

■ XBus 対応サーボ各パラメータの読み込み・設定・書換え機能

XBus 機器の各パラメータの読み込み・設定・書換えが可能です。

■ 送信機でXBUS MODE-Aを選択

【SYSTEM設定】 > 【XBUS SETTING】 > 【MODE-A】 を選択

受信機のXBUS出力ポートにXBUS対応サーボを挿してください。

■ パラメータ設定方法

パラメータを設定する為には、変更したいパラメータにカーソルを合わせ、ダイヤルを押すことで、サーボに設定されたデータを読み込みます。

- データ読み込み前は "----" 表示

■ X.BUS SETTING 2/3
ID: THRO-01
HOLDING: ----
DAMPING: ----
DEAD BAND: ----
BOOST: ----

- データ読み込み後は、サーボに設定されている内容が表示されます。

データを読み込んだ後、数値を変更して、パラメータ値が決まれば "SET" にカーソルを合わせて押すことで、サーボに内容を保存します。

■ X.BUS SETTING 2/3
ID: THRO-01
HOLDING: +00 SET
DAMPING: ----
DEAD BAND: ----
BOOST: ----

- 数値を変更して決定した時点で、その内容でサーボは動作します。

但し、この時点ではパラメータは保存されていません。



- 変更した内容で動作が問題なければ、"SET" でサーボにパラメータを保存します。

■ X.BUS SETTING 2/3
ID: THRO-01
HOLDING: +01 SET
DAMPING: ----
DEAD BAND: ----
BOOST: ----

■ XBusファンクションの説明

XBus対応送信機またはXBUSサーボプログラマーで設定可能な項目は下記表のとおりです。

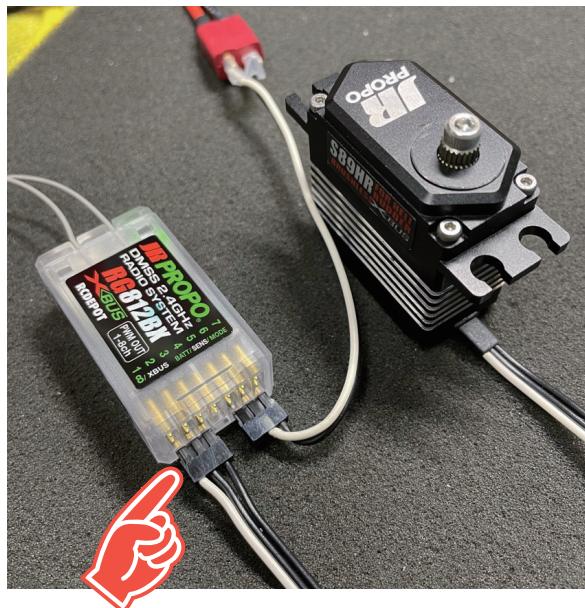
ファンクション各機能			ELITE MATRIX	T14 T44 etc	SERVO RRGM
01	Position ポジション	数値に合わせてサーボが動作します。初期値:1500(900~2100)			●
02	Servo ID サーボID	サーボIDを設定【設定範囲】01～50	●	●	●
03	Sub ID サブID	サブIDを設定【設定範囲】1～4	●	●	●
04	Version バージョン	サーボのソフトウェアバージョンを表示	●		●
05	Model number モデルナンバー	サーボのモデル(機種)を表示	●		●
06	Reverse リバース	サーボ動作方向の逆転設定	●	●	●
07	Neutral ニュートラル	ニュートラル位置の変更(サブトリム)【設定範囲】-600～+600	●	▲	●
08	Holding ホールディング	保持力の増減を設定【設定範囲】-50(柔)～+50(硬)	●	●	●
09	Damping ダンピング	ダンパー特性の設定【設定範囲】-50(柔)～+50(硬)	●	●	●
10	Dead band デッドバンド	不感帯(アソビ)の設定【設定範囲】-20(狭)～+40(広)	●	●	●
11	Boost ブースト	サーボの初動特性の調整【設定範囲】-999(低)～999(高)※	●	●	●
12	Alarm Level アラームレベル	負荷時のアラーム音発信の設定【設定範囲】0(小)～99(大)※	●	●	●
13	Alarm Delay アラームディレイ	負荷後のアラーム音遅延設定【設定範囲】0(短)～5000(長)※	●	●	●
14	Angle Mode アングルモード	動作角の設定【120°】【180°】/【150°】*ELITE / MATRIX / SERVO PGM	●	▲	●
15	Slow Start スロースタート	電源投入時サーボがスティックの位置までスロー動作をする設定	●	●	●
16	Stop Mode ストップモード	信号入力がない時の動作設定【STOP】【HOLD】	●	●	●
17	Interp Mode インターポレイトモード	制御信号に対しての動作設定【ON】滑らか【OFF】俊敏(ジャイロ向)	●		●
18	PWM Mode PWMモード	ニュートラルパルスの設定【1500】【1520】【760】【300】			●
19	SyncroMode シンクロモード	サーボ同調設定※シンクロモード対応サーボのみ			●

★設定した各ファンクションはサーボにメモリされます。設定値はPWM制御時でも有効です。

★XBUS PWMコンバータの設定を初期化する際はXBUS対応受信機と送信機をご使用ください。

受信機の接続について

XBUSプログラマブル対応サーボのパラメーター調整を行う為には、XBUS対応受信機のXBUS出力ポートにサーボを接続してください。



例) RG812BXの場合

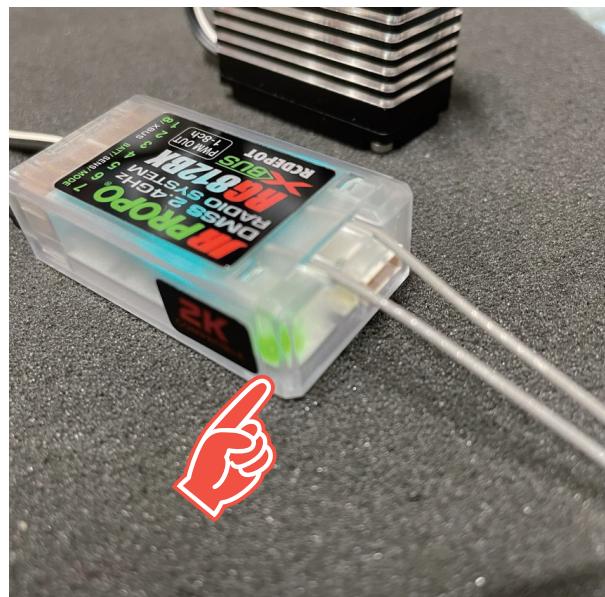
<<< XBUSサーボと通信ができない場合は以下のことをご確認ください。>>>

● 受信機がXBUS出力モードになっているか確認

受信機がXBUS出力モードになっているか確認するには本体に「緑色」のLEDが点灯しているか消灯しているかで判断できます。

【緑LED点灯】 XBUS出力モード

【緑LED消灯】 PWM出力モード
※RG812BXの場合は"8ch出力"



例) RG812BXの場合

● 上記以外で「TIME OUT」のアラートが出る場合はサーボIDが合っていない場合があります。

※出荷時のサーボIDは 【01-01】 または 【THRO-01】