

Rotorflight 2.2.1

マニュアル

Beeper編

ブザー・警告音設定画面

BEEPERS

著作権: ぱすとそに

運営: ぱすとそに工房

<https://postsoni.github.io/>

著作権・利用規約

本マニュアルの著作権は ぼすとそに に帰属します。

運営: ぼすとそに工房 (<https://postsoni.github.io/>)

【許可される利用】

- ・個人での閲覧・学習目的での使用
- ・YouTube等の動画での紹介・解説（収益化含む）
※動画利用の際は事前にお問い合わせよりご連絡ください

【禁止される利用】

- ・無断転載（SNS・ブログ等への全文コピー）
- ・商用目的での再配布・販売
- ・著作者名を削除しての二次配布

お問い合わせ: <https://postsoni.github.io/> (お問い合わせページ)

Beeper画面の概要

Beeper画面は、FCに接続されたブザー（ビーパー）の動作設定を行う画面です。どのような状況でブザーを鳴らすかを細かく設定できます。機体の状態を音で知らせてくれる便利な機能です。

1. 重要度別の分類

安全上重要（常にON推奨）

項目	理由
RX_LOST	電波ロストを即座に知る
RX_LOST_LANDING	緊急事態を知る
BAT_CRIT_LOW	過放電防止
BAT_LOW	バッテリー残量警告
ARMING	アーム確認
DISARMING	ディスアーム確認
ARMED	アーム状態の確認

便利だがお好みで

項目	理由
GYRO_CALIBRATED	起動完了の確認
SYSTEM_INIT	電源ON確認
ACC_CALIBRATION	キャリブレーション確認
RX_SET	スイッチ操作確認
DISARM_REPEAT	ディスアーム操作確認

2. 主要なブザー項目

項目	説明
GYRO_CALIBRATED	ジャイロキャリブレーション完了時
RX_LOST	送信機信号ロスト時（復帰まで繰り返し）
RX_LOST_LANDING	アーム中に信号ロストでSOS音
ARMING	アーム（モーター起動許可）時
DISARMING	ディスアーム（モーター停止許可）時
BAT_LOW	バッテリー低下時（繰り返し）
BAT_CRIT_LOW	バッテリー危険低下時（長い警告音）
ARMED	アーム中でモーターOFF時の警告
READY_BEEP	アーム準備完了時
ACC_CALIBRATION	加速度センサーキャリブレーション完了
SYSTEM_INIT	ボード電源ON時の初期化

3. ブザーを使用するには

FCによっては、専用のブザー端子がない場合があります。NEXUS-XRなど一部のFCには専用端子がありません。

FCの種類	ブザーの使用方法
ブザー端子あり	外付けブザーを接続して使用
ブザー端子なし	以下の代替方法を使用

ブザー端子がないFCでの代替方法

方法	おすすめ度	説明
テレメトリー経由	★★★（推奨）	送信機側で警告音を設定
DSHOTビーコン	★★	モーターから音を出す

【推奨】テレメトリー経由での警告音設定

NEXUS-XRのようにブザー端子がないFCでは、送信機のテレメトリー機能を使って警告音を鳴らす方法がおすすめです。

メリット	説明
常に手元で聞こえる	送信機から音が鳴るので機体が遠くても聞こえる
追加部品不要	ブザーを購入・接続する必要がない
細かい設定が可能	電圧低下、信号強度低下など様々な警告を設定可能

まとめ

Beeper画面は「どの状況でブザーを鳴らすか」を設定する画面です。

【重要ポイント】

- 安全に関わる項目は常にON推奨
- RX_LOST、BAT_LOW、BAT_CRIT_LOWは必須
- ARMING、DISARMINGで状態確認
- ブザー端子がないFCも多い
- テレメトリー経由が最もおすすめ

【推奨設定】

- RX_LOST、RX_LOST_LANDING: ON
- BAT_LOW、BAT_CRIT_LOW: ON
- ARMING、DISARMING: ON

- GYRO_CALIBRATED、READY_BEEP: ON

【ブザー端子がないFCの対策】

1. テレメトリー経由（推奨）：送信機で警告音設定
2. DSHOTビーコン：ESCとモーターから音を出す

【注意】

バッテリー警告は安全のため必ず有効にしてください。テレメトリー経由なら常に手元で聞こえるため、最も安全で便利です。