

MULTIPLEX

DogFighter ドッグファイター キット & RRキット

組立て補助説明書

※当説明書はキットに同梱されている各国語版の説明書のイラストを参照しながらお読みください。
各国語版の「GB」のページ(P14~19)が英語表記です。イラストは、P8~13です。
RRキットはP12のAbb29以降を御参照ください。

この度はマルチプレックス社製品をお買い上げいただきまして、誠にありがとうございます。ラジコン飛行機は取り扱いを誤ると自分、及び他人に危害を及ぼす可能性が常にある事を忘れずに最大限の注意を払い、飛行をお楽しみください。また必ずラジコン保険に加入して万一の事故に備えてください。

警告 注意 安全のための確認

- 1) 本機体は速度の速い機体です。全くの初心者の単独飛行は困難です。
必ず経験者の指導のもとに機体の点検と飛行練習を受けてください。
- 2) 各フライト前には必ず各部を慎重に点検してください。
モーターとプロペラの取り付け、翼の取り付け状態、重心位置の確認、各舵の動作状況、無線機のチェック等、安全に配慮した機体の点検を怠らないでください。特に飛行場に到着した時や激しい着陸の後には翼がズレたり搭載物が移動している可能性があります。
- 3) 動力用のバッテリーのコネクターを接続する前に必ず送信機のスイッチをONにしてモーターコントロールスティック等が必ずOFF状態にある事を確認してから機体側の動力用バッテリーを接続してください。
守らないと最悪の場合、勝手にモーターが回転して危険な状態になります。
モーターのスピードコントローラーの取り扱いにも熟知しておいてください。
- 4) 機体を持つ時は受信機スイッチのON-OFFに関わらず、プロペラに触れないように保持してください。
万一のプロペラの回転に注意してください。
- 5) 機体を手投げする時は人に向けてはいけません。人を背後にした向きで手投げしてください。
飛行中は人や建物、動物に向けて飛行させてはいけません。
- 6) 飛行後のモーターは高温になっています。必ずモーターが冷えてから次の飛行を行なってください。
熱いうちに飛行させますとモーターの寿命が短くなり、パワーが低下します。
モーターの温度を確かめるときは火傷に注意してください。

●キット内容のチェック

各国語版の説明書P26のパーツリストに沿って欠品がないか調べます。
もし欠品や破損品がある場合は ハイテックマルチプレックスジャパン迄ご連絡下さい。

●推奨搭載メカなど

・送信機: AURORA9

・受信機: Hitec OPTIMA7

Hitec OPTIMA9

Minima6

・サーボ: Hitec HS-55又はHS5055MG

3個又は4個(ラダー用)

15cmサーボ延長コード 2本

●パワーユニット

ドッグファイター用パワーユニット(品番332656)

・モーター: (KV1130)

・プロペラ: 10x7ペラ

・スピードコントローラー: 容量40A

・スピナー: 62mm

●動力用バッテリー: 3セル2000mAh~2500mAh

●機体データ

・全長 882mm

・全幅 812mm

- ・翼面積(FAI) 19.07 dm²
- ・重量 850 g
- ・翼面荷重 最小34 g/dm²

●接着剤

当製品の素材はELAPOR Formです。EPPに似てシンナー溶剤に溶けにくい性質がありますがわずかに溶けます。ELAPOR Form同士の接着には中粘度または高粘度の瞬間接着剤と硬化促進剤を使用してください。あるいはEPP専用接着剤を推奨します。硬化して固くなるエポキシ接着剤はあまり適しません。

墜落の激しいショックで剥離する場合があります。これを防ぐ為には接合面の表面を削り落とす意味でサンディングをして表面を荒らすと接着剤が染み込み、効果的です。硬化しても多少弾力のある接着剤の方が有効です。

ELAPOR Formと成型プラ部品の接着は中粘度の瞬間接着剤(プラ側)と硬化促進剤(ELAPOR Form側)が有効です。ELAPOR Form側は硬化促進剤を塗布する前にエンジンシンナーで表面を荒らして乾燥した後に塗布します。

注意:瞬間接着剤は目に入ると危険ですので作業中はゴーグルで目を保護してください。

以下は各国語版の説明書イラストに沿って説明します。(P26~30)

・図1、2 (Abb,1、2)

全体の構成パーツです。

・図3、4、(Abb,3、4、)

左右の胴体に補強用パイプを内側の溝に接着します。

モーターマウントとキャンピーキャッチも同時に接着します。

注意:補強用パイプを接着する時に胴体が反らないように定板の上で作業してください。

・図5、6 (Abb,5、6)

ウイングボルト取り付け台座を組み立て右側胴体に接着します。

・図7、8 (Abb,7、8)

ラダーを稼働させる場合の説明です。

ヒンジ部分を切らないように気をつけて図のように三角形の固定部分を左右両側取り除き、サーボ挿入スペース部分もカットします。

・図9、10 (Abb,9、10)

サーボマウントフレームを接着します。

ラダーも稼働させる場合は右側のフレームも接着します。

・図11、12 (Abb,13、14)

エレベーターサーボならびにラダーサーボ(オプション)を取り付けます。

・図13、14、15 (Abb,13、14、15)

ラダーとエレベーターホーンを図のように組み立て接着します。

・図16(Abb,16)

左右の胴体を接着します。曲がらないように注意してください。

・図17、18(Abb,17、18)

水平尾翼を接着し、ラダーのある隙間部分を埋めます。

大きさを確認してから、接着します。

・図19、20 (Abb,19、20)

エレベーター、ラダー用ロッドを装着します。

・図21 (Abb,21)

バッテリー固定用のプラスチックパーツをベルクロを装着して接着します。

・図22、23、24。(Abb,22、23、24)

主翼補強用のスパーとロッドを図のように接着します。

・図25 (Abb,25)

ウイングボルト受けのプラスチックパーツを接着します。

・図26 (Abb,26)

左右のエロンサーボをホットボンド又はエポキシ接着剤で固定しエロンホーンを図のように組み立て接着します。

・図27、28 (Abb,27、28)

左右のエロンリンケージロッドを装着し、リンケージカバーを接着します。

- ・図30, 31 (Abb,30, 31)
モーターマウントプレートに4本のネジでモーターを固定し胴体のモーターマウントに固定します。
自動的に推奨する1.5°のダウンスラストがつきます。
- ・図32, 33 (Abb,33, 34)
プロペラおよびスピナーを装着します。
スピナーはプラスチックパーツのフランジにかかるように装着します。
- ・図34 (Abb,34)
キャノピーロックを接着します。
- ・図36 (Abb,36)

重心位置は主翼の前縁から68ミリです。印を主翼につけてください。
バッテリー等を移動してフライト前に確認してください

エルロン、エレベーター、ラダーの動作量です。
エルロン 上14ミリ、下8ミリ
エレベーター 上下7ミリ
ラダー 左右20ミリ

付属しているシール等を箱の写真等を参考にして仕上げてください。本機体の素材はシールののりが付きにくい素材です。先にエンジンシンナーを布に含ませて拭いて表面を軽く荒らします。この作業は最大30秒以内にしてください。

株式会社 ハイテックマルチプレックスジャパン <http://www.hitecrd.co.jp>
〒133-0057 東京都江戸川区西小岩1-30-10-1F
電話:050-5519-4989 お問い合わせフォーム:<http://hitecrd.co.jp/mailform/>

当製品は改良の為に予告なく内容を変更することがあります、予めご了承ください。

BL-40 ブレシレスモーター用スピードコントローラー 説明書

●定格

最大連続電流 : 40A
使用可能電源 : Li-po2~3セル (11.1V) 又はNi-MH、Ni-cd 6~12セル (14.4V)
BEC出力電圧 : 5V
BEC出力電流 : 3A (Max 3W 英文説明書に詳細計算方法が解説してあります。)
安全機能 : モータースタートアップ保護、Li-po電池電圧低下オートカット機能
設定可能機能 : 電池種類、ブレーキON/OFF、モーター回転方向
寸法、重量 : 51×28×9 mm、37g

●ESCの設定方法

(安全の為にモーターへの配線は1本外してください。)

- 1 : 送信機のスロットルCHの動作角 (EPA、ATV等) は上下共に100%にしてください。
- 2 : 送信機のスロットルをモーター停止側にした後満充電の電池を接続します。
- 3 : 電池接続時にスロットルがモーターONの位置にある場合、モーター回りません。
スティックがモーター停止位置になると音によってESCのバッテリー設定の確認ができます。もしスロットルスティックの動作方向が逆の場合、スロットルCHをリバースにしてください。
例 (Li-po 3Sの場合)
メロディー音⇒セル数分のBeep音 (3Sの場合3回) ⇒メロディー音⇒スタンバイ完了。

●ESCの機能のセットアップ方法

(安全の為にモーターへの配線は1本外してください。)

※FUNCOPTERの場合は既にLi-po 3S,他設定済です。
 下表の順に各機能を設定します。機能は単独では設定できません、一通り進み最後まで設定して完了です。もし設定が上手くいかない時は最初からやり直してください、設定作業はテンポ良く進めるのがコツです。

1	プログラムモードに入ります。	確認音
1-1	スロットルスティックをフルスロットル位置にして送信機をONにします	
1-2	満充電の電池をESCに接続します	1:メロディが鳴ります 2:Li-poモードの場合、セル数分のBeep音 3:メロディが鳴ります
1-3	スティックをセンター位置にします	メロディが鳴ります
1-4	スティックをフルスロットル位置にします	メロディが鳴ります
1-5	スティックをセンター位置に戻します	メロディが4回鳴ります
2	ここからバッテリー設定モードです	長い周期でピッ
2-1	フルスロットル位置⇒Li-po電池(オートカット機能付)又は、最スロー位置⇒Ni-CD&Ni-MH電池 を選択します	早い周期でピッピッ
2-2	スティックをセンター位置に戻します	ピッピッが一回
3	ここからブレーキモードです	長い周期でピッピッ
3-1	フルスロットル位置⇒ブレーキON 又は、最スロー位置⇒ブレーキOFFを選択します	早い周期でピッピッ
3-1	スティックをセンター位置に戻します	ピッピッが一回
4	ここからモーター回転方向です	長い周期でピッピッピッ
4-1	フルスロットル位置⇒モーター正転 又は、最スロー位置⇒モーター逆転を選択します	早い周期でピッピッ
5	ここまでの設定を記憶させます	
5-1	スティックをセンター位置に戻します	メロディ→ピッピッピッ
5-2	スティックを最スロー位置にします	メロディが2回鳴り、完了です

※使用上の注意

- モーターがオートカット後に一旦スロットルスティックを下げて、再び上げるとオートカットは解除されて緊急用にモーターを回す事が可能です。しかしこの操作は1回だけに留めてください。すでに電池残量は不足していますので最悪、受信機サーボが動作停止する恐れがあります。この機能は緊急用とお考えください。