

1. スロットル制御の切り替え方法(デフォルトは高度制御モードです。)

・GV3では新たに気圧センサーが追加され、3つの異なるスロットル制御が可能です。

(1) 高度制限モード: このモードではスロットルスティックを最大限に上げてもGV3はある一定の高さ(約2Mから3M)以上は上昇しません。これにより操作ミスで機体が高い高度に上がってしまうことを防止できます。

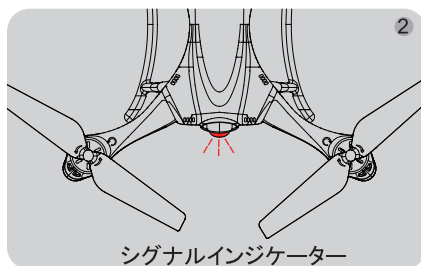
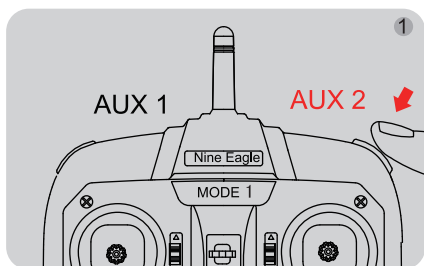
・送信機と機体の電源を入れた状態でAUX2ボタンを押しシグナルインジケーターが高速点滅の後に一瞬消灯して再度点灯すると高度制限モードであることを示します。

(2) 高度ロックモード: このモードでは機体の気圧センサーの働きよりある一定の高度を保持しつづけます。スロットルスティックを上げ機体が一定の高度まで上昇したらスロットルスティックを中立にします。そうすることでGV3は中立にした位置で高度を保持します。

・AUX2ボタンを押し高速点滅の後に一瞬消灯し1度点滅した後、点灯すると高度ロックモードであることを示します。

(3) ノーマルモード: このモードでは機体の気圧センサーは作動せず、スロットルはスティックに応じてリニアに反応します、屋外で比較的に風が強い時にこのモードを使用することを推奨します。

・AUX2ボタンを押し高速点滅の後に一瞬消灯し2度点滅した後、点灯するとノーマルモードであることを示します。



注意事項:

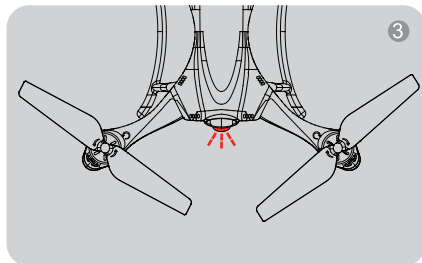
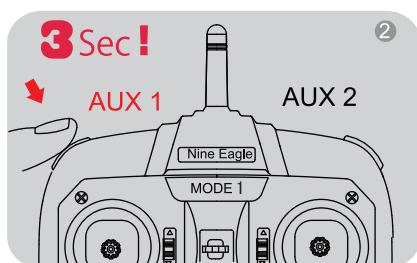
飛行中にAUX2のボタンを押しモードを切り替えることは決してしないでください。GV3は一旦上昇し、着陸したところで気圧センサーのリセットを行いますので飛行中にAUX2のボタンを押すとスロットル操作に誤作動が生じます。設定を変えるときは一度、機体を着陸させプロペラが完全に停止してからボタンを押してください。

機体を着陸させるとシグナルインジケーターが一瞬消灯し、再度点灯します。これは気圧センサーのリセットを行っておりますので点灯するまでは機体を上昇させないでください。

2. ヘッドロックモード作動手順

・GV3では機体の操縦方向を固定する、ヘッドロックモードが使用可能です。この機能により飛行中に機体の向きが変化しても常に同じ操作方向で機体を操縦することができます。

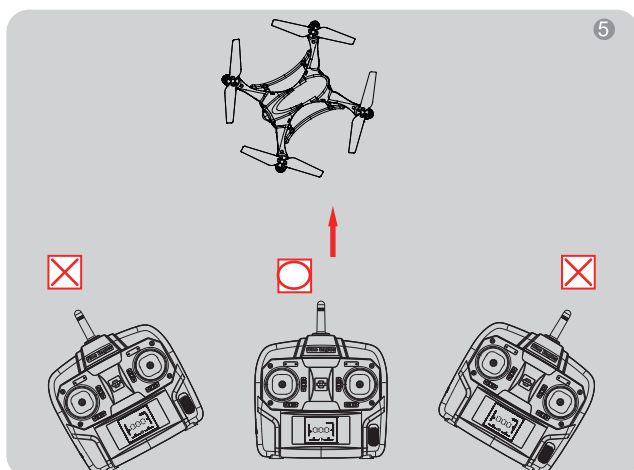
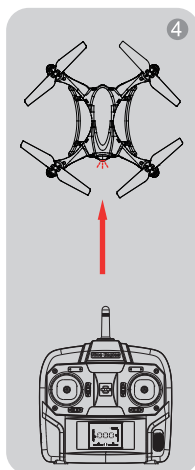
- 1) 初めに送信機と機体の電源を入れます。
- 2) バインドが完了するまで待ちます。
(機体後方のシグナルインジケーターが点灯するのを確認します。)
- 3) 送信機の左上にあるAUX1ボタンを約3秒ほど長押しします。(画像2)
- 4) このとき、機体後方のシグナルインジケーターはゆっくりとした点滅変わり、ヘッドロックモードが作動したことを示します。(画像3)
再度AUX1のボタンを長押しするとLEDは点灯に変わり通常モードになります。



3. ヘッドロックモード時の注意点

- ・ヘッドロックモード時では離陸の際にアンテナの先と機体のシグナルインジケーターライトが対面するようにアンテナの先を機体に確実に向けてください。(画像4)
- ・飛行中に機体の向きを変化させた場合も同様に機体にアンテナの先を向け続けてください。(画像5)

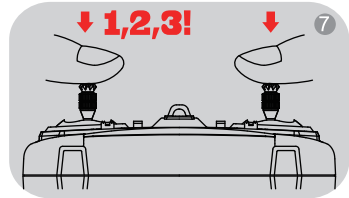
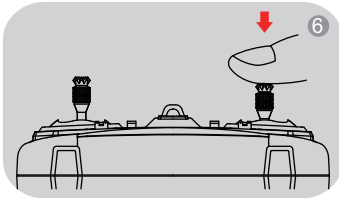
※アンテナの向きが著しくずれてしまうとヘッドロック機能は不安定となります。また、地面に置いた状態で機体の向きを手で変えてしまったり、ヘッドロック作動中に一度着陸してしまうと同様に不安定となります。その時は一度、機体と送信機の電源を切り、再度ヘッドロックモードをやり直してください。



4. アジャストモードへの移行方法

・加速度センサーキャリブレーションやカムバック速度設定を行う際は初めにこのモードへの移行が必要です。

- 1) 初めに送信機と機体の電源を入れます。 ※機体は必ず水平な場所に置いてください。
- 2) バインドが完了するまで待ちます。
(機体後方のシグナルインジケーターが点灯するのを確認します。)
- 3) 送信機の右スティックを長押しします。(画像6)
- 4) 送信機の左スティックを素早く三回押します(1回ごとに0.5秒程の間を設けます。)送信機から「ピ」という音が鳴り、送信機の液晶画面のトリムインジケーターがメイントリムを操作しても反応しなくなれば、アジャストモードへの移行が完了したことを示します。(画像7)



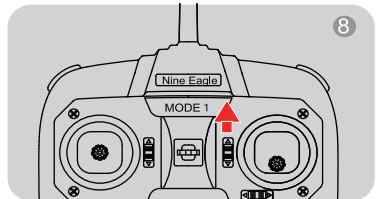
5. 加速度センサーキャリブレーション

・GV3の9軸センサーのキャリブレーションの方法を記載します。加速度センサーのキャリブレーションは工場出荷時に行われております。そのため通常はこちらの設定を行う必要はありませんが、何らかの原因で著しく飛行安定性が損なわれた場合にはこの設定を行うことで改善する場合があります。通常はトリムで飛行調整を行い、トリム調整で改善しない場合はこのキャリブレーションを行います。キャリブレーションを行っても改善しない場合は水平でない場所でのキャリブレーション、ローター破損、取り付けミス、基盤・モーターの何れかの故障が考えられます。

- 1) メイントリムが全て中立であることを確認し、4のアジャストモードへ移行します。
アジャストモードへ移行したらスティックからは手を離してください。

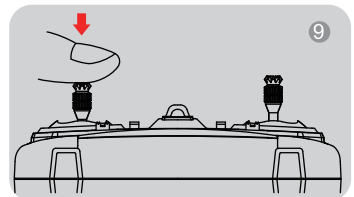
※メイントリムの説明は取扱説明書のP16をご覧ください。

- 2) スロットルトリムを一回上に押してください。
すると機体後方の赤色LEDインジケーターが高速点滅します。そして10秒ほど待つとLEDが点灯に変わり、キャリブレーションが完了したことを示します。
(画像8)



※反応しない場合は何度かスロットルトリムを押してみてください。

- 3) その後、機体を1メートル程の高さでホバリングさせ機体は何れかの方向に流れてしまう場合はその向きを確認します。もし機体が後方に流れてしまうのであればエレベータートリムを前に押します。その他の方向でドリフトが発生した場合も同様にドリフト方向とは逆のトリムの数値を増加させます。上記の設定でドリフトが改善した場合は送信機の左のスティックを押し設定モードを終了します。左のスティックを押して送信機から(ビー)と音が鳴り各トリムが通常に使用できるようになりましたら正常にキャリブレーションが終了したことを示します。(画像9)
ドリフトが改善しない場合は再度、通常のメイントリム調整を行ってください。

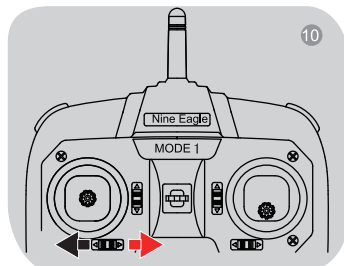


※ホバリング調整は風のない屋内で行ってください。

6.カムバック速度調整

- ・追い風や向かい風などにより周囲の飛行環境が変化するとGV3のリターンスピードに大きく影響を及ぼします。その為、環境の変化に応じてリターンスピードを調整する必要があります。風のある屋外ではスピードを上げ、風のない屋内ではスピードを下げることでカムバックし易くなり、フォローミーアクションでの操縦性が向上します。

※カムバックについての詳しい説明は説明書のP17、フォローミーアクションについてはP18ご覧ください。



- 1) 4のアジャストモードへ移行します。
- 2) アジャストモード時にラダートリムを左に押して行くと機体後方のシグナルインジケーターのLED点滅が高速点滅に変わり、カムバック速度が増加します。
- 3) アジャストモード時にラダートリムを右に押して行くと機体後方のシグナルインジケーターのLED点滅がゆっくりとした点滅に変わりカムバック速度が減少します。
- 4) 送信機の左スティックを押すことで設定値が保存されカムバック速度調整が終了します。

7.送信機フライト感度設定

・初心者の方は操作に慣れるまでデフォルトの設定値より変更しないでください。機体の操作に慣れて機体の運動性を変更したい場合は自由に設定を変更することが可能です。

※突然、前回の飛行より舵が鈍く操縦が難しく感じたら誤った設定を入力してしまった可能性がありますので下記の手順を確認してください。

- 1) 初めに送信機の電源を入れます
- 2) 送信機の左のスティックを長押しします。左のスティックを押している間は送信機から ピ・・・と音が鳴り続けます。音が鳴っている時に送信機右のスロットルスティックを上下に動かします、すると液晶画面の数値がスティックに応じて変化します。数値が上がるほど機体は機敏な設定になり、数値が下がるほど機体はゆっくりとした動きになります。デフォルトの数値はワイド側38、ナロー側25です。設定が決まったら左のスティックから指を離します。最後にスロットルスティックを下げて一度送信機の電源を切り完了です。
- 3) D/R設定のワイド、ナロー両方で設定可能です。