

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

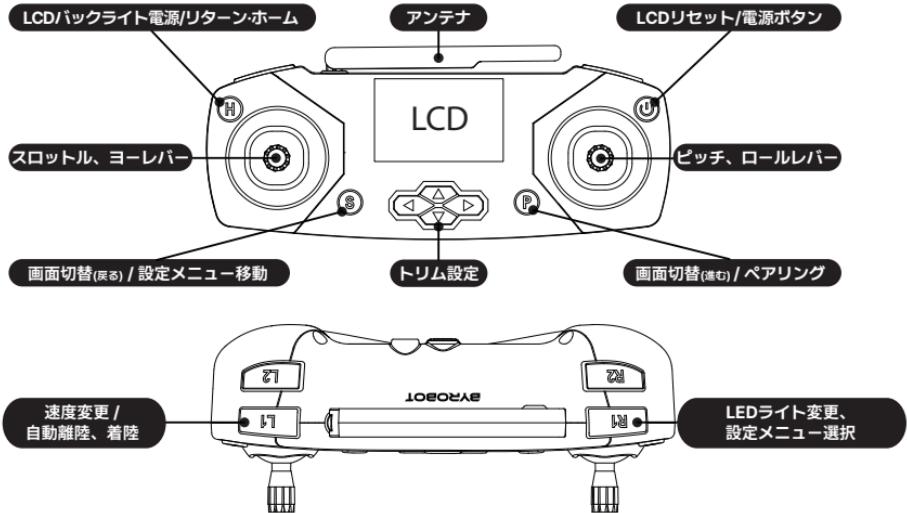
1. コントローラー仕様
2. コントローラーバッテリーの取り付け方法
3. リセット・ペアリング方法
4. 離陸方法と着陸方法
5. 緊急着陸
6. 基本的な操縦方法
7. 主な機能
 - 7-1. 飛行速度変更
 - 7-2. LEDライト変更
 - 7-3. トリム設定
 - 7-4. 操縦モード変更
 - 7-5. 飛行モード変更
 - 7-6. ヘッドレスモード
 - 7-7. リターン・ホーム機能
8. フィジカルコディング



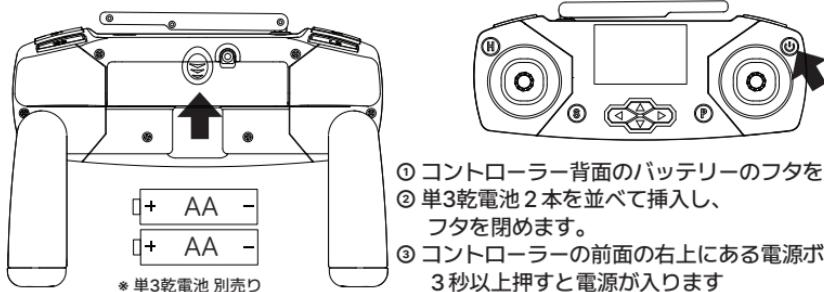
IEC 60065
216-240006
216-240007



1. コントローラー仕様

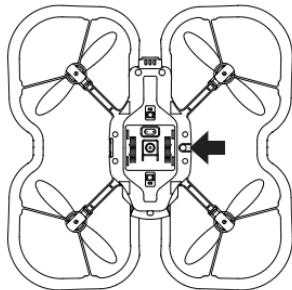


2. コントローラーバッテリーの取り付け方法



3. リセット・ペアリング方法

①



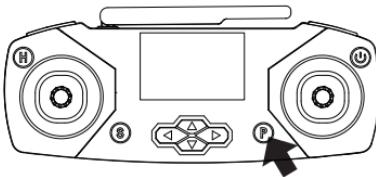
バッテリーを取り付け、裏面のリセットボタンを3秒以上押してください

②



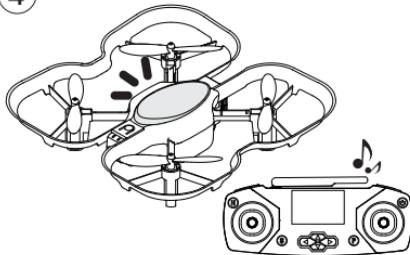
LEDライトが点滅したら、ドローンを水平な場所に置いてください

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

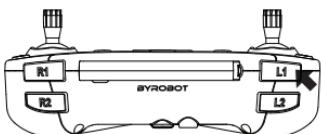


コントローラーから「ビー」という音が鳴り、ドローンのLEDライトが点灯するとペアリング完了です

4. 異陸方法と着陸方法

* モード2を標準としています

自動による離陸・着陸

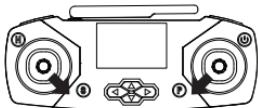


コントローラー左上のL1ボタン（自動離陸・着陸）を3秒以上押してください。

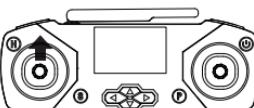
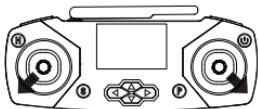
▶着陸状態の場合：自動離陸

▶飛行状態の場合：自動着陸

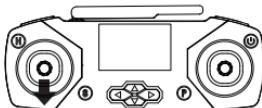
手動による離陸・着陸



または



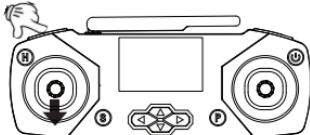
プロペラが回り始めたら
左レバーを上にあげて離陸させます。



飛行中には、左レバーを下げるで着陸。
(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。

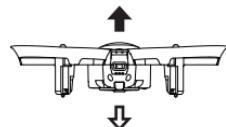
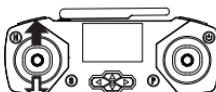
左レバーを下げる状態で左上のボタンを押す。

6. 基本的な操縦方法

上昇・下降

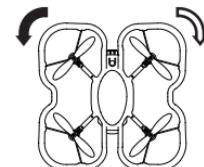
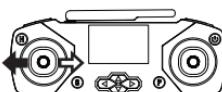
コントローラーの左レバーを上に動かすとドローンが上昇し、下に動かすと下降します。

*離陸と着陸のレバ操作同様



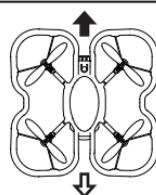
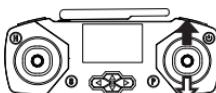
左・右回転

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。



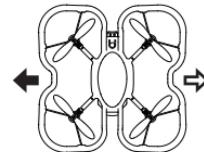
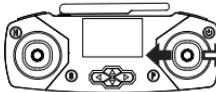
前進・後退

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



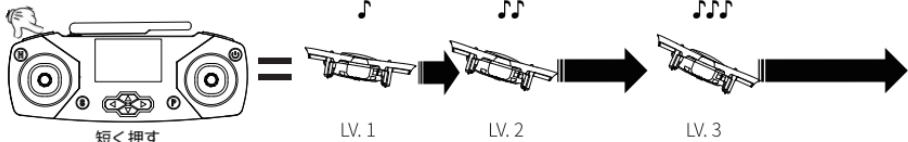
左・右移動

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。

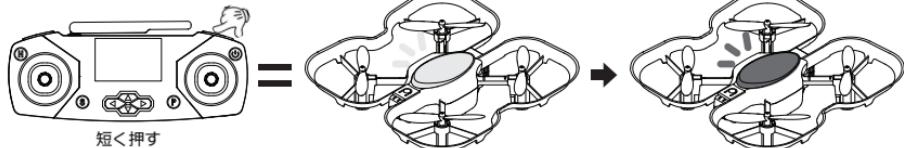


7. 主な機能

7-1. 飛行速度変更

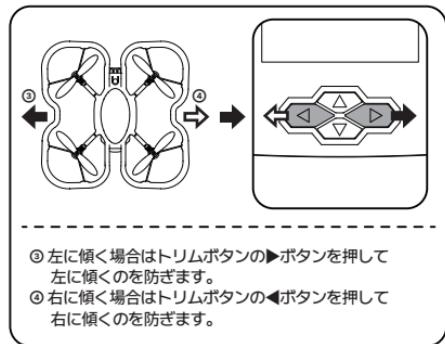
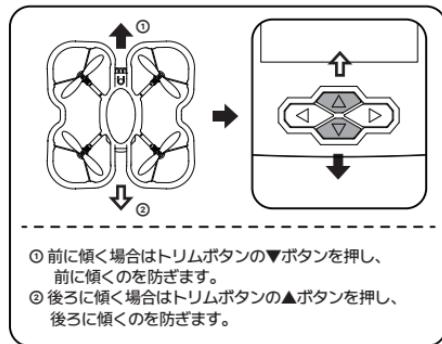


7-2. LEDライト変更

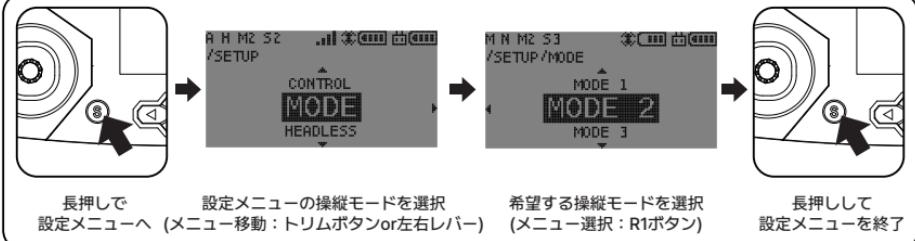


7-3. トリム設定

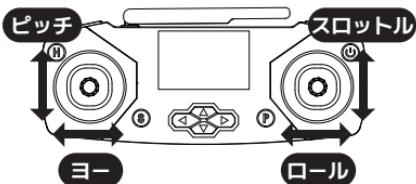
- * ドローンが飛行中、何の操作もなく特定の方向に傾く場合は、操縦機のトリムボタンを使用して傾きを制御します。
- * トリム設定ボタンを押す度にコントローラーから「ピーッ」と音が鳴り、トリム設定が最大値に達すると鳴らなくなります。



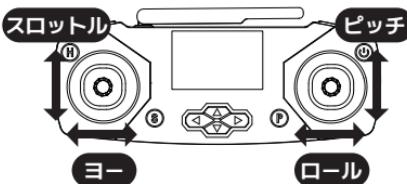
7-4. 操縦モード変更



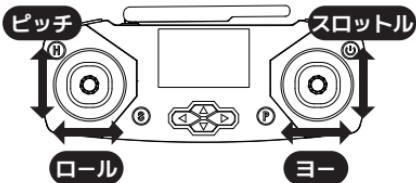
* モード2を標準としています



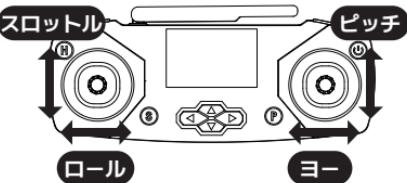
モード 1



モード 2



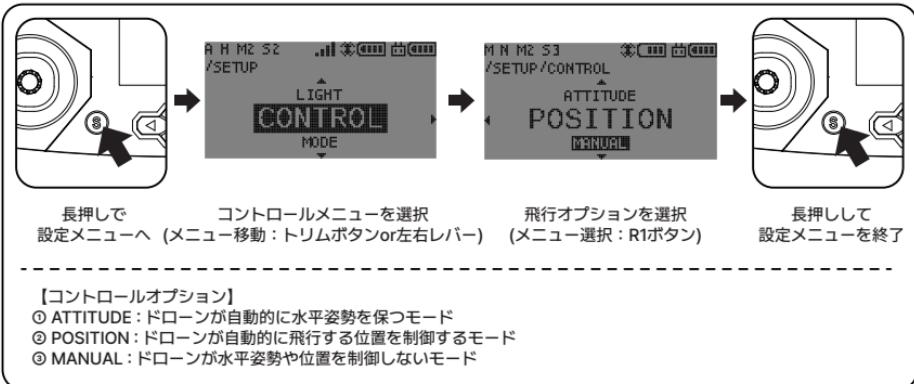
モード 3



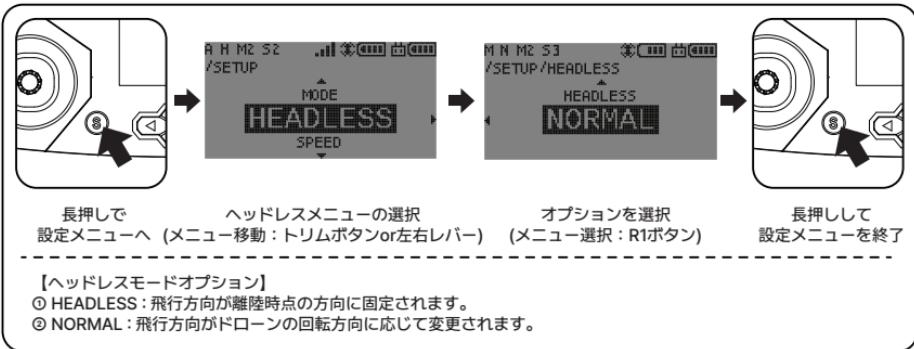
モード 4

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

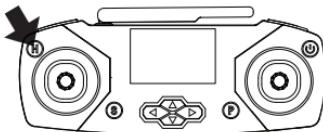
7-5. 飛行モード変更



7-6. ヘッドレスモード



7-7. リターン・ホーム機能



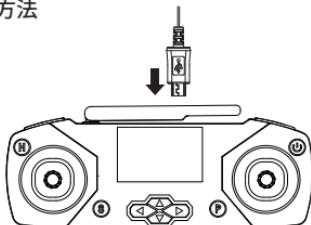
ドローンが飛行中の状態で、コントローラーの左レバー上のHボタン（リターン・ホームボタン）を長押しすると、ドローンが自動的に離陸した場所に戻ります。

* 最短距離で戻り、着陸はしません。

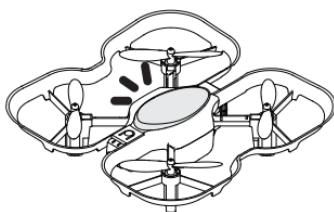
8. フィジカルコーディング

* 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と例題は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と例題はHPをご覧ください。