

X SERIES Racing Performer

RC MODEL CARS
YOKOMO
www.teamyokomo.com

BRUSHLESS SPEED CONTROLLER

Racing Performer X Series ブラシレス スピード コントローラー 取扱説明書

■主な仕様

- 2色のLEDによるステータス表示
- 可変ドライブ周波数とブレーキ周波数チューニングでストックレースに対応可能
- 回転数とスロットルに合わせて可変可能なブーストとタイミング調整
- 簡単に進角設定が行える「Basic」モード搭載
- ゼロタイミングモード対応
- 詳細設定可能なスロットルとブレーキレスポンス
- 内部温度及びモーター回転数の記録機能内蔵
- 低電圧保護機能と過熱保護機能などの安全機能搭載
- オールアルミ製ケースに30mm高効率冷却ファン搭載
- 別売りプログラムボックスから設定可能

入力電圧	4.8 - 7.4 V (2S LiPo もしくは 6S NiMH)
定格電流	140 A (連続) / 800 A (瞬間)
BEC 出力	6V @ 3A
寸法	32 × 39 × 21 mm
重量	48 g
対応モーター	最低 3.5T 540 サイズ センサード ブラシレスモーター
冷却ファン寸法	30 × 30 × 10 mm

ご使用上の注意

- ※ご使用になる前に取り扱い説明書を必ずお読みください。
- ※水たまりのある所では走行させないで下さい。機器に水が入ると故障の原因となります。
- ※NiMHの場合は6セル、LiPoの場合は2セルが使用可能です。
- ※使い終わった後は電源スイッチを必ず切ってください。
- ※スピードコントローラーを受信機に正しく接続して、送信機の電源を入れた後にスピードコントローラーの電源を入れてください。
- ※バッテリーの極性に注意してください。入力の極性を逆にしますと破損します。
- ※走行後はスピードコントローラー等熱くなっている所に触れないで下さい。
- ※配線のショートに気を付けてください。
- ※ 그리스、水分、油分などが浸入しやすい場所に取り付けけないで下さい。
- ※ドリフト走行に使用する場合はブラシレス8.5 Tより大きい数字のターン数のモーターをお使いください。
- ※Li-Po 2セルで使用する場合は、ブラシレスモーター4.5 Tより大きい数字のターン数で使用することを推奨します。ブラシレスモーター4.5 Tより小さい数字のターン数ではNi-MH 6セル (7.2 V)、Li-Poバッテリー2セルの使用は避けてください。スピードコントローラーの破損につながります。
- ※Li-Po 1セルで使用する場合は、別電源が必要となります。

■スピードコントローラーとモーターの接続

●バッテリーケーブル、モーターケーブル、コンデンサのはんだ付け

スピードコントローラーとモーターの配線は必ず確認してください。スピードコントローラーが破損する原因となります。取り付け、および取り外しの場合は気を付けて作業を行ってください。

スピードコントローラーへのはんだ付けは5秒以内に行ってください。加熱時間が長いと破損の原因となります。

スピードコントローラーとモーターを繋ぐワイヤーの極性に注意してください。モーターの各相(A, B, C)がスピードコントローラー上の各相(A, B, C)の端子に正しく接続されていることを確認してください。赤いワイヤーは電池の正極(+)に、黒いワイヤーは電池の負極(-)を接続するために利用することを推奨します。

必ずコンデンサをバッテリー入力端子に取り付けてください。コンデンサがない状態でスピードコントローラーの使用は破損の原因となります。

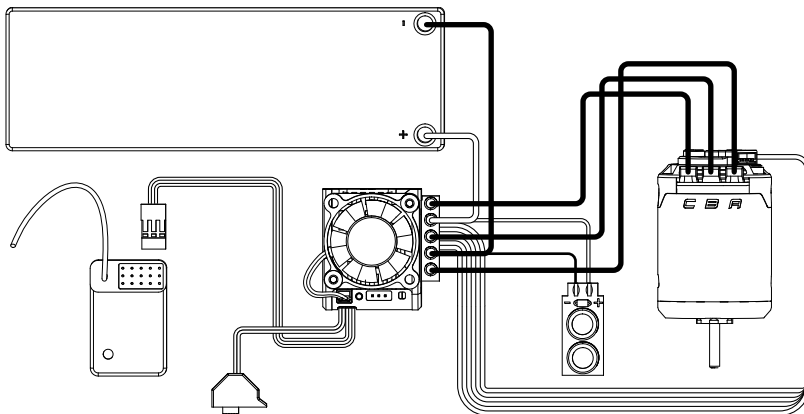
●接続と取り付け

受信機用のコネクタを受信機のスロットルチャンネル(CH2)に接続してください。

センサーケーブルをモーターとスピードコントローラーに接続してください。

スピードコントローラー、電源スイッチ、コンデンサをシャーシにしっかりと両面テープで固定してください。

必要であれば、冷却ファンを付属のネジでスピードコントローラーに取り付けてください。冷却ファン取り付け時、冷却効率を向上するために本体と冷却ファンの間に同梱のスペーサーを配置してください。冷却ファンの電源ケーブルを接続するときは極性に注意してください。



■スピードコントローラーの設定

●スピードコントローラーの電源を入れる前に

予期せぬモーターの動作を避けるために、必ず送信機の電源を入れてから、スピードコントローラーの電源を入れてください。受信機からニュートラル信号が届くまでモーターの動作は無効になっています。

●スピードコントローラーと送信機の同期

送受信機からの出力されるスロットル信号の範囲をスピードコントローラーに認識させるために、スロットル範囲の校正(キャリブレーション)が必要です。

校正を始める前に送信機のスロットルEPA(エンドポイントアジャスト)とD/R(デュアルレート)が100%に設定されていることを確認してください。トリム・サブトリム機能は0にしてください。

上記の図を参考に、受信機、走行用バッテリー、モーター、センサーケーブルを取り付けて下さい。

注意：機器の暴走や破損、けがを防止するため、校正中はビニオンギアをモーターから外してください。

1. 送信機の電源を入れます。スロットルはニュートラル状態にしてください。

※送信機のスロットルリバース設定について

● フタバ/KO製送信機は、通常リバース側設定になりますが、機種によってはノーマル側の場合もあります。

● サンワ製送信機は、通常ノーマル側になりますが、機種によってはリバース側の場合もあります。

2. SETボタンを押しながら、スピードコントローラーの電源を入れます。緑のLEDが点灯したら、SETボタンを離します。

3. ニュートラル位置を設定するため、SETボタンを一回押します。位置設定が記録されるとLEDが点滅します。

4. 赤のLEDが点灯したら、送信機をフルスロットルにし、SETボタンを押します。位置設定が記録されるとLEDが点滅します。LEDの色が変わるまでフルスロットル状態を維持します。

5. 赤と緑のLEDが点灯したら、送信機のフルブレーキにし、SETボタンを押します。位置設定が記録されるとLEDが点滅します。

LEDの色が変わるまでフルブレーキ状態を維持します。

6. 校正完了です。スピードコントローラーの電源を切ります。

注意：送信機を換えたり、セッティングを変えた場合には、スロットル位置の設定をもう一度行ってください。

■LED表示の説明

スピードコントローラーには2つのLEDがステータス表示のために取り付けられています。

赤 点灯	フルブレーキ、もしくはフルリバース
赤 1 回点滅 (繰り返し)	過熱保護機能作動
赤 2 回点滅 (繰り返し)	低電圧保護機能作動
緑 点灯	電源 ON 状態で受信機からのニュートラル信号検出
緑 点滅 ※	ゼロタイミング モード
赤と緑 点滅	センサーケーブル未検出
赤と緑 1 回点滅 (電源投入時)	入力電圧 8.0 V 以上
赤と緑 2 回点滅 (電源投入時)	入力電圧 8.0 V 未満

※出荷時は「ゼロタイミングモード」です。

■プログラム一覧表 (設定項目の変更には別売のプログラムBOX 品番: BL-RPXPが必要です)

プログラム No.	設定項目	選択肢	初期設定
1A	パンチレート	Level 0 - Level 10	Level 5
1B	初期スロットル	OFF, 1 - 15% (1%刻み)	OFF
1C	駆動周波数	2, 4, 6, 8, 12, 16, 24, 32, 48, 64 kHz	8 kHz
1D	ニュートラル幅	0%, 3%, 6%, 9%, 12%	6%
2A	ドラッグブレーキ	0%, 4%, 8%, 10%, 12%, 15%, 20%, Custom: 35%	10%
2B	最大ブレーキ	75%, 80%, 85%, 90%, 95%, 100%	100%
2C	初期ブレーキ	Drag Brake, 0%, 6%, 12%, 15%, Custom: 25%	Drag Brake
2D	ドラッグブレーキ動作周波数	1, 2, 4, 6, 8, 12, 16, 24, 32 kHz	8 kHz
2E	ブレーキ動作周波数	1, 2, 4, 6, 8, 12, 16, 24, 32 kHz	1 kHz
3A	最大ブースト値	0 deg (度) - 60 deg (1度刻み)	0 deg
3B	ブースト開始回転数	300, 400, 500, 1000 - (500刻み) - 5000 - (1000刻み) - 55000 RPM	15000 RPM
3C	ブースト最大時回転数	2000 - 65000 RPM (1000刻み)	40000 RPM
3D	ブーストスロットル制限	OFF, 1 - 60 deg (度) (1度刻み)	OFF
4A	最大ターボ値	0 deg (度) - 60 deg (1度刻み)	0 deg
4B	ターボ発動方法	Full TH, RPM, Full TH+RPM	Full TH
4C	ターボ発動遅延	OFF, 0.05 - 0.5 sec (秒) (0.05秒刻み)	0.1 sec
4D	ターボ開始回転数	5000 - 60000 RPM (1000刻み)	25000 RPM
4E	ターボ投入曲線	3deg/0.1s, 6deg/0.1s, 8deg/0.1s - 22deg/0.1s (1度刻み), FASTEST	12deg/0.1s
4F	ターボ解放曲線	0deg/0.1s, 1deg/0.1s, 3deg/0.1s, 6deg/0.1s, 8deg/0.1s - 22deg/0.1s (1度刻み)	6deg/0.1s
5A	進角プロファイル	Level 0 - Level 10	Level 0
6A	走行モード	For/Brake(前進・ブレーキ), For/rev/Brake(前進・バック・ブレーキ)	For/Brake
6B	バックスピード	25%, 50%, 75%, 100%	25%
6C	カット電圧	None(なし), 2.9V/cell, 3.0V/cell, 3.2V/cell, Custom: 6.2V	3.2V/cell
6D	過熱保護機能 動作温度	Off, 176F/80℃, 194F/90℃	194F/90℃
6E	モーター回転方向	Normal, Reverse	Normal
6F	設定初期化	すべての設定を工場出荷時の設定値に戻します	-
7A	最大温度メモリー	動作中に計測された最大温度を表示します	-
7B	最大回転数メモリー	動作中に計測された最大回転数を表示します	-
8A	設定プロファイルに保存	Profile A, Profile B, Profile C, ESC	-
8B	設定プロファイルから読み込み	Profile A, Profile B, Profile C	-

■アフターサービスについて

ヨコモ アフターサービス部では、製品に関する質問や修理をお受けしています。
万一、製品が故障したと思われる際はアフターサービス部にお問い合わせ下さい。

■修理依頼方法

《注意事項》

本製品を分解・改造した場合、全てのサービスをお断り致します。販売店・卸店様は製品が不良品であるとの結論を下す権限を持っていません。

※以下の場合には、初期不良扱いとならない場合がございますので予めご了承下さい。

- ・誤った取扱いの結果の故障（過負荷、ショート等）
- ・ケース分解、改造を行っている場合
- ・ケーブル交換を行っている場合

《修理依頼方法》

修理カードに必要事項をご記入の上、修理品に添えてお買い求めになった販売店、又はヨコモ アフターサービス部に直接お送り下さい。

《修理費用・期間について》

修理にかかった費用（部品、工賃、返送料）はお客様にご負担頂きます。修理にかかる費用は修理前に見積もる事が出来ませんのでご了承下さい。修理期間は通常1ヶ月以内です。修理内容によって多少異なる場合があります。修理を依頼されてから1ヶ月以上経過しても返却されない場合は、アフターサービス部にお問い合わせ下さい。

■ヨコモ 修理カード（コピーしてお使い下さい）

修理品名	BL-RPX
ご購入店名	
お客様名	
ご住所	〒 TEL
故障状況を詳しくお書き下さい	

■お問い合わせ先

株式会社 ヨコモ アフターサービス部
〒120-0005 東京都足立区綾瀬5-23-7 TEL:03-5613-7553 FAX:03-5613-7552
※お電話でのお問い合わせは、営業時間9時～12時、13時～17時（祝祭日を除く月～金）にお願いします。
URL <http://www.teamyokomo.com>