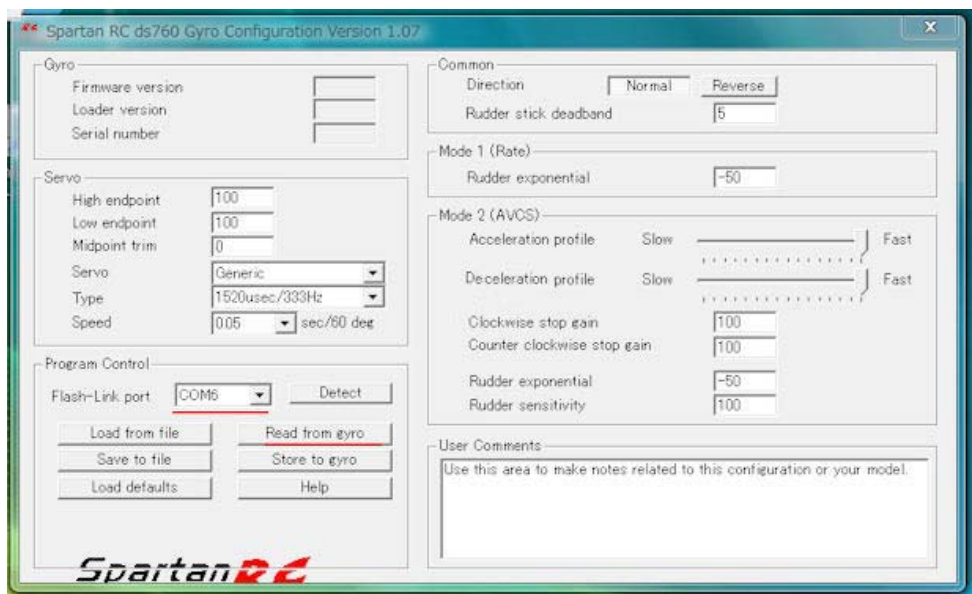


Spartan RC ソフトでジャイロを設定ガイド

Flash Link か Blue Link の COM ポートを選んで下さい。

“Read from gyro” するとジャイロからデータをダウンロードします。

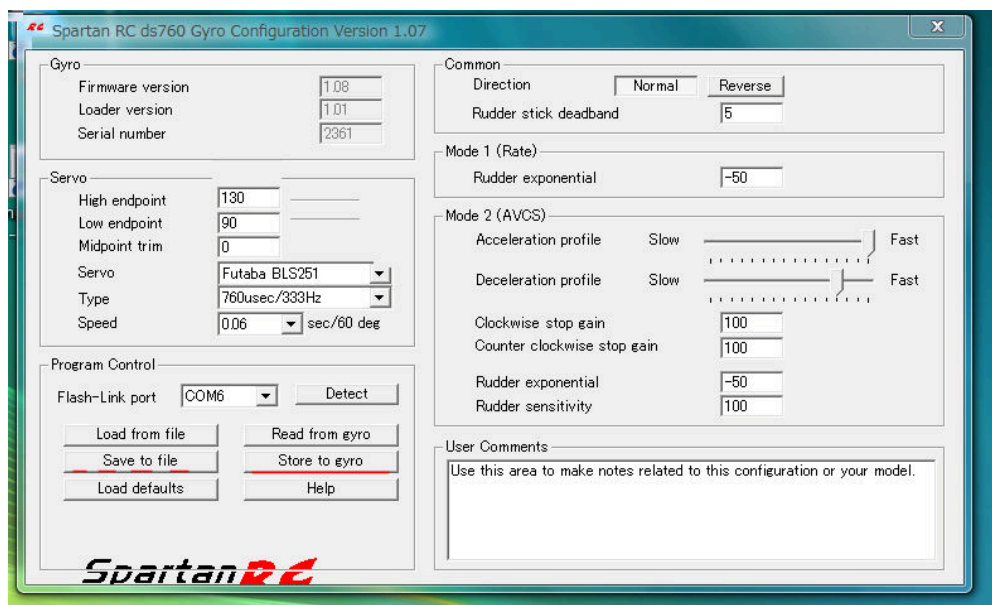
受信機と送信機も ON にしないとデータをダウンロードすることができません。

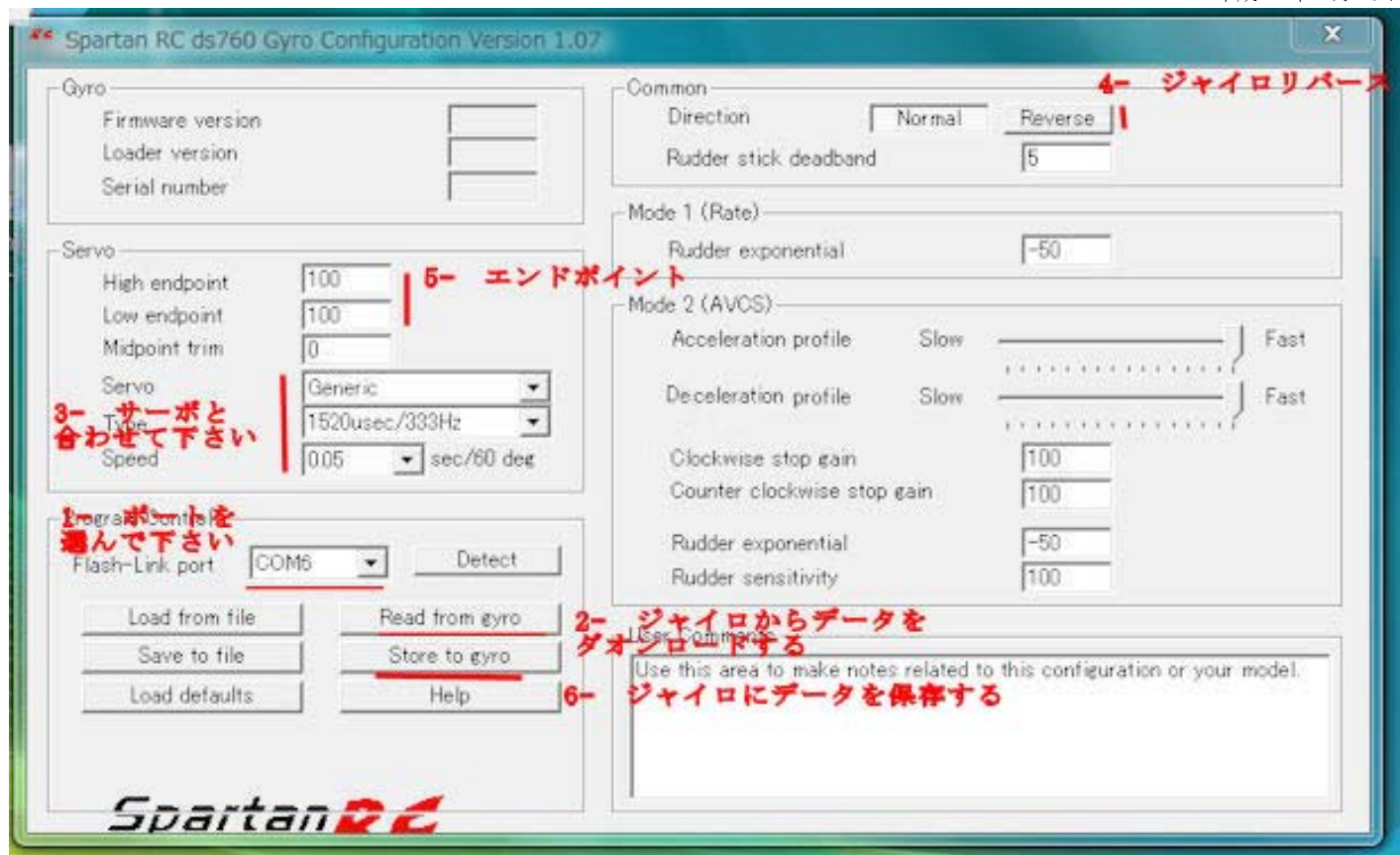


パラメーターを設定してから、

“Store to gyro” するとデータをジャイロに送ります。

“Save to file” するとコンピューターのファイルにデータを保存します。





パラメターの翻訳 :

Servo

High endpoint : 右か左のエンドポイント

Low endpoint: 右か左のエンドポイント

Midpoint trim: ニュートラルのトリム

Program Control

Load from file: ファイルからデータを開く

Read from gyro: ジャイロの設定を見る

Save to file: ファイルへデータを保存する

Load defaults: 買ったときのデータにする

Common

Direction - Normal / Reverse: ジャイロのリバース

Rudder stick deadband: ラダースティックのニュートラルポイントの“広さ”

Mode 1(Rate) ノーマルモード

Rudder exponential: ラダーエクスponential (エクスポ)

Mode 2 (AVCS) AVCSモード

Acceleration profile: スタートの早さ (ラダースティックをすぐにおすとき)

Deceleration profile: 停止の早さ (早く回してすぐにラダースティックを離す)

Clockwise stop gain: 時計回り停止の感度

Counter clockwise stop gain: 反時計回り 停止の感度

Rudder exponential: ラダーエクスponential (エクスポ)

Rudder sensitivity: ジャイロよりラダースティックの感度