

**KO PROPO**<sup>®</sup>  
*Digital Proportional System*



**EX-10 EURUS**

取扱説明書

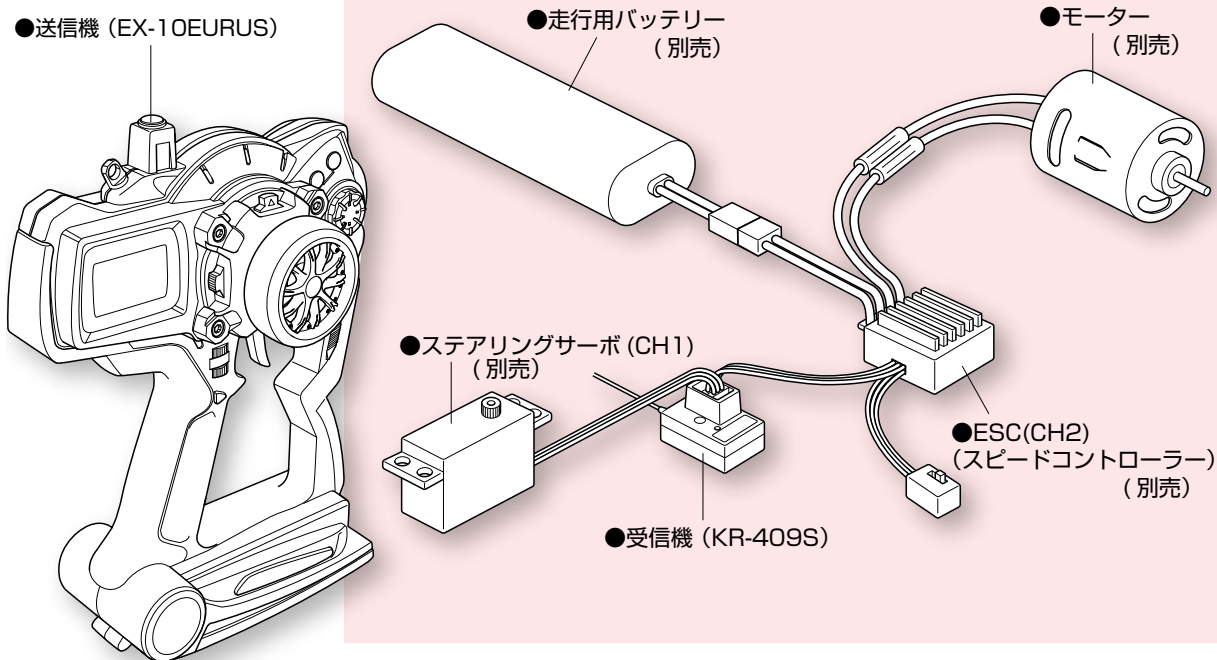


Title	Page
■ 目次	3
■ 受信機の接続	4
■ 注意事項	5
■ 各部名称	7-9
送信機《全面》	7
ステアリングテンションの調整	7
送信機《背面》	8
D.S.C 端子	8
マルチアクセスポート	8
フォーン端子	8
ハンドルとスロットルのセッティング	9
カラーパッド、グリップの交換	9
■ 準備	10-13
電池の入れ方 バッテリーパック	10
モジュールの取付・交換	11
受信機搭載時の注意	11
メカの設定と接続	13
■ 走行させるときの手順	14
■ セッティング	15
セッティング項目一覧	15
トップメニュー	16
モデル管理メニュー	17
モデルセレクト	17
モデルネーム	17
モデルコピー	17
モデルリセット	17
データバックフォーマット	17
ステアリング設定メニュー	18-20
ステアリングトリム	18
ステアリングトリムレート	18
ステアリングトラベル	18
ステアリングバランス	18
ステアリングサブトリム	18
ステアリングスピード	19
ステアリングパンチ	19
ステアリングカーブ	19
ステアリングリバース	19
デュアルレート	20

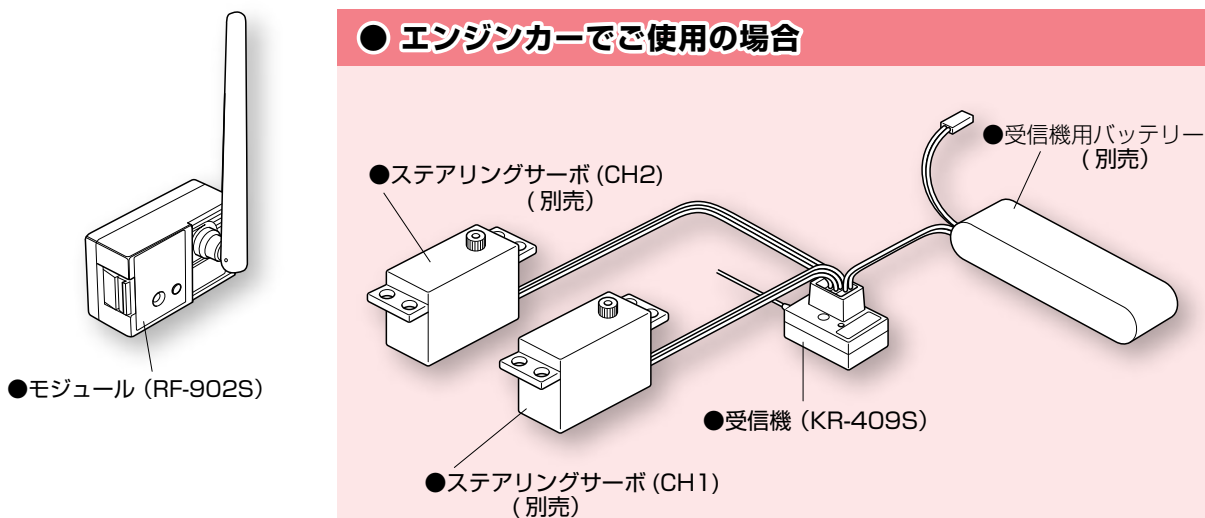
Title	Page
スロットル設定メニュー	21-24
スロットルトリム	21
スロットルハイポイント	21
スロットルブレーキ	21
スロットルサブトリム	21
スロットルトリムレート	21
スロットルスピード	22
スロットルパンチ	22
スロットルカーブ	22
スロットルリバース	22
ニュートラルブレーキ	23
オートスタート	23
A.B.S	23
アクセラレーション	24
アイドルアップ	24
オプションメニュー	25-31
3ch・4ch	25
レスポンス	26
インブット	27
セットアップ	27
アジャストボリューム	27
オートリピート	27
パワーアラーム	27
ディスプレイ	28
LED	28
コントラスト	28
バックライト	28
タイトル	28
外部アプリケーション	28
ブザー	29
カスタムトーン	29
カスタムトーンデータの詳細	30
ストップウォッチ	30
ダウンタイマー	31
■ 語句説明	32-34
■ アフターサービス	35
■ 仕様	36

# 受信機の接続

## ● 電動カーでご利用の場合



## ● エンジンカーでご利用の場合



**【注意!】** アナログサーボを使用する際には、RF-901S(別売)をご用意頂き、送信機のレスポンス設定 (P26 参照) をPP:NORMに設定してください。CH3,CH4にサーボをつないで使用する場合は、オプションメニュー (P25) をご覧ください。

**【注意!】** セットに含まれている機器以外をご利用の場合、対応製品表をご覧ください。弊社のウェブページの対応表でもご確認いただけます。(www.kopro.co.jp)

## ■ 注意事項

### 安全にご使用いただくために

ラジコンの性質上、取扱いを誤ると危険な結果を招きます。できるだけこのような事態をさけて安全に本製品をお使いいただくために、下記項目をよく読んでお使いください。なお、下記の注意事項に反して使用した場合のご自身や他人への損害は、弊社では責任を負いかねます。あらかじめご了承ください。

- 警告!** 取扱いを誤って使用した場合  
〔死亡または重傷を負う可能性が想定され高い頻度で物損事故が発生する〕内容です。
- 注意!** 取扱いを誤って使用した場合  
〔傷害を負う可能性または物損事故のみが発生する事が想定される〕内容です。

### 機器の取り付け時の注意

#### 警告! 禁止事項

- 模型（車体・船体）に、振動で金属パーツが触れ合わないようにする。  
※ 金属同士の接触でノイズが発生し、受信機が誤動作して暴走することがあります。
- 受信機のアンテナ線は切ったり束ねたりしない。  
※ 受信感度が下がり、暴走することがあります。
- 送信機・受信機の電池を入れるときは、極性を間違えないでください。  
※ 製品が破損します。

#### 警告! 強制事項

- 本製品は、日本国内にて、用途が地上・水上模型に限定されています。  
※ 指定外の使用は危険ですのでおやめください。
- 受信機・サーボ・スイッチ等のコネクタは、確実に奥まで差し込む。  
※ 走行中の振動によりコネクタが抜けると、暴走することがあります。
- 受信機は必ず厚めの両面テープで固定し、ケースが直接他に触れないようにする。  
※ 強いショックや振動で暴走することがあります。
- サーボを動作させ、プッシュロッドに無理な力が加わっていないか確認する。  
※ サーボが故障したり、電池の消耗が早くなります。
- サーボの固定には、ゴムグロメットを必ず使用し、サーボケースが直接メカプレートに触れないようにする。  
※ サーボに直接振動が伝わって故障し、暴走することがあります。
- 送信機・受信機・サーボ・スピードコントローラー・その他オプションパーツは当社純正品をご使用ください。  
※ 当社純正品以外との組み合わせにより発生した損害等につきましては、当社では責任を負いかねます。

### 使用時の注意

#### 警告! 禁止事項

- 雷の鳴っているときには使用しない。  
※ アンテナに落雷の危険があります。
- 雨天や水たまりのある場所では使用しない。  
※ 製品に水が入り、暴走することがあります。
- 次のような場所では使用しない。  
1. ラジコンサーキットの近く（3km程度以内） 2. 人や道路や車・船の近く 3. 高圧線や通信施設の近く  
※ 混信やトラブルにより暴走した場合、危険な事態になります。
- 疲労・飲酒・服薬により集中力に支障をきたすような時には使用しない。  
※ 判断ミスにより思わぬ事故を引き起こします。

**警告!**  
禁止事項

- エンジンの燃料や排気等を本製品のプラスチック部にかけない。  
※放置しておくると侵され、破損します。

**警告!**  
強制事項

- 現在のモデルメモリーが実際に走行させるモデルのものか、必ず確認する。  
※暴走の原因になります。
- 送信機の機能設定を変更する時は、必ずエンジンを停止した（モーター配線を外した）状態でおこなう。

**注意!**  
禁止事項

- 走行後、エンジンやモーター・スピードコントローラー等、熱くなっている部分に触れない。  
※火傷します。

**注意!**  
強制事項

- 電源を入れるときは、送信機→受信器の順でおこない、切るときはその逆の受信器→送信機の順でおこなう。  
※順番を逆におこなうと、受信器がノイズを拾い暴走することがあります。
- RFモジュールは、法令により分解が禁止されており、罰則の対象となります。すべての製品の分解・改造はショートその他の事故の原因となります。また、サービス部での修理の受付をお断りする場合があります。
- 航空機内・病院内、火災報知器などの自動制御機器および医療電気機器の近くなどでは、本製品は使用しないでください。誤作動による重大事故が発生する場合があります。また、法令上他の無線機器や電子機器に影響を与える場合には、直ちに使用を中止しなければなりません。
- 2.4GHz帯のプロポには、(財)日本ラジコン電波安全協会の登録が必要になります。ご購入いただいた送信機は登録済みの製品です。登録証明機関の証明のないものは電波法違反となります。

## 使用後の注意

**警告!**  
強制事項

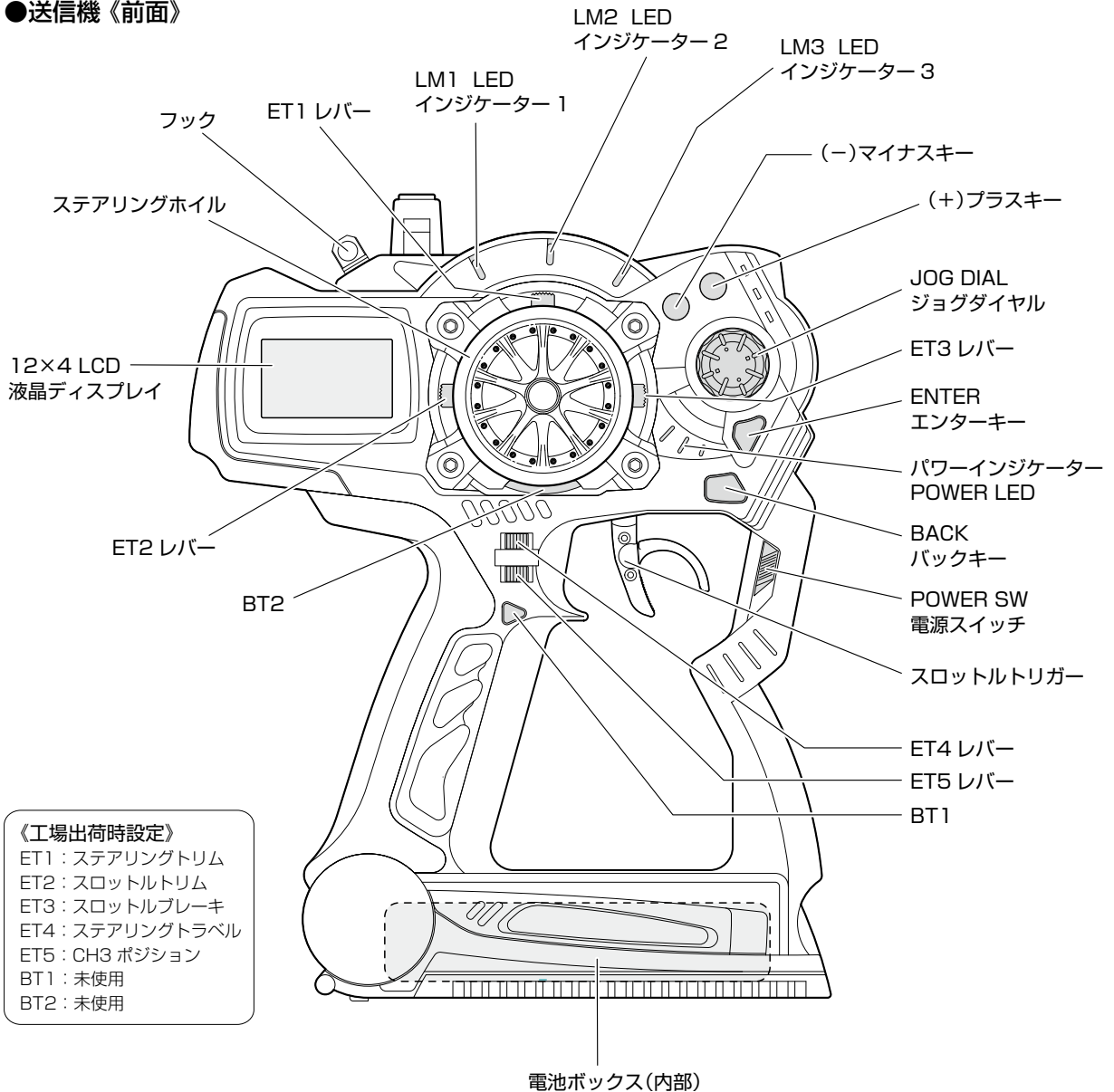
- 電動カーの場合、必ず走行後には走行用バッテリーをはずす。  
※誤って電源が入った時、暴走したり火災の原因になったりすることがあります。
- 送信機や電池・モデルを幼児の手の届かない所に保管する。  
※化学物質による被害を受けたり、ケガの危険性があります。

**注意!**  
強制事項

- 長期間使用しないときは、送信機から電池をはずしておく。  
※そのまま放置すると、電池の液もれにより送信機が破損する恐れがあります。
- 送・受信機は下記のような場所には保管しない。  
1. 極端に熱い所や寒い所 (40° 以上～10° 以下) 2. 直射日光の当たる所  
3. 湿気が多い所 4. 振動の多い所 5. ホコリの多い所  
※このような所に保管すると、ケースの変形や故障の原因になります。

# 各部名称

## ●送信機《前面》



### 《工場出荷時設定》

- ET1：ステアリングトリム
- ET2：スロットルトリム
- ET3：スロットルブレーキ
- ET4：ステアリングトラベル
- ET5：CH3 ポジション
- BT1：未使用
- BT2：未使用

## ▶ステアリングテンションの調整

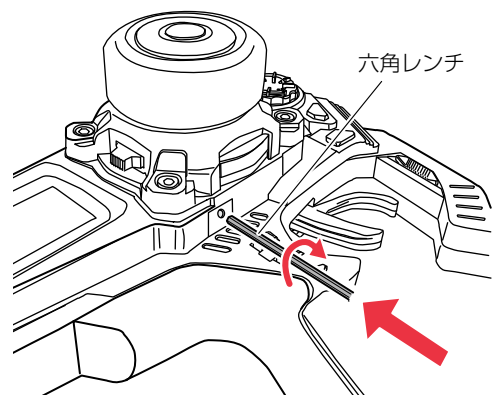
ステアリングホイールのバネの強さ（テンション）を調整することができます。

### 《方法》

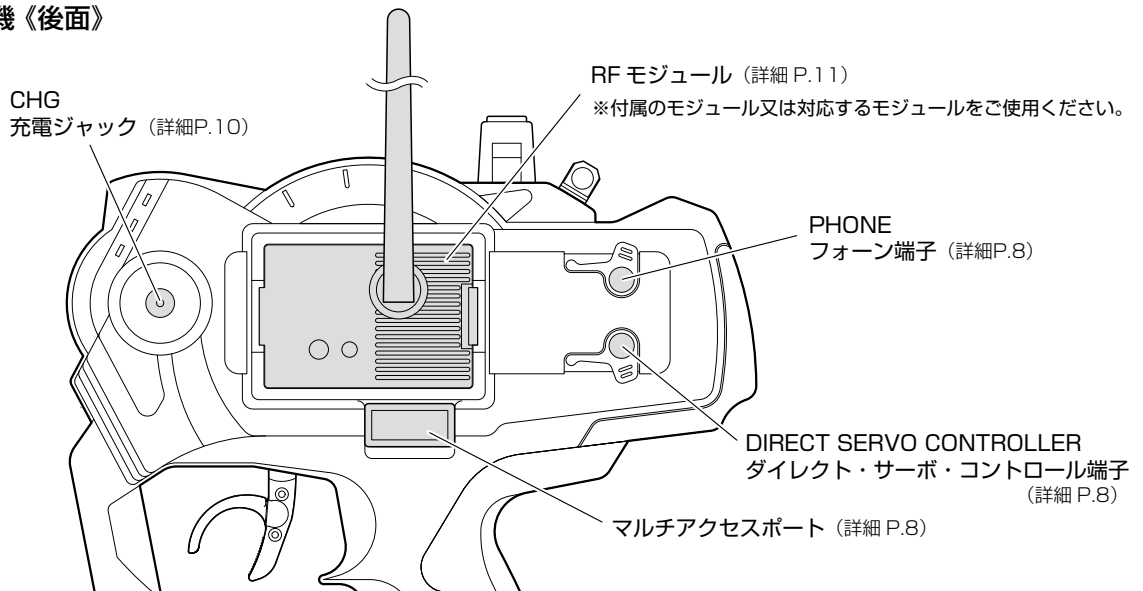
右図を参考に 1.5mm の六角レンチを差し込みます。  
時計回り方向（右回り）に回すとテンションが強くなり、逆方向に回すとテンションは弱くなります。

### 《ご注意》

左回りに回しすぎると、ステアリングホイールがニュートラル位置に戻らなくなりますので、ニュートラルに戻るまで右回りに戻してご使用ください。



## ●送信機《後面》



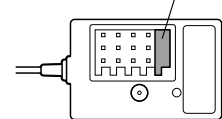
### ▶ DIRECT SERVO CONTROLLER 端子

D.S.C. (ダイレクトサーボコントロール) は、コースサイドやピットなどで、受信機とサーボを直接コードで接続して、電波を出さずに機能設定の確認を行なう機能です。(別売の D.S.C.ケーブル が必要です)

※動作可能な受信機は、当社純正品の DSC 対応製品に限ります。

1. 送信機の電源を切り本体裏面の D.S.C. 端子のゴムカバーを開けて、D.S.C. ケーブルを接続します。(本体の電源が入ります)  
※このとき、送信機に RF モジュールが取り付けられていても、電波は発射されません。ただし、電源スイッチを入れると電波が発射されますので、DSC 使用時には、送信機の電源スイッチは OFF のままでご使用ください。
2. DDS 対応受信機を使用している場合【レスポンス(P.26)】で、+・- キー を同時に押して Digital に切り替えます。  
DDS 非対応の受信機を使用している場合【レスポンス(P.26)】で、PP:NORM、PP:HSPD、PP:ADV のいずれかに切り替えます。
3. 受信機のバッテリーチャンネルに D.S.C. ケーブルの反対側を接続します。  
**【注意!】** クリスタルがある場合は、必ず取り外しておきます。
4. CH3 などの空いているチャンネルにバッテリーをつなぎます。  
※接続については、受信機の取り扱い説明書も御覧ください。
5. サーボを接続し、動作を確認します。  
※動作確認後は【レスポンス (P.26)】項目を Digital に切り替えている場合には、再度 +・- キーを同時に押して PP:NORM、PP:HSPD、PP:ADV のいずれかに戻します。
6. 受信機の電源を切り、DSC ケーブルを外してから、送信機の D.S.C. ケーブルをはずします。

《受信機》 バッテリーチャンネル



### ▶ マルチアクセスポート

マルチアクセスポートにデータパック(別売)や ICS コミュニケーションアダプター(別売)を接続し、機能セッティング情報の交換・編集ができます。

**【データパック(別売)】**【モデルメモリ(P.17)】を 10 台分追加できます。  
ご使用になる場合には【データパックフォーマット】(P17) を必ず最初に行ってください。

**【ICS コミュニケーションアダプタ (別売) + ICS USB アダプタ (別売)】**

送信機にパソコンを接続して、送信機の機能項目のセッティングの書き込み・変更・保存などの管理ができます。モデルメモリはパソコン側に保存することにより実質的制限なく保存することが可能です。パソコン側に弊社ウェブサイトから対応ソフトウェアをダウンロードしてご使用ください。

### ▶ フォーン端子

市販のオーディオミニプラグ (別売) をフォン端子に接続します。騒がしいピットなどで送信機の操作音が聞き取りやすくなります。

※フォン端子に接続しても、送信機本体からの操作音は消えません。フォン端子はモノラル端子です。

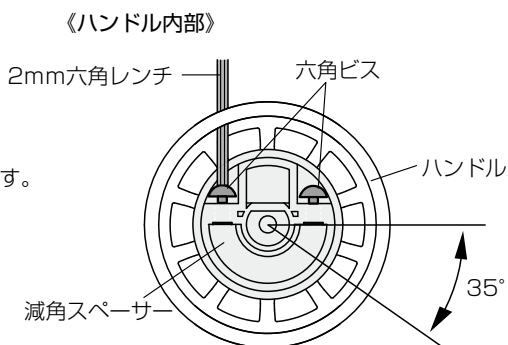
## ▶ ハンドルとスロットルのセッティング

### 【減角スペーサー】

ステアリングの左右の切れ角を独立して調整することができます。

#### 《方法》

1. ステアリングスポンジをはずします。
2. ハンドル上部の2つの穴に2mm六角レンチを差し込み、締め込みます。  
左右それぞれに調整してください。
3. ステアリングスポンジを取付けます。
4. 【アジャストボリューム (P.26)】を必ず行ってください。



※工場出荷状態ではニュートラル位置より、左右 35° まで回るように調整されています。

### 【マルチアングルトリガー】

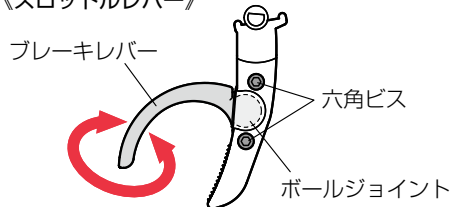
ブレーキレバーの位置と角度の調節が自由にできます。

#### 《調整方法》

1. 1.5 mm六角レンチで、スロットルレバーの六角ビスを緩めます。
2. ブレーキレバーを任意の位置に調節します。
3. 六角ビスを締め込み、固定します。

※温度や経年変化、強い衝撃等により緩んでしまうことがありますので、そういった場合には接着することをお勧めします。  
それでも緩んでしまう場合はサービス部までお問い合わせください。

#### 《スロットルレバー》



### 【ホイールエクステンションユニット】

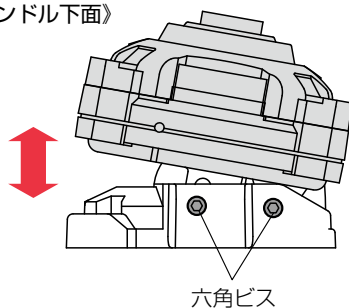
ステアリングホイールのドライビングポジション（左右方向のステアリング取付け角度調整）の変更ができます。

※送信機に取付けて使用します。（取り付け方法はマルチアングルホイールエクステンション取り扱い説明書 参照）

#### 《調整方法》

1. ホイールエクステンションの下側にある2本の六角ビスを3mm六角レンチで緩めます。
2. ポジションを好みの位置に調整します。
3. 六角ビスを締め込み、固定します。

#### 《ハンドル下面》



## ▶ カラーパッド、グリップの交換（別売）

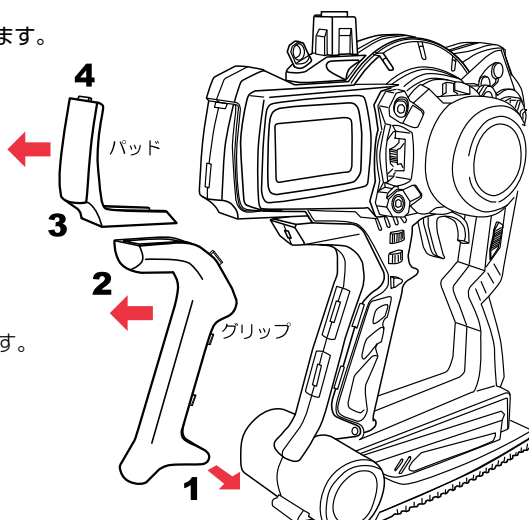
色違いのパッド（別売） ラージパッド（別売）に交換することができます。

#### 《はずし方》

グリップは、下側(1)を外側に広げてから、全体(2)を矢印方向に引き抜きます。  
パッドは、下側(3)を矢印方向に引き抜いてから、上側のつまみ(4)を外します。

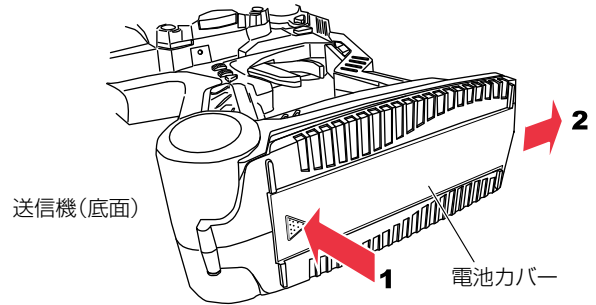
#### 《取り付け方》

はずすときと逆の手順で行ないます。  
パッドは、上側のつまみ(4)を差し込んでから、下側(3)を差し込みます。  
グリップは、全体(2)を差し込んで6カ所のツメを差し込んでから、下側のピン(1)を差し込みます。



## ▶ 電池の入れ方

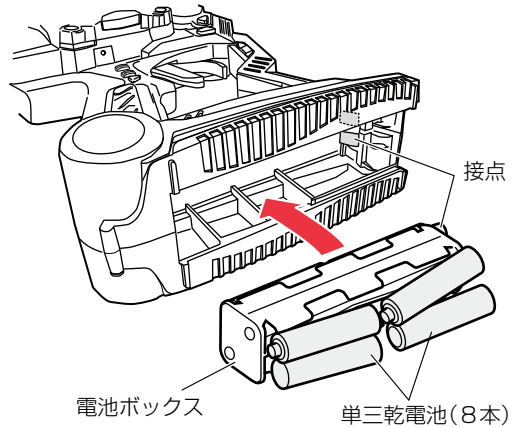
1. 電池カバーの三角印を押しながら (1)、横にスライドさせます (2)。



2. 送信機の電池ボックスに電池 (単三乾電池×8本) を入れ、電池ボックスを元に戻します (接点の向きに注意します)。

※十分に容量のある電池を+/-に注意して入れてください。  
容量が少ないと送信出力が低下し、動作不良をおこします。

**【注意!】** 専用のバッテリーパック以外のニッカド及びニッケル水素電池は使用しないでください。  
(電池接点の腐食により接触不良がおきる場合があります。)



### 【バッテリーパック(別売)】

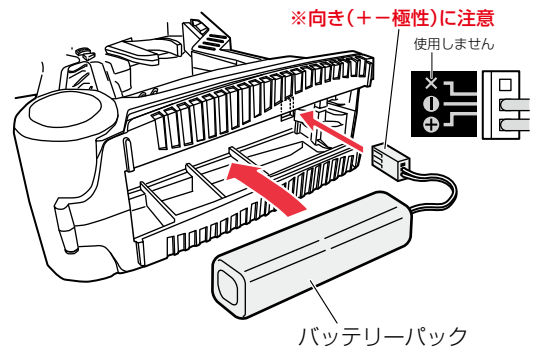
充電式のニッカドバッテリーです。

#### 《入れ方》

コネクターの向きに注意して差し込み、コードと本体を入れます。  
※バッテリー押さえ用の付属のスポンジを、電池カバーの内側に貼ります。

#### 【注意!】

バッテリーの極性を間違えないよう十分ご注意ください。  
当社以外の製品をご利用の場合、誤って極性を間違えることがあります。  
一度挿し込み口の図を確認してから挿し込んでください。



#### 《充電方法》

当社製AC100V用充電器又はDC12V急速充電器を本体裏面の充電ジャックに接続し、充電してください。

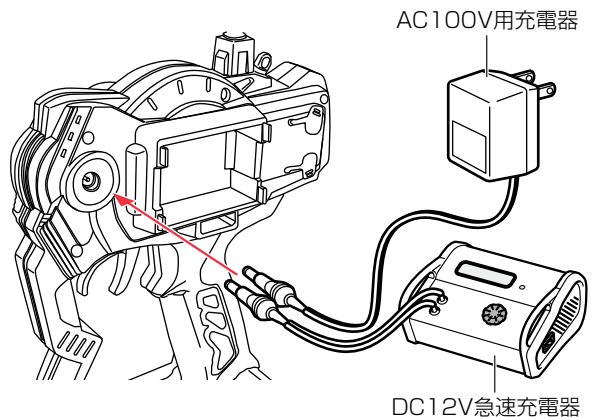
※AC100V 充電器の場合、放電状態から14~18時間行なってください。

**【注意!】** 乾電池の充電は絶対に行なわないでください。液漏れや破裂により送信機を破損します。

**【注意!】** 放電を行なう場合は、本体から取りはずして行ってください。(充電ジャックからは行なえません)

**【注意!】** 充電電流は1A以上にしてはいけません。

**【注意!】** ご使用の際は、バッテリーパック付属の取扱説明書を良くお読みください。



## ▶ モジュールの取付け・交換

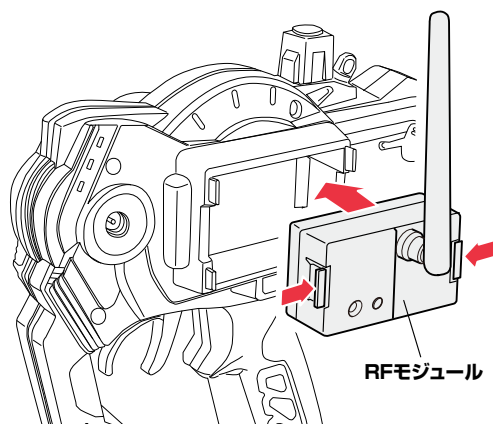
右図のように、送信機本体にモジュールを押し込みます。  
取り外すときは、モジュール本体の左右のツメを押さえながら取り外します。

※周波数帯（2.4GHz、27MHz、40MHz）を変更するには、モジュールを交換してください。

**【注意!】** モジュール交換の際は、必ず本体の電源を切ってください。

**【注意!】** 27MHz、40MHzを使用するときは、必ずブラックアンテナ（別売）を本体アンテナ部のゴムキャップをはずして取付けてお使いください。

**【注意!】** ご使用の際は、モジュール付属の取扱い説明書を良くお読みください。



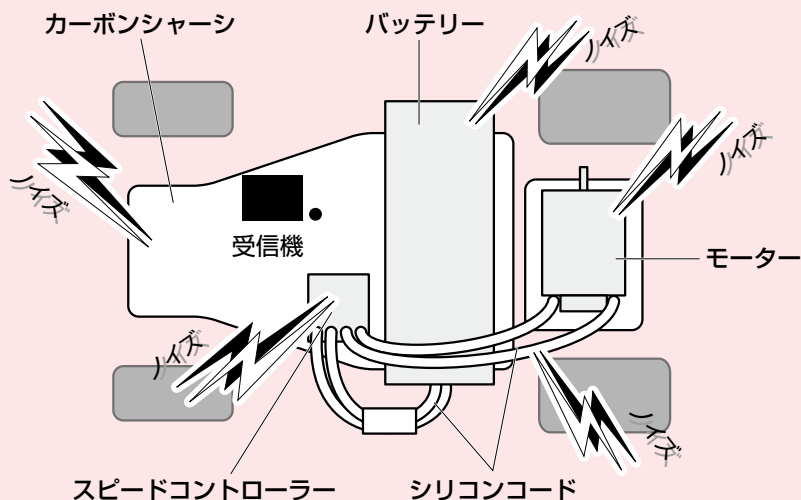
## ■ 受信機搭載時の注意（ノイズ対策）

### 全てのノイズ発生源から受信機とアンテナ線を遠ざける！



大電流が流れている部分は全てノイズを発生しています。  
受信機とアンテナ線は、モーター・バッテリー・スピードコントローラー・シリコンコードからできるだけ離して取付けましょう。（金属やカーボンシャーシなどの電気を流す素材にもノイズは伝わります。）

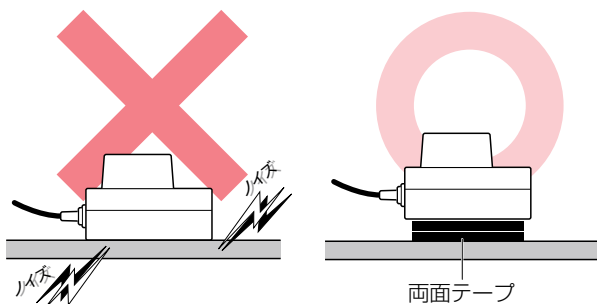
電波でコントロールしているRCにとって、搭載している機器類から発生するノイズ対策は、基本であり最も重要なポイントです。十分に対策を施して、マシンや機器の性能とドライバーの技術をフルに発揮できる状態にしておきましょう。



## ● カーボンシャーシへの搭載

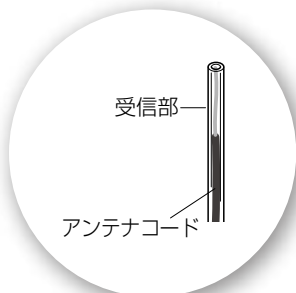
シャーシやメカデッキに取付ける際は、厚手の両面テープを2枚以上重ねて使用して、受信機をシャーシから少し浮かせるようにしてください。シャーシやメカデッキ（特にカーボン製）にもノイズが通っているので、浮かして離すことによりノイズに対しても強くなります。

※受信機のLEDが確認できるように搭載してください。

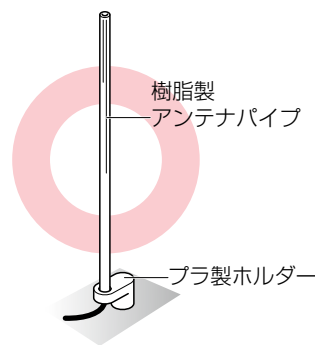
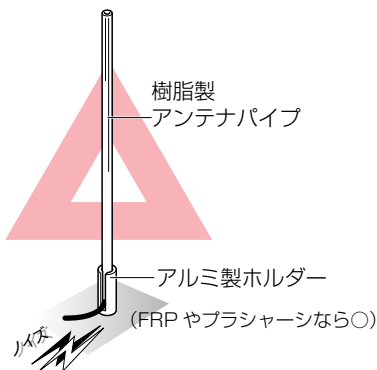
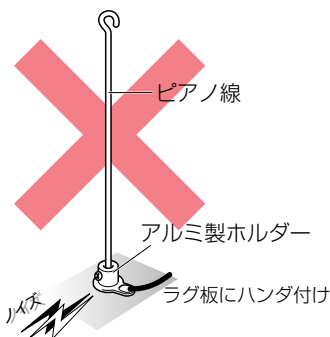
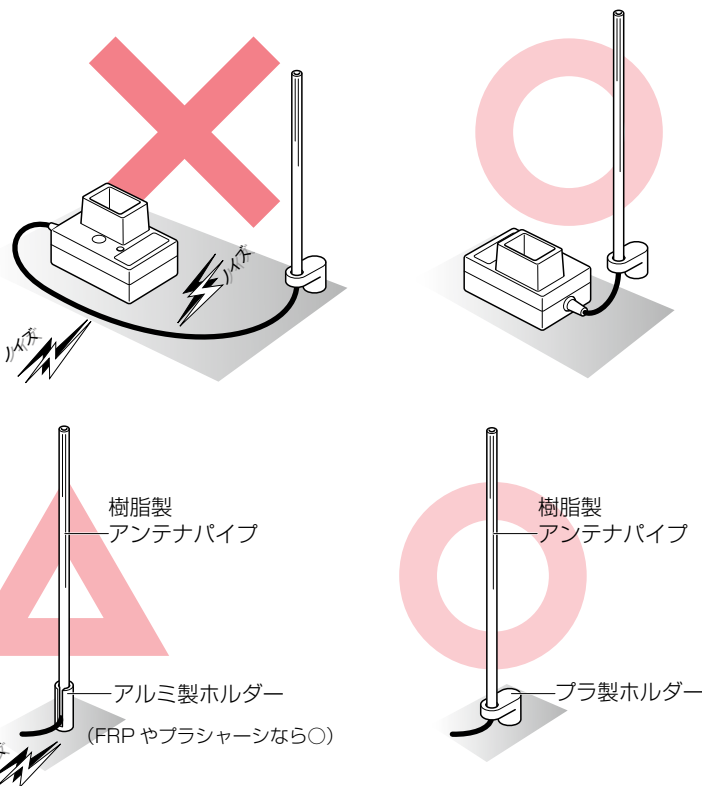


## ● アンテナの取付け

アンテナコードをできるだけ高い位置に垂直に設置してください。アンテナコードは保護の為にアンテナパイプに入れ、先端をパイプ上部にそろえます。受信機からアンテナホルダーまでのアンテナ線が長いと感度が低下します。できるだけ受信機の近くにアンテナホルダーを取付けてください。アンテナコードはノイズ発生源から遠ざけ、シャーシやメカプレートにも密着させないように注意してください。アンテナパイプは樹脂製を使用し、アンテナマウントは必ず樹脂製を使用してください。金属製のマウントはノイズを通しやすくトラブルの原因になりますので絶対に使用しないでください。



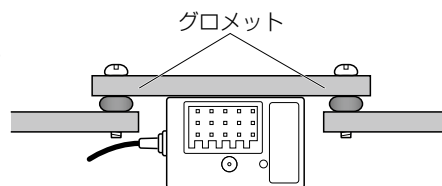
※アンテナコードは折り曲げや切断をしないでください。  
(断線の原因となり本来の性能が発揮できなくなります)



## ● エンジンカーへの搭載

エンジンの振動は想像以上に受信機にダメージを与えます。必ずキット付属のグロメット（受信機ホルダー）を使用し、振動に備えて取付けてください。シャーシやメカプレートに両面テープで直接貼り付けるのは厳禁です。エンジンやマフラーからの熱や排気のかからない場所に取付けてください。

※受信機のLEDが確認できるように搭載してください。



## 4 メカの接続と設定

### 1. お手持ちのマシンに、受信機・サーボ・スピードコントローラー（電動カーの場合）を搭載し接続します。受信機はノイズ対策に注意して搭載してください。（P.11参照）

※接続やご使用の際は、サーボ・スピードコントローラーのそれぞれの説明書をよくお読みください。

### 2. 送信機の電池ボックスに電池を入れ、モジュールを取付けます。（P.10,11参照） 電動カーは走行用バッテリーを、エンジンカーには受信機用の電池をセットします。

### 3. 2.4GHzの場合、受信機を送信機に認証させる「ペアリング」を行ないます。（下記参照）

※初めて受信機を動作させる際に、送信機の持つ固有のID番号を受信機に記憶させる「ペアリング」作業が必要になります。  
一台の送信機で複数の受信機（車体）を動作させる際にも、ペアリングを各々の受信機に最初の1度だけ行ないます。

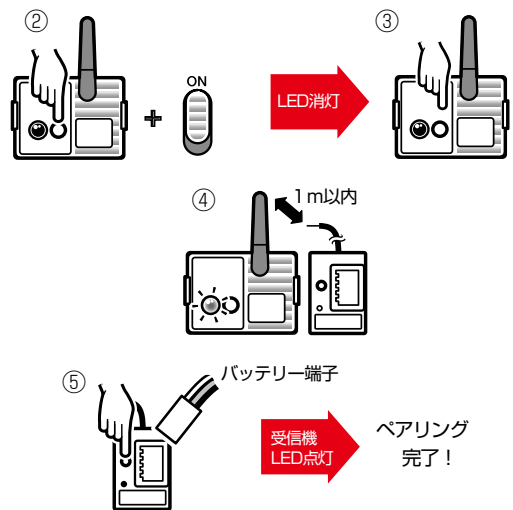
### 4. ステアリング調整とスロットル／ブレーキ調整を行ないます。（P.18～24参照）

### 5. フェイルセーフ機能の設定をおこないます。（下記参照）

※受信機が送信機の電波を失いノーコン状態に陥った場合に、安全のためにスロットル（2チャンネル）を任意の位置（フルブレーキまたはニュートラルを選択）に保持する機能です。

#### 【ペアリングの方法】

- ① 送信機にモジュール(RF-902S)を取付け、アンテナを立てます。
- ② モジュールのセットボタンを押したまま、送信機の電源を入れます。(モジュールのLEDランプが点灯)
- ③ 約3秒後にLEDランプが消えたら、セットボタンを離します。  
(LEDランプが暗く点灯したら送信機側の準備完了)
- ④ 受信機のアンテナを1m以内に近づけます。
- ⑤ 受信機のセットボタンを押しながら、バッテリー端子またはESCの接続コードを接続し、電源を入れます。
- ⑥ 受信機のLEDが点灯状態になったら、セットボタンを離します。  
(受信機のLEDランプが一度消灯してから再度点灯したらペアリング完了)



**動作確認：**送信機の電源を入れてモジュールのLEDランプの点灯を確認します。次に受信機の電源を入れ、LEDランプの点灯を確認します。

※近くで他人がペアリングを行なっていたり、無線LANや電子レンジの影響でペアリング作業がうまくいかないときは、そこから少し離れた場所で行なうか、時間をずらして再度行なってください。

※いったん送受信機の電源を切ってから動作確認をします。

#### 【フェイルセーフ機能の設定】

- ① 送信機の電源を入れます。
- ② 受信機の電源を入れ、サーボが動かし確認します。
- ③ スロットルトリガーを、ブレーキまたはニュートラル位置にします。
- ④ 受信機のセットボタンを3秒間押し続けます。
- ⑤ 受信機のLEDランプが消灯したらボタンを離します。  
LEDが点灯したら設定完了です。



**動作確認：**送受信機の電源を入れ、送信機の電源を切ってみます。サーボが設定した動きになるか確認します。

※安全のために、必ずフェイルセーフ機能を設定してください。

※エンジンカーでブレーキレバーを変更した場合には、再設定をしてください。再設定するまで設定は受信機に記憶されます。

※いったん送受信機の電源を切ってから動作確認をします。

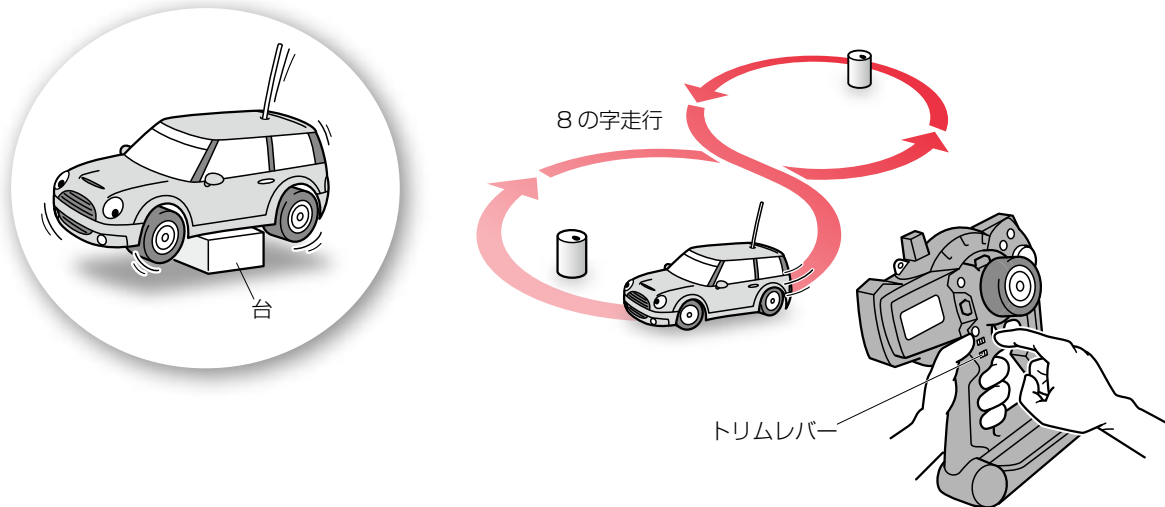
## ■ 走行させるときの手順

### 1. 電源ON：周囲の安全を確認し、送信機 → 受信機 の順 に電源を入れます。

※EX-10EURUS は、2.4GHz を使用時、電源を投入する度に空いている周波数を自動的にさがして割り当てる「キャリアセンス」を行います。キャリアセンスが完了すると 2.4GHzRF モジュールの LED ランプが点灯します。LED が点灯してから受信機側の電源を入れます。適切にキャリアセンスが行なえるよう、できるだけ走行場所に近い位置で電源を入れてください。

### 2. モデル確認：使用するモデルを確認します。

### 3. 動作確認：タイヤを浮かせた状態で送信機を操作し、モデルが操作どおりに動くことを確認します。走行しながら、ステアリング／スロットル トリムレバーで微調整します。8の字走行でステアリングバランスを微調整します。



### 4. 電源OFF：走り終わったら 受信機 → 送信機 の順 に電源を切り、走行用バッテリーを外しておきます。

※電源スイッチを OFF にしてから、次に ON にする場合には、確実な動作のために、必ず5秒以上間をおいてください。



### モデル管理メニュー

17

モデルセレクト	17
モデルネーム	17
モデルコピー	17
モデルリセット	17
データバックフォーマット	17



### ステアリング設定メニュー

18-20

ステアリングトリム	18
ステアリングトラベル	18
ステアリングバランス	18
ステアリングサブトリム	18
ステアリングトリムレート	18
ステアリングスピード	19
ステアリングパンチ	19
ステアリングカーブ	19
ステアリングリバース	19
デュアルレート	20



### スロットル設定メニュー

21-24

スロットルトリム	21
スロットルハイポイント	21
スロットルブレーキ	21
スロットルサブトリム	21
スロットルトリムレート	21
スロットルスピード	22
スロットルパンチ	22
スロットルカーブ	22
スロットルリバース	22
ニュートラルブレーキ	23
オートスタート	23
ABS	23
アクセラレーション	24
アイドルアップ	24



### オプションメニュー

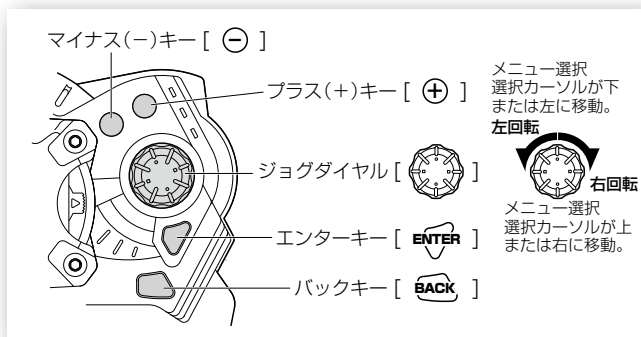
25-31

3CH・4CH	25
レスポンス	26
インプット	27
セットアップ	27
アジャストボリューム	27
オートリピート	27
パワーアラーム	27
ディスプレイ	28
LED	28
コントラスト	28
バックライト	28
タイトル	28
外部アプリケーション	28
ブザー	29
カスタムトーン	29
ストップウォッチ	30
ダウンタイマー	31

## ▶ トップメニュー

トップ画面より、各セッティング項目にとびます。

**電源ON!**



01: ① 0000000 ②  
BATT 12.5v ③  
EX-10 EURUS ④

### 【トップ画面】

- ①: 現在使用中のモデルメモリの番号
- ②: 現在使用中のモデルメモリの名前
- ③: 送信機電源の電圧 ※9.0Vを下回ると“LOW BATT”の点滅表示になります。
- ④: 【タイトル(P.27)】で指定した項目



01: 0000000  
BATT 12.5v  
>MD ST TH OP

### 【モデル管理メニュー】(P.17)

>SELECT >  
NAME >  
COPY >  
ModelMenu

各項目のセッティングを施したものをモデルとして登録します。コースやマシンによる異なるセッティングを随時呼び出して使用できます。

01: 0000000  
BATT 12.5v  
MD >ST TH OP

### 【ステアリング設定メニュー】(P.18~20)

>TRIM 0  
TRAVEL 100  
BALANCE >  
ST: .....|.....+

ステアリング制御に関する設定項目です。

01: 0000000  
BATT 12.5v  
MD ST >TH OP

### 【スロットル設定メニュー】(P.21~24)

>TRIM 0  
HPOINT F100  
BRAKE B100  
TH: .....|.....+

スロットル制御に関する設定項目です。

01: 0000000  
BATT 12.5v  
MD ST TH >OP

### 【オプションメニュー】(P.25~31)

>CH3 >  
CH4 >  
RSP DD:NORM  
OptionMenu

その他機能に関する設定項目です。



## ▶ モデル管理メニュー

各項目のセッティングを施したものをモデルとして登録します。コースやマシンによる異なるセッティングを随時呼び出して使用できます。モデルメモリーはステアリング、スロットル、CH3、CH4の設定内容とストップウォッチ、ダウンタイマーの設定内容を記憶します。

トップメニュー(P.16)

### 【モデルセレクト】 使用するモデルメモリーを選択します。

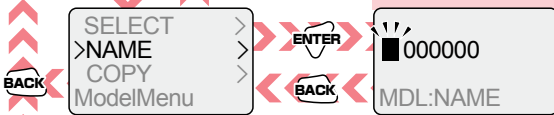


[]が[+] [-]で選択  
[ENTER]で決定(戻る) [BACK]でキャンセルして戻る

※選択したモデルネームの表示が横に流れます。

※40台(データパック使用時:50台)のモデルメモリーを登録することができます。

### 【モデルネーム】 使用するモデルメモリーの名前を編集します。

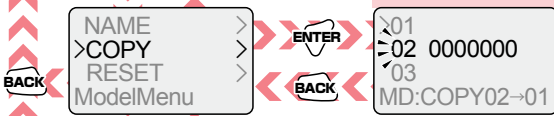


[]でカーソル移動、[+] [-]で文字選択  
[BACK]で完了(戻る)

※[ENTER]でカーソルが消え、[]で文字選択ができます。  
解除するには[BACK]を押します。

※カーソルが出ているとき[+] [-]両方長押しで全消去します。  
カーソルが出ていないときは、選択した文字が消去されます。

### 【モデルコピー】 指定したモデルから設定値をコピーします。



[]が[+] [-]でコピーしたいモデルを選択  
[ENTER]で完了(戻る) [BACK]でコピーしないで戻る

※現在使用中のモデルに、選択したモデルの設定値がコピーされます。

### 【モデルリセット】 現在使用中のモデルを初期化します。



初期化が完了すると"COMPLETE"の表示が点滅し、  
メニューに戻ります。

### 【データパックフォーマット】 データパックを初期化します。



初期化が完了すると"COMPLETE"の表示が点滅し、  
メニューに戻ります。

※新しいデータパックをご使用になる場合は必ず行なってください。  
※初期化後ご使用になる場合には、一度送信機の電源を入れなおしてください。

### 【データパック(別売)の使用について】

本体内蔵のモデルメモリーは40台までとなっていますが、別売のデータパックを使用するとさらに10台追加することができます。(モデルメモリーナンバーは41~50が増えます)

#### 《データパックの取り扱い》

- データパックは送信機本体裏面のマルチアクセスポート(P.8参照)に接続します。
- データパックの脱着は必ず送信機の電源が切れている状態で行なってください。
- 電源が入っているときにデータパックを取り外した場合には、警告音が鳴りモデルセレクトの表示に切り替わります。すぐに内蔵のモデルメモリー(1~40)に切り替えてください。



## ▶ ステアリング設定メニュー

ステアリング制御に関する設定項目です。

トップメニュー(P.16)

**【ステアリングトリム】** ステアリングを中心にしたときのサーボ動作角を設定します。(L50~0~R50)

[時計アイコン] または [ + - ] で設定 [ ENTER ] で決定 (戻る)

[ + - ] を押さなくても [ + - ] で設定値の変更が可能。  
[ + - ] 両方押しでリセットします。

---

**【ステアリングトラベル】** ステアリングの左右 (L/R) の動作範囲を設定します。(リセット値 100 範囲 0~150)

[時計アイコン] または [ + - ] で設定 [ ENTER ] で決定 (戻る)

[ + - ] を押さなくても [ + - ] で設定値の変更が可能。  
[ + - ] 両方押しでリセットします。  
※関連項目【デュアルレート (P.20)】

---

**【ステアリングバランス】** ステアリングの左右 (L/R) の最大動作角をそれぞれ設定します。リセット値 70% 範囲 40~100%

[時計アイコン] で RIGHT/LEFT を選択, [ + - ] で設定  
[ + - ] 両方長押しでリセットします。  
エンターキーを押すと先頭の>が\*に変わり、ジョグダイヤルでも設定値を変更することができます。  
※設定値の%は、【ステアリングトラベル】で設定した動作角に対しての割合になっています。  
※関連項目【デュアルレート (P.20)】

---

**【ステアリングサブトリム】** ステアリングの動作範囲を全体的にシフト(移動)させニュートラル位置を調節します。(L80~0~R80)

[時計アイコン] または [ + - ] で設定 [ ENTER ] で決定 (戻る)

[ + - ] を押さなくても [ + - ] で設定値の変更が可能。  
[ + - ] 両方押しでリセットします。

---

**【ステアリングトリムレート】** ステアリングトリムの設定値の1カウント分の変化量を設定します。リセット値 10 範囲 1~10

[時計アイコン] または [ + - ] で設定 [ ENTER ] で決定 (戻る)

[ + - ] を押さなくても [ + - ] で設定値の変更が可能。  
[ + - ] 両方押しでリセットします。

NEXT ▼



### 【ステアリングスピード】 サーボの動作速度を設定します。

- >T.Pos 50%
- >T.Pos / R.Pos : 1~100%
- >Turn 100
- >Turn / Return : 1(遅い)~100(速い)
- >Turn2 100
- >R.Pos 50%
- >Return1 100
- >Return2 100

ステアリング(切り/戻し)時の速度を、動作前半(Turn1 / Return1)と後半(Turn2 / Return2)それぞれに設定できます。また、前半と後半の切り換え位置(T.Pos / R.Pos)も設定ができます。(Turn: 切り時 Return: 戻し時)

[]で項目を選択、[+] [-]で設定  
[+] [-]両方押しでリセット

[ENTER]を押すとカーソルが\*に変わり、[]で設定することが出来ます。

※効果は【レスポンス(P.25)】のモードにより変化します。

### 【ステアリングパンチ】 ステアリングの中心から5%の位置(左/右)にきつたときの出力値を設定します。(OFF ~80%)

[]または[+] [-]で設定 [ENTER]で決定(戻る)

[+] [-] [ENTER]を押さなくても [+] [-]で設定値の変更が可能。

[+] [-]両方押しでリセット

### 【ステアリングカーブ】 ステアリングの速度の変化率を設定します。(−100%~ OFF ~+100%)

- −100% : ステアリング位置 前半(ゆっくり)・後半(はやい)
- +100% : ステアリング位置 前半(はやい)・後半(ゆっくり)

[]または[+] [-]で設定 [ENTER]で決定(戻る)

[+] [-] [ENTER]を押さなくても [+] [-]で設定値の変更が可能。

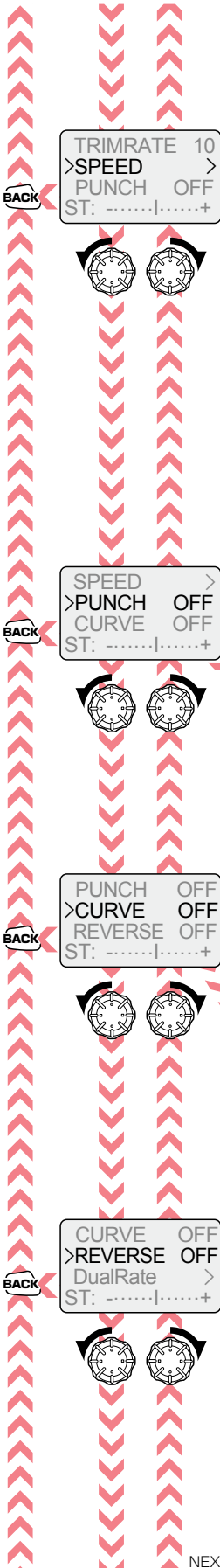
[+] [-]両方押しでリセット

### 【ステアリングリバース】 ステアリングの動作向きを切り換えます。(OFF, ON)

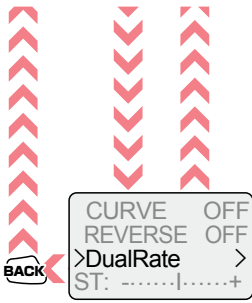
《使用例》サーボの組み付け都合により、動作と出力値が逆になってしまう場合。(ハンドルを右にきつたときにステアリングが左にされる)

[+] [-]か[ENTER]で設定

カーソルがこの位置にある時にいずれかのキーを押す事で、ONとOFFが交互に切り替わります。




NEXT▼

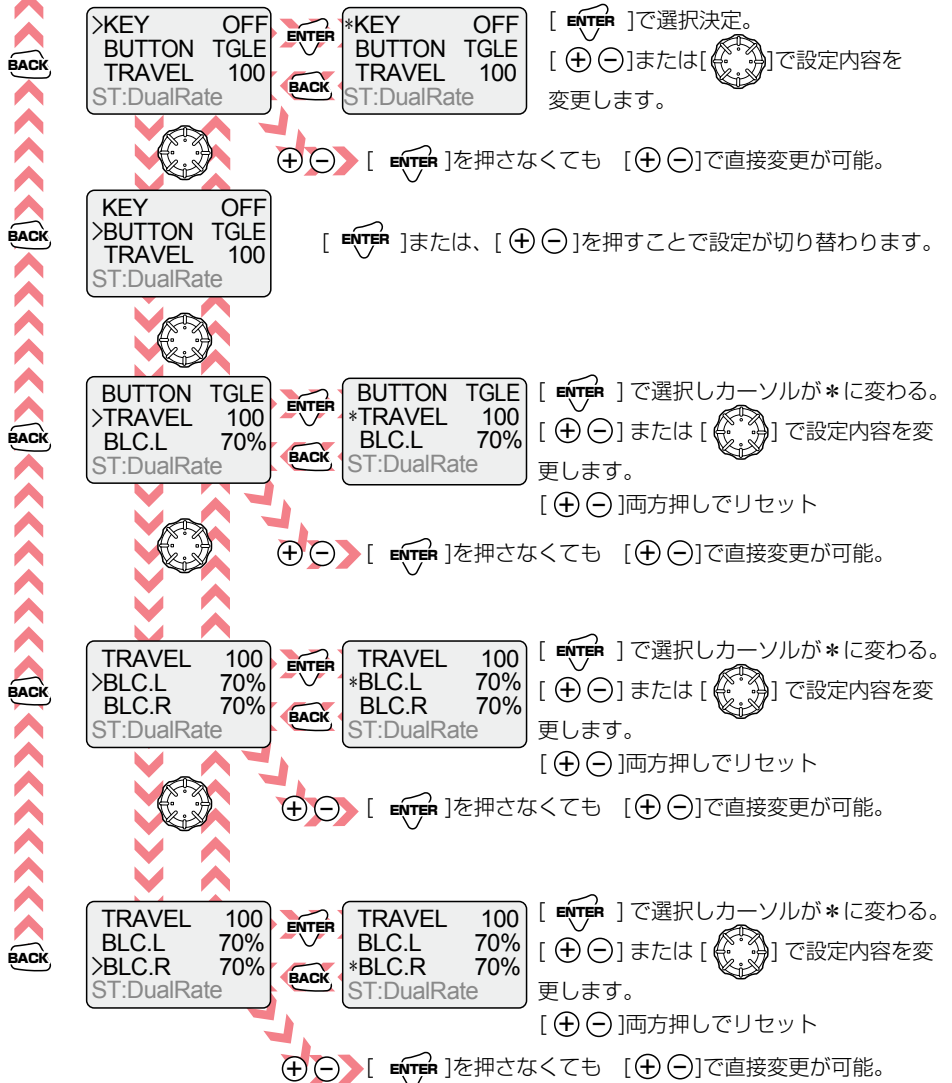


### 【デュアルレート】

走行中必要な時にもう一つのステアリングトラベル・バランス値を、切り替える設定をします。  
 >KEY(キー割当)：OFF, ET1～5, BT1, BT2  
 >BUTTON(切替方法)：TGLE(押す毎), PUSH(押ししている間)  
 >TRAVEL(トラベル値)：0～150  
 >BLC.L(バランス値：左)：40～100%  
 >BLC.R(バランス値：右)：40～100%

《使用例》 通常走行時と、緊急Uターン時の2通りの舵角を切り替えて使用する。

[]で項目を選択



※走行時、作動させたい手前でキー割当を行なったキーを押します。

※関連項目【ステアリングトラベル (P.18)】【ステアリングバランス (P.18)】

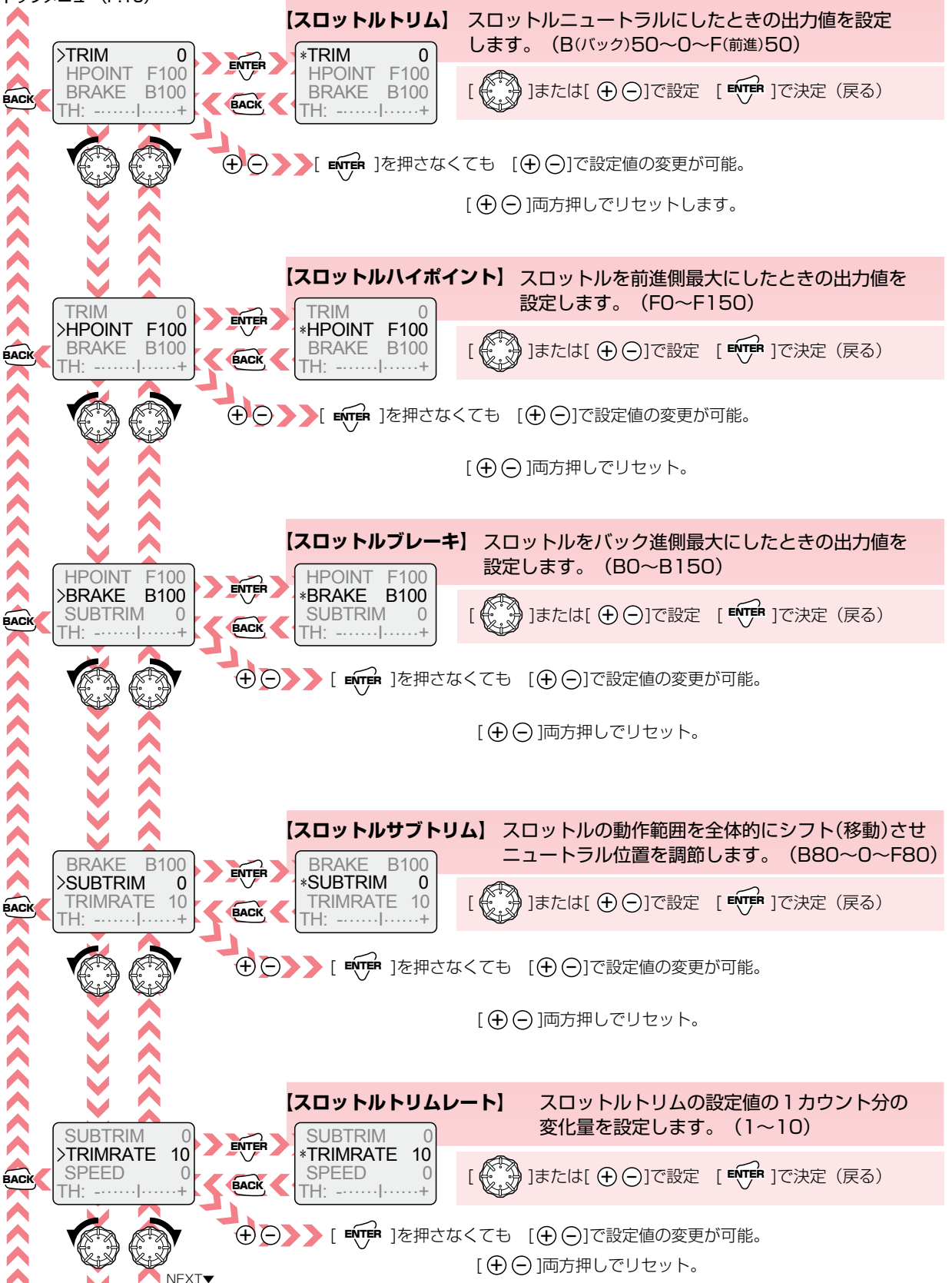
※ST:TRIMの設定値が、大きい場合にデュアルレートを有効にした場合、ニュートラル位置がずれてしまうことがあります。デュアルレート機能をお使いになる場合には、ST:TRIMの設定値をL25～R25の範囲内でご使用ください。

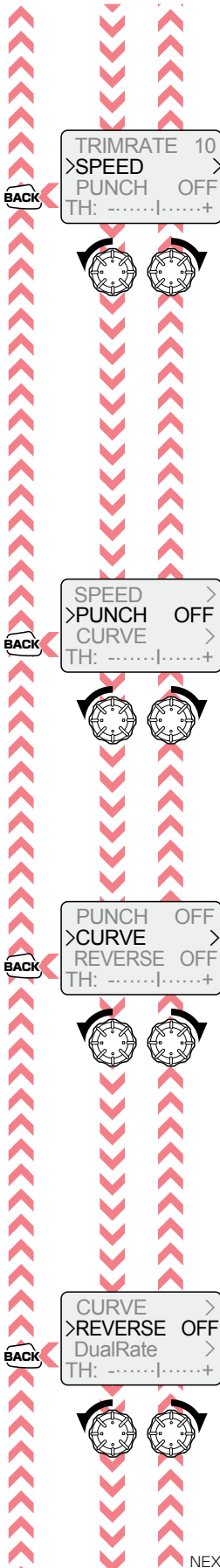


## ▶ スロットル設定メニュー

スロットル制御に関する設定項目です。

トップメニュー(P.16)





**【スロットルスピード】** 前進側のサーボの動作速度を設定します。  
 >Tr.L/Tr.M → M/H, Rt.H/Rt.M → M/L : 1~100%  
 >TurnL/M/H, ReturnH/M/L : 1(遅い)~100(速い)

>Tr.L→M	30%
Tr.M→H	80%
TurnL	100
TurnM	100
TurnH	100
Rt.H→M	80%
Rt.M→L	30%
ReturnH	100
ReturnM	100
ReturnL	100
TH:SPEED	

スロットルの前進側の速度を、ニュートラル側 (TurnL / ReturnL) と中間 (TurnM / ReturnM) とハイポイント側 (TurnH / ReturnH) のそれぞれに設定できます。  
 また、ニュートラル側と中間の切り換え位置 (Tr.L→M / Rt.M→L) と中間とハイポイント側の切り換え位置 (Tr.M→H / Rt.M→H) も設定ができます。(Turn: 加速時 Return: 減速時)

[] で項目を選択、[+] [-] で設定

[+] [-] 両方押しでリセット

[ENTER] を押すとカーソルが\*に変わり、[] で設定することも出来ます。

**【スロットルパンチ】** スロットルのニュートラル付近の加速度を設定します。  
 >FWD(前進側) / BACK(後進側) : OFF ~80%

>FWD	OFF
BACK	OFF
TH:PUNCH	

[] で項目を選択、[+] [-] で設定

[+] [-] 両方押しでリセット

[ENTER] を押すとカーソルが\*に変わり、[] で設定することも出来ます。

*FWD	OFF
BACK	OFF
TH:PUNCH	

**【スロットルカーブ】** スロットルの速度の変化率を設定します。  
 >FWD(前進側) / BACK(後進側) : -100%~OFF~+100%

>FWD	OFF
BACK	OFF
TH:CURVE	

-100% : スロットル位置 前半 (ゆっくり) ・後半 (はやい)  
 +100% : スロットル位置 前半 (はやい) ・後半 (ゆっくり)

[] で項目を選択、[+] [-] で設定

[+] [-] 両方押しでリセット

※【スロットルパンチ】が有効になっているときは、【スロットルパンチ】の設定値に、【スロットルカーブ】の設定値の特性が加わります。

[ENTER] を押すとカーソルが\*に変わり、[] で設定することも出来ます。

*FWD	OFF
BACK	OFF
TH:CURVE	

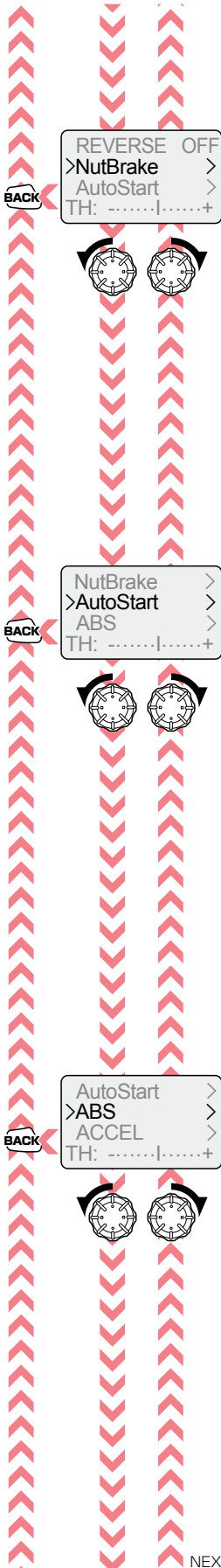
**【スロットルリバース】** スロットルの動作向きを切り換えます。  
 (OFF, ON)

《使用例》サーボの組み付け都合により、動作と出力値が逆になってしまう場合。  
 (スロットルを前進側に入れた時にバックする)

[+] [-] か [ENTER] で設定

カーソルがこの位置にある時にいずれかのキーを押す事で、ON と OFF が交互に切り替わります。

NEXT▼



### 【ニュートラルブレーキ】 スロットルニュートラル時のブレーキ量を設定をします。

- >KEY(キー割当)：OFF, ET1～5, BT1, BT2
- >BUTTON(切替方法)：TGLE(押す毎), PUSH(押している間)
- >BRAKE(ブレーキ量)：OFF～50%

《使用例》 実車に例えるとエンジンブレーキのように使えます。

[]で項目を選択、[+/-]で設定

BRAKE (ブレーキ量)は、[+/-]両方押しでリセット (OFF)  
BUTTON (切替方法)は、[ENTER]を押すと設定切り替え。

KEY (キー割当)とBRAKE (ブレーキ量)は、  
[ENTER]を押すとカーソルが\*に変わり、[]で設定することも出来ます。

※走行時、作動させたい手前でキー割当を行なったキーを使用します。

*KEY	OFF
BUTTON	PUSH
BRAKE	OFF
TH:	NutBrake

### 【オートスタート】 設定したスロットル位置に達すると、設定した値の出力を続けます。

設定したスロットル位置に達すると、設定した値の出力を続けます。

- >KEY(キー割当)：OFF, ET1～5, BT1, BT2
- >TRG.P(オートスタート起動位置)：OFF, 5～100%
- >FWD(加速量)：OFF～100%

《使用例》 ロケットスタートを行ないます。

[]で項目を選択、[+/-]で設定

KEY (キー割当)以外は、[+/-]両方押しでリセット

※走行時、作動させたい手前でキー割当を行なったキーを使用します。

※オートスタートを行なってから、スロットルを戻した段階でFWD設定出力は解除されます。

[ENTER]を押すとカーソルが\*に変わり、[]で設定することも出来ます。

*KEY	OFF
TRG.P	OFF
FWD	OFF
TH:	AutoStart

### 【ABS】 設定したブレーキ位置を超えると、少し遅れて設定した条件のポンピングブレーキを行います。

設定したブレーキ位置を超えると、少し遅れて設定した条件のポンピングブレーキを行います。

- >WIDTH(ブレーキ量)：OFF～100%
- >TRG.P B(作動開始位置)：5～100%
- >CYCLE(ポンピングの速さ)：1～30
- >DLAY(作動までの遅延)：1～100
- >DUTY(ポンピングの踏み込み時間)：10～90%

《使用例》 実車に例えるとアンチロックブレーキ (ABS) のように使えます。  
(実車のようにセンサーで滑りを感じて作動するのではなく、設定したタイミングで作動を行ないます。)

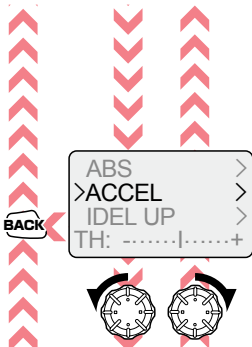
[]で項目を選択、[+/-]で設定

[+/-]両方押しでリセット

[ENTER]を押すとカーソルが\*に変わり、[]で設定することも出来ます。

*WIDTH	OFF
TRG.P B	60%
CYCLE	28
DLAY	OFF
DUTY	50%
TH:	ABS

NEXT▼



**【アクセラレーション】** 設定したスロットル位置を超えると、次の設定位置に達するまで設定した強さのアオリ(ポンピング)を行います。

- >WIDTH(アオリ量)：OFF～100%
- >TRG.L F(作動開始位置)：1～100%
- >TRG.H F(作動終了位置)：1～100%
- >CYCLE(ポンピングの早さ)：1～30

《使用例》【滑りやすい路面などでグリップをさせるために、「アオリ」を自動的に行ないます。

[]で項目を選択、[+] [-]で設定

[+] [-]両方押しでリセット  
\*TRG.L FとTRG.H Fは、片方で両方リセットされます。

[ENTER]を押すとカーソルが\*に変わり、[]で設定することも出来ます。

\*TRG.L FとTRG.H Fは、常に、TRG.L FがTRG.H Fより小さな数値になるように補正されます。

*WIDTH	OFF
TRG.L F	5%
TRG.H F	50%
TH:ABS	

**【アイドルアップ】** スロットルのニュートラル時の出力を一時的にアップ。その値を設定します。

- >KEY(キー割当)：OFF, ET1～5, BT1, BT2
- >BUTTON(切替方法)：TGLE(押す毎), PUSH(押している間)
- >C.TRM(出力位置)：B100%～0～F100%

《使用例》実車に例えると、アイドル中のエンジン回転数の設定を行ないます。

[]で項目を選択、[+] [-]で設定

C.TRMは、[+] [-]両方押しでリセット

\*給油時などに、作動させたい手前でキー割当を行なったキーを押します。

[ENTER]を押すとカーソルが\*に変わり、[]で設定することも出来ます。

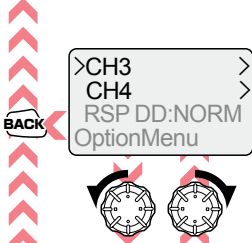
*KEY	OFF
BUTTON	PUSH
C.TRM	OFF
TH:IDEL UP	



## ▶ オプションメニュー

その他機能に関する設定項目です。

トップメニュー(P.16)



### 【CH3, CH4】

```
>TYPE      PUSH
SUBTRIM    0
REVERSE    OFF
POS1       -100%
POS2        0%
POS3       +100%
POS4        0%
POS5        0%
C3: .....|.....+
```

3、4チャンネルのサーボのコントロール方法を設定します。

>TYPE(操作方法) :

PUSH(押す※1)、2～5WAY(押す毎に POS 値を順に切換)、STmix(ステアリング操作に連動)、THmix(スロットル操作に連動)

>SUBTRIM(サブトリム) : -80～ OFF ～+80

>REVERSE(動作方向の切換) : OFF, ON

>POS1～5 (出力値) : -100～ OFF ～+100

※1. 【セットアップ (P.27)】 で、"3:POS" を割当てている ET レバーを押していないときに POS1、片側で POS2、もう片側で POS3 を出力します。割当てのキーが BT の場合、押ししていないときに POS1. 押すと POS2 を出力します。

```
>TYPE      STmix
SUBTRIM    0
REVERSE    OFF
RIGHT      -100
TRIM        0
LEFT       +100
C3: .....|.....+
```

### TYPE で STmix(ステアリングミキシング)を選択

STmix のときは、RIGHT (右に切った時)、TRIM (ニュートラル時)、LEFT (左に切った時) の表示 (設定) になります。

>RIGHT : -100 ～ 0 ～+100

>TRIM : -100 ～ 0 ～+100

>LEFT : -100 ～ 0 ～+100

```
>TYPE      THmix
SUBTRIM    0
REVERSE    OFF
BRAKE      -100
TRIM        0
HPOINT     +100
C3: .....|.....+
```

### TYPE で THmix(スロットルミキシング)を選択

THmix のときは、BRAKE (ブレーキ時)、TRIM (ニュートラル時)、HPOINT (前進時) の表示 (設定) になります。

>BRAKE : -100 ～ 0 ～+100

>TRIM : -100 ～ 0 ～+100

>HPOINT : -100 ～ 0 ～+100

### 【数値の設定方法】

[] で項目を選択、[] で設定

各設定項目で [] を押すことで、先頭のカーソルが > から \* に変化し、この状態では [] と [] で数値の設定を行うことが出来ます。

[] 両方押しでリセット

※TYPE が PUSH, 2～5WAY のときに設定を変更すると、POS1 の出力値になります。

※【セットアップ (P.27)】 で、割当てを行っていない状態で TYPE が PUSH, 2～5WAY のときは、ニュートラルのパルス波が出力されています。サーボの接続にはご注意ください。

### ミキシング (STmix / THmix) 使用例

- レスポンスを DD:NORM または PP:NORM に設定する。
- OP>CH3>TYPE を THmix にする。(これでスロットルトリガーからのミキシングが掛かる)
- OP>CH3>SUBTRIM で CH3 からの動作範囲を設定する。
- OP>CH3>BRAKE で、スロットルトリガーを押し切った時の出力値を設定する。
- OP>CH3>TRIM で、スロットルトリガーをニュートラルにしたときの出力値を設定する。(通常は TRIM の値を BRAKE～HPOINT の間にしておくこと)
- OP>CH3>HPOINT で、スロットルトリガーを引ききった時の出力値を設定する。
- 以上の設定でスロットルトリガーの動作に対して、設定した出力範囲が CH3 から出力されます。

NEXT▼




BACK

CH4 >  
 >RSP DD:NORM >  
 INPUT >  
 OptionMenu

ENTER

**【レスポンス】** 使用するメカに合わせてレスポンスモードを選びます。  
 (NORM(ノーマル), HSPD(スーパーハイスピード),  
 ADV(アドバンスハイスピード), Mini-z(ミニッツレーサー), Digital)



[  ]が[ ⊕ ⊖ ]で設定 [ ENTER ]で決定 (戻る)

使用するモジュール	選択項目
D.D.(ダイレクトデジタル)のモジュール(RF-902S などの場合)	DD:NORM / DD:HSPD / DD:ADV
Mini-Z 用 D.D. モジュール(RF-902SM)の場合	Mini-z
上記以外のモジュール(HELIOS 用モジュールなど)	PP:NORM / PP:HSPD / PP:ADV / Digital※

※Digital に切り替えるときは [ ⊕ ⊖ ] 両押ししてください。このモードは、ダイレクトデジタル対応受信機を DSC で使用する際に使用します。(P8 参照)

**【注意!】** DD:HSPD と DD:ADV 及び PP:ADV の時は CH3・CH4 は使用できません。  
 また、PP:HSPD では CH4 は使用できません。

## 使用可能な RF モジュールおよび受信機について

### 受信機

	KR-409S	KR-407S	KR-210S	KR-408S	MiniZ ASF	MR-03	dNaNo
モジュール RF-902S	○	○	○ ※2ch出力	DD:NORM のみに対応	対応しません		
RF-901S	○	○	○ ※2ch出力	○	対応しません		
RF-902SM	対応しません				○	○	○
RF-901SM	対応しません				○	○	○

### ●RF モジュール：RF-902S をご使用の場合

※eurus は、レスポンスとして DD:NORM、DD:HSPD、DD:ADV の 3 つのレスポンスが選択可能ですが、ご使用の受信機によって制限がある場合があります。

※DD:HSPD、DD:ADV を使用した場合には、2 チャンネルでのご使用となり、3ch、4ch はご使用になれません。

### ●RF モジュール：RF-901S をご使用の場合

※eurus は、レスポンスとして PP:NORM、PP:HSPD、PP:ADV の 3 つのレスポンスが選択可能です。

※レスポンス切り替えの Digital は拡張用です。RF-901S との組み合わせの場合には動作しません。

※PP:HSPD の場合には、3 チャンネルまたは 2 チャンネル、PP:ADV を使用した場合には、2 チャンネルでのご使用となります。

### ●Mini-Z 用 RF モジュール：RF-902SM をご使用の場合

京商株式会社 MINI-Z レーサー ASF、MR-03 および dNaNo にご使用いただけます。

レスポンスモードの表示は Mini-z 固定となり、常にダイレクトデジタルでのご使用となり、最高のレスポンスでのご使用いただけます。

### ●Mini-Z 用 RF モジュール：RF-901SM をご使用の場合

京商株式会社 MINI-Z レーサー ASF、MR-03 および dNaNo にご使用いただけます。

レスポンスモードについては、PP:NORM、PP:HSPD、PP:ADV の 3 つのレスポンスが選択可能です。

### ●上記以外のモジュール (HELIOS 用モジュールなど)

PP:NORM / PP:HSPD / PP:ADV の 3 つのレスポンスモードがご使用になれます。

この場合には、それぞれのモジュールに対応した受信機を使用します。

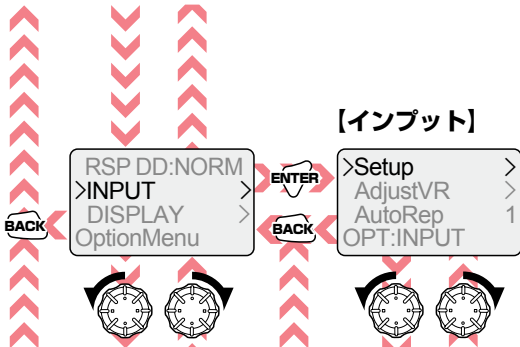
(例：RF モジュール RF-502FH (FM 方式) には、受信機 KR-302FS が使用可能。)

## ご注意

Mini-Z用 RFモジュール RF-902SMをご使用になった後でモジュールを RF-902Sに差し替えた場合のレスポンス切り替えは、強制的に DD:NORMになっています。

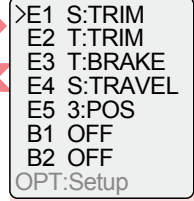
複数の種類のモジュールをご使用になる際にはレスポンスモードの切り替えについてご確認をお願いいたします。

NEXT▼



### [インプット]

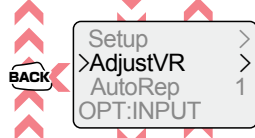
**[セットアップ]** 機能項目を、補助キーに割当てます。  
 >E(ETキー)1~5, B(BTキー)1~2



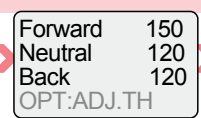
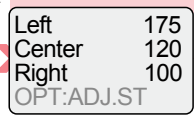
#### 《項目名》

- OFF OFF
- S:TRIM ステアリングトリム
- S:TRAVEL ステアリングトラベル
- S:SUBTRM ステアリングサブトリム
- S:TRMRAT ステアリングトリムレート
- S:REVERS ステアリングリバース
- S:PUNCH ステアリングパンチ
- S:CURVE ステアリングカーブ
- S:D.RATE デュアルレート
- T:TRIM スロットルトリム
- T:HPOINT スロットルハイポイント
- T:BRAKE スロットルブレーキ
- T:SUBTRM スロットルサブトリム
- T:TRMRAT スロットルトリムレート
- T:REVERS スロットルリバース
- T:PNC.F スロットルパンチ (前進)
- T:PNC.B スロットルパンチ (後進)
- T:CRV.F スロットルカーブ (前進)
- T:CRV.B スロットルカーブ (後進)
- T:NutBrk スロットルニュートラルブレーキ
- T:IdleUP スロットルアイドルアップ
- T:AutoSt オートスタート
- 3:Pos CH3 ポジション切換
- 3:SUBTRM CH3 サブトリム
- 3:REVERS CH3 リバース
- 3:mixB/R CH3 ミキシング ブレーキ/バランス右
- 3:mixTRM CH3 ミキシング トリム
- 3:mixF/L CH3 ミキシング ハイポイント/バランス左
- 4:Pos CH4 ポジション切換
- 4:SUBTRM CH4 サブトリム
- 4:REVERS CH4 リバース
- 4:mixB/R CH4 ミキシング ブレーキ/バランス右
- 4:mixTRM CH4 ミキシング トリム
- 4:mixF/L CH4 ミキシング ハイポイント/バランス左
- StopWatr ストップウォッチ
- Lap Time ラップタイム
- DownTime ダウンタイマー

- []で項目を選択、
- [+/-]で設定
- [+/-]両方押しでリセット
- [ENTER]を押すと、先頭の>が\*に変わり、
- []でも設定項目の変更が可能になります。



### [アジャストボリューム] 消耗したボリュームの設定を更新

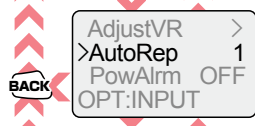


ステアリングを左右最大にきり、戻す ※[OK]が点滅

スロットルを前後最大に入れ、戻す ※[OK]が点滅

※COMPLETEが点滅

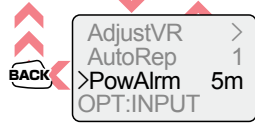
ENTERで最初に戻ります。



### [オートリピート] 設定補助項目(カウント速度調節) (1(速い)~8(遅い))

各種設定時のボタン長押し時に、設定値の表示カウントの速さを調節できます。

- [+/-]で設定
- [+/-]両方押しでリセット
- [ENTER]を押すと、先頭の>が\*に変わり、
- []でも設定項目の変更が可能になります。

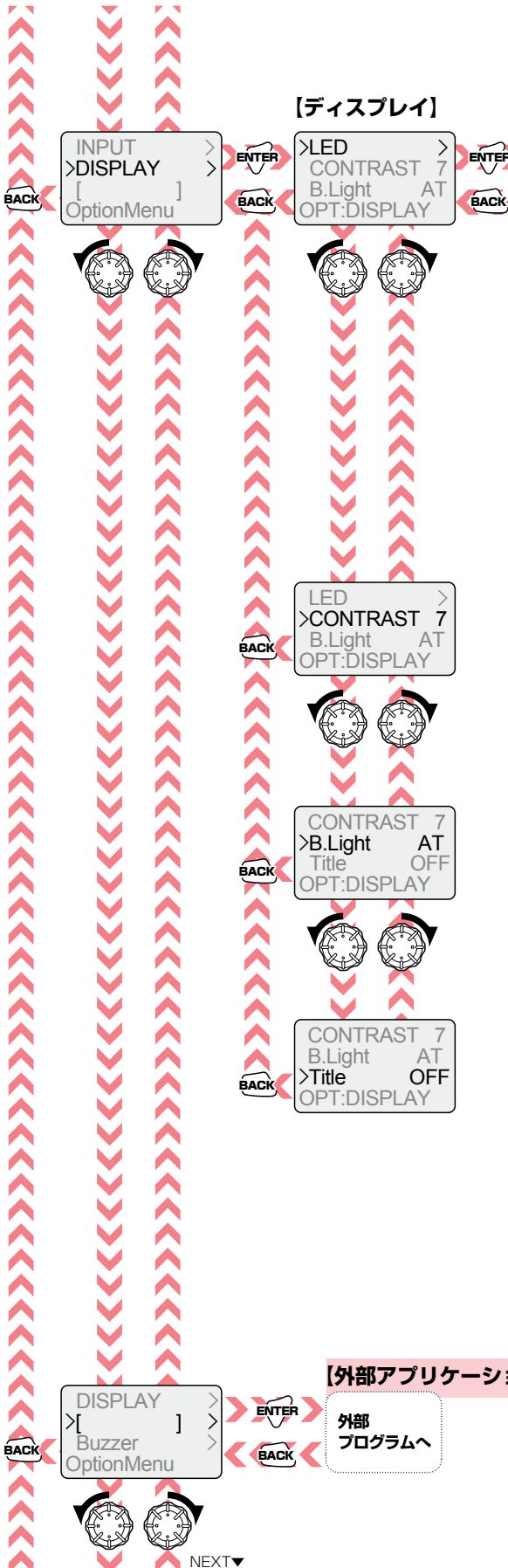


### [パワーアラーム] 設定補助項目(電源切り忘れ防止警告) (OFF, 1~5min)

設定した時間、送信機に触れずにいるとアラームが鳴ります。

- [+/-]で設定
- [+/-]両方押しでリセット
- [ENTER]を押すと、先頭の>が\*に変わり、
- []でも設定項目の変更が可能になります。

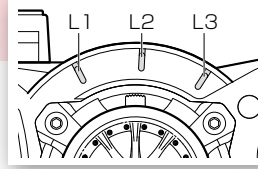
NEXT▼



**[LED]** 3つのLEDに機能項目を割当てます。

>L1, L2, L3 (下図)

(項目名)	OFF	OFF
S:SPEED	ステアリングスピード	ステアリングスピード
T:SPEED	スロットルスピード	スロットルスピード
T:ABS	ABS	ABS
T:ACCEL	アクセラレーション	アクセラレーション
T:NutBrk	ニュートラルブレーキ	ニュートラルブレーキ
StopWatc	ストップウォッチ	ストップウォッチ
DownTime	ダウンタイマー	ダウンタイマー



※T:NutBrk, StopWatc, DownTime が設定されて待機時に点灯。動作中に点滅します。

[] で項目を選択、[+] [-] で設定

[+] [-] 両方押しでリセット

[ENTER] を押しと、

先頭の>が\*に変わり、

[] でも設定項目の変更が可能になります。

**[コントラスト]** LCD画面の表示濃度を調節します。

( 1 (薄い) ~ 8 (濃い) )

[+] [-] で設定

[+] [-] 両方押しでリセット

[ENTER] を押しと、

先頭の>が\*に変わり、

[] でも設定項目の変更が可能になります。

**[バックライト]** LCD画面のバックライトを設定します。

( OFF, AT (一定時間操作が無いと消灯), ON )

[+] [-] で設定

[+] [-] 両方押しでリセット

[ENTER] を押しと、

先頭の>が\*に変わり、

[] でも設定項目の変更が可能になります。

**[タイトル]** 機能項目の状態をトップメニュー画面に表示

```
01: 0000000
BATT 12.5v
ST: -.....|.....+
EX-10 EURUS
```

(項目名)	OFF	OFF
ST	ステアリングモニタ	ステアリングモニタ
TH	スロットルモニタ	スロットルモニタ
CH3	CH3 モニタ	CH3 モニタ
CH4	CH4 モニタ	CH4 モニタ
RSP	レスポンス	レスポンス
SW	ストップウォッチ	ストップウォッチ
DT	ダウンタイマー	ダウンタイマー

[+] [-] で設定

[+] [-] 両方押しでリセット

[ENTER] を押しと、

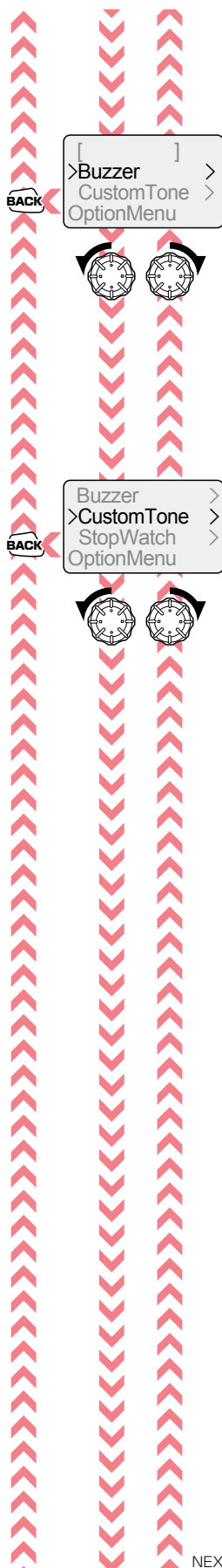
先頭の>が\*に変わり、

[] でも設定項目の変更が可能になります。

**[外部アプリケーション]** 接続したモジュールと通信設定を行います。

画面 [ ] 内に、本体に挿入している (双方向) モジュール (対応機器に限る) のタイトルが表示されます。

※通信項目については、接続した外部機器の説明書をご参照ください。



### 【ブザー】

機能項目にブザー音を割り当てます。  
( TO1~20(カスタムトーン), Mut(無音), DEF(通常音) )

```
>Click DEF
>S.Alarm DEF
>S.PAlm DEF
>S.Navi DEF
>LapTim DEF
>D.Alarm DEF
>D.PAlm DEF
>PowAlm DEF
>LowBatt DEF
>StartUp DEF
OPT:Buzzer
```

《項目名》			
Click	クリック音	D.Alarm	ダウンタイマーアラーム
S.Alarm	ストップウォッチアラーム	D.PAlm	ダウンタイマープリアラーム
S.PAlm	ストップウォッチプリアラーム	PowAlm	パワーアラーム
S.Navi	ストップウォッチナビ	LowBatt	電池電圧低下
LapTim	ラップタイム	StartUp	電源投入音

[]で項目を選択、[+] [-]で設定

[+] [-]両方長押しでリセット

[ENTER]を押すと、先頭の>が\*に変わり、[]でも設定項目の変更が可能になります。

### 【カスタムトーン】

ブザーで使用するカスタムトーンデータをつくります。  
>TO1~20(トーン選択), EDT(編集モード), PLY(再生モード)

```
>TO1 EDT PLY
.....
000000000000
OPT:TONE
```

[+] [-]でトーンを選択。(TO1~20)

\*TO1 EDT PLY [ENTER]を押すと、先頭の>が\*に変わり、  
000000000000 []でもトーンを選択が可能になります。  
OPT:TONE [BACK]を押すとカーソルは>に戻ります。

### 【編集モード】

```
TO1 >EDT PLY
.....
000000000000
OPT:TONE
```

[]で >EDTを選択。

[ENTER]を押すと【編集モード】です。

TO1 \*EDT PLY  
.....  
000000000000  
OPT:TONE

編集が可能なデータの位置にカーソルが点滅します。

- Ⓐ: A, b, B, c, C, D, d, E, f, F, G, g, H, i, l, j, J, K, k, L, m, M, N, n, O, p (音の高さ) → , | , . ,
- Ⓑ: 0 ~ 7 (音の長さ)

[]で位置を選択、[+] [-]で設定、[BACK]で戻る

[+] [-]両方長押しでリセット (データはすべて0になります)

### または

[]で位置を選択、[ENTER]で位置を確定。

編集可能な位置のデータが点滅に変わります。(カーソルが消えます。)

TO1 \*EDT PLY []でデータの変更が可能。  
000000000000 [ENTER] または、[BACK]でデータ  
OPT:TONE 変更が確定してカーソル付の点滅に戻ります。

### 【再生モード】

```
TO1 EDT >PLY
.....
000000000000
OPT:TONE
```

[]で >PLYを選択。

[ENTER]を押すと表示しているデータを再生します。

NEXT▼



## カスタムトーンデータの詳細

### 《音の高さ》

音名： G A $\flat$  A B $\flat$  B C C $\sharp$  D E $\flat$  E F F $\sharp$  G A $\flat$  A B $\flat$  B C C $\sharp$  D E $\flat$  E F F $\sharp$  G A $\flat$

LCD表示： A b B c C D d E f F G g H i I j J K k L m M N n O p

音程以外の記号： → 次の番号のトーンに続く、 ↶ トーンデータの先頭に戻る、 ■ 演奏終了、 ▪ 無音(休符)

### 《音の長さ》

音符

LCD表示 0 1 2 3 4 5 6 7

※各音符の長さは固定ですから、テンポは ♩ = 120 程度になります。

### 《入力例》

```
T01>EDT PLY
DEF·DEF.....
33333330000
OPT:TONE
```

## 【ストップウォッチ】 ストップウォッチ、ラップタイムの設定をします。

BACK

CustomTone >  
>StopWatch >  
Down Timer >  
OptionMenu

ENTER

>KEY OFF  
LAP.KEY OFF  
TH.Start >  
LAPTIME >  
ALARM OFF  
P.ALM OFF  
Navi OFF  
OP:StopWatch

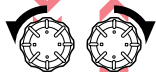
[時計アイコン]で項目を選択、[+] [-]で設定  
または、  
[ENTER]で編集を開始。[時計アイコン]で値を編集。  
※TH.StartとLAPTIMEを除きます。

[+] [-]両方長押しでリセット (KEYとLAP.KEYを除く。)

CustomTone >  
>S 00"00'00 >  
Down Timer >  
OptionMenu

### 【ストップウォッチ】

メニュー画面で[+]でストップウォッチの開始、再開  
[-]で停止 ※この画面でスタートさせると、スロットルスタートは  
[-]長押しでリセット 設定が無効になります。



- >KEY(ストップウォッチのキー割当)： OFF, ET1~5, BT1~2  
割り当てたキーでストップウォッチのスタートとストップを行います。
- >LAP.KEY(ラップタイムのキー割当)： OFF, ET1~5, BT1~2  
割り当てたキーでストップウォッチのラップを行います。
- >TH.Start(スロットル オンでストップウォッチ開始)  
スロットルオンでストップウォッチをスタートします。

ENTER

[TH.Start] ※設定すると動作中のタイマーはリセットされます。

LAP.KEY OFF  
\* READY  
LAPTIME  
OP:StopWatch

[スロットル オン]でストップウォッチの開始  
[-]で停止  
[-]長押しでリセット

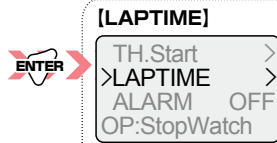
[ENTER]を押すと、表示がREADYの点滅に変わります。

NEXT▼



>LAPTIME(ラップタイムの参照) : [ENTER] で参照

※ラップを計測していないとデータは表示されません。



**[ストップウォッチ] 動作中に LAP.KEY で割り当てたキーを押すことでLAP データを取ることができます。**

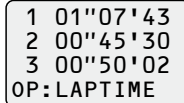
[ENTER] でラップタイムの表示

[BACK] で戻る

[+/-]両方押しでリセット (すべてのラップ)



**[LAPTIME] 表示画面**



[時計アイコン]ラップをスクロール。[BACK] で戻る

[+/-]両方押しでリセット (すべてのラップ)

※ラップタイムの計測は、100 周までメモリー可能。リセットしないと連続して記録。

>ALARM(アラーム) : OFF, 0~99min(分)

ストップウォッチでアラームを鳴らす時間を設定します

[+/-]キーでダイレクトに値の変更。

[ENTER] 押しと[時計アイコン]を使用した編集開始。[BACK] で戻る。

>P.AL (アラームの予告アラーム) : OFF, 1~30sec(秒)

アラームを鳴らす前の予告アラームの時間を設定します。

[+/-]キーでダイレクトに値の変更。

[ENTER] 押しと[時計アイコン]を使用した編集開始。[BACK] で戻る。

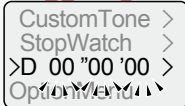
>Navi(繰返しタイマー) : OFF, 00m(分)01s(秒)~99m59s

繰返し鳴らすナビゲーションアラームの間隔を指定します。

[+/-]キーでダイレクトに値の変更。

[ENTER] 押しと[時計アイコン]を使用して時間と分の選択。さらに[ENTER] を押しと編集開始[時計アイコン]で値の編集が可能。[BACK] で戻る。

**[ダウンタイマー]**



メニュー画面で[+]でダウンタイマーの開始、再開

[-]で停止

[-]押しでリセット

**[ダウンタイマー] カウントダウンタイマーの設定をします。**

>Time(ダウンタイマーの時間) : OFF, 00m(分)01s(秒)~99m59s

>KEY(ダウンタイマーのキー割当) : OFF, ET1~5, BT1~2

>P.AL (ダウンタイマーの予告アラーム) : OFF, 1~30sec(秒)

[時計アイコン]で項目を選択、[+/-]で設定

または、

[ENTER] で編集を開始。[時計アイコン]で値を編集。

※TIME はさらに、[時計アイコン]で分、秒を選択。

[ENTER] で編集を開始。

この場合ダウンタイマーリセットされます。

[+/-]両方押しでリセット (KEYは除く)

**ストップウォッチ、ダウンタイマーは、モデルメモリーに設定されます。タイマー動作中に、モデルメモリーを切り替えると動作は停止して、切り替えた先のモデルメモリーの設定になります。**

## ■ 語句説明

●この取り説に登場する語句及びラジオコントロール模型を操作する上で出てくる用語を説明しています。

アナログサーボ	サーボの制御   C にアナログ方式のものを使用したサーボの機種の総称。
アラーム	送信機のブザーで鳴らす合図。警告などの意味に使用される場合もある。
アンブ	→ ESC
ESC (イーエスシー)	エレクトリックスピードコントローラーの略。電動カーで使用するモーターのスピードコントローラーのこと。アンブと言う場合もある。
EEPROM (イーイーピーロム)	メモリの種類。書き込んだ内容は、電源が切れても消えることは無い。本体内のメモリのほかにデータバックにも使用されている。
インターネット	パーソナルコンピュータ複数に接続した通信ネットワークをさらに、大規模に接続したネットワーク。世界中にホームページによる情報発信や、電子メールによるコミュニケーションが行える。
ウェブサイト	→ホームページ
AM (エーエム)	送信機から送る電波の信号形式。別の方式としてFMがある。AMは振幅変調方式の英語での略称である。使用する際には、送受信機の信号形式をあわせる必要がある。
LCD (エルシーディー)	液晶表示器を意味する略号。文字などを表示するのに使用される。
LED (エルイーディー)	発光ダイオードのこと。電気によって発光する半導体素子の一種。
AC充電器	家庭用の100Vコンセントに接続する充電器。充電には数時間以上かかる場合が多い。
DDS	ダイレクト・デジタル・システムの略。従来のシステムでは、送信機本体からの信号はアナログ信号だったが、ユーラスで採用されたDDSでは、直接デジタル信号を出力している。遅延がなく、ダイレクトな操縦性が実現できる。
DSSS	2.4GHz帯ではスペクトラム拡散方式と呼ばれる方法で信号を電波で伝えているが、その方式の一つ。ダイレクトシーケンススプレッドスペクトラムの略。
FHSS	DSSSと同様にスペクトラム拡散方式のひとつ。フレクシーホッピングスプレッドスペクトラムの略。
FM (エフエム)	送信機から送る電波の信号形式。FMは周波数変調方式の英語での略称です。
FET (エフイーティー)	電界効果トランジスタ。通常のトランジスタに比べ、ロス抵抗が小さく自身の消費電流も小さい。
FETサーボ	モーター駆動素子に、従来のトランジスターの代わりにFETを使用したハイクラスサーボ。
ET (レバー)	エレクトリックトリムの略。また、同様にボタンをBTと略している。
カーソル	ディスプレイ上で、現在の操作することが出来る文字位置を示すマーク。
急速充電器	ニッカド電池やニッケル水素電池を短時間で充電する充電器。
キャブレター	エンジンの燃料混合器、回転数を制御する。
クリスタル	送受信機の周波数を決める部品、水晶から作られる。
クラッチ	エンジンの出力軸と変速器との間にある断続装置。
高周波ESC (アンブ)	モーターを駆動する周波数が高い方式のESC。ほとんどがこの方式であるが、過去のものなどには高周波方式でないものも存在する。
高周波 (RF) モジュール	電波を作り、発射する回路装置、脱着できる。使用する周波数帯 (27MHz・40MHz) を変える場合には、交換する必要がある。
コネクター	脱着式の電気接点ユニット。
ゴムグロメット	サーボを振動から守るゴム部品、サーボケースの耳に取り付ける。
サーボ	送信機の操縦信号を回転機械運動に変換する装置。サーボモーター。
サイクル	ある動作の繰り返しの間隔、周期の事。

CPU( シーピーユー )	デジタル演算処理により、さまざまな用途に使われるコンピュータの心臓部の I C。マイコン。MPU と呼ぶこともある。
周波数帯	各周波数が集合してる所、27MHz 帯 (メガヘルツ)、40MHz 帯等と呼ぶ。
受信機 (RX)	送信機の電波を受けてサーボや ESC に制御信号を送り出す装置。
ジョグダイヤル	ストッパーが無い回転方式のデータ変更用のツマミ。1 クリックごとに操作すれば、1 ポイントずつにデータ変更も行えるが、一気に数値を変更したいときに便利に使える。
スピードコントローラー	→ ESC
スイング	決められたある 2 点間を往復運動すること。
スプライン	出力軸の溝とホーンの穴にオフセットが付いてる為、回して行くと細かい位置合わせが出来る。
センタートリム	トリムを操作しても舵角の両端は動かずに、ニュートラルのみが動く方式のトリム
セーバーホーン	ホーンの内部に緩衝装置を組み込んだ物、キットに付属してる。
送信機 (TX)	電波を発射して、受信機に接続されたサーボや、ESC を制御して模型を動作させるための装置。→プロポ
舵角 (トラベル)	サーボホーンが回転する角度、動作量。
チャンネル (CH)	送信機で個別に操作できるサーボ等の数。またはその個別の信号の番号。
データパック	増設用のメモリを内蔵したモジュールのこと。使用できるモデルメモリを増やすことが出来る。
デジタルサーボ	サーボの制御 I C にデジタル方式のものを使用したサーボの機種の総称。
ディレイ	動作が遅れる事、または遅らせること。遅延。
DC 充電器	12V バッテリーや 12V 安定化電源など、電源に直流を使用する充電器。
デューティー	2 つの動作の比率のこと。
トラベル	舵角、動作量のこと。
トリガー	送信機の操作機構。ピストルの引き金の様な形状で、引いたり押ししたりすることで、スロットルを制御する。
トリム	各チャンネル信号のニュートラル位置を調整する装置。
7.2V サーボ	モーターが別電源になっているサーボ。KO 独自の方式で、電動カーの場合なら、動力用の電源 (7.2V) から、電源を取ることになる。
ニッカド (Ni-cd)	乾電池と異なり、繰り返し充電して使用可能な電池。充電して繰り返し使用可能な電池として他に、ニッケル水素やリチウムイオンなどがある。
ニュートラル	送信機のスティックから手を離れた状態、又はその時のサーボホーンの位置。
27MHz	ラジコンで使用出来る周波数帯の一つ、地上、水上模型用で 12 バンドある。
2.4GHz	今までの、27MHz、40MHz などより高い周波数で、アンテナが短くてすむ周波数帯。その反面直進性が強いので遮蔽物が送信側と受信側の間にあると電波が届きにくくなる。
ノイズ	電氣的な雑音。一種の電波の為、受信機に飛び込み誤動作させる。
バンドプレート	自分の周波数を他人に表示する為のプレート。
バンド	周波数の事、クリスタルで決まる。同一周波数帯内でクリスタル交換により変更可能。
バックライト	LCD (液晶ディスプレイ) は、自身が発光しないために、暗いところでは視認性がよくない。これを、解決するために液晶の裏側に取り付けられるランプ (発光源) のこと。
不感帯	ホイルやトリガーを操作してもサーボが反応しない領域。部品の消耗などでも発生する。VR ADJ (ボリュームアジャスト) を行うことで解決する場合がある。
VR (ブイアール)	ボリューム (可変抵抗) の略号、ステアリングやスロットルの位置を検出する電子部品。

フェイルセーフアダプター	妨害電波を受けると、コンピューターが予め設定した位置にサーボホーンを固定して暴走を防ぐ装置。
プッシュロッド	リンケージに使われる棒状の物。
プリセット	あらかじめ位置を設定しておく事。
PC インターフェース	送信機の設定を PC (パソコン) で行うために、信号を変換して接続するためのアダプター。
プロポ	ラジオコントロール模型に使用する送信機。または、送受信機を総称する場合もある。プロポーショナル方式の略が語源。
放電器	ニッカドなどの充電式電池の残量を強制的に放出させる回路装置。
ホイール	左右に回してステアリングを操作する送信機の機構。
ポンピング動作	ブレーキを断続的に踏んだり放したりする事。
ホームページ	インターネット上にある情報を記載した場所を言う。ウェブブラウザと呼ばれるパーソナルコンピュータ上のソフトウェアで見ることが出来る。
メカプレート	車のシャーシの上に付いてる、受信機サーボ等を取り付ける板。
メガヘルツ (MHz)	1000KHz = 1MHz 周波数の単位。基本単位はヘルツ (Hz)。1000Hz = 1KHz (キロヘルツ)
メモリ	パソコンなどでは、一時的に情報を蓄える保存場所という意味に使用される。この場合のメモリの情報は、電源を切るとなくなってしまうが、送信機などに使用されるメモリは、不揮発メモリと呼ばれ、電源を切っても情報を保持している。(→ EEPROM)
40MHz	ラジコンで使用出来る周波数帯の一つ。地上模型用 8 バンド。上空模型用 5 バンドがある。
リンケージ	サーボと模型の各機構を接続する連結機構。
リセット	設定数値などの設定内容を、初期状態に戻すこと
レギュレーター	入力電圧を必要な電圧に安定化する回路。
レスポンス	送信機を操作してから、受信機側の機器が反応するまでの時間。
ワイズ	ABS やスロットルアクセルレーションで動作する幅の事。
ペアリング	2.4GHz の送信機の ID を受信機に書き込み、受信機が送信機の信号を選択するようにすること。最初に使用する場合に必ず 1 回行う必要がある。

## 故障かな？

と思ったらまずもう一度、この説明書をよく見直してください。  
それでもわからない場合は、当社アフターサービス部までお問い合わせください。  
その際、下記の内容を参考に故障の状況をできるだけ詳しくお伝えください。

- お使いの（送信機・受信機・サーボ・モーター・バッテリー・エンジン・車）の名称
- 故障してしまったときの使用状況と故障の内容や症状
- お客様のご住所・氏名・連絡先電話番号

※修理を依頼される場合は、下記の内容を記入したものを必ず一緒にお送りください。  
弊社の製造上の責任による故障の場合、下記の保証規定に従い6ヶ月間は無償にて修理致します。下記の保証書にご記入の上、弊社宛にお送りください。

## 近藤科学株式会社 サービス部

〒116-0014 東京都荒川区東日暮里4-17-7

お問い合わせ： ☎ 03-3807-7648（サービス部）

営業時間：月曜～金曜（祝祭日を除く）  
9:00～12:00・13:00～17:00

ウェブページで公開中の最新情報も御覧下さい。

[www.kopro.co.jp](http://www.kopro.co.jp)

## 保証規定

保証期間中に正常な使用状態にて起きた当社製造上の不備による故障は無償修理致します。但し、次の場合を除きます。

1. 使用上の不注意、過失操作、事故による故障。
2. 弊社外で修理、改造されたもの及び部品の消耗による故障。
3. 輸送中の事故による故障や保管上の不備による故障。
4. 保証書が修理品に添付されなかった場合。
5. 保証書に販売店印、購入日の記入がない場合。



## 保証書

**EX-10 EURUS**

ご住所 〒

有効期限：6ヶ月間

お買い上げ日 年 月 日

お電話番号 ( )

販売店名・印

お名前

**KO PROPO**

■ 送信機：KT-409H

操作方式：ホイール+トリガー方式

チャンネル数：4チャンネル

送信周波数帯：高周波モジュール交換にて全周波数帯可

ニュートラルパルス：1.5mSec

電源：単三×8本、または8セルバッテリーパック

消費電流：80mAh以下（但し高周波部含まず）

■ 高周波モジュール：RF-902S または RF-902SM

変調方式：DS-SS方式

送信周波数：2.4GHz

■ 受信機：KR-409S

受信方式：DS-SS方式

チャンネル数：4チャンネル

受信周波数：2.4GHz

動作電圧：4.8V~7.4V

寸法：28×18.3×18.5mm

重量：7.5g

**EX-10 EURUS**







**KO PROPO**®  
DIGITAL PROPORTIONAL SYSTEM

A solid orange horizontal bar spans the width of the page, positioned below the main text.