

KSC-1100FR, KSC-1000FR

Reversible High Frequency Hyper Digital Electric Speed Controller

取扱説明書

この度はお買い上げ頂きありがとうございます。楽しく安全に走行させる為に、当説明書をお読みになりラジコンをお楽しみ下さい。

取り扱い上の注意 安全にお使いいただくために、特に注意する事柄です。

警告! この表示は、(死亡又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) 内容を示しています。

注意! この表示は、(傷害を負う可能性又は物損事故が発生する事が想定される) 内容を示しています。

警告! ●地上用ラジコン模型を対象に製造・販売されております。●他へのご使用はおやめください。●送信機のスイッチを入れる前に必ずバンド(周波数)が空いている事を確認する。●雷の鳴っている所では走行させない。●雨天や水たまりのある所では走行させない。●機器に水が入り暴走する事があります。●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起こします。●送信機・電池・模型等は幼児の手の届かない所に保管する。●走行用ニッカドが一定の電圧まで下がると全て(モーター・受信機・サーボ)の電源が自動的にOFFになります。●飛行機・ヘリには使用出来ません。

注意! ●送信機・受信機・サーボ、その他オプションパーツは、必ず当社純正品を使用する。●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ません。●走行後モーター、アンプ等熱くなっている所に触れない。●やけどする事があります。

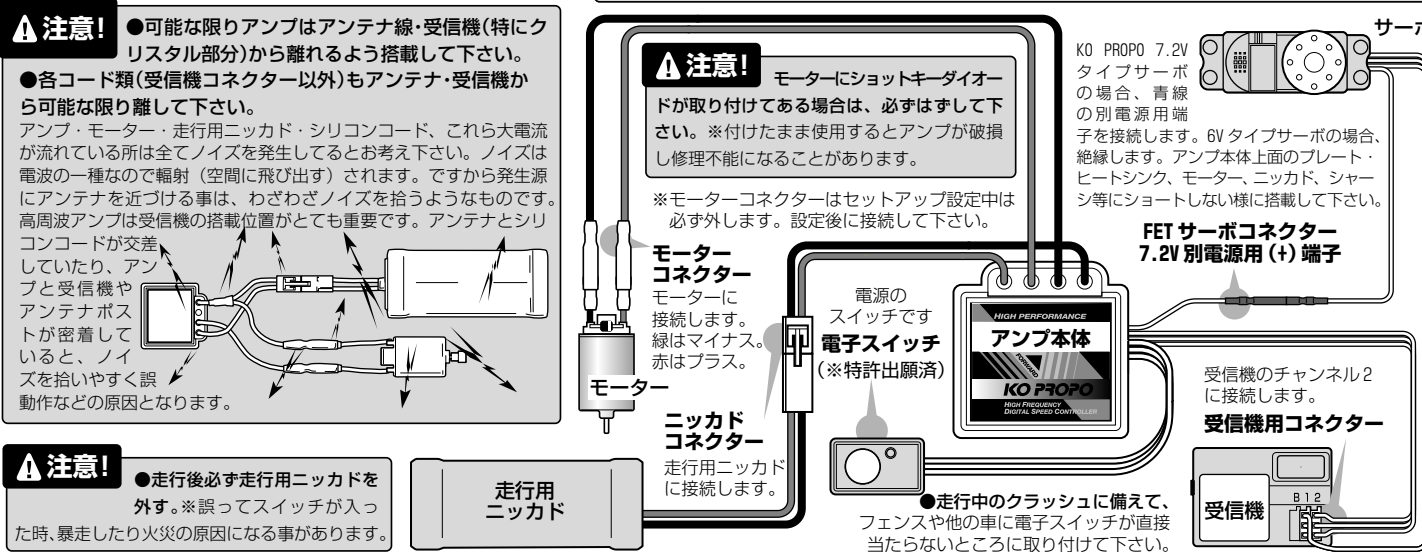
ラジコン模型の性質上、お客様が当製品を使用した結果、起きた事故などにつきまして弊社では責任を負いかねる事があります。あらかじめご了承下さい。

取り付け方法

●シャーシ・メカプレートにアンプを両面テープで固定します。 ●受信機・サーボ・ニッカド・モーターを図のように接続・配線します。

走行時の振動は想像以上にダメージを与えます。厚手の両面テープ2枚以上重ねて使用し、少し浮かせる位にしてください。

注意! ●コネクタは向きに注意して確実に奥まで入れる。●走行中の振動でコネクタが抜けると暴走することがあります。●ニッカド電池の極性は間違えない。●機器が破損します。

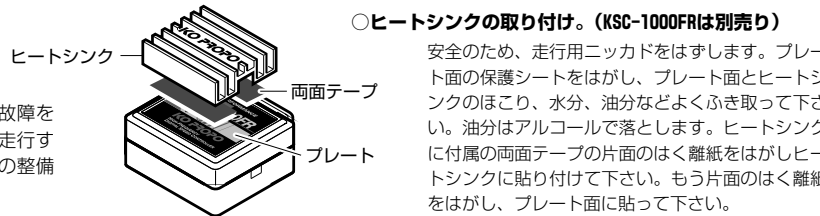


注意! ●走行後必ず走行用ニッカドを外す。●誤ってスイッチが入った時、暴走したり火災の原因になる事があります。

発熱について

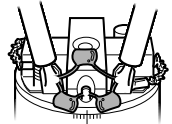
●アンプは温度上昇により効率が下がります。温度上昇を押さえベストコンディションを保つためにヒートシンクの取り付けが効果的です。

過負荷による発熱で内蔵のヒートプロテクターがはたらくと、故障を防ぐために動作を停止します。温度が下がれば自動的に復帰し走行することができますが、適正なギヤ比、モーターや駆動系など車の整備状態をきちんと整備してから走行させましょう。



(別売り) ノイズキラーコンデンサの取り付け

●モーターから誤動作の原因であるノイズが発生します。



○(別売り) ノイズキラーコンデンサの取り付け。本器は高周波アンプです。高周波のノイズをおさえるためにノイズキラーコンデンサをご使用になるモーターに取り付けて下さい。

電子スイッチについて

- 電源ボタンは従来の機械式スイッチの欠点であった接触不良を改善した電子スイッチです。
- 電源を入れる コネクタ類の接続を確認します。走行用ニッカドは充電の完了したものを接続して下さい。送信機にニッカドを使用する場合は使用前に充電し、乾電池の場合は残量が充分あることを確認します。電源を入れるときは、電源ボタンをLEDが点灯するまで押し続けます。●電源を切る 電源を切るときは、LEDが消灯するまで電源ボタンを押し続けます。

注意! ●電源を入れるときは(送信機⇄アンプ)の順で行う。切るときは(アンプ⇄送信機)の順で行う。●電源を切る 電源を切るときは、LEDが消灯するまで電源ボタンを押し続けます。

警告! ●使用しないときは必ず走行用ニッカドをはずして下さい。●誤ってスイッチが入った時、暴走したり火災の原因になる事があります。

セットアップ

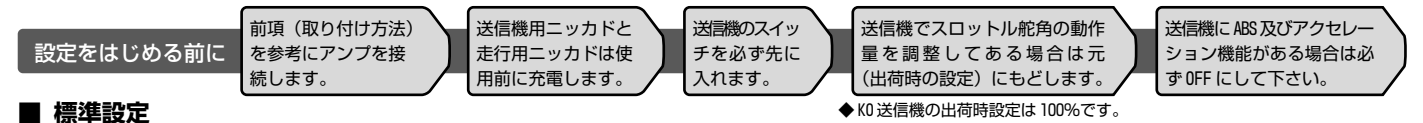
●【△前進パンチ及び△ブレーキパンチの設定】と【▽前進のみ▽バックありのモード選択】をおこないます。(工場出荷時はバックありモードに設定されています。)

△前進パンチ	△ブレーキパンチ	▽前進のみ	▽バックあり
前進側のレスポンスを向上させます。	ブレーキのレスポンスを向上させます。	バックをしなくなります。	バックが使用可能になります。
レスポンスを向上させるほどよいとはかぎりません。実際の走行でお試しになり、設定してください。		ブレーキをかけられバック走行も可能です。バック走行が禁じられているレース等では前進のみを選択します。	

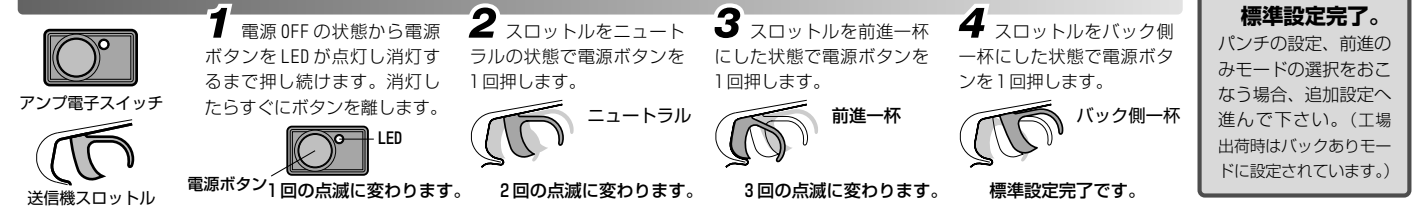
警告! ●以下の設定を行う時は必ずモーターコネクタを外して下さい。●暴走して危険です。

●はじめに標準設定をおこないます。

注意! ●必ず標準設定を行ってください。●標準設定が行われないと正常な動作をしないことがあります。



標準設定



追加設定

1 必ず標準設定を一度完了させてから行って下さい。途中で設定を間違えた場合は一度ニッカドのコネクタをはずして、はじめから設定をやり直して下さい。

前進パンチの設定

3 アンプの前進パンチ動作量を下記の0%~20%の中で選択します。スロットルで下記の何れかを選択し、スロットル位置を保った状態で電源ボタンを1回押しします。

バック側最大 0%
バック側中間 5%
ニュートラル 10%

ブレーキパンチの設定

4 アンプのブレーキパンチ動作量を下記の0%~20%の中で選択します。スロットルで下記の何れかを選択し、スロットル位置を保った状態で電源ボタンを1回押しします。

バック側最大 0%
バック側中間 5%
ニュートラル 10%

前進のみ・バックありモードの設定

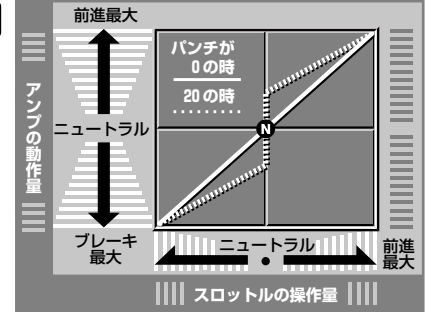
5 スロットルで下記のどちらかを選択し、スロットル位置を保った状態で電源ボタンを1回押しします。

前進のみモード
バックありモード

追加設定が完了しました。 ●パンチや前進のみモードの設定を変更する際には、標準設定からやり直して下さい。

バック走行したいときは... 送信機のスロットルを一度バック側に倒し、ニュートラルに戻してからもう一度スロットルをバックの方向に動かします。

回路保護のため前進側から直接バックすることができないようプログラムされています。



警告! 前進のみモードを選択した場合、選択後もなおスロットルを前進状態のままにしておくと電流が流れモーターが回転します。●設定の際には必ずモーターコネ

修理について

- こんな時は...
 - 長時間の使用でコネクタが熱くなり溶けてしまったり変形した場合にはコネクタの接触不良が考えられます。またコネクタのピンが黒ずんで汚れている場合にはコネクタが接触不良を起こしています。●コネクタ及びシリコンコードを交換してください。
 - ケースが異常な発熱によって変形してしまった場合には、内部の部品も熱によって劣化していることが考えられます。●アンプの内部に水が入ってしまった場合には、直ちに水気を飛ばし風通しの良い場所で乾燥させてください。●水の侵入によって内部の部品が劣化していることが考えられますので乾燥後は使用せずに修理に出して点検することをお勧めします。
- 故障かなと思ったら
 - もう一度、この説明書をざらんになってお調べ下さい。
 - それでも解らない場合は当社サービス部へお問い合わせ下さい。サービス部にご相談の際は故障の状況を下記の内容を参考にできるだけ詳しくお知らせ下さい。
 - お使いの(送信機・受信機・サーボ・モーター・走行用ニッカド・車)の名前 □故障してしまった時の使用状況と故障の内容、症状 □お客様の住所、氏名、連絡先電話番号
 - 修理を依頼される時は、上記の内容をできるだけ詳しく書いたメモを必ず一緒にお送り下さい。

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

お問い合わせは Phone:03-3807-7751 受付時間:月曜日~金曜日(祝祭日を除く)9:00~12:00,13:00~17:00

テクニカルスペック

KSC-1100FR	●対応モーター: ターン数が10ターン以上のモーター	KSC-1000FR	●対応モーター: ターン数が15ターン以上のモーター
●制御方式: CPUコントロール	●ドライブ周波数: 1.8KHz	●制御方式: CPUコントロール	●ドライブ周波数: 1.8KHz
●瞬間最大電流: 前進800A/バック400A	●受信機用出力電圧: 6V	●瞬間最大電流: 前進400A/バック200A	●受信機用出力電圧: 6V
●連続最大電流: 前進200A/バック100A	●受信機用出力電流: 2A(瞬間最大)	●連続最大電流: 前進100A/バック50A	●受信機用出力電流: 2A(瞬間最大)
●適正電源電圧: 7.2~8.4V	●寸法: 32.5×33×17.5mm	●適正電源電圧: 7.2~8.4V	●寸法: 32.5×33×17.5mm
	●総重量: 45.5g(ヒートシンクを除く)		●総重量: 38g