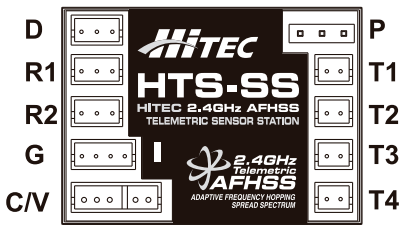


テレメトリーシステム概要

HTS-SS BLUEセンサーステーション  
各センサーからの信号を受信機に送ります。



コネクタ接続

D:受信機のDATAポートへ接続します

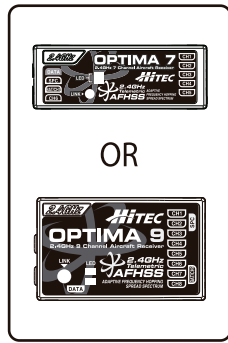
R:回転数センサーを接続します

G:GPSセンサーを接続します

C/V:電流&電圧センサーを接続します。

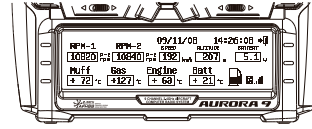
P:4.8~8.4V(Max:2S Lipo)の電源を接続します。

(受信機の空きchへ接続する事で使用できます)



OR

OPTIMA 7/9 受信機  
HTS-SSからのセンサーデータを受信し、AFHSS 2.4GHzモジュールに送信します。



AFHSS 2.4GHz モジュールがOptima受信機からのデータを受信してAurora9のLCDに  
表示します。



HPP-22  
PCプログラムへデータを  
転送します。



PC  
機体のデータをリアルタイムで表示します。



HTS-GPS (GPS センサー)

RC専用に開発したGPSセンサーです。機体がいかなる姿勢でもGPSを受信できる様に5面にアンテナを備えています。機体の速度、高度、移動方向を測定します。



- 飛行場で最初に電源をONした時、GPSが現在位置を読み込む為にシステム立ち上がり時間が多少必要です。この位置情報は電源をOFFしてから4時間は記憶されます。4時間以内の電源再ONの場合、システムは早く立ち上がります。
- 激しい3Dフライトを行った場合、GPSは位置情報を失う場合がありますが、安定飛行で位置情報は確認されます。



HTS-MRPM (マグネット式回転数センサー)

マグネットを回転体に1個埋め込み、磁気的に回転数を検出するセンサーです。マグネットは外れないようにしっかり固定してください。検出範囲は(0~70, 000rpm)です。



- 正確な検出の為にマグネットとセンサー先端は1mm以内に設置してください。



HTS-ORPM (光学式回転数センサー)

2枚ローター(ベラ)の回転数を光の明暗で検出するセンサーです。約1.5m先まで検出できます。検出範囲は(0~50, 000 rpm) です。室内のAC電源ライトの光では検出できません、屋外専用です。



- 光学式なので天候によって誤検出する場合があります。
- ヘリのローターを計測する場合、スタビライザーを検出しないような位置に取付けてください。



HTS-C50、HTS-C200 DC電流センサー (50A、200A)

バッテリーやモーターに流れる電流を計測するセンサーです。計測したいケーブル(+側)をセンサーの穴に貫通させま設置してください。センサー横の⇒は電流の流れる向きです。逆向きにワイヤーを通すと正しく測定できないので測定値がおかしい場合は逆向きにしてください。



- 安定した計測の為にセンサー穴内の中心にケーブルを動かない様に固定してください。センサーの近くにマグネットを配置しないでください。過動作の原因になります。



HTS-TEMP(温度センサー)

温度センサーは最大で4個まで接続できますので、好きな場所の温度をモニターできます。検出温度範囲は「-40~+200℃」です。



HTS VOLT (電圧センサ)

計測したい個所の電圧を検出します。端子は二種類用意されています。ワニ口クリップと太いワイヤーの接続に便利なT型クランプです。いずれも計測したい+ラインのケーブルに接続してください。

注意:ワニ口クリップを使用の際はワニ口部分が他のラインをショートさせないようにご注意ください。