

RCLogger®




日本語取扱説明書

HiTEC
MULTIPLEX®

NAVIGATOR 250

目次

1. はじめに	3	13.LED インジケーター	15
 安全のための注意・警告	3～4	14. キャリブレーション	16～19
2. 内容物一覧	5	15. フライト	19
3. 機体各部の名称	6	16. フライトモードのセッティング	20
4. 航空法の順守	7	17. 機体バンクモード	21
5. 送信機各部の操作	8	18. R.T.H (リターン・トゥ・ホーム)	21
6. フライトの準備	9	19. ジオフェンス	22
7. ローターブレード、ローターブレードガードの取り付け	10	20. ロストロケータースイッチ	23
8. 送信機の準備	11	21. 送受信機の再バインド	23
9. バッテリーの充電	11	22. 製品仕様	24
10. バッテリーの接続	12	23. スペアパーツリスト	24
11.FPV カメラ	13	24. 製品保証	25～26
12. ビデオ TX	14		

1. はじめに

この度はハイテック製品、RC Logger Navigator 250 をご購入いただき誠にありがとうございます。本製品は屋外でのレーサードローンのような本格的な飛行、スマートフォンやゴーグルを使つての FPV が楽しめます。また、本製品はおもちゃではありません。そのため、取り扱いを誤ると、本人及び他人に危害を及ぼす可能性があることを忘れずに最大限の注意を払い飛行をお楽しみください。

安全のための注意・警告（必ずお読みください）

Li-Po バッテリー取り扱い上の注意点

- バッテリーの過放電に注意してください。Li-Po バッテリーは性質上、容量を使い過ぎてしまうとバッテリーがダメージを受け、使用できなくなります。機体のパワーが低下したら直ぐに飛行を中止し再度充電するまで使用しないでください。
- Li-Po バッテリーを再度充電する場合は必ず 30 分以上は休ませて、バッテリーが冷えていることを確認してから行ってください。
- Li-Po バッテリーは満充電状態で保管しないでください。長期保管する場合は、一度充電した後に 2～3 分モーターを回し、少し放電してから保管するようにしてください。
- 高温多湿の環境での Li-Po バッテリーの充放電・保管はダメージを与えますので避けてください。保管する際は市販の Li-Po バッテリー専用セーフティバッグに入れて管理してください。
- Li-Po バッテリーが使用できなくなった際はリサイクル協力店の指示に従い処理してください。破棄する場合は約 2 日間、5% ほどに薄めた食塩水に浸すことで完全に放電すると不燃物として破棄することが可能です。（各自治体の指示に従ってください）
- 外形が膨らんでしまったり、異臭がするバッテリーは使用しないでください。
- Li-Po バッテリーの充放電中は常に監視を怠らず、その場で異常事態に対処できるようにしてください。
- Li-Po バッテリーの改造、分解、規定値を超える充放電は決して行わないでください。（Li-Po バッテリーは 1C 充電が基本です）
- 充放電中の Li-Po バッテリーと充電器は発熱しますので、換気の良い場所に置き可燃物は周囲に置かないでください。

安全のための注意・警告（必ずお読みください）

製品取り扱い上の注意点

- ローターブレードには正転・逆転があり、ローターブレードの取り付け位置が予め決まっています。正常なフライトができなくなりますので、正しく取り付けてください。
- 本製品は初心者の人にも楽しめる機体ですが、RC 製品のご経験のない方は予め経験のある販売店やフライヤーに指導を仰いでください。
- フライト前には必ず各部を慎重に点検してください。機体の外観チェック（機体各部やプロペラの破損有無、取付確認等）、送信機及び機体のバッテリーの状態、送信機の操作に対する機体の動作状況等をご確認ください。
- フライト後のモーターは高温になっています。必ずモーターが冷えてから次のフライトを行ってください。
- ローターブレードは高速で回転しますので、誤って手を触れないように注意してください。
- RC 製品は精密機器です。故障の原因となりますので埃や湿気は避け、高温になる場所では保管しないでください。
- 製品の故障や感電を避けるため、濡れた手で本体やバッテリー、その他周辺機器を操作しないでください。
- 本製品は屋外でフライト可能ですが、強風時はコントロールを失い、思わぬ危険を伴う可能性がありますので十分に注意してください。また、RC 製品のフライトが禁止されている場所では絶対にフライトしないでください。
- 本製品の対象年齢は 15 歳以上です。小さなお子様が手を触れないように十分注意してください。
- モーターを手で回したり強風によりローターブレードが回されるとモーターが発電し、機体内部の基板故障を起こす可能性がありますので注意してください。
- 急激な温度変化に注意してください。本製品の動作保証温度は +10 ~ +40℃です。外気温度と本体温度に大きな差がある場合、機体に搭載されている 6 軸センサーの温度変化によるドリフトが発生する場合があります。ドリフトが発生する場合は、モーターを 3 ~ 4 分間ほど回し、一度本体温度を上昇させてからセンサーのキャリブレーションを行ってください。

2. 内容物一覧



- ① Navigator 250 本体 ② ローターブレードガード 赤 x2、黒 x2 ③送信機 ⑤ トレーナーコード ⑥送信機ストラップ
⑦Li-Po 11.1V 2400mAh バッテリー ⑧バッテリーバランスケーブル ⑨六角ドライバー ⑩ローターブレードワッシャー

3. 機体各部の名称



(写真の状態はプロペラガードは装着していません)

- | | | |
|-------------------------|--------------------------|-------------------------|
| 1. GPS モジュール | 10. ローターブレード
(※向きに注意) | 19. バッテリーコネクタ |
| 2. キャンビー | 11. リヤアーム LED | 20. アンテナソケット |
| 3. 右側パネル | 12. ランディングスキッド | 21. バランススケールソケット |
| 4. フロントアーム LED | 13. アーム部 | 22. バッテリーコネクタ |
| 5. カメラハッチ | 14. モーターアームロック | 23. 緊急停止 / バインドボタン |
| 6. カメラ | 15. ローターブレード
マウントプレート | 24. 緊急停止 / キャリブレーションボタン |
| 7. ローターブレード
(※向きに注意) | 16. モーター | |
| 8. アンテナ | 17. モーターマウント | |
| 9. リヤ LED | 18. バッテリー取り外しボタン | |



4. 航空法の順守

本製品は航空法上「無人航空機」に分類されます。国土交通省が指定する飛行ルールに従い安全にご使用ください。

ラジコン製品は取り扱いを誤ると他人に危害を及ぼす可能性があることに最大限の注意を払い、フライトをお楽しみください。

24 また、**必ずラジコン保険に加入して万が一の事故に備えてください。**

ラジコン保険加入に関して：

一般財団法人 日本ラジコン電波安全協会 <http://www.rck.or.jp/contents/index.html>

- ・フライトでわからないことがあった時は、無理にフライトを行わず経験者やメーカー、販売店などに助言を求めましょう。
- ・空港、送電線、鉄道などが周囲にないことを確認してフライトしましょう。
- ・市街地や公共の場所など、特に人の多い場所でのフライトはおやめください。
- ・河川敷等（場所により規制あり）の広く開けた場所などを選びましょう。
- ・雨天のフライトは機体内部に水が浸入し破損や事故の原因となりますので絶対に行わないでください。また、水溜りへの着陸も故障の原因となりますので避けてください。

※本製品は総重量 200 グラム以上で「無人航空機」扱いとなります。航空法の規制がありますので注意しましょう。

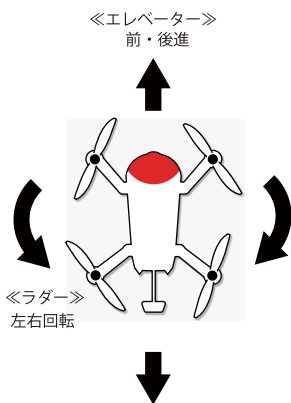
無人航空機（ドローン、ラジコン機等）の飛行ルールに関して：

国土交通省 http://www.mlit.go.jp/koku_tk10_000003.html

上記サイトをご覧ください、航空法を遵守してフライトをお楽しみください。

5. 送信機各部の操作

■左スティック



◆モーターアイドリング

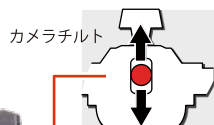


《例》 図は MODE1 となっております。

◆フライトモード

- ↑ GPSモード
- ・ベーシックモード
- ↓ エキスパートモード

◆ロストロケータースイッチ



◆機体バンクモード (飛行前傾角度)

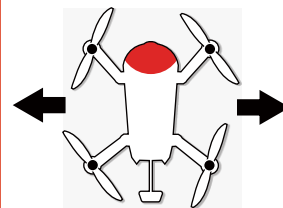
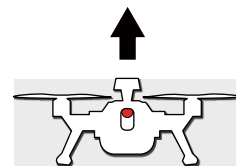
- ↑ セーフモード
- ・スポーツモード
- ↓ レースモード

- ▲ リターン・トゥ・ホーム
- ↑ OFF
- ↓ ON

トリムスイッチ

電源スイッチ

■右スティック



《エルロン》
左右移動

6. フライトの準備



バッテリーを接続する前に機体にアンテナが装着されているか確認してください。アンテナを装着しないまま電源を ON にするとビデオ送信機が破損します。

①アンテナを機体後部のアンテナソケットにしっかり取り付けてください。

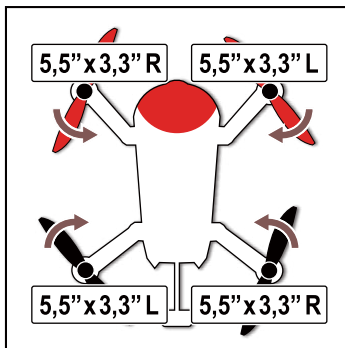
②4ヶ所のアームを機体前方に開きフライトの準備を行います。

- 右図のスクリューを4ヶ所緩めます。
- いっぱいまでアームを開き、スクリューを締め込みます。
- ランディングスキッドを起こします。



7. ローターブレード、ローターブレードガードの取り付け

- ・ローターブレードは付属の六角ドライバーを使用してスクリューを回し脱着してください。取り付けの際はローターブレードマウントプレートを必ず取り付けて、スクリューがフライト中に緩まないようにしっかり締め付けてください。
- ・ローターブレードガードはモーターマウントの溝に合わせてロックするまで押し込みます。



注：ローターブレード形状は左右で異なりますので、左図のとおり、ローターブレードの刻印を確認して取り付けてください。

8. 送信機の準備



- ・送信機裏面の電池取付部フタをスライドさせ開けます。刻印に従い+、-に注意し単三電池を取り付けます。

9. バッテリーの充電

※本製品には充電器は付属されておりません。市販のLi-Poバッテリー専用充電器をご用意ください。

■充電の方法（ACチャージャーの場合）



- ・付属のバランスケーブルをバッテリーに取り付けます



- ・充電器にACケーブルと出力ケーブルを取り付けます。



- ・ACケーブルを100Vコンセントに接続します。バッテリータイプは「LiPo」を選択、充電電流は2～3Aを選択します。バッテリーと出力ケーブル、バランスケーブルを充電器へ接続します。充電器の説明書に従い充電を行ってください。

10. バッテリーの接続



送信機の電源を入れたあととバッテリー接続後、カメラキャリブレーションを自動的に行いますので数秒待ってください。



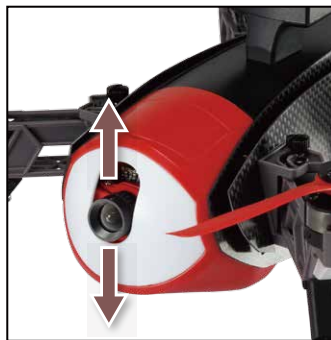
バッテリーは必ず付属のもの、もしくは RC Logger 製のスペアパーツ販売されているものをお使いください。

- ①バッテリーを機体の溝に合わせてスライドさせロックするまではめ込みます。
 - ・カメラは自動的にキャリブレーションを行い、送信機のカメラチルト用ツマミの指示する位置にセットされます。
- ②バッテリーを取り外す際は、バッテリー取り外しボタンを押しながら、バッテリーを後方にスライドさせ引き抜きます。
 - ・バッテリーを接続する前に必ず送信機の電源を ON にします。送信機と機体がバインドされていることを確認してください。

注：バッテリーは直射日光や湿気を避け、風通しのいい場所で小さな子供の手に触れないように保管して下さい。
高温になると発火など思わぬ事故を招く可能性がありますのでご注意ください。

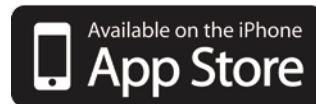


11. FPV カメラ



- ・バッテリーを接続すると FPV カメラに電源が供給されます。
- ・FPV の作動範囲は 100m 以内で障害物のない広い場所になります。
- ・左図の様に送信機のツマミを回すことで機体のカメラの上下角度を調整することができます。

・機体とスマートフォンを Bluetooth 接続しアプリを使用してカメラの角度を自動で調整可能にします。(機体の前傾する飛行姿勢に追従しながらカメラレンズの角度が自動的に変わります)



※アプリの検索は App store、Google play にて「EYEControl:Navigator」で検索してください。

12. ビデオ TX

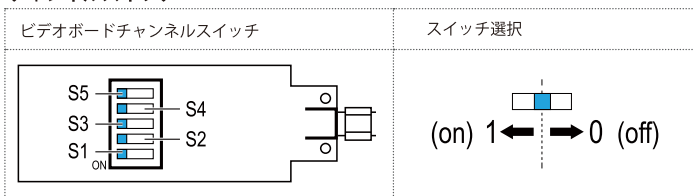
本製品は映像伝達に 5.8GHz 電波帯を使用するため、アマチュア無線 4 級免許と機体内部のビデオ TX の開局申請が必要になります。また、日本国内で認可されているチャンネル以外を使用すると違法になりますので、ご使用には十分注意をお願いいたします。右の表を参照していただき周波数をご選択ください。

- 別途 5.8GHz FPV ゴーグルを使用することでリアルタイムな映像伝達が可能です。FPV ゴーグルは市販の 5.8GHz FPV ゴーグルをお求めください。

■スイッチチャンネル

- 機体裏面にある 5 つのチャンネルスイッチ位置の組み合わせでビデオ TX の 5.8GHz 帯チャンネルを選択します。お手持ちの FPV ゴーグルのチャンネルを合わせてご使用ください。

チャンネルスイッチ：













選択チャンネル一覧： ……日本国内使用可能周波数

バンド	チャンネル	周波数	S1	S2	S3	S4	S5
A	CH1	5865 MHz	1	1	1	1	1
	CH2	5845 MHz	1	1	0	1	1
	CH3	5825 MHz	1	0	1	1	1
	CH4	5805 MHz	1	0	0	1	1
	CH5	5785 MHz	0	1	1	1	1
	CH6	5765 MHz	0	1	0	1	1
	CH7	5745 MHz	0	0	1	1	1
B	CH2	5752 MHz	1	1	0	0	1
	CH3	5771 MHz	1	0	1	0	1
	CH4	5790 MHz	1	0	0	0	1
	CH5	5809 MHz	0	1	1	0	1
	CH6	5828 MHz	0	1	0	0	1
	CH7	5847 MHz	0	0	1	0	1
	CH8	5866 MHz	0	0	0	0	1
	F	CH1	5740 MHz	1	1	1	0
CH2		5760 MHz	1	1	0	0	0
CH3		5780 MHz	1	0	1	0	0
CH4		5800 MHz	1	0	0	0	0
CH5		5820 MHz	0	1	1	0	0
CH6		5840 MHz	0	1	0	0	0
CH7		5860 MHz	0	0	1	0	0

※ 0=off、1=on

13. LED インジケーター

■LED インジケーターの状態

フライトモード			
 GPS モード (青)	 ベーシックモード (マゼンタ)	 エキスパートモード (オレンジ)	
 バッテリーローボルトテージ (LED 白) レベル 1: 点滅+ビープ音 レベル 2: 早い点滅+ビープ音	 エラー (LED 赤) 点滅	 リターン・トゥ・ホーム (LED 白) ゆっくりした点滅	
GPS シグナル捕捉状態 (後部 LED 青)			
 最も良好 (常時点灯)	 良好 (ゆっくりな点滅)	 信号弱 (早い点滅)	 信号なし

送信機の電源を ON にして機体とバッテリーを接続し機体を水平に置き数秒待ちます。機体後部の LED の状況を確認してフライトしてください。

特に GPS モードでのフライトの場合、GPS シグナルを機体が十分に捕捉していることが重要です。青の LED が「ゆっくりな点滅」もしくは「常時点灯」していることを確認してください。ベーシックモード、エキスパートモードの順に機体が機敏になり、より運動性の高いフライトを楽しむことができます。

送信機の両側スティックを「ハの字」にし数秒待つとプロペラが回転します。

(P10 参照) 標準では MODE 1 に設定されておりますので、右スティックを上側に操作すると機体は上昇します。

GPS モード設定ではリターン・トゥ・ホーム機能が使用可能です。フライト中に送信機右上のスイッチを ON (下げる) にすると、機体後部 LED が白くゆっくり点滅しながら離陸したポイントに自動的に戻り着陸します。



アイドルアラーム機能

送信機、機体の電源を ON の状態で 10 分間何も操作がない状態が続いた場合、警告アラームが鳴ります。いったん機体と送信機の電源を OFF にしていただき、再度電源を入れてください。

14. キャリブレーション

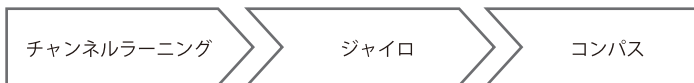


ナビゲーター 250 を初めてフライトする時には
事前にキャリブレーションが必要となります。



安全のために一度プロペラを取り外します。
キャリブレーションが完了しましたら再度プロペラを
取り付けてください。

ナビゲーター 250 のキャリブレーションは 3 段階で行います。



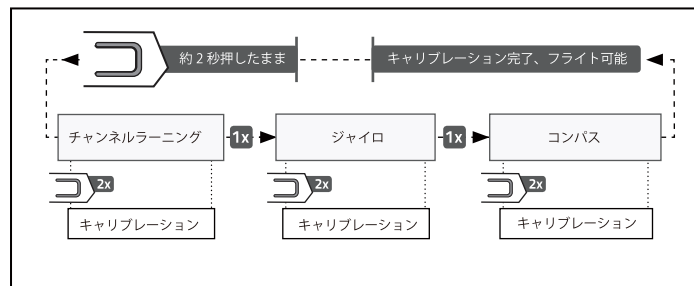
■キャリブレーションの準備

 フライト用バッテリーが十分充電されていることを確認して下さい。

1. プロペラを取り外します。
2. 送信機：すべてのチャンネルのトラベル量は“+100%”に、
トリムをセンターに合わせます。
3. 送信機：スロットルスティックが中立であることを確認してください。
(標準状態でセンターニュートラルになっております)
4. 送信機：すべてのスイッチを一番上、調整ツマミを一番左にします。
5. 送信機の電源を ON にし機体とバッテリーを接続します。

■キャリブレーションボタンの操作

機体の右後方 LED 部にキャリブレーションボタンがあります。送信機と機体の電源を ON にして LED が青に点灯してからキャリブレーションボタンを約 2 秒間押し続けたままにするとキャリブレーションモードに入ります。続けてボタンを 2 回押し続けたままにするとキャリブレーションがクイックスタートします。ボタンを 1 回ずつ押し続けたままにするとキャリブレーションが次のステップに進みます。(右上図を参照) 最初のキャリブレーションを行う際にはいかなるステップも省略しないでください。



■キャリブレーションモード

キャリブレーションモードに入る方法は 2 つあります。

- ・機体右後部の LED 部キャリブレーションボタンを約 2 秒間押し続けます。
LED が赤の点灯になります。(チャンネルラーニング)
- ・送信機フライトモードスイッチ：上→下→上の動作を 5 回連続で行います。
(チャンネルラーニング)

■キャリブレーションの LED 表示

下記の様にキャリブレーションモードの状態を LED の色で表します。

		
チャンネルラーニング (レッド)	ジャイロ (グリーン)	コンパス (マゼンタ)

■ステップ 1：チャンネルラーニング



送信機の各チャンネル（左右スティックや各スイッチ類）を機体に認識させます。



- ・1回のピーブ音で送信機の各チャンネルの認識が完了します。
- ・2回のピーブ音はチャンネルラーニングモードの完了を表します。
完了後キャリブレーションボタンを1回押してジャイロキャリブレーションに移ります。
- ・フロント、リアアーム部 LED の点滅数で次にどのチャンネルが認識されるかを表します。
- ・チャンネルを認識させる際、各スイッチの操作はゆっくり行ってください。

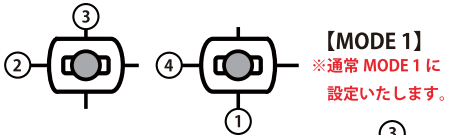
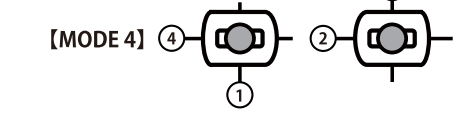
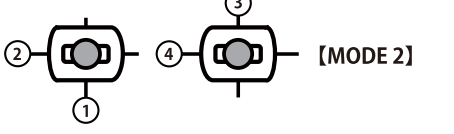
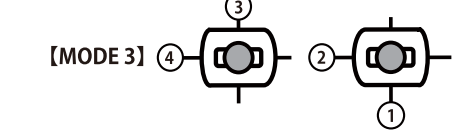
【以下のとおり、チャンネルラーニングを進めてください】

1. 送信機、機体の電源を ON にしキャリブレーションモードに入ってください。
2. キャリブレーションボタンを2回押すとチャンネルラーニングモードになります。
3. 以下の表をご覧になり、順番にチャンネルラーニングを行います。
4. すべてのチャンネルラーニングを終えたらピーブ音が2回鳴ります。その後8秒待ちます。
5. キャリブレーションボタンを1回押しジャイロキャリブレーションに移ります。
(機体後部 LED が緑に変わります)

≪チャンネルラーニング操作とフロント、リアアーム部 LED 表示≫

LED 点滅数	送信機の操作
1 回点滅	スロットル：下側～中立
2 回点滅	ラダー：左側～中立
3 回点滅	エレベーター：上側～中立
4 回点滅	エルロン：左側～中立
5 回点滅	フライトモードスイッチ (3 ポジション)  <ul style="list-style-type: none"> ↑：GPS モード ・：ベーシックモード ↓：エキスパートモード (※上側⇒中立⇒下側⇒上側)
6 回点滅	機体バンクモードスイッチ (3 ポジション)  <ul style="list-style-type: none"> ↑：セーフバンクモード ・：スポーツバンクモード ↓：レースバンクモード (※上側⇒中立⇒下側⇒上側)

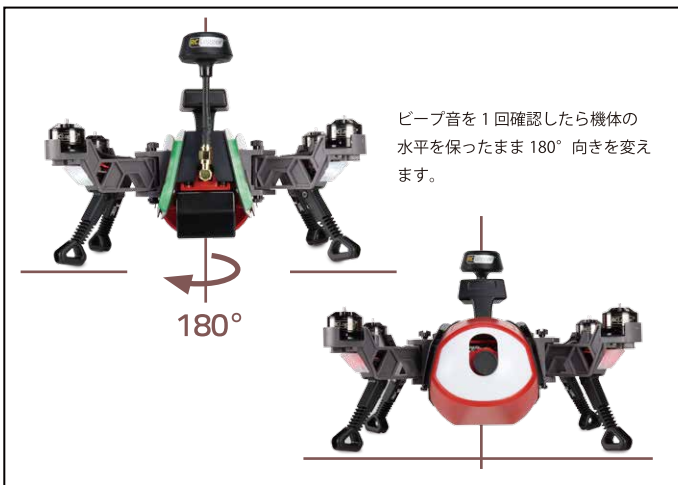
LED 点滅数	送信機の操作
7 回点滅	ロストローケータースイッチ (2 ポジション)  <ul style="list-style-type: none"> ↑：OFF ↓：ON (※上側⇒下側⇒上側)
8 回点滅	 VRB カメラチルト調整ボリューム (右いっばいに回し戻す)

送信機 4 スティック操作モード選択	
 <p>【MODE 1】 ※通常 MODE 1 に設定いたします。</p>	①スロットル ②ラダー ③エレベーター ④エルロン
 <p>【MODE 4】</p>	
 <p>【MODE 2】</p>	
 <p>【MODE 3】</p>	

■ステップ2：ジャイロキャリブレーション

 機体を精度よくフライトさせるためにはジャイロキャリブレーションが必要です。

1. 機体後部のLEDが緑の点灯の状態ではジャイロキャリブレーションボタンを2回押します。
2. 平らな場所に水平に機体を置き、ピーブ音が1回鳴るのを待ちます。
3. 機体を水平に180°回転させて置きます。
4. ピーブ音が2回鳴ったらジャイロキャリブレーションは完了です。
(ピーブ音が2回鳴らない場合は機体を180°以上回してください)
5. キャリブレーションボタンを1回押すとコンパスキャリブレーションに移ります。



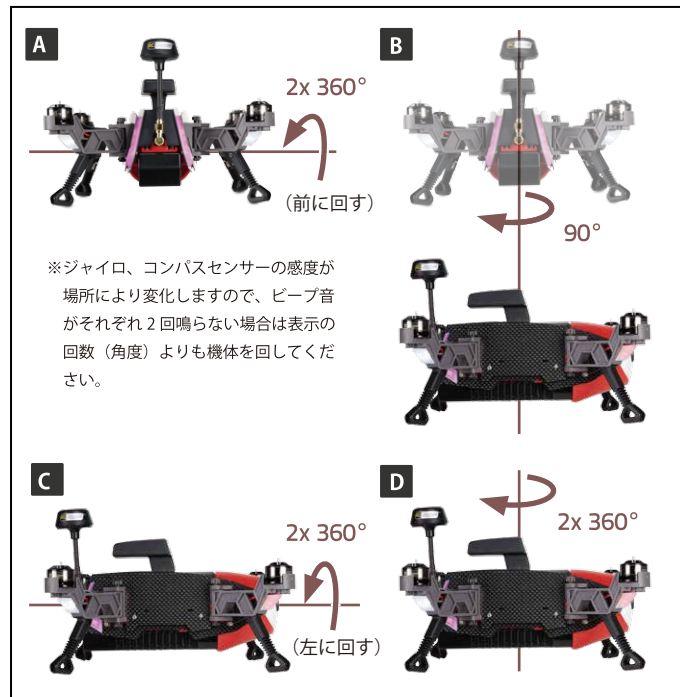
■ステップ3：コンパスキャリブレーション

- ・正確なコンパスキャリブレーションを実行するために高圧線や電波塔、無線を送受信しているデバイスから離れてください。


重要：その日最初のフライト時に必ずコンパスキャリブレーションを行ってください。

- ・コンパスキャリブレーションが失敗するとピーブ音が3回鳴ります。その場合、電源を入れなおし再度コンパスキャリブレーションを行います。

1. 機体後部のLEDがマゼンタの点灯の状態ではジャイロキャリブレーションボタンを2回押すとコンパスキャリブレーションモードに入ります。
2. 下図のとおりA～Dの順番に機体を回していきます。
— キャリブレーション完了（ピーブ音2回）、キャリブレーション失敗（ピーブ音3回）
3. コンパスキャリブレーションが完了したらジャイロキャリブレーションボタンを1回押します。



■コンパスキャリブレーションに失敗した場合

 コンパスキャリブレーションは屋外で行うようにしてください。キャリブレーションは磁気の影響を受ける場合があります。コンパスキャリブレーションが完了しない場合は3回のピープ音で示されます。

キャリブレーションがうまくいかない時：

1. 磁気の影響を受けている可能性がありますので移動してください。
2. フライト用バッテリーを再接続してください。
3. コンパスキャリブレーションの手順を最初からやり直してください。
4. コンパスセンサーの感度が場所によって十分でない場合があります。その場合、説明書に記載されている回数（角度）よりも多く機体を回してください。

・正常に完了したキャリブレーションをスキップすることができます。

15. フライト

・安全のために必ず送信機の電源を ON にしてから機体にバッテリーを接続してください。

・フライト毎に機体に損傷がないかよく確認してください。


・前後のアーム部が完全に開いた状態でアームロックのスクリューが確実に締め付けられているか確認してください。

・機体のどの部分にも触れることなくプロペラが回転するか確認してください。

・4ヶ所各々のモーター部のコンディションを確認してください。

- モーターシャフトの破損等
- モーターが引っかかり等がなく軽く回ること
- ローターブレード位置と破損等がないこと

・機体に破損箇所がある場合、すみやかにパーツを交換してください。

 フライトは最初シンプルなものから始めていただき、徐々にフライトレベルを上げていくください。

1. 送信機と機体の電源を入れ、フライト前に機体を平らなところに置き GPS シグナルの受信レベルを確認します。



GPS シグナルを捕捉しないままフライトしますと、R.T.H（リターン・トゥ・ホーム）が機能しませんのでご注意ください。

2. モーターをスタートさせます。
3. スロットル、エルロン、エレベーター、ラダーの各操作が正常に作動しているかチェックしてください。
4. 機体が 50cm 以上上昇するまでスロットルを操作してください。
 - このフライト高度を維持することでグランドエフェクトの影響を受けず機体は安定します。
 - 初めてのフライトの場合、特にラダー操作による機体方向の混乱に注意してください。
5. 送信機の操作は最初ゆっくりと行い、各操作に慣れていってください。
6. 着陸は送信機のスロットルスティックを少しずつ戻していきます。
 - スロットル操作はラフに行わずスムーズに行ってください。
 - 着陸は垂直方向で行ってください。高いフライト速度を保ったまま着陸しないでください。
7. 着陸したらモーターの回転を OFF にしてください。
8. 機体からバッテリーを取り外してください。

16. フライトモードのセッティング

■GPS モード

GPS モードでは機体は高い安定性でフライト位置 (X,Y,Z 軸) を保持します。

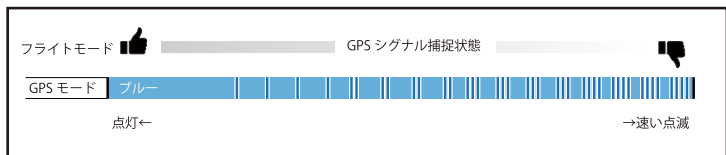
1. 送信機のフライトモードスイッチをベーシックモード (中立) にします。
2. 望ましい高度まで機体を上昇させ保持してください。
3. 送信機のフライトモードスイッチを GPS モード (上側) にします。
4. 機体は水平を保ったまま高度を保持します。
5. 送信機のトリムスイッチで機体が静止するように調整してください。

GPS シグナルの補足状態は機体の後部 LED で表示されます。

GPS シグナルの補足状態に応じて LED が異なった点滅を行います。下図をご参照ください。

LED の点滅スピードが遅いほど GPS シグナルの補足状態はより良い状態となります。

【各フライトモードでの GPS シグナル補足】



■ベーシックモード

- ベーシックモードは機体をより直感的に操縦したい方に向けて開発されました。
- ベーシックモードでは GPS モードよりも操作反応が優れておりますが搭載ジャイロの効果で自動で機体の水平を保とうとします。しかし、風などの影響でホバリングでわずかに機体が流れるのは正常です。
- カメラや FPV 機器を使用する際にはベーシックモードを使用することをお勧めします。モーターのパワーはスムーズな操縦フィーリングを得るために制限されております。

■エキスパートモード

- エキスパートモードでは本機の性能を最大限に発揮することが可能で出力が最大となります。このモードはフライト経験を積んだ上級者向けに設定されたモードです。加速度センサーの効果は抑えられ、操縦者の技術レベルによってはフリップや高速ターンなどハイレベルなフライトを楽しむことができます。

【概要】

- エキスパートモードは屋内飛行に適した設定ではありません。操縦者の技術次第でアグレッシブな FPV フライトや曲技飛行を楽しむことに適しております。
- GPS シグナル捕捉によるフライトポジション保持は無効になっています。
- フライト高度をホールドする機能は無効になっています。
- 機体を安定させるオートレベリング機能は無効になっています。

17. 機体バンクモード

GPS モード、ベーシックモード、エキスパートモードの3つにそれぞれで、送信機の機体バンクモードスイッチで操縦の特性が選択できます。スイッチ上側のセーフバンクモードでは反応が比較的穏やかな特性です。スイッチ中立のスポーツバンクモードでは俊敏な反応が得られ、機体のフライト姿勢が前傾しレーサードローンの雰囲気ですポーツフライトできます。通常はこちらの2種類から選択してください。

スイッチ下側のレースバンクモードはフライト姿勢が最も前傾します。

Agility	Switch position	Description
セーフバンク	↑上側	俊敏性が抑えられており、スムーズなフライト向き。
スポーツバンク	・中立	俊敏性が高くスポーツフライト向き。
レースバンク	↓下側	上級者向き。機体のフライト姿勢は最も前傾します。

18. R.T.H (リターン・トゥ・ホーム)



リターン・トゥ・ホーム機能は機体が GPS シグナルを良好に受けるまで1～10分待ってください。

リターン・トゥ・ホームは機体が離陸した位置へ戻り着陸する機能です。自動的に起動する場合と送信機のスイッチ操作で使用可能となっています。フライト中に操作が混乱した場合や目視できない状態になった場合はこの機能をすぐに使用してください。

■自動での R.T.H 起動

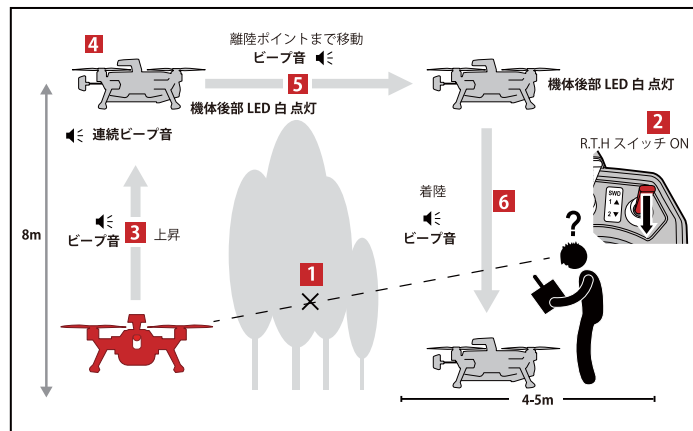
- 受信シグナルのロスト (機体受信機のトラブル)
- 操作範囲を超えてしまった場合
- 何らかの原因で送信機の電源が OFF になった場合

■スイッチ操作での R.T.H 起動

- 送信機のリターン・トゥ・ホームスイッチ OFF (上側)
- 送信機のリターン・トゥ・ホームスイッチ ON (下側)

■リターン・トゥ・ホームの手順

リターン・トゥ・ホームを起動させると以下の手順を踏まえて作動します。下図をご参照ください。



リターン・トゥ・ホーム機能を有効にするために良好な GPS シグナル捕捉が必要です。

- 最初に GPS シグナル捕捉にはおおよそ 10 分かかる場合があります。
- 2 回目以降は GPS シグナル捕捉にかかる時間は 1～2 分となります。
- 異なったフライト場所に移動するとリターン・トゥ・ホームを有効にするための GPS シグナル捕捉には再度 10 分間の時間がかかる場合があります。

19. ジオフェンスの設定（アプリ）

・本製品はアプリ内でフライトにおけるジオフェンス（距離、最大高度）を設定可能です。この機能で機体が遠くに行きすぎないように距離、高度をあらかじめ設定しておくことで安全なフライトを行うことができます。

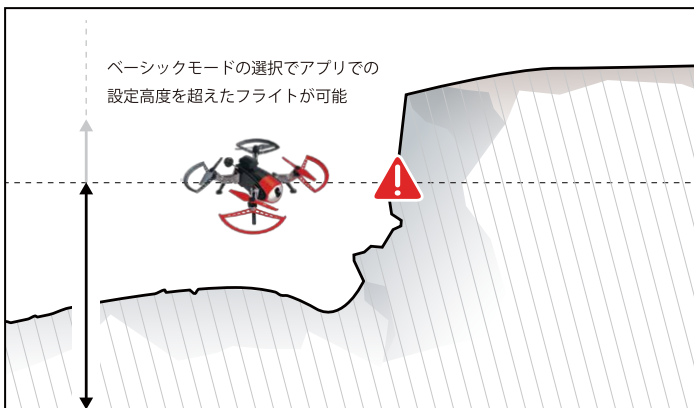
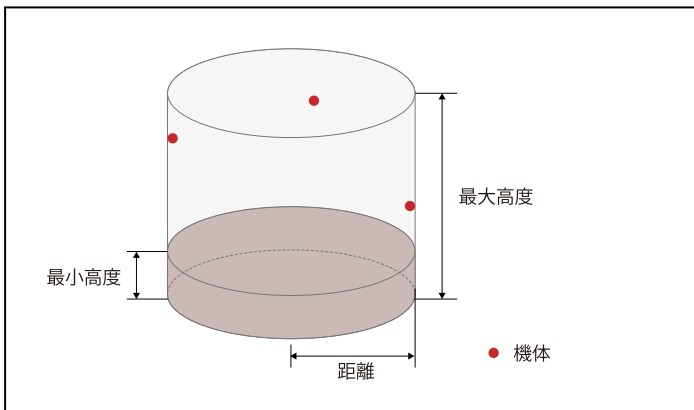
（EYECControl:Navigator app で検索してください）

・ジオフェンス機能は GPS モードとセーフバンクモードの時に有効です。他のモードでは機能しませんのでご注意ください。

1. 送信機のフライトモードスイッチを GPS モード、機体バンクモードスイッチをセーフモードに設定します。
2. スマートフォン（タブレット）の Bluetooth を ON にして機体と接続します。アプリを起動して「Geofence Setting」を選択します。“Height”（高度）と“Distance”（距離）の数値を設定します。
3. フライトを開始すると設定された範囲内に機体が留まります。

○フライト中にジオフェンス機能を OFF にするには送信機のフライトモードスイッチを GPS モード以外に設定してください。機体はアプリで設定した範囲を超えてフライト可能になります。フライト中に再度ジオフェンス機能を有効にするには、機体を設定範囲内に移動させた後、GPS モードに移行してください。

○フライトモードスイッチでベーシックモードを選択するとアプリで設定した高度を超えてフライトが可能になります。GPS モードを選択すればあらかじめアプリで設定した高度の範囲内に期待は留まります。



20. ロストロケータースイッチ

本機体は万が一の墜落の際にピープ音を発することで墜落場所を知らせる機能が備わっています。

この機能は墜落や激しい着陸によって作動しますが、送信機左上のロストロケータースイッチを ON（下側）にすることで機能します。ピープ音を止めるにはロストロケータースイッチを元の位置に戻すだけでなく、以下の手順を行ってください。

1. 送信機左上のロストロケータースイッチを OFF（上側）にします。
2. スロットルスティックを上側、ラダースティックを右側に動かしてください。

注意：

ピープ音が止まるとすぐにモーターが再起動可能になります。



21. 送受信機の再バインド

送信機と機体を再度バインドは以下の手順で行うようにしてください。

■送信機の準備

1. すべてのトリムスイッチを中立にします。
2. スロットルスティックが中立であることを確認してください。
3. 送信機上部の各スイッチを上側にしてください。

■バインドの手順

1. フライト用バッテリーを機体から外し、送信機の電源を OFF にしてください。
2. 送信機左下の“BIND/RANGE TEST” ボタンを押しながら電源を ON にします。
液晶画面の表示は“RXBinding...”となります。
3. 機体後部の左側 LED にありますバインドボタンを押しながらフライト用バッテリーと機体を接続します。
4. 送信機と機体の受信機がバインドされます。
5. フライト用バッテリーを一度取り外し、再度接続してください。
6. チャンネルラーニングを再度行ってください。(P19 参照)

22. 製品仕様

バッテリー	Li-Po 3-cell 11.1V 2400mAh
動作可能温度範囲	10～40℃
動作可能湿度範囲	最大 75%RH (結露なきこと)
動作環境	屋外のみ (雨天時は不可)
飛行可能風量	無風、微風状態
プロペラ直径	5.5 インチ (139.7mm)
飛行時間	8-10 分
重量	約 755g

※アプリ対応：Bluetooth 4.0

23. スペアパーツリスト

■下記スペアパーツが弊社より販売されております。

品番	パーツ名	価格 (税抜)
89135RC	Navigator ローターブレードセット	¥ 2700
89136RC	Navigator ローターブレードガードセット	¥ 2700
89137RC	Navigator モーターセット(右前)	¥ 5000
89140RC	Navigator 専用 Li-Poバッテリー(11.1V 2400mAh)	¥ 8000
89144RC	Navigator モーターセット(左前)	¥ 5000
89145RC	Navigator モーターセット(右後)	¥ 5000
89146RC	Navigator モーターセット(左後)	¥ 5000



24.製品保証

当社製品につきましては工場出荷時に検品を行っておりますが、万一ご購入直後の動作確認時に不明な点があった場合には誠に恐れ入りますが

下記の弊社カスタマーサポートへご連絡頂けますようお願い申し上げます。

また、技術的なご質問につきましては「お問合せフォーム」にてお願い致します。

カスタマーサポート専用ダイヤル:050-5519-4989(平日 10:30 ~ 12:30、13:30 ~ 16:30)

お問合せフォーム:<http://hitechrcd.co.jp/mailform/>

(サポートダイヤルは混雑のため繋がりにくい場合がございます。その場合はお問合せフォームをご利用ください。)

なお、お客様より弊社へ初期不良品をお送り頂く場合は【佐川急便 着払い】にてお送り頂けますようお願い申し上げます。

佐川急便へ直接お客様よりご連絡を入れていただき、集荷のご依頼をお願い致します。

各営業店のセールスドライバーがお客様のお宅まで集荷に伺います。

集荷自動受付：0120-28-8817 URL：<http://www.sagawa-exp.co.jp>

■初期不良の場合の簡単な流れは以下の通りとなります。「※保障期間はご購入後2週間です。」

Step:1 恐れ入りますがご購入直後に製品の動作確認(取扱説明書をご覧ください)をお願い致します。

Step:2 万一、商品が正常に動かない場合は「お問合せフォーム」または「電話」にて弊社へご連絡ください。

Step:3 段ボール等に製品元箱をお入れ頂き、メモ書きにて不良内容を添えて頂き、梱包をお願いいたします。

Step:4 弊社では製品を確認後、弊社判断で代替品への交換、または無償修理の上で返送させていただきます。

下記の場合は初期不良対応とならない場合がございます。予めご了承ください。

- ・動作確認を行わないままフライトし、破損してしまった場合。
- ・未開封のまま2週間以上が経過してしまった場合。
- ・弊社へ事前にご連絡頂かずお送り頂いた場合。
- ・梱包内容に欠品がある状態(Lipo バッテリー、充電器等)でお送りいただいた場合。
- ・ご購入日付がわかるレシートなど証明書類(コピー可)を同封いただいていない場合。

■有償修理で依頼の場合の簡単な流れは以下の通りとなります。

Step:1 メモ書きにてなるべく詳細に症状、修理箇所をご記載頂けますようお願い致します。

Step:2 段ボール等に製品元箱をお入れ頂き、不具合内容を書いたメモ書きを同梱の上、梱包をお願い致します。

Step:3 弊社へ「お客様元払い」または「佐川急便着払い」(着払いの場合、往復送料のご請求となります)にてお送りください。

Step:4 弊社で商品を確認させて頂き、修理の上、佐川急便商品代引きにてご返送させて頂きます。

※弊社販売分以外の並行輸入品、オークション品などは修理サービスは行っておりません。

※修理完了までには混雑状況により変動します。GPS捕捉の確認までは通常の部品代+技術作業料+送料+代引き手数料のご請求となりますが、GPS捕捉でのフライトテストは別途調整料が20,000円となります。その場合、調整期間に約1ヶ月かかる場合がございますので、あらかじめご了承ください。

■有償新品交換保証をご依頼いただく場合の簡単な流れは以下の通りとなります。

有償新品交換保証とは、一部金額をご負担いただくだけで機体から付属品までを丸ごと新品と交換できる弊社独自の保証制度です。金額につきましては弊社HPをご確認ください。k

Step:1 段ボール等に製品一式と「新品交換保証希望」と書いたメモ書きを同梱の上、梱包をお願いいたします。

Step:2 弊社へ「お客様元払い」にてお送りください。

Step:3 弊社で内容を確認させて頂き、新品を佐川急便商品代引きにてお届けします。

※「機体、バッテリー、送信機」の3点が必須となります。機体ロストの場合などは新品交換保証対象外となります。

※弊社販売分以外の並行輸入品、オークション品なども新品交換保証対象外となります。

※着払いでお送り頂いた場合は、新品交換保証金額に送料往復分を加算させて頂きます。

※機体の在庫状況や混雑状況によりご対応が遅れる場合がございます。その場合は弊社からご連絡させて頂きます。

注：送料は荷物の大きさと異なる場合があります。

■免責事項

- ・弊社はお客様のフライトにおける損失、事故等にはいかなる保障も致しかねます。
- ・飛行後における製品の不良対応はお受けすることができません。
- ・誤ったご使用による製品の不具合は保証対象外となります。
- ・本製品は予告なく仕様を変更する場合があります。

◎輸入販売元・お問合せ



〒133-0057 東京都江戸川区西小岩 1-30-10 1F

株式会社 ハイテックマルチプレックスジャパン

サポートダイヤル：050-5519-4989

受付時間：月曜日～金曜日（祝祭日、夏期休暇、年末年始除く）

10：30～12：30、13：30～16：30

ホームページ：<http://www.hitecrd.co.jp>

製品のお問い合わせはカスタマーサービス専用ダイヤルまでお願いいたします。

なお、お電話でのご注文は承ることができませんので、あらかじめご了承のほどお願いいたします。

