

産業用スマートコントローラー

Hedwig

取扱説明書 第6版



製品をご使用前に必ず本書をお読みください。

目次

| | |
|--|----|
| 1. はじめに..... | 4 |
| 2. パッケージ内容..... | 4 |
| 3. 性能諸元..... | 5 |
| 4. コントローラー各部名称..... | 7 |
| 衝突回避..... | 9 |
| カメラ操作..... | 9 |
| スイッチの機能割り当て..... | 10 |
| ゴーホーム..... | 11 |
| 5. インジケータ..... | 12 |
| バッテリー残量表示 LED..... | 12 |
| 接続表示 LED..... | 12 |
| 6. アンテナの取付..... | 13 |
| 7. ストラップの取付..... | 13 |
| 8. 充電..... | 14 |
| 9. 起動とシャットダウン..... | 14 |
| 10. パイロットモードとオブザーバーモード..... | 15 |
| 11. ホーム画面..... | 16 |
| 12. 操作アイコン..... | 16 |
| 13. GCS(Ground Control System: 地上局システム)..... | 17 |
| 通信リンクの設定(Hedwig-F/F3)..... | 17 |
| 機体のバージョン取得(Hedwig-F/F3)..... | 19 |
| GCS の強制停止(Hedwig-F/F3)..... | 20 |
| GCS アプリのアンインストール(Hedwig-F/F3)..... | 21 |
| GCS アプリのインストール(Hedwig-F/F3)..... | 22 |
| 14. 設定..... | 27 |
| コントロールモード..... | 27 |
| スティックキャリブレーション..... | 28 |
| モニター..... | 29 |
| ホイールキャリブレーション..... | 30 |
| 通信機ペアリング(Hedwig-T5)..... | 31 |
| 通信機ペアリング(Hedwig-F/F3)..... | 33 |
| 切替の要求..... | 34 |
| 振動による警告..... | 36 |
| 言語..... | 36 |
| ネットワーク..... | 37 |
| このコントローラーについて..... | 40 |

| | |
|-----------------------|----|
| 15. 動画 | 41 |
| 16. LTE 飛行 | 41 |
| 17. システムアップデート | 42 |
| 18. トラブルシューティング | 44 |
| 改訂履歴 | 45 |
| 販売者 | 45 |

1. はじめに

表示の意味



警告

この表示を無視して誤った取り扱いをすると、人が死亡する可能性または重傷を負う可能性があることを示しています。



注意

この表示を無視して誤った取り扱いをすると、人が傷害を負う可能性があること、物的損害が発生する可能性があることを示しています。

- 本製品は日本国内の法律に則って作られています。日本国内でのみご使用ください。
- 本製品は弊社指定の産業用小型無人航空機の操作およびデータ受信を目的として設計されています。それ以外の用途で使用しないでください。
- 本製品の筐体を開けた場合や無許可でソフトウェアに変更を加えた場合は、一切の責任を負いかねますのでご了承ください。
- 異常を感じた場合は速やかに使用を中止し、販売店にご連絡ください。
- 本製品を廃棄する際は販売店にご連絡ください。

2. パッケージ内容

- | | | |
|---|--------------------|-----|
| ① | コントローラー本体 | × 1 |
| ② | アンテナ | × 2 |
| ③ | ストラップ | × 1 |
| ④ | 充電器 | × 1 |
| ⑤ | USB-A – USB-C ケーブル | × 1 |

3. 性能諸元

使用している無線機の種類により、Hedwig-T5、Hedwig-F、Hedwig-F3 と型名が分かれています。水道管機体用に設計された Hedwig-AS はイーサネットポートから外部の通信機器に有線接続する仕様となっており、無線を使用することはできません。

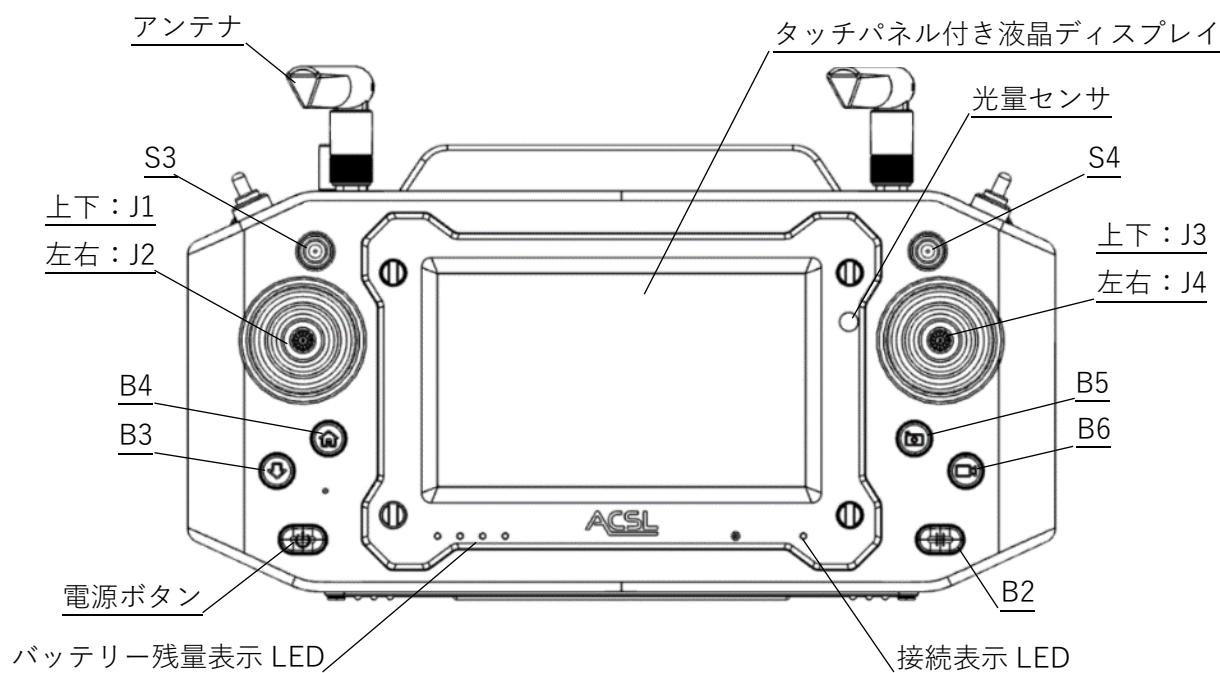
型名はコントローラー本体の背面のラベルに記載されています。

| 項目 | | Hedwig-T5/F/F3 | Hedwig-AS |
|----------|------|---|---|
| 寸法 | - | 269 x 165 x 69 mm | 269 x 165 x 69 mm |
| 重量 | - | 1.05 kg ± 6% | 0.96 kg |
| ディスプレイ | サイズ | 5 インチ | 5 インチ |
| | 解像度 | 1920 x 1080 | 1920 x 1080 |
| 操作 | - | 2 軸の操縦スティック × 2 カメラジンバル用ホイール × 2 写真撮影ボタン 動画撮影ボタン ゴーホームボタン 自動着陸ボタン 一時停止/開始ボタン 電源ボタン 強制停止ボタン フライトモードスイッチ オプション機器用スイッチ × 2 | 2 軸の操縦スティック × 2 (※ 右スティック上下方向はスプリングなし) カメラジンバル用ホイール × 2 写真撮影ボタン 動画撮影ボタン ゴーホームボタン 自動着陸ボタン 一時停止/開始ボタン 電源ボタン 強制停止ボタン フライトモードスイッチ オプション機器用スイッチ × 2 |
| 搭載インジケータ | - | ブザー 振動モータ 接続表示 LED バッテリー残量表示 LED | ブザー 振動モータ 接続表示 LED バッテリー残量表示 LED |
| 搭載センサ | - | 気圧センサ 温度センサ 湿度センサ 光量センサ マイク GNSS モジュール | 気圧センサ 温度センサ 湿度センサ 光量センサ マイク GNSS モジュール |
| バッテリー | 種類 | LiPo | LiPo |
| | 容量 | 12,100 mAh | 12,100 mAh |
| | 定格電圧 | 3.7 V | 3.7 V |

| | | | |
|-----------|--------|--|--|
| 動作時間 | Typ. | 3 時間未満 | 4 時間未満 |
| 充電時間 | - | 5 時間 | 5 時間 |
| 機体通信用無線機 | 周波数 | 2.4 GHz 帯 | 非搭載 |
| | 最大通信距離 | 4 km | 非搭載 |
| ネットワーク無線機 | - | Wi-Fi 2.4GHz Bluetooth 4.1 | 使用不可 |
| LTE | - | 使用可 | 使用不可 |
| プロトコル | - | MAVLink | MAVLink |
| OS | - | Android | Android |
| 動作温度範囲 | - | -10°C~40°C | -10°C~40°C |
| 保管温度範囲 | 1 ヶ月以内 | -10°C~60°C | -10°C~60°C |
| 充電時の温度範囲 | - | 5°C~40°C | 5°C~40°C |
| IP 保護等級 | - | IP43 | IP43 |
| インターフェイス | - | イーサネット USB-C USB-A 2.0 HDMI microSD SIM カード 3.5 mm オーディオジャック 三脚用ネジ穴 | イーサネット USB-C USB-A 2.0 HDMI microSD SIM カード 3.5 mm オーディオジャック 三脚用ネジ穴 |
| 付属アクセサリ | - | ストラップ 充電器とケーブル | ストラップ 充電器とケーブル |

4. コントローラー各部名称

正面



上面

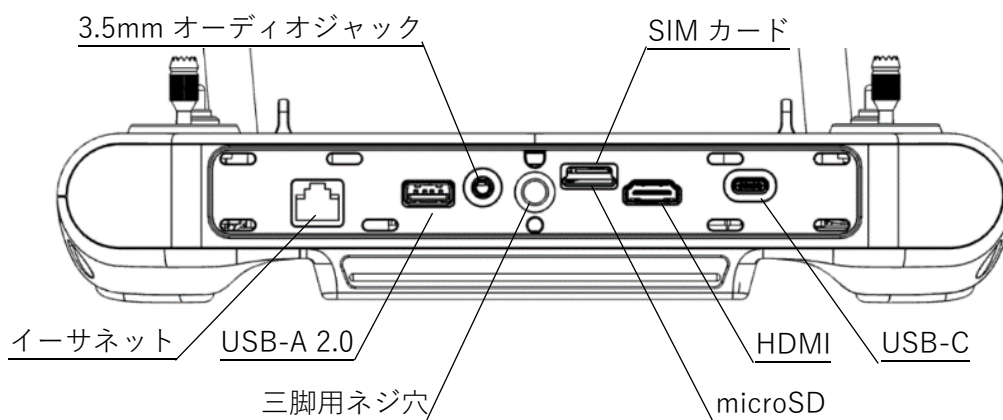
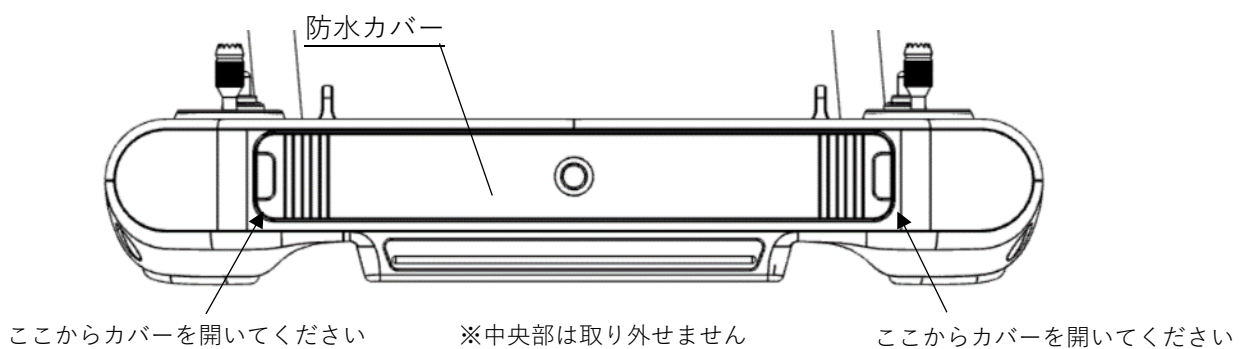


スイッチ

| 名称 | 想定用途 | 切替数 | 備考 |
|----|-------------|-----|---------------------------------------|
| J1 | エレベータ/スロットル | 連続 | エレベータ：前進・後進 / スロットル：上昇・下降 |
| J2 | ラダー/エルロン | 連続 | ラダー：左右旋回 / エルロン：左右スライド |
| J3 | スロットル/エレベータ | 連続 | スロットル：上昇・下降 / エレベータ：前進・後進 |
| J4 | エルロン/ラダー | 連続 | エルロン：左右スライド / ラダー：左右旋回 |
| S1 | フライトモード切替 | 3段階 | 手前：AUT(オート)、中：POS(ポジション)、奥：MAN(マニュアル) |
| S2 | 衝突回避 | 3段階 | 手前：ON、中：ON、奥：OFF |
| S3 | カメラジンバル操作 | 3段階 | 上：下向き、中：割当なし、下：正面 |
| S4 | オプション機器用 | 3段階 | 現在割当なし |

| 名称 | 想定用途 | 切替数 | 備考 |
|----|----------------|-----|-------------------|
| W1 | カメラジンバル操作 | 連続 | ジンバル上下(チルト)操作 |
| W2 | カメラジンバル操作 | 連続 | ジンバル左右(パン)操作 |
| B1 | 強制停止 | 2段階 | 長押し：強制停止 |
| B2 | 一時停止/開始 | 2段階 | 計画飛行の一時停止、再度押すと再開 |
| B3 | 自動着陸 | 2段階 | その場に自動着陸 |
| B4 | ゴーホーム | 2段階 | 離陸地点へ自動で帰還 |
| B5 | 写真撮影(インターバル撮影) | 2段階 | 押下：撮影開始、再度押下：撮影停止 |
| B6 | 動画撮影 | 2段階 | 押下：撮影開始、再度押下：撮影停止 |

下面



インターフェイス

| 名称 | 想定用途 |
|-----------------|-------------------------|
| イーサネット | 外部の通信機器との接続 |
| USB-A 2.0 | GCS アプリの飛行ログファイルの取り出しなど |
| 3.5mm オーディオジャック | オーディオとマイク |
| 三脚用ネジ穴 | 三脚に固定 |
| SIM カード | LTE 通信 |
| microSD | ファームウェアのアップデートなど |
| HDMI | 外部モニターに画面を表示 |

| | |
|-------|------|
| USB-C | 充電など |
|-------|------|

衝突回避

離陸後、送信機の衝突回避スイッチを ON にすると、前方、上方の障害物に対し、衝突回避機能が有効になります。(基地局アプリ「TAKEOFF」(※)に、検知した障害物までの距離を表示します。)

衝突回避距離に達すると、障害物方向への進行を停止します。

障害物方向への進行を停止した際、衝突回避距離を一定に保つ機能はありません。

※基地局アプリ「TAKEOFF」に関しては「13. GCS(Ground Control System: 地上局システム)」(p.17-26)をご参照ください。

| 衝突回避方向 | 衝突回避距離 | 使用するセンサ | 条件 |
|--------|--------|----------------|---------------------------|
| 前方 | 約 2m | ステレオカメラ | POS/AUT モードのみ有効 |
| 上方 | 約 1m | 赤外線センサ/ステレオカメラ | POS/AUT モードのみ有効 |
| 下方 | 約 1m | 赤外線センサ/ステレオカメラ | AUT モードのみ有効 (自動着陸時は無効) |

衝突回避は補助的な機能です。衝突回避責任はパイロットにあります。

周囲の環境や障害物の形状、色彩等によって機能しない場合があります。障害物から適切な距離を保って飛行させてください。

マニュアルモードでは機能しません。

計画飛行中、衝突回避を使用する場合、衝突回避スイッチを ON にしてください。

衝突回避スイッチが ON の状態で、基地局アプリ「TAKEOFF」の設定画面の「オプション」で衝突回避センサのチェックボックスにチェックマークが入っている場合に機能します。

カメラ操作

基地局アプリ「TAKEOFF」によるカメラとジンバル操作も可能です。



撮影種別切替ボタンで、ビデオ/静止画/インターバル静止画を切り替えます。
 シャッターボタンで、撮影開始および停止を行います。
 ストリーム画像ボタンで、ストリーム画像の撮影開始および停止を行います。
 カメラ設定メニューボタンで、解像度等の設定を行います。
 カメラを真下（90度）に向けたい場合は、ジンバル角度操作ボタンをタップし、表示されたスライダーを右側にするとジンバルカメラが下方（真下）を向きます。

スイッチの機能割り当て

基地局アプリ「TAKEOFF」の設定画面の「送信機」にて、コントローラーのスイッチ、ホイールの割り当て機能をお好みで設定することができます。

「読み込む」ボタンをタップすることで機体から現在のパラメータを取得します。
 各ボックスのパラメータを選択した後、「書き込む」ボタンをタップすることでコントローラーの機能割り当てパラメータを更新します。

| 項目 | パラメータ |
|------------|--|
| S3 スイッチ上操作 | ジンバル正面/ジンバル下向き/ジンバル正面・下向き |
| S3 スイッチ下操作 | ジンバル正面/ジンバル下向き/ジンバル正面・下向き (W2 操作同時)ジンバルチルト調整/ジンバルパン調整/EV 調整/ズーム調整/ フォーカス調整 |
| W1 | ジンバルチルト調整/ジンバルパン調整/EV 調整/ズーム調整/フォーカス調整 |
| W2 | ジンバルチルト調整/ジンバルパン調整/EV 調整/ズーム調整/フォーカス調整 |
| B5 | 静止画撮影/インターバル撮影/動画撮影 |
| B6 | 静止画撮影/インターバル撮影/動画撮影 (W1 操作同時)ジンバルチルト調整/ジンバルパン調整/EV 調整/ズーム調整/ フォーカス調整 |

※同じ機能を複数のスイッチ、ホイールに割り当てることはできません。

5. インジケータ

バッテリー残量表示 LED

| | |
|-------|----------|
| 点灯×4： | 90%～100% |
| 点灯×3： | 60%～90% |
| 点灯×2： | 30%～60% |
| 点灯×1： | 0%～30% |

警告

- フライト中にバッテリー切れになると操縦不能に陥ってしまいます。バッテリー残量にはくれぐれもご注意ください。
- リチウムイオン電池には「自己放電」という特性があり「使用していない状態」でも電池の容量は徐々に減っていくため、バッテリー残量が点灯 x1(0%～30%)の状態での長期保存はお控えください。
- バッテリー残量が0%になると「過放電」状態となり、充電器を接続してもバッテリー残量表示 LED が点灯しない場合があります。その場合、充電開始に1時間以上かかる場合(※)がございます。
※トリクル充電

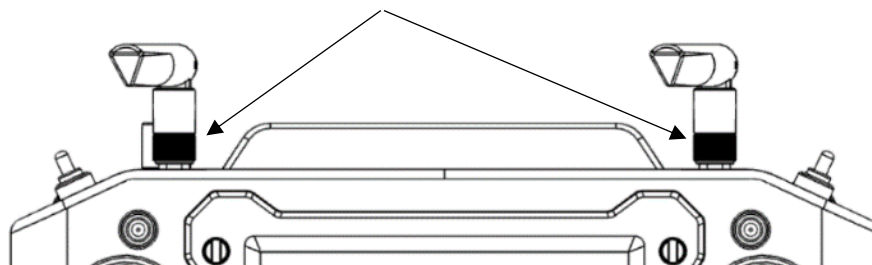
接続表示 LED

- 点灯： パイロットモードとして通信中（操作とモニタリングの両方が可能）
点滅： オブザーバーモードとして通信中（操作は不可、モニタリングのみ可能）

※ オブザーバーモードが使えるのは Hedwig-F/F3 のみ

6. アンテナの取付

ネジ式の取付方法となっています。
根元を持ってしっかりと締め付けてください。



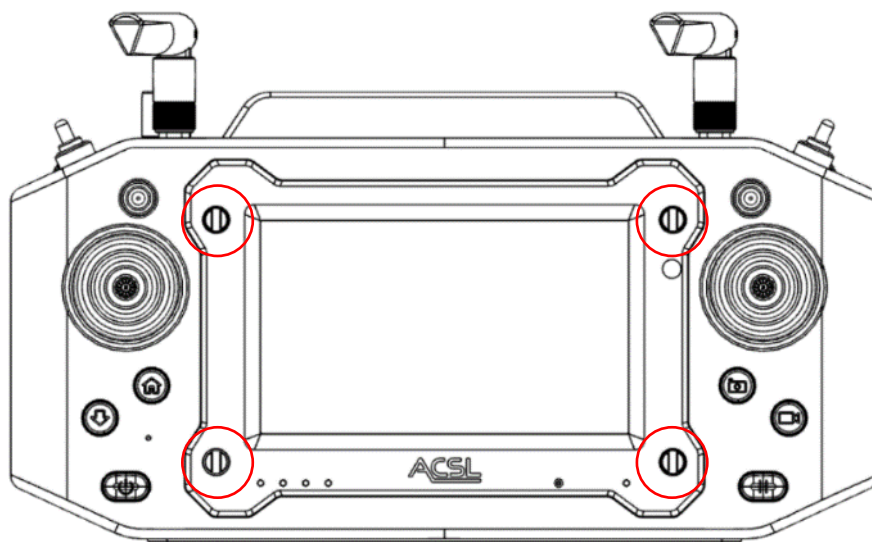
⚠ 警告

フライト中にアンテナが外れると、電波が届かなくなり操縦不能に陥る可能性があります。フライト前にしっかりとネジが締まっていることを確認し、フライト中は不用意にアンテナを触らないようにお願いします。

7. ストラップの取付

お好みで、付属のストラップを付けることができます。

下図の赤丸で囲んだ4箇所に金具を装着し、使いやすい長さにストラップを調節してお使いください。



⚠ 警告

ストラップ使用時は誤ってスイッチに引っ掛けないようにご注意ください。誤操作の原因となる可能性があります。

8. 充電

充電方法

- ① 付属の充電器に付属の USB-A – USB-C ケーブルを接続してください。
- ② コントローラー下面の防水カバーを開いて、USB-C ポートに充電器のケーブルを接続してください。
- ③ 充電器を AC100V のコンセントに差し込んでください。

情報

- バッテリーが満タンになると充電は自動的に止まります。
- 充電中に電源ボタンを短く押すとバッテリー残量が表示されます。

警告

- バッテリーや充電器を濡らした状態で使用しないでください。また、濡れた手で使用しないでください。感電する恐れがあります。
- 直射日光下や車のダッシュボードなど高温になる場所や火気の近くで充電しないでください。
- 充電は 5°C～40°C の環境で行ってください。
- コントローラーの使用中でも充電は出来ませんが、消費電力が大きいときバッテリー残量が減っていく可能性があります。充電しながら使用する場合もバッテリー残量にはご注意ください。

注意

- コントローラーは QC3.0 規格と USB 規格に対応していますが、付属の充電器以外を使用して発生したトラブルについては責任を負いかねますのでご了承ください。
- バッテリーが著しく劣化してしまう可能性があるため、24 時間以上は充電しないでください。
- 電源を切っている間もごく僅かなリーク電流があります。バッテリー残量が少ない状態で長期間放置すると過放電により電源が入らなくなる可能性がありますので、半年に 1 回程度バッテリー残量を確認することを推奨します。

9. 起動とシャットダウン

電源ボタンを 3 秒間長押しすると電源が入ります。

シャットダウンするときは電源ボタンを 1.5 秒間長押ししてください。

10. パイロットモードとオブザーバーモード

Hedwig-F/F3 では、パイロットモード（操作とモニタリングの両方が可能）とオブザーバーモード（操作は不可、モニタリングのみ可能）の切替が出来ます。

1台のコントローラーで機体とペアリング（バインド）したときはパイロットモードとなります。複数のコントローラーで機体とペアリング（バインド）したときは1台がパイロットモード、他はオブザーバーモードとなります。

無線機の仕様上、パイロットモードは1台まで、オブザーバーモードは7台まで接続可能です。ただし台数が多いほど起動時や切替時の接続数確認に時間が掛かるため、機体側の設定により台数がこれより少なく制限されている場合があります。

次の場合に、パイロットモードとオブザーバーモードの選択表示が現れます。

- 通信機ペアリングの設定後
- 機体とコントローラーの起動後など、通信を開始したとき
- 設定メニューの「切替の要求」を行ったとき



パイロットモードで接続されているコントローラーが他に無い場合、パイロットを選ぶまで選択表示が繰り返し現れます。

選択したモードの設定が完了すると、「パイロット/オブザーバーに切替わりました」という通知が表示されます。

11. ホーム画面



ホーム画面には3つのアイコンが並んでいます。
アイコンをタップするとそれぞれの機能を使えます。

⚠ 注意

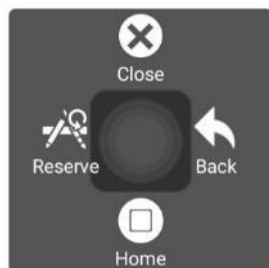
ディスプレイに長時間触れていると低温やけどを起こす可能性がありますので、ご注意ください。

12. 操作アイコン

GCSの画面などでこのような操作アイコンが表示されている場合があります。



タップすると4つのメニューが表示されます。



- Close: 操作アイコンのメニューを閉じる
- Back: 1つ手前の画面に戻る
- Home: ホーム画面に戻る
- Reserve: 現在は機能を割り当てられていません

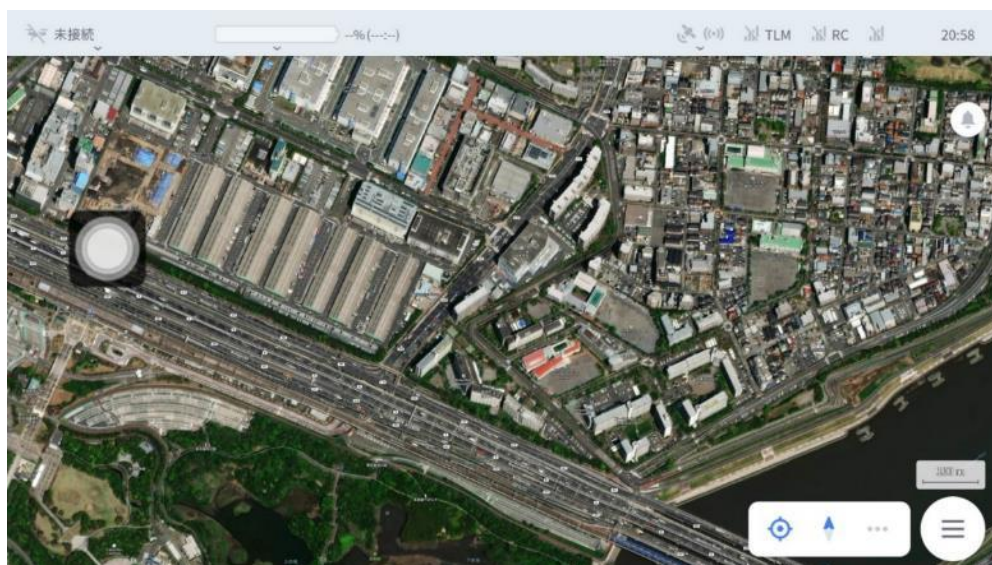
13. GCS(Ground Control System: 地上局システム)

GCS アイコンをタップすると GCS アプリの画面に移動します。

機体の状態のモニタリングや自動飛行の操作などを行うことができます。

GCS アプリの有無や種類はコントローラーのモデルや機体の用途によって変わります。

詳しい説明は別途 GCS アプリの説明書をご参照ください。



GCS アプリの画面例

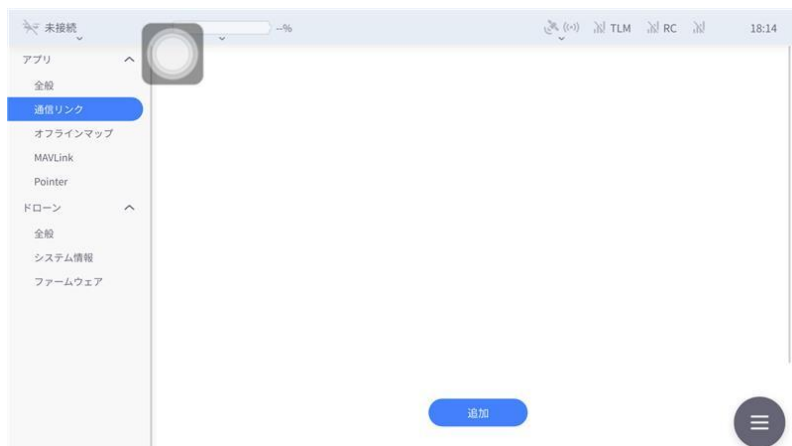
通信リンクの設定(Hedwig-F/F3)

Hedwig-F/F3 に対応した機体 (SOTEN 等) ではテレメトリ情報を取得するために機体とのペアリング後に対応 GCS(基地局アプリ「TAKEOFF」)において通信設定が必要です。

① TAKEOFF のメニュー画面より「設定」をタップしてください。



② 設定画面の左側に表示されているプルダウンリストより「アプリ」→「通信リンク」をタップすると以下の画面が表示されます。



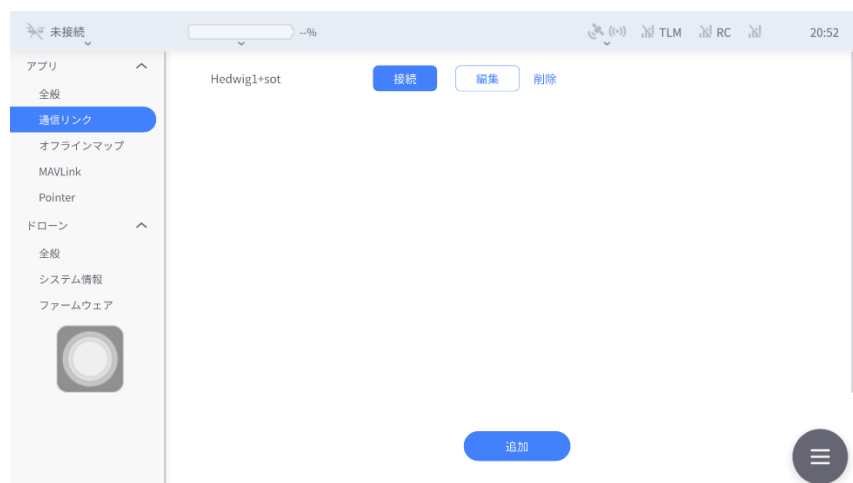
- ③ 「通信リンク」では機体と標準プロポや Hedwig-F/F3 の組み合わせごとに通信設定を保存することができます。新規機体と Hedwig-F/F3 をペアリングさせる場合などには「追加」ボタンをタップし、通信設定項目を入力します。下記のような画面が表示されます。



各項目に以下を入力し、「開始時に自動的に接続」へチェックを入れて「OK」をタップしてください。通信設定の作成は以上で完了です。

| 項目 | 入力内容 |
|----------|--|
| 名前 | 任意の判別しやすい名前を入力してください。 例：Hedwig1+sot |
| タイプ | UDP を選択してください。 |
| リスニングポート | 3101 を入力してください。 |

- ④ 通信設定が作成されると以下の画面のようになります。機体とペアリング (バインド) した状態で「接続」をタップすると機体と接続し、通信が開始されます。



機体のバージョン取得(Hedwig-F/F3)

GCS(基地局アプリ「TAKEOFF」)の「システム情報」では、機体とのペアリング後に Hedwig-F/F3 に対応した機体 (SOTEN 等) のバージョン番号を取得することができます。



※スマートコントローラーでは送信機・Falcon のバージョン取得は対応していないため表示されません。

GCS の強制停止(Hedwig-F/F3)

何らかの理由により GCS がフリーズした場合などは以下の手順で GCS を強制停止することができます。強制停止後に GCS を再起動し、動作様子をご確認ください。

- ① GCS(基地局アプリ「TAKEOFF」)画面上でディスプレイ上端部に触れ、下向きにスワイプすることでメニューバーが表示されます。続いて2回目のスワイプをすることで以下のようなシステムメッセージウィンドウが表示されます。

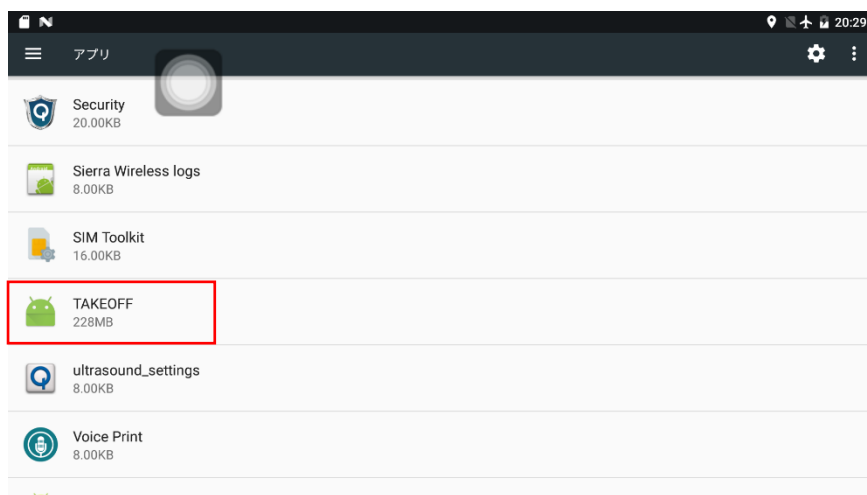
Hedwig-F/F3 ホーム画面ではデフォルトでメニューバーが表示されているため1回のスワイプでシステムメッセージウィンドウが表示されます。



- ② システムメッセージウィンドウ右上に表示されている設定アイコン（歯車アイコン）をタップすることで Android 設定画面に移行します。



- ③ 「アプリ」をタップするとインストールされているアプリ一覧が表示されます。



- ④ 一覧から「TAKEOFF」をタップすると GCS アプリ情報が表示されますので「強制停止」をタップしてください。アプリが停止しますと「強制停止」ボタンがグレーアウトしてタップできなくなります。



GCS アプリのアンインストール(Hedwig-F/F3)

GCS アプリの更新を行う前に、まずアンインストールの作業が必要になります。

アプリ情報画面より「アンインストール」をタップすることでアプリの削除ができます。

アンインストールをする前に SD カードを抜いてください。

SD カードを挿入した状態でアンインストールすると、SD カードに保存されているオフラインマップやフライトプラン等のデータが削除されます。



GCS アプリのインストール(Hedwig-F/F3)

最新 GCS(TAKEOFF)のインストールでは事前にアプリが保存された microSD カードを uses。アプリ(apk ファイル)は ACSL の HP(<https://product.acsl.co.jp/product/post-369/>)から、製品一覧 > 小型空撮ドローン(SOTEN)へ進み赤枠内の青字部分をクリックしてダウンロードします。

SOTEN（蒼天） ソフトウェアのダウンロード

TAKEOFF

※クリックするとzipファイルのダウンロードが始まります。ダウンロードには通信料が発生する可能性があります。

Android

2024年2月7日 [Android版の最新ファイルはこちら](#)

Windows

2024年2月7日 [Windows版の最新ファイルはこちら](#)

TAKEOFF VPN

SOTEN（蒼天）LTE通信専用VPNアプリです。LTE通信機能をご使用いただく際にご利用のAndroid端末にあらかじめインストールいただく必要があります。

2024年2月7日 [Android版の最新ファイルはこちら](#)

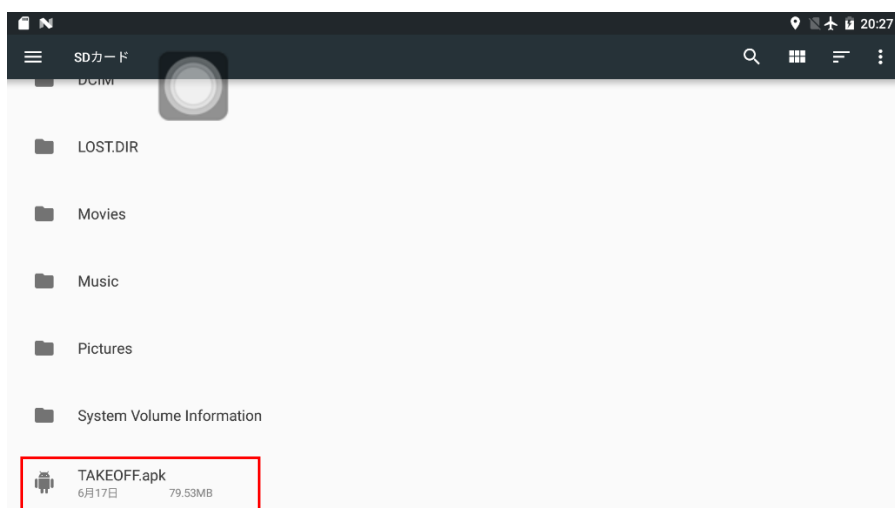
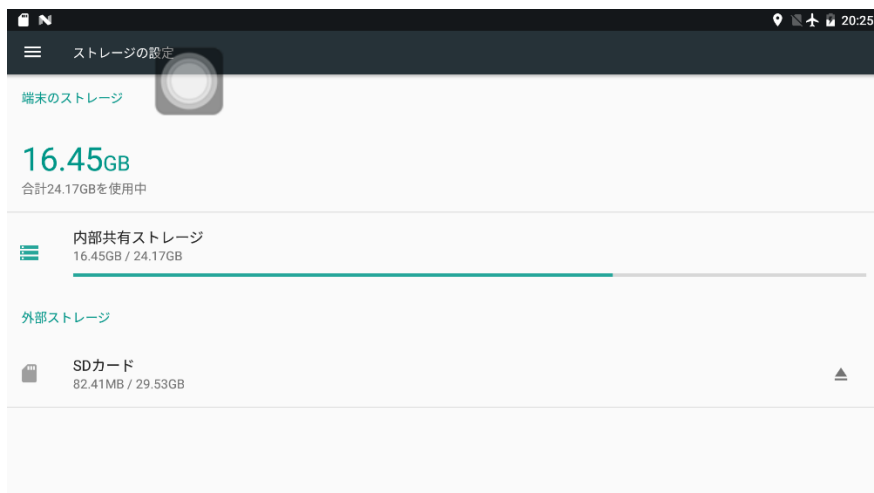
- ① microSD カードを Hedwig-F/F3 に挿入した状態でシステムメッセージウィンドウを開くと下記メッセージが表示され、microSD カードが認識されていることが確認できます。



② 設定アイコンをタップして表示された「ストレージ」をタップします。



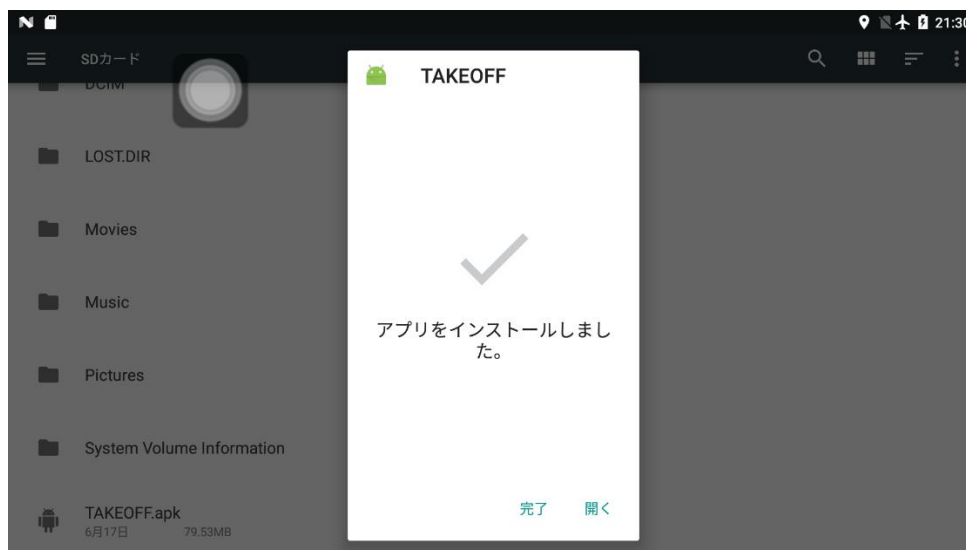
③ 以下のような画面に移行します。「SD カード」をタップすると microSD カード内に保存されているファイル一覧が確認できます。配信された GCS アプリファイルが「TAKEOFF.apk」として保存されているフォルダに移動してください。



- ④ TAKEOFF.apk をタップすると下記ポップアップが表示されます。「インストール」をタップし、インストールを開始してください。



⑤ アプリのインストールが完了すると下記ポップアップが表示されます。



TAKEOFF をインストールすると、通信リンクの設定がリセットされるため、再度設定が必要となります。(P17 参照)

LTE 通信による機体の操作を行う場合は、TAKEOFF の他に ACSL より提供される TAKEOFF VPN アプリが必要となります。

ACSL の HP(<https://product.acsl.co.jp/product/post-369/>) から、製品一覧 > 小型空撮ドローン (SOTEN)へ進み赤枠内の青字部分からダウンロードして、TAKEOFF と同じ要領でインストールを行ってください。

尚、スマートコントローラーLTE 対応の機体 FW は TAKEOFF Ver1.8.0(NX ファームウェア 1.1.2 以上)、TAKEOFF VPN は Ver.1.1.0 以上となります。

SOTEN (蒼天) ソフトウェアのダウンロード

TAKEOFF

※クリックするとzipファイルのダウンロードが始まります。ダウンロードには通信料が発生する可能性があります。

Android

2024年2月7日 Android版の最新ファイルは[こちら](#)

Windows

2024年2月7日 Windows版の最新ファイルは[こちら](#)

TAKEOFF VPN

SOTEN (蒼天) LTE通信専用VPNアプリです。LTE通信機能をご使用いただく際にご利用のAndroid端末にあらかじめインストールいただく必要があります。

2024年2月7日 [Android版の最新ファイルはこちら](#)

 警告

フライト中にファームウェアのインストールは行わないでください。

 警告

GCS アプリの説明書を読まずに使用すると操作誤りによる事故を起こす可能性がありますので、しっかりと説明書を読んでからご使用ください。

14. 設定

設定アイコンをタップすると設定画面に移動します。

メニューをタップするとそれぞれの設定を行うことができます。



コントロールモード

操縦スティックの割当を切り替えることができます。

AIL: エルロン（左右の移動）

ELE: エレベータ（前後の移動）

THR: スロットル（上下の移動）

RUD: ラダー（旋回）

お好みのモードを選択後、左上の「<」を押すとメニューに戻ります。



スティックキャリブレーション

スティックキャリブレーションは操縦スティックの中点や最大まで倒したときの値を正しく設定するためのメニューです。

コントローラーを使用しているうちに最小値や最大値がわずかにずれてくる可能性がありますので、スティックの操作に異常を感じたらスティックキャリブレーションを試みてください。

スティックキャリブレーションをタップすると下図のような警告が表示されます。

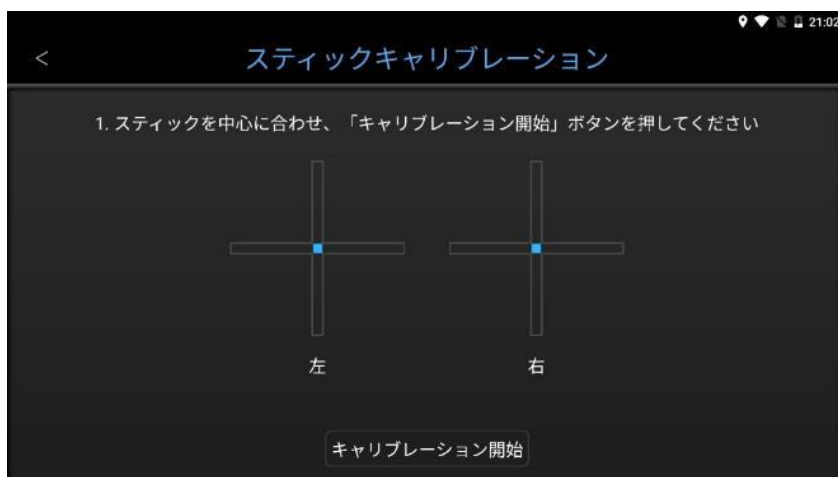
機体との通信が中断されますので、安全な状態であることを確認してから「確認」をタップしてください。「キャンセル」をタップした場合はメニューに戻ります。



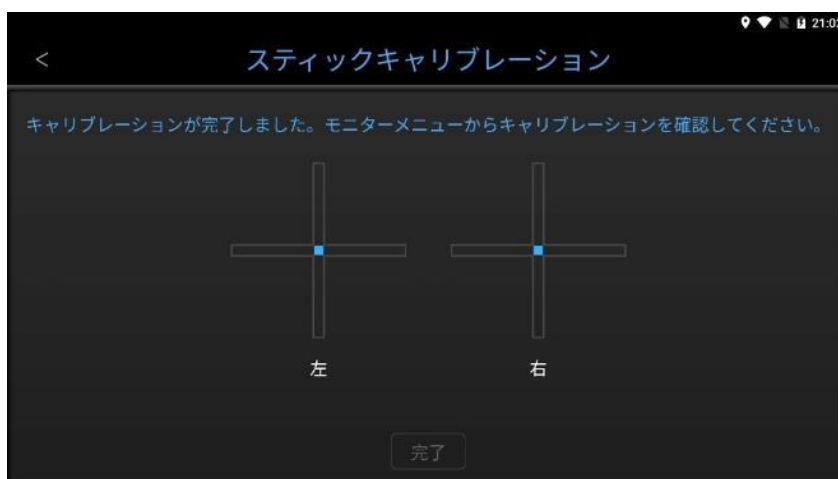
⚠ 警告

フライト中はスティックキャリブレーションのメニューに入らないでください。機体との通信が中断されて操作が出来なくなります。

画面に表示される説明に従って進めて下さい。



完了したら、左上の「<」を押すとメニューに戻ります。



モニター

各スイッチの状態を確認することが出来ます。

モニターをタップすると下図のような警告が表示されます。

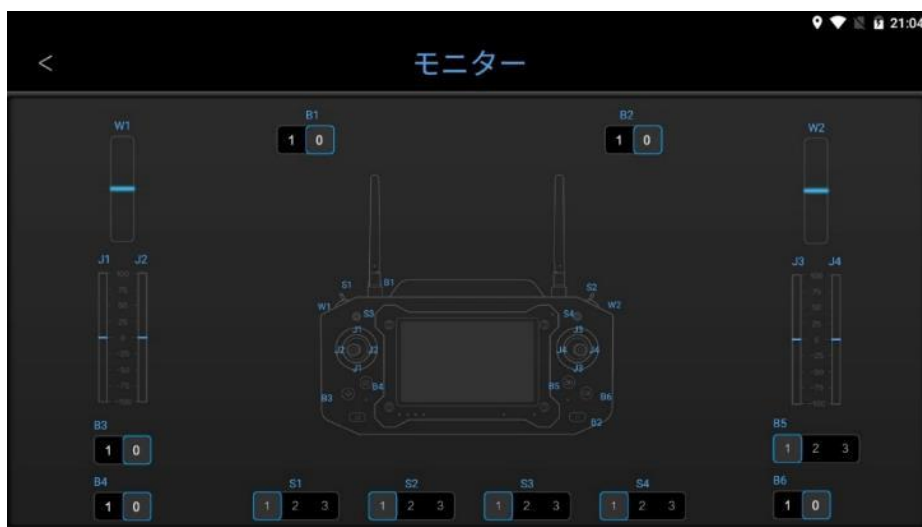
機体との通信が中断されますので、安全な状態であることを確認してから「確認」をタップしてください。「キャンセル」をタップした場合はメニューに戻ります。



⚠ 警告

フライト中はモニターのメニューに入らないでください。機体との通信が中断されて操作が出来なくなります。

下図のような画面で各スイッチの動きを確認することができます。
キャリブレーション後の確認や、異常を感じた場合にお使いください。



確認が完了したら、左上の「<」からお戻りください。

ホイールキャリブレーション

ホイールキャリブレーションはホイールの中点や最大まで回したときの値を正しく設定するためのメニューです。

コントローラーを使用しているうちに最小値や最大値がずれてくる可能性がありますので、ホイールの操作に異常を感じたらホイールキャリブレーションを試みてください。

ホイールキャリブレーションをタップすると下図のような警告が表示されます。
機体との通信が中断されますので、安全な状態であることを確認してから「確認」をタップしてください。「キャンセル」をタップした場合はメニューに戻ります。



⚠ 警告

フライト中はホイールキャリブレーションのメニューに入らないでください。機体との通信が中断されて操作が出来なくなります。

画面に表示される説明に従って進めて下さい。



完了したら、左上の「<」からお戻りください。

通信機ペアリング(Hedwig-T5)

機体側の通信機とペアリングを行います。

ペアリングしたい通信機に設定されたキーを入力して、「確認」をタップしてください。

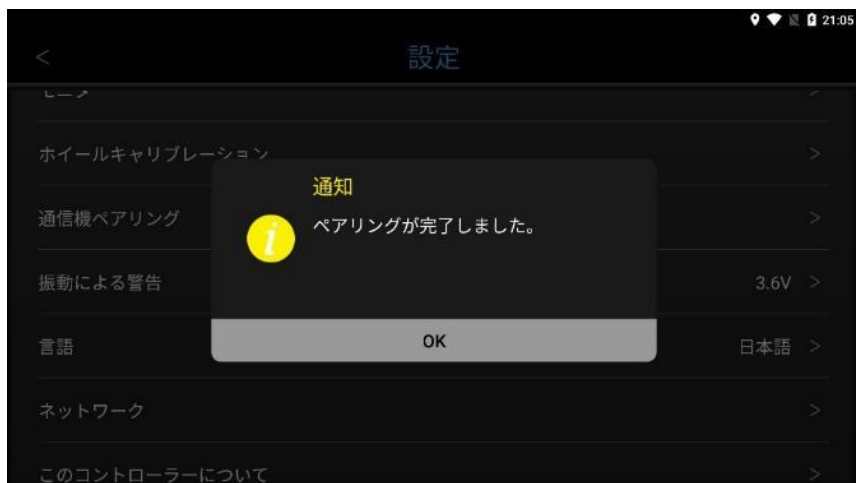
現在の設定のままメニュー画面に戻る場合は、「キャンセル」をタップしてください。



キーを入力して「確認」をタップすると下図のような警告が表示されます。
そのまま進めて問題なければ、「確認」をタップしてください。
現在の設定のままメニュー画面に戻る場合は、「キャンセル」をタップしてください。



「確認」をタップすると下図のような通知が表示されます。
「OK」をタップして通知を閉じてください。ペアリングは完了です。



⚠ 警告

Hedwig-T5 は必ず機体とコントローラーを 1 対 1 でペアリングしてください。無線機の仕様上、1 つの機体に複数のコントローラーをペアリング出来ませんが、それらを同時使用すると機体は複数のコントローラーから信号を受信します。誤動作の原因となりますのでご注意ください。

通信機ペアリング(Hedwig-F/F3)

Hedwig-F/F3 に対応した機体（SOTEN 等）とのペアリングでは以下手順となります。

- ① 機体側をペアリングモード（バインドモード）に入れます。SOTEN においては機体側面のボタンを長押しします。4 つの航空灯が点滅することでバインドモードに入ったことが確認できます。機体側操作方法の詳細については SOTEN 取扱説明書をご参照ください。
- ② Hedwig-F/F3 設定画面より「通信機ペアリング」をタップします。Hedwig-T5 と異なりキーの入力画面は表示されず、入力も不要となります。
- ③ ペアリング開始を確認する警告が表示されますので「確認」をタップします。



- ④ 以下画面が表示され、ペアリングを開始します。



- ⑤ ペアリングが成功すると「通信機ペアリング」の項目が以下のように「バインド完了」表示となります。



- ⑥ 以上でペアリング完了となり、続いて以下パイロット/オブザーバ切り替え処理に移行します。下記「切替の要求」の②以後の説明をご参照ください。

切替の要求

Hedwig-F/F3 では、パイロットモード（操作とモニタリングの両方が可能）とオブザーバーモード（操作は不可、モニタリングのみ可能）の切替が出来ます。

こちらの機能はパイロットモードとオブザーバーモードの切替、すなわち同じ機体に接続した他のオブザーバーモードのコントローラーに操作権を引き渡すときに使用します。

- ① パイロットモードのときに切替の要求をタップすると下図のような警告が表示されます。



② 「確認」をタップすると、同じ機体とペアリングされている他のコントローラーの確認が始まります。



③ この操作が行われると、オブザーバーモードとなっている他のコントローラーには下図のような選択が表示されます。



④ 他のコントローラーで一定時間内に「パイロット」が選択された場合、元々パイロットモードだったコントローラーでは「オブザーバーに切替わりました」という通知が表示され、オブザーバーモード

に切替わります。

条件が満たされなかった場合、切替は行われずパイロットモードが継続されます。



振動による警告

機体のバッテリー電圧がこちらで設定した値を下回ると、コントローラーが振動して機体のバッテリー残量が少ないことを警告します。

デフォルトで設定されている 3.6 V は LiPo バッテリーのセル電圧を想定した値です。

必要に応じて値の変更を行ってください。



言語

表示される言語を切り替えることが出来ます。

English か日本語を選んで「確認」をタップすると、その言語に表示が切替わります。

現在の設定のままメニュー画面に戻る場合は、「キャンセル」をタップしてください。



ネットワーク

ネットワークに関する設定を行うことができます。

外部イーサネット IP 割り当てモード

イーサネットポートを使って外部の通信機器に接続するときに使われる設定です。自動を選ぶと自動的に IP アドレスが割り当てられ、手動を選ぶと手動で IP アドレスを入力できます。

外部イーサネット IP アドレス

外部イーサネット IP 割り当てモードで手動を選んだ場合、こちらで IP アドレスを入力してください。

ドローン接続 IP アドレス

開発用途でのみ編集できる項目です。機体との接続用に設定された IP アドレスをここに表示しています。

映像ソース IP アドレス

開発用途でのみ編集できる項目です。映像伝送用に設定された IP アドレスをここに表示しています。

映像伝送プロトコル

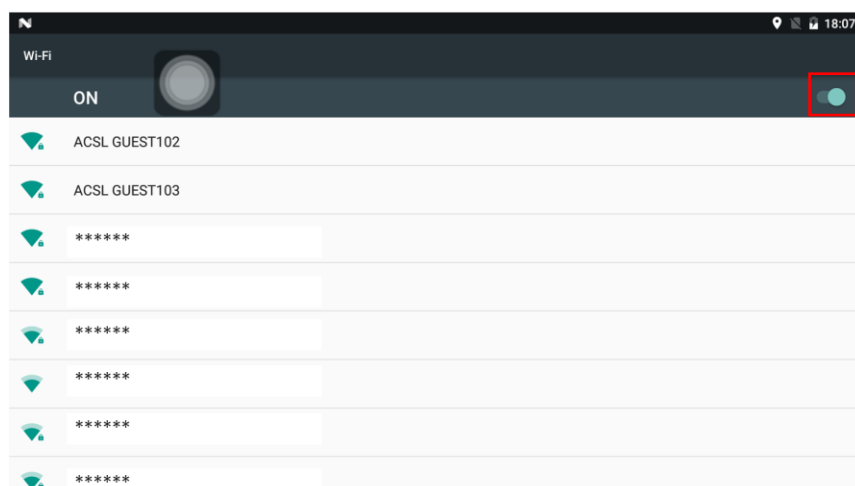
開発用途でのみ編集できる項目です。各モデルに対し設定されたプロトコルをここに表示しています。RTP (マルチキャスト) と RTSP の 2 つの設定が用意されており、Hedwig-F/F3 は RTP (マルチキャスト)、Hedwig-T5/AS は RTSP が設定されています。これらを変更すると映像が映らなくなるため、変更しないでご使用ください。

Wi-Fi

Wi-Fi を利用してネットワーク接続することが出来ます。
主に GCS アプリのマップデータを読み込むために使用します。

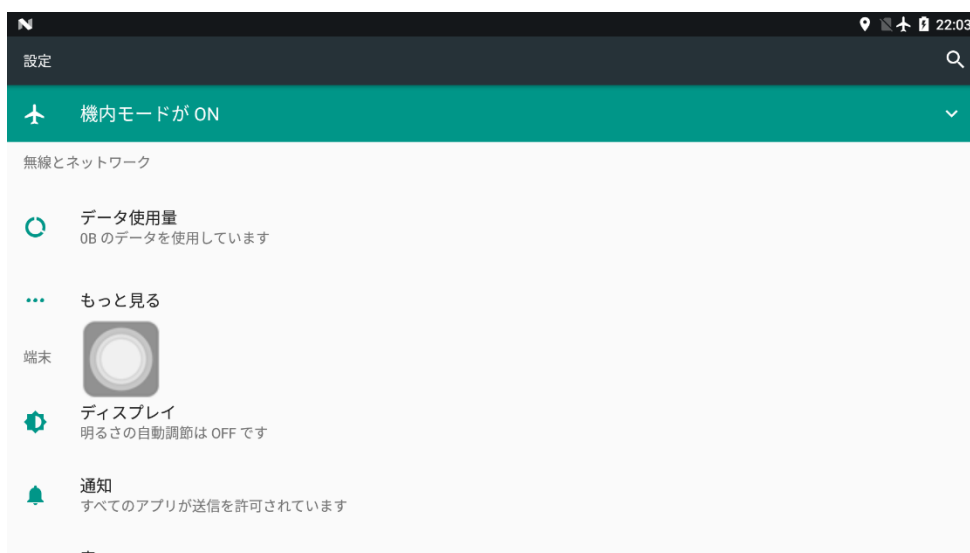


「Wi-Fi」をタップすると以下画面に移行します。画面右上のスイッチを操作することでWi-Fiアクセスポイントを検出します。検出されたWi-Fiアクセスポイントをタップし、パスワードを入力することでWi-Fi通信が開始されます。

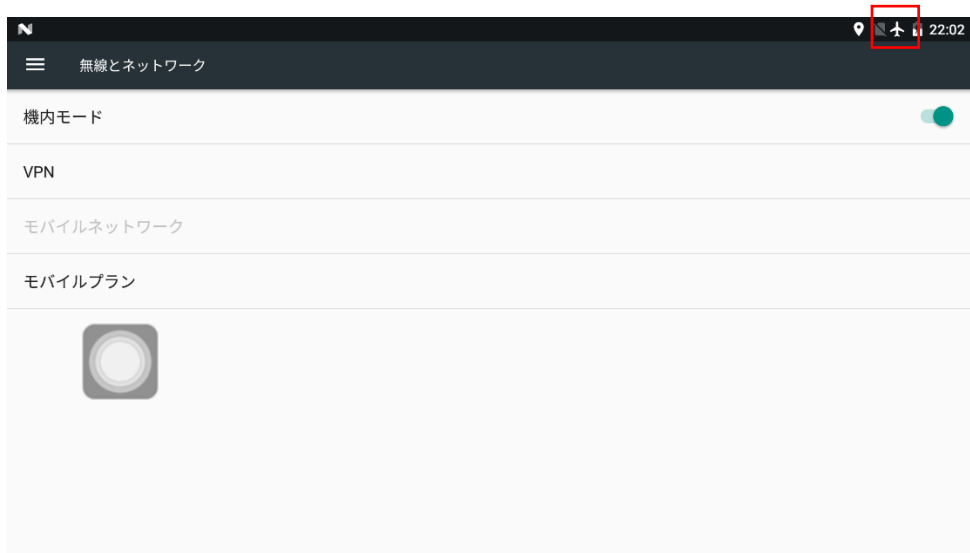


機内モード ON/OFF を切り替える場合機内モードの ON/OFF は以下手順で実施します。

- ① システム設定メニューから設定を開いてください。下記画像では機内モードが ON の状態の場合です。「もっと見る」を選択すると「無線とネットワーク」が表示されます。



- ② 「機内モード」のスイッチを移動させ、機内モード ON/OFF を切り替えてください。機内モードが ON の場合はメニューバー右上に飛行機アイコンが表示されます。



このコントローラーについて

ソフトウェアのバージョンやシリアルナンバーを確認することができます。

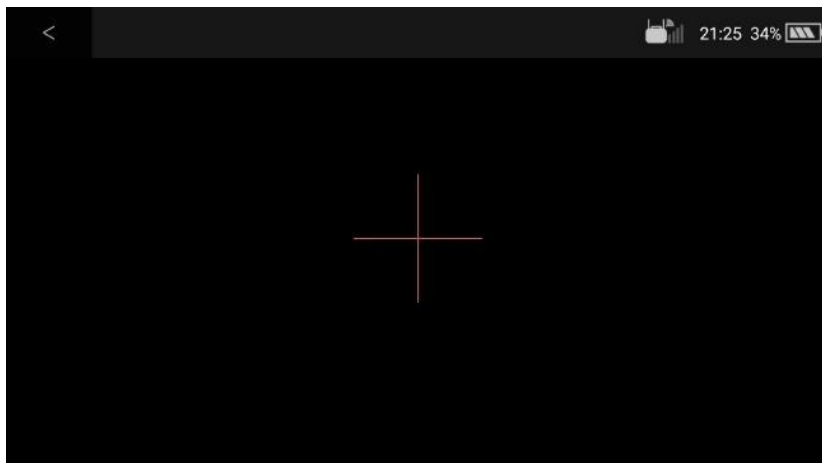


※ 起動直後は MCU が完全に立ち上がるまで MCU バージョンが不明と表示される場合があります。しばらく待ってもバージョンが表示されない場合は販売店にお知らせください。

15. 動画

動画アイコンをタップするとカメラ映像を表示する画面に移動します。

こちらの機能を使用するためには、機体にカメラを搭載してコントローラーと映像通信を行う必要があります。



左上の「<」をタップするとホーム画面に戻ります。

16. LTE 飛行

LTE 対応モデルは LTE 通信による機体の操作が可能です。

スマートコントローラー側と機体側に SIM カードを挿入して下さい。

スマートコントローラーによる LTE 操作は TAKEOFF Ver1.8.0(NX ファームウェア 1.1.2)以上、TAKEOFF VPN は Ver.1.1.0 以上のインストールが必要となります。

LTE をご使用する場合は「SOTEN フライトマニュアル」の「3.10. LTE の設定」(p.58-68)と「6.6.LTE 飛行」(p.117-122)をご参照ください。

尚、スマートコントローラーは閉域網 LTE には対応しておりません。

また、「SOTEN フライトマニュアル」の「3.10.4. LTE 接続」(p.61-62)に VPN 接続手順に「機内モード」の ON/OFF 切り替えに関して記載していますが、スマートコントローラーでは「機内モード」の切り替えは不要です。

手順の初めから機内モード OFF(LTE/Wi-Fi 有効)のまま接続可能になります



17. システムアップデート

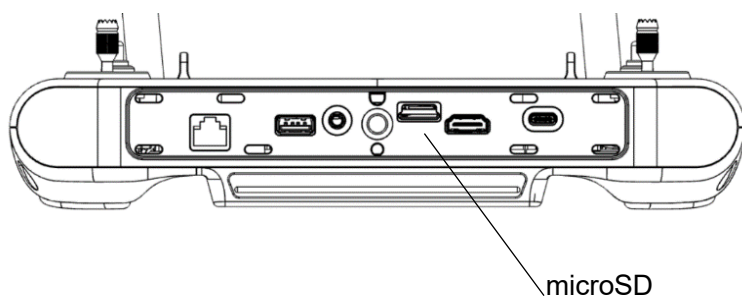
⚠ 警告

飛行中にアップデートしないでください。

- ① microSD カードにソフトウェアをコピーして、コントローラーに挿入してください。

ソフトウェアのファイル名は変更しないでください。

※ソフトウェアのファイル名が変わると、アップデートが失敗する場合があります。



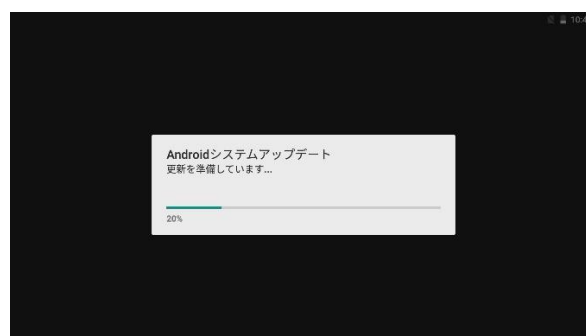
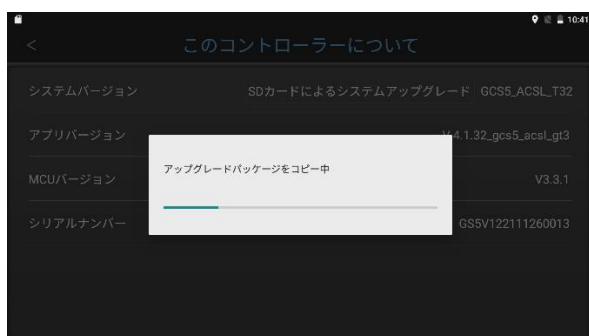
- ② コントローラーの電源を入れて、設定アイコンをタップしてください。
- ③ 設定メニューから「このコントローラーについて」をタップしてください。



- ④ 「SD カードによるシステムアップグレード」をタップしてください。



- ⑤ システムアップデート中、コントローラーが自動的にリブートして、アップデート完了まで数分時間がかかる場合があります。



- ⑥ 設定アイコンをタップしてください。
- ⑦ 設定メニューから「このコントローラーについて」をタップし、システムバージョンの項目にアップデートされたシステムバージョンが表示されていることを確認してください。

18. トラブルシューティング

| 状況 | 対処方法 |
|--|---|
| 電源が入らない | バッテリー切れの可能性があります。充電を行ってください。 |
| 充電器を接続しても充電マークが表示されるだけで、バッテリー残量表示 LED が点灯せず、充電が進まない | バッテリー電圧が 3.3V を下回っている場合はトリクル充電モードとなり通常の充電モードに達するまでゆっくりと充電されます。場合によっては 1 時間以上掛かりますので、しばらくの間充電を続けてみてください。 |
| 充電器を接続したとき 「Charging abnormal! Please check the connection of USB adapter!」と表示される | 充電器をゆっくり接続した場合など、接続が不安定なタイミングでこちらのエラーメッセージが表示される可能性があります。コネクタがしっかりと接続されていることを確認してください。 |
| 操縦スティックを最大まで倒しても値が最大にならない | スティックキャリブレーションを行ってください。 |
| ホイールを最大まで回しても値が最大にならない | ホイールキャリブレーションを行ってください。 |

改訂履歴

| | |
|-------------|-----|
| 2022年2月14日 | 第1版 |
| 2022年4月13日 | 第2版 |
| 2023年6月8日 | 第3版 |
| 2024年5月30日 | 第4版 |
| 2024年11月1日 | 第5版 |
| 2024年11月28日 | 第6版 |

販売者

株式会社 ACSL

〒134-0086 東京都江戸川区臨海町3-6-4

ヒューリック葛西臨海ビル2階