



MICROBEAST PLUS

6-AXIS MEMS SENSOR SYSTEM FOR RC-MODELS

お客様各位、

このたびは、当社の製品をお買い上げいただきありがとうございます。

MICROBEAST PLUS は、ドイツで開発された RC ヘリコプター用のハイエンド ジャイロ システムです。

最新のテクノロジーと高い基準の設定。 などのさまざまなタイプのヘリコプターで使用できます。

3D エアロバティック ヘリ、F3C 競技用ヘリコプター、2 つ以上のローターブレードを備えたスケール ヘリコプター。 の

システムには BASIC フライバーレススタビライザー機能が付属しており、有料アップデートでアップグレード

プロエディション。 これにより、救済救済または一定のレベリングのための「AttitudeControl」などの追加機能が有効になります

および「バンク スイッチング」と呼ばれる機能により、飛行中にパラメーター プリセットを切り替えて提供することができます。

異なる飛行条件または飛行スタイル。

MICROBEAST PLUS をセットアップするために、追加のデバイスは必要ありません。 必要なのは無線システムだけ

そしてあなたのヘリコプター。 実績のある「EasySetup」コンセプトのおかげで、必要なすべての調整を行うことができます

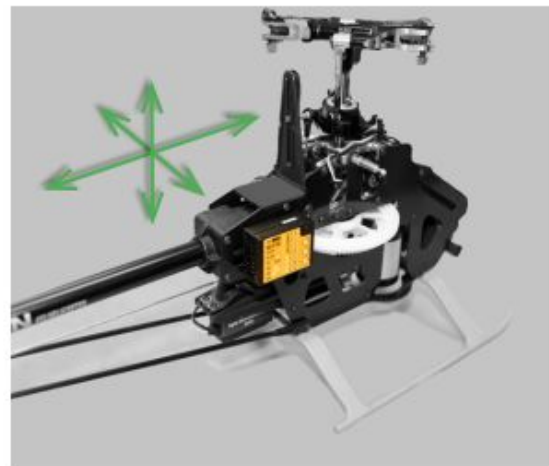
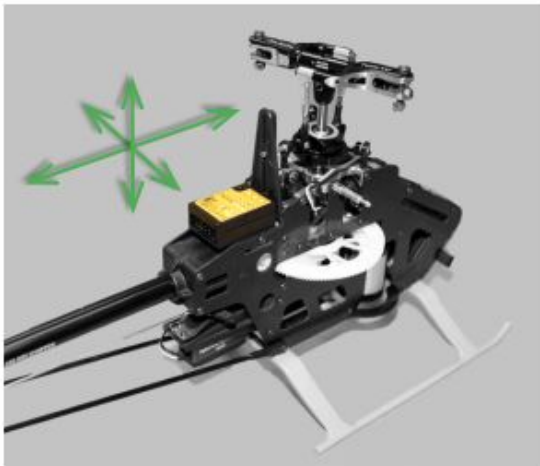
デバイスに直接接続すると、数分以内に離陸の準備が整います。

このクイックスタート ガイドは、基本的な飛行を順を追って説明する明確に構成されたガイドです。

設定。 このガイドに注意深く従い、添付の安全上の注意を必ずお読みください。 詳細については

取扱説明書と詳細、ヒント、コツ、製品に関する注意事項をご覧ください。

1. HARDWARE INSTALLATION



MICROBEAST PLUS は、ヘリコプターに水平または垂直に配置できます。大きなソケットは、前面または背面に向ける必要があります

ヘリコプターの。小さな白いソケットを縦軸に合わせる必要があります。

センサーの軸（デバイスのハウジングの端）は、ヘリコプターの 3 つの回転軸すべてと正確に平行に配置する必要があります。

ただし、デバイスを回転軸からオフセットして配置することはできません。



要約すると、8 つの取り付け方向が可能です。

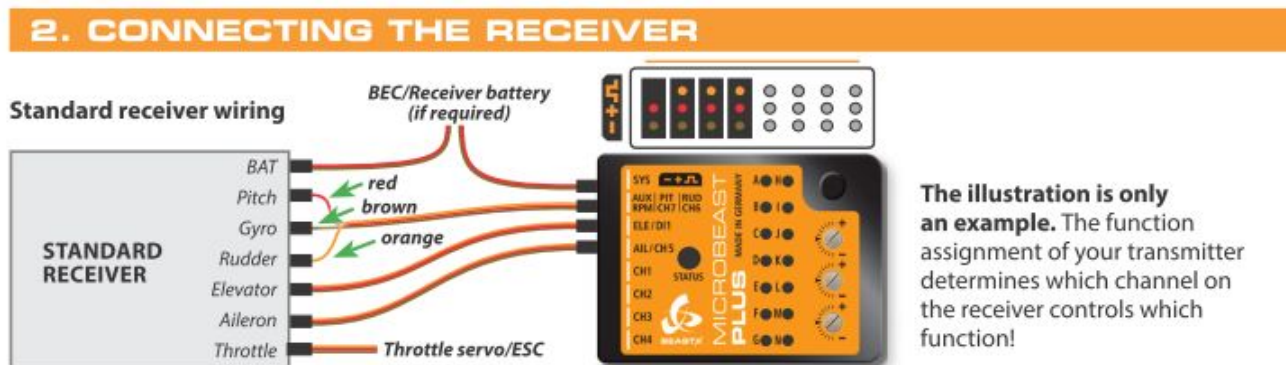
1. フラット、上にステッカー、ソケットが前を向いている
2. 直立、ボタンアップ、ソケットが前を向いている
3. フラット、ステッカーが地面を向いており、ソケットが正面を向いている
4. アップライト、ボタндаウン、ソケットが前を向いている
5. フラット、上にステッカー、ソケットが後ろを向いている
6. 直立、ボタンアップ、ソケットが後ろを向いている
7. フラット、ステッカーが地面を向いている、ソケットが後ろを向いている
8. アップライト、ボタндаウン、ソケットが後ろ向き

付属の 3M ジャイロ パッドの 1 つを使用して、デバイスをヘリコプターに貼り付けます。装置のハウジングが直接接触してはなりません。

ヘリコプターのシャーシ。後でサーボと受信機の配線を接続してレイアウトするときは、次のことを確認してください。

ワイヤは MICROBEAST PLUS に張力を伝えません。近くでリードを束ねたり、縛ったりすることはお勧めしません。

MICROBEAST PLUS デバイス！



無線チャンネルへの機能の割り当てについては、無線システムのマニュアルに記載されています。また、あなたは見つけることができます

送信機のサーボモニターをチェックして、機能の割り当てを確認してください。 MICROBEAST PLUS のコネクタは、

機能は次のとおりです。

AIL|CH5 = エルロン、ELE|DI1 = エレベーター、RUD (オレンジ色のワイヤー) = ラダー、PIT (赤色のワイヤー) = スラスト、Aux (茶色のワイヤー) = ジャイロゲイン

エルロンとエレベーターのワイヤーは、MICROBEAST PLUS と受信機の間でさらに電力を伝達します。

単線受信機

シングルライン受信機を使用すると、すべてのチャンネル/機能が 1 本の接続ワイヤで転送されます。 これにより、さらに多くの使用が可能になります

5 チャンネル以上、i.e. ヘッドスピード ガバナー、AttitudeControl 機能、および追加の出力チャンネルを制御します。 いつも

電源が安定しており、目的のアプリケーションに十分な大きさであることを確認してください。 可能であれば、常に

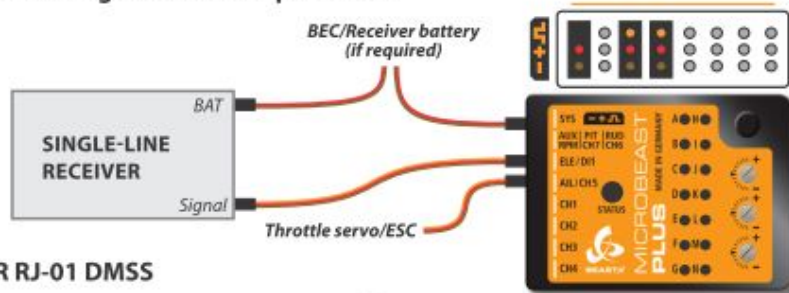
接触抵抗を最小限に抑えるために、電源を MICROBEAST PLUS に直接接続します (ポート [AUX|PIT|RUD] ではありません)。 追加供給

ケーブルは空いているレシーバー ポートに差し込むことができます。 特に標準サイズのサーボを使用する場合は、それ以上の使用をお勧めします。

安定した電圧を維持し、接続抵抗による電力損失を減らすために、1 本の電源ケーブルを並列に接続します。

Wiring scheme for Single-Line receivers with following transmission protocols:

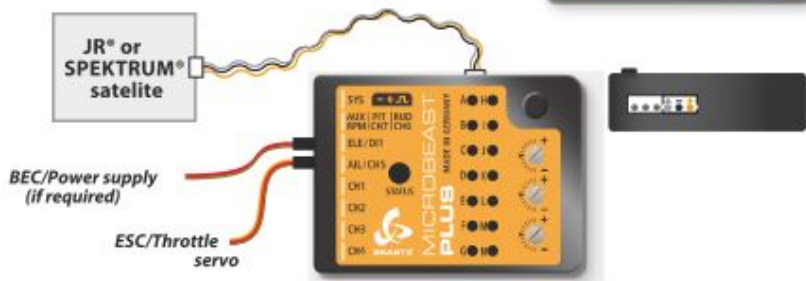
- JR® XBus (Mode B), Multiplex® SRXL (V1+V2)
- Jeti® UDI, Jeti® EXBUS
- Graupner/SJ® HOTT SUMD
- Spektrum® SRXL
- Futaba® SBUS
- ALIGN/FlySky iBus
- PPM serial signal (SPPM)



Remote satellite: DSM2/DSMX, ALIGN iBus, JR RJ-01 DMSS

Using a remote satellite is only intended for 450 size helis or smaller!

For larger helis please use a full-size Single-Line receiver for your radio brand (i.e. SRXL).



Spektrum® DSM2/DSMX リモート サテライトのバインド手順を開始するには、Spektrum® バインド プラグを [SYS] ポート。 DSM2 リモート サテライトを使用する場合は、ボタンを押し続けます。

を持ったまま電源を入れる

ボタンダウン。 サテライトの LED は、MICROBEAST PLUS のメニュー LED N と一緒に点滅します。 バインドするとき

DSMX リモート衛星はボタンに触れず、デバイスの電源を入れるだけです。 サテライトの LED が同時に点滅します。

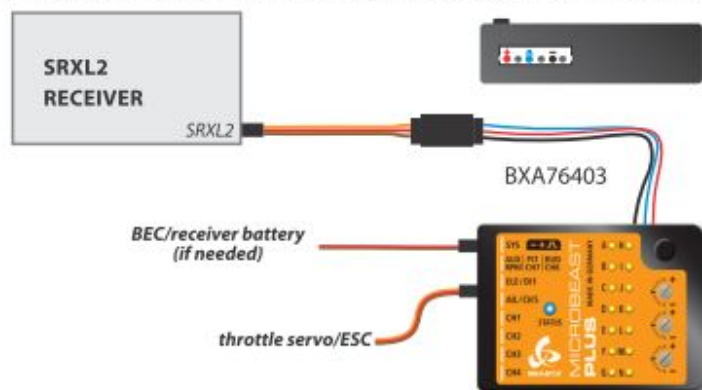
メニュー LED 付き H. 送信機でバインド手順を開始します。 終了したら電源を切り、バインドプラグを取り外します

成功しました。

他の受信機をバインドするには、受信機または無線システムのマニュアルを参照してください。 MICROBEAST PLUS で必要な操作はありません。

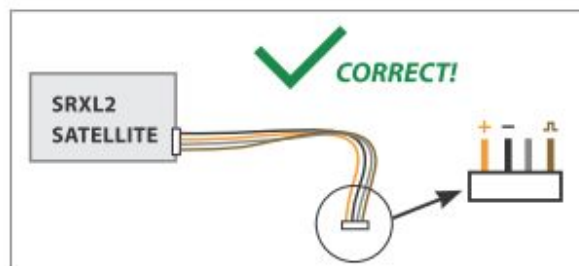
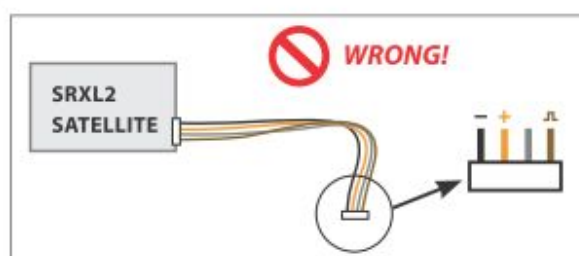
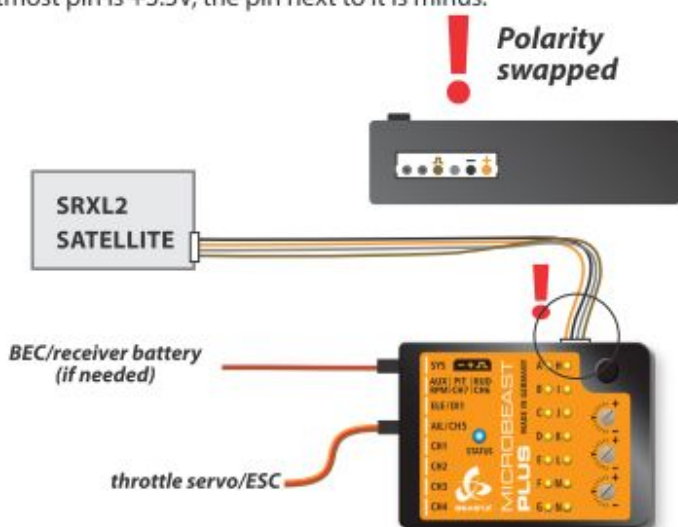
Spektrum® SRXL2 receivers

Spektrum® receivers with SRXL2 output must be connected at the side of MICROBEAST PLUS. Having a receiver with standard type servo connector, the optional available adapter BXA76403 is required in order to connect the SRXL2 port with MICROBEAST PLUS.



A Spektrum® SRXL2 satellite receiver with 4-wire signal line can be connected directly to the side of MICROBEAST PLUS.

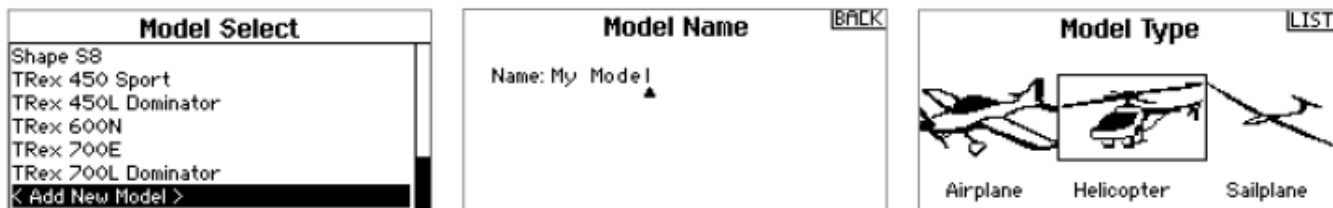
ATTENTION: The polarity of the cable must be swapped on the input side of MICROBEAST PLUS! On MICROBEAST PLUS the outmost pin is +3.3V, the pin next to it is minus.



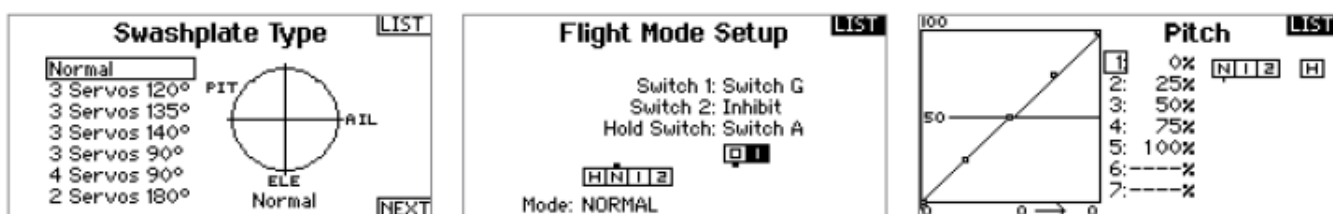
3. PREPARING YOUR TRANSMITTER

スロットル、ピッチを制御するためのさまざまな飛行モードを提供する送信機に新しいヘリコプター モデルメモリを作成します。

さまざまな飛行状況でのテールジャイロゲイン。



You mustn't use any mixing functions on the output channels! Especially it is not allowed to use mixing functions for the swashplate servos. Deactivate all output channels that are not used. In the basic configuration we only need pitch, aileron, elevator, rudder, throttle and one channel to adjust the tail gyro gain.



各制御機能は、1つの出力チャンネルを正確に制御する必要があります。最初に、サーボスローを 100% に設定する必要があります。

トリムとサブトリムはゼロでなければなりません。基本的なセットアップでは、ピッチ カーブはまだ変更しないでください。スロットルカーブとスロットル

内部のヘッドスピード ガバナーを使用しない場合は、このモデルのサーボ設定を必要に応じて調整できます。MICROBEAST PLUS の機能。

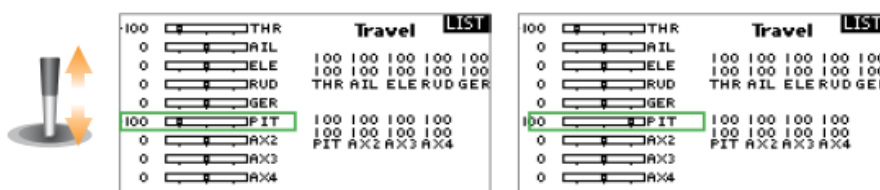
ピッチチャンネルのみ

移動時に制御される

スラストスティック。同じ

エルロン、エレベーターに適用

そして舵。



安全上の理由から、電気駆動で基本的なセットアップを実行するときは、メイン ギアからモーターを取り外してください。

モデル！ さらに、「Throttle HOLD」スイッチを使用してスロットルを非アクティブにすると、モーターが回り始めません。

スラストスティック操作時の事故。

ニトロまたはガッサー ヘリを飛ばすときは、最初に電源を入れる前に、スロットル サーボからサーボ ホーンを取り外してください。これにより、

間違ったサーボ設定によるサーボのジャミング！

4. RECEIVER SETUP

RECEIVER MENU に入るには、MICROBEAST PLUS を完全にオフにする必要があります。前後にボタンを押し続ける

電源を入れています。メニュー LED が A から N まで循環し始めます。これでボタンを離すことができます。

送信機がオンになっていて、受信機に信号を送信していることを確認してください。メニューポイント A で、自動受信機タイプを開始できます

ボタンを 1 回短く押すと検出されます。ステータス LED の色は、現在スキャンされているタイプを示します。いつ

受信機が検出された場合、メニューはポイント B にスキップします。エラーが発生すると、ステータス LED が赤く点滅します。

メニューは A のままです。この場合、レシーバーが正しく接続されていることを確認してから、もう一度やり直してください。



シングルライン レシーバー (メニュー ポイント A の紫または青のステータス LED)

メニューポイント B でボタンを 2 秒間押し続けると、プリセットされているデフォルトの機能割り当てがロードされます

検出された無線システム用。 または、別の機能割り当てを手動でプログラムすることもできます。

割り当てが送信機の機能レイアウトと一致しません。これがどのように詳細に機能するかは、詳細から読むことができます

wiki.beastx.com で入手できる取扱説明書。

異なるシングルライン レシーバー プロトコルのプリセット機能割り当て (A と B のステータス LED の色で示されます):

Spektrum® DSM2/DSMX/SRXL2, JR® RJ-01 DMSS or ALIGN® iBus remote satellite

THR	AIL	ELE	RUD	GER	PIT	AX2	AX3
Throttle [CH5]	Aileron	Elevator	Rudder	Gyro gain	Pitch	Aux [CH6]	Governor*

PPM serial signal (SPPM)

1	2	3	4	5	6	7	8
Pitch	Aileron	Elevator	Rudder	Aux [CH6]	Throttle [CH5]	Gyro gain	Governor*

Futaba® SBus/SBus2 or BEASTX FASST compatible receiver

1	2	3	4	5	6	7	8
Aileron	Elevator	Throttle [CH5]	Rudder	Gyro gain	Pitch	Aux [CH6]	Governor*

Multiplex® SRXL (V1/V2), JR® XBUS Mode B, JETI® UDI

1	2	3	4	5	6	7	8
Aileron	Elevator	Rudder	Pitch	Throttle [CH5]	Gyro gain	Aux [CH6]	Governor*

Graupner® SUMD

1	2	3	4	5	6	7	8
Pitch	Aileron	Elevator	Rudder	Aux [CH6]	Throttle [CH5]	Gyro gain	Governor*

Spektrum® SRXL

THR	AIL	ELE	RUD	GER	PIT	AX2	AX3
Throttle [CH5]	Aileron	Elevator	Rudder	Gyro gain	Pitch	Aux [CH6]	Governor*

Jeti® EXBUS

1	2	3	4	5	6	7	8
Throttle [CH5]	Aileron	Elevator	Pitch	Rudder	Gyro gain	Aux [CH6]	Governor*

* Governor channel is used to set headspeed for governor function with nitro or gas driven helicopters

Press and hold button for 2 seconds



Menu LED **B** flashes
Status LED is **solid blue**

Release button



Menu LED **N** flashes
Status LED flashes **red/blue**



Make sure throttle is in motor stop/failsafe position

Press briefly



警告:

メニュー ポイント N では、電動ヘリコプタを使用する場合、スロットル出力 CH5 がアクティブになります。

走り出すかもしれません！

受信機の接続が失敗した場合に必要なフェールセーフ位置にスロットルを移動します。

中断されたオーダが切断されます。有効なスロットル位置が検出されると、ステータス LED が青く点滅します。

スロットルフェイルセーフ位置を設定した後にボタンを押すと、すべての受信機設定が保存されます。それでは全メニュー

LED が繰り返し点滅し、3 秒後にシステムが再起動します。

「標準」5 線式レイアウトの受信機（メニュー ポイント A でステータス LED オフ）

ここでは、機能の割り当ては、ワイヤをレシーバ出力に物理的に接続する順序によって単純に決定されます。ソフトウェアによる割り当ては提供されておらず、このタイプの受信機を選択しても表示されません。「標準」受信機（ステータス

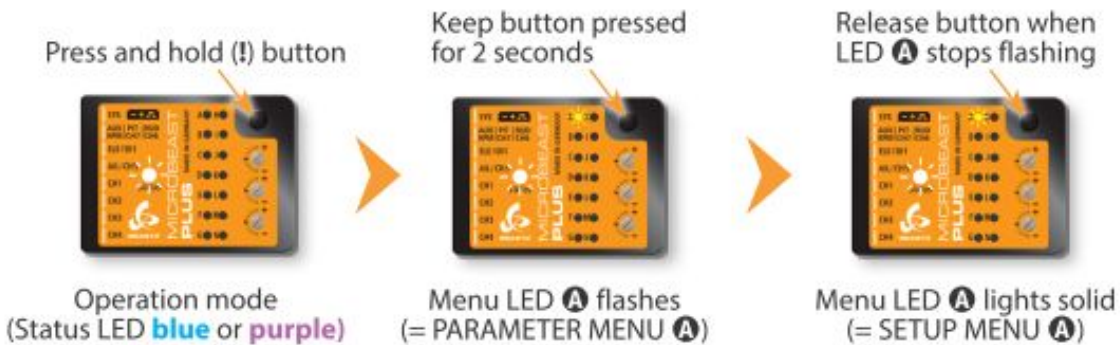
メニュー ポイント A) で青色の LED が検出された場合、受信機のセットアップが完了し、システムはすぐに再起動します。メニューポイント B は表示されません！

5. BASIC HELI SETUP (SETUP MENU)

電源を入れるか、RECEIVER MENU の調整を終了した後、システムが初期化されるまで待ちます。

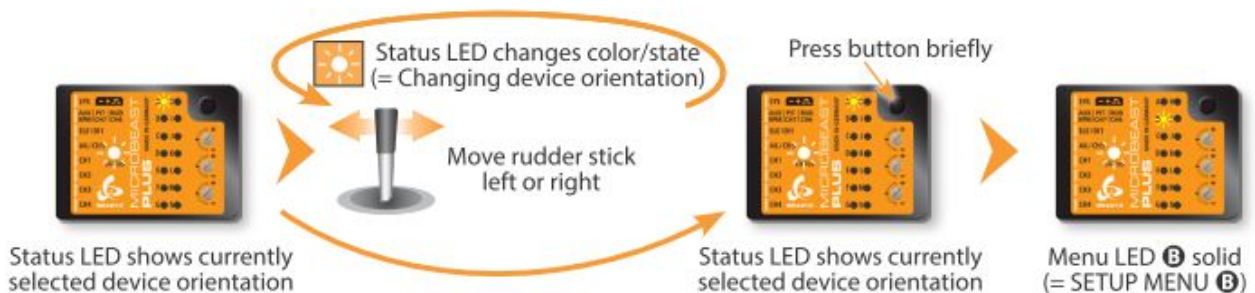


次に、基本的な調整を行うために SETUP MENU に入ります



セットアップ メニュー ポイント A - デバイスの向き (メニュー LED A が点灯)

選択したデバイスの向きを確認し、
必要に応じてラダー スティックを 1 つの方向に (繰り返し) 動かして変更します。
ステータス LED の色が実際のデバイスの向きに対応するまで。
ボタンを短く押して設定を保存し、次のメニュー ポイントに進みます。





セットアップ メニュー ポイント B、C、D

ラダーを動かして、斜板更新レート (B)、ラダーサーボパルス幅 (C)、ラダー更新レート (D) を再度調整します。

ステータス LED が、使用しているサーボに必要な正しい色で点灯するまで、いずれかの方向に固執します。ヘリコプター。 ボタンを短く押すと、選択したオプションが保存され、次のメニュー ポイントにスキップします。

Status LED	purple	flashing red	red	flashing blue	blue
B Swashplate update rate	50 Hz*	65 Hz	120 Hz	120 Hz	200 Hz
C Rudder servo pulse width	760 μ s	-	960 μ s	-	1520 μ s*
D Rudder update rate	50 Hz*	120 Hz	270 Hz	333 Hz	(560 Hz)

サーボに最適な更新レートがわからない場合は、50Hz 以上を使用しないでください。

更新レートが高いほど、MICROBEAST PLUS の飛行性能が向上します。

ただし、サーボの仕様を確認する必要があります

更新レートを上げる前に。 そうしないと、サーボが損傷する可能性があります。

最も一般的なサーボ タイプのパラメーターの例を含むリストについては、

WIKI.BEASTX.COM を参照してください。

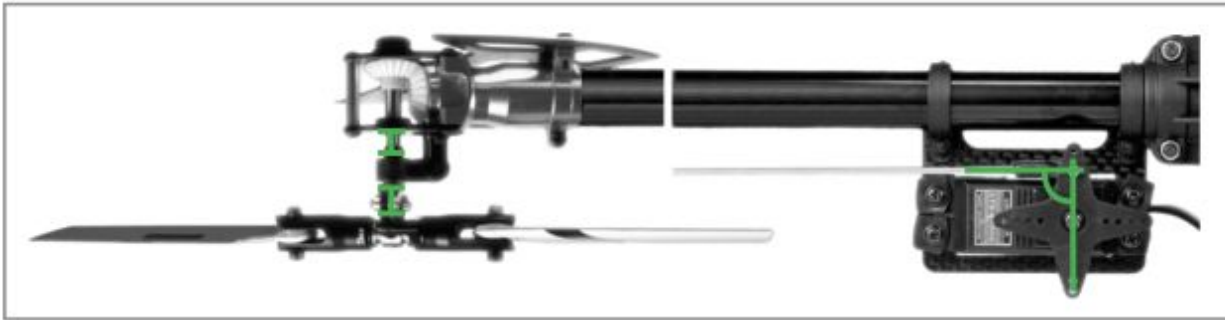
ラダーサーボの場合、パルス幅を減らした非常に特殊なタイプのサーボを使用している場合を除いて、常に 1520 μ s のサーボパルス幅を使用します (

これらのサーボは、560 Hz の増加した更新レートで使用できます!)。 サーボのデータシートをチェック!

セットアップ メニュー ポイント E - ラダー サーボ リミット

ラダーサーボコネクタを MICROBEAST PLUS の[CH4]出力に差し込みます。

サーボアームをサーボに乗せて、ラダー リンケージ ロッドで約 90 度の角度に調整し、リンケージ ロッドの長さを次の説明に従って調整します。



ラダースティックを一方方向に押し続けてラダーサーボを動かし、サーボが到達したらスティックを放します。許容される最大または最小のサーボ スロー。ラダースティックを使用すると、いつでもサーボを再配置して調整できます。

正確なサーボ限界。ラダー スティックに数秒間触れないと、現在のサーボ位置が次のように保存されます。最大または最小 (ステータス LED が点滅し、青または赤で点灯します)。次に、サーボを反対方向、上記のように調整し、この位置も保存されるまで待ちます (ステータス LED が紫色になります)。



セットアップ メニュー ポイント F - 舵方向

1. ラダースティックを動かし、ヘリのラダー方向を確認する



スティックがサーボを間違った方向に動かしている場合は、送信機のサーボリバー機能とリバー

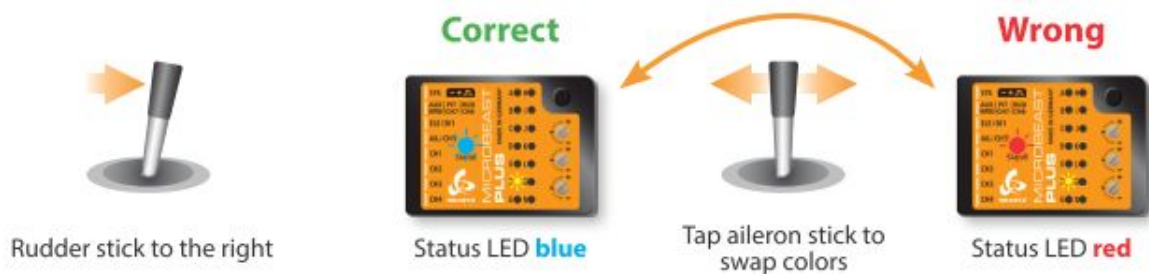
ラダーチャンネルでスティックコントロールの方向を変更します。

2. MICROBEAST PLUS ジャイロの舵方向を設定します

ラダースティックを右に動かすと、ステータス LED が青色に点灯または点滅する必要があります。ラダースティックを上を動かすと

左に、ステータス LED が赤色で点灯または点滅する必要があります。表示が反転している場合（赤＝右、青＝左）、表示を反転（内部

エルロン (!) スティックを 1 回タップして方向を制御します。



必ず送信機でサーボの方向を設定してから、MICROBEAST PLUS またはソフトウェアの表示を確認してください。

実際の方向と一致しない場合は、内部制御の方向を変更します。内部の向きを順番に変えないでください。サーボの向きを変える！これは、サーボを動かさなければならない方向をジャイロに伝えるためのみ使用されます。とても

ジャイロの方向を間違えると、離陸時にコントロールが失われ、おそらくヘリコプターを墜落させろ！

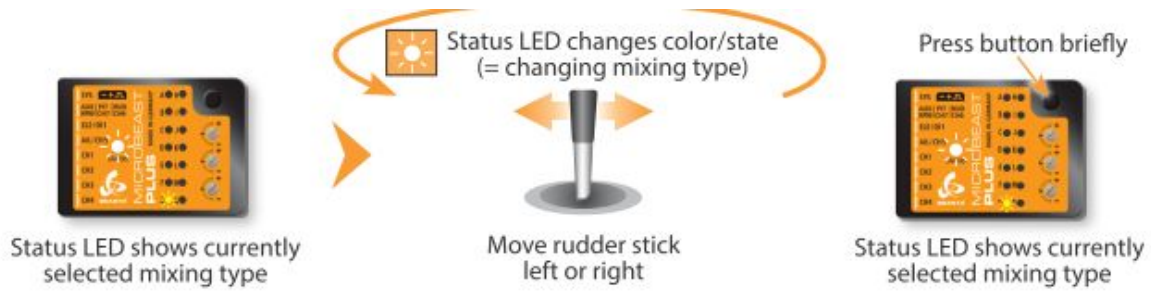
3. オプション: ラダースティックを完全に倒すと、ステータス LED が点滅するだけでなく、点灯するはずで

送信機のラダーチャンネルのサーボスロー/エンドポイントを、ステータス LED がラダースティックがエンドポジションに達すると、点滅が点灯します。注: 送信機でエンドポイントを大きくしすぎないでください。私たち

スティックの完全な位置とスティックの終了位置を正確に一致させる必要がある場合は、ステータス LED が点滅から点灯に変わるだけです

終了位置。

セットアップ メニュー ポイント G- 斜板ミキシング タイプ



Status LED	purple	flashing red	red	flashing blue	blue
Ⓞ Swashplate mixing type	mechanical	90°	120°	140°	135°/140° (1:1)

ALIGN® T-Rex ヘリコプターの場合、120 度の電子スワッシュ ミキシング (ステータス LED が赤く点灯) のデフォルト設定を維持できます。

電子ミキシングが必要な場合でも、送信機で斜板ミキシングを使用しないでください。

送信機のスワッシュプレートミキシングを無効にするか、機械的ミキシングに設定します (「ノーマル」、「H1」または「1 サーボ」と呼ばれることがよくあります)。

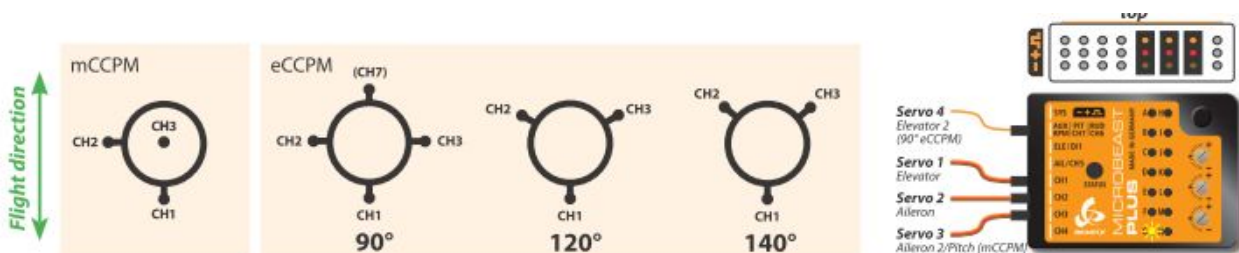
次に、下図のように CH1 ~ CH3 (CH7) と記された出力にサーボを接続します。電子斜板付 2 つのエロン サーボをミキシングするには、CH2 (= 左) と CH3 (= 右) に接続する必要があります。機械式混合ヘッド (H1) により、

エルロン サーボは CH2 に、コレクティブ ピッチ サーボは CH3 に接続します。エレベーターサーボを CH1 ポートに接続します。スケールを使用する場合

90 度 eCCPM のヘリコプターでは、2 つ目のエレベーター サーボを MICROBEAST PLUS の CH7 出力に接続できます。ノート

その CH7 のみが信号出力であるため、SYS ポートまたは CH5 から電力を取得するなど、他の場所からサーボに電力を供給する必要があります

Y アダプターを使用する (+ と - のみ!)。



モデルにリード線を配線するときは、MICROBEAST PLUS に張力がかかっていないことを確認してください。MICROBEAST PLUS

自由に動くことができるので、ワイヤーリードによってユニットに振動が伝わりません。収縮チューブやフアブリック ホースを使用して、製品を束ねたり、包んだりしないでください。

ケーブルが MICROBEAST PLUS に差し込まれるポイントの近くに配線します。これにより、ケーブルが硬くなり、柔軟性がなくなり、

MICROBEAST PLUS に伝わる振動。

セットアップ メニュー ポイント H - 斜板サーボ方向

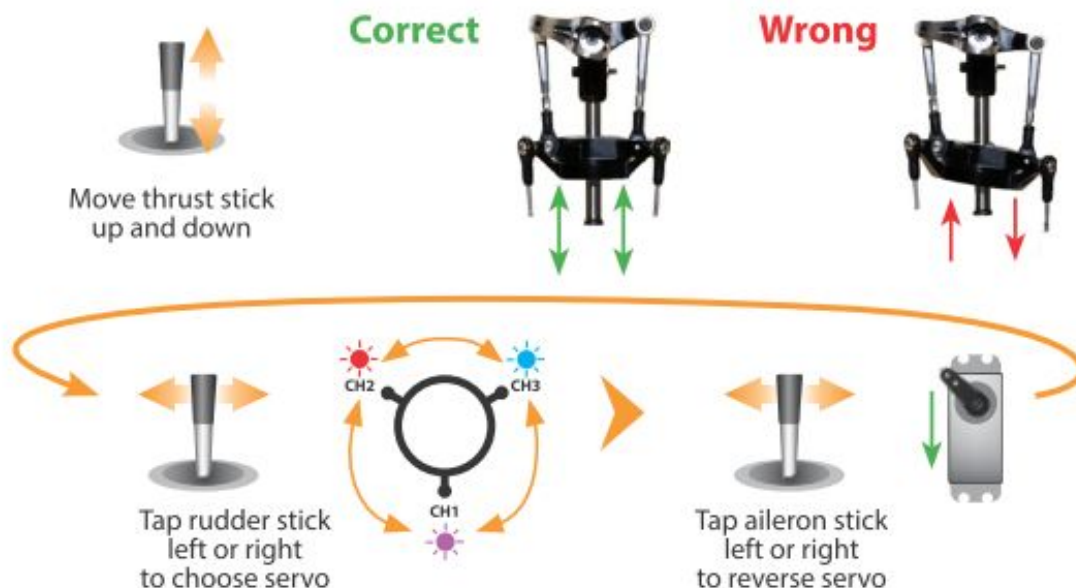
スラスト スティックを動かし、すべてのサーボが同時に斜板を上下に押すかどうかを確認します。

そうでない場合

ラダースティックをタップすると、サーボを次々と選択できます。 ステータス LED のすべての色は、特定の上下の短い動きで選択を示しているサーボチャンネル。

次にエルロンスティックを1回タップしてサーボを切り替えます

選択したサーボの方向。 必要に応じて何度でもサーボを切り替えることができます。



サーボの方向を調整したら、最後にピッチ方向が正しいことを確認してください。サーボを設定することでこれを行うことができます

方向を最初から正しく、または送信機のピッチ制御チャンネルの方向を変更することによって。

注意: 送信機のサーボリバース機能でサーボをリバースすることはできません! 送信機は、

サーボではなく MICROBEAST PLUS の機能! 送信機のチャンネルを逆にすると、制御機能全体ではなく、制御機能が逆になります。

単一サーボの方向 (mCCPM 斜板ミキシングを使用する場合を除く)。

セットアップ メニュー ポイント I- 斜板制御の方向

1. ラジオのエロンとエレベーターのスティックを動かして、スワッシュプレートが正しい方向に動いているかどうかを確認します。

ヘリコプター。 スワッシュプレートはスティックの動きに追従する必要があります。

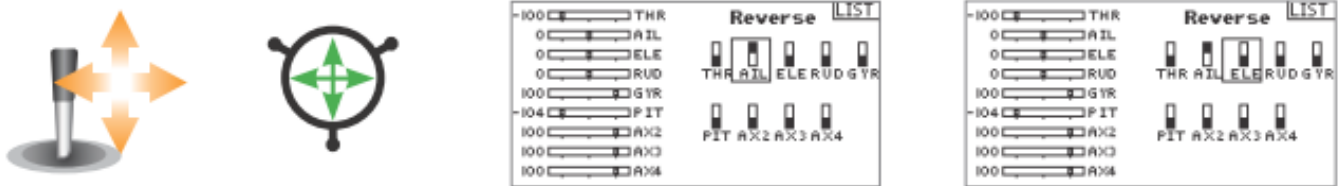
エレベータを前方に押すと、スワッシュプレートが前方に傾き、エルロンが追加されます。

右はスワッシュを右に移動します。

スティックが斜板を間違った方向に動かしている場合は、逆を使用してください

送信機の機能を調整し、エルロンおよび/またはエレベーター チャンネルを逆にして、

スティック コントロールの方向を正しく設定します。



2. 斜板が正しく動いたら、MICROBEAST PLUS ジャイロの内部制御方向を設定します。

押す、エレベーターを前方に動かし、エルロンを右に操舵すると、ステータス LED が青色に点灯する必要があります。 そうでない場合は、ラダースティックをタップします
こうなるまで。



選択肢は 4 つありますが、正解は 1 つだけです。 必ず最初に送信機で制御方向を設定してから、

MICROBEAST PLUS またはソフトウェアの表示を確認し、内部制御の方向を変更してください。

実際の方向と一致しません。 これはシステムに制御方向を教えるので、

ここでは非常に注意してください。 とき

が正しく設定されていないと、システムがヘリコプターを間違った方向に動かし、墜落の原因となります!

セットアップ メニュー ポイント J- 斜板サーボ トリム

SETUP MENU ポイント J では、各サーボ ホーンが正確に 90 度の角度を形成するように、サーボの中心位置をトリムします。

調整リンケージ。サーボホーンをサーボの正確な中心位置に取り付けることができないため、これが必要です。

すべてのサーボがトリミングされた後、まだ次のメニュー ポイントに進まないでください。

アクティブ トリミングで、リンケージ ロッドを調整します

ヘリコプターのマニュアルに従ってください。

最初に、すべてのサーボでトリミングが 0 の場合、ステータス LED はオフになります。

サーボホーンをセンター位置に取り付けます。

可能。ラダースティックをタップすると、サーボを次々と選択できます。

ステータス LED のすべての色が対応しています

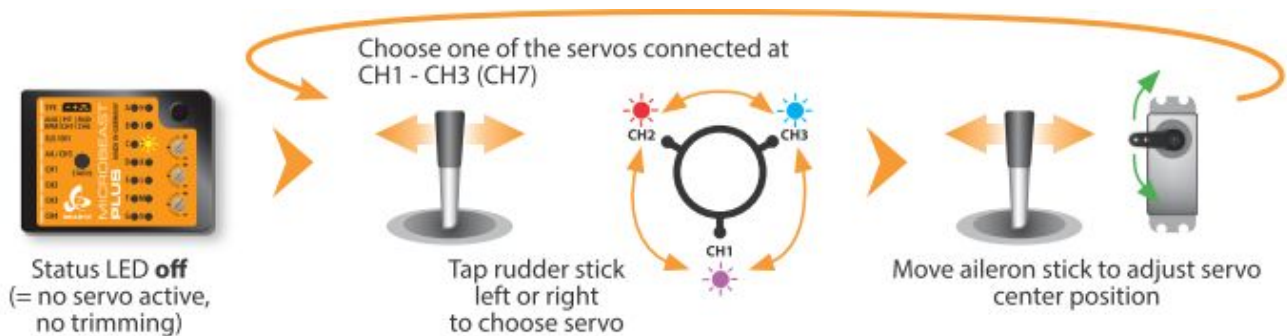
短い上下の動きによって選択を示している特定のサーボチャンネルに。

エルロン スティックを使用して、

サーボのトリミング/選択したサーボの中心位置を調整します。

何度でもサーボを切り替えることができます

必要に応じて。



サーボの調整が完了したら

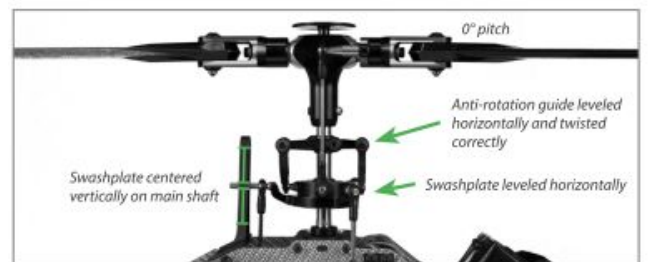
サーボからのリンケージロッドを調整します

スワッシュプレートとスワッシュプレートから

ブレードグリップ。スワッシュプレートを水平にし、

メインシャフトとブレードグリップを中心に

ピッチの 0° に設定する必要があります。

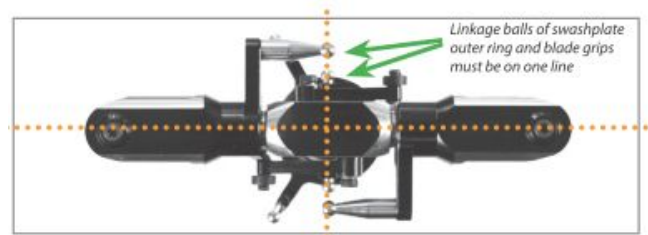


必要に応じて、斜板の回転防止を調整します

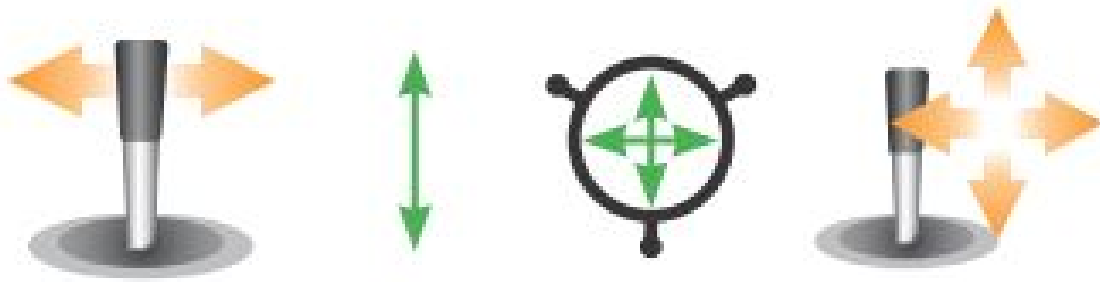
スワッシュプレートの位相がずれないようにガイドします。

シフトします

(2 ブレード ローターヘッドにのみ適用されます)。



オプション: ボタンを 2 秒間押し続けてから放します。 これにより、スワッシュプレート トリム モードに切り替わります。



Move rudder stick to adjust collective pitch

Use aileron/elevator sticks to adjust swashplate leveling

セットアップ メニュー ポイント K - 斜板サーボ スロー

SETUP MENU のポイント K で、MICROBEAST PLUS が必要な距離を参照できるように、内部サーボ スローを調整します。

ヘリコプターを操縦するときは、サーボを動かしてください。

スローを設定するには、1 つのローターブレードを縦軸に合わせる必要があります (テール ブームと平行に) このローターブレードのデジタル ピッチ ゲージで サイクリック ピッチを測定します。



Menu LED **K** solid
Status LED off



Tap rudder stick to switch to measure position



Use aileron stick to adjust blade pitch to exact **exact +6 or -6 degrees**



Status LED should be solid **blue**
(see instruction manual for further details on the LED colors)

セットアップ メニュー ポイント L - コレクティブ ピッチ

1. 内部制御の方向を設定する



2. ステータス LED は、ただ点滅するだけでなく、青色に点灯する必要があります。

そうでない場合は増やす

送信機のピッチチャンネルのサーボスロー/エンドポイント

推力がスティックしたときにステータス LED が点滅から点灯に変わるように

エンドポジションに到達。ただし、無線でエンドポイントを大きくしすぎないでください。

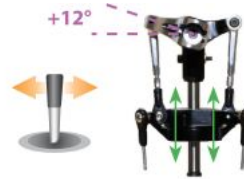
スティックの完全な位置とスティックの終了位置、ステータス LED を正確に一致させる必要があります。

終了位置に到達すると、点滅から点灯に変わるはずです。

3. エルロン スティックを使用して

正の最大値を調整

コレクティブ ピッチ (つまり $+12^\circ$)



4.最後にスラストスティックをいっぱいに動かします

負の位置と繰り返し

ステップ 2. および 3. ネガティブの場合

ピッチ。ここで、ステータス LED は赤色です。



セットアップ メニュー ポイント M - 斜板サーボ リミット

これでピッチゲージが取り外せます！ 推力、エルロン、エレベーターのスティックを同時に最大まで動かすたわみを調べ、サーボ、スワッシュプレート、またはリンケージが特定の位置で詰まっていないかどうかを確認してください。押し続けることで、

ラダースティックを左右に動かして、サーボの限界を増減できます！サーボがちょうど入らないように制限を調整します

可能性のあるスティック位置で動かなくなりますが、必要以上にサーボを制限しないでください。



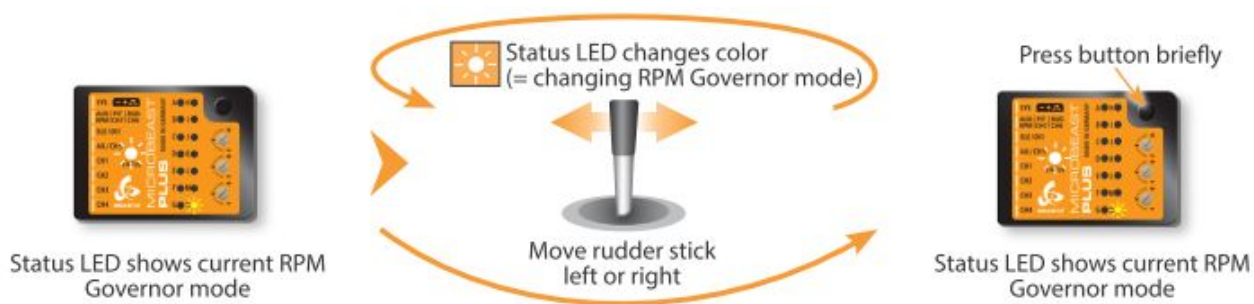
セットアップ メニュー ポイント N - 内部ヘッドスピード ガバナー

このメニューポイントは、標準タイプの受信機を使用していない場合にのみアクセスできます！それ以外の場合は、メニューでボタンを押します

ポイント M はメニューを終了し、操作モードに戻ります。

ヘリコプターの駆動システムのタイプを選択して、ヘッドスピード ガバナー機能を有効にします。ガバナーを使用している場合

ESC または外部ガバナーの機能を無効にするか、ヘッドスピード ガバナーをまったく使用せずに飛行したい場合は、「ガバナー オフ」を選択します。



Status LED	off	red	blue
N Internal Governor	Governor off*	electric heli	nitro/gas heli