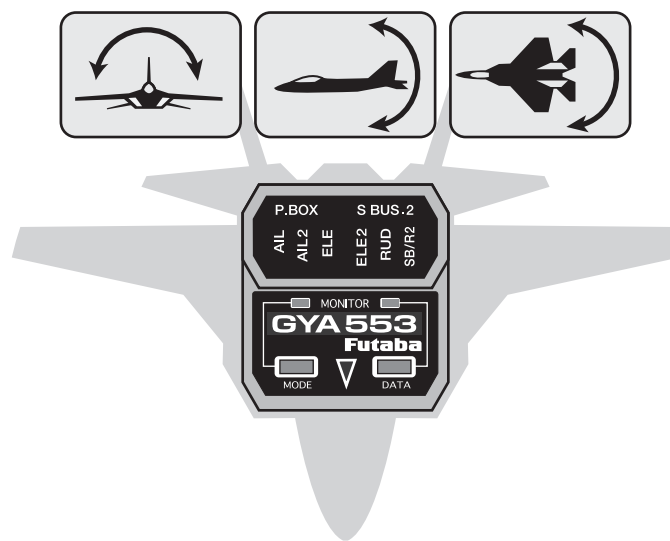




# T32MZ

## GYA553



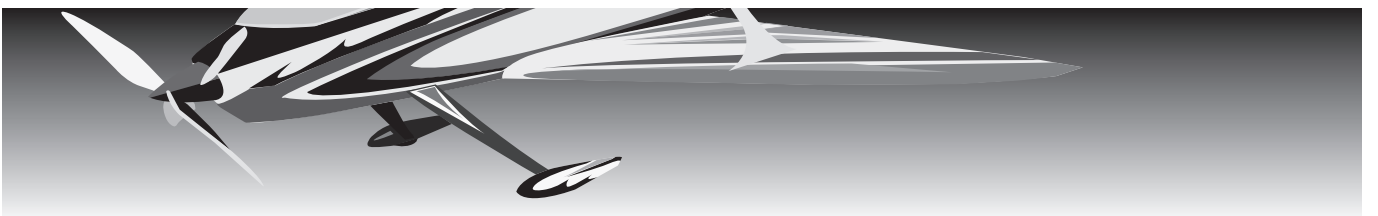
T32MZ(WC)

GYA553 Ver.4

設定説明書

# Futaba

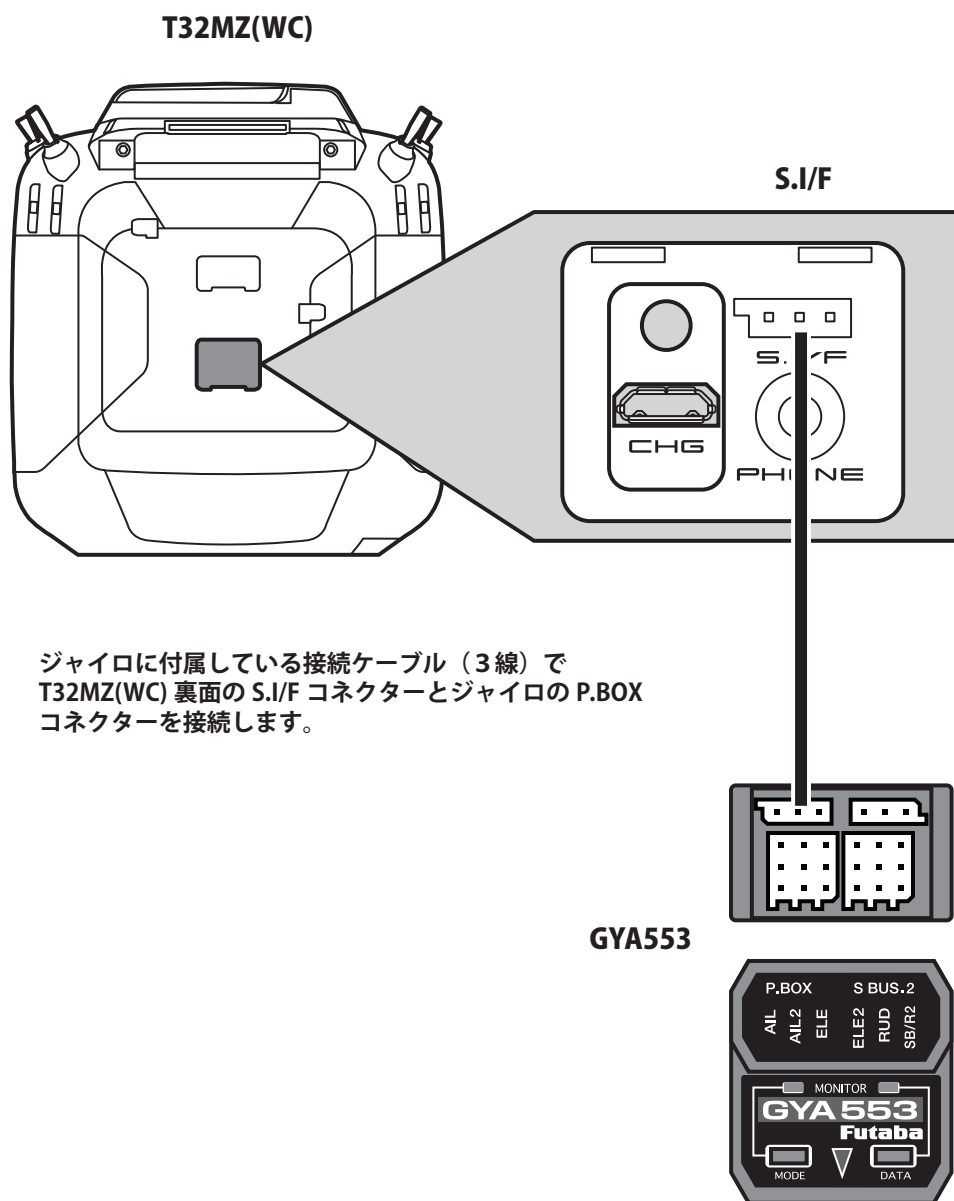
1M23Z08515



T32MZ(WC) と GYA553 を接続することで GYA553 の設定を行うことができます。

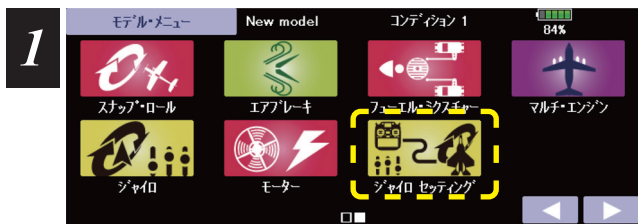
T32MZ(WC) は最新バージョンへバージョンアップしてご使用ください。

## 送信機とジャイロの接続



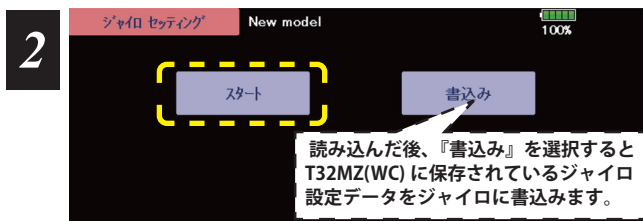
### ⚠ 注意

① ジャイロと T32MZ(WC) の接続ケーブルの抜き差しは、必ず電源を OFF の状態で行う。



1

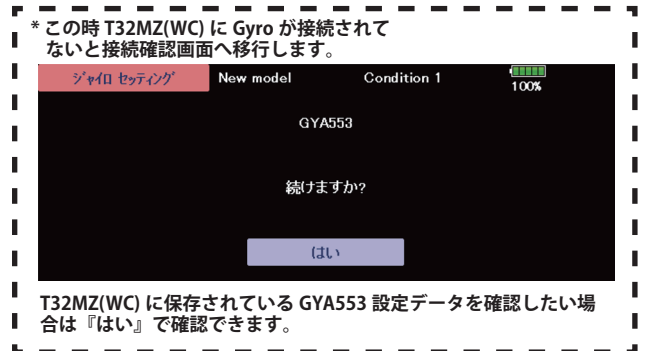
1. 飛行機のモデルメニュー最終ページで『ジャイロ セッティング』を選択



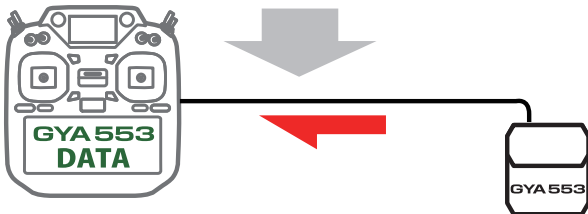
2

2. 『スタート』を選択

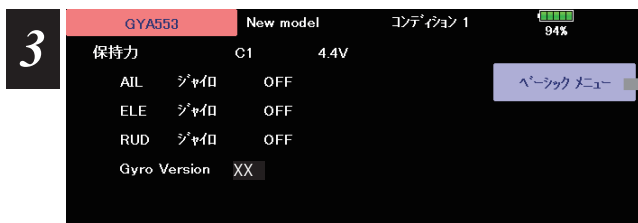
読み込んだ後、『書込み』を選択すると T32MZ(WC) に保存されているジャイロ 設定データをジャイロに書込みます。



T32MZ(WC) に保存されている GYA553 設定データを確認したい場合は『はい』で確認できます。



『スタート』を押すと Gyro のデータ が T32MZ(WC) へ読み込まれます。

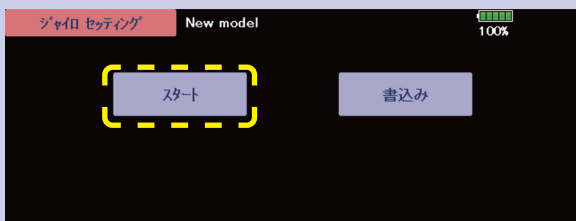


3

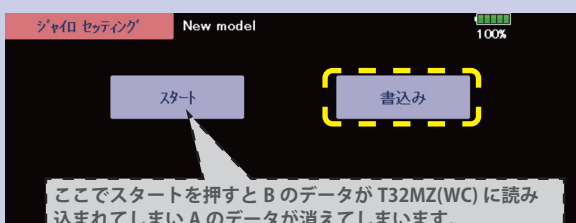
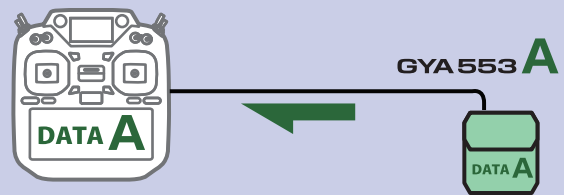
3. Home 画面表示

ベーシック・メニューへ

◆ジャイロ A のデータをジャイロ B にコピーする場合

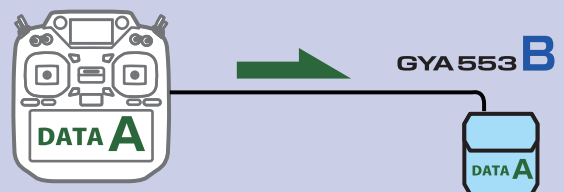


ジャイロ A を T32MZ(WC) に接続して [スタート] を押します。(A のデータを T32MZ(WC) に入れる)



ここでスタートを押すと B のデータが T32MZ(WC) に読み込まれてしまい A のデータが消えてしまいます。

ジャイロ B を T32MZ(WC) に接続して [書込み] を押します。(A のデータをジャイロ B に入れる)



## ホーム画面

### ホーム画面の表示内容

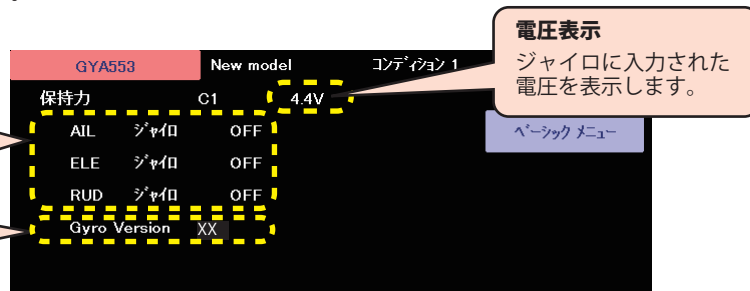
ホーム画面は、電圧、ジャイロ動作モード、感度などの基本情報を表示します。

#### ジャイロ動作モード・感度(ゲイン)表示:

エルロン、エレベーター、ラダー軸の AVCS またはノーマルの動作モードと設定感度を表示します。

#### ジャイロ Ver. 表示:

接続された GYA553 のソフトウェアバージョンが表示されます。



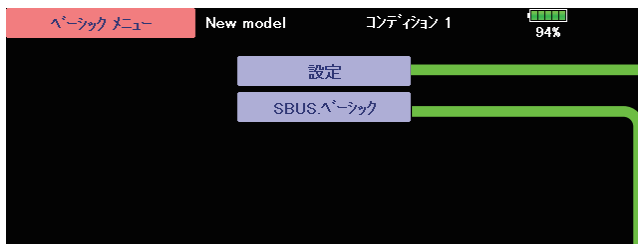
## ベーシックメニュー

基本的な設定をするメニューです。各ベーシックメニューは必ず設定が必要です。

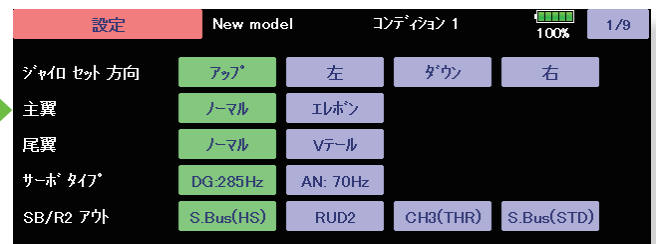
### ホーム画面



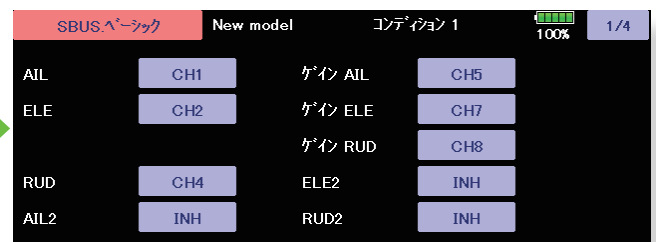
### ベーシックメニュー画面



#### ◆設定



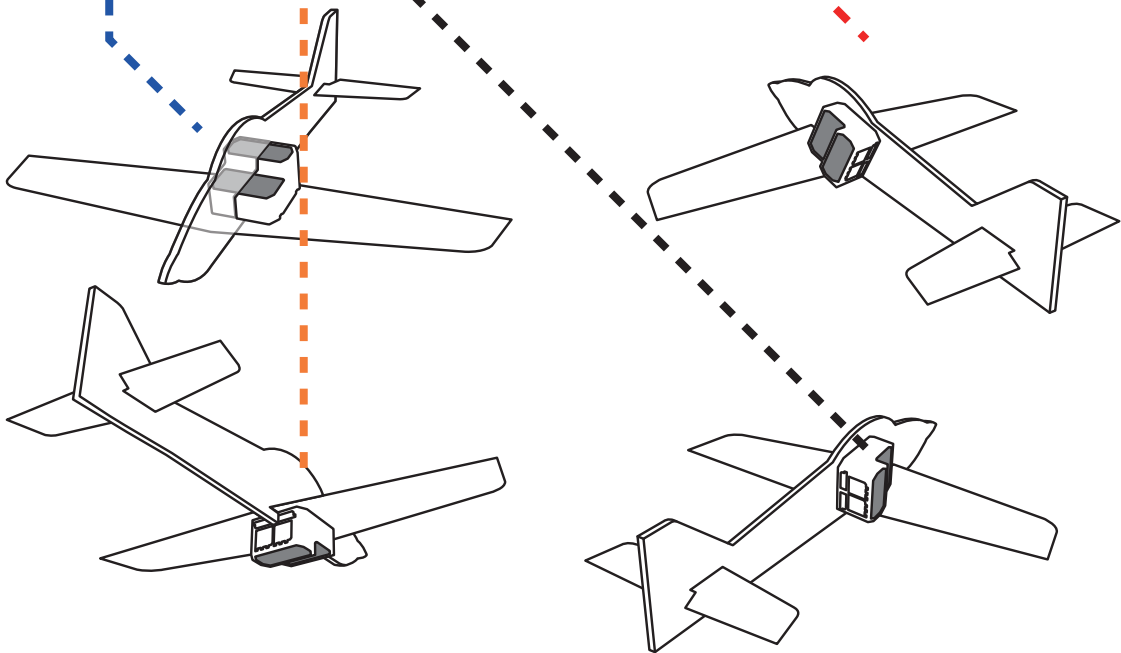
#### ◆SBUS ベーシック



設定 1/9 ジャイロセット方向

設定	New model	コンディション 1	100%	1/9
ジャイロセット方向	アップ	左	ダウン	右
主翼	ノーマル	エルボン		
尾翼	ノーマル	Vテール		
サーボタイプ	DG 285Hz	AN: 10Hz		
SB/R2 アウト	S.Bus(HS)	RU2	CH3(THR)	S.Bus(STD)

機体へのジャイロ搭載方向を入力します。

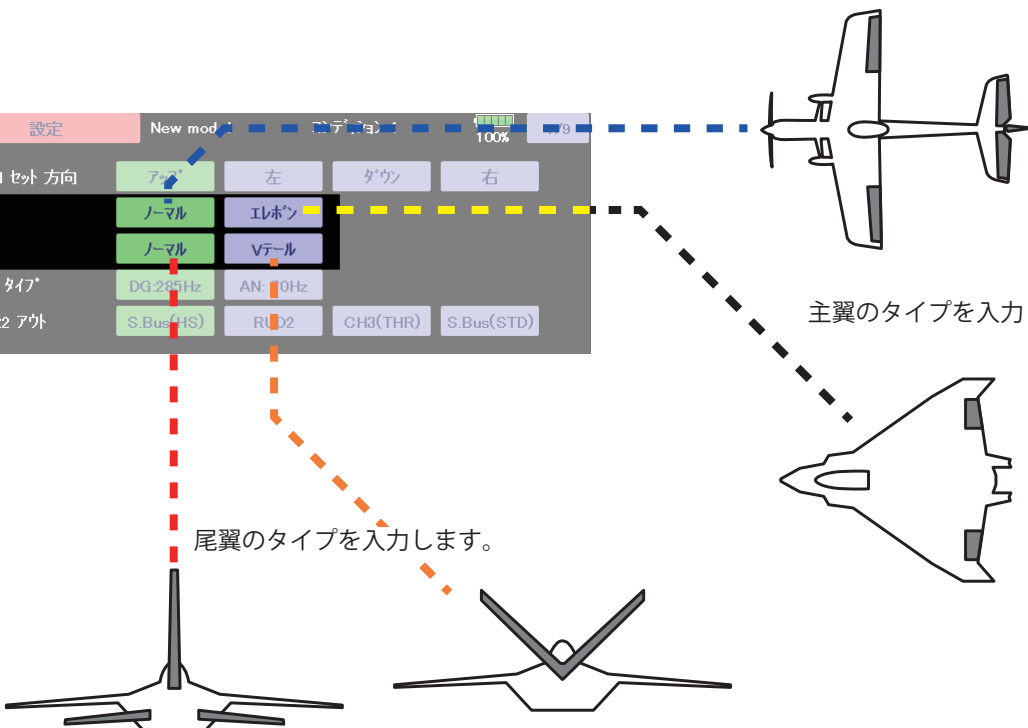


設定 1/9 主翼 / 尾翼

設定	New model	コンディション 1	100%	1/9
ジャイロセット方向	アップ	左	ダウン	右
主翼	ノーマル	エルボン		
尾翼	ノーマル	Vテール		
サーボタイプ	DG 285Hz	AN: 10Hz		
SB/R2 アウト	S.Bus(HS)	RU2	CH3(THR)	S.Bus(STD)

主翼のタイプを入力します。

尾翼のタイプを入力します。



設定 1/9 サーボタイプ

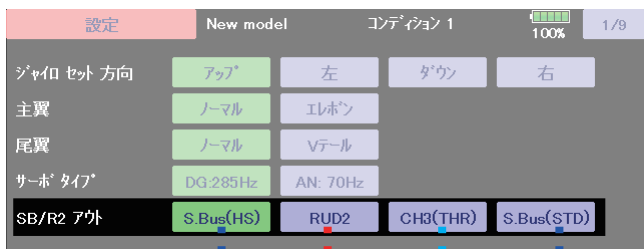


デジタルサーボ

アナログサーボ

サーボタイプを入力します。

設定 1/9 SB/R2 アウト



S.BUS(HS)

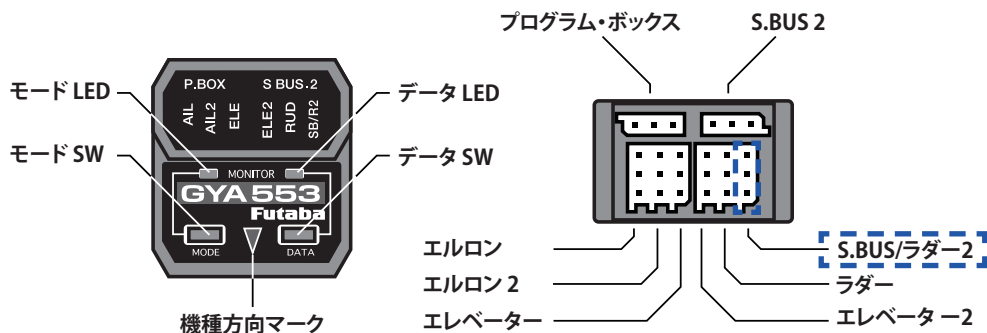
ラダー 2 スロットル

SB/R2 のポートを選択します。

S.BUS(STD)

S3175HV、DLPH-1 など、S.BUS(HS) だと動作しない場合、S.BUS(STD) を使用してください。

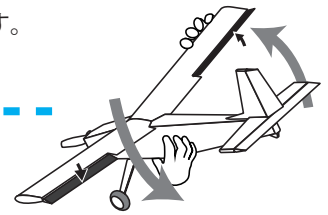
SV サーボを接続する場合は、S.BUS(HS) をご使用ください。



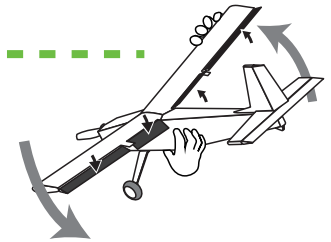
設定 2/9 ジャイロ動作

設定	New model	コンディション 1	100%	2/9
ジャイロ動作				
AIL	ノーマル	AIL2	ノーマル	
ELE	ノーマル	ELE2	ノーマル	
RUD	ノーマル	RUD2	ノーマル	
AIL3	ノーマル	AIL4	ノーマル	

ジャイロ動作方向を入力します。



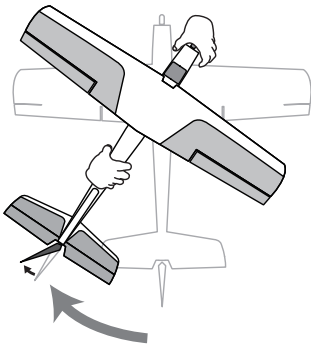
機体を左に傾けてエルロンが右に動作するかチェック



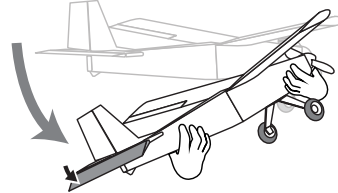
SB/R2 ポートの出力が「S.BUS(HS)」または「S.BUS(STD)」が選択されていると、設定メニューに、AIL3 と AIL4 の設定項目が表示されます。

※ AIL3 と AIL4 の設定は GYA553 本体のボタン設定では設定できません。

地上で機体を右に振ってみてラダーが左に動作するかチェック



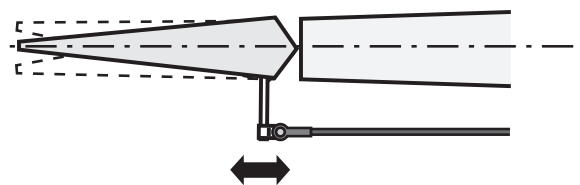
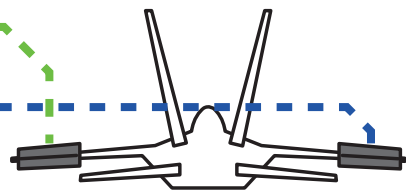
機体を上に傾けてエレベーターがダウンに動作するかチェック



設定 3/9 ニュートラルオフセット

各舵のニュートラル位置を調整できます。

設定	New model	コンディション 1	100%	3/9
ニュートラル オフセット				
AIL	+0	AIL2	+0	
ELE	+0	ELE2	+0	
RUD	+0	RUD2	+0	
AIL3	+0	AIL4	+0	



※ AIL3 と AIL4 の設定は GYA553 本体のボタン設定では設定できません。

SB/R2 ポートの出力が「S.BUS(HS)」または「S.BUS(STD)」が選択されていると、設定メニューに、AIL3 と AIL4 の設定項目が表示されます。

ニュートラル位置になるように  
[△][▽] キーで調整

設定 4/9 5/9 サーボリミット



各舵のリミット位置（最大動作位置）を調整します。

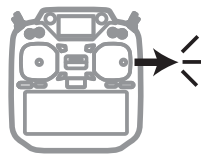


使用している舵は、すべて調整してください。

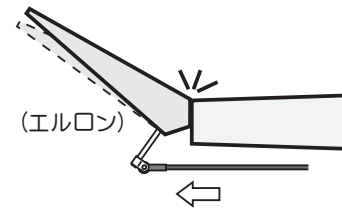
SB/R2 ポートの出力が「S.BUS(HS)」または「S.BUS(STD)」が選択されていると、設定メニューに、AIL3 と AIL4 の設定項目が表示されません。

※ AIL3 と AIL4 の設定は GYA553 本体のボタン設定では設定できません。

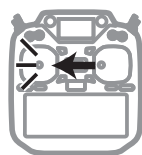
エルロンの例



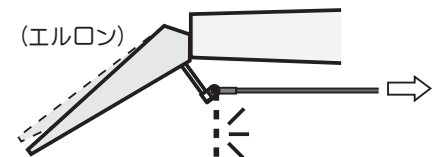
エルロン・スティックを右フル操作して



最大動作位置になるように数値 (%) を調整



エルロン・スティックを左フル操作して



最大動作位置になるように数値 (%) を調整



# 設定

## 設定 6/9 保持力の調整

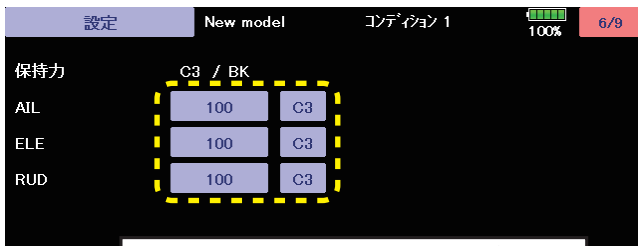
AVCS モード時の機体の姿勢保持力を調整できます。

数値を小さくすると保持力が弱くなり、操作フィーリングがノーマル・モードに近づきます。

送信機のチャンネル操作で、現在のナンバー C1～C5 を表示します。

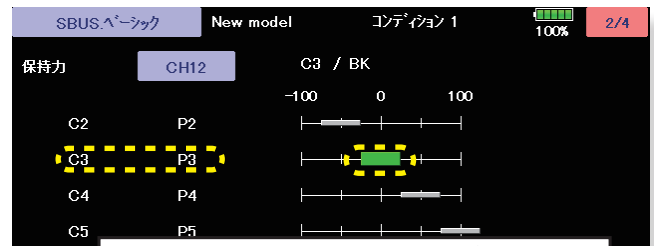
送信機のフライト・コンディション機能のように、送信機からのスイッチ操作で、AVCS モードの機体の姿勢保持力レートを最大 5 通りのデータを設定して、切替えて使用することができます。送信機の AFR 機能のあるチャンネルに保持力レート切替スイッチを設定し、AFR のポイントカーブで各レート毎にポイントを設定して切り替えることができます。フライトコンディション機能を使用して、フライト・コンディション・スイッチと連動させることも可能です。

設定画面 6/9



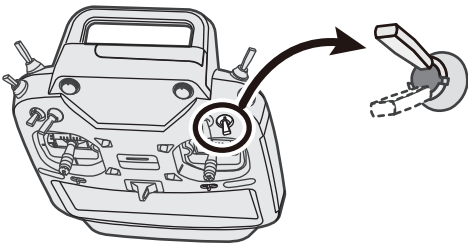
送信機のチャンネル操作で、現在のナンバー C1～C5 を表示し、調整することもできます。

S.BUS ベーシック画面 2/4

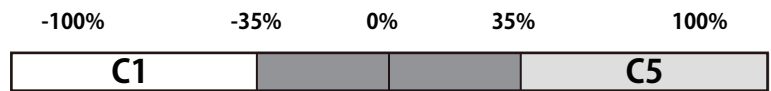


送信機のチャンネル操作で、現在のナンバー C1～C5 のチャンネルポジションが緑表示になります。

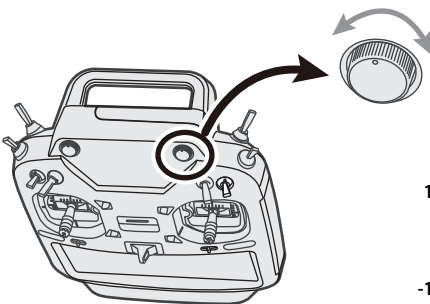
### DG1 または DG2 の SW に設定した場合



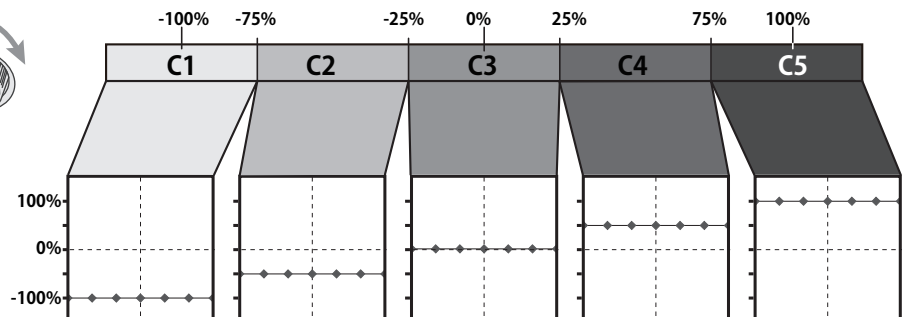
スイッチチャンネルレート



### ダイヤルやレバー に設定した場合



チャンネルレート

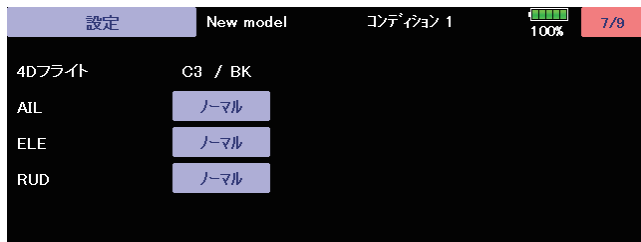


## 設定 7/9 4Dフライトジャイロリバースモードの調整

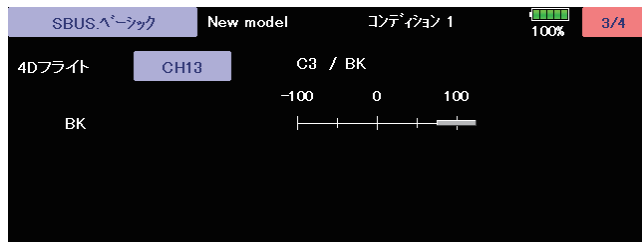
7ページ目は、ジャイロリバースモードの設定になります。バック飛行時に、エルロン、エレベーター、ラダーの制御方向をリバースにするかの選択を行います。通常バック飛行時は、全ての舵の操舵方向が逆になりますので、ジャイロの制御方向もリバースにします。

前進 (FW)、バック (BK) の切り替えは、保持力と同様の CH12 の信号を使っています。スロットルスティックの midpoint 付近から上側が前進、下側がバックになります。詳細の切り替えポイントの設定については、送信機の設定を参照願います。ジャイロリバースモード時は、機体の傾き方向と同方向にジャイロが制御します。前進・バックと切り替えて、ジャイロの制御方向が正しく切り替わるかの確認してください。

設定画面 7/9



S.BUS ベーシック画面 3/4



## 設定 8/9 4Dフライトモードの調整

8ページ目は、ジャイロ動作の細部のパラメーター設定を行います。

AET (BK), AET (FW) 機能は、前進、バック遷移時の機体の飛行姿勢の推定を行い、ジャイロ制御を最適化します。機体姿勢変化が早い場合は値を小さくします。姿勢変化が緩やかな場合は値を大きくします。前進、バック遷移時の補正値を独立に設定できます。設定範囲は 0 ~ 30 です。OPC パラメーターは、制御量の増加と減少時の速度調整を行います。設定範囲は 0 ~ 27 です。設定例の値は、SkyLeaf-ST の標準設定値になります。機体の特性や、フライトスタイルにより最適値が変わります。

設定画面 8/9



## 設定 9/9 リセット

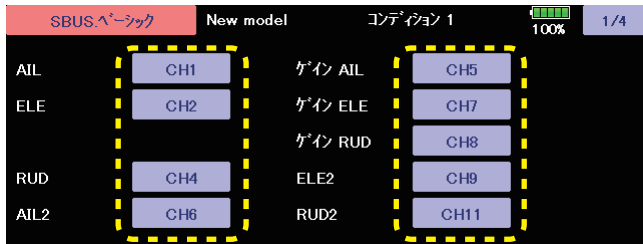
各設定項目のリセットを行います。実行後は出荷時の初期値に戻ります。

設定画面 9/9



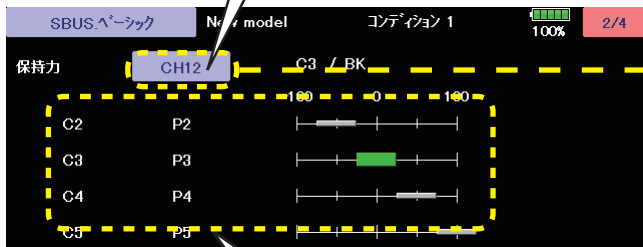
## SBUS ベーシックメニュー

使用する送信機に合わせて、各ファンクションの CH 設定をします。使用しないファンクションは INH に設定します。

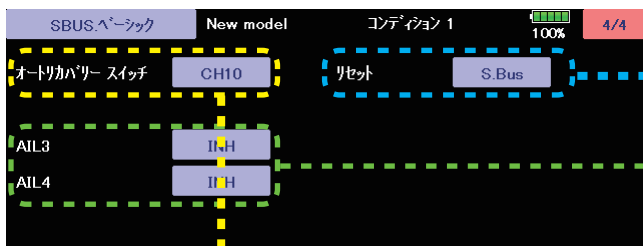
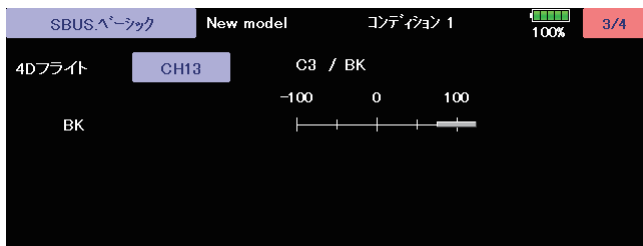


タッチするとチャンネル  
が変更できます。

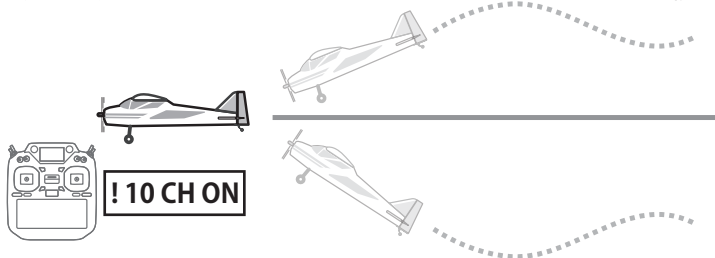
タッチするとレート切替 CH 設定  
ページへ移動します。



保持力レート C2 ~ C5

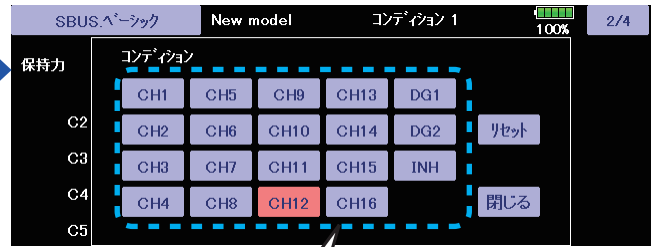


オートリカバリーを ON/OFF  
させるスイッチのチャンネル  
設定です。

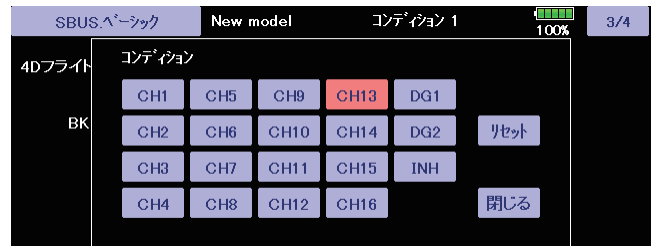


### 警告

① ジャイロと送信機が接続している場合のみ、設定変更が可能です。ジャイロと送信機の CH が必ず一致するように設定します。送信機の CH を変更した場合、ジャイロも変更が必要です。



レート切替に使用する CH をタッチ  
して選びます。

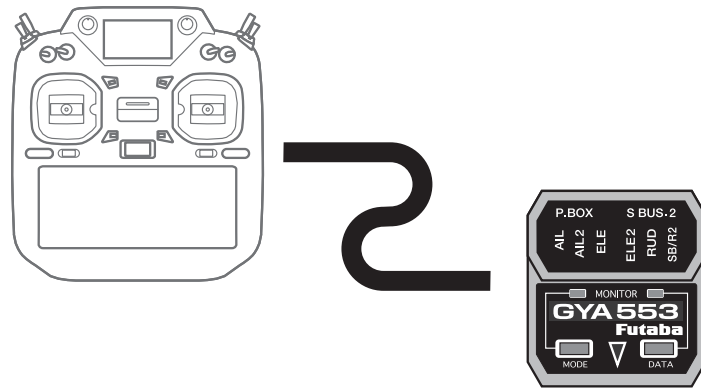


SBUS ベーシックメニューでの  
設定項目をリセットします。

SB/R2 ポートの出力が「S.BUS(HS)」または「S.BUS(STD)」が選択されていると AIL3 と AIL4 の CH 設定項目が表示されます。ここで、AIL3 と AIL4 の操作 CH を設定すると、ジャイロ制御された信号が、S.BUS 出力の該当 CH に出力されます。

※ 送信機側のファンクション設定画面の操作 CH と CH 設定と合わせてください。

※ AIL3 と AIL4 の CH 設定が INH のときは、ジャイロ制御されず、送信機から送られたデータがそのまま出力されます。



**Futaba**®