

飛行調整（標準セッティング）

1 電源 ON 手順

送信機電源をONにし、次に受信機・ジャイロ側電源をONにします。ジャイロは電源ON後、約3秒間で自動的に初期化を行います。その間は、機体は絶対に動かさないでください。

2 トリム調整

ジャイロ感度切替えスイッチを、ノーマル側またはジャイロオフに切り替えます。モニターLEDが消灯します。この状態で機体を飛行させトリムを取ります。

機械的なズレが大きい場合はリンケージを取り直してください。できるだけサーボホーンがセンター位置で、送信機トリムもセンター位置にくるようにしてください。

3 ジャイロ感度調整

サーボにハンチング（細かな振動）がでる場合は、ジャイロ感度を上げ過ぎています。ジャイロ感度を少し下げ、ハンチングが止まる状態にします。ジャイロはハンチング寸前の感度で最高の性能を発揮します。飛行をくり返して微調整を行います。感度調整は、送信機側のATV量あるいはミキシング量を増減させて行います。

4 舵の効き具合の調整

舵の効き具合の調整は送信機の舵角調整機能で行ないます。

ただし、ジャイロを搭載しなかった時に比べて極端に舵の効き具合が異なるときは、コントロールゲイン調整トリマーで調整します。



ジャイロが入ると、舵の入りが重く感じるようになります。コントロールゲイン調整は、スティックを最大に打ったときの、舵の効き具合を合わせ込むように調整してください。コントロールゲイン調整量を増やすと、舵が効くようになります。送信機の舵角設定量は70%以上で使用できるようにリンケージ調整を行ってください。

5 AVCS 側のニュートラルデータの記憶

機体を着陸させた後、感度切替スイッチをAVCS側とし、ジャイロ電源を入れ直して、AVCSモード時のニュートラルデータをジャイロに記憶させます。フライトコンディションを使用している場合は、使用する全てのフライトコンディションで、ジャイロのモニターLEDが点灯していることを確認します。LEDが2回点滅表示する場合は、そのフライトコンディションのトリムがずれています。送信機のトリムを合わせ直してください。これで、AVCS側の設定は終わりです。

6 AVCS モードとノーマルモードは好みにより切り替えてください

AVCSモードでは、ナイフエッジ、背面飛行時のトリム変化をジャイロがとるため、当て舵はほとんど不要となります。反面、低速状態で機体が失速状態になると、ジャイロはその補正舵を打ち続け、意図しない姿勢になることがあります。このような場合は失速を回避させるため、エンジンにパワーを入れ、逆舵を入れて通常の飛行にできるだけ早く戻してください。または、ジャイロをノーマルモードに切り替えてください。

6 使用時の注意

⚠ 注意

搭載時の注意	操作時の注意
<p>必ず実行する事項</p> <p>ジャイロの取付けは、必ず付属のセンサーテープを使用して、機体に取り付けてください。</p> <p>ジャイロの動作に不要な機体の振動が直接センサー部に伝わらないように、しかも、機体に確実に固定するために必要です。</p> <p>ジャイロの接続ケーブルは引っ張らないよう、多少余裕ができるように搭載してください。</p> <p>ケーブルが引っ張られた状態で搭載すると、ジャイロ本来の性能を引き出せません。また、ジャイロがはがれると、操縦不能に陥り、大変危険です。</p> <p>ジャイロ本体とサーボは2cm以上離して搭載してください。</p> <p>電動飛行機に使用する場合、ジャイロ本体と動力モーターは10cm以上離して搭載してください。</p> <p>サーボのモーターや動力モーターからの電磁ノイズにより、誤動作したり、ジャイロの性能が低下する恐れがあります。</p> <p>ジャイロのケースに金属等の導電物質が接触しないように搭載してください。</p> <p>この製品は、静電気、電磁波障害を軽減するために、ケースに導電樹脂材料を使用しています。ケース表面は導電性をもっていますので、ショートの原因となります。</p> <p>接続コネクターは奥まで確実に挿入してください。</p> <p>飛行時の振動等で抜けると、操縦不能となり、大変危険です。</p> <p>ジャイロの動作方向は必ずチェックしてください。</p> <p>動作方向が逆の状態で行きさそうとすると、機体が一定方向に激しく回転することになり、大変危険な状態に陥ります。</p>	<p>禁止事項</p> <p>機体を失速させない。</p> <p>機体が失速状態になると、ジャイロはそれまでの姿勢を保とうと、大きな舵を切ります。これが失速を助長する結果となります。着陸時等で、頭上げ姿勢を続け、失速状態となると、ジャイロはその姿勢を維持させようと、更にエレベーターアップ舵を打ちます。このような危険を避ける上でも、着陸時はジャイロをノーマルモードで使用してください。</p> <p>離着陸時、AVCSモードは使用しないでください。</p> <p>動作特性上、AVCSモードでの離着陸は危険を伴います。離着陸時はジャイロをノーマルモードで使用してください。</p> <p>ジャイロの電源（受信機等と共用）投入後約3秒間は機体を絶対に動かさないでください。</p> <p>電源投入直後にジャイロ内部で自動的にデータの初期化を行うため、そのときに機体を動かすとニュートラルズれを起こしてしまいます。そのような場合は、電源を入れ直してください。</p> <p>電源を入れる時は、送信機のスイッチをAVCS側とし、送信機の電源スイッチをONにしてから、ジャイロ側の電源を入れてください。</p> <p>AVCSモードで使用する場合は、その舵のトリムは操作しないでください。</p> <p>電源投入時のスティック位置をニュートラルと判定します。飛行中にトリムを動かすと、ニュートラルズれを生じます。</p> <p>急激な温度変化は避けてください。</p> <p>急激な温度変化によって、ニュートラルズれを起こします。例えば、冬期暖房の効いた車内から車外、夏期冷房の効いた車内から車外に出してすぐに飛行するようなことは避けてください。10分程度その場に置いて、ジャイロ内部の温度が安定してから電源を入れて使用してください。また、ジャイロ本体に直射日光が当たったり、エンジンの近くに搭載した場合、急激な温度変化を与えることも考えられます。ジャイロ本体に直射日光の当たらない等の工夫をしてください。</p>
<p>必ず実行する事項</p> <p>AVCSモードで使用する場合は、その舵のミキシングは全てオフにしてください。</p> <p>例えば、エレベーター フラップミキシング等を使用すると、ジャイロはエルロン操舵信号を受けたと判断し、機体をロールさせてしまいます。AVCSモードでは、ジャイロがトリム変化を自動的にとりますので、これらのミキシングは不要となります。また、どうしてもミキシングが必要な時は、ミキシングON時にジャイロがノーマルモードになるように設定してください。</p> <p>受信機・ジャイロ・サーボ側のニッカド電池の動作可能時間は、調整の段階で把握しておき、余裕をみた飛行回数を決めておきます。</p>	<p>必ず実行する事項</p> <p>感度調整トリマーは余分な力を入れて回さないでください。</p> <p>破損の原因となります。調整は付属のミニドライバーを必ず使用してください。</p> <p>必ず実行する事項</p> <p>できるだけ振動の少ない機体整備を行ってください。</p> <p>機体の振動はジャイロ動作に特に悪影響を与えます。</p>
<p>機体メンテナンスに関する注意</p> <p>禁止事項</p>	

AVCSの正しい使い方

AVCS方式のジャイロは、送信機の操作信号とジャイロ内部の基準信号（送信機のニュートラル信号）を常に比較して、ジャイロ自体が機体の姿勢を制御します。したがって、AVCS機能を正常に動作させるためには、舵のニュートラル信号を飛行前にジャイロ側に記憶させる必要があります。

ニュートラル信号の記憶方法

ニュートラル信号の記憶方法としては2つの方法があります。

【方法 1】 ジャイロの電源をONにしたときに、自動的に、その時受信した送信機からの信号をニュートラル信号と見なしてジャイロ内部に記憶します。通常はこの状態で使用します。

【方法 2】 送信機の感度切替スイッチを、AVCS側とノーマル側の間を、1秒以内の間隔で高速に3回以上切替え、スイッチをAVCS側にするにとっても、そのときのニュートラル位置を記憶させることができます。この場合、モニターLEDが一瞬点滅し、記憶操作が完了したことを知らせます。飛行中にトリムを動かしたとき等に、この操作をすることにより、現在のニュートラル位置を更新することができます。この操作を行なう時は、スティックをニュートラル位置に保持して行ってください。

ニュートラルの確認方法

AVCSモードではスティックをニュートラルに戻しても、サーボはニュートラルには戻りません。リンケージのニュートラル確認等でサーボニュートラルを確認したい場合は、感度切替スイッチをノーマル側にするか、送信機のスティックを3回以上左右に高速に動かし、直ぐにスティックをニュートラルに戻してください。また、スティック操作に対して、サーボ動作に不感帯が生じますが、これはスティックのコントロールゲインを上げているためで、異常ではありません。

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、別紙記載の弊社ラジオン・サービス・センターまたは工場ラジオン・サービスまで修理依頼してください。

ただし、損傷の程度によっては、修理不能になる場合があります。



取扱説明書

1 はじめに

このGYA351は模型飛行機のエルロン、特に2サーボ仕様のフラップ用翼制御用に開発された、AVCS(Active Angular Velocity Control System)方式の高性能・小型・軽量ジャイロです。センサー部と制御回路部が一体化されているため、搭載が簡単に行えます。

使用サーボについて

ジャイロ性能は使用するサーボにより大きく変わります。高速、ハイレスポンスサーボほどジャイロ感度が上がり、性能が向上します。

GYA351 特長

AVCS方式を採用

風の変化に対して、正面、上昇、下降、背面、ナイフエッジ、等の飛行機の姿勢を常に保持します。したがって、当て舵がほとんど不要となるため、飛行が容易となります。同時に、飛行機のクセもジャイロが自動的に取ります。また、フラップ用翼に対応した、独立したサーボ出力を持っているため、エアブレイクも使用可能です。

SMM ジャイロセンサーを採用

新開発のドリフトの極めて少ない、SMM(シリコン・マイクロ・マシン) ジャイロセンサーの採用により、飛行中のトリムずれはほとんどありません。

リモートゲイン機能およびモード切替機能

送信機から感度切替が可能なりモートゲイン機能を装備。また、AVCSモード/ノーマルモード/ジャイロOFFを送信機から切替が可能。

一体型、小型、軽量

高密度実装技術により、小型(27×27×20mm)、軽量化(32g)を実現。

導電樹脂ケースを採用

導電樹脂ケースの採用により、耐EMC(静電気、電磁波干渉)特性を改善。

3 GYA351 各部の名称と機能

モニターLED

GYA351の動作状態を示すモニターです。表示内容は下記の表をご覧ください。

フラップ動作方向切替スイッチ (DIR.F)

フラップサーボのジャイロの動作方向の切替えスイッチです。機体を左(右)に動かしたときに、サーボが右(左)に動けば動作方向は合っています。

動作方向が逆になったらまず飛行させると、ジャイロが逆舵を打ってしまいますので非常に危険な状態となります。

エルロン動作方向切替スイッチ (DIR.A)

エルロンサーボのジャイロの動作方向の切替えスイッチです。機体を左(右)に動かしたときに、サーボが右(左)に動けば動作方向は合っています。

動作方向が逆になったらまず飛行させると、ジャイロが逆舵を打ってしまいますので非常に危険な状態となります。

(モニターLED表示)

LED表示	ジャイロの動作状態
高速点滅表示	電源on時の、データの初期化を行っている間表示します。
点灯	AVCSモードで動作していることを示します。
消灯	電源がOFFまたはノーマルモードで動作していることを示します。
低速点滅表示	送信機からの操作信号が入力されていない時に表示します。この時は、サーボは動作しません。
2回点滅表示	AVCSモード時、送信機からの信号が、ジャイロが記憶しているニュートラル信号に対してズレしているときに表示します。スティックを振った時にも点滅します。
点滅1回	AVCS機能をリセットして、サーボにニュートラル(中立)信号を送った時に点滅します。この表示は、送信機の感度切替スイッチを、ノーマル側と、AVCS側に3回以上高速に切替え、スイッチをAVCS側にしたとき、または送信機のスティックを3回以上左右に高速に動かしたときに、一瞬表示されます。この表示後、サーボはニュートラル位置になります。また、動作方向切替スイッチを動かした時にも点滅します。

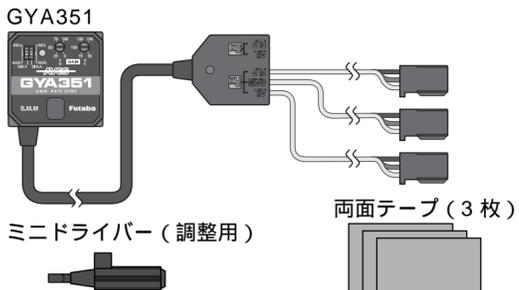
注意：

製品をご使用前に必ず本書をお読みください。本書はいつでも活用できるように大切に保管してください。

本書の内容の一部または全部を無断で転載することはおやめ下さい。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。本書の内容は万全を期して作成していますが、万一ご不明の点や誤り、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下さい。お客様が機器を使用し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下さい。

2 セット内容

GYA351にはつぎのものが付属します。



GYA351 規格

(センサー一体式 AVCS方式レートジャイロ)
制御方式：デジタルアドバンスPI制御
ジャイロセンサー：SMM(シリコン・マイクロ・マシン)方式振動ジャイロ
動作電圧：+4～+6VDC
外形寸法：27×27×20mm
重量：32g(コネクター含む)
機能：フラップ用翼対応/ジャイロ動作方向切替スイッチ/ジャイロ感度調整トリマー/コントロールゲイン調整トリマー

ジャイロゲイン調整トリマー (G GAIN)

ジャイロ感度の調整トリマーです。通常、感度調整は送信機側から行ないますが、この場合、このトリマーで設定した値が基準となり、送信機の感度調整チャンネルの舵角設定量を変えることで感度を調整できます。時計方向にトリマーを回すと感度は増加します。感度調整はハンチングが出ない最大値に調整します。

コントロールゲイン調整トリマー (C GAIN)

操舵信号のコントロール量の調整トリマーです。ジャイロON時の舵の効き具合を調整できます。時計方向にトリマーを回すとコントロール量が増加します。

サーボ出力コネクター

対応するサーボを接続します。

フラップ入力コネクター (黒)

受信機のフラップ(6CH)に接続します。

感度切替コネクター

(リモートゲイン入力) (赤)
ジャイロ感度切替え信号入力コネクターです。受信機の感度切替えチャンネルの出力コネクターに接続します。この信号は、感度切替と同時に、AVCSとノーマルの動作モードの切替えにも使用します。

エルロン入力コネクター (黒)

受信機のエルロン(1CH)に接続します。

GYA351の動作モードについて

このGYA351は、AVCSモードとノーマルモードの2種類の動作モードを使用することができます。

ノーマルモード

一般的な比例制御動作をするモードです。例えば、横風等で飛行機の姿勢が変化したときに、この変化を止めるようにジャイロが制御します。

AVCSモード

比例・積分制御動作をするモードです。ノーマルモードとの動作の違いは、ノーマルモードでは、姿勢の変化を止める制御のみを行うのに対して、AVCSモードでは、姿勢の変化を止めると同時に、その動いた量を元に戻す制御を行います。例えば、ナイフエッジ飛行時、通常は、エルロン、エレベーターの当て舵が必要になりますが、AVCSモードでは、この当て舵をジャイロが自動的に取ります。

なお、AVCSモードは、高度な制御が可能となりますが、使用方法を誤ると意図しない動作をすることがあります。ご使用前に、使用時の注意、使用方法を良く読み、十分動作を理解してからご使用ください。

いつも安全に製品をお使いいただくために、以下の表示のある注意事項は特にご注意ください。

⚠ 危険

この表示を無視して誤った取り扱いをすると、使用者または他の人が死亡または重傷を負う危険が差し迫って生じることが想定される場合。

⚠ 警告

この表示を無視して誤った取り扱いをすると、使用者または他の人が死亡または重傷を負う可能性が想定される場合。または、軽傷、物的損害が発生する可能性が高い場合。

⚠ 注意

この表示を無視して誤った取り扱いをすると、使用者または他の人が重傷を負う可能性が低い場合。ならびに物的損害のみの発生が想定される場合。

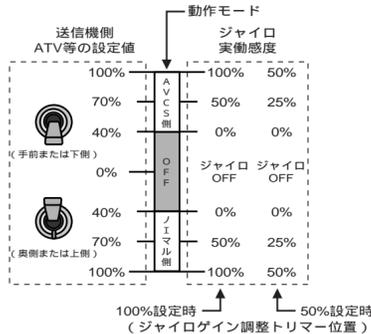
☒ 記号

⊘ 禁止事項

必ず実行する事項

4 感度および動作モードの設定方法

送信機側のスイッチチャンネルを使用してジャイロ感度を切り替える場合の舵角調整機能 (ATV,AFR) の設定値とジャイロ感度の関係は下図のとおりです。



上図は感度設定チャンネルのリバース機能がノーマル側に設定されている場合を示します。リバース側に設定するとスイッチの方向が逆になります。(Futabaプロが使用の場合)

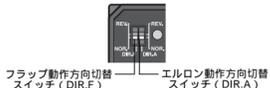
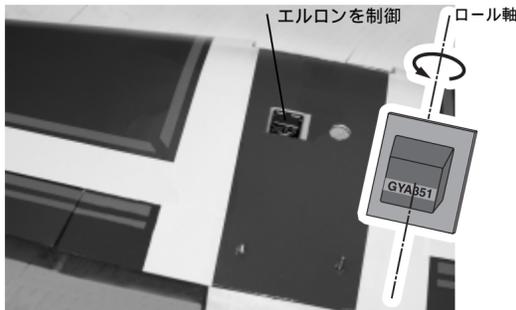
5 使用方法

次の方法で搭載および調整を行なってください。

ジャイロの取付け方法

できるだけ振動の少ない位置で、ロール軸方向に対してジャイロ本体底面が正確に垂直になるようなジャイロベッドを作成し、付属の両面スポンジテープで確実に取り付けてください。

この軸がずれると、他の軸の運動に対してもジャイロが反応してしまいます。



[重要] 使用時の注意

離着陸時は、必ずジャイロをノーマルモードに切替えてください。AVCSモードでの離着陸は危険を伴います。

エアブレーキを使う時は、ノーマルモードで使用してください。AVCSモードで使用すると、機体がロールしてしまいます。

ジャイロON時は、サーボの動作角度が増加します。サーボが最大舵角振れたときでも、リンケージが突き当たらないよう、舵面の可動幅を増やしてください。

GYA351の切替スイッチおよびトリマーは必ず付属のミニドライバーを使用し、余分な力をかけないように操作してください。

初級セッティング (受信機の空きチャンネルがない場合)

この初級セッティングは、受信機の空きチャンネルがない場合の設定方法です。GYA351をノーマルモードのみで使用します。

機体への搭載および初期設定 (初級セッティング)

1 ジャイロの取付け

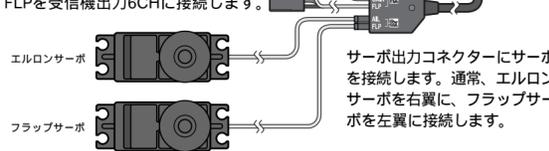
「ジャイロの取付け方法」にしたがって取り付けます。

2 ジャイロの接続

AILを受信機出力1CHに接続します。

感度切替コネクタは接続しない。

FLPを受信機出力6CHに接続します。



サーボ出力コネクタにサーボを接続します。通常、エルロンサーボを右翼に、フラップサーボを左翼に接続します。

ジャイロOFFの設定:

図のように、感度設定チャンネルスイッチのATV量が40%以下のときは、ジャイロゲインはゼロとなります。ジャイロをOFFにしたいときはこの範囲 (40%以下) に設定します。

AVCSモードの感度設定:

ATVB側で40%以上のときはAVCSモードとして動作します。実際のジャイロ感度はジャイロ側のジャイロゲイン調整トリマーの設定量を基準にして変化します。ジャイロゲイン調整トリマーを100%に設定してあるときは、ATV量が100%でジャイロ感度は100%、70%でジャイロ感度は50%となります。ジャイロゲイン調整トリマーを50%に設定したときは、ATV量が100%のとき50%、70%のとき25%となります。

ノーマルモードの感度設定:

ATVA側で40%以上のときはノーマルモードで動作します。ジャイロ感度の設定は、AVCSモード側と同様に調整できます。

送信機側からの感度切替機能を使用しない場合:

ジャイロの感度切替コネクタを受信機に接続しません。この場合、ジャイロはノーマルモードで動作します。感度はジャイロゲイン調整トリマーで設定します。

3 トリマー設定 (初期)

ジャイロゲイン調整トリマーを約50%の位置に設定します。

コントロールゲイン調整トリマーを約100%位置に設定します。



4 電源 ON 手順

送信機電源をONにし、次に受信機・ジャイロ側電源をONにします。ジャイロは電源ON後、約3秒間で自動的に初期化を行います。その間は、機体は絶対に動かさな

5 ジャイロ動作方向の確認

ロール軸を中心に機体を傾け、傾けた方向と逆方向にジャイロが舵を打っていることを確認します。逆方向に動作する場合は、ジャイロ動作方向切替スイッチを切り替えます。

飛行調整 (初級セッティング)

1 電源 ON 手順

送信機電源をONにし、次に受信機・ジャイロ側電源をONにします。ジャイロは電源ON後、約3秒間で自動的に初期化を行います。その間は、機体は絶対に動かさな

2 トリム調整

機体を飛行させ、トリムをとります。

機械的なズレが大きい場合はリンケージを取り直してください。できるだけサーボホーンがセンター位置で、送信機トリムもセンター位置にできるようにしてください。

3 ジャイロ感度調整

サーボにハンチング (細かな振動) がでる場合は、ジャイロ感度を上げ過ぎています。ジャイロゲイン調整トリマーで感度を少し下げ、ハンチングが止まる状態にします。ジャイロはハンチング寸前の感度で最高の性能を発揮します。飛行をくり返して微調整を行います。



4 舵の効き具合の調整

舵の効き具合の調整は送信機の舵角調整機能で行ないます。

ただし、ジャイロを搭載しなかった時に比べて極端に舵の効き具合が異なるときは、コントロールゲイン調整トリマーで調整します。

ジャイロが入ると、舵の入りが重く感じるようになります。コントロールゲイン調整は、スティックを最大に打ったときの、舵の効き具合を合わせ込むように調整してください。コントロールゲイン調整量を増やすと、舵が効くようになります。

標準セッティング (GYA351の機能を100%使うセッティング)

この標準セッティングは、感度切替およびAVCS/ノーマルのジャイロ動作モード切替を送信機側から行う場合の設定方法を説明します。

ただし、姉妹品GYA350も併せて使用して3軸にジャイロを搭載する場合は、感度切替および動作モード切替に、3チャンネルの空きチャンネルが必要となります。空きチャンネルが不足している場合は、感度切替コネクタを接続しないで、ジャイロをノーマルモードのみで動作させるか、または、二又コードを使用し、同時に2軸のジャイロの感度切替を行うこともできます。

機体への搭載および初期設定 (標準セッティング)

* GYA350の使用法はGYA350の取扱説明書をご覧ください。

1 ジャイロの取付け

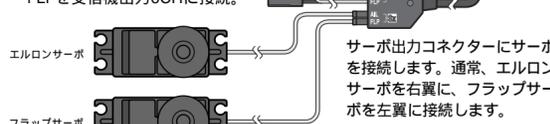
「ジャイロの取付け方法」にしたがって取り付けます。

2 ジャイロの接続

AILを受信機出力1CHに接続。

GAINを空きチャンネルに接続。

FLPを受信機出力6CHに接続。



サーボ出力コネクタにサーボを接続します。通常、エルロンサーボを右翼に、フラップサーボを左翼に接続します。

感度切替用に使用できる空きチャンネルが無い場合には、この「標準セッティング」での設定はできません。「初級セッティング」をご参照ください。

ジャイロを2軸または3軸に搭載する場合、空きチャンネルが不足する場合は、二又コードを使用し、同時に2軸の感度切替を行います。

3 トリマー設定 (初期)

ジャイロゲイン調整トリマーを100%の位置に設定します。

コントロールゲイン調整トリマーを約100%位置に設定します。



4 感度設定

感度設定は以下に行います。

(T8UAPSでの感度設定例 1)

5チャンネルスイッチを使用して、エルロン軸の感度切替を行う方法を説明します。(GYA351を単独で使用する場合)



5ch目スイッチの両方向のレートをそれぞれ70%に設定する。これで、ジャイロの感度は50%に設定されます。(スイッチの手前でAVCSモード、奥でノーマルモードで動作)

(T8UAPSでの感度設定例 2)

5、7および8ch目の空きチャンネルを使用して、それぞれラダー、エルロン、エレベーター軸の感度切替を行う方法を説明します。ただし、ラダーおよびエレベーターにはGY350を使用します。

1. 5ch ATV 画面



5ch目スイッチの両方向のレートをそれぞれ70%に設定する。これで、ラダー軸ジャイロの感度は50%に設定されます。(スイッチの手前でAVCSモード、奥でノーマルモードで動作)

2. PMIX-1 画面



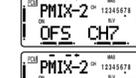
PMIX-1をアクティブにします。マスターチャンネルをOFSに設定します。スレーブチャンネルCH7に設定します。

ミキシング量を+70%に設定します。

スイッチSW-Eを選択します。スイッチ方向はDOWNを選択します。



3. PMIX-2 画面



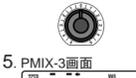
PMIX-2をアクティブにします。マスターチャンネルをOFSに設定します。スレーブチャンネルをCH7に設定します。

ミキシング量を-70%に設定します。

スイッチSW-Eを選択します。スイッチ方向はUPを選択します。

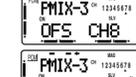


4. 7ch目ツマミ



7ch目ツマミを0%位置に固定します。これで、エルロン軸ジャイロ感度は50%に設定されます。(SW-Eの手前でAVCSモード、中立でジャイロオフ、奥でノーマルモードで動作します。)

5. PMIX-3 画面



PMIX-3をアクティブにします。マスターチャンネルをOFSに設定します。スレーブチャンネルをCH8に設定します。

ミキシング量を+70%に設定します。

スイッチSW-Eを選択します。スイッチ方向はDOWNを選択します。



6. PMIX-4 画面



PMIX-4をアクティブにします。マスターチャンネルをOFSに設定します。スレーブチャンネルをCH8に設定します。

ミキシング量を-70%に設定します。

スイッチSW-Eを選択します。スイッチ方向はUPを選択します。



7. 8ch目ツマミ

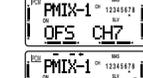


8ch目ツマミを0%位置に固定します。これで、エレベーター軸ジャイロ感度は50%に設定されます。(SW-Eの手前でAVCSモード、中立でジャイロオフ、奥でノーマルモードで動作します。)

(T8UAPSでの感度設定例 3)

7、8ch目の空きチャンネルを使用して、エルロン、エレベーター感度を7ch目で、ラダー軸の感度を8ch目で切替える方法を説明します。ただし、ラダーおよびエレベーターにはGY350を使用します。受信機7ch目出力に二又コードを使用し、エルロン及びエレベーター軸ジャイロの感度切替コネクタを接続します。また、エアブレーキも動作させます。エアブレーキON時は、エルロン、エレベーター軸ジャイロは必ずノーマルモードになるように設定します。

1. PMIX-1 画面



PMIX-1をアクティブにします。マスターチャンネルをOFSに設定します。スレーブチャンネルCH7に設定します。

ミキシング量を+70%に設定します。

スイッチSW-Cを選択します。スイッチ方向はUPを選択します。



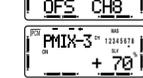
PMIX-2をアクティブにします。マスターチャンネルをOFSに設定します。スレーブチャンネルをCH7に設定します。

ミキシング量を-70%に設定します。

スイッチSW-Cを選択します。スイッチ方向はC/DNを選択します。



7ch目ツマミを0%位置に固定します。これでエルロンおよびエレベーター軸ジャイロ感度は50%に設定されます。(SW-Cの上側でAVCSモード、中立でノーマルモード、下側でノーマルモードでエアブレーキONになります。エルロン、エレベータージャイロ感度を独立に設定したい場合は、ジャイロ本体のジャイロゲイン調整トリマーを個別に調整します。)



PMIX-3をアクティブにします。マスターチャンネルをOFSに設定します。スレーブチャンネルをCH8に設定します。

ミキシング量を+70%に設定します。

スイッチSW-Eを選択します。スイッチ方向はDOWNを選択します。



PMIX-4をアクティブにします。マスターチャンネルをOFSに設定します。スレーブチャンネルをCH8に設定します。

ミキシング量を-70%に設定します。

スイッチSW-Eを選択します。スイッチ方向はUPを選択します。



8ch目ツマミを0%位置に固定します。これで、ラダー軸ジャイロ感度は50%に設定されます。(SW-Eの手前でAVCSモード、中立でジャイロオフ、奥でノーマルモードで動作します。)



(T9ZAPでの感度設定例)

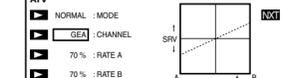
5、7および8ch目の空きチャンネルを使用して、それぞれラダー、エルロン、エレベーター軸の感度切替を行う方法を説明します。ただし、ラダーおよびエレベーターにはGY350を使用します。

1. ファンクションコントロール機能画面



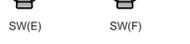
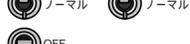
GEA(5CH)にスイッチSFを、AU1(7CH)にスイッチSEを、AU2(8CH)にスイッチSEを、それぞれ設定します。

2. ATV機能画面



GEA(5CH)を選択し、RATE.A、RATE.Bとも70%に設定します。AU1(7CH)、AU2(8CH)も同様にそれぞれ70%のレートに設定します。

これで、エルロン、エレベーター、ラダー軸ジャイロともに、50%の感度に設定されます。(エルロン、エレベーター軸ジャイロは、SW(E)が手前でAVCSモード、中立でジャイロオフ、奥でノーマルモードで動作します。ラダー軸ジャイロは、SW(F)が手前でAVCSモード、奥でノーマルモードで動作します。)



5 電源 ON 手順

送信機電源をONにし、次に受信機・ジャイロ側電源をONにします。ジャイロは電源ON後、約3秒間で自動的に初期化を行います。その間は、機体は絶対に動かさな

6 ジャイロ動作方向の確認

制御軸を中心に機体を傾け、傾けた方向と逆方向にジャイロが舵を打っていることを確認します。

逆方向に動作する場合は、ジャイロ動作方向切替スイッチを切り替えます。

