

このたびは、弊社製品をお買い上げ頂き、誠にありがとうございます。ご使用前に、この「取扱説明書」で必要事項を必ずご確認ください。

**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。

●この製品は地上用ラジオ模型を対象に設計・製造されており、※他用途へのご使用はおやめください。●雷の鳴っている所では走行させないでください。※送信機のアンテナなどに落雷の危険があります。●雨天や水たまりのある所では走行させないでください。※機器に水が入り暴走する事があります。●疲労・飲酒・服薬により集中力が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。●製品には角張った部分やとがった部分がありますので、十分注意してください。小さなお子様がいる場所での使用、保管は避けてください。※誤飲による中毒、やけどの危険性があります。●電池は送信機の説明書で指定のものをご利用下さい。●必ず、送信機→受信機の間にスイッチを入れて下さい。スイッチを切ると同時に、必ず受信機→送信機の順で行って下さい。●送信機・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してください。※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。●送信モジュールは、法令により分解が禁止されており、罰則の対象となります。すべての製品の分解・改造は、ショートその他の事故の原因となります。また、サービス部での修理の受付をお断りする場合があります。●航空機内・病院内、火災検知器などの自動制御機器および医療電気機器の近くなどでは本製品は使用しないでください。誤作動による重大事故が発生する場合があります。また、法令上他の無線機器、電子機器に影響を与える場合には、直ちに使用を中止しなければなりません。

**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。

●故障や破損、変形の原因となるため、高温、多湿の場所への保管はお避け下さい。また、水滴などが飛散しないようにご注意ください。●エンジン模型に使用する際には、排気、廃油、燃料が製品にかからないように注意してください。※水浸、油浸の場合には速やかに修理に出してください。●この製品は、この説明書および使用する送信機の説明書に基づいた使用方法において所定の性能を発揮するように設計されています。よくわからない場合には、使用法をご存知の方や、販売店様のアドバイスを受けてご使用ください。●万一の事故を考えて、安全を確認してから責任を持ってお楽しみ下さい。

ラジオ模型の性質上、お客様が当製品を使用された結果につきまして、弊社では責任を負いかねます。

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

☎ 03-3807-7648 受付時間：月曜日～金曜日（祝祭日を除く）  
9：00～12：00、13：00～17：00

www.kopropro.co.jp

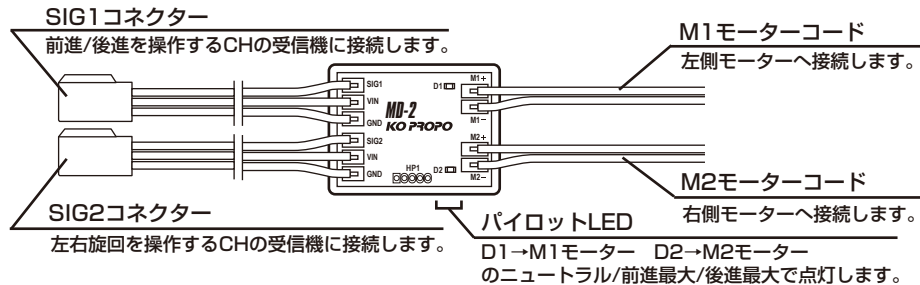
**スペック**

- 制御方式:PWM制御
- 適正電源電圧：3.0～6.6V
- 乾電池2～4セル/LiFe1～2セル/NiCd&NiMH3～5セル/LiPo1セル
- 対応モーター:280タイプ以下の小型模型用ブラシモーター(ロック電流4A以下)
- ドライブ周波数：約4kHz
- 受信機用電圧出力：なし
- 寸法：27.0×20.5×4.4(mm) ※コード、突起部除く
- 重量3.0g(コード含まず)

**リチウムバッテリーの下限電圧にご注意ください。**

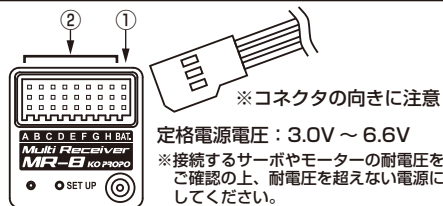
※複数のモーターやサーボを動作させると、バッテリーに負荷がかかり電圧が低下します。電源にリチウムバッテリーを使用される場合は、バッテリーの使用可能下限電圧をよく確認し、モーターの負荷による電圧低下に注意しながらご使用ください。事前に使用するモーターの性能と台数を決めてからご利用頂くことをお勧めします。

**各部の名称**



**使用方法**

- BAT 端子に電源を接続します。
- 前進・後進を操作するCHにSIG1コネクタを、左右操作するCHにSIG2コネクタを接続します。(次ページの例では、CH-AとCH-Dを使用します)
- MC-8 (送信機) とペアリングして使用します。  
※ペアリング方法はMC-8の取扱説明書をご確認ください。



**MD-2の特徴**

**特徴1. 左右2つのモーターをミキシング制御が可能**

MD-2は、1つのユニットで2個のモーターを動かすことができます。さらに、MD-2の内部でモーターにミキシングをかけていますので、RCカーのようにスティックの上下操作で前進/後進、左右操作で左右旋回を可能にします。これにより、RCカー同様の直感的な操作に加え信地/超信地旋回が実現可能となります。

【解説】ミキシングとは、手元の操作を元にマイコンが計算や処理を加えてモーターを制御する機能です。今回の場合は、片方のモーターを逆に回転させることで、スティック一つで前後進や左右旋回を実現しています。

MD-2のSIG1をCH-Aに、SIG2をCH-Dに接続した場合、CH-Aスティック↑↓(上下)で前進/後進、CH-Dスティック←→(左右)で左右旋回を操作します。

スティック操作	車体の動き	
	CH-A	CH-D
↑	—	↑
↓	—	↓
←	←	↶
→	→	↷
↶	↶	↶
↷	↷	↷

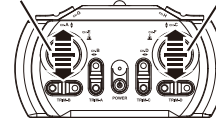
**特徴2. モーターのバラツキなどでまっすぐ走らない場合でも修正可能**

前進/後進走行中に左右に曲がってしまう場合は、SIG2コネクタを接続したCHのトリムで修正が可能です。  
CH-Dの例：左に曲がる場合はTRIM-Dの右を、右に曲がる場合は左を何度か押し調整します。

**MD-1の場合：左右2つを独立して制御**

車体の左右の車輪にそれぞれモーターを搭載し動かす場合、2つのMD-1を各モーターにつなげ、2つのスティックを上下するような操作が必要でした。

CH-A/Bスティック CH-C/Dスティック



CH-A/Bスティック↑↓(上下：CH-A操作)で左の車輪/キャタピラを、  
CH-C/Dスティック↑↓(上下：CH-C操作)で右の車輪/キャタピラを操作します。

**こんなときは...**

**ケース1：左・右スティック操作で逆に動作する**

MC-8 (または送信機) のリバースを使用するか、左側モーターと右側モーターを入れ替えます。

**ケース2：前・後進スティック操作で走らず、グルグル超信地旋回する**

モーターの極性 (+/-) を確認します。左右対象のギヤケースでは片方のモーターを逆転する必要があります。正しい場合、次のケース3を確認します。

**ケース3：操作CHと違うCHで動作する**

MR-8 (または受信機) へのSIG1、SIG2コネクタ接続が正しいことを確認します。