

TILTAMAX

# NUCLEUS

## N

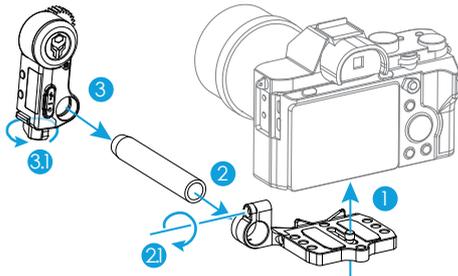
SINGLE CHANNEL WIRELESS LENS CONTROL  
WLC-T04

### 同梱品:

- Nucleus-Nano Motor x1
- Nucleus-Nano Handwheel Controller x1
- 15mm Single Rod Mounting Baseplate x1
- 15mm x 100mm Aluminum Black Rod x1
- Photo Lens Follow Focus Gear Ring x 2
- Handwheel Attachment Plate for G2X and Ronin-S x1
- Handwheel Attachment Adapter for Zhiyun Crane x1
- Micro USB to Micro USB Nano Motor Power Cable x1
- 14500 Dual Battery Charger x1
- 14500 Batteries x2
- M4 Allen Key x1
- M6 Allen Key x1
- User Guide x1
- Cardboard Box x1

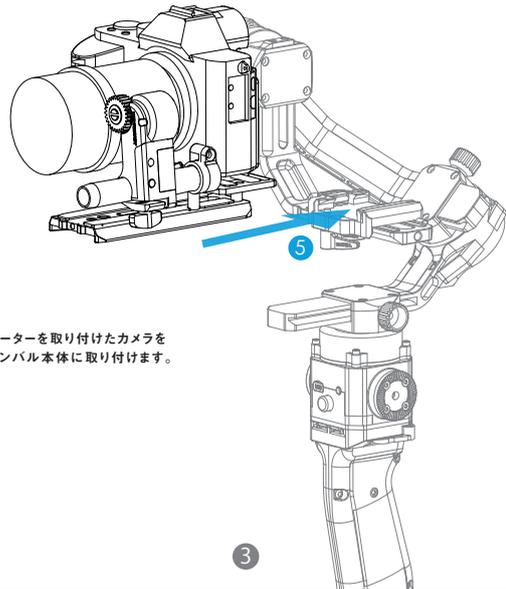
1

モーターの取り付け



- ① 1/4 "-20ネジを使用し、ベースプレートをカメラ本体に取り付けます。
- ② ロッドを15mm Single Rod Mounting Baseplateに挿入します。
- ③ モーター下部のネジを手で緩めてロッドとモーターを取り付けレンズのフォーカスギアに当たるよう調節しモーターを回転させネジを締めます。

①

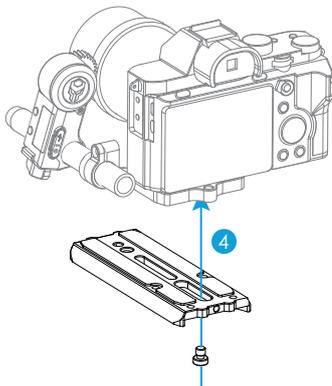


- ⑤ モーターを取り付けたカメラをジンバル本体に取り付けます。

③

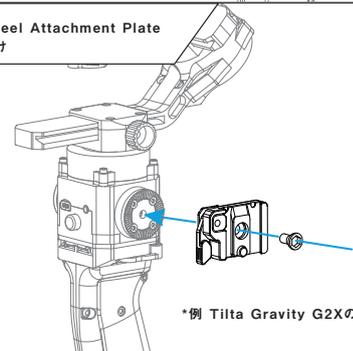
2

Handwheel Attachment Plate  
の取り付け



- ④ ジンバルのベースプレートを15mm Single Rod Mounting Baseplateに取り付けるには、1/4インチ-20のネジを使用します。

②



\*例 TILTA Gravity G2Xの場合

### TILTA GRAVITY G2X and DJI RONIN-S

TILTA Gravity G2Xのハンドルに取り付けるには、付属のM6ネジを使用。  
DJI Ronin-Sのハンドルに取り付けるには、付属のM4ネジを使用。

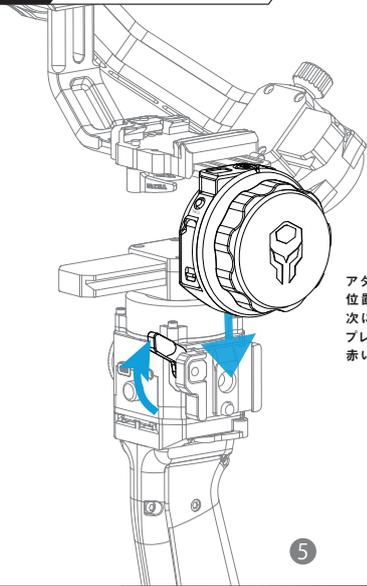
### ZHIYUN CRANE

Zhiyun Crane用のアダプターをZHIYUN CRANEハンドルに取り付けます。  
アダプターを固定後、付属のM6ネジを使用し  
Handwheel Attachment Plateを取り付けます。

④

# 3

## ハンドホイールを取り付ける



アタッチメントの赤いトグルが左側の位置になっていることを確認してください。次に、ハンドホイールをプレートにスライドさせ、赤いトグルを下げて固定します。

5

## 2. レンズの範囲に合わせてモーターを自動キャリブレーション

For lenses with hard stops at close focus and infinity  
[Cal] ボタンを3秒間長押ししてモーターの自動キャリブレーションが作動します

For lenses with no hard stops at close focus and infinity  
レンズのフォーカスリングを近い焦点を読むところにハンドホイールを回して、ダブルクリック [Cal] ハンドルの近位を設定します  
レンズのフォーカスリングを無限遠を読むところにハンドホイールを回してダブルクリック [Cal] ハンドルの遠位を設定します。自動キャリブレーションはこれで完了です。

## 3. ハンドホイールでA-B範囲を設定する

ハンドホイールをAマークの位置まで回転させ [SET] を押してAマークを作成します。次にハンドルをBマークの位置まで回転させ [SET] を押してBマークを設定します。

LCDディスプレイに設定したマークが表示されます。もう一度 [SET] を押すと、A-B範囲が削除されます。



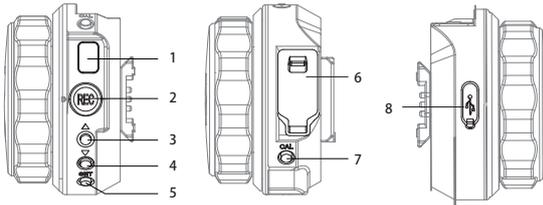
## 4. RUN/STOP制御の使い方

カメラと互換性のあるR/Sケーブル(別売り)を用意します。カメラとモーターのR/Sポートを接続します。ハンドホイールの [REC] をクリックしカメラの録画機能を開始/停止します。

8

## FUNCTION

### Nucleus-Nano Handwheel



1. メニュー表示画面
2. 電源 および RUN/STOP制御
3. UP ボタン
4. DOWN ボタン

5. SET ボタン
6. バッテリー収納
7. キャリブレーションボタン
8. Micro-USB ポート

### 電源 ON/OFF

[REC] を押して電源オン



[REC] を3秒間長押しして電源オフ

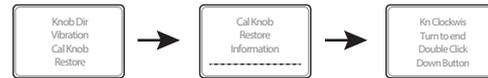


6

## 5. ハンドホイールのキャリブレーション

5.1 いつハンドホイールのキャリブレーションを行う必要がありますか?  
ハンドホイールを近距離または無限遠端まで回すと、モーターはすばやく反対側の校正範囲に戻ります。

5.2 ハンドホイールのキャリブレーション方法は?  
ハンドホイールの ▲ ボタンを押しメニューに入ると [Cal Knob] が表示されます。 [Cal Knob] を見つけ ▼ ボタンを押します。▲ ボタンをダブルクリックして確定し画面の指示に従います。



## 6. ワイヤレスコントロールを割り当てる

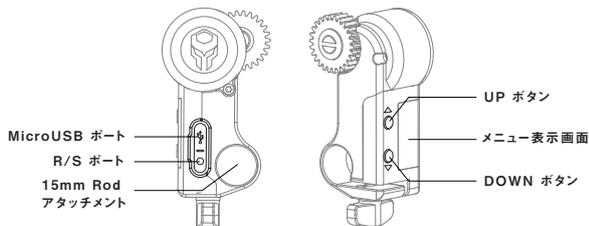


[SET] をダブルクリックして MASTER モードと SLAVE モードを切り替えます。  
MASTER : Nucleus-Nano Handwheel Controller で Nano モーターを制御します。  
SLAVE : Nucleus-Nano Handwheel Controller から  
Nucleus-M の FIZ ハンドユニットまたは  
Nucleus-M ハンドグリップのどちらか一方に制御を解除します。

9

## FUNCTION

### Nucleus-Nano Motor



## USER GUIDE

### 1. チャンネルを設定



ハンドホイールとモーターの ▲ ▼ ボタンを使用して、チャンネル番号を設定します。ハンドホイールとモーターを同じチャンネルに設定しお互いに通信できるようにします。

7



WeChat APP



Official Tilta Website