かテレメトリー画面にする。 ■フライト中に設定キーに触れて、誤入力すると大変危険です。
$\overline{\bigcirc}$	飛行準備中に送信機を地上におく場合、送信機を立てて置かない。 ■送信機が風などで倒れ、スティックが操作状態となり、不意にプロペラが回転すると大ケガとなります。
$\overline{\bigcirc}$	使用中、使用直後には、エンジン、モーター、FET アンプ等には触れない。 ■高温になっているためヤケドします。
0	<電源スイッチを入れるとき> 送信機のスロットルスティックを最スローの状態とした後、 1. 送信機の電源スイッチを入れてから 2. 受信機側の電源スイッチを入れる
	<電源スイッチを切るとき> エンジンまたはモーターを停止させた後、 1. 受信機側の電源スイッチを切ってから 2. 送信機の電源スイッチを切る ■操作の順番を逆にすると、不意にプロペラやローターが回転し、ケガをします。 *最スロー:エンジンまたはモーターが一番低速回転となる方向。
0	プロポの調整を行うときは、必要な場合を除き、エンジンを停止させて行う。モーターは配線をはずしてプロペラやローターが回転しない状態にする。 ■不意にプロペラやローターが高回転となった場合ケガをします。
0	スロットルチャンネル (3CH)の初期設定はリバースです。データリセットを行った場合も 3CH はリバースとなります。ご使用のエンジンやモーターの Hi、Low の方向を十分確認して方向設定してください。 ■不意にプロペラやローターが高回転となった場合ケガをします。
$\oslash$	フライト中やエンジン/モーターが回転する状態のときは、送受信機の電源スイッチの ON/OFF 操作を絶対 にしてはいけない。 ■操作不能で墜落やケガをします。

# 充電式バッテリー取扱上の注意



### < 充電式バッテリーの電解液について >

充電式バッテリー内の電解液は強アルカリ性のため、電解液が目に入ったときは、失明の恐れがあります。こすらずに、すぐにきれいな水でよく洗い流した後、直ちに医師の治療を受けてください。 また、電解液が皮膚や衣服に付着したときは、皮膚に障害を起こすおそれがありますので、すぐに きれいな水で洗い流してください。

# 保管・廃棄時の注意



# ▲ 注意 ✓ プロポは次のような場所に保管しない。 ・極端に暑いところ(40℃以上)、寒いところ(-10℃以下)。 ・直射日光があたるところ。 ・湿気の多いところ。 ・振動の多いところ。 ・ほこりの多いところ。 ・遠気や熱があたるところ。 ■上記のようなところに保管すると、変形や故障の原因となります。

長期間使用しない場合は、乾電池・バッテリーを送信機や機体から取り出して、湿気の少ない場 所に保管する。

■そのまま放置すると、電池の漏液により、送信機や機体の性能や寿命を低下させます。

### <バッテリーのリサイクルについて>

ļ

使用済みバッテリーは貴重な資源です。端子部分にテープを貼るなどの処理をして、バッテリー リサイクル協力店にご持参ください。

# その他の注意

# 



# 特長

### T10JA/H 送信機

### ● T-FHSS Air-2.4G 方式多機能 10 チャンネル送信機

2.4GHzの T-FHSS Air 方式を採用。

●テレメトリーシステム

双方向通信システム T-FHSS Air が搭載されています。飛行中、機体に搭載された、バッ テリーの電圧を送信機へ表示することができます。また、オプションの各種テレメトリー センサーを機体に搭載すると、高度、速度、温度など、機体の各情報を送信機に表示する ことができます。

### ●音声機能

市販のイヤホンを送信機に接続すると、テレメトリー情報を音声で聞くことができます。

### ●ビルトインダイバーシティー方式アンテナ

ダイバーシティー方式のアンテナをケースに内蔵しシンプルな外観と扱いやすさを向上さ せました。

### ● S.BUS/S.BUS2 サーボの設定機能

S.BUS/S.BUS2 サーボのチャンネルや各種機能の設定を、送信機にサーボを接続することで 行えます。(S.BUS/S.BUS2 サーボを二又コードなどでサーボ用バッテリーとともに接続)

### ●省電力型送信機

単三アルカリ4本で使用できます。またオプションのHT5F1800B(ニッケル水素6.0V 1800mA), FT2F2100B(リチウムフェライト6.4V2100mA)バッテリーが使用できます。

### ●大型グラフィック液晶パネル(128x64 ドット/ LED バックライト付)

バックライト付大型グラフィック液晶パネルを採用。設定カーブのグラフ表示、サーボ動 作のバーグラフ表示等がより見やすくなりました。また、機能名等のカタカナ表示に対応 しています。

### ●バイブレーション

各種アラームを送信機の振動でお知らせする機能が選択できます。

### ●独自のモデルメモリーシステム

送信機本体に 30 機分のモデルメモリーが搭載されています。モデルデータはバッテリー バックアップ不要のメモリー素子に保存されます。

### ●ミキシングタイプが選べる

機体に合わせて、飛行機、ヘリコプター、グライダー、マルチコプターのミキシングタイ プが選べます。ヘリコプター用は 8 種類のスワッシュプレートのタイプに対応可能です。 グライダーは 5 つのウイングタイプを選択できます。

### ●デジタルトリム

飛行中に素早いトリム調整が可能です。トリムセンターで音が変化します。ステップ量は 任意に可変できます。トリム位置は液晶パネルに表示されます。

### ●レバーヘッドの長さ調整、新形状レバーヘッド

レバーヘッドの長さが調整できます。操作時のスリップを減らす新形状のレバーヘッド採用。

### ●スイッチ/ツマミ位置の変更、AUX チャンネルのファンクション変更

ミキシング等のスイッチやツマミの選択ができます。また、AUX チャンネル(5 ~ 10ch) のファンクション変更もできるため、プログラマブルミキシングを使用して、既定のミキ シング以外にオリジナルのミキシングも作成できます。

### ●トレーナー機能

練習したいチャンネルが選択できます。また、4 チャンネルの送信機でもヘリコプターの 練習ができます。(スティックチャンネルのみの練習)(トレーナーコードは別売り)

### ●モデルトランス機能

T10J 送信機同士であれば、モデルデータの転送が無線で可能です。

### R3008SB 受信機

### ● T-FHSS Air 方式 S.BUS 対応受信機

S.BUS 出力と従来チャンネル出力があり、S.BUS システムと従来システムの併用が可能です。 ● EXT バッテリー端子

機体に搭載された動力用バッテリーなどを別売の CA-RVIN-700 ケーブルで分岐接続することで、送信機に電圧を表示できます。

### ●バッテリーフェイルセーフ機能付き

# セット内容

10JA 飛行機用/ 10JH ヘリ用システムにはそれぞれ下記のものが付属します。

- ・送信機 T10J(A/H)
- 受信機 R3008SB
- ・受信機用スイッチ
- ・ミニドライバー
- ・取扱説明書(本書)
- ・保証書

わせて Futaba 製サーボを購入してください。 飛行機用 (10JA) とヘリ用 (10JH) は、初期設定がそれぞれの モデルタイプになっているのとスロットルスティックのラ チェットが異なります。モデルタイプを切換えると、どちら も各モデルタイプ(飛行機、ヘリ、グライダー、マルチコプ ター) で使用可能です。

このセットにサーボは付属していません。ご使用の用途に合

# システム互換表

10Jは 2.4GHz T-FHSS Air システムです。また、送信機は S-FHSS に切替が可能です。(ただし、 S-FHSS の場合テレメトリーシステムは使用できません。)使用可能な受信機は下表になります。

T10J 通信システム	使用できる受信機
T-FHSS Air	R3008SB, R3006SB, R3004SB, R3001SB ※ R304SB,R304SB-E などの地上用 T-FHSS の受信機 は作動しません。
(初舟政正)	R3106GF, R3206SBM ※テレメトリー非対応
S-FHSS (モデルセレクトで切換え)	R2008SB R2001SB R2006GS R2000SBM R2106GF

2020年6月現在

### 注意:

※ Futaba T-FHSS Air システムは Futaba S-FHSS / FASST / FASSTest システムの送受信機との組み合わせでは動作しません。T-FHSS Air システムの送受信機の組み合わせでお使いください。 T10Jは T-FHSS Air システムですが、S-FHSS に切り替えて S-FHSSの受信機と使用することが可能です。ただし、その場合テレメトリーシステムは使用できません。

※ **T-FHSS Air** システムと地上用の **T-FHSS** システムは異なります。T10J は、R304SB、R304SB-E などの地上用 **T-FHSS** 受信機は使用できません。



\*各スイッチの位置は飛行機用の初期設定の位置です。スイッチ位置は各機能の設定項目で 変更が可能です。また、AUX-CH機能でCH5~10のファンクションも変更できます。



\*各スイッチの位置はヘリ用の初期設定の位置です。スイッチ位置は各機能の設定項目で 変更が可能です。また、AUX-CH機能でCH5,CH7~10のファンクションも変更できます。

### 目次へもどる

### 電源スイッチ

電源スイッチを入れると、「ピッピッ」という確認音がして、スタート画面が現れます。 電源スイッチは安全のためスロットルスティックがスロー(下)の状態で ON してください。 ※スロットルガスロー以外で電源 ON すると警告音がなります。スローにすると警告は止まります。 ※マルチコプタータイプの場合はスロットルスティックの警告は鳴りません。



OFF してから再度立ち上げ直してください。

### LCD 画面のコントラスト調整

LCD 画面のコントラスト調整は、エンドキー(END)を押しながら±キーを押して行ないます。温度補正機能内蔵のため、お好みのコントラストに調整後は変更の必要がありません。 ●+を押すと濃くなり、-を押すと薄くなります。

### モニター LED 表示

お使

い

に

なる

前

に

T10J 送信機には LED インジケーターが搭載されています。 電源が入ると赤/青に点滅し赤/青点灯します。その他、電源 ON時のミキシングワーニング(警告)表示、ローバッテリーアラー ムのときに点滅表示します。 パワーダウンモード時はビープ音とともに赤点灯の状態となり ます。また、パワーモードで送信出力を停止した状態では、赤 LED は消灯します。



### ノンスリップアジャスタブルレバーヘッド

好みにあわせてスティックのレッバーヘッドの長さが可変できます。あなたの手に合わせ て長さの調整をしてください。

### 調整方法

- レバーヘッド Bを保持し、レバーヘッド A を反時計 方向へ回すとロックがはずれます。
- 2レバーヘッドBを調整したい方向に移動して保持し、 レバーヘッドAを時計方向ヘロックするまで回し しっかり固定します。



### デジタルトリムの取扱い

この送信機にはデジタルトリムが装備されています。トリムを操作する毎に一定のステップ量で移動します。また、トリムがセンターの位置にくると、動作音が変化して知らせます。 トリム位置は LCD 画面の左右および下端に常にグラフィック表示されます。

\*デジタルトリムのため、トリムメモリーの必要はありません。

### バックアップ不要について

\*設定データ(送信機本体およびデータパック)はバックアッ プ電池を必要としないメモリー素子に保存されます。した がって、バックアップ電池の寿命を気にすることなくご使用 いただけます。もちろん、送信機本体の電池を交換してもそ の設定データは消えることはありません。

### 目次へもどる

好みにあわせてスティックのテンション(スプリング圧)の調整ができます。ただし、ケー スの分解が必要です。内部の基板や配線にはなるべく触れないようにご注意ください。 ※組立に自信のない方は分解しないでください。



裏ケースをはずした状態

各スティックテンション調整



∧注意

- ・組みたての際は配線がケースにはさまらないようにする。
  ・ケース内部に異物が入らないようにする。
  ・基板部分に触らない。
  ・それぞれのビスの大きさに合ったドライバーを使用する。
  ・ネジのしめ忘れ、しめすぎには気を付ける。
- ・必要がなければ分解しない。

お使

いになる前に

# 飛行機 (ACRO)・ヘリ・マルチコプター

*各ミキ	Fシングタイプのスイッチ <u>)</u>	及びツマミのはたらきは下表	のとおりです。
スイッチ/ツマミ名	ACRO	HELI	MULTICOPTER
スイッチ A	エレベーターD/R/CH9	エレベーターD/R/CH9	エレベーターD/R/CH9
スイッチ B	ラダーD/R	ラダーD/R	ラダーD/R
スイッチC	(上) ELE→FLP (中/下) アイドルダウン (下) エアーブレーキ	ガバナー/7CH	6CH
スイッチ D	エルロンD/R/CH10	エルロンD/R/CH10	エルロンD/R/CH10
スイッチE		アイドルアップ1,2	5CH
スイッチF		アイドルアップ3/ジャイロ /5CH	
スイッチG	引込脚/5CH	スロットルホールド	
スイッチH	スナップロール/トレーナー	スロットルカット/トレーナー	トレーナー
VR	フラップツマミ/6CH	ホバリングピッチ/CH8	7СН
DT5	7СН		
DT6	8CH		8CH

### ヘリ(HELI)の各コンディションのスイッチ位置(初期設定)

IDLE LIP1 (マイドルマップ1)	・フイッチェのセンタ
	・スイッチェのピノチ
IDLE-UP2(アイドルアップ 2)	:スイッチEの手前側
IDLE-UP3(アイドルアップ 3)	:スイッチFの手前側
THR-HOLD(スロットルホールド)	:スイッチGの手前側

# グライダー

\* グライダーはウイングタイプによりスイッチの働きが異なります。

$\lambda 1 \nu \tau - 9 - D/R / CH9$ $\Sigma \nu \tau - 9 - D/R / CH9 $	イッチ/ツマミ名	ツマミ名   1AIL (A-1)	2AIL (A-2)	2AIL+1FLP (AF1)	2AIL+2FLP (AF2)	2AIL+4FLP (AF4)
スイッチB       ラダーD/R       ラダーD/R       ラダーD/R       ラダーD/R       ラダーD/R       ラダーD/R       ラダーD/R       ラダーD/R       ワダーD/R       ワダーD/R       ロス       ロ        ロ       ロス	スイッチ A	チA エレベーターD/R/CH9	エレベーターD/R/CH9	エレベーターD/R/CH9	エレベーターD/R/CH9	エレベーターD/R
スイッチC         エ」レロンD/R/CH7         エ」レロンD/R         エ』レロンD/R	スイッチ B	チB ラダーD/R	ラダーD/R	ラダーD/R	ラダーD/R	ラダーD/R
スイッチ D       エノレロン D/R/CH7       エノレロン D/R       エノレロン D/R       エノレロン D/R         スイッチ E	スイッチC	<i>f</i> C				
ZイッチE </td <td>スイッチD</td> <td>チD エルロンD/R/CH7</td> <td>エルロンD/R</td> <td>エルロンD/R</td> <td>エルロンD/R</td> <td>エルロンD/R</td>	スイッチD	チD エルロンD/R/CH7	エルロンD/R	エルロンD/R	エルロンD/R	エルロンD/R
λτυξF	スイッチE	<i>f</i> Ε				
	スイッチF	≠F				
スイッチ G 6CH 6CH 6CH	スイッチG	FG 6CH	6CH	6CH		
スイッチH         トレーナー         トレーナー         トレーナー         トレーナー	スイッチH	チゖートレーナー	トレーナー	トレーナー	トレーナー	トレーナー
VR 10CH 10CH 10CH 10CH 10CH 10CH	VR	10CH	10CH	10CH	10CH	10CH
DT5 5CH 5CH フラップ(5CH) フラップ(5/6CH) キャンバフラップ(5/6	DT5	5 5СН	5CH	フラップ(5CH)	フラップ(5/6CH)	キャンバフラップ(5/6CH)
DT6 8CH 8CH 8CH 8CH 8CH プレーキフラップ(8/5	DT6	5 8СН	8CH	8CH	8CH	ブレーキフラップ(8/9CH)





### 充電式バッテリーの充電方法(オプションのバッテリーを使用の場合)



\* 送信機側の充電は送信機を充電式ニッケル水素バッテリー HT5F1800B に変更した場合のみ行います。 リチウムフェライトバッテリー FT2F2100B の充電は送信機からはずして、専用充電器 LBC-4E5 で行います。

### 保護回路について

\*送信機の充電回路にはショート保護用の素子が入っているため、プロポ用以外の急速充電器で 充電した場合、正常に充電されない場合があります。

# 受信機 R3008SB

この受信機は1 チャンネルから7 チャンネルまでの接続ポートと S.BUS、S.BUS2 の 接続ポートがあります。電源は空きポート(外部電源測定入力ポートは電源には使用 できません。)に接続します。空きがない場合には二又コードでサーボと共に接続します。

### 7 チャンネル以上を使用する場合

### 1. S.BUS/S.BUS2 システムを利用する

**S.BUS システム**は1つのポートで複数のチャンネル動作をすることができます。たとえば1~7 チャンネルを従来システムで接続し、8~10 チャンネルを **S.BUS** で作動させることも可能です。 ただし、**S.BUS システム**には **S.BUS サーボ**が必要です。(設定方法はあとに記述しています。)

### 2. 受信機を2台使用する

S.BUS システムを使用しない場合は2つの受信機(別売)を機体に搭載し1つを**CH出力モードA** に、もう一方を**モードC**かモードDに変更して9~10チャンネルを使用してください。

※2つの受信機を使用する場合はテレメトリーシステムが使用できません。



### CH 出力モード

お

使いになる前

に

R3008SB は S.BUS の出力を CH8 出力に切替えることができます。また、1 ~ 8CH の出力を 8 ~ 10CH の出力に切替えることができます。

### CH 出力モードの切替え方法

【受信機電源を ON にします。約3秒後に赤点滅を開始するので、赤点灯に変わるまで待ちます。 (送信機は OFF)

2 赤点灯の状態で Mode スイッチを 5 秒以上長押しします。

3 LED が赤 / 緑同時点滅になったらボタンを離します。

4 CH 出力の切替モードになり、現在のモードの LED 点滅になります。(初期設定はモード B)。

5 Mode スイッチを押すたびにモードが変わります。

● 目的のモードに切り替わったら、Mode スイッチを 2 秒以上長押しして下さい。LED が赤 / 緑の同時点滅に変わったらモード切替完了です。ボタンを離して下さい。

7 切替が完了したら電源を入れ直して下さい。

※リンク済みの送信機の電源が ON になっていると CH 出力切替モードに入りません。

出力	設定チャンネル				
コネクター	モードA	モードB	モードc	モードロ	モードE
1	1	1	9	9	8
2	2	2	10	10	9
3	3	3	—	_	10
4	4	4	—	_	—
5	5	5	—	_	—
6	6	6	—	_	—
7/B	7	7	—	—	—
8/SB	8	S.BUS	—	S.BUS	S.BUS
赤色 LED 点滅回数	1 🗆	2 🗆	3 🗆	4 🗆	5 🗆

受信機 CH 出力モード一覧表

初期設定はモードBです。



目次へもどる

# パワーダウンモード

安全にご使用いただくために、飛行前には必ず距離テストを実行してください。T10J 送信機 には距離テスト専用のパワーダウンモードが搭載されています。

次の手順に従って距離テストを行ってください。

【送信機のジョグキーを押しながら、送信機電源を ON にし、"パワーモード" 画面を呼び出します。"Power Down" が選択された状態でジョグキーを押します。

**2** パワーダウンモードで RF 出力され、ビープ音とともに送信機の赤の LED が点灯の状態となります。

- 3 スティック等を操作しながら、機体から離れて行きます。すべての操作が完全に正確に動作することを、機体のそばにいる助手に確認してもらいます。機体から 30 ~ 50 歩 (30m) 程度離れた位置で正常に動作することを確認します。
- に 4 すべて正常に動作したら機体のそばに戻ります。END キーを押すと、パワーダウンモードが終了して、通常の電波出力となります。必ずパワーダウンモードを終了しスロットルスティックを最スローの状態としてから、エンジンやモーターを始動します。助手に機体を保持してもらい、エンジン回転数を変化させて距離テストを実行します。このとき、サーボがジッターしたり、操作とは異なる動きをする場合は何らかの問題があることが考えられます。原因を取り除くまではそのまま飛行しないでください。その他、サーボ接続のゆるみやリンケージの状態等も確認します。また、フルに充電されたバッテリーを使用してください。
  - (パワーダウンモード時の表示)
  - パワーダウンモード動作中、ビープ音とともに送信機の赤のモニター LED が点滅の状態となります。
  - (パワーダウンモード時のサーボテスト動作)
    - パワーダウンモード動作中、到達距離を確認するために指定したサーボを自動テスト 動作(左右にゆっくり動かす)させることができます。
    - ●メニューの " サーボ " を選び 2 ページ目で動かしたいサーボを ACT にします。
    - ●送信機 OFF の状態からジョグキーを押し POWER MODE 画面にして、"Power Down" を ON しパワーダウンモード起動中に "SERVO TEST" を ON にします。動作チェック中 にスティックを振らずに離れた距離からサーボの動きがチェックできます。
      - ※パワーダウン動作中はスロットルスティックはスローに固定となります。また、ヘ リの場合コンディションが NOR に固定されます。

### (電波を出さずに電源を ON する場合)

"POWER MODE" 画面でジョグ・キーを下に押し "OFF" を選択し、ジョグ・キーを押すと 電波がでない状態となります(赤LED 消灯)。電源を OFF → ON すると再び電波がでます。



お使

い

になる前

# テレメトリーシステム(双方向通信)

このセットはテレメトリーシステムに対応しています。飛行中でも受信機バッテリーの電圧を 送信機に表示することができます。また、機体に各種センサーユニット(別売)を搭載するこ とにより飛行中の機体の各情報(高度、速度、回転数、温度など)を送信機に表示することが できます。

\*テレメトリー機能は T-FHSS Air モードのみ対応します。

\*1台の送信機で複数の受信機を使用する場合テレメトリー機能は使用できません。送信 機のテレメトリー機能を INH にしてください。

\* R3008SBの ID が登録された T10Jのみテレメトリー表示します。



お 使

# S.BUS について

このセットは S.BUS システムも使用可能です。 機体搭載の際、サーボ数の多いモデルで も配線が簡素化されスッキリと搭載することができます。また胴体に主翼を取付ける時に、 多サーボの主翼でも配線を1つつなぐだけですみます。

- S.BUS を使用する場合、送信機に特別な設定は不要です。
- S.BUS システムを使用するためには、S.BUS サーボ(ジャイロ)、三又ハブや中継 BOX が必要です。
- T10J で S.BUS サーボに CH 以外の各種設定(動作角度やスピードなど)もすることができます。
- S.BUS システムと従来システム (受信機の従来 CH を使用)を混在して使用できます。
- S.BUS サーボは従来 CH に接続しても使用できます。(サーボに記憶された CH 設定は無視されます。)

● S.BUS コネクターに S.BUS 以外のサーボ(ジャイロ)は接続できません。

### S.BUS の配線例



● S.BUS サーボ ( 別売 )

あらかじめ S.BUS サーボに自分が何 CH かを記憶させる ので、どのコネクターにさしてもかまいません。また、 別売の SBD-1 を使用しますと通常のサーボを S.BUS シス テムで使用可能になります。



3つのコネクターを挿入できます。



### ●三又ハブ別電源用(別売)

別電源用のバッテリーを使用する際に使用します。



### ●別電源使用の場合

より多くのサーボを使用する時や、消費電流の大きな サーボを使用する場合、別電源用の三又ハブを使用し て、別電源でサーボを駆動してください。

●電源について:電源には十分に余裕のあるバッ テリーをご使用ください。乾電池では使用でき ません。

# ⚠警告



S.BUS 使用時は必ず送信機の電源を ON にしてから受信機の電源を ON にして、正常に操作できることを確認してからご使用ください。また、受信機電源が ON の状態で S.BUSサーボのコネクターを抜き差ししないでください。

■ S.BUS 通信判定できずに誤動作します。

お

使

# S.BUS2 について

S.BUS2 とは従来の S.BUS システムを拡張し、テレメトリーセンサーなどの双方向通信シ ステムをサポートしたものです。

S.BUS 機器の対応表

受信機コネクター	S.BUS 対応サーボ ジャイロ	<b>S.BUS2</b> 対応サーボ ジャイロ	テレメトリーセンサー
S.BUS	0	0	×
S.BUS2	× ( <b>※</b> )	0	0

(※) S.BUS 対応サーボ・ジャイロは **S.BUS2** コネクターに接続しないでください。

※ S.BUS サーボ・ジャイロには S.BUS 対応と **S.BUS2 対応**があります。カタログやそれぞれの取扱説明書でご確認<ださい。



S.BUS/S.BUS2 の接続例



お使いになる前に

目次へもどる

2. 配線のまちがえがありません。以前は 1CHと 6CH をまちがえるとエアブレーキ動作が逆になってしまいました。

1. 毎回、飛行場での機体の組立で、エルロンコネクターは1本つなぐだけで OK です。

3. 大型機やグライダーで多数のサーボを使用する場合、設定や配線が非常にやりやすくなります。

もちろん 1CH と 6CH で個別にサブトリムや舵角調整ができます。

T10J

●S.BUS のメリット

# 組込方法

受信機、サーボ等を機体へ組み込むときの接続方法および搭載方法を説明します。



# サーボ接続位置:飛行機

### 下表はウイングタイプ・テールタイプ別のサーボ接続位置を示します。

受信機 出力 CH	飛行機 (ACRO)	<ul> <li>(*1)エルロンディフ</li> <li>(*2)フラッペロン機</li> <li>(*3)エレボン機能値</li> </ul>
1	エルロン/エルロン1(*1)/エルロン1 (フラップ2) (*2)/ エルロン1 (エレベーター2) (*3)	(*4)Vテール機能使 (*5)エレベーターに
2	エレベーター/エレベーター1 (エルロン2) (*3)/ エレベーター1 (ラダー2) (*4)	
3	スロットル	
4	ラダー/ラダー1 (エレベーター2) (*4)	
5	AU5/ギヤ	
6	AU6/フラップ/フラップ1 (エルロン2) (*2)	
7	AU7/エルロン2(*1)	
8	AU8/エレベーター2(*4)/ミクスチャーコントロール	
9	AU9	
10	AU0	

1)エルロンディファレンシャル機能使用時 2)フラッペロン機能使用時 3)エレボン機能使用時 4)Vテール機能使用時 5)エレベーターに2サーボ使用時

(ウイングタイプ)



# 電源スイッチの取り付け方法

機体に受信機側電源スイッチを取付ける場合、スイッチのつまみ全ストロークより、多少 大き目の長方形の孔を開け、ON / OFF が確実にスムーズに行えるように取付けてくださ い。取り付けビスを変更しなければならないときは、スイッチの配線を押さないようビス の長さを選んでください。ショートすると火災、破損、墜落の原因となります。 また、エンジンオイル、ほこり等が直接かからない場所に取付けてください。一般的にマ フラー排気の反対側の胴体側面に取付けます。

# サーボ接続位置 : グライダー

下表はウイングタイプ・テールタイプ別のサーボ接続位置を示します。

### ●グライダーの場合

СН	1AIL(A-1) 1 エルロン	2AIL(A-2) 2エルロン	2A+1F(AF1) 2エルロン 1フラップ	2A+2F(AF2) 2エルロン 2フラップ	2A+4F(AF4) 2エルロン 4フラップ
1	エルロン	エルロン	エルロン	エルロン	エルロン
2	エレベーター	エレベーター	エレベーター	エレベーター	エレベーター
3	モーター	モーター	モーター	モーター	モーター
4	ラダー	ラダー	ラダー	ラダー	ラダー
5	AU5	AU5	フラップ	フラップ	フラップ
6	AU6	AU6	AU6	フラップ 2	フラップ 2
7	AU7	エルロン 2	エルロン 2	エルロン 2	エルロン2
8	AU8	AU8	AU8	AU8	フラップ 3
9	AU9	AU9	AU9	AU9	フラップ 4
10	AUO	AU0 (*1)	AU0 (*1)	AU0 (*1)	AU0 (*1)
				(*1) キャンバー MIX	使用時は AU0 と連動します。

(ウイングタイプ)

1AIL (A-1)

2AIL (A-2)

2AIL+1FLP (AF1)



2AIL+2FLP (AF2)

2AIL+4FLP (AF4)





(テールタイプ)



### 8CH 以降の機能を使用する場合

グライダーなどサーボを多数使用する場合、8CH 以降の機能を使用する場合があります。R3008SB は初期設定で従来 CH が 7CH までなので、そのままでは使用できないケースがあります。この場合 S.BUS システムを 使用するか、(S.BUS/S.BUS2 サーボが必要) 受信機を2 台使用する必要があります。8CH を従来システムで 使用する場合は受信機 CH モードをモード A に変更してご使用ください。

### 目次へもどる

下図はヘリの場合の接続例を示します。ご使用のスワッシュタイプに合わせてサーボを接続してください。



組込方法

サーボ接続位置 : ヘリ

下図はスワッシュタイプ別のサーボ接続位置を示します。

受信機 出力 CH	ヘリコプター (HELI)
1	エルロン
2	エレベーター
3	スロットル
4	ラダー
5	ジャイロ
6	ピッチ
7	AU7/ガバナー
8	AU8/ミクスチャーコントロール/ELE2
9	AU9
10	AU0

(スワッシュタイプ)



下図はマルチコプターの場合の接続例を示します。ご使用のキットの指示に従って接続し てください。



※接続は一例です。マルチコプターのキット・コントローラーにより接続方法は変わります。ご使用のマルチコプターのキット・コントローラーの取扱説明書を見て接続してください。

※ Futaba プロポに対応したマルチコプターキットをご使用ください。非対応のマルチコプ ターには使用できません。

# 接続位置:マルチコプター

下図はマルチコプターの接続一例を示します。(マルチコプターキットにより異なります。)

受信機 出力 CH	マルチコプター(MULTI COPT)
1	エルロン
2	エレベーター
3	スロットル
4	ラダー
5	モード (マルチコプターコントローラー リポートなど)
6	AU6
7	AU7
8	AU8
9	AU9
10	AUO

# 受信機の搭載

### 受信機アンテナの搭載方法

R3008SB 受信機のアンテナは下記の方法で 搭載してください。



R3008SB はダイバーシティーアンテナが装備されています。2 本のアンテナを自動的に切替 えて常に安定した受信状態を確保しています。受信機の性能を発揮させるために、次の手順お よび注意事項に従って搭載してください。

- 機体に受信機を搭載する場合、機体の振動から受信機を保護するため、スポンジ等で防振対策を行ってください。
- 2つのアンテナ(同軸ケーブルは除く) はできるだけ曲げないように搭載しま す。曲げると受信特性に悪影響がありま す。
- 3) 2 つのアンテナがお互いに 90°の位置関 係になるようにし、アンテナ同士はでき るだけ離して搭載してください。
- 4) 受信機アンテナの搭載位置の近くに金属 等の導電体がある場合、受信特性に影響 を与える可能性があるため、アンテナは 導電体をはさんで、機体の両サイドに配 置するようにします。
- 5) アンテナは金属やカーボン等の導電体か ら少なくとも 1cm 以上離して搭載してく ださい。なお、同軸ケーブル部は離す必 要はありません。ただし同軸ケーブルは きつく曲げないでください。



6)機体がカーボンや金属を蒸着したフィルム 等の導電体の材質で覆われている場合、ア ンテナ部は必ず機体の外側に出ていること が必要です。また、アンテナを導電体の胴 体や燃料タンクに貼り付けないでください。





目次へもどる

組込方法

# 組込時の安全上の注意

⚠警告

### コネクター接続について

コネクターは奥まで確実に挿入する。

■飛行中に、機体の振動等でコネクターが抜けると墜落します。特に、エルロンサーボへの延長コードを 主翼につなぐ場合に、受信機側が抜けやすいので注意してください。

### 受信機の防振/防水について



組込方法

受信機はスポンジゴム等で包んで防振対策を行う。また、水のかかる恐れのある場合はビニー ル袋等に入れて、防水対策を行う。

■強い振動やショックを受けたり、水滴の侵入によって誤動作すると墜落します。

### サーボの動作巾について

各舵のサーボを動作巾いっぱいに動作させてみて、プッシュロッドがひっかかったり、たわん だりしないように調整する。

■サーボホーンに無理な力が加わった状態が続くと、サーボが破損したり、電池の消耗が早くなって墜落します。

### サーボの取り付けについて

サーボは防振ゴム(ラバーグロメット)を介してサーボマウント等に取り付ける。また、サーボケースがサーボマウント等の機体の一部に直接触れないように搭載する。

■サーボケースが直接機体に触れていると、機体の振動が直接サーボに伝わり、その状態が続くとサーボが破損し墜落します。



### サーボリード線の固定

サーボのリード線は飛行中の振動に共振して断線することを防ぐため、突っ張らないよう少し余裕を持たせ、適当な位置で固定してください。また、日頃のメンテナンス時にも定期的に確認してください。

### (固定例)

- ●リード線に余裕を持たせる。
- ●リード線が暴れないようサーボの出口から 5 ~ 10cm 程度の ところを固定する。



ש-: **ק**
初期設定

# ※二: 飛行機セッティング手順 (一般的なスタント機の場合)

飛行機のセッティング手順について、ここでは F3A 用のセッティングを例にとって説明します。実際に使用される機体に合わせて数値は読み替えてください。

まず設定を行う前に、モデルセレクト機能で 空いているモデルを選択します。また、モデ ルネーム機能でわかりやすいモデルの名前を 登録しておくと、後で呼び出す時に便利です。

また、パラメーター機能を呼び出し、モデル タイプ選択機能で、"ACROBATIC"(飛行機) が選ばれていることを確認します。別のタイ プが選ばれている場合は、"ACROBATIC"を選 択します。

#### <u>1. 基本となる舵角を設定します</u>

舵角を設定する前に各舵の方向が合っている かどうかを確認し、逆の場合はリバース機能 で方向を合わせます。



主翼のエルロンは、左翼に受信機の1CH(エ ルロン)、右翼に6CHを接続してください。 フラッペロン機能をONにします。エルロン としての動作を確認してください。 まずエルロンは6本アーム型ホーン(ホーン B)の一番外側、エレベーター、ラダーも一番 外側を使用します。微調整は送信機側でとり ます。



#### ●舵角の調整

舵角設定はエンドポイント機能で行います。 (エルロンの設定)

左右のエルロン動作量がエルロン根元で上下 14~15mm 程度動くように定規をあてて計 ります。ずれている場合はエンドポイント機 能で、エルロン(1CH)、フラップ(6CH)を 調整します。90~110%の範囲で調整でき るはずです。

#### (エレベーターの設定)

同様にエレベーターも上下 15mm 程度動くようにエンドポイント機能で調整します。

#### (ラダーの設定)

同様にラダーも左右 45 <sup>°</sup> 程度動くようにエンドポイント機能で調整します。

エンドポイント	12					
CH1 : AIL ← → 100 100	→ 1: AIL 2: ELE 3: THR 4: RUD 5: GER	100 /100 100 /100 100 /100 100 /100 100 /100				

#### ●デュアルレート機能 (D/R) の調整

飛行後のレート調整はデュアルレート機能 (D/R)で行います。



とりあえず、下記の値に調整します。

#### (エルロンの設定)

上下 11mm 程度動くように D/R のレートを調整します。

同時に、エクスポネンシャル機能(EXP)も 調整しましょう。EXPのレートを-20~-30%を入力しておくと良いでしょう。

#### (エレベーターの設定)

上側 12mm、下側 13mm 程度動くように D/ Rのレートを調整します。EXP は-15~-20%前後で良いでしょう。

#### (ラダーの設定)

左右 40~45° くらい動くように調整して <ださい。EXPも-20%前後で良いでしょう。

#### 2. エアーブレーキの設定

エルロンを両方上げて、エアーブレーキとし て利用します。このとき機首上げとなる場合 エレベーターを若干ダウンに動作するように 組 します。 抵抗が増え降下角度がおおきくな り、また、失速しにくくなり、狭い飛行場に 有利です。

#### [注意事項]

込方

横風が強いときはエルロンのききが悪くなる ので、エアーブレーキの使用はおすすめでき ません。

●エアーブレーキの設定



エアーブレーキを呼び出します。

オフセットモード (OFST) とします。(通常は オフセットモードで使用します)

初期設定は SW(C) になっており、下側で ON になっています。

フラップレート (AIL1. FLAP) + 50 ~+ 55% (1CH,6CHとも)、エレベーターレート (ELEV) - 15%~- 20%にセッティングしてみます。 SW(C)を下側にして動作を確認してくださ い。

中スローで飛行したときに、機体が水平に飛 ぶようにエレベーターレートで微調整してく ださい。

#### 3. スナップロールの設定

スナップロールを呼び出します。

עו−ם פרפילצ	(1:R/U)
-hate- AIL⊅ <b>+199%</b> ELE⊅+100% RUD≯+100%	MIXDINH SAFE- MODEDFREE DIRC- SW1DNULL SW2DNULL

スナップロール機能を有効にして、まず方向 切替えスイッチ (DIR-SW1, 2) を選択してくだ さい。そして、各方向切換えスイッチの位置 毎に舵角をセッティングします。

エルロン:80~120% エレベーター:90~120%  $\neg 9 - :60 \sim 70\%$ 

但し、方向によって極性が異なりますので注 意してください。

これでとりあえずスナップができるはずで す。しかし、入りの悪い機体はエレベーター とラダーの舵角を増やしてください。なお、 安全のためにセーフティースイッチも ON( 脚 が出ている時はスナップロールしない安全機 構)にしておいてください。

#### [注意事項]

舵角を増やしてもスナップロールしない場合 は重心位置が前すぎるか、機体の特性による ものです。

高速状態でスナップロールするのは、機体に より危険な場合もあります。安全な速度に減 速して使用してください。

これで一通りの設定は終わりましたが、最 後にフェイルセーフ機能 (F/S) をスロットル チャンネルに設定しておいた方が良いでしょ う。もちろん、スロットル最スローに設定し ます。

# 初期設定

# 🕗 🕘 ヘリコプターセッティング手順 (一般的なヘリセッティング例)

ヘリのセッティング手順について、一般のヘ リのセッティングを例にとって説明します。 実際に使用される機体に合わせて数値は読み 替えてください。

設定を行う前に、モデルセレクト機能で空い ているモデルを選択します。 また、モデル ネーム機能でモデルの名前を登録しておく と、後で呼び出す時に便利です。

また、パラメーター機能を呼び出し、モデル タイプ選択機能で HELICOPTER( ヘリ) が選ば れていることを確認します。別のタイプが選 ばれている場合は、HELICOPTER を選択しま す。(この設定ではスワッシュタイプは "H-1" とします。実際に使用される機体に合わせて 変更してください。)

#### <u>1. 機体側のリンケージ</u>

エルロン、エレベーター、スロットル、ラダー、 ピッチの各舵をキットの取扱説明書に従って リンケージします。

リンケージの動作方向が逆の場合は、リバー ス機能により方向を合わせます。ジャイロの 動作方向も合わせます。

スロットルに関してはトリム全閉でキャブレ ター全閉となり、エンジンカットできるよう にリンケージしてください。

舵角は基本的にはサーボホーンで調整し、舵 角調整機能(エンドポイント)で微調整しま す。

#### <u>2. ノーマル/アイドルアップ/ス</u> ロットルホールド切替スイッチ

コンディション機能を呼び出し、切替スイッチを 使用可能な状態に設定します。(初期設定は INH) ノーマル :(スイッチ OFF の時動作) アイドルアップ1:Eスイッチの真ん中で動作 アイドルアップ2:Eスイッチの手前(DOWN)で動作 スロットルホールド:Gスイッチの手前(DOWN)で動作 優先順位はスロットルホールド/アイドル アップ2/アイドルアップ1/ノーマルで、 スロットルホールドが最優先となります。 ノーマル : エンジン始動からホバリング演技に使用 アイドルアップ1:上空でループなどに使用 アイドルアップ2:上空でロールなどに使用 スロットルホールド:オートローテーションに使用

#### <u>3. ノーマルの設定</u>

まず、ノーマルの設定を行います。アイドル アップ (E) /スロットルホールドスイッチ (G) を全て OFF にすると、ノーマルの状態です。

#### ●スロットルカーブ

メニューからスロットルカーブを呼び出し CND を NOR とします。



スロットルカーブをとりあえず下図の値に設 定してみます。



この設定は、ホバリング(3ポイント目)を 基準に前後を寝かせたカーブで、ホバリング 付近を鈍くしてあります。

ホバリング時のレスポンス、回転数を見ながら、 2~4ポイントで調整します。ピッチとの兼ね合いもあるので合わせて考えてください。

#### ●ピッチカーブ

組

心方法

メニューからピッチカーブを呼び出し CND を NOR とします。



ピッチカーブをとりあえず次の表の値に設定 してみます。

ホバリング時のピッチは約+5~6°にします。



この設定は、立ち上がりガスロー側で早く、 ハイ側が遅くなるカーブです。

- [調整ポイント 1]
- ■離着陸ではポイント 1、2を使い、上昇、下降時のレートを合わせます。
- [調整ポイント 2]
- ■ホバリングではポイント3を基準にピッチ回転数を設定します。
- ■上昇側のセットはポイント4の数値を増減させることによりレスポンスを変えることができます。数値を増やすと敏感に、減らすと鈍感になります。
- ■下降側のセットはポイント2の数値を増減させることによってレスポンスを変えることができます。数値を増やすと鈍感に、減らすと敏感になります。
- \*ホバリングの時の安定は、スロットルカーブとの兼ね 合いがあります。ホバリングスロットル、ホバリング ピッチ機能を合わせて使うと調整が楽になります。

#### <u>4. アイドルアップ 1 の設定</u>

次にアイドルアップ1の設定を行います。ア イドルアップ1は、一般的にループ、ストー ルターンローリングストールターンなどの演 技に使用します。 アイドルアップスイッチ (E スイッチ)を真 ん中にするとアイドルアップ1の状態です。

#### ●スロットルカーブ

メニューからスロットルカーブを呼び出し CND を IDL1 とします。 MIX を INH から ON/OFF にします。

次の値を設定してください。



スロットルスティックをスロー側にしても回 転を維持する設定となります。

#### ●ピッチカーブ

メニューからピッチカーブを呼び出し CND を IDL1 とします。

MIX を INH から ON/OFF にします。

次の値を設定してください。



アイドルアップ1のピッチカーブは、ポイント1、 2をノーマルと同じ設定値とし、ホバリングより ハイ側は、エンジン(モーター)パワーにより異 なりますが、およそ最大ピッチ角が8~10°の 間になると思われます。

# 組込

#### <u>5. アイドルアップ2の設定</u>

次に、アイドルアップ2の設定を行います。 アイドルアップ2はロールの演技に使用しま す。

アイドルアップスイッチ (E スイッチ)を手 前とするとアイドルアップ 2 の状態です。

#### ●スロットルカーブ

メニューからスロットルカーブを呼び出し CNDを IDL2 とします。

MIX を INH から ON/OFF にします。 次の値を設定してください。



スロットルスティックをスロー側にしピッチ をぬいた時でも、回転が維持できるアイドル アップ量となります。

#### ●ピッチカーブ

メニューからピッチカーブを呼び出し CND を IDL2 とします。

MIX を INH から ON/OFF にします。 次の値を設定してください。



ハイ側ピッチの設定はアイドルアップ1と同じ設 定にします。カーブは下図の値に設定します。 この時の-ピッチはロールを行った時に機体 をリフトできるピッチとします。

#### <u>6. スロットルホールドの設定</u>

次にスロットルホールドの設定を行います。 スロットルホールドはオートローテーション に使用します。

スロットルホールドスイッチ(Gスイッチ) を手前にするとスロットルホールドの状態に なります。

#### ●スロットルホールド

THR ホールドを呼び出します。



組込方法

MIX を INH から ON/OFF にします。

スロットルホールド時のサーボポジションを 15%に設定します。(アイドリングの状態と します)

#### ●ピッチカーブ

メニューからピッチカーブを呼び出し CND を HLD とします。

MIX を INH から ON/OFF にします。

オートローテーションの場合はハイ / ロー側 とも最大ピッチを使用します。

ピッチアップ時のリフトの状態は、ポイント2~5の調整により変えることができます。



#### [ピッチ角度の設定例]

ノーマル :- 2.5° ~ 4.5 ~ 10° アイドルアップ 1 :- 2.5° ~ 5.5 ~ 8(10)° アイドルアップ 2 :- 3° ~ 5.5° ~ 8(10)° スロットルホールド :- 4° ~ 4.5° ~ 12°

#### 7. ジャイロの感度切り替え

ジャイロ側に感度切り換えがある場合、ジャ イロセンスを使用して感度を切り替えます。 ジャイロ感度大 :ノーマル(ホバリング) ジャイロ感度小 :アイドルアップ1/アイ

ドルアップ2/スロットルホールド 但し、オートローテーション時にテール駆動 されているヘリの場合は、スロットルホール ド時にジャイロ感度大で効果がある場合もあ ります。

#### 8. ピッチ→ラダーミキシングの設定

メインローターの反動トルクを抑えるミキシ ングで、各状態毎にミキシングのカーブが設 定できます。(この機能は必要により設定し てください。ただし、GY ジャイロで AVCS をご使用の場合はこのミキシングは使用しま せん。ニュートラルズレになります。)

●ピッチ→ラダーミキシング

ピッチ→ラダーミキシングを呼び出します。 (ノーマル)

ホバリング系に使用し、離着陸、一定スピー ドの垂直上昇に合わせて設定します。 初期設定の値を調整します。

HIGH > + 10%

組込方

LOW >- 10%

(AVCS では使用しません。)

#### (アイドルアップ 1)

ループ、ストールターン、ローリングストー ルターンに使用し、風に正対した状態で直進 するように合わせます。 HIGH / LOW ともに -15% に設定します。 この数値に設定するとラダーガオフセットさ

れます。(AVCS では使用しません。)

#### ●スロットルホールド

直線オートローテーションで、直進するよう に設定します。テールローターのピッチ角は 0°近くになります。 設定値は-30%にします。 (AVCSでは使用しません。)

#### 9. オフセット(トリムオフセット)

#### の設定

アイドルアップ1及び2で設定を行います。 上空飛行時に、直進するようにエルロン、エ レベーター、ラダーをオフセットします。風 に正対した状態で調整します。

#### ●オフセット

オフセットを呼び出します。



エルロン、エレベーターで 6 ~ 10%位のオ フセット量になります。

(ラダーオフセットは AVCS では使用しません。)

#### 10. スロットルカットの設定

フライト終了時のエンジンカットをスロット ルトリムではなく専用スイッチにてワンタッ チで行なえます。

スイッチで行うため、トリムの位置を探す必 要がありません。従っていつもアイドル位置 が一定となります。

#### ●スロットルカット

スロットルカットを呼び出します。

機能を動作状態にします。

スロットルカットのオフセット量は " + " 方 向に大きくし、キャブレターが全閉になるよ うに調整します。

これで一通りの設定は終わりましたが、最後にフェイルセーフ機能(F/S)をスロットル チャンネルに設定しておいた方が良いでしょう。通常、ホバリング位置よりスロー側に設 定します。

# 共通機能

各機能の設定画面は、下記のメニューから呼び出します。ここでは、モデルタイプが飛行 機用 (ACROBATIC)、ヘリ、グライダー、マルチコプターすべての共通の機能を示します。





#### ■機能一覧

共通機能

メニュー 1/3	
モデ゛ルセレクト	(P.45)
モデルセレクト/データ	コピー/
ナータリビット/ RX タイノ    エ=゛   →_ L	/ 9 <i>29</i>
<b>੮ノ ルネーム</b>  干デルネーム/ヿーザーネ	( <b>F.40</b> ) -4
71112-7	(P.50)
フェイルセーフ	
リハ・ス	(P.52)
サーボリバース	
<b>917-</b>	(P.53)
y-1 ~	(D 54)
<b>2 ~</b>  サーボ動作/サーボテスト	(F.34)
エント <sup>゛</sup> ポ゜イント	(P.55)
エンドポイント	
F74	(P.56)
トリムリセット/トリムス  調整	テップ量
聞いた サフ゛トリム	(P.57)
サブトリム	(
P.MIX1-6	(P.58)
プログラマブルミキシング	1~6
AUX Fryzh	(P.61)
	(0.63)
<b>ハ フメーッー</b> データリヤット/モデル	(P.03) タイプノ
	<u> </u>
クフイト/フイトダイム/  ジャスト/ホーム画面表示	フイトア ンバッテ
	ン/ジョ
クナビ/ショクフイト/シ  ム/テレメトリーモード、	ヨクタイ 単位/ス
ピーチ言語、ボリューム/	スティッ
<u>レルンションアフーム</u>	

メニュー 2/	3
テレメトリー	(P.71)
テレメトリー表示/設定	
センサー	(P.88)
センサー登録	
SBUS セッテイ	(P.94)
S.BUS サーボの設定	
モデットランス	(P.97)
ほかの T10J とのデータ	転送
<b>ト</b> レーナー	(P.98)
トレーナー	

And And and

### 

(共通)

#### 機能説明

このモデル機能は、送信機本体に記憶されたモデルデータの呼び出しやコピーを行なうときに使用 します。また、選択されているモデルデータのリセットが可能です。受信機のタイプにあわせたシ ステムの変更(T-FHSS Air, S-FHSS)と受信機とのリンクもここで行います。

#### モデルセレクト (SELECT)

送信機には最大 30 機分のモデルデータを保存することができます。保存されたモデルデータを呼び 出すときにこのモデルセレクト機能を使用します。

#### モデルコピー(COPY)

モデルデータのコピー機能です。モデルデータをバックアップとして保存したり、同じような設定 データのモデルをいくつも作りたい時などに便利な機能です。

●現在使用しているモデルメモリーのデータを他のモデルメモリーへコピーすることができます。

#### データリセット (RESET)

現在使用しているモデルのデータを初期値にリセットすることができます。モデルタイプ(TYPE)の設定、パラメーターの各設定はリセットされません(ただし、パラメーターのATLトリム、テレ メトリーモード、STK POSI アラームはリセットされます)。

#### 受信機選択 (RX)

セットされている R3008SB は T-FHSS Air システムですが S-FHSS の受信機を使用したい場合、ここで S-FHSS に切替えます。ただし、S-FHSS の場合テレメトリー機能は使用できません。

#### リンク (LINK)

受信機とリンクする場合ここで送信機をリンクモードにします。現在リンクされている受信機の ID ナンバーが表示されます。(S-FHSS を選択した場合は ID が表示されません。)





#### (モデル機能 設定画面)



●設定項目の選択は**ジョグ**キーで 行ないます。 共

通

機

能





# ▲注意

スロットル (3CH) のみ初期設定は "REV"(リバース) です。データリセット 後もリバースとなります。ご使用のエンジンやモーターの Hi と Low の方 向をよく確認し、急に全速で回りださないように注意してください。





●初期セット以外の受信機を使用する場合、リンクが必要です。
 ●新たに新規モデルに変更した場合、一度、再リンクしなければテレメトリーが使用できません。

共通機能

# モデルネーム モデルネーム/ユーザーネーム

#### 機能説明

このモデルネーム機能では、初期画面に表示されるモデルネームおよびユーザーネームの設定が可 能です。

#### モデルネームの設定(MDL NAME)

モデルデータに名前を付ける機能です。モデルネームはいつも初期画面の上段に表示されます。現 在使用している機体名等を入力すると、モデルメモリーの間違え防止に役立ちます。

●最大 10 文字迄設定できます。

#### ユーザーネームの設定(USR NAME)

初期画面に表示されるユーザーネームが設定できます。(ユーザーネームを設定していない場合は Futaba ロゴが表示されます)パラメーターで初期画面表示を "USR-NAME" に変更すると設定したネー ムが初期画面に表示されます。

●最大 10 文字迄設定できます。

#### 設定方法







#### 目次へもどる



#### ユーザーネームを初期画面に表示させる方法

設定したユーザーネームを初期画面に表示できます。(設定していない場合は Futaba ロゴが表示されます) パラメーターで初期画面表示を "USR-NAME" に変更すると設定したネームが初期画面に表示されます。





And and and and and and

●安全上、必ずフェイルセーフ

機能の設定を行なってくださ い。特にスロットルチャンネ

ルについては、飛行機の場合

最スロー、ヘリの場合はホバ

リング位置よりスロー側にな

るように設定します。正しく

電波を受信できなくなった場 合に、フルハイで墜落すると

確認:フェイルセーフ機能を設

定したら、必ず、設定どおりに

サーボが動作することを確認し

⚠警告

大変危険です。

てください。

(共通)

# 7ェイルセーフ機能

#### 機能説明

設定方法

ノイズや混信等で正常な電波が受信できなくなった場合、各チャンネルの サーボを受信できなくなる直前の位置に保持する "NOR" (ノーマル) モードま たはあらかじめ設定した位置に動作させる "F/S" (フェイルセーフ) モードを 選択できます。T-FHSS Air 選択時はバッテリーフェイルセーフ電圧を変更 できます。

●サーボリバース機能で、スロットルチャンネルを反転した場合、F/Sの データも連動して反転します。(スロットルチャンネルのみ)

フェイルセーフモードを選択した場合、受信機バッテリーの電圧が設定 値以下に下がると、バッテリーフェイルセーフ機能が働き、予め設定し た位置にサーボを動作させることが可能です。

- S-FHSS の場合バッテリーフェイルセーフ電圧は 3.8 Vです。
- ●バッテリーフェイルセーフ機能はスロットルチャンネルのみ ON/OFF することができます。
- ●この機能が働いた場合は、バッテリーフェイルセーフ機能を下記の方法でいったん解除し、直ちに着陸して下さい。

解除方法:バッテリーフェイルセーフ機能は、スロットルスティックを最スロー側に操作することにより一時的に解除できます。ただし、30秒後に再びバッテリーフェイルセーフ状態に戻ります。



#### (フェイルセーフ機能 設定画面)

F/S ポジションの設定 ―― チードの選択 ――	フェイル	セーフ	23	TFHSS	⊢B-F/S 機能の ON/OFF
	1: AIL	MODE. ►NOR	POSI	♥ B-F/S	
◆ ◆ ●設定項目の選択はジョグ	2: ELE 3: THR	►NOR ►F/S	 20%	ACT	
キーで行ないます。	4: RUD 5: GER	►NOR ►NOR			ļ



#### 目次へもどる





#### 目次へもどる

And and all

タイマー タイマー



#### 機能説明

- タイマーは競技会の規定時間や燃料満タンでの飛行可能時間等に合わせて使用すると便利です。
  - ●タイマーは2系統設定できます。タイマー1 < TMR1>、タイマー2 < TMR2>
  - ●モデル毎にタイマーを設定できます。モデルに合ったタイマー設定ができるため、モデルを変える度にタイマーを設定し直さなくても済みます。
  - ●タイマーの種類は、アップ(UP)/ダウン(DOWN)/ダウンストップ(DN-STP)タイマーから選択できま す。アップタイマーは0からカウントアップされ、画面上に経過時間が表示されます。ダウンタイマー は設定した時間からカウントダウンされ、画面上に残り時間が表示されます。設定時間経過後は,"-"(マ イナス)表示となります。ダウンストップタイマーはダウンタイマーの0でカウントが停止します。各 タイマー共に最高 99 分 59 秒までの時間設定ができます。
  - ●スタート/ストップスイッチ(ON-SW)として、スイッチA~H、スロットルスティック(ST-THR)およ び電源スイッチ(PWR-SW)の中から選択することができます。また、ON/OFF 方向の設定が可能です。 ただし、電源スイッチを選択したときは、電源スイッチを入れた時点でタイマーがスタートします。
  - ●各タイマーのリセットは初期画面の状態で、ジョグキーでリセットしたいタイマーを選択し、ジョグキーを1秒以上押すとリセットされます。また、リセットスイッチ(RS-SW)として、スイッチA~Hの中から選択することができます。また、ON/OFF方向の設定が可能です。
    - ●アップ/ダウンタイマーのアラーム音は、1分毎に警告音「ピッ」、設定時間 20 秒前より 2 秒 間隔の警告音「ピッ、ピッ、ピッ、・・・」、設定時間 10 秒前より 1 秒間隔の警告音「ピッピッ、 ピッピッ、ピッピッ、・・・、ピー」で時間を知らせます。





#### 目次へもどる





#### <チャンネル表示>

ACROBATIC	HELICOPTER	GLIDER (AF4)		
1: AIL (エルロン) 6: FLP (フラッフ)	1: AIL (エルロン) 6: PIT (ビッチ)	1: AIL (エルロン) 6: FL2 (フラッフ 2)	1: AIL (エルロン) 6: AU6 (予備)	
2: ELE(エレベーター) 7: AU7 (予備)	2:ELE(エレベーター) 7:AU7(予備)	2: ELE(エレベーター) 7: AL2(エルロン 2)	2:ELE(エレベーター) 7:AU7(予備)	
3: THR (スロットル)8: AU8 (予備)	3: THR (スロットル) 8: AU8 (予備)	3: MOT (モーター) 8: FL3 (フラップ 3)	3: THR (スロットル) 8: AU8 (予備)	
4: RUD (ラダー)   9: AU9 (予備)	4: RUD (ラダー)   9: AU9 (予備)	4: RUD (ラダー) 9: FL4 (フラップ 4)	4: RUD (ラダー)   9: AU9 (予備)	
5: GER (ギヤ) 10: AU0 (予備)	5: GYR (ジャイロ) 10: AU0 (予備)	5: FLP(フラップ) 10: AU0 (予備)	5: MOD (モード) 10: AU0 (予備)	



#### 目次へもどる

# トリム機能



#### 機能説明

#### トリムリセット

使用中のモデルメモリーのトリムをセンター(初期状態)に戻す機能です。 ただし、このときサブトリムおよびトリムステップ量はリセットされません。

#### トリムステップ

機体の性能やトリムの用途により、ステップあたりのトリム変化量を1~40の間で変更できます。 用途に合わせて設定してください。通常の機体では2~10位の設定でよいでしょう。(初期値:4)

#### 設定方法



AT CAL

# サブトリム サブトリム



#### 機能説明

このサブトリム機能は、リンケージ時のサーボ個々のニュートラル調整に使用するトリム機能です。 サブトリムを設定するときは、トリムをセンター位置にセットしてから行ってください。

#### 設定上の注意

サブトリムを大きくとりすぎると最大舵角時にサーボの動作範囲を超え、サーボが動作しない不感帯が 発生することがあります。サブトリム使用量を最小限に押さえられるように、まずリンケージを工夫し ましょう。

#### 設定方法





#### <チャンネル表示>

ACROBATIC		HELICOPTER		GLIDE	R (AF4)	MULTICOPTER		
	1: AIL (エルロン)	6:FLP(フラップ)	1: AIL (エルロン)	6: PIT (ピッチ)	1: AIL (エルロン)	6: FL2 (フラップ 2)	1: AIL (エルロン)	6: AU6 (予備)
	2: ELE (エレベーター)	7: AU7 (予備)	2: ELE(エレベーター)	7: AU7 (予備)	2: ELE(エレベーター)	7: AL2 (エルロン 2)	2: ELE(エレベーター)	7: AU7 (予備)
	3: THR (スロットル)	8: AU8 (予備)	3: THR (スロットル)	8: AU8 (予備)	3: MOT (モーター)	8: FL3 (フラップ 3)	3: THR (スロットル)	8: AU8 (予備)
	4: RUD (ラダー)	9: AU9(予備)	4: RUD (ラダー)	9: AU9 (予備)	4: RUD (ラダー)	9: FL4 (フラップ 4)	4: RUD (ラダー)	9: AU9(予備)
	5: GER (ギヤ)	10: AU0 (予備)	5: GYR (ジャイロ)	10: AU0 (予備)	5: FLP(フラップ)	10: AU0(予備)	5: MOD (モード)	10: AU0 (予備)



AN CONTRACTOR

# P.MIX1-6 プログラマブルミキシング1~6

#### 機能説明

独立した 6 系統のカスタマイズ可能なミキシングが使用できます。 プログラマブルミキシングは機体のクセ取りや、操縦を楽にする目的で使用します。任意のチャン ネル間のミキシングが行えるほか、リンク(別のミキシングと連結する)、トリム付加、オフセット、 スイッチ設定機能が含まれています。

#### P. MIX 1~4 (ノーマルタイプ)

プログラマブルミキシング1~4は、下記の機能が設定できます。

#### 【ミキシングチャンネル】

- ●マスターチャンネルおよびスレーブチャンネルの初期設定は、仮の組み合わせが設定されていますので、チャンネルを変更して使用してください。
- ●マスターチャンネルの設定で、"OFS"を選択した場合、ミキシング量設定はスレーブ側のみとなります。ミキシング量を設定するとスレーブ側サーボガその量だけオフセットされて動作します。
- ●マスターチャンネルとしては、チャンネル以外に、ツマミ(VR)およびデジタルトリム(DT5, DT6)も設定することができます。

#### 【トリム選択】

●マスターチャンネルのトリム動作をミキシングに含めるかどうかを選択できます.

#### 【ミキシング基準点の変更】

●マスターチャンネルのミキシングの基準点を移動できます。

#### 【スイッチ選択】

- ●プログラマブルミキシングの ON/OFF スイッチが選択できます。選択できるスイッチは、スイッチ A ~ H およびスロットルスティックの中から選ぶことができます。
- ●スイッチの動作方向が設定できます。2 ポジションスイッチを選択した場合はアップ側/ダウン側を、3 ポジションスイッチを選択した場合はアップ側/アップ側とダウン側/アップ側とセンター/センター/センター とダウン側/ダウン側を選択できます。また、スロットルスティックの場合は ON/OFF ポジションと動作方向 が設定できます。"NULL" に設定するとミキシングは常時 ON となります。

#### P. MIX 5 ~ 6 (カーブタイプ)

プログラマブルミキシング 5 ~ 6 は、5 ポイントカーブでミキシング量が設定できます。 上記ノーマルタイプのマスターチャンネルの設定で "OFS" およびツマミ/デジタルトリムの使用と、 トリム選択はできませんが、スイッチ選択は同様に設定可能です。





#### 目次へもどる

#### 59

AT 20 As at



共通機能

能

# AUX チャンネル AUX チャンネル

(共通)

#### 機能説明

この AUX チャンネル機能により、CH5 ~ CH10 に設定されているスイッチ、ツマミあよびデジタル トリムをお好みにより変更することができます。

- ●スイッチ SwA ~ H、ツマミ VR、デジタルトリム DT5/DT6 の中から選択が可能。
- ●また、スイッチ等を設定しないことも可能です。(NULL 設定)

#### 設定方法



●設定チャンネルの選択は ジョグキーで行ないます。 チャンネル選択 Ch

#### (AUX チャンネル 設定画面)



●他の機能で CH が使用されてい る場合は、"----"表示となり、ス イッチ等を選択することはでき ません。

#### < AUX チャンネル初期設定>

	ACROBATIC		HELICOPTER		GLIDER	MULTICOPTER	
CH5	SwG (スイッチ G)	CH5	SwF (スイッチ F)	CH5	DT5 (デジタルトリム 5)	CH5	SwE (スイッチ E)
CH6	VR(ツマミ)	CH6	(ピッチ CH に割当)	CH6	SwG( スイッチ G)	CH6	SwC (スイッチ C)
CH7	DT5 (デジタルトリム 5)	CH7	SwC (スイッチ C)	CH7	SwD( スイッチ D)	CH7	VR(ツマミ)
CH8	DT6 (デジタルトリム 6)	CH8	VR(ツマミ)	CH8	DT6 (デジタルトリム 6)	CH8	DT6 (デジタルトリム 6)
CH9	SwA( スイッチ A)	CH9	SwA( スイッチ A)	СН9	SwA( スイッチ A)	СН9	SwA( スイッチ A)
CH10	) SwD( スイッチ D)	CH10	SwD( スイッチ D)	CH10	VR(ツマミ)	CH10	SwD( スイッチ D)

# AUX チャンネル ① ジョグキーでチャンネルを 選択します。 ② +キー又はーキーを押してスイッチ等を選 択します。 第歴記 : 5 ~ 10ch 選択範囲: 5 ~ 10ch 調整範囲: NULL, SwA ~ SwH, VR, DT5, DT6

共通

幾

能

AN AN AN

# AUX チャンネル AUX チャンネル

# ⚠注意

AUX チャンネル機能により、CH5 ~ CH10 に設定されているスイッチ、ツマミおよびデジタルトリムをお好みにより変更することができます。

もしひとつのチャンネルに2つ以上の機能が割り当てられると、下記の通り、優先順位が上の機能 が優先され、下の機能は使用できません。1つのチャンネルに2つ以上の機能は割り当てないでく ださい。

CH5 ~ CH10 は色々な機能が併用されています。選択した機能が有効かどうかは AUX-CH 画面で確認してからご使用ください。



62

共通機能

And And and

(共通

## パラメ-タ- パラメーター機能

#### 機能説明

このパラメーター機能では、データリセット機能、モデルタイプの選択、ATL機能の ON/OFF、画面 コントラストの調整、バックライトの調整、初期画面の選択、送信機の電圧アラーム、ブザートーン、 ジョグキーの設定、テレメトリー(モード、単位、スピーチ)、およびスティックポジションアラー ムの設定が可能です。

#### データリセット(RESET)

現在使用しているモデルのデータを初期値にリセットすることができます。モデルタイプ(TYPE)の設定、パラメーターの各設定はリセットされません。(ただし、パラメーターのATLトリム、テレメトリーモード、STK POSI アラームはリセットされます)

#### モデルタイプ(TYPE)

ご使用の機体に合わせて次のモデルタイプの中から選択してください。

飛行機用:"ACROBATIC" を選択します。

●ご使用の機体に合わせて、フラッペロン機能、エルロンディファレンシャル機能、エレボン機能、Vテール機能を設定してください。

ヘリコプター用:"HELICOPTER"を選択します。

●このモデルタイプを選択すると、下記のスワッシュタイプ選択の項目が現れます。

グライダー用:"GLIDER"を選択します。

●ご使用の機体に合わせて、WING タイプを選択してください。

マルチコプター用: "MULTICOPTER" を選択します。

#### スワッシュタイプ (SWASH)

ヘリコプター用のモデルタイプを選択した場合、ご使用の機体に合わせて、必ずスワッシュタイプ を選択してください。(H-1 / HR3 / H-3 / HE3 / HN3 / H-2 / H-4 / H4X)



※ Futaba CGY750 ジャイ 口を使用する場合は、 T10Jのスワッシュタ イプでH-1を選択し て、CGY750 側でヘリ のスワッシュタイプ に設定します。

ただし、機体のリンケージの方向等の違いにより、上記の各スワッシュタイプで指定された位置にサーボを接続しただけでは、スワッシュプレートの正しい動きにならない場合があります。スワッシュプレートガキットの取扱説明書に指定する動作となるように、各サーボの動作方向はリバース機能を使用して合わせ、また、エルロン、エレベーター、ピッチ動作方向の反転はスワッシュ AFR 機能のレートの極性を変更して合わせてください。

#### ウイングタイプ (WING)

グライダー用のモデルタイプを選択した場合、ご使用の機体に合わせて、ウイングタイプを選択してく ださい。(1AIL / 2AIL / 2A+1F / 2A+2F / 2A+4F)



共通

機能

And And and

#### ATL トリム (ATL)

スロットルスティックのスロー側のみでトリムを動作させ、ハイ側でトリム動作させなくする機能です。トリム 操作によるハイ側のリンケージの突っ張りを防止します。

● ATL トリムの ON/OFF を選択できます。

#### LCD コントラストの調整(CONTRAST)

#### LCD 画面のコントラスト調整が可能です。

●設定によっては、薄くなり過ぎて画面が見えなくなったり、濃すぎて見づらくなる場合がありますので、 適正な濃さに調整してください。 設定範囲 -10 ~ +10

#### バックライトの動作モード (BACK-LIT)

LCD 画面のバックライトの動作モードを選択できます。

●常時 ON (ALWAYS)、エディットキー操作後一定時間で OFF (KEY-ON)、または常時 OFF (OFF) を選択可能。

#### バックライトの ON 時間(LIT-TIME)

バックライトの動作モードで "KEY-ON" を選択している場合の ON 時間を設定できます。 ●設定範囲:1~30 秒

#### バックライトの輝度調整(LIT-ADJS)

LCD 画面のバックライトの輝度を調整できます。 ●設定範囲:1~30

#### 初期画面表示モードの選択(HOME-DSP)

初期画面にスロットルスティックおよびピッチ位置 (ヘリの場合) またはユーザーネーム、DT5/DT6 トリム位置、 受信機電圧の表示が可能です。

●初期は Futaba □ゴを表示。

#### 送信機バッテリーアラーム電圧の選択(BATT-ALM)

使用する電池(送信機)によって選択します。

●乾電池 4 本使用の場合 ⇒ 4.2V DRY4

- HT5F1800B( ニッケル水素電池 ) の場合 ⇒ 5.0V NiMH5
- FT2F2100B( リチウムフェライト電池 ) の場合 ⇒ 5.8V LiFe2

#### 送信機バッテリーアラーム電圧バイブの選択(BATT-VIB)

送信機のバッテリーアラームをブザー音と同時に振動で知らせます。

#### ブザートーン設定(BUZ-TONE)

キー操作時のブザー音のトーン(音色)を変更できます。 ●設定範囲:OFF, 1(低)~100(高)

#### ジョグ - ナビの LED 設定(JOG-NAVI)

ジョグ NAVI(ジョグキー操作時の点滅、操作方向の表示)の ON,OFF 設定です。

#### ジョグ-ライトの設定(JOG-LIT)

ジョグ-ライト(ジョグキーの点灯、消灯)の設定です。

#### ジョグ - タイムの設定(JOG-TIME)

ジョグが光る時間の設定です。

●設定範囲:1(秒)~30(秒)

#### テレメトリーモードの設定(TELEMETRY MODE)

テレメトリーを機能させるかさせないかの設定です。1 台の送信機で 2 台の受信機を使用する場合 INH にしてく ださい。

●設定範囲:ACT / INH

#### テレメトリー表示単位の設定(TELEMETRY UNIT)

テレメトリー表示をメートル法かヤード・ポンド法(℃/℃)とするかの設定です。

●設定範囲:METER / YARD

AT CAL

#### スピーチ言語の設定(SPEECH LANGUAGE)

イヤホンからテレメトリー情報を聞く場合の言語種類の設定です。 ●設定範囲:日本語 (JPN) / 英語 (English)

#### スピーチ音量の設定 (SPEECH VOLUME)

イヤホンからテレメトリー情報を聞く場合の音量設定です。 ●設定範囲:LOW(音量:小)/HIGH(音量:大)

#### スティックポジションアラームの設定 (STK POSI ALRM)

スロットルスティックが設定位置にくるとアラームが一回鳴るように設定できます。





●設定項目の選択はジョグキーで行ないます。

65





67

and and and and





 "BUZ-TONE"の項目が選択された状態で、+ キー又はーキーを押して、数値(トーン)を 変更します。数値が高い程高音になります。



選択範囲:							
		0	FF, 1	~ 1	00		

●設定値を初期値に戻したい場合、+ キーおよびーキーを同時に押します。



共通機能















AT CAL

# テレメトリー テレメトリー

#### (共通)

#### 機能説明

受信機からの各種情報を表示、設定する画面です。各情報に応じてアラームやバイブを起動するこ とができます。例えば機体に積まれた受信機バッテリーの電圧が低下したのを送信機でアラーム警 告することができます。

- T-FHSS Air モードのみ使用可能です。S-FHSS はテレメトリーは使用できません。
- ●送信機と受信機がリンクされ、送信機に受信機の ID が登録されていなければ、テレメトリー機能が使用 できません。
- ●各種情報の表示には別売のテレメトリーセンサーを機体に搭載します。(受信機電圧はセンサー不要です。)
- ●パラメーターのテレメトリーモードが "ACT" になっていなければ、テレメトリー機能は使用できません。
- ●1台の送信機で受信機を2台使用する場合、テレメトリー機能が使用できません。



#### 受信機電圧 (RX-BATT)

#### ●受信機電圧を見る

初期設定の状態で、受信機の電圧が送信機に表示されます。

#### 表示方法





AN PARA

#### ●受信機電圧の最大 / 最小値を見る

初期設定の状態で、受信機電圧の最大値/最小値が送信機に表示されます。(リセットされるまでの値)

### 表示方法





▲ 警告
 ● 飛行中に送信機設定画面を凝視したり、設定操作をしたりしない。
 ■飛行中の機体を見失うと大変危険です。
 ■飛行中の情報を確認したい場合は、飛行前にテレメトリー画面を呼び出しておき、操縦者以外の助手に画面をチェックしてもらってください。

#### 目次へもどる
And An all

## ●受信機電圧のアラームをセットする

受信機の電圧が低くなってキケンなときにアラームが鳴るように設定できます。同時に送信機が振 動する VIB( バイブレーション ) も設定できます。

# 設定方法



共通

AN CALLER

## ●受信機電圧をスピーチで聞く

市販のイヤホン(3.5 Φプラグ)で受信機電圧を送信機から聞くことができます。指定したスイッチ でスピーチの ON/OFF ができます。





# 動力用バッテリー電圧 (EXT-VOLT)

図のように接続すると、機体につまれた動力用バッテリーやその他の電源バッテリーの電圧を T10J に表示することができます。

- CA-RVIN-700(外部電圧入力コネクター別売)が必要です。
- ●はんだ付け配線作業が必要です。



## ●動力用バッテリー電圧を見る

上図のように接続すると、動力用バッテリーの電圧が送信機に表示されます。







共通機能

And And and

### ●動力用バッテリー電圧の最大 / 最小値を見る

初期設定の状態で、動力用バッテリー電圧の最大値 / 最小値が送信機に表示されます。(リセットされるまでの値)



And And and

## ●動力用バッテリー電圧のアラームをセットする

動力バッテリーの電圧が低くなったときにアラームが鳴るように設定できます。同時に送信機が振 動する VIB( バイブレーション ) も設定できます。



AN CALLER

## ●動力用バッテリー電圧をスピーチで聞く

市販のイヤホン(3.5 Φプラグ)で動力用バッテリー電圧を送信機から聞くことができます。指定したスイッチでスピーチの ON/OFF ができます。

## <u>設定方法</u>





AT CAL

# 各種テレメトリーセンサー(オプション)の情報表示とアラーム設定

各種テレメトリーセンサー(別売)を R3008SB の S.BUS2 ポートに、三又ハブや中継ターミナルを 使いまとめて接続します。同じ種類のセンサーを複数(例えば温度センサーを 2 個使用)使用しな ければ、初期設定のまま接続したセンサーの情報をみることができます。

● T10J で使用できるセンサー: Futaba SBS-01T, SBS-01RM, SBS-01RO, SBS-01A, SBS-01V, SBS-01G
 ● T10J で使用できる Robbe 社センサー: Robbe TEMP125, GPS-1675, VARIO-1712, VARIO-1672, CURR-1678
 ※ Robbe 社センサーは Futaba からは販売されていません。

## センサーの接続



メニューのテレメトリーを呼び出し、接続したセンサーの表示ページを呼び出すとそのセンサーの 情報をみることができます。ジョグキーで設定したいセンサーを選択して押すと、そのセンサーの 詳細設定画面を呼び出すことができます。

●キーの操作については、前項の受信機電圧 (RX-BATT)を参考にしてください。

① <b>ジョグ</b> キーでメニュー内 の " <b>テレメトリー</b> " を選択し ジョグナーを押します	TELEMETRY123RX-BATT02TEMPRECEIVERSBS-01T	
ショクキーを押します。	EXT-VOLT  RECEIVER	05 R.P.M Orpm SBS-01RM/O

	TELEMETRY 12	3
	RX-BATT	02 TEMP
② <b>ジョク</b> キーでテレメトリー メニュー内の設定したい センサーを選択して <b>ジョグ</b> キーを押します。	RECEIVER	SBS-01T
	EXT-VOLT	05 R.P.M Orpm
	RECEIVER	SBS-01RM/O

各種センサーの設定画面へ

共通機能



## **TEMP(温度): SBS-01Tの情報表示とアラーム設定**※別売の SBS-01T が必要です。

TEMP(温度)は別売の SBS-01T(テレメトリー 温度センサー)からの温度情報を表示 / 設定する画 面です。

飛行中の機体のエンジンやモーター、アンプな どの温度を送信機で見ることができます。設定温度 より高く(低く)なるとアラームや振動で知らせる ことができます。

- ●別売の温度センサーが必要です。搭載 / 接続方法は センサーの説明書に従ってください。
- ●メートル表示からフィート表示に変更すると℃か ら℃に変わります。(パラメーター→ TELEMETRY UNIT 設定)



#### 温度が高くなってしまった場合のアラーム設定

- 1. [TEMP] 画面の "UP ▶ INH" を+. キーで ACT にします。
- "LIMIT"下の数値をジョグキーで選択し、アラームがなる温度を+. -キーで設定します。これより温度が上がるとアラームが鳴ります。
- "VIB" 下のタイプか OFF をジョグキーで選択し、振動タ イプを+. ーキーで選択します。アラームと同時に振 動で知らせることができます。

#### 温度が低くなってしまった場合のアラーム設定

- 1. "DN ▶ INH" を ACT にします。(INH にカーソルを置い て+. -キーを押す。)
- 2."LIMIT"2 つ下の数値をジョグキーで選択し、アラームが なる温度を+. -キーで設定します。これより温度が 下がるとアラームが鳴ります。
- "VIB"2 つ下のタイプか OFF を選択しジョグキーを押す と、振動タイプが+. -キーで選択できます。アラー ムと同時に振動で知らせることができます。

#### 温度を音声で聞く

市販のイヤホンを使用すると飛行中の温度を音声で聞 くことができます。

- 1."SPEECH" 横の [INH] をジョグキーで選択し+. -キー で [ACT] 選びます。
- スイッチで音声を ON/OFF する場合は、"SW" の NULL にカーソルを置き+. ーキーで希望のスイッチを選び ます。(スイッチは下、手前で ON です。)
- T10J 裏面のイヤホンジャックに市販のイヤホンを接続 します。音量は [パラメーター]の [SPEECH VOLUME] で調整します。

AT TO AL OF

#### R.P.M (回転数): SBS-01RM(マグネット) / SBS-01RO(光学式)の情報表示とアラ· ム設定 ※別売の SBS-01RM か SBS-01RO が必要です。 ●別売の回転センサーが必要です。搭載 / 接続方法は RPM は別売の SBS-01RM / SBS-01RO(テレメト センサーの説明書に従ってください。 リー回転センサー)からの回転数情報を表示 / 設定 する画面です。 飛行中の機体のエンジンやモーターなどの回転 数を送信機で見ることができます。設定回転数より 高く(低く)なるとアラームや振動で知らせること ができます。 ●現在の回転数の表示です。 ● [ **テレメトリ** ] 画面の [**R.P.M**] にカーソルを 移動し、ジョグキーを押します。 ●送信機が ON してからの最大回転数 の表示です。MAX の数値を選択して R.P.M ジョグキーを長押しするとリセット 0 rpm されます。 MAX= 0 rpm ● UP は設定値を上 (ALARM) (LIMIT) 回った時アラーム (VIB) ●設定範囲:0~390,000rpm **UP**▶INH ▶ OFF 0 が作動することを 0 DN と同じか高い回転数しか設定 ,DN ► INH ▶ OFF 示します。 できません。 TYPE► OPT. ◄ **FIN** 0 SW► NŲLČ SPEECH JINH ● DN は設定値を下 UP と同じか低い回転数しか設定 回った時アラーム できません。

● OPT. →光学式 (SBS-01RO)

OFF

2 ポジション

MAG. →マグネット式 (SBS-01RM)

● MAG.( マグネット ) を選ぶとプロ

ペラ羽数がギヤ比になります。

●スピーチの ON/OFF スイッチ選択

OFF

3ポジション

OFF CITE

## 回転が上がった場合のアラーム設定

●スピーチを起動→ ACT

が作動することを

示します。

- 1. [RPM] 画面の "UP ▶ INH" を+. -キーで ACT にします。
- 2."LIMIT"下の数値をジョグキーで選択し、アラームがなる回転数を+. -キーで設定します。これより回転が上がるとアラームが鳴ります。
- "VIB" 下のタイプか OFF をジョグキーで選択し、振動タ イプを+. ーキーで選択します。アラームと同時に振 動で知らせることができます。

#### 回転が下がった場合のアラーム設定

- 1. "DN ▶ INH" を ACT にします。(INH にカーソルを置い て+. -キーを押す。)
- 2."LIMIT"2 つ下の数値をジョグキーで選択し、アラームが なる回転を+. -キーで設定します。これより回転が 下がるとアラームが鳴ります。
- "VIB"2 つ下のタイプか OFF を選択しジョグキーを押す と、振動タイプが+. ーキーで選択できます。アラー ムと同時に振動で知らせることができます。

#### マグネット式か光学式かの選択

使用するセンサーにより選択します。

1.MAG.(マグネット)か OPT.(光学式)を+. -キーで選 択してください。

ラ)~10

99.99

●設定範囲:0~390,000rpm

●光学式:羽数設定範囲:2(2枚ペ)

●磁気式:ギヤ比設定範囲:1.00~

 (SBS-01RM) でマグネットをエンジンに取付けた場合、 機体のエンジンからローター(プロペラ)までのギヤ 比を+. ーキーで入力すると、ローター(プロペラ) の回転数が表示されます。コウガクシキ(SBS-01RO)は プロペラ(ローター)の羽数を+. ーキーで入力して ください。一般的な2枚ペラの場合は2のままです。

#### 回転数を音声で聞く

市販のイヤホンを使用すると飛行中の回転数を音声で 聞くことができます。

- 1."SPEECH" 横の [INH] をジョグキーで選択し+. -キー で [ACT] 選びます。
- 2. スイッチで音声を ON/OFF する場合は、"SW" の NULL にカーソルを置き+. ーキーで希望のスイッチを選び ます。(スイッチは下、手前で ON です。)
- T10J 裏面のイヤホンジャックに市販のイヤホンを接続 します。音量は [パラメーター]の [SPEECH VOLUME] で調整します。

共

通

媵

## ALTITUDE (高度): SBS-01A / SBS-01G の情報表示とアラーム設定 ※別売の SBS-01A か SBS-01G が必要です。

ALTITUDE(高度)は別売の SBS-01A(高度セン サー)か SBS-01G(GPS センサー)からの高度情 報を表示 / 設定する画面です。

飛行中の機体の高度を送信機で見ることができ ます。設定高度より高く(低く)なるとアラームや 振動で知らせることができます。

高度は気圧から換算します。表示されるのは地 図上の絶対高度ではなく、飛行前の高度を 0m とし て、そこからの差が表示されます。 送受信機が ON された場所が 0m とされ、基 準点を送信機でプリセットすることもできま す。

- ●別売の高度(気圧)センサーか GPS センサーが必 要です。搭載 / 接続方法はセンサーの説明書に従っ てください。
- ●高度は気圧から計算しますので、天候の急変で気圧 が変動すると正確な表示がされません。
- ●メートル表示からフィート表示に変更できます。(パ ラメーター→ TELEMETRY UNIT 設定)



#### 高度が高くなってしまった場合のアラーム設定

- 1. [ALTITUDE] 画面の "UP ▶ INH" を+. -キーで ACT に します。
- 2."LIMIT"下の数値をジョグキーで選択し、アラームがな る高度を+. -キーで設定します。これより高度が上 がるとアラームが鳴ります。
- "VIB" 下のタイプか OFF をジョグキーで選択し、振動タ イプを+. -キーで選択します。アラームと同時に振 動で知らせることができます。

#### 高度が低くなってしまった場合のアラーム設定

- 1. "DN ▶ INH" を ACT にします。(INH にカーソルを置い て+. -キーを押す。)
- 2."LIMIT"2 つ下の数値をジョグキーで選択し、アラームが なる高度を+. ーキーで設定します。これより高度が 下がるとアラームが鳴ります。
- 3."VIB"2 つ下のタイプか OFF を選択しジョグキーを押す と、振動タイプが+. -キーで選択できます。アラー ムと同時に振動で知らせることができます。

#### 基準点のプリセット

- 1. 送受信機の電源を入れて、機体を 0m としたい場所に 置きます。
- [ALTITUDE] 画面の "REFERENCE" 横の "EXEC" にカーソ ルを置きジョグキーを長押します。
- 3.「ピピッ」と鳴り、現状の機体位置が 0m にプリセット されます。

#### 高度を音声で聞く

- 市販のイヤホンを使用すると飛行中の高度を音声で聞 くことができます。
- 1."SPEECH" 横の [INH] をジョグキーで選択し+. -キー で [ACT] 選びます。
- 2. スイッチで音声を ON/OFF する場合は、"SW" の NULL にカーソルを置き+. ーキーで希望のスイッチを選び ます。(スイッチは下、手前で ON です。)
- T10J 裏面のイヤホンジャックに市販のイヤホンを接続 します。音量は [パラメーター]の [SPEECH VOLUME] で調整します。

Contra An and

## VARIO (昇降計): SBS-01A / SBS-01G の情報表示とアラーム設定 ※別売の SBS-01A か SBS-01G が必要です。

VARIO(昇降計)は別売の SBS-01A(高度センサー) か SBS-01G(GPS センサー)からの高度情報を表 示 / 設定する画面です。

飛行中の機体がどれだけ上昇(降下)している かが表示できます。たとえばグライダーが上昇(下 降)気流に乗っているかなどが判別しやすくなりま す。表示の m/s は毎秒何メートル上昇降下してい るかの表示です。

- ●別売の高度(気圧)センサーか GPS センサーが必 要です。搭載 / 接続方法はセンサーの説明書に従っ てください。
- ●高度は気圧から計算しますので、天候の急変で気圧 が変動すると正確な表示がされません。
- m/s( メートル毎秒 ) 表示から fpm( フィート毎分 ) 表示に変更できます。(パラメーター→ TELEMETRY UNIT 設定)



#### 上昇したときのアラーム設定

- 1. [VARIO] 画面の "UP ▶ INH" を+. キーで ACT にします。
- 2."LIMIT"下の数値をジョグキーで選択し、アラームがな る上昇速度を+. -キーで設定します。これより上昇 速度が速くなるとアラームが鳴ります。
- "VIB" 下のタイプか OFF をジョグキーで選択し、振動タ イプを+. ーキーで選択します。アラームと同時に振 動で知らせることができます。

#### 降下したときのアラーム設定

- 1. "DN ▶ INH" を ACT にします。(INH にカーソルを置い て+. -キーを押す。)
- 2."LIMIT"2つ下の数値をジョグキーで選択し、アラームが なる高度を+. ーキーで設定します。これより降下速 度が速くなるとアラームが鳴ります。
- 3."VIB"2 つ下のタイプか OFF を選択しジョグキーを押す と、振動タイプが+. ーキーで選択できます。アラー ムと同時に振動で知らせることができます。

#### 昇降計を音声で聞く

市販のイヤホンを使用すると飛行中の昇降計を音声で 聞くことができます。

- 1."SPEECH" 横の [INH] をジョグキーで選択し+. -キー で [ACT] 選びます。
- スイッチで音声を ON/OFF する場合は、"SW" の NULL にカーソルを置き+. ーキーで希望のスイッチを選び ます。(スイッチは下、手前で ON です。)
- 3. T10J 裏面のイヤホンジャックに市販のイヤホンを接続 します。音量は [ パラメーター ] の [SPEECH VOLUME] で調整します。

20 As an

## DISTANCE (距離): SBS-01G の情報表示とアラーム設定 ※別売の SBS-01G が必要です。



## 機体が遠くへ行った場合のアラーム設定

- 1. [DISTANCE] 画面の "UP ▶ INH" を+. -キーで ACT に します。
- 2."LIMIT" 下の数値をジョグキーで選択し、アラームがな る距離を+. -キーで設定します。これより遠くなる とアラームが鳴ります。
- "VIB" 下のタイプか OFF をジョグキーで選択し、振動タ イプを+. ーキーで選択します。アラームと同時に振 動で知らせることができます。

#### 機体が接近した場合のアラーム設定

- 1. "DN ▶ INH" を ACT にします。(INH にカーソルを置い て+. -キーを押す。)
- 2."LIMIT"2 つ下の数値をジョグキーで選択し、アラームが なる距離を+. -キーで設定します。これより機体が 接近するとアラームが鳴ります。
- 3."VIB"2 つ下のタイプか OFF を選択しジョグキーを押す と、振動タイプが+. ーキーで選択できます。アラー ムと同時に振動で知らせることができます。

#### 基準点のプリセット

- 送受信機の電源を入れて、機体を 0m としたい場所に 置きます。GPS センサーの LED が緑点灯になるまで待 ちます。初回の電源投入時はしばらく時間がかかりま す。機体を動かさずにお待ちください。(機体を動かす と GPS を測位するのに更に時間がかかります。)
- [DISTANCE] 画面の "REFERENCE" 横の "EXEC" にカーソ ルを置きジョグキーを長押します。
- 3.「ピピッ」と鳴り、現状の機体位置が 0m にプリセット されます。

#### 距離を音声で聞く

市販のイヤホンを使用すると飛行中の距離を音声で聞 くことができます。

- 1."SPEECH" 横の [INH] をジョグキーで選択し+. ーキー で [ACT] 選びます。
- 2. スイッチで音声を ON/OFF する場合は、"SW" の NULL にカーソルを置き+. ーキーで希望のスイッチを選び ます。(スイッチは下、手前で ON です。)
- 3. T10J 裏面のイヤホンジャックに市販のイヤホンを接続 します。音量は [ パラメーター ] の [SPEECH VOLUME] で調整します。

84





上の図のように直線距離と地表距離の2つの表示方法が選べます。 1. [DISTANCE] 画面からジョグキーを横に動かして2ページにします。 2."MODE" 横の [SURFACE] [SLANT] を+. ーキーで選択します。

Chill will A at 2

## SPEED (速度): SBS-01G の情報表示とアラーム設定 ※別売の SBS-01G が必要です。

SPEED(速度)は別売の SBS-01G(GPS センサー) からの速度情報を表示 / 設定する画面です。

飛行中の機体の速度を表示することができます。

フライト後に飛行中の最高速度を見ることもで きます。この速度は GPS 衛星からの位置データを もとにしますので、対気速度ではなく対地速度の表 示です。よって向い風では速度が低下し追い風では 速く表示されます。

- ●別売の GPS センサーが必要です。搭載 / 接続方法 はセンサーの説明書に従ってください。
- ▶ km/h(キロメートル毎秒)表示から mph(マイ ル毎時)表示に変更できます。(パラメーター → TELEMETRY UNIT 設定)

#### ※ GPS の測位

GPS センサーは電源投入後 GPS 衛星を測位するまでに しばらく時間がかかります。電源投入後 GPS センサーの LED が緑点灯に変わるまで機体を動かさずにお待ちくだ さい。(機体を動かすと測位まで更に時間がかかります。)



#### 速度が上がった時のアラーム設定

- 1. [SPEED] 画面の "UP ▶ INH" を+. キーで ACT にします。
- 2."LIMIT" 下の数値をジョグキーで選択し、アラームがな る速度を+. -キーで設定します。これより速くなる とアラームが鳴ります。
- "VIB" 下のタイプか OFF をジョグキーで選択し、振動タ イプを+. ーキーで選択します。アラームと同時に振 動で知らせることができます。

#### 速度が下がった時のアラーム設定

- 1. "DN ▶ INH" を ACT にします。(INH にカーソルを置い て+. -キーを押す。)
- 2."LIMIT"2 つ下の数値をジョグキーで選択し、アラームが なる速度を+. -キーで設定します。これより機体が 遅くなるとアラームが鳴ります。
- "VIB"2 つ下のタイプか OFF を選択しジョグキーを押す と、振動タイプが+. ーキーで選択できます。アラー ムと同時に振動で知らせることができます。
- \* はじめに機体が設定速度以上にならなければ起動しません。例 えば 30Km/h に設定すると、スタート時の 30Km/h 以下の速度 ではアラームは起動せず、30Km/h をこえてから次に 30Km/h より速度がさがるとアラームが起動します。

#### 速度を音声で聞く

市販のイヤホンを使用すると飛行中の速度を音声で聞 くことができます。

- 1."SPEECH" 横の [INH] をジョグキーで選択し+. -キー で [ACT] 選びます。
- スイッチで音声を ON/OFF する場合は、"SW" の NULL にカーソルを置き+. ーキーで希望のスイッチを選び ます。(スイッチは下、手前で ON です。)
- T10J 裏面のイヤホンジャックに市販のイヤホンを接続 します。音量は [パラメーター]の [SPEECH VOLUME] で調整します。

#### ※速度警報についての注意

GPS 速度センサーは対地速度の表示ですので、失速警報としては使用できません。例えば 50km/h で失速する 飛行機が対地速度で 55km/h を表示していても追い風が 5km/h(約1.4m/s)以上なら失速してしまいます。 また速度オーバーの警報で、400km/h で空中分解する 機体で 380km/h で警報設定しても向い風が 30km/h(約 8.3m/s) だった場合、対地速度 370km/h でも速度超過で 空中分解してしまいます。

Contraction of the state

## BATTERY (電圧) EXT-VOLT (別電源電圧): SBS-01V の情報表示と アラーム設定 ※別売の SBS-01V が必要です。

SBS-01V 電圧センサーを使用すると、R3008SB ではじめから使用できる、受信機電圧と EXT 電圧 の他にさらに 2 つのバッテリーの電圧を計測する ことができます。 表示・アラーム設定の方法は前項の RX-BATT と EXT-VOLT と共通ですのでそちらをご参照ください。

接続方法については、SBS-01Vの取扱説明書をご 覧ください。

#### センサースロット センサー

# 機能説明

この画面は、テレメトリーセンサーをご使用の送信機に登録することができます。センサーを各種 1 個ずつ使用する場合ここでの設定は不要で、購入されたセンサーを受信機の S.BUS2 ポートに接続 するだけで使用できます。

同じ種類のセンサーを複数使用する場合そのセンサーの送信機への登録が必要となります。

#### ●スロットとは?

サーボは CH で区分けされますが、センサーは「スロット」という単位で区分けされます。NO.1 から No.31 までのスロットがあります。

高度計、GPS などのデータ量の多いセンサーユニットは複数のスロットを使用します。

複数のスロットを使用するセンサーでは、開始スロットを設定することで自動的に必要なスロット数が割当 てられます。

同じ種類のセンサーを2台以上使用する場合は未使用のスロットを自分で割当て、そのセンサーに割当てた スロット No. を記憶させる必要があります。

●メニューで [**センサー**]を選択し、ジョグキーを押して、下 記の設定画面を呼び出します。

SENSOR SLOT	<b>1</b> 2 3 4 5 6
1▶ SBS-01T	****
2► SBS-01RM/0	****
3▶ SBS-01A	****
4 SBS-01A	_
5 SBS-01A	
6► SBS-01V	****
•	•
●スロット No.	
●データ量の多い高度	セン ・センサ

●ジョグキーを横に押すと2ページ目を表示します。



●データ量の多い GPS センサー (SBS-01G) は8スロット使用します。

- (SBS-01A) は3スロッ ト使用します。

- ID:同じ種類のセンサーを複数使用しない場合 ID は不要です。 (\*\*\*\*\*のまま使用できます。)

<割当て可能スロットについて> ■高度やGPS等、多くのデータを表示するセンサーは、複数のスロットが必要です。 ■ センサーの種類によっては、割当てることのできるスロット番号に制限があります。

センサー	必要スロット数	割当可能な開始スロット	備考
温度計(SBS-01T)	1個	1 ~ 31	
回転計(SBS01RM,SBS- 01RO)	1個	1 ~ 31	
電圧計(SBS-01V)	2個	1,2,3,4,5,6,8,9,10,11,12,13,14,16,17,18,19,20 ,21,22,24,25,26,27,28,29,30	標準タイプ
高度計(SBS-01A)	3個	1,2,3,4,5,8,9,10,11,12,13,16,17,18,19,20,21,24 ,25,26,27,28,29	
GPS(SBS-01G)	8個	8,16,24	
TEMP125-F1713	1個	1~31	
VARIO-F1712	2個	1,2,3,4,5,6,8,9,10,11,12,13,14,16,17,18,19,20 ,21,22,24,25,26,27,28,29,30	
VARIO-F1672	2個	1,2,3,4,5,6,8,9,10,11,12,13,14,16,17,18,19,20 ,21,22,24,25,26,27,28,29,30	ヨーロピアンタ   イプ
CURR-F1678	3個	1,2,3,4,5,8,9,10,11,12,13,16,17,18,19,20,21,24 ,25,26,27,28,29	※ヨーロッパ地域 向けの製品です。
GPS-F1675	8個	8,16,24	

AT 20 AD 20

## ●センサーの登録 REGISTER (同じ種類のセンサーを複数使用する場合)

ここで登録すると、自動的に送信機、センサーにスロットナンバーが記憶され、送信機にセンサーの ID が記憶されます。(登録されたセンサーの ID がスタートスロット位置に表示されます。)

## センサーの接続



設定方法





● "COMU-ERROR" と表示されると、登録は失敗です。 配線の接続不良か、センサーの数に対してスロット 数が不足していることが考えられます。

AN PARA

### ●スロットナンバーの設定 SENS SLOT

あとでセンサーを追加したい場合などにスロットナンバーをセンサーに記憶させ、送信機に登録し ます。

## センサーの接続







表示されます。

and and and and

#### ●スロットナンバーの初期化 INITIALIZE

スロット設定と各センサーのアラーム設定を初期化(出荷状態)に戻します。各種センサーが1つ ずつ使用できる状態です。

※各センサーに記憶されたスロット No. は初期化されません。





AN CALLER

## ●スロットナンバーをすべて INH にする ALL CLEAR

スロットをすべて INH にします。センサーを受信機に接続しても使用できなくなります。各センサーのアラーム設定もすべてクリヤーとなります。

※各センサーに記憶されたスロット No. は初期化されません。







AN PRANCE

## ●手動でスロットにセンサーとセンサー ID を割り当てる

送信機にセンサーを接続せずに手動で割り当てることも可能です。使用するセンサーに START SLOT ナンバーを記憶させることが必要です。





And An and

# SBUSセッティ S.BUS セッティ



# 機能説明

送信機裏面の S.I/F コネクターに S.BUS/S.BUS2 サーボとバッテリーを接続することにより、サーボの CH 設定や各種設定を行うことができます。S.BUS/S.BUS2 サーボが設定を記憶します。

●ご使用の S.BUS/S.BUS2 サーボにより、使用できる機能とできない機能があります。使用できる機能の み送信機に表示されます。



Chin Chan and all

# S.BUS サーボ設定機能の説明

※ご使用の S.BUS サーボにより、使用できる機能とできない機能があります。

#### (S.BUS サーボ 設定画面)



S.BUS SX	1 <b>⊠</b>
ID= 017	-00016
NEED DWR	ITE ▶RESET
STRED 2.0 BOSTD 5% DAMPD 80 BSTMD OFF	SPED▶ INH STAR▶ 3.0 SMOT▶ ON

# $\boxed{\mathsf{ID}} = \bigcirc \mathsf{ID}$

パラメーターを読込んだサーボの ID を表示します。変更はできません。

## (CHAN ►) ● CH

サーボに割り当てられた S.BUS システムのチャンネルです。使用する前に、必ずチャンネルの割り当て を行ってください。

## (NEUT ▶)●ニュートラル調整

ニュートラル位置を変更することができます。ただし、ニュートラル位置を大きく変更した場合、最大 舵角時にサーボの動作範囲を超え、サーボが動作しない不感帯が発生することがあります。

### (EPA ▶ )●舵角調整

ニュートラルを中心とした左右の最大舵角を独立して設定することができます。

## (DEAD ▶)●デッドバンド

停止位置の不感帯の範囲(角度)を設定できます。

#### 【デッドバンド設定値とサーボ動作の関係】

- 小さくする → 停止位置の不感帯幅を小さくできます。小さな信号変化でサーボガすぐに動きだす ようになります。
- 大きくする → 停止位置の不感帯幅を大きくできます。小さな信号変化ではサーボが動きださなく なります。
- (注意) 不感帯幅の角度を小さく設定しすぎると、サーボが常に動作し続ける状態になりますので、消費 電流が増えることになり、サーボの寿命も短くなる場合があります。

#### (REVE ▶ )●サーボリバース

サーボの回転する方向を変更することができます。

#### 〔STRE ▶ 〕●ストレッチャー・ゲイン

サーボの保持特性の設定ができます。

サーボの現在位置が目標位置とずれている時に、目標位置へ戻ろうとするトルクを調整することができます。

ハンチングを止める時等に利用しますが、下記の様に保持特性が変わります。

#### 【ストレッチャー設定値とサーボ動作の関係】

小さくする → サーボの保持力が弱くなります。

大きくする → サーボの保持力が強くなります。

(注意) ストレッチャーを大きくすると、消費電流が増えていきます。

#### 目次へもどる

共通

機

And the state

## (BOST 🕨 3% ~ 45% )●ブースト量

サーボを駆動するときに、内部のモーターにかける最小動作量を設定できます。モーターは小さな動作 量では起動しないので、実質的にデッドバンドが拡大するように感じます。そこで起動できる最小動作 量(ブースト)を調整して、モーターが直ぐに起動できるようにします。

#### 【ブースト設定値とサーボ動作の関係】

小さくする → 微小な操作量には反応しなくなりますが、動作は滑らかになります。

大きくする → 初期レスポンスが良くなり動き出しのトルクが大きくなりますが、あまり大きくしす ぎると、動作が粗くなります。

## DAMP ▶) ●ダンピングゲイン

サーボが停止する際の特性を設定できます。

標準値の数値より小さくすると、オーバーシュート(行き過ぎてから戻る)特性となります。数値を大きくすると、停止位置手前からブレーキがかかったように止まる設定となります。

特に、大きい負荷がかかるときに、慣性によるオーバーシュート等を抑えて、条件によって起こるハン チング(サーボが痙攣するように動く現象)を起こりにくくすることができます。デッドバンド、スト レッチャー、ブーストなどのパラメーターが適正であっても、ハンチングが起こる場合は、初期値より 大きい値に調整してください。

#### 【ダンパー設定値とサーボ動作の関係】

小さくする →オーバーシュートさせたい場合。ハンチングが起こらないような設定にしてください。

- 大きくする →ブレーキがかかったような動作にしたい場合。但しサーボのレスポンスが悪くなったように感じます。
- (注意) ハンチングが発生した状態で使用すると、消費電流が多くなるばかりでなく、サーボの寿命も短くなります。

#### (BSTM 🕨 ON/OFF ) ●ブースト ON/OFF

サーボを低速で動作させた場合のみブースト機能を ON させるモードと、常時ブーストを ON させるモードの切替えです。

OFF: 低速のみ ON (通常は OFF でお使いください。) ON:常時 ON (素早い動作を希望する場合)

### (SPED 🕨 ) ●スピードコントロール

動作スピードを設定できます。使用電圧、負荷トルク、モーターのばらつき等の影響を受けることなく、 複数のサーボのスピードを揃えることができます。

ただし、各動作電圧におけるサーボの最大スピード以上の設定を行っても、最大スピード以上のスピー ドにはなりませんので注意してください。

#### (STAR ▶ )●ソフトスタートディレイ

電源投入時の瞬時に指定位置に動く動作を制限します。この設定を行うことにより、電源を立ち上げた 時の最初の1動作だけゆっくりと指定位置に移動します。またその時の動作速度を設定できます。

#### (SMOT 🕨) ●スムーサー

サーボの動きを滑らかにする機能です。好みに応じて設定を行ってください。通常は ON の設定でご使用 ください。特に素早い動作を希望する場合には OFF にします。

目次へもどる

共

通

AT TO AL OF

# モデルトランス(データ転送機能)

# (共通)

# 機能説明

T10J 送信機同士でモデルデータの転送が可能です。無線でデータ転送を行います。

- ●このモデルトランスの操作を行うと、送信側の送信機で現在使用中のモデルデータの内容が、受信側の送信機で現在使用中のモデルデータに上書きされます。受信側の送信機はモデルセレクト機能で空きのモデルデータを呼び出した状態でデータ転送を行ってください。
- ●モデルトランスの操作中は、通常の動作(受信機・サーボ等)はしません。
- T8J から T10J へのデータ転送は可能です。RECEIVE 側の T10J の "TYPE" を T8J に変更して<ださい。
- T10J から T8J へのデータ転送はできません。

# 設定方法



(モデルトランス機能 設定画面)



●設定項目の選択はジョグキーで 行ないます。

- モデルトランス	
■ こうび 「マンクス」 ●送信側および受信側の送信機を 2m 以内に近付けアンラ	テナ部を向き合わせた状態で下記の操作を行ってください。
<ul> <li>① 両方の送信機で、送受信モードの項目が選択された状態で、+又はーキーを押して、それぞれ対応するモードを選択します。</li> <li>+ - マロンマはのの</li> <li>** でののでは、</li> <li>** でののでは、</li> <li>** でののでは、</li> <li>** でのののでは、</li> <li>** でのののでは、</li> <li>************************************</li></ul>	<ul> <li>② 両方の送信機で、送受信の実行の項目が選択された状態で、ジョグキーを1秒以上押します。         <ul> <li>(1秒以上)</li> <li>●受信側の送信機で、「ピピッ」という確認音あよび画面上に "Complete" が表示され、データ転送が完了したことを知らせます。</li> <li>● "Complete" が表示されない場合は、再度送信を実行して&lt;ださい。</li> </ul> </li> </ul>
	●受信側の送信機はデータ転送されなければ、実行後 10 秒で通 堂動作に戻ります。この際に "Failure"( 転送されていない) が

#### 常動作に戻ります。この際に "Failure"(転送されていない 表示されます。

# ▲ 警告 ●安全上、データ転送後は機体の舵を動作させて、各機能のチェックを十分におこなってください。

#### 目次へもどる

共通

機

And the state

# トレーナー機能

(共通)

## 機能説明

### (T10J 送信機を先生側で使用する場合にこの機能を設定します。)

このトレーナー機能は指導に使うチャンネルと動作モードを選択できるため、生徒のレベルに合わせてトレーニングの難易度を設定することができます。

先生側の送信機と生徒側の送信機を専用のトレーナーコード(別売り)で接続して使用します。先生 側のスイッチ操作により、生徒側の操作が可能となります。生徒の操縦が危険な状態に陥った時は すぐに先生側の操縦に切り替えることができます。

- ●チャンネル毎に4つの動作モードが選択できます。
- ●トレーナースイッチはスイッチゖに設定されています。

※トレーナー機能を使用すると自動的にスナップロール機能は使えなくなります。 なお、このトレーナー機能は以下の条件のもとで使用してください。

# ▲注意 (重要)



- T10J 送信機を先生側で使用する場合、生徒の送信機のモジュレーションを PPM(従来周波数の送信機の場合)にしてください。(T10J 送信機を生徒側で使用する場合はモジュレーションモードの変更は必要ありません。トレーナージャックより常時 PPM 信号が出力されています。)
- ●飛行の前には必ず、先生、生徒側ともに全てのチャンネルが設定どおりに正常に動作することを確認してください。
- ●トレーナーコードのコネクターは必ず奥まで確実に差し込み、使用中にも抜けないようにしてください。
- |●生徒側送信機の高周波モジュールは必ず抜いておく。(モジュールタイプの場合)
- ●生徒側送信機の電源スイッチは絶対に ON にしない。

### トレーナー機能の動作モード

- "FNC" モード:先生側の送信機で設定されているミキシングを利用して生徒側が操作可能。<u>※生徒側</u> の設定は初期値に戻して、つぎにリバース機能はすべてノーマルにします。
- "MIX" モード:先生側と生徒側の信号ガミックスされてコントロールされます。先生側から補正舵が打 てます。このモードを選択すると、サーボの振り切れを防止するため、生徒側のレートを減らしてあり ます。また、生徒側のレートを設定することが可能です。※生徒側の設定は初期値に戻して、つぎにリバー ス機能はすべてノーマルにします。
- "NOR" モード:生徒側の送信機からの信号でコントロールされます。(先生側と生徒側の設定を同一に する必要があります。)
- "OFF": 生徒側では操作できません。先生側のみの操作となります。

※ただし、生徒側の送信機にないチャンネルは、上記の設定にかかわらず、先生側の操作となります。 ※他のモデルを選択したとき、トレーナー機能は INH となりますが、チャンネルの設定はそのまま残ります。

#### 使用例

- ●スティックチャンネルに "FUNC" モードを設定すると、4EX 送信機 (飛行機用 4 チャンネル) でもヘリコ プターのスティック操作の練習ができます。
- ●生徒のレベルに合わせて練習したいチャンネルのみを "NORM" モードに設定し、他のチャンネルは "OFF" モードに設定して先生側が操作することが可能。

#### [トレーナーコード]

接続は別売りのトレーナーコードを使用し、各送信機のトレーナージャックに差込みます。ただし、送 信機により使用するトレーナーコードが異なります。使用する送信機に合わせてトレーナーコードを準備 してください。

先生側送信機	生徒側送信機	トレーナーコード	備考
	10C,9C,7C,6EX,4EX	12FG トレーナーコード	昇圧回路付
10J	18MZ,14MZ,14SG,12Z,		
	12FG,8FG,10J,8J,6J		
18MZ, 14MZ, 14SG,		トレーナー」ート	
12Z, 12FG, 8FG,10C,	10J	$(\forall 1 \mathcal{I} \Box \mathcal{I} \mathcal{I} \mathcal{I})$	
9C, 7C, 8J, 6J, 4EX			

\* T10J-2.4GHz 送信機の電源は乾電池 4 セル仕様のため、10C 等の 8 セル仕様の送信機を生徒側で使用する場合、昇圧回路付の 12FG トレーナーコードが必要となります。

目次へもどる

\* 上記以外の組合せではご使用いただけません。(2014年1月現在)

# 設定方法



#### <チャンネル表示>

ACROBATIC	HELICOPTER	GLIDER (AF2)	MULTIICOPTER
1: AIL (エルロン) 6: FLP (フラップ)	1: AIL (エルロン) 6: PIT (ピッチ)	1: AIL (エルロン) 6: FL2 (フラップ2)	1: AIL (エルロン) 6: AU6
2:ELE(エレベーター) 7: AU7	2: ELE(エレベーター) 7: AU7	2: ELE(エレベーター) 7: AL2(エルロン2)	2: ELE(エレベーター) 7: AU7
3: THR (スロットル) 8: AU8	3: THR (スロットル) 8: AU8	3: MOT (モーター) 8: AU8	3: THR (スロットル) 8: AU8
4: RUD (ラダー)	4: RUD (ラダー)	4: RUD (ラダー)	4: RUD (ラダー)
5: GER (ギヤ)	5: GYR (ジャイロ)	5: FLP (フラップ)	5: MOD (モード)

●トレーナー機能は 8CH までしか使用できません。

AT CAL



共

通



# 飛行機用(ACROBATIC)機能

各機能の設定画面は、下記のメニューから呼び出します。ここでは、モデルタイプが飛行 機用(ACROBATIC)に設定されている場合の機能を示します。



機

用

67.-

# 8CH 以降の機能を使用する場合

飛行機用機能の中には、8CH 以降の機能を使用する場合があります。R3008SB は初期設定で従来 CH が 7CH までなので、そのままでは使用できないケースがあります。この場合 S.BUS システムを使用するか、(S.BUS/S.BUS2 サーボが必要) 受信機を2台使用する必要があります。8CH を従来システムで使用する場合は受信機 CH モードをモードA に変更してご使用ください。

		Т	ディットキー/ L	CD 画面
			● <b>+</b> ≠-	<b>•</b> , <b>-</b> +-
この機能 "共通機能 ざい。	ミの説明は前の ぎ をご参照くだ	•END	#1:MODEL-0801 @2 T ST1: 0:00,0 TFHSS ST2:10:00,0 Gee MOL 0:08 St0 6:08 St0 6:00 St0 5:00 St0 5:00 St0 5:00 St0 5:00 St0 5:00 St0 5:00 St0 5:00 St0	・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・
■機能一覧				
メニュー 1/3	×=	- 2/3	メニュ-	- 3/3
モデ <sup>ー</sup> ルセレクト (P.4	5) テレメトリー	(P.71)	D/R, EXPO	(P.109)
モデルセレクト/データコピー	- / テレメトリー表示/	設定	デュアルレート/エュ	Fスポネンシャル
		(P.88)		(P.111)
モデルネーム/ユーザーネーム		(P 04)		(P 112)
7ราในช-7 (P.5	<b>0)</b> S.BUS サーボの設定	(1.34)	エアーブレーキ	(F.113)
フェイルセーフ		(P.97)	75ÿ7° → ELE	(P.115)
וא (P.5	2) ほかの T10J とのデ	ーク転送	フラップ→エレベー	ターミキシング
サーホリハース	トレーナー	(P.98)	ELE →7ラッ7°	(P.116)
<b>グ1く- (P.5</b> タイマー			エレベーター→フラ	ップミキシング
ψ- <b>λ</b> (P5		(P.102)		(P.117)
サーボ動作/サーボテスト		(P 102)		(P 119)
፲ンドポイント (P.5	<ul><li>5) エルロン→ラダー</li></ul>	(F.103)	スロットルカット	(F.110)
エンドポイント		(P.104)	アイト・ルタ・ウン	(P.120)
トリム (P.5	<b>6)</b> vテール	•	アイドルダウン	••
トリムリセット/トリムステッ〕 調整	ブ量   ジ ャイロセンス	(P.105)	スナッフ゜ロール	(P.121)
<sup>113</sup> 正 サフ <sup>・</sup> トリん (P.5	7) ジャイロミキシング	, 	スナップロール	
サブトリム		(P.106)	スロットルカーフ	(P.122)
P.MIX1-6 (P.5		(0.107)		(5.100)
プログラマブルミキシング1~	6 	(P.107)	<b>ビッチカー</b> ブ	(P.123)
AUX チャンネル (P.6	1) THR → Ξ- Ϸ΄ μ	(P.108)		(P.124)
予備チャンネル	スロットル→ニード	ルミキシング	スロットルディレイ	<b>,</b> ,
<b>パ 7メ-9- (P.6</b> データリセット /モデルタイ <sup>-</sup>	<b>3)</b> プノ			
ATL トリム/コントラスト//	לש			
クライト/ライトタイム/ライ	トア			
リーアラーム/ブザートーン/	ジョ			
グナビ/ジョグライト/ジョグ <u>↑</u>	91			
ビーチ言語、ボリューム/ステ・ クポジションアラーム	<b>イ</b> ツ			



(ACROBATIC)

# ディファレンス エルロンディファレンシャル

# 機能説明

エルロンに2個のサーボを使用し、左右のエルロン動作に差動をつけ ることができます。



左側エルロンは 1CH(AIL)、右側エルロンは 7CH に接続してください。 ●左右のエルロン舵面の上下の舵角を個別に調整可能。

注意:エルロンディファレンシャル、フラッペロン、エレボンはいずれかの機能のみ使用可能で、同時に ON することはできません。すでに他の機能が有効な場合、画面上に「Other WING mix "ON"」が表示されます。すでに有効になっている機能を "INH" に設定してから、エルロンディファレンシャル機能を "ACT" にしてください。

# 設定方法





キーを押して調整します。

設定範囲:-120~+120%

初期設定:+100% ●設定値を初期値に戻したい場合、+キーおよびーキーを同時に押

("RATE-AIL2"の項目も②と同様に調整します。)

します。ただし、極性が変更されている場合は数値のみ初期値

に戻ります。

又は ( ?

●機能を使用しない場合は "INH"

側に設定してください。



(ACROBATIC)



# 機能説明

このミキシングは、エルロン操作にラダー動作を連動させる ミキシング機能で、旋回特性の改善に使用します。

●リンケージによりミキシング方向が逆の場合はレートの極性を変えることにより調整可能。

# 設定方法







飛行機

用



# 機能説明

設定方法

エレベーターとラダー機能を組み合わせた ∨ 尾翼機に使用するミキシングです。 ●エレベーター、ラダーの動作量を個別に調整できます。

**注意:**V テール、エレボン、エルベーターはいずれかの機能のみ使用可能で、同時に ON することはできません。すでに他の機能が有効な場合、画面上に「Other WING mix "ON"」が表示されます。すでに有効になっている機能を "INH" に設定してから、V テール機能を "ACT" にしてください。



	CH2 サーボ	CH4 サーボ
エレベータ動作	ELE1	ELE2
ラダー動作	RUD2	RUD1



(∨ テール 設定画面)













(ACROBATIC)

# ジャイロセンス ジャイロセンス (飛行機用)

## 機能説明

(飛行機用ジャイロ専用ミキシング)

Futaba 製飛行機用ジャイロのジャイロ感度およびジャイロモード (AVCS/NORM)を切り替えるための 専用ミキシングです。最大3軸の設定が可能です。

- ●感度切替えスイッチが選択でき、スイッチの各方向の感度設定が可能です。(スイッチ A ~ H) 飛行機の特性上、失速状態に陥るとジャイロでは姿勢の制御ができなくなります。感度 OFF(0%) のポジションも設定しておくことをおすすめします。
- ●感度設定チャンネルは CH5、CH5/CH7、CH5/CH8 または CH5/CH7/CH8 の組合せが選択できます。

# 設定方法



飛

行

雘

用



(ACROBATIC)

# エレボン エレボン

# 機能説明

エルロンとエレベーターの機能を組み合わせたデルタ翼機、無尾翼 機、円盤機等に使用するミキシングです。

サーボは左側エルロンに CH1 サーボ、右側エルロンに CH2 サーボを 接続してください。

●エルロン、エレベーターの動作量を個別に調整できます。

注意:エレボン、Vテール、エルベーターはいずれかの機能のみ使用可能、 また、エレボン、フラッペロン、エルロンディファレンシャルもいずれか の機能のみ使用可能で、それぞれ同時に ON することはできません。すでに 他の機能が有効な場合、画面上に「Other WING mix "ON"」が表示されます。 すでに有効になっている機能を "INH" に設定してから、エレボン機能を ON にしてください。





	CH1 サーボ	CH2 サーボ
エルロン動作	AIL1	AIL2
エレベータ動作	ELE2	ELE1









## 機能説明

エレベーターに2個のサーボを使用し、エレベーターガエルロン動作可能になるミキシングです。ジェット戦闘機等でエレベーターをエルロンとして使用している機体があるのでこの機能を使うと実機感がでます。又エルロン動作を止めエレベーター2個サーボ仕様としても使用できます。

サーボは受信機の 2CH, と 8CH 出力に接続します。

●エレベーター、エルロンの動作量を個別に調整ができます。
 ●リンケージにより動作方向が異なるので、動作方向は確実に確認してください。

注意:エルベーター、Vテール、エレボンはいずれかの機能のみ使用可能 で、同時に ON することはできません。すでに他の機能が有効な場合、画面 上に「Other WING mix "ON"」が表示されます。すでに有効になっている機 能を "INH" に設定してから、エルベーター機能を ON にしてください。また、 スロットル→ニードルミキシングとも同時に ON することができません。







(ACROBATIC)

# THR→ニードル スロットル→ニードルミキシング

## 機能説明

この機能は、エンジンにミクスチュアーコントロールシステム(ニードルコントロール等の混合気調 整)が付いている場合に使用します。

スロットルニードルサーボは受信機の CH8 へ接続します。

●スロットルスティック動作に対し5ポイントのカーブでミクスチュアー(混合気)を設定可能。

●スロットルを開いたときに最良の混合気でエンジンが立ち上がるようにするためのアクセラレーション機能を設定可能。

注意:この機能はエルベーター機能とは同時に ON することはできません。すでにエルベーター 機能が有効な場合、画面上に「AILVATOR mix "ON"」が表示されます。エルベーター機能を "INH" に設定してから、この機能を ON にしてください。




## D/R,EXPO デュアルレート/エクスポネンシャル

(この D/R、EXPO の説明は飛行機の場合を示します。)

## 機能説明

デュアルレート(D/R)

エルロン、エレベーター、ラダーの各チャンネルの舵角を2段階に切り替えて使用できます。 ●舵角調整はスイッチの各方向で、各チャンネルの左右(上下)方向が個別に設定できます。

#### エクスポネンシャル(EXP)

エルロン、エレベーター、スロットル、ラダーのニュートラル付近のスティック動作に対するサー ボの動きを鈍くしたり、または、敏感にして、操縦を楽に行えるような動作カーブに変更する機能 です。舵角に応じて2段階に調整できます。

- " "側はニュートラル付近が鈍くなり、" + "側は逆に敏感になります。スロットルについては振り 巾全体にエクスポネンシャルが掛かります。" - "側を増やすと、スロー側が鈍くなり、ハイ側は敏感 になります。スロットルカーブとの共用はできません。
- <u>デュアルレート (D/R) のそれぞれのレートに対応して設定できます。(スロットル除く)</u>スイッチの各 方向および各チャンネルの左右(上下)方向が個別に設定できます。

#### スイッチ選択(SW)

エルロン、エレベーター、ラダーの各チャンネル毎のデュアルレート(エクスポネンシャル)の切替 スイッチとして、スイッチ A ~ H から選択できます。

●初期設定 エルロン:スイッチD エレベーター:スイッチA ラダー:スイッチB













## 7ラッペロン フラッペロン

#### 機能説明

エルロンに2個のサーボを使用し、エルロンにフラップ機能も 持たせるミキシング機能です。エルロン動作と共に左右のエルロ ン舵面を同時に上げ下げできます。この機能にエアーブレーキ機 能を併用すると、着陸時に機速を落とすことができ、狭い場所に 有効です。

左側エルロンサーボは 1CH(AIL)、右側エルロンサーボは 6CH (FLP)に接続してください。

●左右のエルロン舵面の上下の舵角を個別に調整可能。

●フラップ動作量についても左右別々に調整可能。



	CH6 サーボ	CH1 サーボ
エルロン動作時	右エルロン	左エルロン
フラップ動作時	フラップ 1	フラップ 2

注意:フラッペロン、エルロンディファレンシャル、エレボンはいずれかの機能のみ使用可能で、同時に ON することはできません。すでに他の機能が有効な場合、画面上に「Other WING mix "ON"」が表示されます。 すでに有効になっている機能を "INH" に設定してから、フラッペロン機能を "ACT" にしてください。

#### 設定方法



#### (フラッペロン 設定画面)



で行ないます。

用





## エアブレーキ エアブレーキ

(ACROBATIC)

#### 機能説明

着陸または飛行中のダイブ等でエアーブレーキが必要な場合に使用し、スイッチ C (初期設定) で ON/ OFF 操作します。

- ●通常エルロンをブレーキにするときは上方向 (UP 側) に上げます。
- ●動作モードが "OFST" (オフセット)の場合、スイッチ操作でエアーブレーキが動作します。"LINR" (リ ニア)の場合、スイッチ ON 側で、かつスロットルスティックの設定ポジションよりロー側でリニ アに動作します。
- "LINR" モードを選択した場合、スロットルスティックは 3CH 目およびエアブレーキの操作となり ますが、3CH 目の操作から切り離すことが可能です。3CH 目コントロールとして、スティックか らスイッチまたはボリュームツマミに変更することができます。ただし、スティック以外を選択 した場合はスロットルトリムおよびファンクションリバース機能は使用できません。
- "LINR" モードで使用時の動作量の調整は、スロットルスティックが最スロー側(ブレーキ量最大) の状態で行ってください。

#### ●ウイングタイプ別調整項目

画面表示	(ノーマル)	フラッペロン	エルロン ディファレンシャル
AIL1(1CH)		エルロン 1	エルロン 1
ELEV(2CH)	エレベータ	エレベータ	エレベータ
FLAP(6CH)	フラップ	エルロン 2	フラップ
AIL2(7CH)			エルロン 2



#### 設定方法



#### (エアブレーキ 設定画面)



●スイッチ ON 方向表示: NULL (常時 OFF)、UP (上で ON)、UP&D (上または下で ON)、UP&C (上 またはセンターで ON)、CNTR (センターで ON)、C&DN (センターまたは下で ON)、DOWN (下 で ON)







#### 機能説明

このミキシングは、フラップ操作時に発生する姿勢変化(エレベーター方向)を補正するために使用 します。

- ●リンケージによりミキシング方向が逆の場合はレートの極性を変えることにより調整可能。
- ●ミキシングの基準点を移動可能。(OFFSET)







フラップ CH6

ELE → フラップ エレベーター→フラップミキシング

#### 機能説明

116

エレベーターからフラップにミキシングをかけたい場合に使用し ます。通常、エレベーターがアップ(上に上がる)でフラップが下 がるようにミキシングします。ファンフライ等の機体に使用する と小さな宙返りが可能となります。

●アップ側、ダウン側のレートが調整可能





## フラップトリム フラップトリム

#### 機能説明

6 チャンネル目のボリュームツマミをトリム動作にする機能です。 ●トリムの振り巾を調整可能

 VR調整後中立位置に戻すとビッと一回鳴り中立をお知らせします。

 VR中立

 フラップ中立

 VRをまわし

 フラップ中立位置を調整

フラップ中立位置を調整

 $\sim$ 

0

VRをまわし

\*フラッペロン機能を有効 ("ACT") にすると、自動的にこのフラッ プトリム機能も ON となります。この場合左右のエルロンが VR で同時に上下します。

#### 設定方法





フラップトリム ■機能を有効にする ■振り巾の調整 ① "MIX"の項目を選択した状態で、 (2) "RATE"の項目が選択された状態で、+ ++又は-キーを押して、"ACT" キー又はーキーを押して調整します。 又は に設定します。 設定範囲:-100~+100% 初期設定:0% 又は( ●設定値を初期値に戻したい場合、+キーおよび-キーを同時に押 します。 ●機能を使用しない場合は "INH" 側に設定してください。



## <u>スロットルカット</u> スロットルカット

#### 機能説明

スイッチ操作によりエンジンまたはモーターをカット (ストップ) する機能です。スロットルカット 動作時に、スロットルサーボまたは ESC が完全にカットする位置にレートを調整します。機能動作 時はスロットルスティック位置に関係なくこの位置が保持されます。

- NOR/ESC 動作モード切替。電動機の場合は ESC に設定してください。電動機の場合、スロットルカット機能解除時に不意にモーターガ高速回転とならないように、機能解除時のスロットルポジションを設定することが可能となります。スロットルスティックが設定したスロットルポジションよりハイ側にある場合は、スイッチを OFF 側にしてもスロットルカット機能は解除されません。安全なスロットルポジション (スロー側)に設定してください。
- ●機能操作はスイッチA~Hの中から選択できます。また、スイッチ方向が選択できます。
- ●安全のためにもスロットルカット機能を設定しておきましょう。

設定方法



#### 目次へもどる





## アイドルダウン アイドルダウン

#### (ACROBATIC)

#### 機能説明

エアーブレーキスイッチやギアースイッチと連動させてエンジンのアイドルを下げる機能です。上 空飛行中のエンストを防ぐため、エンジンのアイドルを高めに設定し、着陸時にエンジンの<u>アイド</u> ルを下げたい時に使用します。

- ●アイドル降下量が設定できます。
- ●アイドルダウン動作時、スロットルトリムレバーはアイドルダウン降下量を調整するレバーとなります。
- ●機能操作はスイッチA~Hの中から選択できます。また、スイッチ方向が選択できます。





## スナップロール スナップロール

#### 機能説明

スナップロールをスイッチ(SwH)により操作できます。

●□ール方向は2つのスイッチにより4方向(R/U, L/U, R/D, L/D)が選べます。
 ●また、安全対策として、引込み脚が出ているときに間違ってスイッチを入れても動作しないように、セーフティーモードが設定できます。

**注意:**トレーナー機能とは同時に ON することはできません。トレーナー機能が有効な場合、 画面上に「**トレーナー "ACT"**」が表示されます。トレーナー機能を "INH" に設定してから、 この機能を ON にしてください。 (方向切替スイッチ)

(ACROBATIC)

	SW1	SW2
1: R/U	G	Q
2: L/U	P	G
3: R/D	G	P
4: L/D	R	R







## スロットルカーブ スロットルカーブ(飛行機用)

#### (ACROBATIC)

(飛行機専用スロットルカーブ)

スロットルカーブはスロットルスティックの動きに対しエンジン/モーター回転が最良の飛行状態 になるように 5 ポイントのカーブが設定できます。

●スイッチのポジション毎にカーブを設定できます。

ただし、スロットル EXP 機能が設定されている場合はこの機能は使用できません。また、この機能が設定されている場合はスロットル EXP 機能は使用できません。

## 設定方法

機能説明





## ピッチカーブ ピッチカーブ (飛行機用)

機能説明

(飛行機専用ピッチカーブ)

この機能は、飛行機用の VPP (可変ピッチプロペラ)機能に対応します。5 ポイントのピッチカーブ が設定できます。

※飛行機用ピッチカーブ機能はエルベーター機能が ACT の場合は使用できません。

●スイッチのポジション毎にカーブを設定できます。

●ピッチチャンネルを選択できます。(8CH 目または 5CH 目)

## 設定方法



飛

懸



## THRディレー スロットルディレー

#### 機能説明

この機能を使用すると、スロットルサーボの動作速度を遅くすることができます。 (ターボジェットエンジンのスロットルコントロール等に最適) ●ディレー量が調整可能。







## ヘリ用 (HELICOPTER) 機能

各機能の設定画面は、下記のメニューから呼び出します。ここでは、モデルタイプガヘリ 用 (HELICOPTER) に設定されている場合の機能を示します。



(Ja

#### 8CH 以降の機能を使用する場合

ヘリ用機能の中には、8CH 以降の機能を使用する場合があります。R3008SB は初期設定で従来 CH が 7CH まで なので、そのままでは使用できないケースがあります。この場合 S.BUS システムを使用するか、(S.BUS/S.BUS2 サーボが必要) 受信機を2台使用する必要があります。8CH を従来システムで使用する場合は受信機 CH モー ドをモード A に変更してご使用ください。

•END+-	++- ●-+		(各設定) ●ジョグキ 下記場合にごった。 を切替えて、 スロットご	画面でのコンディションが設 ーを長押し。 能ではコンディションが設 ジョグキーの長押しでコン 名設定をすることができる	<b>3ン切替)</b> 定されてい /ディション ます。 ピッチ→ラ
とい "共通 さい。		ご参照くだ	ター、ジャ セット、ス シュ MIX	?イロセンス、ハイ / ローヒ ロットル MIX、THR →ニー	ェッチ、オノ ドル、スワッ
*= 7 - 1/3		*= 7 - 2/3		*= 7 - 3/3	2
デーユー 1,6 <b>モデルセレクト</b> モデルセレクト/データ	<b>(P.45)</b> フピー/	<b>テレメトリー表示/設定</b>	(P.71)	ジャイロミキシング	, (P.136)
データリセット/RXタイン 5 112-6	プノリンク (P.48)	<b>センサー</b> 登録	(P.88)	<b>D/R, EXPO</b> デュアルレート/エキスポ	<b>(P.137)</b> ネンシャル
モデルネーム/ユーザーネ 711/11/2-7	ミーム (P.50)	<b>SBUS セッテイ</b> S.BUS サーボの設定	(P.94)	<b>スロットルカーフ</b> ゙ スロットルカーブ	(P.139)
フェイルセーフ <b>リバ・ス</b> サーボリバーフ	(P.52)	<b>モデ ルトランス</b> ほかの T10J とのデータ朝	<b>(P.97)</b> 远送	<b>ピッチカーブ</b> ピッチカーブ	(P.141)
9/7- 9/7-	(P.53)	<b>トレーナー</b> トレーナー	(P.98)	<b>ビッチ→ラダー</b> ピッチ→ラダーミキシン	<b>(P.143)</b> グ
<u>サーボ</u> サーボ	(P.54)	コンテ゛イション(アイドルアップ・ ルド)	スロットルホー (P.127)	<b>THR ホールト</b> スロットルホールド	(P.145)
リーボ動TF/ リーボテスト <b>I汁 ポイント</b> エンドポイント	(P.55)	コンディション選択 スワッシュ AFR (H-1はありません)	(P.128)	<b>ガバナ-</b> ガバナーミキシング	(P.146)
	<b>(P.56)</b> マテップ号	スワッシュ AFR スワッシュ MIX	(P.129)	<b>ホバリング TH</b> ホバリングスロットル	(P.148)
調整 サ7、トリム	(P 57)	スワッシュミキシング <b>スワッシュリング</b>	(P.131)	<b>木バリング PI</b> ホバリングピッチ	(P.149)
サブトリム P.MIX1-6	(P.58)	スワッシュリング <b>オ7セット</b>	(P.132)	<b>ハイ / ロ-ビッチ</b> ハイ側/ロー側ピッチト	<b>(P.150)</b> リム
プログラマブルミキシング	(P.61)	トリムオフセット ディレー	(P.133)	<b>スロットル MIX</b> スワッシュ→スロットル	<b>(P.151)</b> ミキシング
予備チャンネル <b>パ ラメーター</b>	(P.63)	ディレー <b>スロットルカット</b> マロットルカット	(P.134)	<b> THR → ニ - ト ル</b>  スロットル→ニードルミ	<b>(P.152)</b> キシング
データリセット/モデル ATLトリム/コントラス クライト/ライトタイム/ ジャスト/ホーム画面表示 リーアラーム/ブザート- グナビ/ジョグライト/ジ ム/テレメトリーモード、 ピーチ言語、ボリューム/ クポジションアラーム	タイプ/ / / / / / / / / / / / / /				

126

ヘリコプター用機能



#### コンディション コンディションセレクト(アイドルアップ・スロットルホールド) (HELICOPTER)

#### 機能説明

コンディション切替スイッチ(アイドルアップ 1/2/3 およびスロットルホールドスイッチ)は、初期設定では動作しない状態です。その他の機能を設定する前に、予めこのコンディションセレクト機能で設定を行います。

- ●各機能を有効(INH → OFF/ON)にすると、アイドルアップ1:SwE(センター)、アイドルアップ2:SwE(手前)、 アイドルアップ3:SwF(手前)、スロットルホールド:SwG(手前)の初期設定で使用できます。
- ●コンディション切替**ディレー機能**が使用できます。切替位置までサーボをゆっくり動作させます。 (各コンディションでディレー量は共通で個別にディレー量は設定できません。)





リコプター用機能



## スワッシュAFR スワッシュ AFR

(HELICOPTER)

総能制理 (スワッシュタイプが H-1 の場合は、この設定画面は表示されません。)

この機能は、スワッシュタイプが HR3、H-3、HE3、HN3、H-2、H-4 または H4X が選択されている 場合の舵角調整機能 (AFR 機能) です。エルロン、エレベーター、ピッチの舵角および方向が調整で きます。







## スワッシュ MIX スワッシュミキシング

#### 機能説明

このミキシングはエルロン、エレベーター、ピッチの各操作に対するエルロン方向、エレベーター 方向へのスワッシュプレートのクセ取りに使用します。各操作に対してなめらかにかつ正しい方向 に動作するように、補正を必要とする方向のレートを調整します。

- ●コンディション毎の補正量が設定できます。
- ●各操作の左右(上下)の補正量が設定できます。

# 使用例:ロールのクセ取りに使用する場合 ① AIL → ELE を ON に設定します。 ② ACT/ON は全コンディションで共通。使用しないコンディションはレートを 0% に設定します。 ③ 右ロールの時に機首が下がる場合は右側のレートを "+" 方向に調整すると、右エルロンを打った時にエレベーターがアップ側に動くようになります。 左ロールの場合は、左側のレートで調整できます。 ただし、左右エルロンのレートの極性とエレベーターの動作方向の関係は逆になりますので、補正の方向はスワッシュプレートの動作で確認してください。









(HELICOPTER)

## スワッシュリング スワッシュリング

#### 機能説明

このスワッシュリング機能は、エルロンとエレベーターの同時操作によるスワッシュリンケージの破損を防ぐため、スワッシュ動作量を一定範囲に制限する機能です。舵角を大きく取る 3D 演技などに有効です。



スワッシュリング

1







(HELICOPTER)

## オフセット トリムオフセット

#### 機能説明

このトリムオフセット機能を使用すれば、ホバリングと上空で別々にトリム調整が可能となります。 設定したスイッチまたはコンディションに連動して、エルロン、エレベーター、ラダーのニュート ラルガオフセット(トリムをずらすことが)できる機能です。高速での上空飛行時、ヘリコプターの 特性上傾こうとする癖がでます。この癖を補正することができる機能です。

- ●右回転ローターの場合、上空飛行で右に傾こうとするので、スワッシュプレートをオフセット機能で左に傾けるように設定します。エレベーター方向は機体の調整により違いが出ますのでフライトをしてから設定方向を決めてください。ラダー等で、ジャイロをAVCSモードで使用時は、ジャイロ側で補正動作が行われるためオフセット量は 0% (初期設定)とします。
- ●スイッチを選択した場合、2 ポジションスイッチの場合オフセット 1 系統、3 ポジションスイッチ の場合オフセット 2 系統が設定可能です。また、コンディション(IDL1 ~ 3, HOLD)に連動させる ことが可能です。
  - ●オフセット機能が ON 時、デジタルトリムでもデータ調整が可能です。上空でトリム調整 した量が入力されます。(オフセット機能 ON 時、初期画面のトリム表示が連動)





## ディレー ディレー機能



#### 機能説明

コンディション切替時(アイドルアップ、スロットルホールド)、オフセット、ピッチ→ラダーミキ シングの ON/OFF 時の急激なオフセット変化を防止するための機能です。

●エルロン、エレベーター、ラダー、スロットル、ピッチに設定可能。
 ●ディレー設定値は、コンディション切替、オフセット、ピッチ→ラダーミキシングおよびスロットルホールド機能に共通の値となります。それぞれ別個に設定はできません。

#### 設定方法



リコプター用機能



(HELICOPTER

## **スロットルカット** スロットルカット

#### 機能説明

スイッチ操作によりエンジンまたはモーターをカット(ストップ)する機能です。スロットルカット動作時に、スロットルサーボまたは ESC が完全にカットする位置にレートを調整します。機能動作時はスロットルスティック位置に関係なくこの位置が保持されます。

- NOR/ESC 動作モード切替。電動機の場合は ESC に設定してください。電動機の場合、スロットルカット機能解除時に不意にモーターガ高速回転とならないように、機能解除時のスロットルポジションを設定することが可能となります。スロットルスティックが設定したスロットルポジションよりハイ側にある場合は、スイッチを OFF 側にしてもスロットルカット機能は解除されません。安全なスロットルポジション(スロー側)に設定してください。
- ●機能操作はスイッチA~Hの中から選択できます。また、スイッチ方向が選択できます。
- ●安全のためにもスロットルカット機能を設定しておきましょう。

#### 設定方法



#### 目次へもどる





(HELICOPTER

## ジャイロセンス (ヘリ用)

(ヘリ用ジャイロ専用ミキシング)

送信機側からジャイロ感度を調整するミキシングです。AVCS ジャイロ (GY モード) とノーマルジャ イロ (STD モード)の設定モードが選択ができます。最大3軸の設定が可能です。

- ●コンディション (Cond) または任意のスイッチに連動して感度設定が可能です。
- GY モード選択時、感度設定値に "AVC" または "NOR" が表示されます。

●感度設定チャンネルは RUD (CH5)、RUD/AIL (CH5/CH7)、RUD/ELE (CH5/CH8) または RUD/AIL/ELE (CH5/CH7/CH8)の組合せが選択できます。



機能説明



#### 目次へもどる

リコフター

用

機

能



(HELICOPTER

## D/R,EXPO デュアルレート/エクスポネンシャル

(この D/R、EXP の説明はヘリ用の場合を示します)

#### 機能説明

#### デュアルレート(D/R)

演技によって、エルロン、エレベーター、ラダーの各チャンネルを初期舵角以外の舵角に切り替え て使いたい場合に使用します。

●舵角調整はスイッチの各方向またはコンディション毎に個別に設定できます。

#### エクスポネンシャル(EXP)

エルロン、エレベーター、ラダーのニュートラル付近のスティック動作に対するサーボの動きを鈍 くしたり、または、敏感にして、操縦を楽に行えるような動作カーブに変更する機能です。 ● "-"側はニュートラル付近が鈍くなり、"+"側は逆に敏感になります。

●エクスポネンシャルはスイッチの各方向またはコンディション毎に個別に設定できます。

#### スイッチ選択 (SW)

デュアルレート/エクスポネンシャルの切替スイッチの選択ができます。

#### (選択できるスイッチ等)

●スイッチ: SwA ~ SwH
 ●コンディション: Cond

(初期設定位置) ●エルロン: SwD ●エレベーター: SwA ●ラダー: SwB







## スロットルカーブ スロットルカーブ(ヘリ用)

(ヘリ専用スロットルカーブ)

#### 機能説明

スロットルカーブはスロットルスティックの動きに対しエンジン回転が最良の飛行状態になるよう に5ポイントのカーブで設定でき、各ポイントとも0~100%の範囲で調整できます。

- ●スロットルカーブはノーマル (NOR)、アイドルアップ1(ID1)、アイドルアップ2(ID2) およびアイドルアップ3(ID3)のカーブが設定可能です。
- ●ノーマル (NOR)、アイドルアップ 1 (ID1)、アイドルアップ 2 (ID2) およびアイドルアップ 3 (ID3)の 切替スイッチは予めコンディション選択画面で設定しておきます。

#### (ノーマルスロットルカーブの調整方法)

ノーマルスロットルカーブは、ホバリングを中心とした基本的なスロットルカーブを作ります。ノーマルピッチカーブと合わせて、エンジン回転が一定で、上下のコントロールが一番やりすくなるように調整します。ノーマルスロットルカーブ機能は常時 ON 設定されております。

#### (アイドルアップ 1/2/3 スロットルカーブの調整方法)

上空飛行でピッチを減らす操作をした時でも、エンジンが常に一定回転を保てるよう、アイドルアップカーブを設定します。ループ、ロール、3Dなど、目的に合わせカーブを作り、演技によりアイドルアップカーブ 1/2/3 を使い分けます。

# ▲ 注意 ● [操作時の注意事項] エンジンを始動する場合、アイドルアップスイッチ 1/2/3 は必ず OFF とし、アイドリングでエンジンを始動してください。

#### 設定方法





リコブター

用

機





## ピッチカ-ブ ピッチカーブ (ヘリ用)

(ヘリ専用ピッチカーブ)

機能説明

ピッチカーブはスロットルスティックの動きに対し、ピッチが最良の飛行状態になるように5ポイ ントのカーブで設定でき、各ポイントとも、-100% ~ +100%の範囲で調整できます。

●ピッチカーブはノーマル (NOR), アイドルアップ1(ID1), アイドルアップ2(ID2), アイドルアップ3 (ID3), ホールド(HLD)のカーブが設定できます。

●ノーマル (NOR)、アイドルアップ1(ID1)、アイドルアップ2(ID2)、アイドルアップ3(ID3) あよび ホールド(HLD)の切替スイッチは予めコンディション選択画面で設定しておきます。

注意:アイドルアップスイッチがどの位置であっても、ホールドスイッチを ON した場合、ホー ルド機能が優先されます。

#### (ノーマルカーブの調整方法)

ピッチカーブのノーマル(NOR)では、ホバリングを中心とした基本的なピッチカーブを作ります。 スロットルカーブ (NOR) と合わせて、エンジン回転が一定で、上下のコントロールが一番やりすく なるように調整します。

#### (アイドルアップ 1/2/3 カーブの調整方法)

ハイ側ピッチカーブはエンジンに負担のかからない最大のピッチを設定します。ロー側ピッチカー ブはループ、ロール、3D 等の目的に合ったカーブを作り、演技によりアイドルアップ 1/2/3 カーブ を使い分けます。

#### (スロットルホールドカーブの調整方法)

スロットルホールドカーブは、オートローテーション降下を行うときに使用します。中間のピッチ 設定はピッチアップ時のスティックワークに合わせて設定してください。



設定方法



#### (ピッチカーブ 設定画面)



(各ポイントのレート) (カッコ内は現在のコンディションを表示)



#### 目次へもどる

142



## <u> ピッチ→ラダ-</u> ピッチ→ラダーミキシング

#### 機能説明

このピッチ→ラダーミキシングはメインローターのピッチ、及び回転数に応じて発生する反動トル ク(メインローターの回転方向と反対の方向に胴体を回そうとする力)を抑えるためのテールロー ターのピッチを制御するミキシングで、メインローターのピッチが変化し反動トルクが出た時に、 テールローターのピッチも変化させ、ラダー方向の機首振りが出ないよう調整をとります。ただし、 GY シリーズ等のジャイロで AVCS モードを使用する場合、このピッチ→ラダーミキシングは不要 です。

- ●ノーマル (NORM)、アイドルアップ1/2 (IDL1,2)、アイドルアップ3 (IDL3)のレートを設定可能。
- ●ハイ側、□ー側のレートが調整可能。
- ●動作方向は右回転のローターの場合、ピッチガプラスになった時にラダーガ右方向にミキシングす るよう設定します、左回転の場合は、反対の設定となります。動作方向の設定はレートの極性を 反転させます。
  - 右回転の場合: ロー側(LOW)-10%、ハイ側(HIGH)+10%
  - 左回転の場合: ロー側(LOW)+10%、//イ側(HIGH)-10%
  - ※上記の数値は初期値です。実際の設定数値に置き換えてください。

#### 調整手順

最初にホバリング飛行でトリムをとり、ニュートラルを出しておきます。

#### (ノーマルピッチ→ラダーミキシング)

#### ●スロットルロー側(スロー、ホバリング間)の調整

離陸からホバリング、ホバリングから着陸を自分のリズムに合った一定レートで繰り返し、スロットルの上げ 下げで機首を振らないようにピッチ→ラダーミキシングで調整します。

ホバリングから着陸する時機首が左に向く場合、または離陸時機首が左に向き、ホバリングでは安定し、ス ティックガニュートラルになる場合は、ロー側のミキシング量が多く、反対に向く場合はミキシング量が少な いことが考えられます。ただし、離陸の場合、地上の状態により機首方向が安定しない場合があります、また ローターの回転が上がらない場合も機首方向が不安定となります。

#### ●スロットルハイ側(ホバリングから上昇、降下しホバリングまで)の調整

ホバリングから上昇、降下しホバリングまでを自分のリズムに合った一定レートで繰り返し、スロットルの上 げ下げで機首を振らないようにピッチ→ラダーミキシングで調整します。ホバリングから上昇する時機首が右 に向く場合、ハイ側のミキシング量が多く、左に向くときはミキシング量が少なすぎます。上昇、降下を繰り 返しバランスをとりながら調整します。

#### (アイドルアップ 1/2.3 ピッチ→ラダーミキシング)

高速飛行時ラダー方向が直進できるようにミキシング量を設定します。







ピッチ操作時に発生するラダー方向の 回転を打ち消すための機能です。フ ライトしながらの調整が必要です。 Futaba GY シリーズのジャイロで AVCS モードの場合は自動的にこの回転を修 正しますので、この機能は必要ありま せん。

#### 目次へもどる


### (HELICOPTER

# THR ホール゙ スロットルホールド

### 機能説明

スロットルホールド機能は、オートローテンション降下を行う時、ホールドスイッチを操作することによりエンジンのスロットル位置をアイドリング位置に固定またはストップさせる機能です。スロートリム位置付近を基準に -50 ~ +50%の範囲で動作が設定できます。

切替スイッチを変更する場合は、コンディション選択画面で変更しておきます。(初期設定:SwG)





## **が バ ナー ガバナーミキシング**

### 機能説明

- ガバナー (CGY750/GY701/GV-1 等)を使用している場合、送信機側から回転数を調整することができます。回転数設定の制御は CH7,CH8,CH9 の何れかを選択できます。
- また、独立した ON/OFF スイッチ (カットスイッチ)を使用する場合、ON/OFF の制御は CH8 を使用し ます。この場合、回転数設定の制御は CH7 か CH9 で行います。

### 設定例:

#### ● 3 ポジションスイッチで回転数と ON/OFF を切り替える設定例

ガバナー側回転数	3 ポジ	ション	送信継からの調整	
(設定例)	スイッチ方向	レート調整	医活成力らの調整	
回転数 1:OFF	UP	0%	0% のままで使用(ガバナーの回転数表示は "off")	
回転数 2・1400		E OV		
回転数2・1400	CNIR	50%	150% のレートをエトして凹転数を調整	
回転数 3:1700	DOWN	100%	"100%" のレートを下げて回転数を調整	
※例えば、回転数3は使用す	※とりあえず、	レート設定は	※送信機からの回転数調整はレート設定のた	
る回転数の最大値を設定し、	初期値をその	りまま使用して	め、実際の回転数はガバナー側の表示を確認	
送信機側で下げて調整する。	ください。		し、その関係を覚えておくと便利。	

#### ●コンディション毎に回転数を切り替える場合

切替スイッチで "Cond" を選択することにより、コンディション毎の回転数設定が可能となります。送信機からの回転数調整はレート設定のため、実際の回転数はガバナー側の表示を確認してください。

#### ●ガバナー ON/OFF を独立したスイッチで操作する場合

ガバナー ON/OFF に独立したスイッチを使用する場合、"OFF-CTRL"の項目でスイッチの設定を行います。

- ※回転数および ON/OFF スイッチの設定はガバナーにより異なります。ご使用のガバナーの取扱説明書に従って 設定してください。
- ※スロットルホールド時、ガバナーガ OFF することを必ず確認してください。逆に回転数の数値が上がる場合は、 "CH8"の極性を反転してください。



### 目次へもどる





#### ガバナーとは?

ヘリのエンジン(モーター)にマグネット式の回転 センサーを取付けます。ガバナーがその回転を検知 して、あらかじめ入力したある回転数になるように スロットルサーボを自動制御します。 例えば、ヘリがホバリング中上昇しようとピッチを 上げると負荷がかかり回転が落ちるので、ガバナー が感知して自動的にスロットルを上げます。 ローターの回転がピッチに関わらず一定に安定しま す。また、従来行っていたピッチカーブとスロット ルカーブで飛ばしながらの調整が不要になり、ス ロットルカーブの調整がいらなくなります。



(HELICOPTER

# ホ<u>゙リングTH</u> ホバリングスロットル

### 機能説明

ホバリングスロットルは、ホバリングポイント付近のスロットルのトリム機能です。 ホバリングスロットルツマミを右に回すと、エンジン回転が上がり、左に回すと回転が下がります。 温度、湿度等飛行条件の変化に伴うローター回転数の変化に対し微調整ができます。ローター回転 が一番安定するように調整して下さい。又ホバリングピッチ機能と併用することにより、より細か く微調整が可能になります。

●動作コンディションをノーマルのみまたはノーマル/アイドルアップ1を選択できます。







# ボリングPI ホバリングピッチ

### 機能説明

ホバリングピッチは、ホバリングポイント付近のピッチのトリム機能です。 ホバリングピッチツマミを右に回すと、ピッチが強くなり、左に回すとピッチが弱くなります。温度、 湿度等飛行条件等の変化に伴うローター回転数の変化に対し微調整ができます。ローター回転が一 番安定するように調整してください。また、ホバリングスロットル機能と併用することにより、よ り細かく微調整が可能になります。

 ●動作コンディションをノーマルのみまたはノーマル/アイドルアップ1を選択できます。
 ●トリム位置をメモリーできます。モデルメモリーを変更する前にメモリーを行うと、再呼び出し時、 ツマミをセンターにするだけで元のトリム状態になります。

設定方法





# ハイ/ロービッチ ハイ側/ロー側ピッチトリム

### 機能説明

- ハイ/ローピッチトリムは、フライトコンディション毎(ノーマル、アイドルアップ 1/2/3、ホールド) に、ピッチサーボのハイ側、ロー側を個別に最適ピッチに調整できます。
  - ●ハイピッチ、ローピッチのトリムレバーおよび操作方向をそれぞれ選択できます。トリムレバーは 各コンディション共通で動作しコンディション毎にトリムレバーの使用/不使用を選択できます。





# スロットル MIX スロットルミキシング

### 機能説明

- この機能はエルロン、エレベーター及びラダー操作時の機体の沈み込みを補正するミキシングです。 ●コンディション毎の補正量が設定できます。
  - ●補正量はスロットルカーブのポイント5(又は一番高いポイント)が動作リミットとなります。

### 設定方法





リコプター用機能 スロットルミキシング ■レート調整 ■機能を有効にする "MIX"の項目を選択した状態で、+又は- ② 設定したい補正ミキシングの キーを押して、"ON" に設定します。 項目を選択した状態で、+又 又は ( は-キーを押して、レートを 調整します。 又は ( 設定範囲:0~100% (RUD  $\rightarrow$  THR のみ -100 ~ +100%) 初期設定:0% ●機能を使用しない場合は "INH" 側に設定し ●設定値を初期値に戻したい場合、+キーおよび-キー てください。 を同時に押します。 ●レート調整時、ジョグキーを押して、設定コンディ ションを選択できます。 選択範囲:NORM. IDL1. IDL2. IDL3



# THR →ニードル スロットル→ニードルミキシング(ヘリ用) (HELICOPTER

### (このスロットル→ニードルミキシングはヘリ専用です)

### 機能説明

この機能は、エンジンにミクスチュアーコントロールシステム(ニードルコントロール等の混合気調整)がついている場合に、スロットルスティック動作に対し5ポイントのカーブでミクスチュアー(混合気)を設定できるミキシングで、ノーマルコンディション(NOR)、アイドルアップ1/2用(I12)、アイドルアップ3用(ID3)の独立した3つの設定ができます。ニードルサーボは受信機の8CHへ接続します。



### 設定方法



# グライダー用(GLIDER)機能

各機能の設定画面は、下記のメニューから呼び出します。ここでは、モデルタイプがグラ イダー用 (GLIDER 2 エルロン+ 4 フラップ) に設定されている場合の機能を示します。



グライダー

AD

10

### 8CH 以降の機能を使用する場合

グライダー用機能の中には、8CH 以降の機能を使用する場合があります。R3008SB は初期設定で従来 CH が 7CH までなので、そのままでは使用できないケースがあります。この場合 S.BUS システムを使用するか、(S.BUS/ S.BUS2 サーボが必要) 受信機を2台使用する必要があります。8CH を従来システムで使用する場合は受信機 CH モードをモード A に変更してご使用ください。

	※メニュー項目は WING タイプが 2 エルロン+4 フラップの例です。WING タイ プによってメニュー項目が変わります。例えば 1AIL ですと項目が減りますので、 使用する WING タイプの項目のみを参照してください。 該当 WING タイプの表示→ WING タイプ 1AIL 2AIL 2AIL+1F 2AIL+2F 2AIL+4F								
■機	この機能 "共通機能 さい。 後能一覧	もの説 ヒ″をこ	明は前の ≌参照くだ						
	メニュー 1/3		メニュー	2/3	メニュー 3/3				
モデ	ルセレクト (P.	15) <b>7</b>	レメトリー	(P.71)	D/R, EXPO	(P.159)			
モデ デー <b>モデ</b>	「ルセレクト/データコピ タリセット/ RX タイプ/リ ルネーム (P	ー/ テ ンク せ	<sup>-</sup> レメトリー表示/設 <b>ンサ-</b> コンサー <sup>発発</sup>	定 (P.88)	デュアルレート/エキス7 モータースイッチ	ポネンシャル (P.161)			
モデ フェイ	ルネーム/ユーザーネーム ルセーフ (P.	50) S.	- クラー豆 	(P.94)	<b>コンディション</b> コンディションセレクト	(P.162)			
フェリバ	イルセーフ -ス (P.	52) E	<b>デ ៲៲トランス</b> ᠋まかの דוჿյ とのデー会	<b>(P.97)</b> 9転送	<b>ラダ-→IIIロン</b> ラダー→エルロンミキシ	<b>(P.163)</b> ッング			
サー 91マ	ホリバース - <b>(</b> P.	53)  ·	<b>レーナー</b> - レーナー	(P.98)	<b>キャンバ FLP</b> キャンバフラップミキシ	<b>(P.164)</b> ハング			
<u> </u>	́. (Р.	54)   T	゙ <b>イファレンス</b> ゙ルロンディファレン	<b>(P.155)</b>	キャンバ MIX	(P.165)			
サー <b>Iント</b>	ボ動作/サーボテスト オ <b>イント (P.</b>	55) I	<b>ルロン→ラダ -</b> ニルロン→ラダー	(P.156)	<b>バタフライ</b> ミキシング	(P.166)			
エン トリム	ドポイント <b>(P.</b>	56) V	<b>/ テール</b> / テール	(P.157)	<b>キャンバ → ELE</b> キャンバ→エレベーター	<b>(P.167)</b> ミキシング			
トリ 調整	ムリセット/トリムステッ :	プ量	ャイロセンス	(P.158)	ELE →キャンパ	(P.168)			
<b>サフ</b>	トIJΔ (Р.	57)	リヤイロミキシング		$\frac{1}{AIL} \rightarrow \frac{1}{2} $	(P.170)			
サノ P.M	гуд IX1-6 (Р.	58)			エルロン→キャンバミキ	シング			
プロ	ダラマブルミキシング1~	6			<b>AIL → BRKFL</b> エルロン→ブレーキフラ	<b>(P.171)</b> ラップ			
AUX 予備	<b>X チャンネル (P.</b> iチャンネル	51)			<b>トリム ミックス</b> トリム ミックス	(P.172)			
<b>パラ</b> デー	<b>メ-タ- (P.</b> タリセット/モデルタイ	53) プ/							
ATL クジリグムピク イーナ	トリム/コントラスト/ イト/ライトタイム/ライ スト/ホーム画面表示/バ アラーム/ブザートーン/ ビ/ジョグライト/ジョク テレメトリーモード、単位 チ言語、ボリューム/ステ ジションアラーム	バトッジタ/ィ	エティットモー/ LCD 画面 +++- ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・						



(GLIDER)

# ディファレンス エルロンディファレンシャル

WING タイプ 2AIL 2AIL+1F 2AIL+2F 2AIL+4F

### 機能説明

エルロンに2個のサーボを使用し、左右のエルロン動作に差動をつけることができます。

左側エルロンは 1CH(AIL)、右側エルロンは 7CH に接続してください。 ●左右のエルロン舵面の上下の舵角を個別に調整可能。



### 設定方法











同時に押します。ただし、極性が変更されている場合は

数値のみ初期値に戻ります。

156

グライダー

用

定してください。







►ELE21 - 50%

▶RUD2▶+ 50%

►RUD1▶+ 50%

RUD2の動作量の調整

RUD1の動作量の調整

●設定項目の選択はジョグキー

(サーボ動作量)

目次へもどる



(GLIDER)

#### ジャイロセンス ジャイロセンス(飛行機用) WINGタイプ TAIL

### 機能説明

Futaba 製飛行機用ジャイロのジャイロ感度およびジャイロモード (AVCS/NORM)を切り替えるための 専用ミキシングです。最大 3 軸の設定が可能です。 WING タイプ 1AIL 以外では使用できません。

 ●感度切替えスイッチが選択でき、スイッチの各方向の感度設定が可能です。(スイッチA~H) 飛行機の特性上、失速状態に陥るとジャイロでは姿勢の制御ができなくなります。安全上、3 ポジションスイッチを使用して、OFF(0%)のポジションも設定しておくことをおすすめします。
 ●感度設定チャンネルは CH5、CH5/CH7、CH5/CH8 または CH5/CH7/CH8 の組合せが選択できます。

### 設定方法



グライダ

Ì.

H



### D/R,EXPO デュアルレート/エクスポネンシャル (GLIDER)

### WING タイプ 1AIL 2AIL 2AIL+1F 2AIL+2F 2AIL+4F

### 機能説明

### デュアルレート(D/R)

エルロン、エレベーター、ラダーの各チャンネルの舵角を2段階に切り替えて使用できます。 ●舵角調整はスイッチの各方向で、各チャンネルの左右(上下)方向が個別に設定できます。

### エクスポネンシャル(EXP)

エルロン、エレベーター、スロットル、ラダーのニュートラル付近のスティック動作に対するサー ボの動きを鈍くしたり、または、敏感にして、操縦を楽に行えるような動作カーブに変更する機能 です。舵角に応じて2段階に調整できます。

- " "側はニュートラル付近が鈍くなり、" + "側は逆に敏感になります。スロットルについては振り 巾全体にエクスポネンシャルが掛かります。" - "側を増やすと、スロー側が鈍くなり、ハイ側は敏感 になります。スロットルカーブとの共用はできません。
- <u>デュアルレート (D/R) のそれぞれのレートに対応して設定できます。(スロットル除く)</u> スイッチの各 方向および各チャンネルの左右(上下)方向が個別に設定できます。

### スイッチ選択(SW)

エルロン、エレベーター、ラダーの各チャンネル毎のデュアルレート(エクスポネンシャル)の切替 スイッチとして、スイッチ A ~ H から選択できます。

●初期設定:エルロン:スイッチロ/エレベーター:スイッチA/ラダー:スイッチB

### 設定方法





目次へもどる









<u>小</u>危険

設定中や動作確認は必ずモーターからプロペラをはずして行なって<ださい。 ■不意にプロペラが回転すると大ケガをする危険性があります。



# コンディション コンディションセレクト

### ミレクト (GLIDER) WINGタイプ 1AIL 2AIL 2AIL+1F 2AIL+2F 2AIL+4F

### 機能説明

コンディションは1つのSW操作で複数の設定を変更できる機能です。2つのコンディションを切り替えることで、すぐに異なるセッテングにすることができます。

- ●コンディションで変更可能な機能は以下の項目の設定量です。
- ・エルロン→ラダー ・ラダー→エルロン ・キャンバ FLP ・キャンバ MIX ・バタフライ
- ・キャンバ→ ELE ・ELE →キャンバ ・AIL →キャンバ ・AIL → BRKFL ・トリムミックス





# <u> ラダー→エルロンミキシング</u> (GLIDER)

### WING タイプ 1AIL 2AIL 2AIL+1F 2AIL+2F 2AIL+4F

### 機能説明

このミキシングは、ラダー操作にエルロン動作を連動させるミキシング機能で、旋回特性の改善や クセ取りに使用します。

●リンケージによりミキシング方向が逆の場合はレートの極性を変えることにより調整可能。





(GLIDER)

2AIL+1F 2AIL+2F 2AIL+4F

# キャンバ FLP キャンバ フラップ

### WING タイプ

### 機能説明

ウイングタイプに応じて各フラップ(キャンバフラップ:FLP1/2、ブレーキフラップ:FLP3/4)のアッ プ/ダウンの動作量をサーボ毎に個別に調整できます。キャンバフラップは DT5、ブレーキフラッ プは DT6 で動作します。

- ●各フラップの動作基準点の移動が可能
- AUX チャンネルで動作スイッチの変更可能
- ●ブレーキフラップ→キャンバフラップのミキジング量 がコンディション毎に調整できます。



設定方法









0

0

ELE

●エレベーター -->

レベーターの補正量です。





、 THRスティック操作





### 機能説明

このミキシングは、キャンバー操作(DT5)にエレベーター動作を連動させるミキシング機能で、キャ ンバフラップをさげたときに生じる頭上げをエレベーターダウンで補正する場合などに使用します。

●リンケージによりミキシング方向が逆の場合はレートの極性を変えることにより調整可能。







169



### 機能説明

このミキシングは、エルロン操作(スティック)にキャンバフラップを連動させるミキシング機能 です。ロール軸の運動性を高めたいときに使用します。

●リンケージによりミキシング方向が逆の場合はレートの極性を変えることにより調整可能。



グライダー

用





このミキシングは、エルロン操作(スティック)にブレーキフラップを連動させるミキシング機能 です。ロール軸の運動性を高めたいときに使用します。

●リンケージによりミキシング方向が逆の場合はレートの極性を変えることにより調整可能。



171



(GLIDER)

# トリムミックス トリムミックス

WING タイプ 2AIL 2AIL+1F 2AIL+2F 2AIL+4F

### 機能説明

エルロン、エレベーター、各フラップのトリムを、スイッチであらかじめセットしておいた位置に 移動させる機能です。

●セットした位置にトリムが移動するサーボスピードを設定できます。



# マルチコプター用(MULTICOPT)機能

各機能の設定画面は、下記のメニューから呼び出します。ここでは、モデルタイプがマル チコプター用 (MULTI COPT) に設定されている場合の機能を示します。



a de la companya de l

### 8CH 以降の機能を使用する場合

マルチコプター用機能の中には、8CH 以降の機能を使用する場合があります。R3008SB は初期設定で従来 CH が7CH までなので、そのままでは使用できないケースがあります。この場合 S.BUS システムを使用するか、 (S.BUS/S.BUS2 サーボが必要) 受信機を2台使用する必要があります。8CH を従来システムで使用する場合は受 信機 CH モードをモード A に変更してご使用ください。



用



# ジャイロセンス ジャイロセンス

### 機能説明

Futaba 製 GY ジャイロのジャイロ感度およびジャイロモード (AVCS/NORM)を切り替えるための専用 ミキシングです。最大3軸の設定が可能です。機体の操縦制御はマルチコプターに付属のジャイロ システムを使用します。ここでのジャイロはアクセサリー(例えばカメラの制御に使用するジャイ ロなど)に使用してください。

●感度切替えスイッチが選択でき、スイッチの各方向の感度設定が可能です。(スイッチ A ~ H) ●感度設定チャンネルは CH5、CH5/CH7、CH5/CH8 または CH5/CH7/CH8 の組合せが選択できます。

| ※この機能を使用する場合、マルチコプターのモード CH(CH5) が使用できなくなります。この場合| 設定方法 ! マルチコプターのモード CH を CH6 に接続して SwC を使用してください。



マ

Ņ

チコプター

用



# D/R,EXPO デュアルレート/エクスポネンシャル

### 機能説明

### デュアルレート (D/R)

エルロン、エレベーター、ラダーの各チャンネルの舵角を2段階に切り替えて使用できます。 ●舵角調整はスイッチの各方向で、各チャンネルの左右(上下)方向が個別に設定できます。

### エクスポネンシャル(EXP)

エルロン、エレベーター、スロットル、ラダーのニュートラル付近のスティック動作に対するサー ボの動きを鈍くしたり、または、敏感にして、操縦を楽に行えるような動作カーブに変更する機能 です。舵角に応じて2段階に調整できます。

- " "側はニュートラル付近が鈍くなり、" + "側は逆に敏感になります。スロットルについては振り 巾全体にエクスポネンシャルが掛かります。" - "側を増やすと、スロー側が鈍くなり、ハイ側は敏感 になります。スロットルカーブとの共用はできません。
- <u>デュアルレート (D/R) のそれぞれのレートに対応して設定できます。(スロットル除く)</u>スイッチの各 方向および各チャンネルの左右(上下)方向が個別に設定できます。

### スイッチ選択(SW)

エルロン、エレベーター、ラダーの各チャンネル毎のデュアルレート(エクスポネンシャル)の切替 スイッチとして、スイッチ A ~ H から選択できます。

●初期設定:エルロン:スイッチロ/エレベーター:スイッチA/ラダー:スイッチB







マルチコプター用



# センターアラーム センターアラーム

### 機能説明

スロットルスティック(機体の上下のコントロール)の指定したポジションでアラーム(ピッと一回) を鳴らすことができます。

- ●スイッチでアラーム機能の ON/OFF が設定できます。
- ●パラメーターの STK POSI ALRM と同じ機能です。 どちらでも同じ設定ができます。

ただし、ローアラーム(電源 ON 時に THR スティッ クガスロー位置以外にあるとアラームが起動する機 能)はパラメーターの STK POSI ALRM では設定で きません。



THRスティックを指定 位置にすると

設定方法





#### \*仕様は予告なく変更することがあります。

# 般仕様

### 送信機 T10JA / T10JH

t
0B)

### 受信機 R3008SB

T-FHSS Air-2.4GHz 方式、8 チャンネル、双方向通信、 S.BUS/S.BUS2 対応

- アンテナ :ダイバーシティ方式
- 使用電源 : 4.8 <> 7.4 <>
- \* BEC 電源を使用する場合、ご使用のサーボ等の条件 に合った容量のものをご使用ください。
- \*乾電池は使用しないでください。誤動作の原因とな ります。
- サイズ : 24.9x47.3x14.3mm 重量 : 10.1g

⚠注意

- 送信機、受信機、サーボ、FET アンプ、バッ テリーその他オプションパーツは、必ず Futaba 純正品の組み合わせで使用する。
- Futaba 純正品以外との組み合わせにより 発生した損害等につきましては、弊社で は責任を負いません。取扱説明書および カタログに記載されているものを使用し てください。

参考

# オプションパーツ(別売り)

別売りのオプション・パーツとしては、次のものが用意されています。詳しくは弊社カタログをご参照ください。

### ●バッテリー & 充電器

(品名) 送信機用ニッケル水素電池 HT5F1800B
 送信機用リチウムフェライト電池 FT2F2100B
 受信機用リチウムフェライト電池 FR2F1800, FR2F800
 専用充電器 HBC-3A(4) -ニッケル水素用, LBC-4E5 - リチウムフェライト用

### ●テレメトリーセンサー

(品名) SBS-01T(温度センサー)
 SBS-01A(高度センサー)
 SBS-01RM(マグネット式回転センサー)
 SBS-01RO(光学式回転センサー)
 SBS-01G(GPS センサー)
 SBS-01V(電圧センサー)

### ●外部電圧入力ケーブル

(品名) CA-RVIN-700

\* R3008SBのExtra Voltage コネクターと機体に搭載の動力用バッテリーなどを接続し、 送信機に電圧データを送ります。

### ●トレーナーコード

(品名) 12FG トレーナーコード, トレーナーコード(マイクロタイプ)

### ●延長コード

(品名) 延長コード 100mm ~ 500mm (大電流タイプもあります) \* デジタルサーボを使用の場合は大電流タイプを使用してください。

### ●三又ハブ

(品名) 三又ハブ 100mm ~ 1,500mm (別電源用もあります)

### ●充電口付スイッチ

(品名) SSW-J

HSW-J (大電流タイプ)

\* デジタルサーボを使用の場合は大電流タイプを使用してください。

### ●フックバンド

(品名) フックバンド

### ●スティックレバーヘッド

(品名) レバーヘッド(各種)

参考
# 送信機設定

ここでの設定は**通常の使用では必要のない**特殊なものです。スティックモードの変更、ス ティックアジャスト(キャリブレーション)、スロットルリバース、言語の設定ができます。

ソウシンキ セッテイ	
STK-MODE ▶ 1	
STK-ADJ ► N THR-REV ► N	NEXT NOR
LANGUAGE 🕨 🗉	ニホンゴ (JPN)

### STK-MODE



電源が OFF の状態で+キーと-キーを 先に押したままで電源スイッチを ON します。する左の画面がでます。ホー ム画面にもどすには電源を OFF してか らキーを押さずに ON します。

MODE1 ~ MODE4 の設定です。初期状 態では MODE1 になっています。変更 するにはスティックのラチェットの入 替が必要です。弊社カスタマーサービ スへご依頼ください。(有償改造)

### STK-ADJ

通常は使用しません。万一スティックのずれが生じた場合にこのアジャストを行ってくだ さい。正常状態では使用しないでください。





#### THR-REV

通常は使用しません。スロットルスティックが下でフルスロットル、上でスローで使用し たい場合に REV にします。スティックが上のときにトリムが効き、下でトリムが効かなく なります。

※リンケージでスロットルサーボの動作を反対にするのは通常メニューのリバースで行います。この THR-REV で逆にするとスローでトリムが効かなくなります。



#### 

プロポに表示される言語を変更できます。初期設定は日本語で7か国語から選べます。



送信機設定画面から通常メニューにもどすのは、電源を OFF にしてキーを押さずに電源を ON します。

# ワーニング表示/エラー表示

電源スイッチ ON 時、ローバッテリー時及びその他で、アラーム表示又はエラー表示され ることがあります。それぞれで処置の方法が異なりますので、それぞれ以下の方法で処置 を行ってください。

■バックアップエラー



警告音:ピーピッピッピッ、(繰り返し)

記憶しておいたデータが何らかの原因 で消えてしまったときに表示されます。 この場合、電源を入れ直すとすべての データガリセットされます。



原因調査のため、弊社ラジコンカスタ マーサービスまでご連絡ください。

### ■ローバッテリーエラー

● LOW BATTERY と点滅します。



警告音:ピッピッピッピッピッ --- (連続)

送信機のバッテリー電圧が設定以下(初 期設定の場合は 4.2V) になると表示さ れます。



****	WAR	NING	****
2001050	小	177 <sup>4</sup>	`ν-≠
245000	'古'2	2000	Μ. STK

コンデッイション

警告音:ピッピッピッパッ,休止(繰り返し)

スナッフ・ロール

スロットルカットを動作モード "ESC" で使用している場合は、スロットル カット SW が ON でもワーニングは鳴 りません。 電源 ON 時、安全上下記のミキシングスイッ チが ON の場合にワーニング表示されます。 このとき、ミキシングスイッチを OFF にす ると表示は停止します。

## (ACRO の場合)

スロットルスティック スロットルカット アイドルダウン スナップロール エアーブレーキ

#### (HELI の場合)

スロットルスティック スロットルカット コンディション(スロットルホールドを含む) アイドルアップ

#### (GLIDER の場合)

スロットルスティック モーター SW コンディション

#### (スイッチ OFF でミキシングワーニングが止まらない場合の操作)

画面にワーニング表示されたミキシングのスイッチを OFF にしても、ワーニングが止まらない場合、上記に示す 機能同士が同じスイッチを使用し、OFF 方向が逆の設定が考えられます。つまり、上記のいずれかのミキシング が OFF できない状態となっています。 この場合、+-キーを同時押しするとワーニング表示が解除されます。その後、1 つのスイッチに重なっている

この場合、+-キーを同時押しするとワーニング表示が解除されます。その後、1つのスイッナに重なっている いずれかのミキシングのスイッチ設定を変更してからご使用ください。

# 修理を依頼されるときは

修理を依頼される前に、もう一度この取扱説明書をお読みになって、チェックしていただ き、なお異常のあるときは、次の要領で修理を依頼してください。

#### <依頼先>

Futaba ラジコンカスタマーサービスまで 修理依頼してください。

#### <修理の時に必要な情報>

トラブルの状況をできるだけ詳し<書い て修理品と一緒にお送りください。 ●症状(トラブル時の状況も含めて) ●使用プロポ(送信機、受信機、サーボ の型番) ●搭載機体(機体名、搭載状況)

●お送りいただいた修理品の型番及び個数

< 保証内容 >

セットに添付の保証書をご覧ください。 保証書の範囲内で修理をお受けになる場 合は、修理品と一緒に保証書を送付して ください。

●ご住所、お名前、電話番号

#### (Futaba ラジコンカスタマーサービス)

修理・アフターサービス、プロポに関するお問い合わせは弊社ラジコンカスタマーサービ スへどうぞ

■双葉電子工業(株) ラジコンカスタマーサービス 〒 299-4395 千葉県長生郡長生村藪塚 1080 TEL.(0475)32-4395