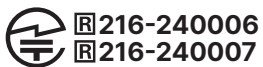


取扱説明書

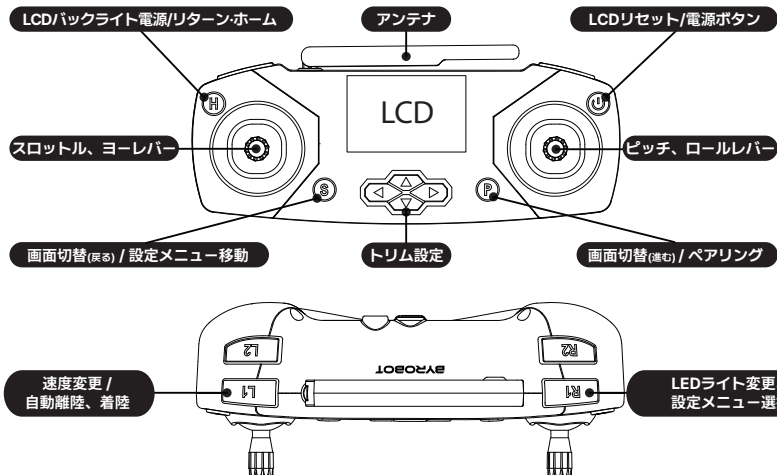
コーディングドローン コントローラー
Coding Drone Controller

目次

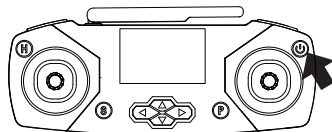
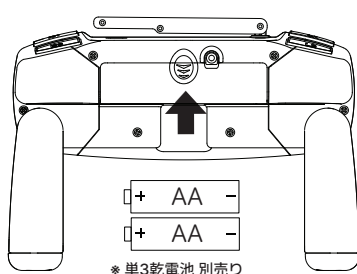
1. コントローラー仕様
2. コントローラーバッテリーの取り付け方法
3. リセット・ペアリング方法
4. 離陸方法と着陸方法
5. 緊急着陸
6. 基本的な操縦方法
7. 主な機能
 - 7-1. 飛行速度変更
 - 7-2. LEDライト変更
 - 7-3. トリム設定
 - 7-4. 操縦モード変更
 - 7-5. 飛行モード変更
 - 7-6. ヘッドレスモード
 - 7-7. リターン・ホーム機能
8. フィジカルコーディング



1. コントローラー仕様



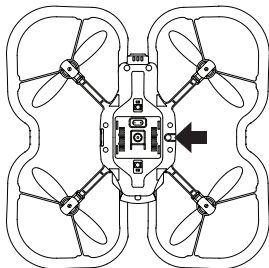
2. コントローラーバッテリーの取り付け方法



- ① コントローラー背面のバッテリーのフタを開けます。
- ② 単3乾電池 2本を並べて挿入し、フタを閉めます。
- ③ コントローラーの前面の右上にある電源ボタンを3秒以上押すと電源が入ります

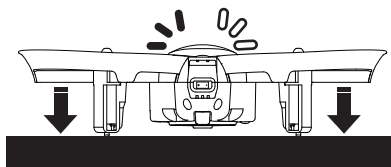
3. リセット・ペアリング方法

①



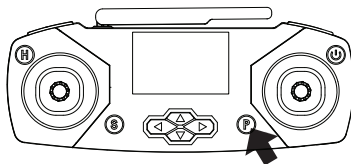
バッテリーを取り付け、裏面のリセット
ボタンを3秒以上押ししてください

②



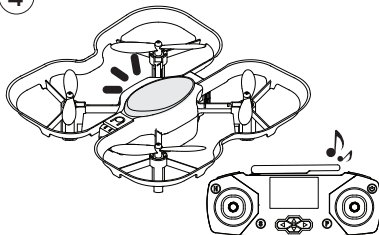
LEDライトが点滅したら、ドローンを
水平な場所に置いてください

③



コントローラーの電源を入れ、ペアリング
ボタンを3秒以上長押ししてください

④

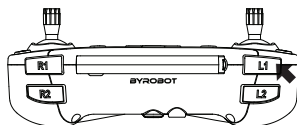


コントローラーから「ビー」という音
が鳴り、ドローンのLEDライトが
点灯するとペアリング完了です

4. 離陸方法と着陸方法

※ モード2を標準としています

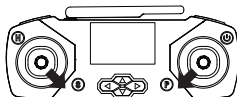
自動による離陸・着陸



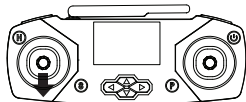
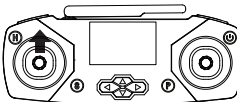
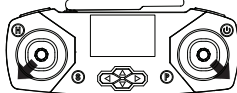
コントローラー左上のL1ボタン（自動離陸・着陸）を3秒以上押してください。

- ▶ 着陸状態の場合：自動離陸
- ▶ 飛行状態の場合：自動着陸

手動による離陸・着陸



または

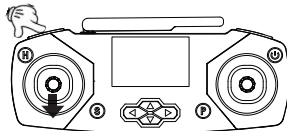


プロペラが回り始めたら
左レバーを上にあげて離陸させます。

飛行中には、左レバーを下げて着陸。
(プロペラの回転が完全に止まるまで
レバーを下げ続けてください。)

着陸状態で左右両方のレバーを上図のように
同時に動かし、2秒間維持。

5. 緊急着陸



※ 緊急時、ドローンを停止させる緊急停止機能があります。
ただし、ドローンの飛行中に緊急停止させると、ドローンが
墜落し、事故や破損の恐れがあるため、注意して緊急時のみ
使用してください。

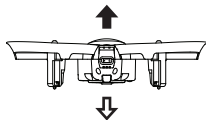
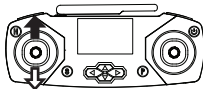
左レバーを下げた状態で左上のボタンを押す。

6. 基本的な操縦方法

上昇・下降

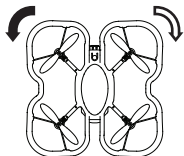
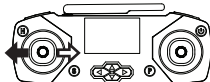
コントローラーの左レバーを上
動かすとドローンが上昇し、下
動かすと下降します。

＊離陸と着陸のレバー操作同様



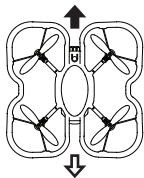
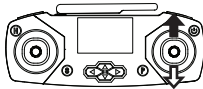
左・右回転

コントローラーの左レバーを左に
動かすとドローンが機体を上から
見た時に左に回転し、右に動かすと
右に回転します。



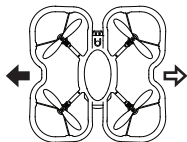
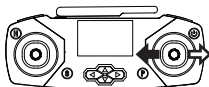
前進・後退

コントローラーの右レバーを上
動かすとドローンが前進し、
下に動かすと後退します。



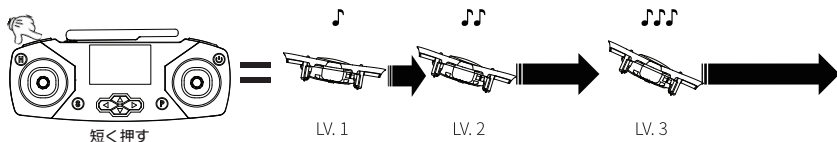
左・右移動

コントローラーの右レバーを左に
動かすとドローンが左に動き、
右に動かすと右に動きます。

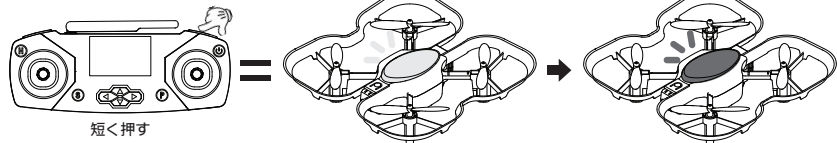


7. 主な機能

7-1. 飛行速度変更



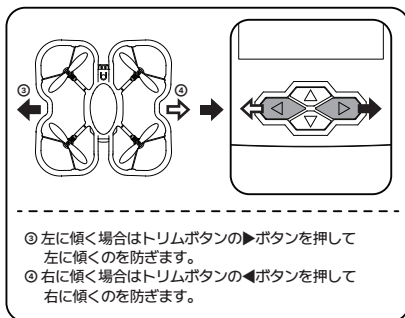
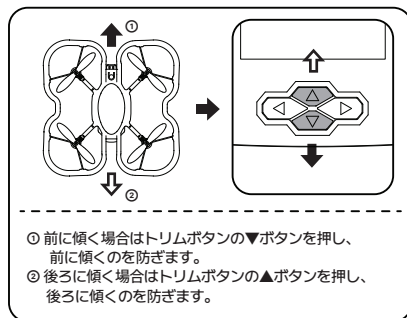
7-2. LEDライト変更



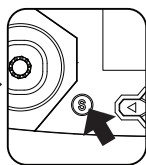
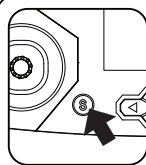
7-3. トリム設定

* ドローンが飛行中、何の操作もなく特定の方向に傾く場合は、操縦機のトリムボタンを使用して傾きを制御します。

* トリム設定ボタンを押す度にコントローラーから「ピーッ」と音が鳴り、トリム設定が最大値に達すると鳴らなくなります。



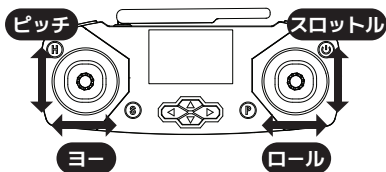
7-4. 操縦モード変更



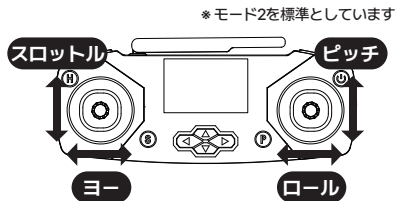
長押しで
設定メニューへ (メニュー移動: トリムボタンor左右レバー)

希望する操縦モードを選択
(メニュー選択: R1ボタン)

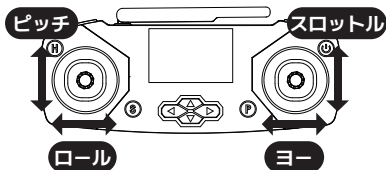
長押しして
設定メニューを終了



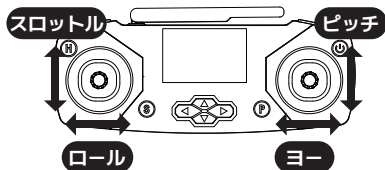
モード 1



モード 2



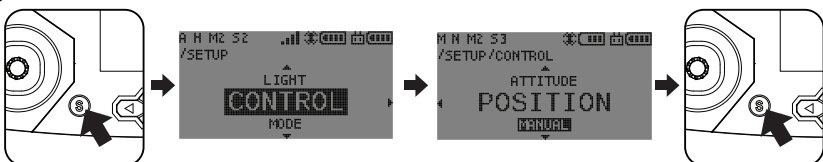
モード 3



モード 4

スロットル: 上昇・下降 / ヨー: 左回転・右回転 / ピッチ: 前進・後退 / ロール: 左・右移動

7-5. 飛行モード変更



長押しで
設定メニューへ (メニュー移動: トリムボタンor左右レバー)

コントロールメニューを選択

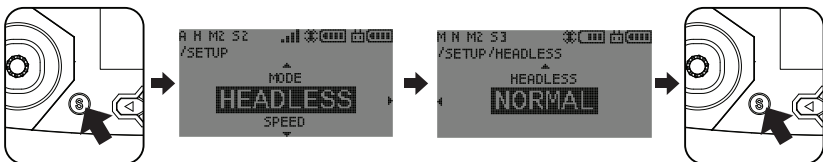
飛行オプションを選択
(メニュー選択: R1ボタン)

長押しして
設定メニューを終了

【コントロールオプション】

- ① ATTITUDE: ドローンが自動的に水平姿勢を保つモード
- ② POSITION: ドローンが自動的に飛行する位置を制御するモード
- ③ MANUAL: ドローンが水平姿勢や位置を制御しないモード

7-6. ヘッドレスモード



長押しで
設定メニューへ (メニュー移動: トリムボタンor左右レバー)

ヘッドレスメニューの選択

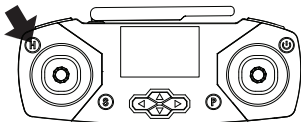
オプションを選択
(メニュー選択: R1ボタン)

長押しして
設定メニューを終了

【ヘッドレスモードオプション】

- ① HEADLESS: 飛行方向が離陸時点の方向に固定されます。
- ② NORMAL: 飛行方向がドローンの回転方向に応じて変更されます。

7-7. リターン・ホーム機能



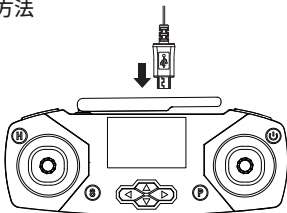
ドローンが飛行中の状態で、コントローラーの
左レバー上のHボタン（リターン・ホームボタン）を
長押しすると、ドローンが自動的に離陸した場所に
戻ります。

※ 最短距離で戻り、着陸はしません。

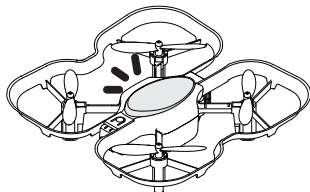
8. フィジカルコーディング

※ ドローンとPCを接続し、スクラッチ(Scratch)とパイソン(Python)でコーディングすることができます。

接続方法



USBケーブルでPCとコントローラーを接続します。



ドローンとコントローラーが
ペアリングされていることを確認します。

スクラッチ(Scratch)



- ① スクラッチを起動する。
- ② ハードウェア接続プログラムを起動し、ドローンを選択する。
- ③ スクラッチとドローンが接続されたら、ブロックコーディングを開始する。

※ より詳しいスクラッチの使用方法和例題はHPをご覧ください。

パイソン(Python)



- ① 「<https://www.python.org>」を検索し、パイソンをインストールしファイルをダウンロードします。
- ② ドローンライブラリーをインストールします。
- ③ パイソンのコードでコーディングを開始します。

※ より詳しいパイソンの使用方法和例題はHPをご覧ください。