

プロポ(送信機)の操作方法

【免責事項】

※必ずご一読ください。

- ・本マニュアルにおけるトラブルや損失・損害等につきまして弊社は一切責任を負いかねます。
- ・本マニュアルを著作権者の許可なく、私的目的以外での使用、改変を禁止いたします。
- ・全てのオリジナルコンテンツの著作権は各著作権者およびイームズロボティクス株式会社が保有しております。
- ・本マニュアルの仕様は予告なく変更することがあります。

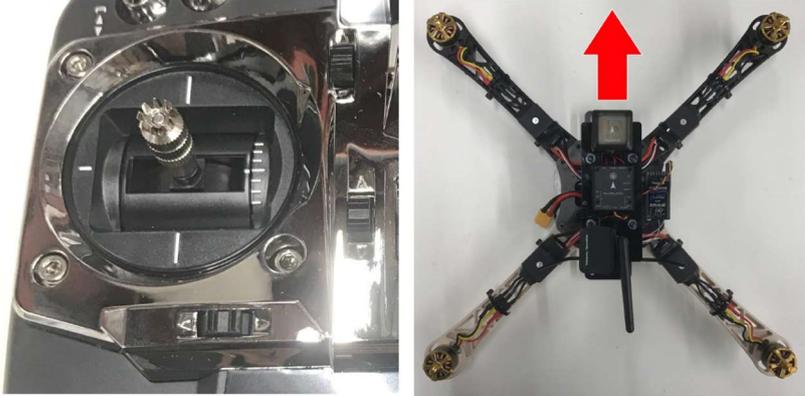
○プロポ（送信機）の操作（Mode1）

- ・ラダー = 機体の機首を操作する。
- ・ロール = 機体を左右に操作する。
- ・エレベーター = 機体の前後を操作する。
- ・スロットル = 機体の上昇下降を操作する。



○ラダー（回転）

- ・ニュートラル時は指定した方向を真っ直ぐ向く。



- ・右にスティックを倒すと機首の向く方向が右回転する。



- ・左にスティックを倒すと機首の向く方向が左回転する。



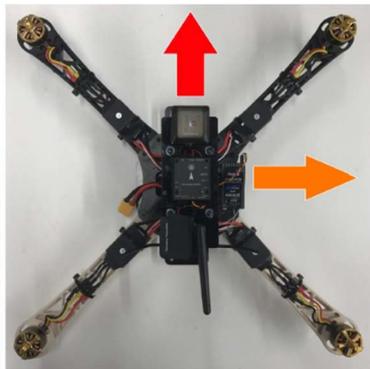
【注意】向きを変えての操作に慣れていない内は、機体の方向がわからなくなり墜落、事故の恐れがあるので向きを変えての飛行は練習を積んでから行うこと。

○ロール（横移動）

- ・ニュートラル時、機体は水平となる。



- ・右にスティックを傾けると機体が右に傾く。

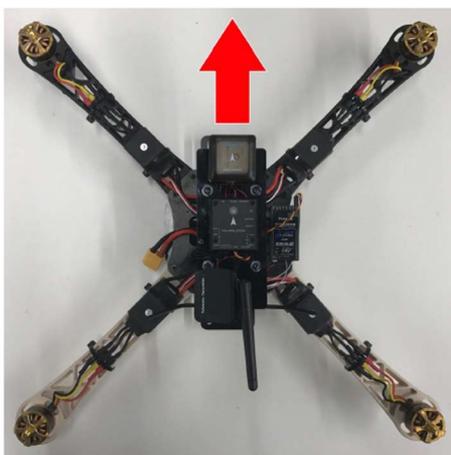


- ・左にスティックを傾けると機体が左に傾く。

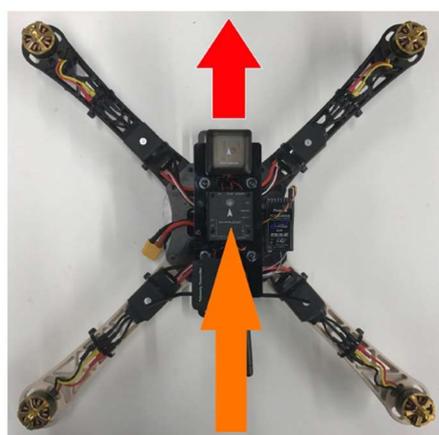


○エレベーター（前進、後退）

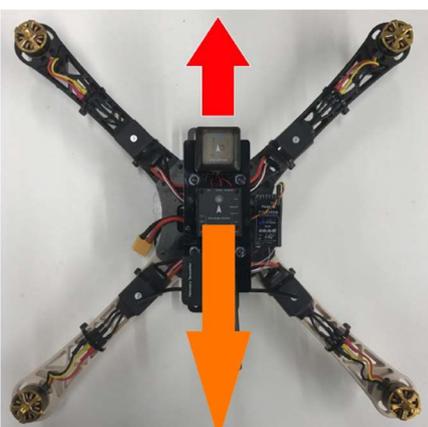
- ・ニュートラル時、機体は水平となる。



- ・前にスティックを傾けると機体が前進する。

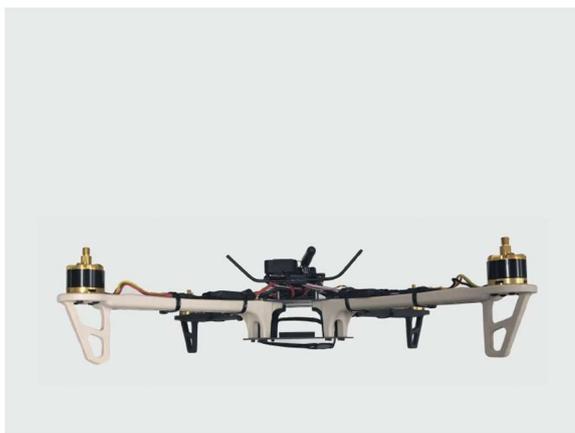


- ・後ろにスティックを傾けると機体が後退する。



○スロットル（上昇、下降）

・スロットルを上げていくとモーターの回転数が上がり機体が上昇する。



・スロットルを上げていくと機体が上昇する。

※上げすぎると機体が飛んで行ってしまう為、スロットルは徐々に上げること。



・スロットルを下げていくと機体が下降する。

※下げすぎると機体が墜落する可能性がある為、スロットルは徐々に下げること。



○ 各種スイッチ

- ・フライトモード切り替え

Stabilize (奥) = マニュアルモード

GPS を必要とせず室内でも飛行可能なモードです。

スロットル操作において俊敏な飛行が可能となるが、墜落の恐れもあるので高度は常に気にしておく必要がある。

Althold (中央) = 高度維持により安定した飛行が可能となるモード

気圧センサーによる高度維持が可能となり安定した飛行が可能です。

GPS の制御はされていない為、室内での飛行も可能です。

Loiter (手前) = GPS・気圧センサーにより一番安定して飛行可能なモード

屋外で GPS 感度が良好な状態で使用可能です。

高度維持・位置補正を自動で行い、指定した場所から動かない事も可能です。

ただし、GPS 精度が不調の場合は墜落や事故の恐れがある為、その場合は Stabilize や AltHold を使用する。



・ Auto モード = 自動航行が可能となるモード

Mission Planner で作成したフライトプランを自動航行するモード

手前に倒すと Auto モードが入り、奥に倒すと通常モードに切り替わる。

GPS 制御を使用して飛行する為、Loiter 時にのみ使用できる。



・ RTL (自動帰還機能) = 離陸地点へ自動で帰還するモード

初期設定では、スイッチを入れると高度上空 20m へ行き、高度を維持しながら離陸地点上空まで戻って来る機能です。

途中で切る場合はスイッチを戻せば自動帰還が止まります。

【注意】 GPS 感度が不調の場合は離陸地点がわからなくなり、どこかへ飛んで行ってしまいう可能性もあるので使用の際は注意する。



○ ARMED・DISARMED

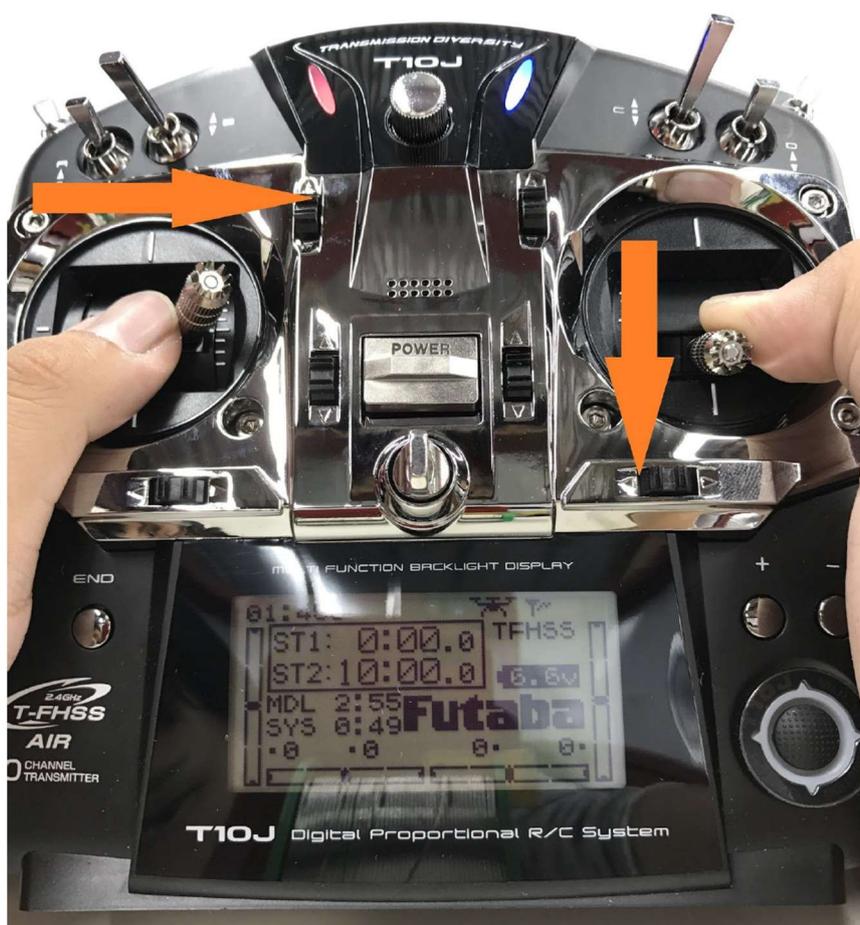
ARMED する前の確認事項

- ・ モーターにプロペラがしっかりと固定されているか確認する。
- ・ 固定したプロペラを手で回して配線に当たらないことを確認する。
- ・ 機体、プロポのバッテリー電圧を確認する。
- ・ 屋内飛行の場合、ジオフェンス・フェイルセーフは Disable（無効）にしておく。
- ・ 屋外飛行の場合、ジオフェンス・フェイルセーフは Enable（有効）にしておく。

周りの安全確保を行い、ARMED（セーフティ解除）する。

下記画像のように操作すると、セーフティ解除されてモーター/プロペラが回転し始める。

徐々にスロットルを上げていくと機体が上昇する。



○ DISARMED (セーフティロック)

機体を着陸させてフライトモードを Stabilize にしてから DISARMED する。

下記画像のように操作すると、セーフティロックが掛かりモーター/プロペラの回転が停止する。



補足

- ・プロポの電源を入れて、機体とバッテリーを繋ぐ。

機体からバッテリーを取り外してプロポの電源を切る。

機体が誤動作して事故に繋がる危険性がある為、上記手順を遵守する。

- ・スロットルは徐々に上げる

いきなりスロットルを上げると事故や危険につながる為、行わない。

最初は低い高度(1m~2m)で飛行し、徐々に高度を上げていくようにする。

- ・GPS感度の低い場所で Loiter モードへの切り替えは行わない。

機体がGPSを探しにどこかへ飛んで行ってしまう危険があるので行わない。

もし万が一切り替えを行ってしまった場合は、速やかに Althold モードか Stabilize モードに切り替える。

- ・飛行中、機体に異変を感じた場合

可能であれば Stabilize モードへ切替えて速やかに着陸する。

フェイルセーフが作動した場合、プロポでの操作を受け付けなくなるのでフライトモードを切り替えて着陸する。