

! この取扱説明書は製品の重要な一部であり、大切な情報や安全に関する事項を含みます。必ず安全な場所に保管して紛失させないでください。

1. 機能紹介

	RX-7-DR M-LINK	RX-9-DR M-LINK
Order No.	# 5 5811	# 5 5812
信号受信方式	2.4 GHz FHSS M-LINK スペクトラム拡散式周波数ホッピング MULTIPLEX-LINK	
サーボチャンネル数	7	9
サーボ信号レスポンス	高速レスポンス: 14 mSec スタンダードレスポンス: 21 mSec	
サーボ信号分解能	12-bit AD, 3872 ステップ	
消費電流	約. 60 mA (サーボ除く)	
アンテナ寸法	全長 : 20 cm (2 本) シールドケーブル長 : 17 cm 先端アンテナ長 : 30mm	
動作電圧範囲	3.5 V~9.0 V → 4N~ 6N-NiCd / NiMH (NiXX) → 2S LiPo	
動作温度範囲	- 20°C ~ + 55°C	
重量	19 g	
寸法	49.0 x 34.0 x 11.5 mm (突起除く)	

2. 特徴

- あらゆる機体を考慮して開発された MULTIPLEX 2.4 GHz M-LINK テクノロジーを搭載、最新ロボットで製造された高品質、高信頼。
- デュアルレシーバ
信号は向ける方向によって変化します。環境の影響を最小限に抑える為各レシーバは並列に動作する完全な受信回路を備えていますので(アンテナダイバシティ)信号の最高品質を保ちます。
- 信号を強力に増幅するプリアンプを搭載。最高の感度を誇ります。
- サーボコネクタは横向きのインライン配置。
- 電波障害時のホールド&フェイルセーフ 機能搭載。
- セットアップボタン及び LED にてバインド、フェイルセーフ and RESET の操作情報を表示。
- テレメトリー機能による機体からのフィードバック機能搭載。受信機バッテリー電圧及び電波リンク品質表示を標準搭載。外部の各種センサーを接続するためのセンサー・パス・インタフェース装備。
- 2 台の受信機を接続する事も可能です。
(ダイバシティ・リード (# 8 5070) が必要になります)
- 電圧や信号エラーのエラー回数のデータロガーカウンター。
- MULTImate (# 8 2094)** 接続対応。
- PC インターフェースにより、PC 接続可能。
- RX DataManager PC** インターフェースを使用し、送信機のアップデートや設定の変更 が可能です。
-
-

- 安全にお使いいただくために
- ! 受信機を使用する前に説明書を必ず全部お読みください。
- ! 受信機は(→ 4.)で記載されている以外の目的に使用しないでください。
- ! 電源は十分な充電容量があることを確認してください(→ 6.).
- ! メカ搭載手順の注意事項をお守りください(→ 18.).
- ! 定期的に距離テストを行ってください(→ 13.).

3. 使用目的

RX-7-DR M-LINK と RX-9-DR M-LINK 2.4GHz のレシーバ (RX-7/9-DR M-LINK) は、ホビー専用のラジオコントロール受信機です。実車自動車又は産業用機器等にご使用することは禁止されていますのでご了承ください。

4. 互換性

RX-7/9-DR M-LINK 2.4GHz の受信機は、MULTIPLEX M-LINK 技術を駆使した送信機 (以下のリストを参考ください) とのみが組み合わせ可能です。

- **ROYALpro 7, 9** 及び **16 M-LINK**.
- ファームウェアのバージョン V3.xx 及び HFM4 M-LINK 2.4 GHz の RF モジュールを搭載した ROYALLevo または pro7, 9, 12
- R PROFImc3010、HFM3 M-LINK と 3030 と 4000
2.4 GHz の RF モジュール
- **COCKPIT SX M-LINK**.
- HFMx M-LINK 2.4 GHz の RF モジュールを搭載・MULTIPLEX トランスミッタ.

! *注意:

本書では ROYALLevo、ROYALpro、と PROFImc3010、3030 及び 4000 は 2.4 GHz の M-LINK バージョンバージョンのことをさしています。

5. (重要) 受信機の電源

RX-7/9-DR M-LINK 受信機は広範囲の電圧 (3.5~9.0V) で使用することができます。例: 4~6セルの NiXX や 2S LiPo のような受信機バッテリーがご使用頂けます。

! 注意: 4~6セルの NiXX バッテリー、又は、2S LiPo バッテリーを使用する場合、システムに接続されているすべてのサーボ、ジャイロおよびその他の製品がお使いの電圧に対応しているかどうかを確認してください。

! 注意: 電源供給が十分であることを確認する。
安全のため、受信機側電源が良好な状態で十分な容量であることを確認した上でモデルの操作を行ってください。

- 適切な容量と高品質な受信機用バッテリーを使用してください。充電時のセルバランス、管理と十分な充電を行なってください。
- すべてのケーブルが適切な太さであることを確認し配線をできるだけ短くして、コネクタ接続はなるべく使用しないようにしてください。
- 必ず高容量で高品質のスイッチハーネスを使用してください。
- 電源電圧低下は (数ミリ秒であれば) 受信機に悪影響はないです。3.5 V 以下になった電圧低下は、受信機のリセット動作を引き起こす可能性があります。フラットに近い状態のバッテリー、ケーブルが不十分な断面、低品質のコネクタケーブルの使用、BEC システムのオーバーロード又は故障がないかを確認してください。

6. 受信機の接続方法




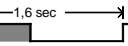
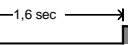
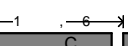
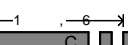

このレシーバ受信機は、主要RCメーカー（HITEC、双葉電子、三和電子、JR）で使用されるUNIコネクタシステムを採用しています。受信機のソケットは、次のようにマークされています。

1, 2, 3 ... 7 (... 9)	サーボソケット、チャンネル 1、2、3... 7 (...9)。 Alternatively：受信機用バッテリーソケット。
B	RX-7-DR M-LINK の場合： 受信機バッテリーソケット (また、サーボソケット 1...7 に接続することができます)。 セキュリティ強化（二重構造）：導体断面 x 2、接触面の数 x 2 倍。
B/D	受信機用バッテリーソケット (また、サーボソケットに接続することができます 1...7 (... 9)) セキュリティ強化（二重構造）：導体断面 x 2、接触面の数 x 2 倍。 PC・ダイバシティケーブル/MULTIMATE 用ソケット。
SENSOR	外部センサ用ソケット

！ 受信機用バッテリー、サーボ、スピードコントローラ、センサ、等を接続する場合、コネクタの極性を充分に確認して差し込んでください。専用ケーブルを使用しない場合はピンの極性を確認し、ご使用ください。(受信機上のマークを参照してください)

7.初めての使用・機能

7.1LED の表示コード

LED コード	説明
LED Code 0 	バッテリー電圧低下
LED Code 1 	送信機の信号がありません
LED Code 2 	バインド進行中
LED Code 3 	通常の受信動作、エラーなし
LED Code 5 	確認時の表示信号
L E 	エラー (1~19)
L E 	エラー (20~49)
LED Code 8 	エラー (>= 50)

8.1 セットボタンの役割

受信機の上面にセットボタンがありますので、押しながら電源を入れると、バインドが開始されます(➔ 8.3).

受信モードでは、SET ボタンはバインド以外に二つの機能に使用することができます。ボタンを押す時間の長さによって機能が変わります。

エラーカウンタまたは FAIL-SAFE の設定の保存

SET ボタンを 0.5~1 秒押します(➔ 8.8 and ➔ 8.5).

工場出荷時の初期設定に受信機をリセット

SET ボタンを 10 秒間以上押し続けます (➔ 8.6)

SET ボタンを 押す	< 2 秒	2 ~ 10 秒	> 10 秒
LED	OFF	ON	OFF
Purpose	エラーカウンタ または FAIL- SAFE の設定の 保存		工場出荷時の デフォルト設 定に受信機を リセット

！ 注意:

保存の完了時、確認の為 LED が点滅します(LED code 5 ➔ 8.1).

8.2 バインド

バインドとは受信機を送信機の ID に合わせる作業です。

！ 注意:

バインド手順の作業中はサーボ用コネクタに出力される信号は OFF になりますのでサーボが動く心配はありません。万が一の場合に備えて、パワーシステムから十分な距離を置いてバインドをおこなってください。

バインドは以下の場合に必要なとなります

- 初めて受信機を使用するとき (➔ 8.3.1).
- 受信機がリセットされた後(➔ 8.6).
- "高速応答 (Fast Response)" モードに変更された後。詳細は M-LINK 送信機又は M-LINK RF モジュールに付属してきた資料をご参考ください。
- 送信機周波数設定が変更になったとき。詳細は M-LINK 送信機又は M-LINK RF モジュール (France mode) に付属してきた資料をご参考ください。
- 別の M-LINK 送信機と組み合わせてご使用になる場合。

8.3.1 バインドの手順

- まず、送信機と受信機両方をバインドモードに設定します。
 - 送信機と受信機のアンテナを近づけてください。
 - バインドモードで送信機の電源を入れます。
(お使いの M-LINK 送信機又は M-LINK RF モジュールに付属の取扱説明書を参照してください)。
 - バインドモードで RX-7-DR M-LINK 受信機を電源 ON にします。
 - 受信機上面にあるセットボタンを先の細いドライバー等で押し込み、そのまま押し込んだ状態を維持します(➔ 8.2).
 - 受信機の電源を入れます又はバッテリーを接続します。
 - バインド手順の実行時、受信機の LED は高速で点滅します。
 - セットボタンを放します。

！ 注意: バインドプロセスは、受信機を初めて使用するとき及びリセット後はセットボタンを押さなくても自動的に開始されます。

- 送信機と受信機がバインドされる時、自動的に両方はノーマルモードに切り替わります(➔ 8.4):

➔ 受信機の LED がゆっくり点滅します。
(LED code 3 ➔ 8.1).

！ 注意: バインド処理は通常数秒で完了します。

8.3.2 バインドプロセス：バインド中のトラブル対策：

完了しない：

バインド中、数秒立っても受信機の LED が高速で点滅し続ける。

原因：

M-LINK 信号が弱いまたは、検出されない。

解決策：

- お使いの送信機のアンテナと受信機部の距離を近くする。
- お使いの送信機がバインドモードで動作しているか確認。
- バインド手順を繰り返します。

8.3 電源スイッチの操作手順。**8.4.1 電源のリセット手順****M-LINK RC システムを ON に切り替えるには、下記手順を使用してください。：**

1. 送信機の電源を入れます。
2. 受信機の電源を入れます。

受信機の LED はゆっくりと均等に点滅します。

(LED code 3 → 8.1):

⇒ M-LINK 信号が受信されている、RC システムが使用できるようになります。

M-LINK RC システムをオフにするには、下記手順を使用してください。：

1. 受信機の電源を切ります
2. 送信機の電源をきります。

8.4.2 電源を入れる時の不具合の特定と修正

不処理：

受信機の電源を入れる時 LED は常に点灯しますが (LED code 1 → 8.1), 点滅しない。

Cause:

M-LINK 信号の検出が出来ない

解決策：

- 送信機の電源は入っていますか？
- 送信機は M-LINK 信号を送信していますか？
- 送信機と受信機はバインドされていますか？
- 受信機のリセットを行いましたか？ (→ 8.2, → 8.6)
- 'Fast Response'モード (→ 8.3) 又は 'France'モード (→ 8.3) の設定は変更しましたか？

エラー：

受信機の電源を入れても LED が光らない。

(LED code 0 → 8.1).

原因：

受信機の動作に必要な電圧が足りない。

解決策：

- バッテリーの充電をおこなってください。

8.4 ホールド及びフェールセーフ

送信機の信号が検出されない場合、または受信データが破損している場合には信号損失を埋めるため最後の有効サーボ情報 (HOLD モード) がサーボに送られます。

ノイズが発生してフェールセーフが起動した場合、サーボはホールド期間の終了時に設定された位置に移動します。信号が再び検出されると、フェールセーフモードは解除されます。

HOLD の出荷時初期設定時間は 0.75 秒です。MULTImate または PC プログラム RX データ-Manager (→ 11.) or the PC program **RX Data-Manager** (→ 11.) を使用してホールド時間は好みの長さに調節設定できます。

受信機の初期状態又はリセット後ではフェールセーフは OFF になっています。フェールセーフを有効にするには、受信機の SET ボタンを使

用してください。又は、受信機の種類によっては無線信号により有効にできません。

フェールセーフを無効にしたい場合は、受信機を初期状態に戻す必要があります。(RESET → 8.6). リセット後には、バインドを必ずおこなってください。(→ 8.3)!

！注意：安全の為、フェールセーフは常に有効にしてください。安全上、必ずフェールセーフモードを有効にしてから飛行を行ってください。フェールセーフ設定は、機体を限り無く安全な状態に戻るように設定してください。(例：エンジンアイドリング状態、モーターOFF、各舵をニュートラル状態に設定、着陸用フラップを下げる。**フェールセーフの設定を選択する：**

1. 受信機の LED は正常状態に点灯しているか確認してください (LED code 3 → 8.1).

エラーが発生した場合：受信機の電源を OFF にしてください。

3. フェールセーフ位置は受信機を使用してサーボ及びスピードコントローラーの位置を定義してください。すべてのサーボを好みの位置に設定したら、セットボタンを (0.5~1 秒) 押します。LED が点滅したら (LED code 5 → 8.1) フェールセーフ設定は完了です。

フェールセーフ設定位置をテストする：

フェールセーフポジション以外の位置にスティックレバーを移動して送信機の電源を切ります：サーボはすべて 0.75 秒程ホールドモードに切り替わり以前定義したサーボの位置はフェールセーフポジションに移動します。

フェールセーフポジションは機体の変更によって再設定する必要があります。フェールセーフの位置にずれがないか最新設定を確認してから飛行をおこなってください。

！ フェールセーフ機能をチェック：

受信機の電源を切った状態でフェールセーフ機能をテストすることができます。注意：FAIL-SAFE の設定に誤りがある場合、モーターが起動することがありますのでケガをしないよう十分に注意をしてください。

デフォルト設定でフェールセーフモードは 16 秒間起動し、サーボへの信号を停止します。MULTImate または RX DataManager を使用して設定秒数を変更することができます。(→ 11.).

信号の停止を避けるため、アナログサーボや一部のデジタルサーボ (手順を参照) "ソフト"状態を維持します。最新のスピードコントローラーはシャットダウンするようになっていますが、一部のデジタルサーボは、"ハード"状態を維持し、最後の設定位置を維持します。

MULTImate または RX DataManager のフェールセーフ制御機能は各サーボに制御信号を送ることが出来ます。例：スロットルアイドリングのみ OFF、他の全てのサーボ=ホールド

8.5 工場出荷時の初期設定にリセット

受信機の設定は工場出荷時の初期設定にリセットすることができます。これを行う場合は、バインド情報やフェールセーフ情報や他すべての情報は消えます。

セットボタンを 10 秒押し続け、LED の光が消え、2 秒後に再び点灯します 10 秒後に再び消えます。

リセットが完了しましたら、LED は確認信号を表示 (LED code 5 → 8.1) バインドモードに切り替わります。

！注意：受信機がバインドモード中はリセットすることはできません。 (高速に LED が点滅)

8.6 工場出荷時の初期設定表

パラメーター	初期設定値	MULTimate* and RX DataManager* を使用した個別設定。
低電圧検出 (エラーカウンター)	4.5 V	設定可能
ホールド時間	0.75 秒	設定可能
フェイルセーフ信号持続時間	16 秒	設定可能
フェイルセーフ機能	Off	各チャンネルを個別に制御可能
受信機ネーム	イニシャル ID	最大文字数：12
受信機電圧表示アドレス	0	設定可能
通信リンク状況表示アドレス	1	設定可能

(→ 11.)参照。

8.7 エラーカウンター

エラーカウンターは二つの種類があります：低電圧及び信号エラーです。受信機の LED は、エラーが検出された時の合計秒数を示します。着陸後、セットボタンを使用しエラーログを保存することができます。(→ 8.2) 保存されたエラーを再度表示することもできます。(→ 11.)

1. 動作電圧エラー

例：バッテリー電圧の変動、ケーブルワイヤーの劣化、不十分なケーブルの断面積、太さ等。

初期設定のエラーカウントは 4.5 V 以下のすべての電圧低下を記憶します（記憶する電圧レベルは MULTimate または RX DataManager を使用して変更することができます→ 11.)

2. 信号エラー

エラー信号の数は M-LINK の信号パケットへのノイズも含まれています。電源ユニット、アンテナの障害、等の問題の可能性がありません

信号エラーは、ほぼすべてのフライトに記録されます。ほとんどの場合、パイロットは気づくことはありませんが、非常に敏感なエラーカウンタによって記録されます。

エラーカウンタは強力なツールです。ノイズの識別や原因がより明らかになってきますので、定期的に分析し、有効的な利用をおすすめします。

！ 3.5V 以下の電圧低下は受信機のリセットを引き起こします。その場合、エラーカウンターのデータは失われます。

！ エラーカウンターデータは次回の保存時まで保存されます。

9. テレメトリ/フィードバック機能

テレメトリ対応 RX-7-DR M-LINK と RX-9-DR M-LINK 2.4GHz 受信機は、送信機との相互通信リンクで情報を交わします。

バッテリー電圧状態や、信号の品質情報を受信機側から受けることができます。また、幅広いテレメトリ情報を送信出来るようにセンサーソケットに接続された計 16 個の外部 M-LINK センサーも使用することができます。

！ 注意：

M-LINK 送信機または RF モジュールによってテレメトリ情報の受信方法は異なります。

外部の M-LINK センサーは、次の通りです：：

- 電圧センサー (# 8 5400).
- 温度センサー (# 8 5402).
- 電流センサー：
最大 100 A (# 8 5401) 又は 最大 35 / 60 A (# 8 5403).
- 回転計：
光学 Optical (# 8 5414) 又は 磁石 magnetic (# 8 5415).
- パリオ/高度センサー (# 8 5416).

様々なセンサーの接続方法や操作方法（測定範囲、アドレスの割り当て、警告レベルの値設定、表示方法、は MULTimate に付属した説明書をご参考ください。

10. レシーバーモード

7. MULTIPLEX RX-7/9-DR M-LINK 受信機は"デュアルレシーバー" ("DR") として知られています。各レシーバは並列に動作する完全なる受信回路を備えていますのでダイバシティリードを使用しただけにより、(# 85070) 最大 4 個の高周波受信回路を使用することができます。
8. 4 個の受信部は信号を識別し、「フォーダイバシティ」を実現しています。このセクションでは、「フォーダイバシティ」をツーレシーバーモードといいます。
9. ツーレシーバーモードは様々な MULTIPLEX M-LINK レシーバーに搭載されています。ツーレシーバーモード対応の M-LINK 受信機同士をつなげて使用することも可能です。
10. (例：1×RX-16-DR プロ M-LINK と 1×RX-7-DR M-LINK の接続)。
11. 受信感度は四つの受信回路を使用することにより、信号の受信パフォーマンスの向上につながります。環境の変化でも必ず 1 個の受信回路は送信機との通信を確保出来ます。ツーレシーバーモードによって安全基準の改良が実現し大型の機体にお勧めします。

11. MULTIMATE 及び PC 用 RX DATAMANAGER アプリ

すべての MULTIPLEX M-LINK の受信機は最新のマイクロコントローラ構造になっています。(FLASH technology). **RX DataManager** を使用するには M-LINK 受信機の使用、**MULTimate (# 8 2094)** 又は専用リード (**# 8 5149**) を使用してパソコンやノートパソコンに接続ができます。(操作方法はレシーバーに付属している資料をご参考ください)

RX DataManager は MULTIPLEX のウェブサイト (www.multiplex-rc.de) から無料でダウンロードできます。

プログラム内容については以下の項目をご参考ください。

- 受信機の機能拡張：各チャンネルのホールド機能又はフェイルセーフ機能の時間設定が可能になります。
- エラーカウンター及びエラーメモリーの確認
電圧又は信号のエラーカウントが個別に確認が出来ます。
- 受信機のバッテリー電圧や信号品質(0 - 15)のセンサーアドレスの割り当てが自在にできます。
- 受信機名をつけることができます。(最大 12 文字)
- **RX DataManager** のプログラムのファームウェアアップデートも可能です。

12. 機体搭載上の重要な注意

- エンジン機では振動吸収スポンジ等を使用し受信機を振動から守ってください。
- 受信機は電動モーター、ガソリンエンジン、電動モーター用スピードコントローラー、又は動力用バッテリーから最低 150mm以上離れた位置に設置してください。アンテナも同様にこれらの部品から可能な限り離してご設置ください。
- 受信機の位置は電気伝導部品からなるべく遠く離して設置してください。二本のアンテナは 90 度の角度をつけお互いの距離は出来るだけ離れた位置に設置してください。
- モデルの胴体に導電性材料（例えば、カーボン）が含まれている場合、アンテナの有効な部分（先端から 30 ミリ）が必ず機体の外に出ている事を確認してからご使用ください。
- 金属性ホイル、カーボンファイバー、金属塗料などの導電性材料を持つ部品は電波の遮蔽効果があるので、受信機のアンテナは出来るだけ離れた位置に設置してください。
- アンテナ又はアンテナのシールドケーブルは絶対に改造しないでください。アンテナ交換は個人で行わないでください。
- アンテナは導電性部品、高電圧ケーブル又はサーボリード線と平行に設置しないでください。
- A~Dのイラストを参考にして搭載を行ってください。(→ 18., A - D)!
- スピードコントローラー、モーター又はバッテリーに接続された高電流ケーブルはできるだけ短くする必要があります。
- ダイオードベースのバッテリーバックアップを使用している場合 PeakFilter をお使いください。(# 8 5180).
- 信号の受信品質は特殊なフェライトリング(# 8 5146)または抑制フィルタリード(# 8 5057)をスピードコントローラーのケーブルに設置することにより品質向上が図れます。従来の電動モーター（ブラシ式）にはノイズキラーをお勧めします。(サブレッサセット # 8 5020)

13. 距離テスト

2.4 GHz システムでもノイズは発生します。ノイズを迅速に感知し、より信頼性の高いシステムを実現するために定期的な距離チェックを行って下さい。

新しい部品、または既存の部品を交換や追加をした場合。
墜落またはハードランディングで使用していた部品を再利用する時。
以前フライトで問題が発生した場合。

重要:
距離チェックを行うときはモデルや他の人に負担を掛けないよう必ず二人で行って下さい。
距離チェックは他の送信機が周辺に場所で行って下さい。

距離チェックの方法:

1. 送信機で"距離チェックモード"を選択してください。(送信機又はRFモジュールに付属してきた取扱説明書を参照してください)。
受信機と送信機の両方のアンテナはお互いに見える距離にて距離チェックを行って下さい。
機体と送信機は必ず地面から1メートルの高さで行って下さい。
2. 最小出力モードでチェックを行う場合、RX-7-DR M-LINKのチェック範囲の送信機から機体までの距離は100メートルです。100メートルを超えるとサーボの動きに異変が生じます。
送信機の種類によっては自動サーボテスト機能を備えているものがあります。この機能をアクティブにしてテストを行うことをお勧めします。サーボ別にテストを行うことによって、より安定した動きを受信範囲内に設定することができます。

重要:

初めて距離チェックを行う場合、モーターはオフに設定して行って下さい。機体を様々なポジションでテストし、受信機のアンテナの位置を変えながら最適な位置を特定してください。
二度目の距離チェックを行う時、モーター回転に影響がないかを確認してください。影響がある場合はノイズ原因を特定し（モーター、受信機側のシステムと電源の配置、振動など）対策をとってください。

14. アンテナの交換

12. **RX-7-DR M-LINK** についてくるアンテナケーブルの長さはほとんどのアプリケーションに使うには十分な長さです。
13. **!注意:** アンテナの交換改造は特別な工具と適切な専門知識が必要になります。個人でのアンテナ交換は受信品質に悪影響を与える可能性がありますので必ず個人でアンテナの交換を行わないでください!
14. **!注意:** アンテナの先端部分から 30mm 又はシールドケーブルが破損した場合アンテナ本体の取替えが必要になります。



この製品は欧州の整合規格の元で製造された機器です。ECの安全規格を元に設計され、安全基準を満たしたものです。

CE規格との適合書は www.multiplex-rc.de の DOWNLOAD メニューの PRODUKTINFOS から PDF でダウンロードできます。

15. 製品の廃棄について

右のマークが付いている電子機器は専用な処理方法が必要です。

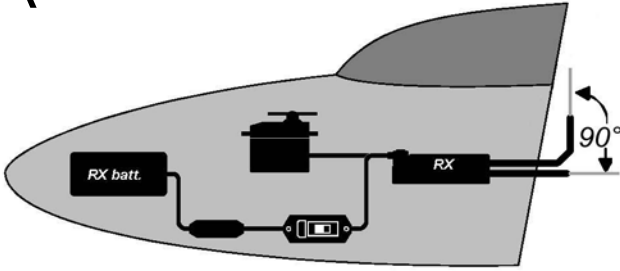


EU諸国では電子機器は一般廃棄物処理業を通しての処理は行えません。電気・電子機器の廃棄に関する欧州議会及び理事会指令に基づいて破棄する必要があります。本製品を廃棄したい場合は、日本国内の法律等に従って廃棄処理をしてください。又は、リサイクルセンターに持ち込み、無償で処理が行えますのでご利用ください。

不要な製品を正しい場所に戻すことによって、自然環境の保護に貢献できます。

16. 推奨：受信機搭載例とアンテナ配置

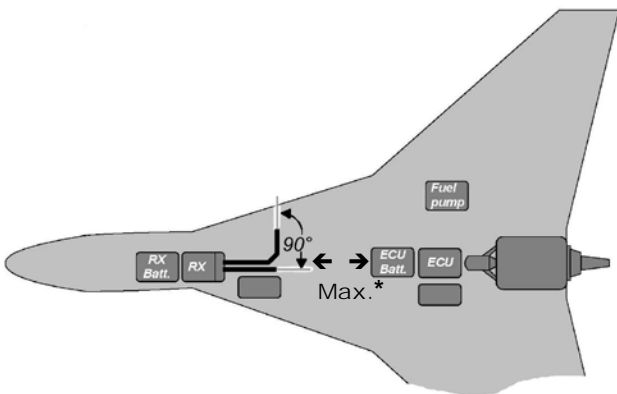
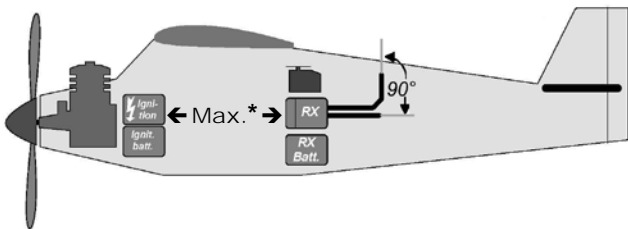
A



B



C



*Max. = 可能な限り離してください。

お問い合わせ先・修理サポート窓口

〒133-0057 東京都江戸川区西小岩 1-30-10 1F
株式会社ハイテックマルチプレックスジャパン カスタマーサポート

TEL:050-5519-4989

■営業時間/月～金曜日（祝祭日を除く）10:30～12:30 13:30～16:30

※修理品を弊社へお送り頂く場合、必ず事前に修理品を送る旨
をお電話でご連絡下さいませお願いいたします。事前連絡
無く直接お送り頂いた場合、製品の紛失、作業の大幅な遅れ
等の原因ともなりかねません。大変恐れ入りますが、連絡無し
にお送り頂いた物に関しましては送料をお客様負担とさせて
頂きますのでご了承下さい。