

EMS仕様の場合 (120°スワッシュタイプ)

Mix CCP		ON
---------	--	----

チャンネル	THR (1CH)	AIL (2CH)	ELE (3CH)	RUD (4CH)	GER (5CH)	PIT (6CH)
REV-NORM (リバーススイッチ)	REV	NORM	NORM	REV ()	NORM	REV

() G410T、G460Tジャイロ使用時はREVに設定します。(その他J製ジャイロはNORM)

チャンネル	THR (1CH)	AIL (2CH)	ELE (3CH)	RUD (4CH)	GER (5CH)	PIT (6CH)
SUB-TRIM (サブトリム)	0	0	0	0	0	0

サーボホーンの角度が合わない場合に設定。

チャンネル	CP2(エルロン)	CP3(エレベーター)	CP6(ピッチ)
Mix CCP	ON	-60%	+65%

注意、エルロン、エレベーターのD/R100%、ピッチカーブ未設定時にサーボホーンが平行又はエルロン、エレベーター、ピッチレバーが全てが垂直、水平にし、エルロン、エレベーターが最大動作(スワッシュの傾き)の95%動作出来る様に設定。

CP6はピッチカーブが0、100の時に-7°~+12°動作する様に今回は設定しました。(若干ピッチロッドの長さを変える必要が有る場合も有ります。)

チャンネル	THR (1CH)	AIL (2CH)	ELE (3CH)	RUD (4CH)	GER (5CH)	PIT (6CH)
TRV ADJ. (左右舵角調整)	機体に合わせて調整	100% ()	100% ()	100%	2 100%	100% ()

() ゆっくりピッチ操作をした際、スワッシュプレートが傾く際、水平に動作するように調整する。

(2) ジャイロ感度調整として使用する場合は下記を参照

チャンネル	AI (2CH)	EL (3CH)
D/R(デュアルレート) 0	0	80%
D/R(デュアルレート) 1	1	100%

チャンネル	AI (2CH)	EL (3CH)
EXP(エキスポネンシャル) 0	0	10%
EXP(エキスポネンシャル) 1	1	30%

チャンネル	FS1(THRO)	FS2(AILE)	FS3(ELEV)	FS4(RUDD)	FS5(GEAR)	FS6(PIT)
FS1(フェールセーフ)	ON	OF	OF	OF	OF	OF

() スロットル最スローに設定。

スティック位置	L	2	H	備考
THRO CURVE NORM	0%	53%	100%	ホバリング用
THRO CURVE IDL 1	85%	70%		上空飛行など

スティック位置	L	2	H	備考	
PLN (ピッチカーブノーマル)	NORM	24%	65%	88%	ホバリング用
機体のピッチ角度	NORM	-2°	5.5°	10°	
PLS (ピッチカーブスタント)	IDL 1	8%	50%	83%	上空飛行など
機体のピッチ角度	IDL 1	-5°	2°	9°	
PLH (ピッチカーブホールド)	HOLD	18%	65%	100%	オートローテーション
機体のピッチ角度	HOLD	-3°	5.5°	12°	

特にPIT CURVEのプロポデーターは気にせず機体のピッチ角度を参考にプロポの設定を行ってください。

(各サーボのサーボホーンの取り付け位置が異なる事や、個体差などでピッチのストロークが異なる為。)

項目	RVU	RVD	HLD
MIX RVU(レボリューションミキシング)	0%	0%	
OFFSET HLD(スロットルホールド用ラダーオフセット)			0%

数値は各機体の特性に合わせて各IDLモードごとトリムにて調整を行ってください。

HLD (スロットルホールド)	ON	-15%
-----------------	----	------

数値は各機体に合わせIDL量を調整してください。

スタントトリム(STUNT TRIM)	ST1	ST2(エルロン)	ST3(エレベーター)	ST4(ラダー)
STT(スタントトリム)	ON			

数値は機体のIDLモード特性に合わせてトリム調整を行ってください。

項目	NORM	ST
GYRO SENS (G460Tジャイロ感度調整)	20%	0%

ジャイロ感度切り替えはTRV ADJ. GERにて行います。

(NORMはスイッチが後ろに倒れている状態、STは前に倒れている状態で数値を調整します。)

MMS仕様の場合 (メカニカルタイプ)

Mix CCP		OF
---------	--	----

チャンネル		THR(1CH)	AIL(2CH)	ELE(3CH)	RUD(4CH)	GER(5CH)	PIT(6CH)
REV-NORM (リバーススイッチ)		REV	REV	NORM	REV()	NORM	REV

()G410T、G460Tジャイロ使用時はREVに設定します。(その他J R製ジャイロはNORM)

チャンネル		THR(1CH)	AIL(2CH)	ELE(3CH)	RUD(4CH)	GER(5CH)	PIT(6CH)
SUB-TRIM		0	0	0	0	0	0

サーボホーンの角度が合わない場合に設定。

チャンネル		THR(1CH)	AIL(2CH)	ELE(3CH)	RUD(4CH)	GER(5CH)	PIT(6CH)
TRAVEL ADJUST		機体に合わせて調整	100%()	100%()	100%	100%	100%()

()エルロン、エレベーター、ピッチが最大動作(スワッシュの傾き)の95%動作出来る様に設定。

PITはピッチカーブが0、100の時に-7° ~ +12° 動作する様に今回は設定しました。(若干ピッチロッドの長さを変える必要が有る場合も有ります。)

チャンネル		AI (2CH)	EL (3CH)
D/R(デュアルレート) 0	0	80%	80%
D/R(デュアルレート) 1	1	100%	100%

チャンネル		AI (2CH)	EL (3CH)
EXP(エキスポネンシャル) 0	0	10%	10%
EXP(エキスポネンシャル) 1	1	10%	30%

チャンネル		FS1(THRO)	FS2(AILE)	FS3(ELEV)	FS4(RUDD)	FS5(GEAR)	FS6(PIT)
FS1(フェールセーフ)		ON	OF	OF	OF	OF	OF

()スロットル最スローに設定。

スティック位置		L	2	H	備考
THRO CURVE NORM	NORM	0%	53%	100%	ホバリング用
THRO CURVE IDL 1	IDL 1	85%	70%		上空飛行など

スティック位置		L	2	H	備考
PLN (ピッチカーブノーマル)	NORM	24%	65%	88%	ホバリング用
機体のピッチ角度	NORM	-2°	5.5°	10°	
PLS (ピッチカーブスタント)	IDL 1	8%	50%	83%	上空飛行など
機体のピッチ角度	IDL 1	-5°	2°	9°	
PLH (ピッチカーブホールド)	HOLD	18%	65%	100%	オートローテーション
機体のピッチ角度	HOLD	-3°	5.5°	12°	

特にPIT CURVEのプロポデーターは気にせず機体のピッチ角度を参考にプロポの設定を行ってください。

(各サーボのサーボホーンの取り付け位置が異なる事や、個体差などでピッチのストロークが異なる為。)

項目		RVU	RVD	HLD
MIX RVU(レボリューションミキシング)		0%	0%	
OFFSET HLD(スロットルホールド用ラダーオフセット)				0%

数値は各機体の特性に合わせて各IDLモードごとトリムにて調整を行ってください。

HLD (スロットルホールド)	ON	-15%
-----------------	----	------

数値は各機体に合わせIDL量を調整してください。

スタントトリム(STUNT TRIM)	ST1	ST2(エルロン)	ST3(エレベーター)	ST4(ラダー)
STT(スタントトリム)	ON			

数値は機体のIDLモード特性に合わせてトリム調整を行ってください。

項目	NORM	ST
GYRO SENS (G460Tジャイロ感度調整)	20%	0%

ジャイロ感度切り替えはTRV ADJ. GERにて行います。

(NORMはスイッチが後ろに倒れている状態、STは前に倒れている状態で数値を調整します。)