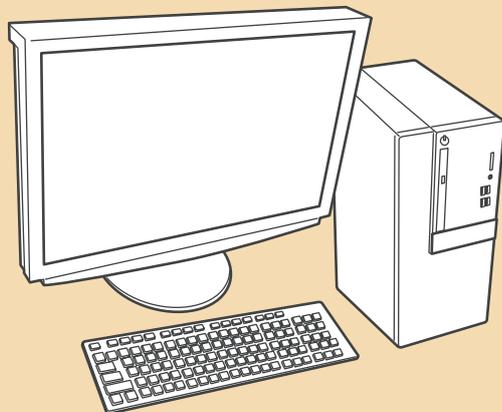


T6PV ソフトウェアアップデート方法

T6PV は Futaba WEB サイト <http://www.futaba.co.jp/> からデータをダウンロードして最新のソフトへ更新することができます。

必要なもの



インターネットに
接続可能なパソコン



マイクロSDカード (別売)

SD規格および、SDHC規格準拠のmicroSDカード

注意: アップデート中に T6PV バッテリーの残量が無くなると、アップデートに失敗します。バッテリー残量が 50% 以下の時は、電池交換か充電式バッテリーの場合は充電してからアップデートしてください。

注意: アップデート後も T6PV 本体内のモデルデータはそのまま使用できますが、万一のため、アップデート前にモデルデータのバックアップをしてください。

アップデートの方法

1. アップデートファイルを Futaba WEB よりお持ちの PC にダウンロードします。

<https://www.rc.futaba.co.jp/support/software>

2. ダウンロードしたアップデートファイル (zip 圧縮形式) を展開 (解凍) します。

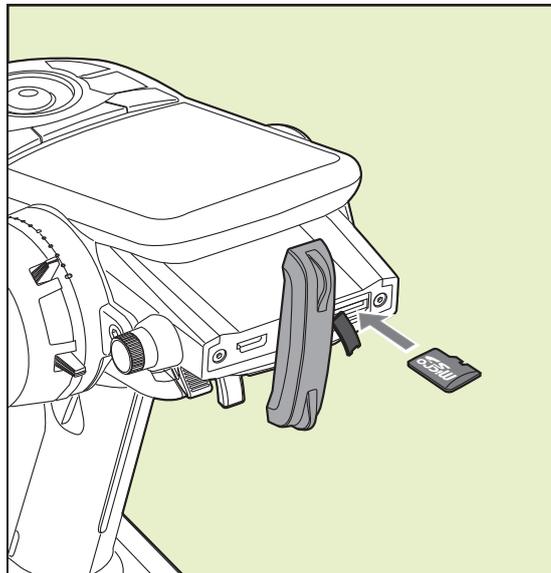
3. PC にマイクロ SD カードを挿入して PC 上で展開した FUTABA フォルダをマイクロ SD カードへコピーします。既に microSD カード FUTABA フォルダがある場合、上書きしてください。



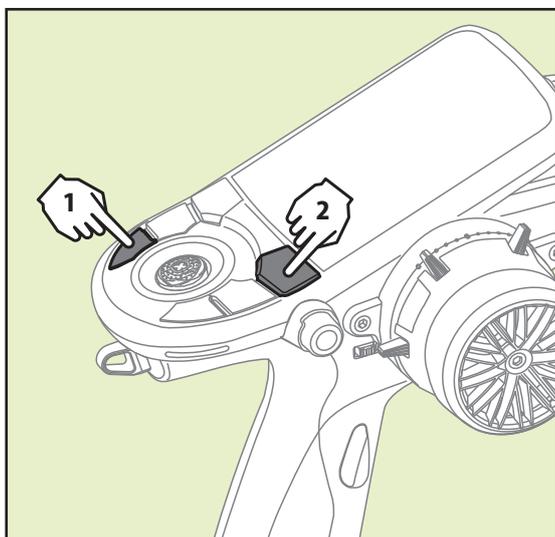
FUTABA



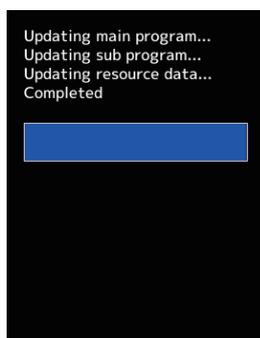
4. FUTABA フォルダをコピーしたマイクロ SD カードを T6PV へ挿入します。



5. T6PV の 1.END ボタンを押しながら 2. 電源を ON します。アップデートが開始されます。



6. アップデートが正常に完了すると、以下の表示になります。



7. T6PV の電源を OFF してください。

アップデート中に異常が発生した場合、下記のエラーメッセージが表示されます。

"Low battery."

バッテリー残量が少ないため、アップデートを中止しました。T6PV の電源を OFF にして、バッテリーを充電してから、再度アップデートを行ってください。

"Update file not found."

アップデートファイルが見つかりません。microSD カードに、T6PV の電源を OFF にして、マイクロ SD カードに正しくファイルがコピーされているか PC でご確認ください。

"Broken file."

アップデートファイルが壊れているか、異なる機種用のアップデートファイルです。T6PV の電源を OFF にして、PC でマイクロ SD カードのファイルをご確認ください。

"Write error."

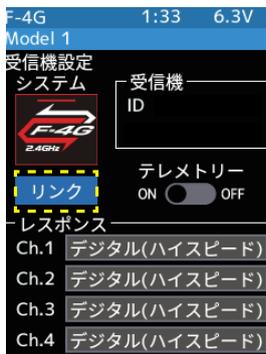
書き込みエラーです。何度も発生する場合は、カスタマーサービスに点検をご依頼ください。

T6PV バージョン確認方法

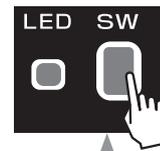
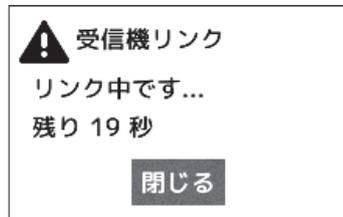


R404SBS(E) バージョン確認方法

(T6PV 受信機設定画面)



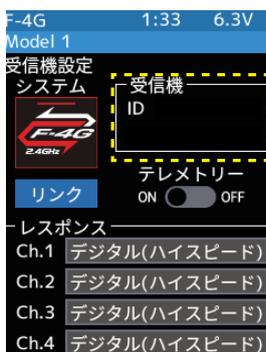
T6PV 送信機をリンクモードに入れます。



LEDとプッシュスイッチ



R404SBSの場合
R404SBS(E)の電源を入れてSWを押します。



R404SBS(E) 受信機のバージョンが表示されます。

T6PV ソフトウェア・アップデート内容

Ver.2.0

1. サーボ HPS-CD701, S-CD400, S-C401 対応

UR モード /SR 対応サーボに、HPS-CD701, S-CD400, S-C401 が追加されました。

(注意)

- S-CD400、S-C401 は、UR モードは UR1 のみ使用可能です。UR2, UR3, UR4 は使用できません。
- S-CD400、S-C401 は、駆動周波数設定に対応していません。
- S-CD400、S-C401 を UR1 モードに設定した場合、ストレッチャーゲイン設定値の上限が 4.000 になります。

2. Kyosho MINI-Z EVO2 レシーバーユニット V2(82046)

REAL TIME ICS MiniZ パラメーター設定値の変更

[スロットル]パラメーター設定の以下 2 点が変更されました。

- [起動パンチ] 設定値を 0~10 から 0~100 (1 ステップ) へ変更
- [モーター駆動タイミング] 設定値を 0~8 から 0~7 へ変更

3. ジャイロ GYD560, GYC480 対応

カー用ジャイロ GYD560, GYC480 のワイヤレスパラメーター設定が送信機で可能になりました。

* F-4G システムのみ

* 受信機 R404SBS シリーズのアップデートが必要です。(Ver.3.0~)

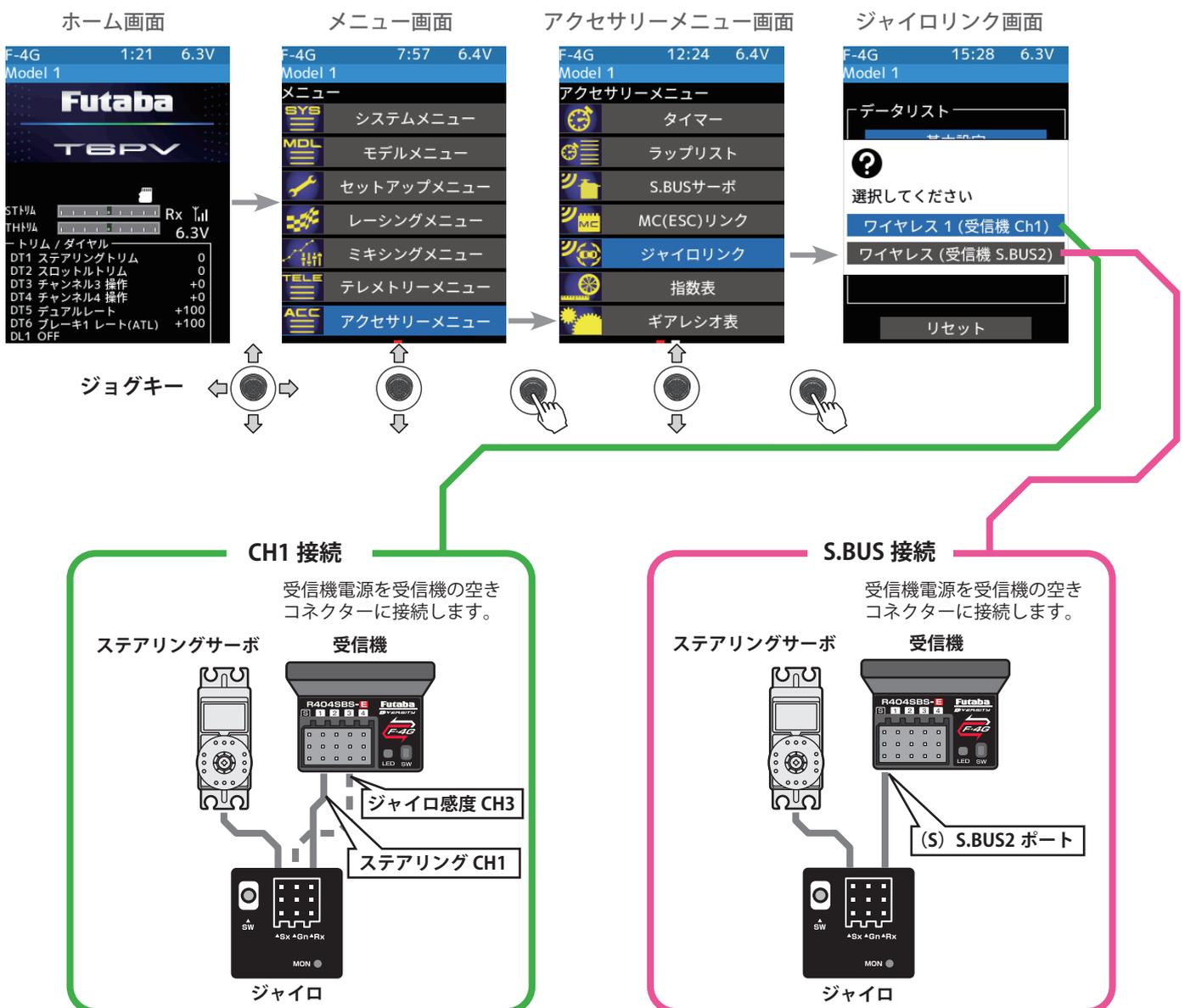
GYD560, GYC480 のワイヤレスパラメーター設定方法

1 電源スイッチ (PWR) を入れます。

ジョグキーを操作して[メニュー]を呼出します。次に[アクセサリメニュー]→[ジャイロリンク]をジョグキーで選択し押します。

2 ジャイロのデータを送信機に読み込みます。

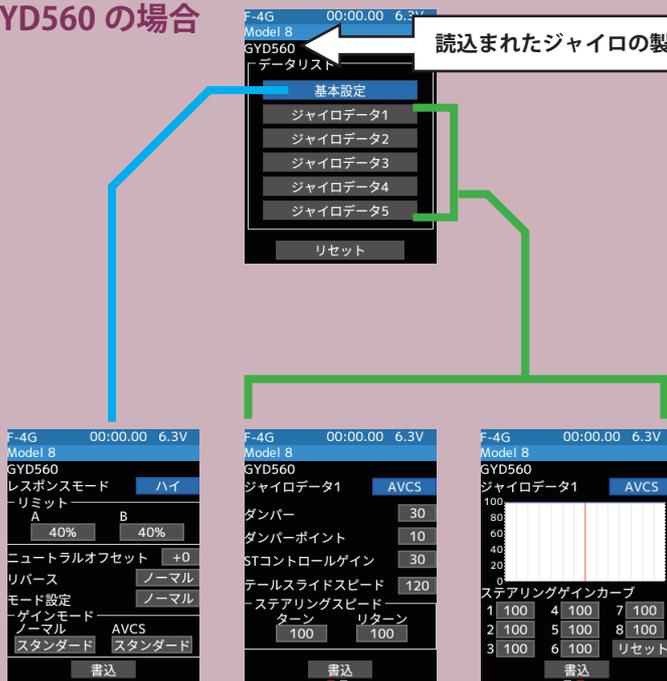
ジャイロと受信機の接続にあわせて[ワイヤレス 1 (受信機 Ch1)]か[ワイヤレス (受信機 S.BUS2)]をタッチして、ジャイロデータを送信機に読み込みます。



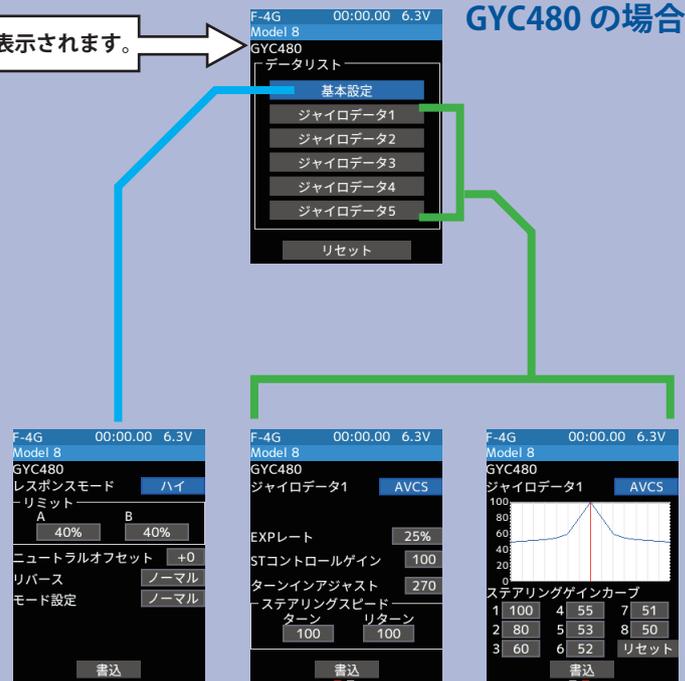
3 ジャイロのデータを設定します。

S.BUS 接続の場合はジャイロデータ 1 から 5 まで切替ができます。Ch1 接続の場合はジャイロデータ 1 のみ設定します。基本設定は各データ共通の設定項目です。

GYD560 の場合



GYC480 の場合



基本設定

* レスポンスモード

ジャイロセンサーレスポンス設定

※ロー⇒ミドル⇒ハイでレスポンスが速くなる。
※ハイモードで、デッドバンドを極端に狭く設定したサーボを使用すると、若干ジッタが発生しますが走行に問題はありません。ただし、強いジッタが発生する場合は、ミドルまたは、ローモードに設定してください。

* リミット

ステアリング最大舵角の調整機能

※ステアリング操作して、タイヤがアーム等に干渉しない範囲で最大舵角になるよう左右別々に調整する。
※リミットの調整値が少ない（最大舵角まで調整が取れていない）とスピンしやすくなります。
※リミット調整時は、ステアリング舵角が 1.5 倍に増幅されますが異常ではありません。ただし、走行はリミット調整を終了してから行ってください。

* ニュートラルオフセット

ステアリングニュートラル位置の調整機能

* リバース

ジャイロの制御方向の設定

※電源を入れて車体を持って左に振ってみます。ステアリングが右に切れると OK です。
※反対の場合はジャイロ・リバースで方向を変更します。

* モード設定

ノーマル⇄UR⇄SR モードの設定

※UR/SR 対応サーボを UR/SR モード使用時のみ UR/SR に設定します。

* ゲインモード

ジャイロの内部制御ゲイン（感度）の切替

※ハイゲインはスタンダードゲインに対して 1.5 倍の感度となります。
※通常はスタンダードに設定、送信機の感度設定を最大値にしても足りない場合にハイゲインに設定します。

基本設定

* レスポンスモード

ジャイロセンサーレスポンス設定

※ロー⇒ミドル⇒ハイでレスポンスが速くなる。
※ハイモードで、デッドバンドを極端に狭く設定したサーボを使用すると、若干ジッタが発生しますが走行に問題はありません。ただし、強いジッタが発生する場合は、ミドルまたは、ローモードに設定してください。

* リミット

ステアリング最大舵角の調整機能

※ステアリング操作して、タイヤがアーム等に干渉しない範囲で最大舵角になるよう左右別々に調整する。
※リミット調整時は、ステアリング舵角が 1.5 倍に増幅されますが異常ではありません。ただし、走行はリミット調整を終了してから行ってください。

* ニュートラルオフセット

ステアリングニュートラル位置の調整機能

* リバース

ジャイロの制御方向の設定

※電源を入れて車体を持って左に振ってみます。ステアリングが右に切れると OK です。
※反対の場合はジャイロ・リバースで方向を変更します。

* モード設定

ノーマル⇄UR⇄SR モードの設定

※UR/SR 対応サーボを UR/SR モード使用時のみ UR/SR に設定します。

ジャイロデータ 1/2

* AVCS とノーマルモード切り替えボタン

ジャイロ動作モード設定

※ノーマルモードは、ドリフト中に送信機からカウンター舵を打つような操縦になります。ドライバーのコントロール優先モードとなります。

※ AVCS モードは、ドリフト中にジャイロから大きなカウンター舵が入るため、コーナリング時は進行方向に舵を打つ感覚となります。ジャイロ優先モードとなり、強固にドリフト中の車体の姿勢をコントロールします。

※ドライビングスタイルに合ったモードを選択してください。

* ダンパー

ハンチング抑制機能

※数値を大きくするほど、ハンチングの抑制力は強くなりますが、サーボの動きは遅くなります。

* ダンパーポイント

ジャイロの回転方向のスピードに対してサーボへの出力信号にダンパーが働く割合を調整

※数値を小さくするとダンパーの影響が強くなり、スピードが遅く感じます。

※数値を大きくするとダンパーが遅く働き、レスポンスが上がりますが、ハンチングが出やすくなります。

* STコントロールゲイン

ジャイロ制御に対して、送信機からステアリング操作量の割合を調整

※数値を大きくすると操縦者のステアリング操作が大きく反映される。(ステアリングレスポンスが速く感じます)

* テールスライドスピード

走行させた時のテールスライド (テールを振る) のスピード調整

※数値を小さくすると、テールスライドのスピードが遅くなり、数値を大きくすると速くなる。

※ステアリング操作時の、テールスライド量の調整にも有効です。

* ステアリングスピード

ステアリング操作に対してサーボの動作スピードを調整する機能 (送信機のサーボスピードと同等機能)

※数値を小さくするとサーボスピードが遅くなります。

ジャイロデータ 2/2

* ステアリングゲインカーブ

ステアリング操作に対してジャイロゲインを増減させるためのミキシング

ニュートラルを基準に、エンドポイントまで8ポイントのゲイン設定可能

※左右対称に連動して設定されます。

※[リセット]を押すと初期化されます。

ジャイロデータ 1/2

* AVCS とノーマルモード切り替えボタン

ジャイロ動作モード設定

※ノーマルモードは、外力に対してカウンターステアを打ちますが、1度曲がった方向は修正しません。

※ AVCS モードは、曲がった方向を修正し、強固に車体の姿勢をコントロールします。

※ドライビングスタイルに合ったモードを選択してください。

* EXP レート

ステアリング EXP 調整機能

※ステアリングホイール操作でニュートラル付近の動作をクイックにしたりマイルドにしたりする機能です。

* STコントロールゲイン

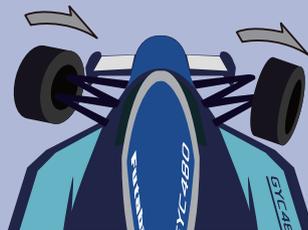
ジャイロ制御に対して、送信機からステアリング操作量の割合を調整

※数値を大きくすると操縦者のステアリング操作が大きく反映されます。(ステアリングレスポンスが速く感じます)

* ターンインアジャスト (AVCS のみ設定可能)

曲がりはじめターンインのスピード調整で、車体の運動性の調整。

※数値を小さくするとターンインのスピードが遅くなり、大きくすると早くなります。



* ステアリングスピード

ステアリング操作に対してサーボの動作スピードを調整する機能 (送信機のサーボスピードと同等機能)

※数値を小さくするとサーボスピードが遅くなります。

ジャイロデータ 2/2

* ステアリングゲインカーブ

ステアリング操作に対してジャイロゲインを増減させるためのミキシング

ニュートラルを基準に、エンドポイントまで8ポイントのゲイン設定可能

※左右対称に連動して設定されます。

※[リセット]を押すと初期化されます。

※ GYD560 は情報量が増えたため、データの読み出し・書き込みに、GYD550 よりも時間がかかります。

4 設定データをジャイロへ書き込みます。

[書込]をジョグキーで選択し押してください。リミット設定またはニュートラルオフセット設定しているとき、画面最下段の書込みボタンは、設定値を変更するたびにジャイロに変更データを書き込むため表示されません。

- 「失敗しました」と表示された場合は、ジャイロとの通信が正常に行われていません。ジャイロの接続、電源等を確認し、再度[書込]操作を実行してください。

Ver.1.1

以下の不具合を修正しました。

1. フィーリングモードの設定値が保存されない。
2. MiniZ FHSS のステアリングフォースとジャイロ (MINIZ FHSS) の設定値が保存されない。