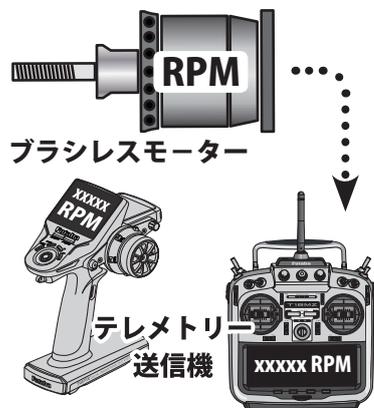


ブラシレスモーター用
テレメトリー回転センサー
SBS-01RB
取扱説明書



マグネットなど取付けずに配線接続(はんだ付けが必要)だけでブラシレスモーターの回転数を送信機などで見ることができます。

●このSBS-01RBは、Futaba テレメトリー送受信機および動力用ブラシレスモーターに使用できます。

このたびはテレメトリー回転センサー SBS-01RB をお買い上げいただきありがとうございます。このSBS-01RBはテレメトリー受信機との組合せで、模型に搭載された動力用ブラシレスモーターの回転数を、受信機から送信機などに発信することができます。本説明書をよく読んで正しい使い方により末永くお楽しみください。

用途：ブラシレスモーター用テレメトリー回転センサー
測定項目：ブラシレスモーターの回転数 (360RPM ~ 300,000RPM)
全長：475mm
重量：3.8g
電圧：DC3.7 ~ 7.4V

機能

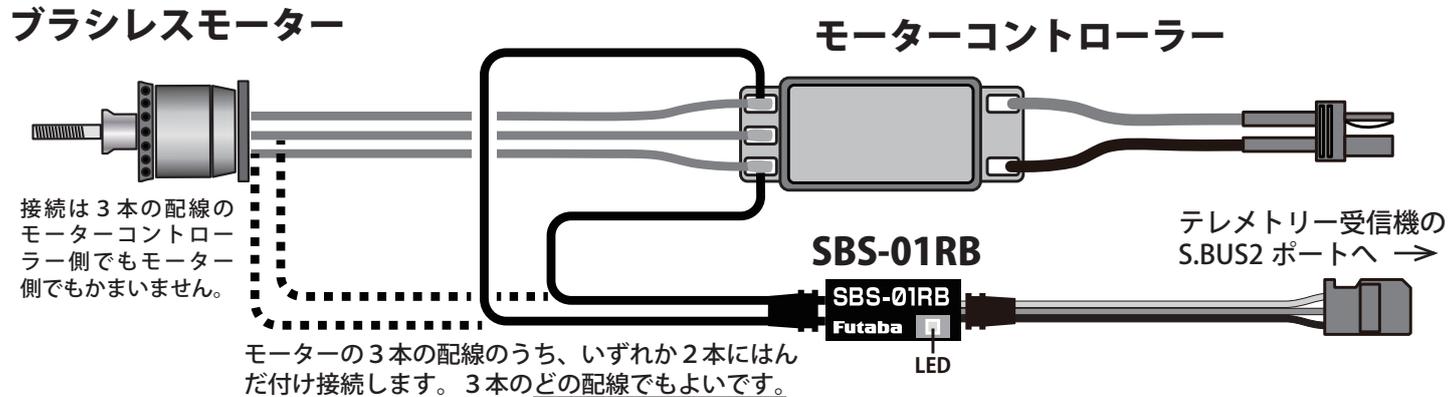
ブラシレスモーターの配線からモーター回転数を読み取って、接続されたテレメトリー受信機から送信機などに回転数データを送信し、送信機などで、飛行/走行中のモーター回転数を見ることができます。



適度な長さにカットしてはんだ付けください。

- 警告**
- ❗ **SBS-01RB は必ずテレメトリー機能付 Futaba 受信機の S.BUS2 ポートに接続して使用する。**
■従来の S.BUS ポート、CH 出力ポートに接続しても動作しません。
 - ❗ **コネクタの極性やショートに注意する。**
■逆接やショートすると、爆発・発火・焼損の危険性があります。
 - ❗ **基板部には防振対策を施し、燃料や水分がかからない位置に取り付ける。**
■基板部には電子部品が使用されています。振動、衝撃、高温等に対する保護対策を施してください。
 - ❗ **配線ケーブルは模型搭載時、引っ張られた状態ではなく多少余裕があるようにする。**
■ケーブルが引っ張られた状態だと、振動により、配線切れやコネクタ抜けによる、動作不良の恐れがあります。
 - ❗ **組立後は必ず動作確認を行う。**
■動作確認が終わるまでは飛行・走行させないでください。
 - ⊘ **ラジコン模型以外には、使用しない。**

接続方法



空用モーターのポール数

空用のブラシレスモーターは、それぞれポール数(極数)が異なります。使用するモーターのポール数をモーターの取扱説明書などで調べ、**ポール数を送信機のテレメトリー回転計設定画面に入力する必要があります。(車用のモーターは設定不要)**送信機にポール数の入力項目が無い場合は、**ギヤレシオにポール数の半分の数値(1/2)を入力してください。(ポール数14のモーターの場合→ギヤレシオ7.00)**
※車用モーターでモーター回転数を表示したい場合はギヤレシオ(減速比)を1.00に設定します。

ヘリのローター回転数

モーター回転数ではなく、ヘリのローター、ギヤダウンした飛行機のプロペラ回転数を表示したい場合は次のように設定してください。
※数値はモーター回転数から計算した概算値になります。

送信機設定はマグネットタイプを選択

ポール数の半分×ギヤ比=この数値を送信機のギヤレシオに入力
(例) ポール数14でギヤ比が6の場合
7 (ポール数の半分) × 6 = 42
ギヤレシオに **42.00** を入力する。

※T10Jはギヤレシオの上限が30.00です。不足の場合は弊社カスタマーサービスにてアップデート(最大99.99まで)が可能ですので、お問い合わせください。

LED表示

緑 -- 正常動作時
赤 -- 無信号時
緑 / 赤点灯 -- スロット No. 設定時
緑 / 赤交互点滅 -- 異常時
(サービスにお問合せください。)

スロット設定

スロット No. は初期設定で**開始スロット2**に設定されています。(使用するスロット数は1つです。)
スロット No. の変更や表示方法、アラームの設定などはテレメトリー対応送信機の説明書をご参照ください。