

# 1.

設定步驟

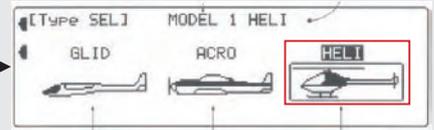
(A) 直升機模式

請先設定遙控器基本參數:

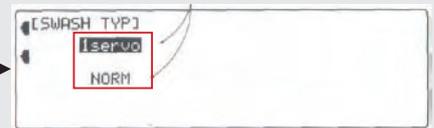
(B) 傳統十字盤

## 範例:DSX9

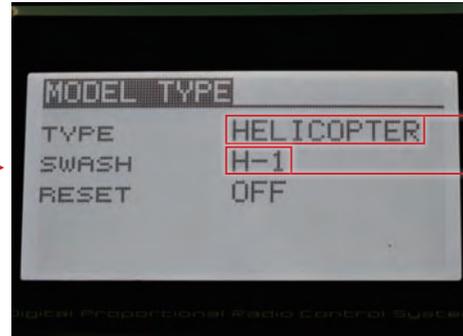
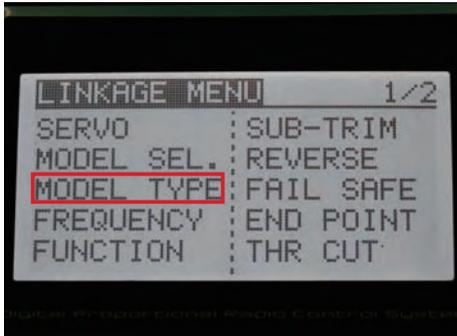
選擇  
直升機模式



傳統十字盤



## 範例:FUTABA T8FG



選擇直升機模式

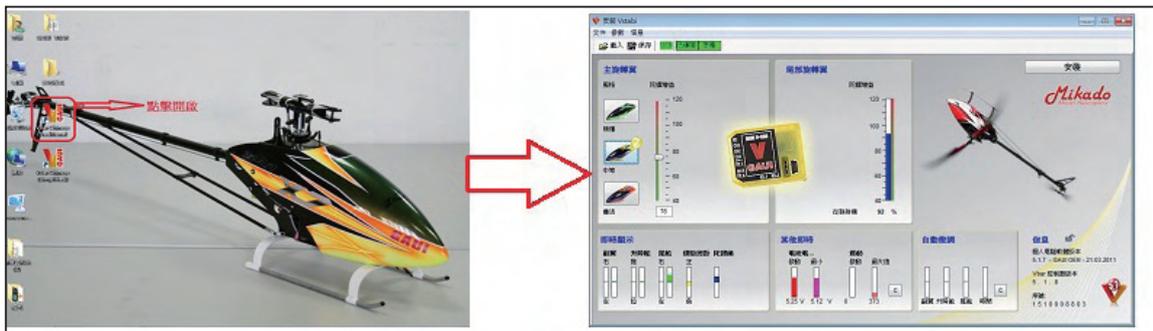
傳統十字盤

# 2.

請先移除馬達與電子變速器連接三條線的任兩條  
確保設定過程馬達不會轉動造成危險。

# 3.

請開啓電腦中GAUI MINI VBAR 設定檔:



# 4.

開啟遙控器電源在連接直升機電源。待VBAR 上下跳動一次。

<因VBAR 尾舵頻率設定出廠值為窄頻760us/560hz.若您選用的尾舵伺服機為寬頻1520us 或其他頻寬,請先移除尾舵伺服機與VBAR 的連接,避免伺服機損壞。伺服機頻寬請參照下表:

## 寬頻1520us/333hz

### GAUI

GS502...GS095

### FUTABA

S9253...S9254...S9257...S9650...S3153...S3154...BLS254...

### JR

8900G...3400G...3500G...

### SAVOX

### HITEC

5925MG...6965HB...5083MG...

## 窄頻760us/560hz

### FUTABA

S9251...S9256...BLS251

### MKS

DS8910...BLS980

## 寬頻1520us/250hz

### JR

2700G...8700G...810G

## 960us/333hz

### LogicTech

6100G...3100G

### HITEC

5083MG

# 5.

將隨附之USB傳輸線連接電腦與VBAR。

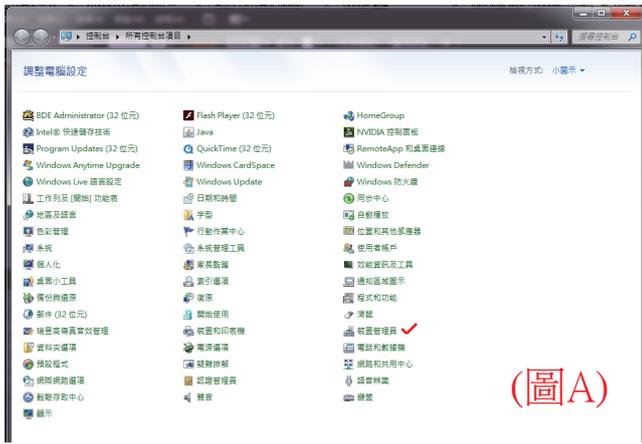
<若您的電腦是第一次使用VBAR傳輸線,在連接後電腦會偵測到新硬體並自動執行安裝。若安裝失敗,請將VBAR傳輸線移除並將隨附之安裝光碟置入電腦光碟機在將VBAR傳輸線連接,讓電腦重新偵測並安裝。> (開啟程式後連接VBar後無連線狀態下,請參照P. 2 - 1說明安裝)



USB連接孔

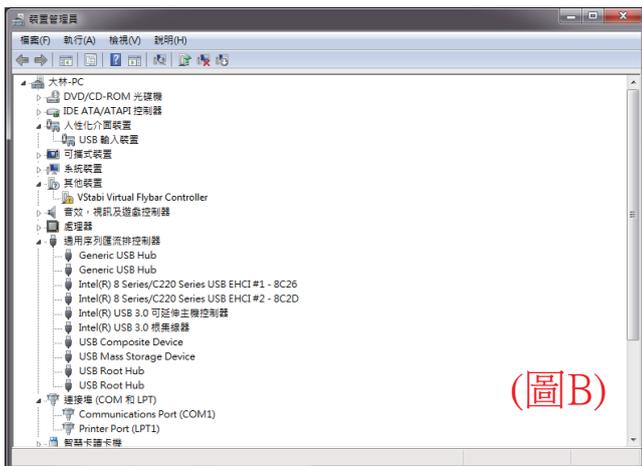
控制盤或藍芽模組連接孔  
☆連接USB時不可碰觸到此  
連接孔,避免短路





Step 1. 先把USB線接上VBar連接電腦。

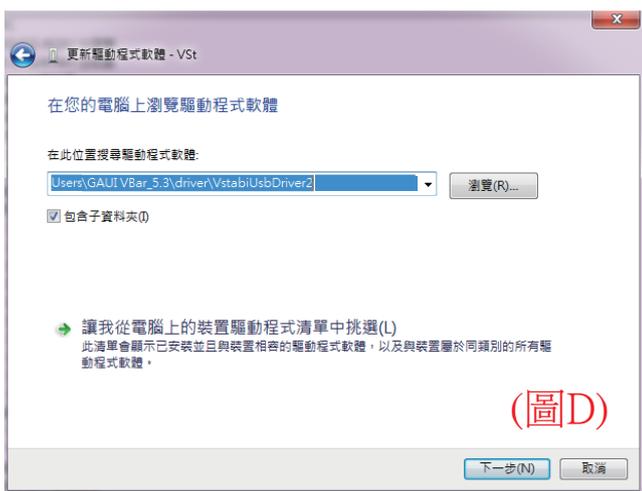
Step 2. 到控制台用裝置管理員來手動更新驅動程式(圖A)。



Step 3. 裝置管理員會看見有!圖示(圖B), 在驚嘆號圖示上點擊滑鼠右鍵, 選擇【更新驅動程式軟體】



Step 4. 點擊選擇【瀏覽電腦上的驅動程式軟體】(圖C)

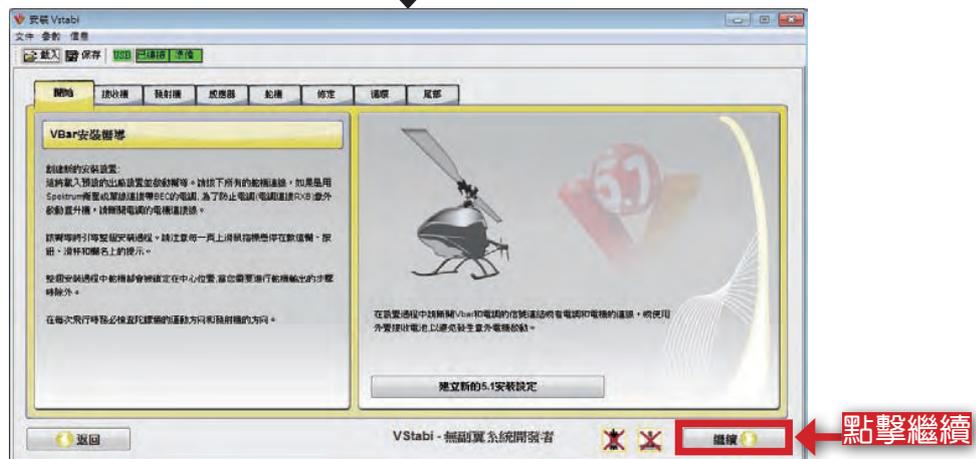
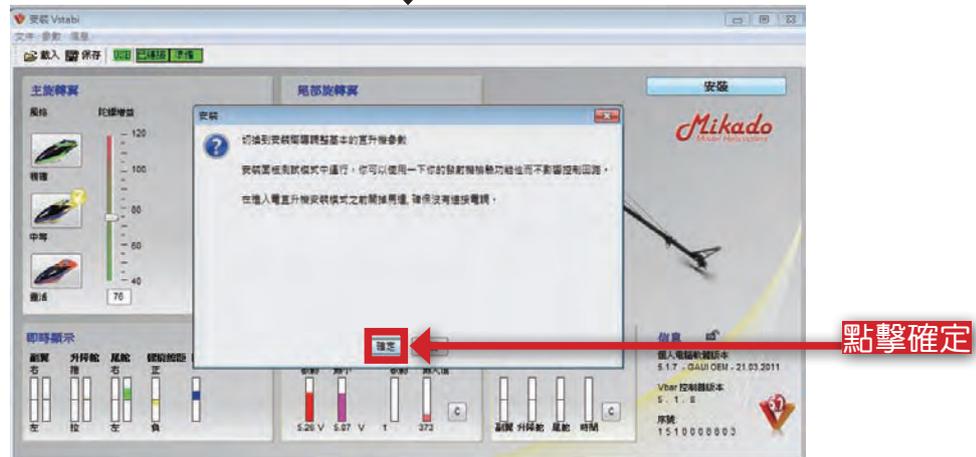


Step 5. 選擇Mini VBar資料夾或Mini VBar光碟底下”VBar安裝程式/ driver” 按下一步, 等待安裝完成即可(圖D)。

註：如果是mini VBar 則指定 VstabiUsbDriver2 目錄  
如果是VBar 則指定 VstabiUsbDriver 目錄

# 6.

更改尾舵伺服機頻率,若您選用的伺服機為窄頻760us/560hz則可跳過此步驟至第7項。



持續點擊繼續到第8項尾部設定



點擊選取  
尾舵伺服機對應選項

選取伺服機設定完畢後請點擊右下角  
<完成>退回主畫面, 移除VBAR 連接斷開  
直升機電源並將尾舵伺服機連接到VBAR, 重新開機後連接USB線。

開始進行設定流程:

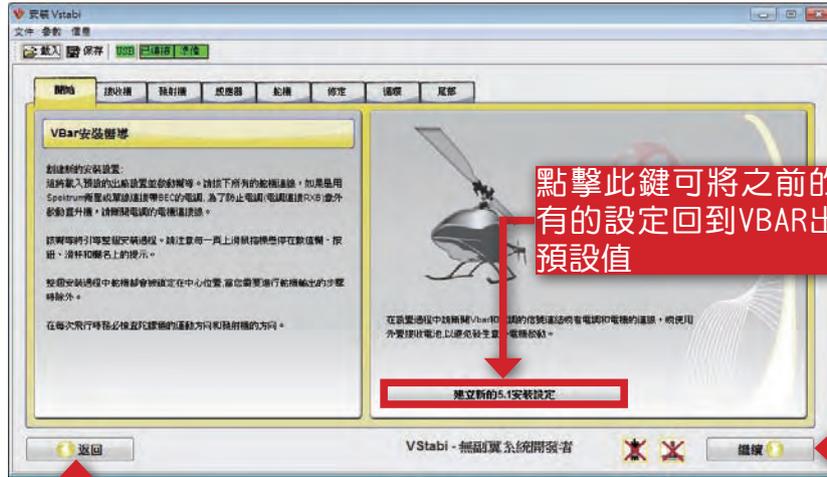


點擊安裝



點擊確定

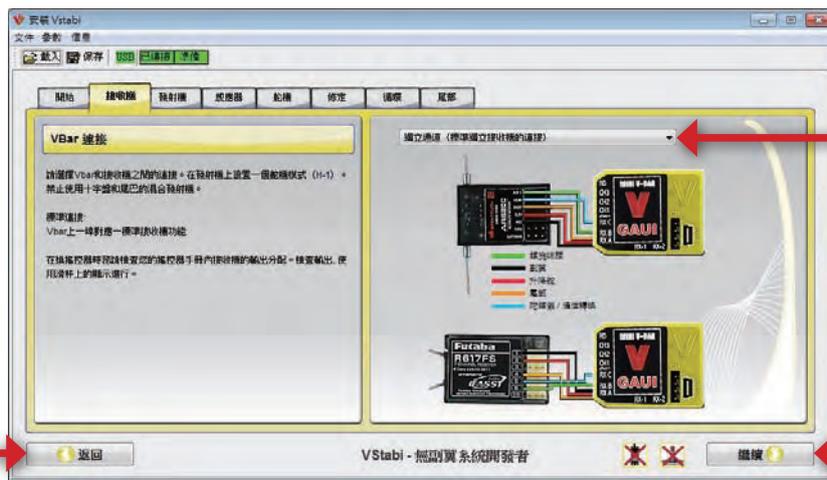
## 設定<1>開始



點擊【繼續】  
進入第2項

點擊【返回】  
可退回主畫面

## 設定<2>接收機



點擊【返回】  
可退回至第1項

點擊【繼續】  
進入第3項

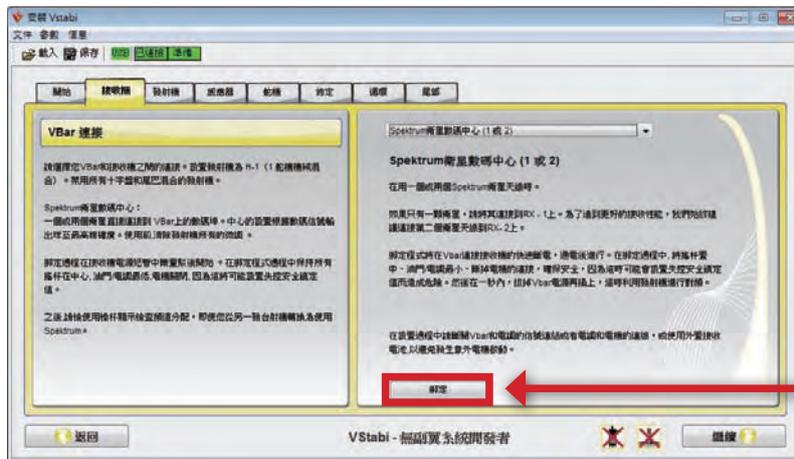


請選擇您對應的接收機  
連接類型

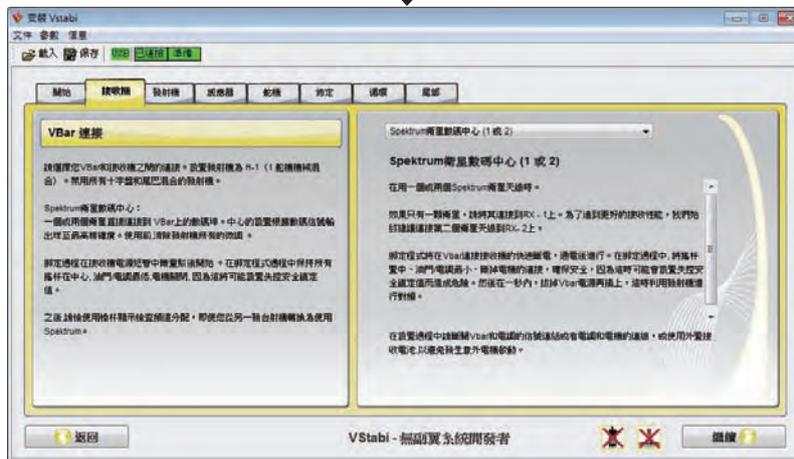
**建議連接方式**

- 獨立通道(標準獨立接收機的連接).....▶適用一般傳統連接方式
- Spektrum 衛星數碼中心(1或2).....▶適用Spektrum或JR衛星天線/22ms/1024
- Spektrum DSM-X衛星數碼中心(1或2).....▶適用Spektrum或JR衛星天線/11or22ms/2048
- Futaba S-Bus.....▶適用Futaba S-Bus單線連接接收/R6208SB/R6108SB/R6203SB
- Spektrum 衛星(1或2)
- ※請勿選擇最後兩項 因為此兩項可能會有訊號不穩定的情形發生
- Spektrum HiRes衛星(1或2)

選擇獨立通道(標準獨立接收機的連接)=請自行按照遙控器與接收機原始對頻程序對頻。  
 選擇Spektrum衛星數碼中心(1或2) 或 Spektrum DSM-X衛星數碼中心(1或2)=請參照以下程序對頻。

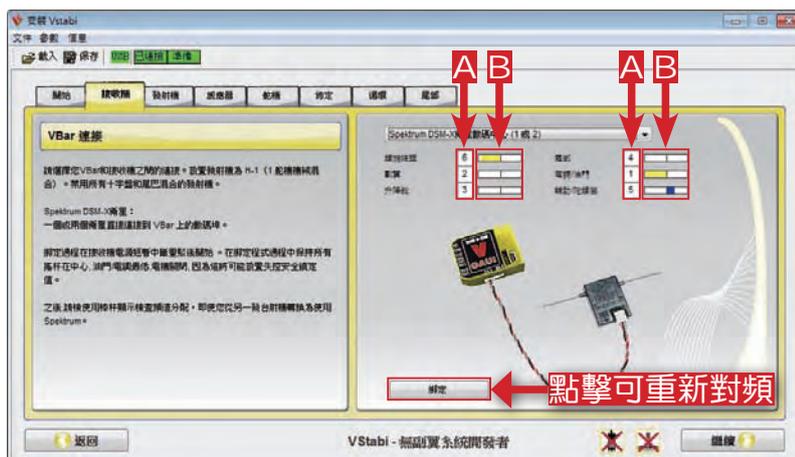


點選【綁定】  
 點選後【綁定】鍵會消失



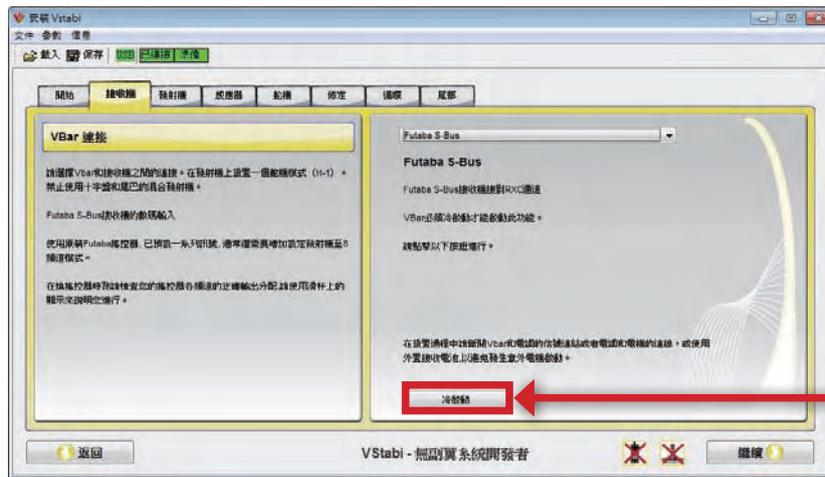
【綁定】消失後請在一秒內快速關閉後開啓直昇機電源，動作完成後  
 衛星天線燈號快速閃爍進入對頻狀態，請用遙控器開始對頻，對頻完成後  
 衛星天線燈號恆亮。電腦設定介面轉換為以下畫面。

※若只使用一個衛星天線，請連接至RX-1(為確保收訊良好，請連接兩個衛星天線)  
 連接兩個衛星天線時，請連接同型號之衛星天線。

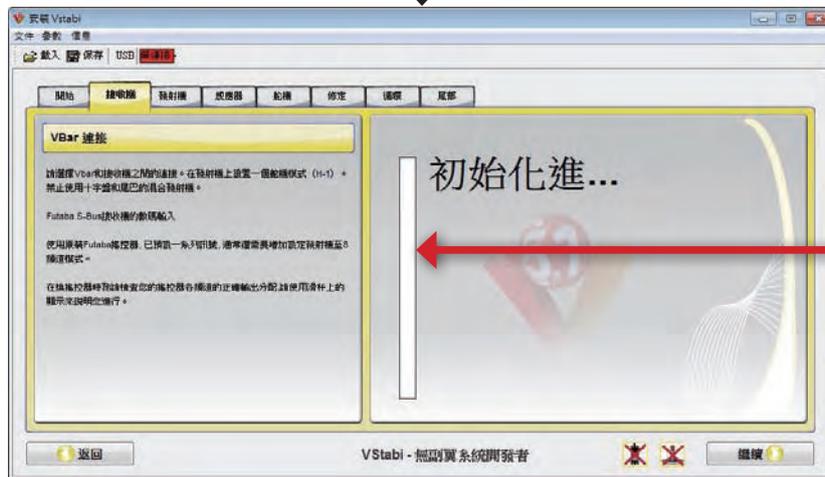


A=可自行輸入您的遙控器  
 對應通道  
 B=可檢視通道動作  
 確認通道後請點擊【繼續】  
 進入第3項

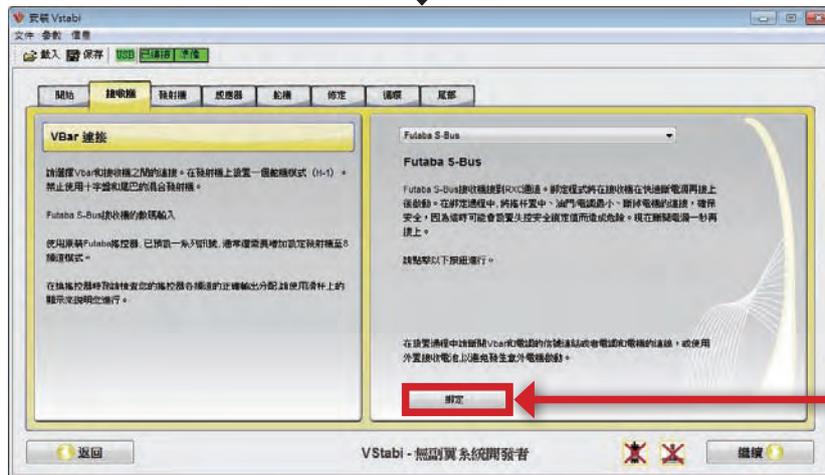
選擇Futaba S.Bus者,請參照以下對頻程序對頻



點擊冷啟動

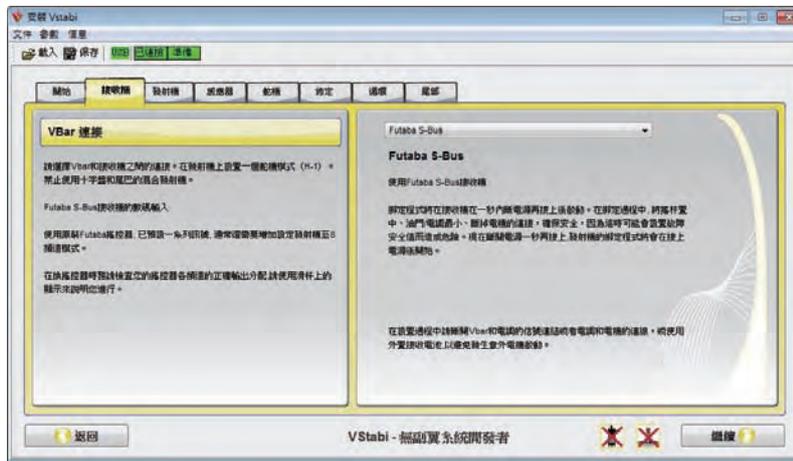


等待初始化完成...

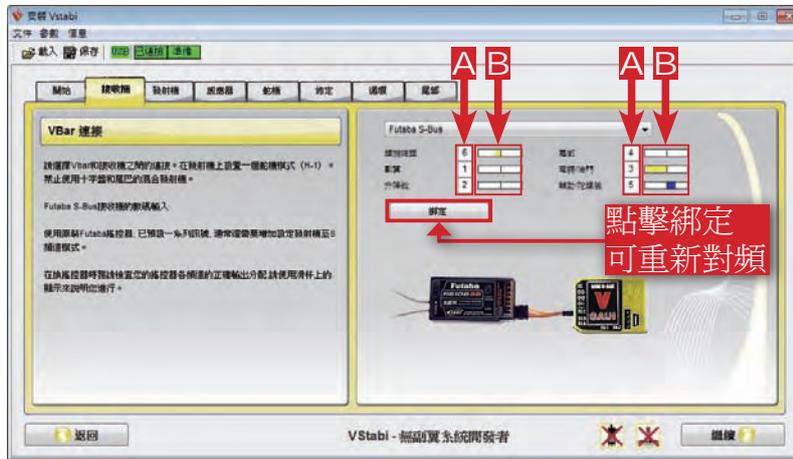


點擊【綁定】

點擊【綁定】後【綁定】鍵會消失。



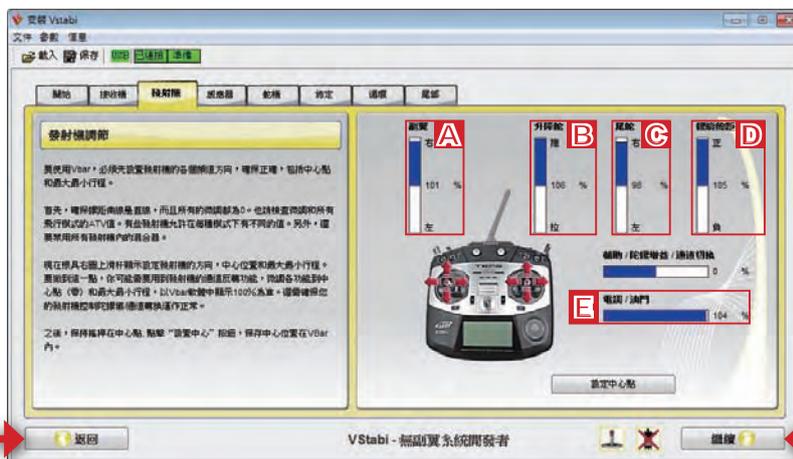
綁定鍵消失後，請在一秒內快速斷開並連接直昇機電源，對頻會在連接電源後自動開始。(請勿關閉遙控器電源)。對頻完成電腦設定介面會轉換。



A=可自行輸入您的遙控器對應通道  
B=可檢視通道動作  
確認通道後請點擊【繼續】  
進入第3項

### 設定<3>發射機

<第一步>正反向設定。



點擊【返回】  
可退回至第2項

點擊【繼續】  
進入第4項

<A>遙控器副翼<AILE>搖桿向右撥,副翼計量表須向右顯示,若計量表向左顯示,請更改遙控器設定 REVERES 選項中<AILE>正反向設定。

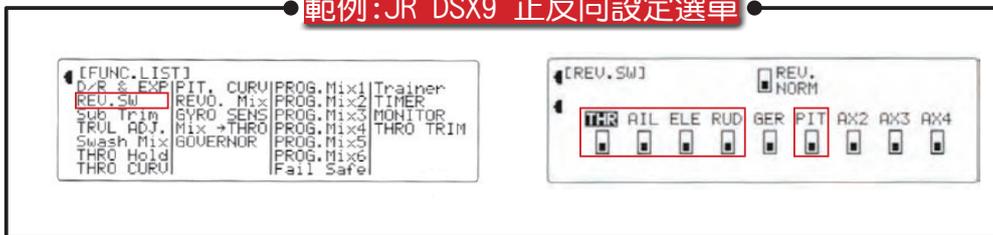
<B>遙控器升降舵<ELEV>搖桿向前推,升降舵計量表須向推顯示,若計量表向拉顯示,請更改遙控器設定 REVERES 選項中<ELEV>正反向設定。

<C>遙控器尾舵<RUDD>搖桿向右撥,副翼計量表須向右顯示,若計量表向左顯示,請更改遙控器設定 REVERES 選項中<RUDD>正反向設定。

<D>遙控器螺距<PITCH>搖桿向上撥,螺旋總距計量表須向正顯示,若計量表向負顯示,請更改遙控器設定 REVERES 選項中<PITCH>正反向設定。

<E>若您是使用 Spektrum 衛星數碼中心(1或2) 或 Spektrum DSM-X 衛星數碼中心(1或2)或 Futaba S.Bus 者,請將遙控器油門<THRO>搖桿向上撥,電調/油門計量表顯示數值增加,若計量表顯示減少,請更改遙控器設定 REVERES 選項中<THRO>正反向設定。

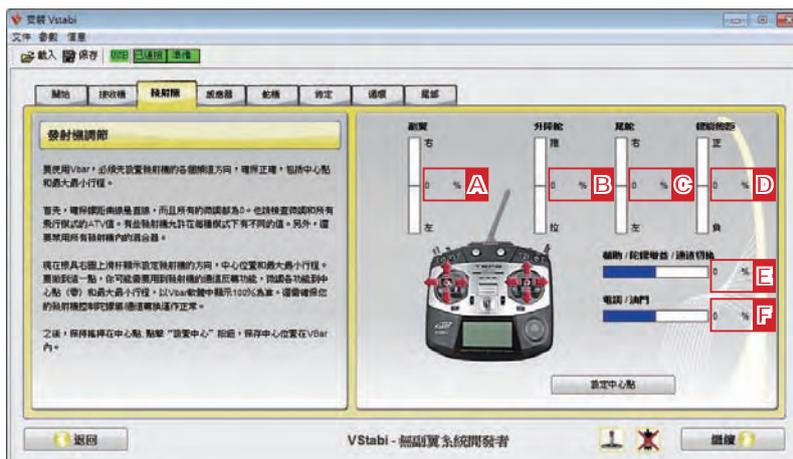
範例:JR DSX9 正反向設定選單



範例:FUTABA T8FG 正反向設定



<第二步>發射機中立點設定



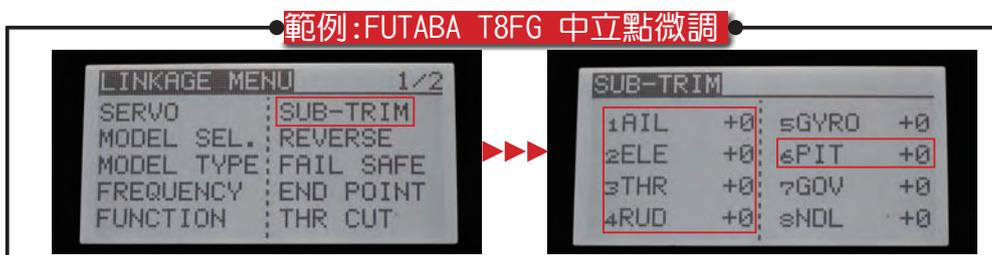
(1)請先將油門/螺距遙桿置中。

(2)請選擇遙控器設定SUB-TRIM選項,將各動作中立點微調至介面顯示數值為0 %。

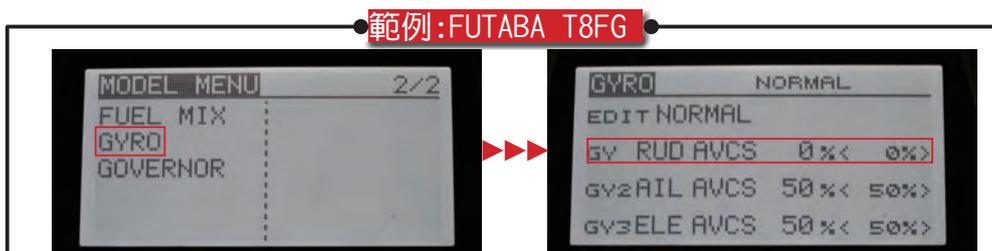
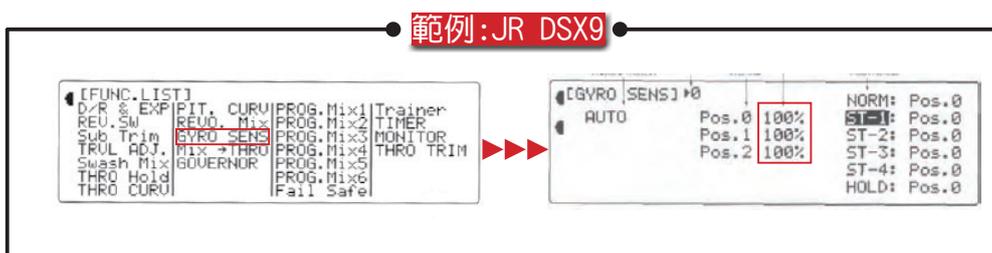
<若您選擇的接收類型為獨立通道(標準獨立接收機的連接)則F數值<THRO>不需設定。

因為電調/油門訊號直接由接收機處理並不用經過VBAR。>

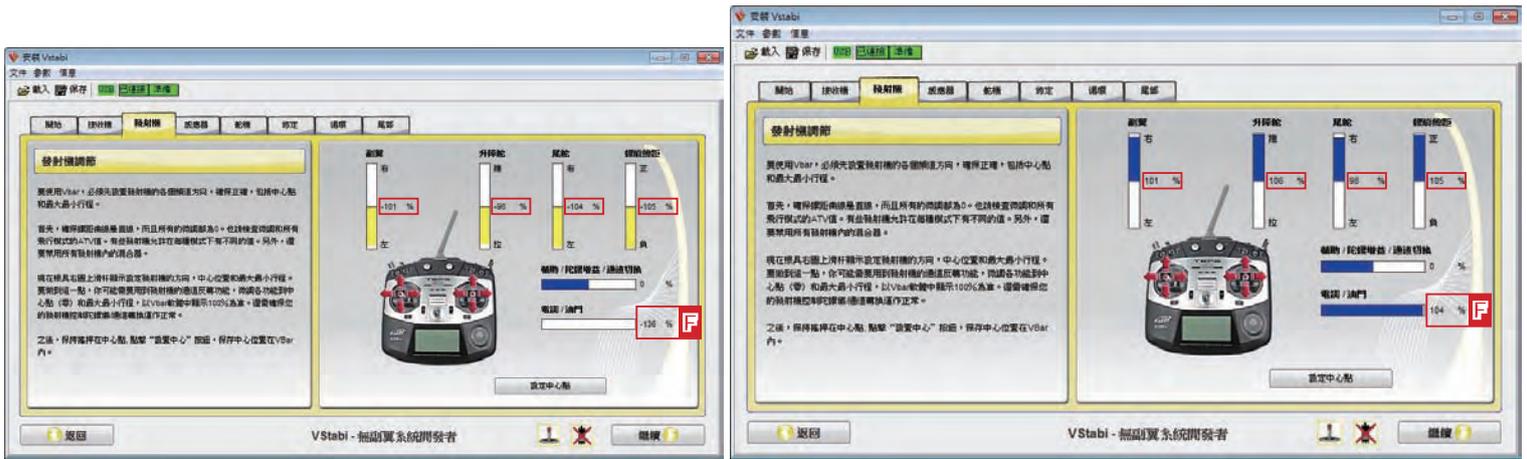
<若您選擇的接收類型為Spektrum衛星數碼中心(1或2) 或 Spektrum DSM-X衛星數碼中心(1或2)或Futaba S.Bus者,請微調F數值<THRO>至0 %。



(3) E數值<GYRO>請至遙控器設定GYRO選項,調整選項感度值至E數值為0 %。



<第二步>設定各動作量皆為100 %



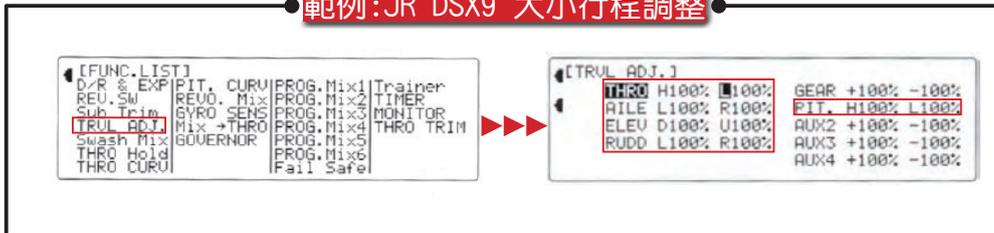
(1)將遙控器遙桿各動作各別撥到底並查看介面顯示對應動作的最大動作數值%數,各動作各方向須調整數值各為100%/100%

<若您選擇的接收類型為獨立通道(標準獨立接收機的連接)則F數值<THRO>不需設定。

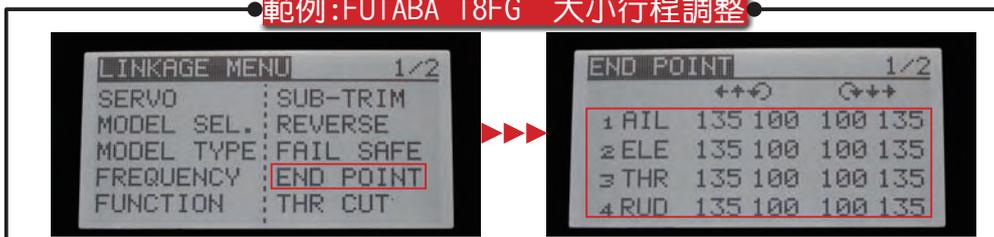
因為電調/油門訊號直接由接收機處理並不用經過VBAR。>

<請由遙控器設定大小動作量END POINT調整最大%數。>

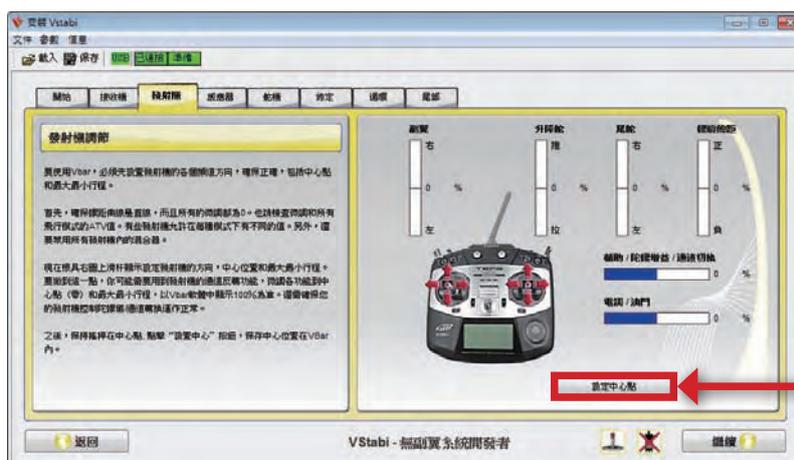
範例:JR DSX9 大小行程調整



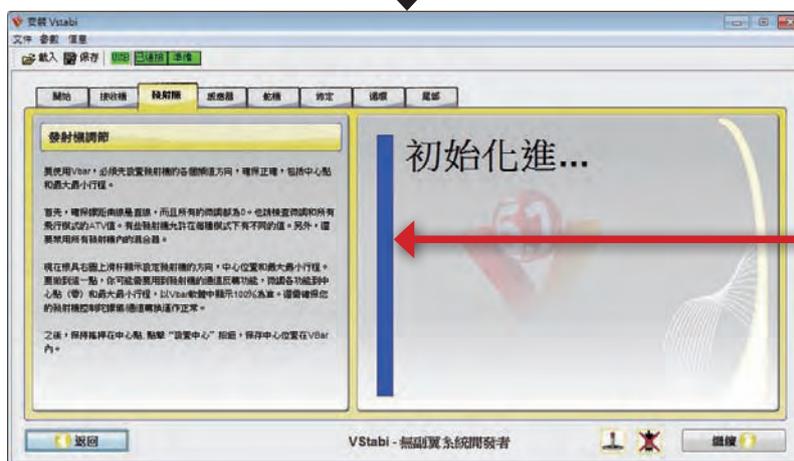
範例:FUTABA T8FG 大小行程調整



(5)確認各動作方向,中立點0 %,最大行程100%,對照介面顯示無誤後,將遙控器所有搖桿置於中立位置。



將搖桿置於中立後  
點擊【設定中立點】



待初始化完畢...

(6)初始化完畢後,請點擊<繼續>進入第4項

設定<4>感應器



在四種擺放方向中  
選擇您的擺放方式

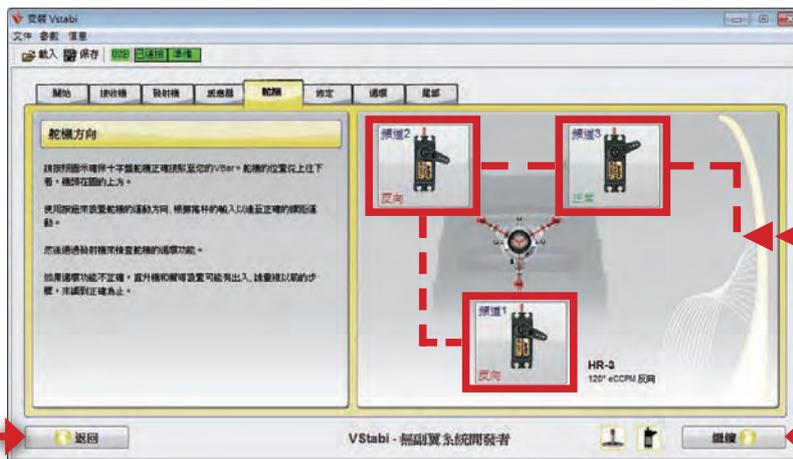
點擊【返回】  
可退回至第3項

點擊【繼續】  
進入第5項



點選對應方向後會跳出確認方塊，點擊【確定】即可更改。  
完成後點擊【繼續】進入第五項

### 設定<5>舵機



點擊【返回】  
可退回至第4項

點擊伺服機方塊  
可更改伺服機  
動作方向

點擊【繼續】  
進入第6項

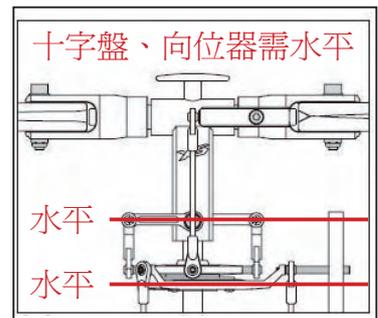
(1)將遙控器油門/螺距遙桿向上推，十字盤三顆伺服機須同時向上擺動，若無同時向上擺動，請點擊介面中對應的伺服機方塊，跳出確認視窗在點擊確定，請將十字盤三顆伺服機更改為同上同下。

(2)確認各動作方向動作皆正確。

<3>若副翼<AILE>和升降<ELEV>動作方向不正確，請往回檢查VBAR伺服機線的連接。

<4>此設定中請勿更改遙控器的正反向設定。

## 設定<6>修定

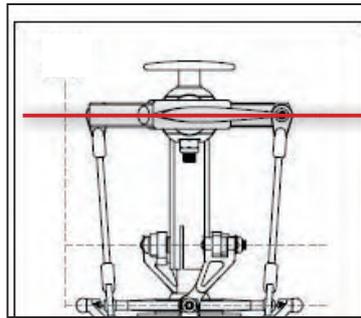


- (1) 使用設定介面微調十字盤三顆伺服機擺臂至中立。
- (2) 頻道1.為升降舵伺服機<ELEV>,點擊介面中上下鍵頭進行微調。
- (3) 頻道2.為螺距伺服機<PITCH>,點擊介面中上下鍵頭進行微調。
- (4) 頻道3.為副翼伺服機<AILE>,點擊介面中上下鍵頭進行微調。
- (5) 確認三顆伺服機擺臂皆有微調至中立。
- (6) 確認十字盤三點水平。

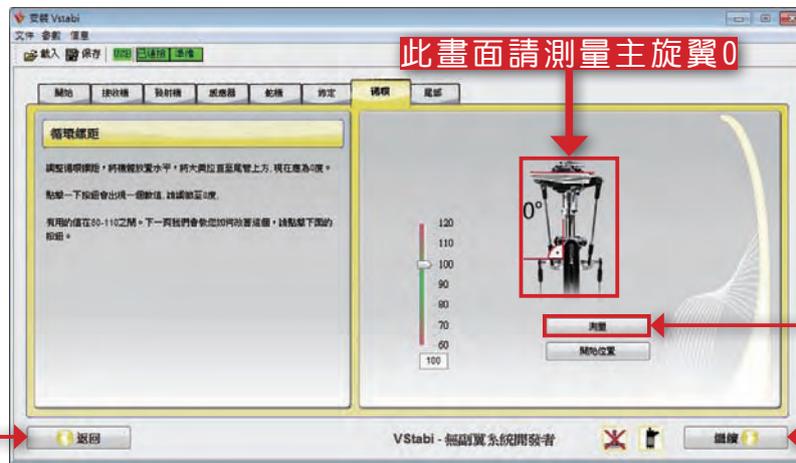
(7) 點擊<繼續>進入下一項。

### 設定<7>循環

(1) 進入第7項後,請先設定調整主旋翼度數為0度。



主旋翼0度



此畫面請測量主旋翼0

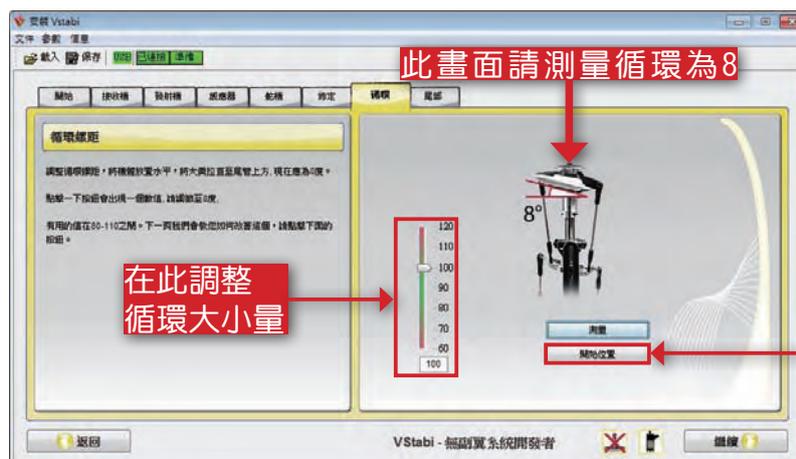
點擊測量

點擊【繼續】  
進入第8項

點擊【返回】  
可退回至第6項

(2) 點擊<測量>開始測量循環

<爲使VBAR表現良好性能,請勿設定過多或過少的循環...8度循環爲最佳值.>



此畫面請測量循環為8

點擊可回到0

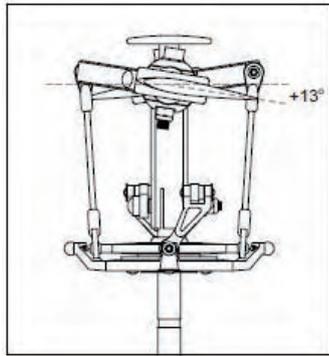
在此調整  
循環大小量

(3) 調整完畢點擊<繼續>進入下一項。

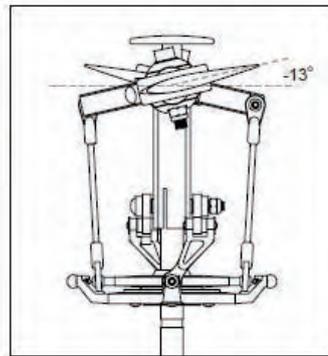
## 設定<8>尾部

(1) 進入第8項後

請先設定主旋翼最大正螺距<最大正PITCH>和最大負螺距<最大負PITCH>。



●將螺距/油門搖桿推至最高  
測量設定最大正PITCH



●將螺距/油門搖桿拉至最低  
測量設定最大負PITCH

(2)若測量最大正負螺距時,有過多或過少的情形

需調整數值時請從遙控器設定大小行程END POINT選項中的PITCH調整

**範例: JR DSX9 大小行程調**

```

[FUNC. LIST]
D/R % EXP PIT. CURV PROG. Mix1 Trainer
REV. SW REVU. Mix PROG. Mix2 TIMER
Sub Trim GYRO SENS PROG. Mix3 MONITOR
TRUL ADJ. Mix +THRO PROG. Mix4 THRO TRIM
Swash Mix GOVERNOR PROG. Mix5
THRO Hold PROG. Mix6
THRO CURV Fail Safe
            
```

```

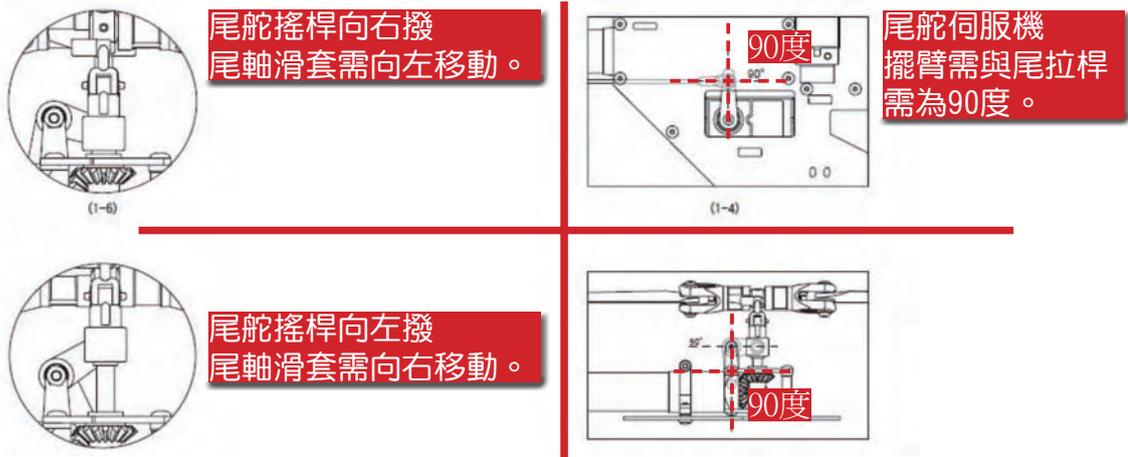
[TRUL ADJ.]
THRO H100% L100% GEAR +100% -100%
RILE L100% R100% PIT. H100% L100%
ELEV D100% U100% AUX2 +100% -100%
RUDD L100% R100% AUX3 +100% -100%
AUX4 +100% -100%
            
```

H=最高 L=最低

(3)開始設定尾部

(4)左右撥動尾舵搖桿,同時查看尾舵伺服機動作方向是否正確  
若不正確請點擊介面中伺服機方塊更改動作方向。

(4) 左右撥動尾舵搖桿,同時查看尾舵伺服機動作方向是否正確,若不正確請點擊介面中伺服機方塊更改動作方向。



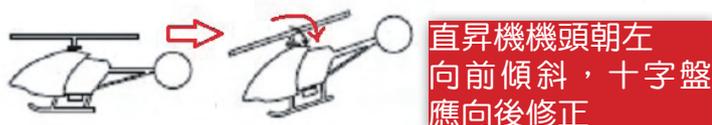
(5) 調整尾舵伺服機中立點,尾舵連桿長度。

(6) 設定尾舵左右行程量。

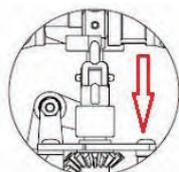


(7) 調整完畢請點擊<完成>退回主畫面。

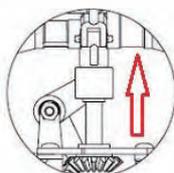
請先確認陀螺十字盤修正方向是否正確。



請先確認陀螺十字盤修正方向是否正確。



直昇機尾部朝自己  
向右轉動尾軸滑套  
應向左修正



直昇機尾部朝自己  
向左轉動尾軸滑套  
應向右修正

設定十字盤與尾舵陀螺儀感度



+ +

<A>風格=選擇需要的飛行俐落度,機體反應速度。

精確=低

中等=中

靈活=高

<B>主旋轉翼.陀螺增益=十字盤陀螺感度

<此感度值不可由遙控器調整,需經由此介面調整>

直接拖曳計量表更改數值.建議感度值預設75。

<C>尾部旋轉翼。

陀螺增益=尾舵陀螺感度。

<此感度值需由遙控器直接設定.>設定遙控器陀螺感度<GYRO>。

介面顯示計量表會對應遙控器設定的數值增減。建議感度值預設為計量表顯示75%。

<D>自動微調=使用此功能後,能增加飛行時的穩定性。(啓動此功能不需連接電腦)。

+ +

**注意事項**

<調整完畢後首次飛行前請再次確認各動作是否正常,機體各部位零組件與螺絲是否牢靠>

<遙控模型直升機具有一定的危險性,初學者首次飛行時需有資深玩家指導協助,避免危險發生>