

# GRASPER 2 Drift Spec デフォルト設定値



## 1. フロントタイヤが転がる方向

---

ストレッチ1 : 42	デッドバンド : 0
ストレッチ2 : 65	ダンピング : 5
スピード : 70	周波数 : x 8
パンチ : 0	

## 2. デフォルト

---

ストレッチ1 : 52	デッドバンド : 0
ストレッチ2 : 75	ダンピング : 5
スピード : 70	周波数 : x 8
パンチ : 0	

## 3. ↓

---

ストレッチ1 : 32	デッドバンド : 0
ストレッチ2 : 55	ダンピング : 5
スピード : 78	周波数 : x 64
パンチ : 0	

## 4. ↓ ↓

---

ストレッチ1 : 30	デッドバンド : 0
ストレッチ2 : 50	ダンピング : 5
スピード : 65	周波数 : x 16
パンチ : 0	

## 5. ↓ ↓ ↓ フロントタイヤがグリップする方向

---

ストレッチ1 : 20	デッドバンド : 0
ストレッチ2 : 40	ダンピング : 5
スピード : 65	周波数 : x 16
パンチ : 0	

# サーボセッティングシート

KO PROPO®



ストレッチ 1

ニュートラル付近の保持特性の調整  
調整範囲：0～255（最大）

ストレッチ 2

ニュートラル付近以外の保持特性の調整  
調整範囲：0～255（最大）

スピード

サーボのパワーの最大値を調整する機能  
調整範囲：0～127（最大）

パンチ

ニュートラルからの立ち上がりのパワーを調整する機能  
調整範囲：0～10（最大）

デッドバンド

ニュートラルの幅を調整する機能  
調整範囲：0～5  
(0に近いほどニュートラルが正確に)

ダンピング

サーボが停止するときの特性を調整する機能  
調整範囲：0～255  
(255に近いほど急ブレーキの特性に)

周波数

X

サーボのドライブ周波数を調整する機能  
調整範囲：x1 ～ x64  
(x64 に近いほど高周波)  
低周波：パワー重視 高周波：効率重視