

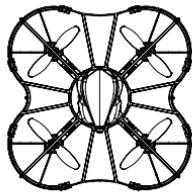
取扱説明書

コーディングライダー
Coding Rider

目次

1. 同梱品と仕様
2. 各部の名称
3. コントローラーの仕様
4. バッテリーの充電方法
5. バッテリーの挿入方法
6. リセット・ペアリング
7. 姿勢制御センサークリーブレーション
8. コントローラーレバークリーブレーション
9. 離陸方法と着陸方法
10. 緊急着陸
11. 基本的な操縦方法
12. 主な機能
 - 12-1. リターン・ホーム機能
 - 12-2. LEDライトの色を変更
 - 12-3. 360度回転
 - 12-4. 操縦モード変更
 - 12-5. ヘッドレスモード
 - 12-6. トリム設定
13. フィジカルコーディング
14. 注意事項・メンテナンス方法
15. 保証について

1. 同梱品と仕様



ドローン本体



コントローラー



バッテリー



予備プロペラ



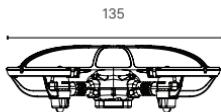
取扱説明書



充電器

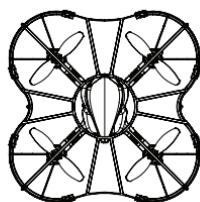


充電ケーブル



135

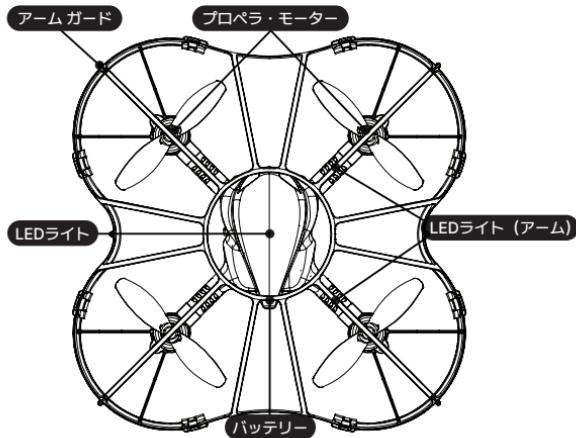
42



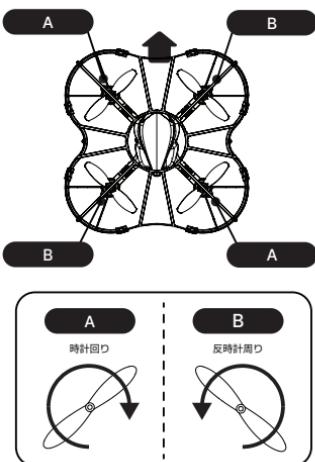
135

寸法	135 × 135 × 42 (mm)
重量	38g (バッテリー込)
バッテリー	リチウムポリマー, 3.7V 300mAh 20C
飛行可能時間	約5~6分
充電時間	約40分
通信環境	2.4GHz RF 双方向通信
通信可能距離	最大 100m / 推奨 50m (環境によって異なる)
内蔵センサー	6軸慣性センサー・ビジョンセンサー(X,Y,Z)

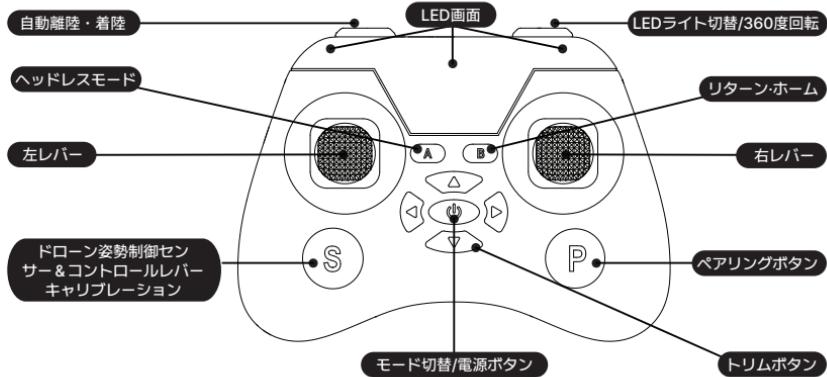
2. 各部の名称



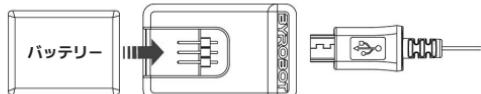
* プロペラの形状



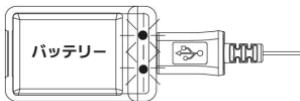
3. コントローラーの仕様



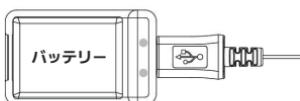
4. バッテリーの充電方法



バッテリーを充電器に差し
ケーブルを繋ぎます



充電中



充電完了

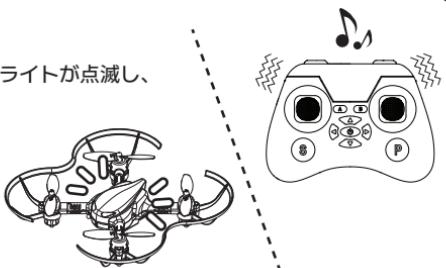
* 充電が切れたら？

バッテリーの残量が少なくなると、ドローンのLEDライトが点滅し、コントローラーが振動し、ブザーが鳴り続けます。

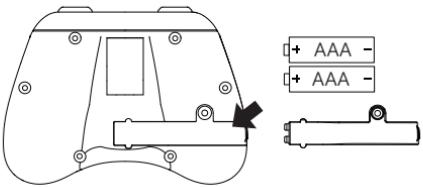
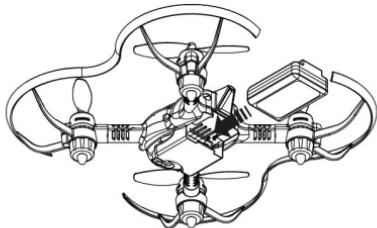
(コントローラーのバッテリーも同様)

バッテリー残量低下の通知があった場合は、直ちにドローンを安全な場所に着陸させ、充電したバッテリーと交換してください。

残量の低下したバッテリーで飛行を続けると、バッテリーの寿命に影響を及ぼす恐れがあります。



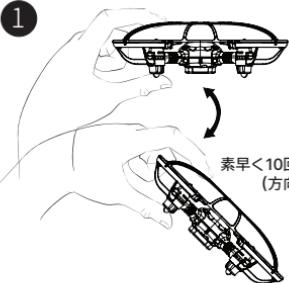
5. バッテリーの挿入方法



*電池は製品に含まれません。

*単4乾電池を使用します。

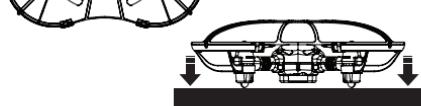
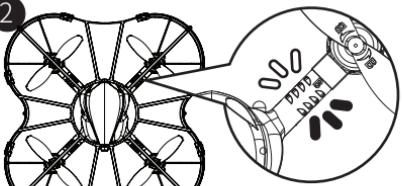
6. リセット・ペアリング



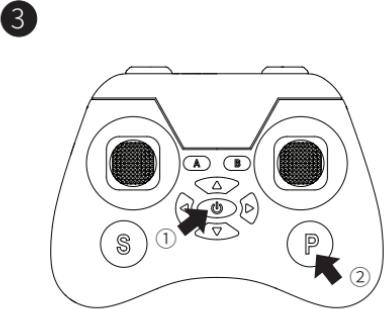
素早く10回以上上下に動かす。
(方向は関係ありません)

ドローンにバッテリーを挿入した後ドローンを持ち、10回以上素早く上下に動かします。

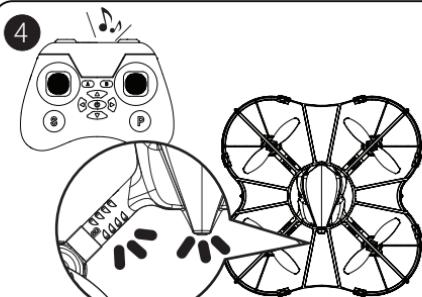
*この作業はバッテリーを取り付けてから
20秒以内に行なう必要があります。



ドローンアームのLEDライトが赤色と青色に
交互に光ったら、ドローンを平らな場所に
置いてください。



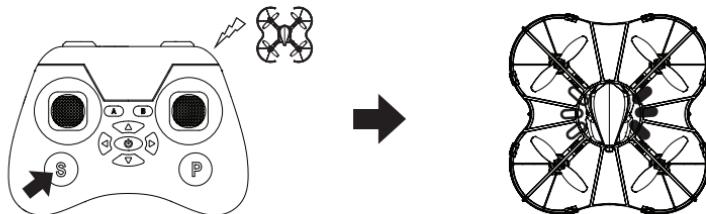
コントローラーの電源をオンにした後（①）、
Pボタン（ペアリングボタン）を3秒以上
長押しします（②）。



コントローラーから「ピーッ」と音が鳴り
ドローンアームと背面のLEDライトが
緑色に点灯するとペアリング完了です。

7. 姿勢制御センサーキャリブレーション

* 姿勢制御センサーは、ドローンが正しい姿勢で飛行するためのセンサーです。ドローンが不安定であったり傾いたりしている場合は姿勢制御センサーの調整を行い、センサーを補正してください。

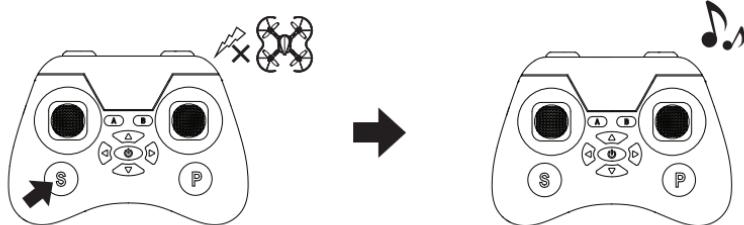


ドローンとコントローラーをペアリングした状態で
コントローラーのSボタン（調整ボタン）を
3秒以上長押ししてください。

コントローラーが「ピーッ」と鳴り
ドローン中央のLEDライトが点滅したら
調整完了です。

8. コントローラーレバーキャリブレーション

* コントローラーレバーの調整は、コントローラーの左右のレバーを補正する作業です。ドローンの飛行中、ドローンの動きとレバーの動きが一致しない場合は、コントローラーレバーの調整を行ってください。



ドローンとコントローラーのペアリングを解除した
状態で、コントローラーのSボタン（調整ボタン）を
3秒以上長押しします。
(バッテリーはドローンから外しておきます。)

コントローラーが1回または2回
鳴れば調整完了です。

9. 異陸方法と着陸方法

*通常はモード2に設定されています

自動離陸・自動着陸



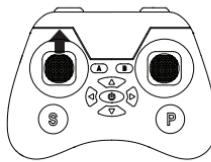
コントローラーの左上にあるLボタン（自動離陸・着陸）を3秒以上長押ししてください。

- ▶着陸状態の場合：自動離陸
- ▶飛行状態の場合：自動着陸

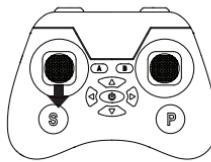
手動による離陸・着陸方法



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。)

着陸している状態で左右両方のレバーを
上図の方向に同時に2秒程度維持

10. 緊急着陸



左レバーを下げる状態で
左上のボタンを押す。

*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。

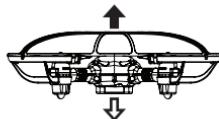
11. 基本的な操縦方法

*通常はモード2に設定されています

上昇・下降

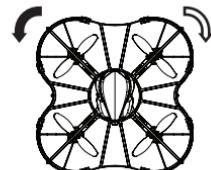
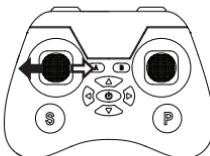
コントローラーの左レバーを上に動かすとドローンが上昇し、下に動かすと下降します。

*離陸と着陸のレバー操作同様



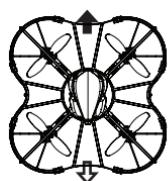
左・右回転

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。



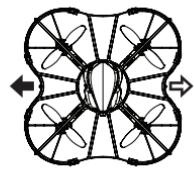
前進・後退

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。



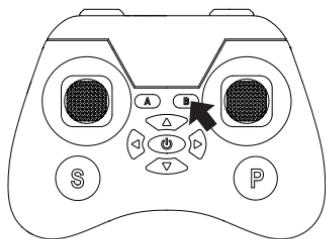
左・右移動

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。



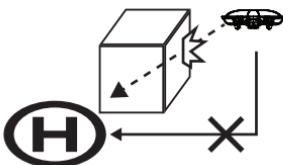
12. 主な機能

12-1. リターン・ホーム機能



コントローラーの両側レバーの間にあるBボタン（リターン・ホームボタン）を1回、2秒以上長押しするとリターン・ホーム機能が作動されます。

* リターン・ホーム機能は、飛行中最初に離陸した場所に最短距離で戻ります。離陸場所と飛行中の位置の間に障害物がある場合、ドローンが衝突して破損する恐れがあります。



12-2. LEDライトの色を変更

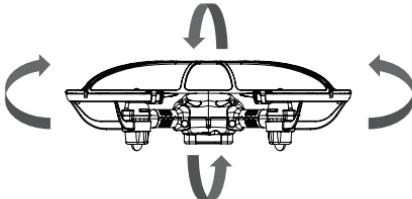
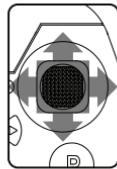


コントローラーの右上にあるRボタン（LEDライト・360度回転ボタン）を短く1回押すことで、ドローンのLEDのライトを変更できます。

[LED ライトの色の順番]

▶ 白色→赤色→緑色→青色→水色→ピンク色→黄色

12-3. 360度回転



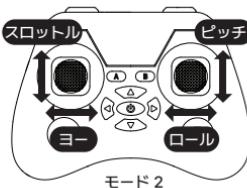
右上Rボタンを長押しします。

12-4. 操縦モード変更



着陸時にトリムボタンを3秒以上長押しする。

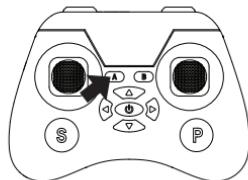
- ◀ボタン（ブザー音1回）：モード1
▶ボタン（ブザー音2回）：モード2



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：左移動・右移動

* 通常はモード2に設定されています。

12-5. ヘッドレスモード



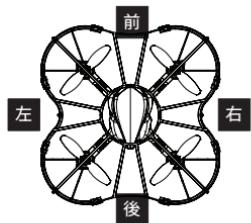
3秒以上長押し

ドローンが着陸した状態で、コントローラーの両側のレバーの間に
あるAボタン（ヘッドレスモード）を3秒以上長押しし、ドローンを
ヘッドレスモードに設定できます。

- ▶2回ブザー音：ヘッドレスモード設定
▶1回のブザー音：ヘッドレスモード解除

* ヘッドレスモード：飛行方向がドローンの離陸時点方向に固定されます。

* ヘッドレスモードでは、コントローラーの両側面にあるLEDライトが点滅します。



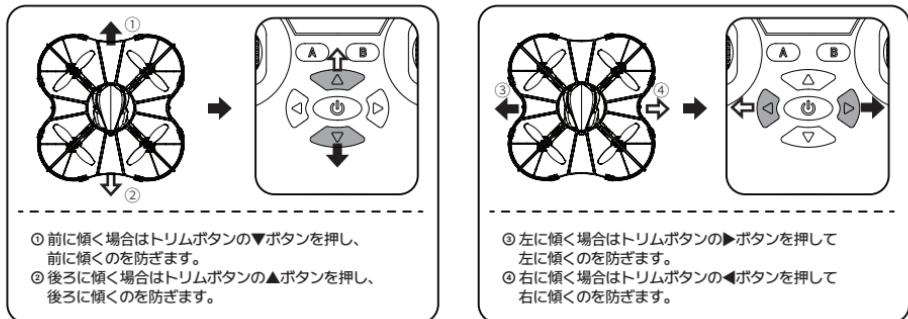
ドローンの方向をリセット

ヘッドレスモードのドローンが飛行中の時、コントローラーの両側
レバーの間にあるAボタン（ヘッドレスモード）を短く押すと、左
図のようにドローンの飛行方向がリセットされます。
そしてドローンが着陸して再度離陸する場合はドローンの飛行方向
が離陸時点の方向にリセットされます。

* この機能は、コントローラーの両側レバーが操作されていない場合のみ機能します。

12-6. トリム設定

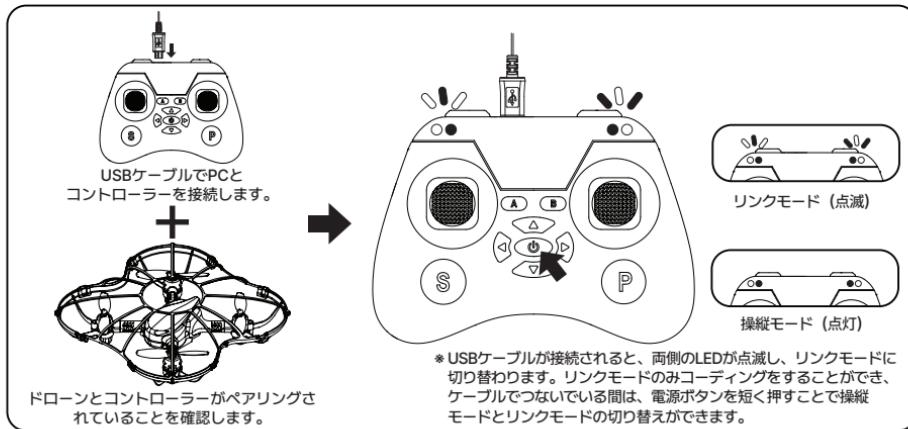
- * ドローンが飛行中、何の操作もなく特定の方向に傾く場合は、操縦機のトリムボタンを使用して傾きを制御します。
- * トリム設定ボタンを押す度にコントローラーからピーッ音が鳴り、トリム設定が最大値に達すると鳴らなくなります。



13. 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



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、ブロックコードでプログラミングを開始する。

*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。

14. 注意事項・メンテナンス方法

- ・本製品に改造又は加工をしないでください。
- ・バッテリーや充電器はリサイクルするか、廃棄物処理法に従って適切に破棄をしてください。
- ・製品を投げたり落としたりしないでください。
- ・取扱説明書をよくお読みの上、十分に理解してご使用ください。
- ・本製品を改造又は分解等をした場合、通常の保証サービスを受けることができない場合があります。

15. 保証について

- ・初期不良を除き、不注意又は故意による破損は有償による修理となります。
 - ・その他、製品の詳細な修理やサポートに関しては販売店の販売条件に準じます。
- 詳しくは販売店にお問合せください。

The logo for AALUX features a stylized, blocky letter 'A' composed of three dark, angular shapes. To the right of the 'A', the word 'AALUX' is written in a clean, sans-serif font, with each letter in a separate block.