

# 取扱説明書 RC4GS V3 5CH

プロポセット・RCシステム

RCカー・ボート・クローラー・ロボット対応



V6.7.5

 210-171557 CE FCC RoHS

\*本マニュアルは定期的に更新されますので、弊社オフィシャルサイト [www.radiolink.com](http://www.radiolink.com) にて最新版をダウンロードしてください。

RadioLink 2.4GHz 5チャンネル RC4GS V3プロポセットをご購入いただき、ありがとうございます。

本製品を安全にお楽しみいただくために、取扱説明書をよくお読みいただき、提示された手順に従って設定してください。

製品の検修は海外にある本社工場へ送付する必要がありますので、ご使用中に問題が発生した場合は、本取扱説明書を再びお読みいただいた上再点検をお願いいたします。なお問題が解決されないときには、次のいずれかの方法でテクニカルサポートをお求めください。

1. cs-jp@radiolink.com.cn までメールをお送りください。

2. 本社工場では、中国語及び英語による技術対応ができますので IP 電話により国際電話料金を避けて気軽にご連絡ください。

電話番号: +86-755-8836-1717 代表

Fax: +86-755-8836-0925

営業時間(日本時間): 10: 00~13: 00、14: 30~19: 30、(土日・祭祝・国慶節 GW・旧正月連休など除く)

3. 代理店からのご購入の場合は、まず代理店にサポートか修理を依頼してみてください。対応が難しいような場合は、上記1、2までお問い合わせください。

4. すべての中国語及び英語のマニュアルとファームウェアは、RadioLink の公式 Web サイト [www.radiolink.com](http://www.radiolink.com) から入手でき、さらにチュートリアルがアップロードされています。

5. 製品保証について:

送信機本体: 2 年間;

受信機: 1 年間;

NOTE: 原則として、保証期間はご購入日からの計算となり、当社の保証規約が適用されます。

6. または、Facebook と YouTube の公式サードをフォローして、最新情報をご確認ください。



Facebook



YouTube

## 安全上のご注意

- 雨天、夜は、絶対に走行(走航)させないでください。  
雨(雪)の時、装置内部に水が入り制御できなくなる可能性があります。
- 次の場所では絶対に使用しないでください。  
高圧線、通信施設の周辺;  
他のラジコン設備の周辺(サーキットなど)。  
電波の混信により、モデル(車、ボートなど含む)が暴走する危険性があります。  
同一走行(走航)場では、同時に使用するプロポの台数は 80 台以内にしてください。  
また、当社製品の混線干渉能力が高いので、他社製品への干渉を注意してください。  
RC の世界では『同バンドの混信によるノーコンの責任は後でスイッチを入れた方が負う』という暗黙ルールがあり、「近くで RCカーを走らせている人がいたら、バンド確認」のマナーを身につけましょう。
- 受信機を接続する前に、トリムレバーが 0 で、バッテリーが正しく充電されていることを必ず確認してください。
- 都度運転の前にすべてのサーボとその接続を必ずチェックしてください。
- 送信機の前に必ず受信機の電源を先に切ってください。
- 2.4GHz はラジコン専用の周波数ではありません。この周波数帯は電子レンジ、無線 LAN、コードレス電話、オーディオ・ゲーム機や携帯電話の Bluetooth、VICS などの近距離通信に利用される ISM(産業・科学・医療)バンドと共用されて

いるため、とくに都市部では2.4GHzシステムの操縦レスポンスが低下する可能性があります。また、アマチュア無線、移動識別用構内無線にも使用されているため、これらの影響に注意をして使用してください。

なお、既設の無線局に有害な電波干渉を与えた場合は、速やかに電波の発射を停止し、干渉回避対策を実施してください。

- 走行場では、送受信機に影響を与える機器の有無など安全面には十分ご注意ください。建物・鉄塔・樹木など送受信機の信号が遮蔽されると、操縦レスポンス低下や操縦不能になる場合があります、ご自宅においても干渉される場合がありますのでご注意ください。
- 当製品は日本技術基準適合証明を受けております。技適マークがついていないと、電波法違反の場合がありますので、マークラベルが汚れたり、はがれたりなどがないようにしてください。

また、MRA(電気通信機器分野の国際相互承認協定)による認証以外には、外国の基準で適合性評価を受け、CEやFCCなどの認証を受けたとしても、そのまま日本で使用できるものではありませんのでご注意ください。

## 警告

本品は玩具ではありません。法律上、アメリカのように14歳未満のお子様にはお使いいただけない国もあり、お子様の手の届かないところに保管してください。

受信機のパア確認後、すぐにモデルを走行させたい場合がありますが、安全確保のため必ず後述のマニュアルを読んでいただき、必要な設定準備をしてください。

\*走行の前に、本書2.21「F/S」の手順に従い、まず制御不能時の設定をしてください。

\*走行中、または直後にエンジン、モータなど発熱部品に触れないでください。高温やけどの恐れがあります。

\*アンテナやジョイスティックの隙間から送信機内部に水や湿気が入り、送・受信機が不安定になり、誤動作し暴走して大ケガの恐れもあります。

レーシングなどやむを得ずに雨(雪)天走行時には、必ずポリ袋や防水カバーで送信機を保護してください。

また、付属の受信機は防水能力がIPX4であり、使用環境を無理せずにご配慮ください。

\*道路や人混みや法律で禁じられている場所には使わないでください。

\*送信機、受信機、モデルも使用環境(雨、湿気以外に混線干渉など)、設定操作ミスなどにより制御ができなくなって、モデルが暴走したり、紛失になったり、乃至怪我をさせたりとの危険性があります。

\*本品に対する手加え、改造、それに許認可なし諸外国への輸出については、製造者は責任を負いかねますので、予めご了承ください。

## CONTENTS 目次

I. RC4GS V3 プロポシステム紹介 .....	1
1.1 送信機 .....	1
1.2 受信機 R6FG(標準パック) .....	2
1.2.1 R6FG スペック .....	2
1.2.2 受信機設置とバインディング .....	2
1.2.3 動作モード .....	4
1.2.4 ジャイロ・セットアップ .....	4
1.2.5 電波/RSSI リアルタイム・リターン .....	4
1.2.6 モデル電池と受信機電圧のテレメトリー .....	5
II. RC4GS V3 機能 .....	6
2.0 画面表示 LCD .....	6
2.1 言語 “LANGUAGE” .....	7
2.2 モデル選択 “MODEL” .....	7
2.3 エンド・ポイント調整 “EPA” .....	8
2.4 ステアリング・カーブ “STEXP” .....	8
2.5 ステアリング・スピード “STSPD” .....	9
2.6 スロットル・カーブ “THEXP” .....	9
2.7 スロットル・スピード “THSPD” .....	10
2.8 A.B.S. 機能 “A.B.S” .....	11
2.9 スロットル・アクセレーション “ACCEL” .....	12
2.10 アイドル・アップ “IDLUP” .....	13
2.10.1 アイドル・アップによるエンジンスタート .....	13
2.10.2 スロットル・ロック “TH-LOCK” .....	13
2.11 サブトリム “SUB-TRIM” .....	13
2.12 サーボ・リバーズ “REVERSE” .....	13
2.13 ステアリング/スロットル デュアル・レート “D/R” .....	14
2.14 ブレーキ・アジャスター “ATL” .....	14
2.15/16 プログラムブル・ミックスによる混合制御 “PMIX01/02” .....	14
2.15.1 PMIX 01 .....	14
2.16.1 PMIX02 .....	15
2.16.2 混合制御説明 .....	15
2.16.3 混合制御セットアップ準備について .....	16
2.17 補助チャンネル “AUX-CH” .....	19
2.18 モデル名 “NAME” .....	20

2.19 アラーム“ALARM”(低電圧、信号強度の安全アラーム).....	20
2.20 ジャイロ感度“GYRO”.....	21
2.21 フェイルセーフ機能“F/S”.....	21
2.22 子 ID “ID SEED”(救援用).....	21
2.23 DSC ポート設定 “DSC”(シミュレータ、FPV ゴーグル接続).....	21
2.24 タイマー設定 “TIMER”.....	22
2.25 エ場出荷時リセット “RESET”.....	23

## I. RC4GS V3 システム紹介

RC4GS 送信機は ARM M4 マイクロコントローラを内蔵し、レスポンスタイムが 12ms を実現した R/C システムです。  
FHSS スペクトラム拡散方式と 67 チャンネルのランダム疑似周波数シーケンス・ホッピング技術を使って同一帯域だけではなく異なる帯域からの電波干渉にも強いことは本品の最大な特徴であります。  
操作距離は陸上 400 メートルとなります。

### 1.1 送信機



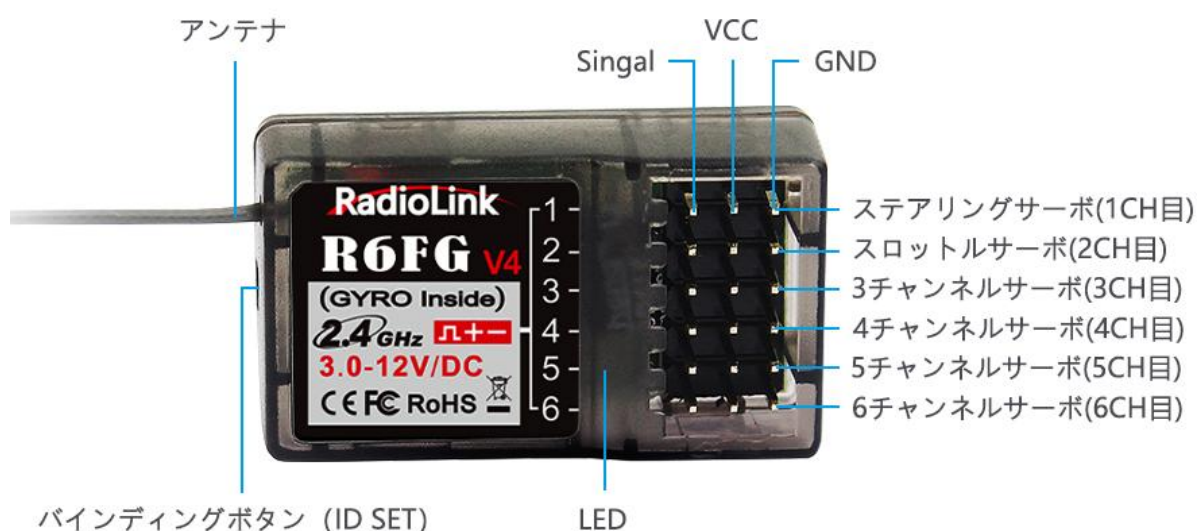
#### 送信機スペック:

サイズ	174.8 × 116.4 × 224.2mm
重量	319g
周波数	2.4Ghz ISM Band (2400MHz-2483.5MHz)
チャンネル数	5CH
用途	R/Cカー(クローラー・戦車・キャタピラー含む)、R/Cボート、ロボットなど
変調モード	GFSK
拡散スペクトラム	FHSS、67チャンネルランダム疑似周波数シーケンスホッピング
メモリー	30モデル(IDシード: 10)
アンテナ長さ	106mm
制御距離	陸上、400m以上
LCD画面	128 × 64 LCD バックライト
稼働電圧	4.8-16.8V DC
送信機バッテリー	単三電池 × 6、又は、2-4SLiPO
バッテリートレイサイズ	89 × 59 × 25mm
動作電流	80-120mA
高周波電源	<20dbm
ローバッテリーアラート	あり。7.2V未満の場合、または2-4Sバッテリーでカスタム設定可能
チャンネル解像度	4096、通常ジッター0.5 us
対応モデル	RCカー(クローラ、戦車、列車等を含む)/ボート/ロボット
対応受信機	R6FG(標準セット),R7FG,R8FG,R6F,R8EF,R8F,R4FGM,R4F

## 1.2 受信機 R6FG(スタンダードパック)

プロポセットには、ジャイロ機能付き高電圧サーボ対応の R6FG 2.4GHz 5 チャンネル受信機が標準で付属しております。  
ナノコーティング技術により防水性能が IPX4 となります。

以下は R6FG 各部位の名称とスペックとなります。





### 1.2.1 R6FG スペック

- サイズ: 35\*20\*13mm
- 重量: 6g(0.21 オンス)
- チャンネル: 5CH
- アンテナ長: 205mm
- 動作電流: 30mA
- 動作電圧: 3~12V
- 防水性能: IPX4

### 1.2.2 受信機の設置およびバインディング

#### バインディング

工場出荷デフォルトとして送信機と R6FG 受信機はバインディングになっています。送信機と受信機の電源を入れ、送信機画面上部に通信状況シグナルタワーが表示されたらバインディング確認が完了です。

送信機にはそれぞれ固有の ID コードがあり、バインディングが完了すると受信機に ID コードが保存され、再バインディングの必要はありません。

受信機を新規に購入する場合は、使用前に次の手順でバインディングを行なってください。

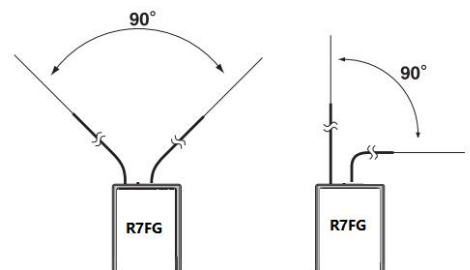
- 1.送信機と受信機を近づけます(約 50cm)。
  - 2.送信機、次に受信機の順で電源を入れます。
  - 3.受信機側に黒いバインディングボタン(ID SET)を 1 秒以上長押ししてから放すと LED がすばやく点滅し、バインディング処理が開始します。
  - 4.LED が点滅を停止して常時点灯すると、バインディングが完了し、送信機の LCD 画面の上部にシグナルタワーが表示されます。
- LED がゆっくり点滅し続けて通知されますと、バインディング失敗(走行中電波の紛失)を意味し、上記の手順を繰り返してください。

#### NOTE:

初期状態のデフォルト設定ではジャイロが OFF になります。R6FG のジャイロは常にセルフチェックするので、設定時に静止状態を保つ事が非常に重要です。緑色 LED が点灯の場合は通常モードで、赤が点灯の場合はジャイロの動作モードで、赤が消灯の場合、ジャイロ機能が動作していない事を表します。バインディングが成功しなかった場合、LED が緑で点滅し続きます。

#### 受信機の設置、使用について

1. 図のように 2 本のアンテナを 90 度の角度に保ちます。
2. 大型模型など、金属の部品が電波に大きく影響する可能性があるため、成るべく胴体の両辺からはみだすようにし、どんな姿勢でも電波のよく届く状態を保つように設置すること。
3. アンテナは、金属導体およびカーボンファイバーから少なくとも 13mm 以上離し、過度に曲げたり、切断したりしないこと。
4. アンテナをモーター、ESC などの干渉源から離してください。
5. 設置するときには、劇的衝突や強烈振動から受信機を守るためフォームかゴムなど緩衝材を使用することをお勧めしますが、ビニール袋のような密封材の中に入れておけば、防水防塵性能が高くなる同時に受信ができなくなる恐れもあり、ご注意ください。
6. 受信機には高精度の電子部品が内蔵されていますので、極端な高温や低温に注意してください。
7. 上記の手順が完了したら、安全な場所で送信機の電源を切ってから再度入れ直し、受信機が正しく接続されているかテストしてください。





### 1.2.3 動作モード

R6FG には次の 2 つの動作モードがあります。

1. 通常モード:  
緑 LED が点灯し、ジャイロなしモードで動作します;
2. ジャイロモード:  
緑と赤 LED が両方点灯すると、ジャイロ機能付きモードで動作します。

### 1.2.4 ジャイロのセットアップ

#### A. ジャイロを有効に

ID SET を 1 秒以内に 3 回短く押すと、赤 LED が 3 回点滅することによって、ジャイロ機能 ON を示します。

#### B. ジャイロフェーズ

ジャイロフォワードが有効になった状態で、モデルカーを回転させてみて、ジャイロが車輪を補正しているか確認してください。

通常、モデルが左旋回時には車輪を右に回転させて補正し、右旋回時には車輪を左に回転させて補正します。

ジャイロフェーズが逆の場合は、バインディングボタン(ID SET)を 1 秒以内に 2 回短く押すると、赤 LED が 2 回点滅し修正完了。

#### C. ジャイロ感度調整

ジャイロ感度設定は工場出荷時には CH3 に設定されており、VR ボリュームレバーで調整できます。

感度調整はパーセンテージ表示になりますが、パーセンテージが大きいほど感度が高いです。

VR ダイヤルスイッチ/CH3 は他の機能に設定された場合は、メニューのジャイロ設定で MODE を STD に変更し、Dec(-),Inc(+) ボタンでジャイロ感度を調整できます。

### 1.2.5 電波/RSSI リアルタイム・リターン

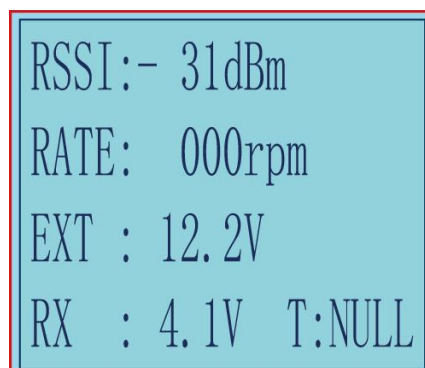
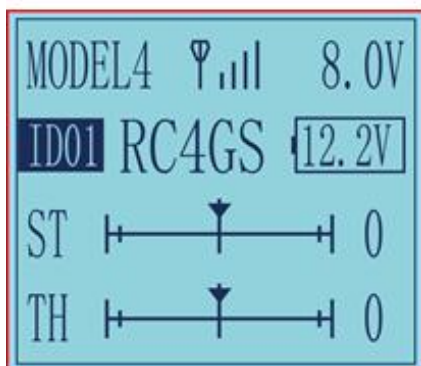
送信機と受信機のバインディングが完了すると、送信機に電波状況が表示されます。EXIT ボタンを 2 回短押しして、RSSI 値を含むフィードバック情報画面に入ります。

距離を変更することによりテスト後、一定の低 RSSI 警告値が設定できます。

後述**送信機機能操作基本**の手順に従い、“2.19.ALARM”をハイライト⇒ENTER を押して警告をアクティブ(非アクティブ)にし、RSSI 警告値を設定します。

RSSI アラーム値はデフォルトでオフになっています。

NOTE: The 'RATE: 'RPM'テレメトリ機能はまだ開発中です。完了次第 RadioLink 公式ウェブサイトに表示します。



## 1.2.6 モデルバッテリー及び受信機電圧のテレメトリ

RSSI 以外に、本受信機バージョン以上の R7FG/R8F/R8FG（別売り）受信機を繋げば、受信機電圧、モデルバッテリー電圧(最大 8S リチウム電池,33.6V)はリアルタイムでテレメトリができ、必要に応じて**送信機機能操作基本**の手順に従いローバッテリー警告値をカスタマイズできます。

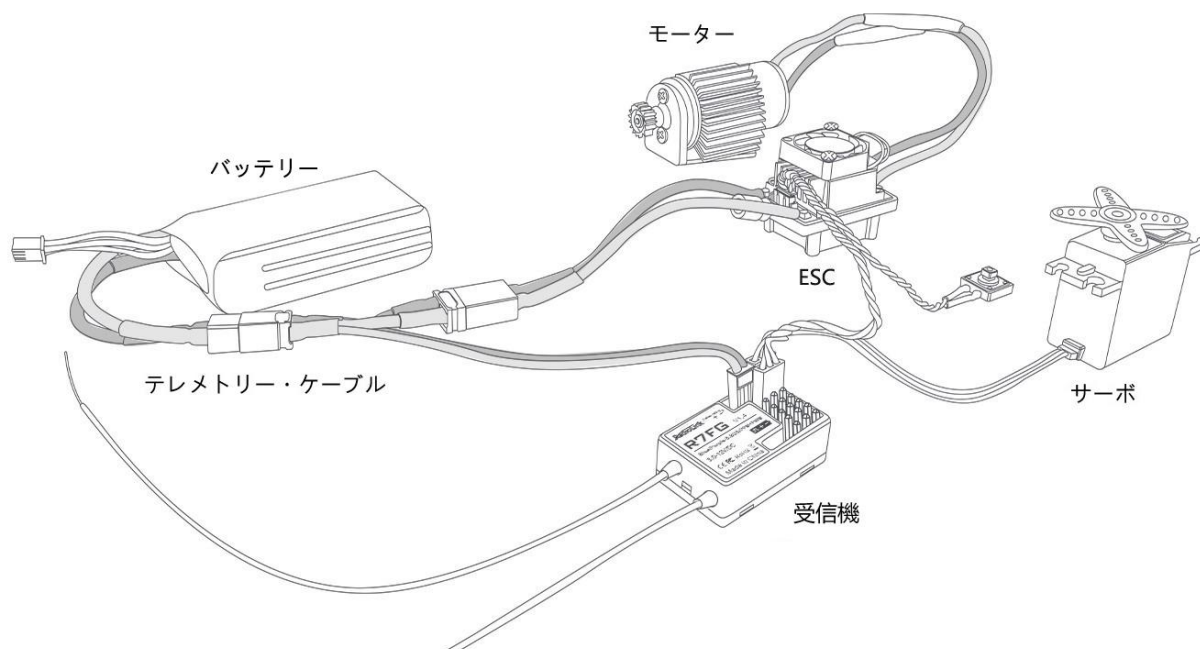
EXIT と ENTER を同時に押して MENU=>Inc(+)を押して"19.ALARM ハイライト=>ENTER を押してモデルバッテリー電圧警告値を設定します。

通常は単セル電圧を 3.7V として警報値を設定していますが、例えば、モデルカーに使用されている 3S リチウム電池であれば、警報値は $(3.7V \times 3S) = 11.1V$ として設定します。

下図のように付属品のテレメトリ・ケーブルのオス側を ESC に接続して、メス側をバッテリーに接続します。JST 付きのヘッドを受信機に繋がります。これで、受信機側のバッテリーの電圧が送信機にします。

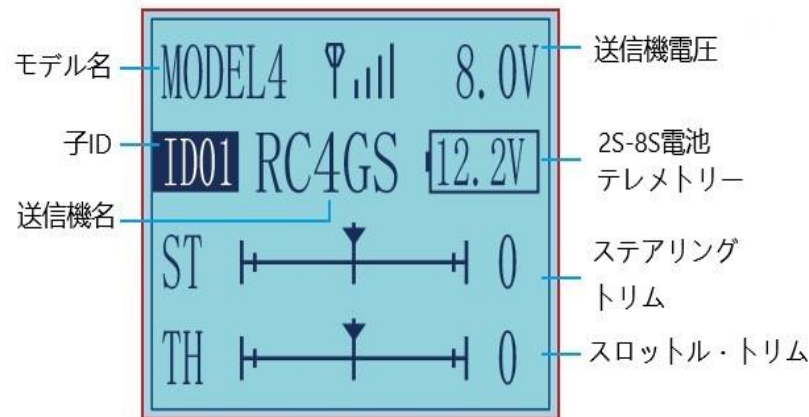
### 注

1. テレメトリポートは 2S-8S バッテリーの電圧テレメトリ専用です。このポートを使用して受信機に電力を供給することはできません。
2. 電池の極性を逆に挿入すると、テレメトリの電圧表示が異常になります。



## II. RC4GS V3 機能

### 2.0 LCD 表示



送信機の電源をオンにすると、LCD 画面にモデル名、送信機名、送信機電圧、ステアリングトリム、スロットルトリム、モデル電圧、モデル子 ID、リターン信号が表示されます。

Note: 子 ID は、メニューにある ID SEED (2.22ID シード参照) が機能しないと表示されません。

モデル電池電圧のテレメトリ機能は、R7FG/R8F/R8FG でしか実現できません。

#### Model Name モデル名

受信機は 30 モデルのデータを保存できます。送信機の電源を入ると、モデル名が液晶画面に表示されます。

デフォルトとしてモデル名が「MODEL1～30」となり、後述の機能メインメニュー「2.2 モデル選択」から変更できます。

#### Transmitter Voltage 送信機電圧

送信機はローバッテリー・アラーム機能があり、工場出荷時 7.2V と設定されています。2-4S バッテリーなら送信機基本メニューのアラーム「2.19ALARM」で設定調整できます。

電圧がアラーム値までに落ちると、送信機の画面に「TX LOW POWER!!」が表示され、「ビビット」サウンドアラームが聞こえてきます。

アラーム音が聞こえると、4 分以内に操作を完了してください。4 分を超えると、送信機の電池が切れてしまうため、モデルが操作できなくなり、危険です。

#### 送信機機能

##### 操作基本:

基本の基本として、送信機の各設定を参照、又は変更しようとする場合は、次の手順で進むことを覚えておきましょう:

- 「LCD 表示」画面から「Exit」と「Enter」ボタンを同時に 1 秒間長押しして、「機能メインメニュー」画面に移行すること;
- 「Inc(+)」または「Dec(-)」ボタンを使って下か上にスクロールしながらカーソルで 1 から 25 番までの機能をハイライトすること;
- ハイライトされた機能に「Enter」ボタンを押すことによってアクセスすること;
- ハイライトされた設定値で「Enter」ボタンを押すと、初期値が点滅し、「Dec(-)」か「Inc(+)」ボタンで値を変更することができます。

E)「Enter」キーを押して確定し設定完了。

NOTE: 初期値の点滅画面で、「Dec(-)」と「Inc(+)」ボタンを同時に短く押すと、初期値に戻ります。

機能メインメニューが以下の通りです:

1. LANGUAGE: 言語選択
2. MODEL: モデル選択
3. EPA: エンド・ポイント・アジャスト(調整)
4. STEXP: ステアリング・カーブ(特性)
5. STSPD: ステアリング・スピード
6. THEXP: スロットル・カーブ(特性)
7. THSPD: スロットル・スピード
8. A.B.S: ABS 機能
9. ACCEL: スロットル・アクセラレーショ
10. IDLUP: アイドル・アップ
11. SUB-TRIM: サブ・トリム
12. REVERSE: サーボ・リバース
13. D/R: デュアル・レート
14. ATL: ブレーキ・アジャスター
15. PMIX01: プログラマブルミックス 01
16. PMIX02: プログラマブルミックス 02
17. AUX-CH: 補助チャンネル
18. NAME: モデル名
19. ALARM: アラーム-低電圧及び信号強度
20. GYRO: ジャイロ
21. F/S: フェイルセーフ
22. ID SEED: ID シード
23. DSC: DSC ポート
24. TIMER: タイマー
25. RESET: リセット、工場出荷状態に戻る

以下のメニュー紹介は工場出荷時の最新版ファームウェア・バージョン V6.7.5 に基づいて説明します。バージョンが違くとメニューも異なる可能性があります。最新版は [www.radiolink.com](http://www.radiolink.com) からダウンロードをご確認ください。

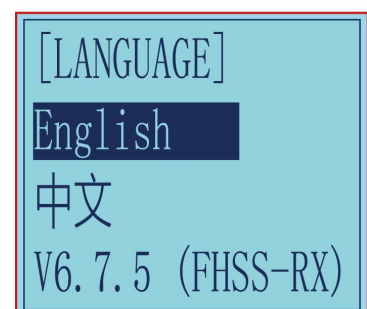
## 2.1 “LANGUAGE”言語選択

日本語メニューを追加する予定はありますが、現在のファームウェアの言語は、英語と中国語のみサポートされています。

**送信機機能の操作基本手順**に従い、言語変更ができます。

\*言語の下数字はファームウェアバージョンです。

\*図が説明例で、バージョンは随時アップグレードします。

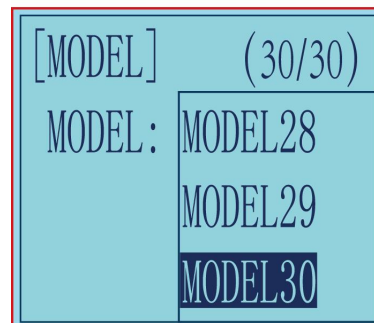


## 2.2 “MODEL”モデル選択

RC4GS V3 は、30 台分のモデルをメモリに保存できます。この機能を使って、個々のモデルを使い分ける事は可能です。デフォルトとして、モデル名が「MODEL1～30」までになっていますが、以下の方法で設定変更ができます。例: MODEL30を

LARRY30 に変更する場合は：

1. 図のように「Dec(-)」を使って下へスクロールし「MODEL30」を「Enter」で選択し、ビビット 2 回鳴って選択完了；
2. 「EXIT」ボタンを押して、機能メイン画面に戻ります；
3. 受信機機能の操作基本手順に従い、「Inc(+)」または「Dec(-)」を使って上下にスクロールし、「18.NAME」モデル名を選択します；
4. 提示された画面に数字・英文字・記号を使ってモデル名を「LARRY30」に変更します。



## 2.3 “EPA” エンド・ポイント・アジャスト

R/C の性能を最大限に発揮させるために、ステアリング、スロットル、及び追加サーボのリンケージで、各サーボの動作角度を設定する必要があります。

機能を利用し、車両などの特性により、迂回の半径に差がある場合、サーボの最大角度、左右の角度の設定を行ってください。

### ステアリング EPA

ST:0%~120%(左/右)

初期値:100%

### スロットル EPA

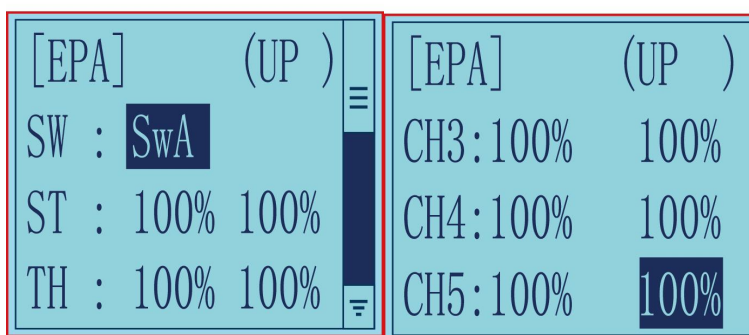
TH:0%~120%(前進/後退)

初期値:100%

### チャンネル 3-5 EPA

CH3-CH5:0%~120%(左/右)

初期値:100%



### EPA の調整

(1)送信機機能の操作基本手順に従い、EAP 機能を選択します。

(2)スイッチ設定：スイッチまたはボタンを設定してエンドポイントを切り替えます。

A.SWA、SWD、またはこれら 2 つのスイッチボタン LK-A、LK-D のロックモードを設定できます。

B.「NULL」はスイッチが割り当てられていないことを意味します。対応するチャンネルのエンドポイントパラメータを設定した後、送信機はデフォルトで常に設定されたエンドポイントを実行します。

C.UP(アップ)/DOWN(ダウン)：選択したスイッチの位置を表示します。スイッチを押して異なるエンド・ポイントを設定します。

D.設定方法：画面下部の「Dec(-)」または「Inc(+)」ボタンを押してスイッチ横の「NULL」にカーソルを合わせ、「Enter」ボタンを押すと初期値が点滅し、「Dec(-)」または「Inc(+)」ボタンを押して設定するスイッチまたはボタンを選択し、選択後「Enter」ボタンを押して確定すると、スイッチ設定の点滅が止まり、スイッチ設定が完了します。

(3)各チャンネルのエンドポイントを設定します。「Dec(-)」または「Inc(+)」ボタンを押してチャンネルの隣のレートにカーソルを合わせ、「Enter」ボタンを押すと値が点滅し、「Dec(-)」または「Inc(+)」ボタンを押してレート値を調整します。設定後「Enter」キーを押すとレート値の点滅が止まり、チャンネルレート値が設定されます。

(4)「終了」を押してホームページに戻ります。

NOTE：値を設定する画面で、「Dec(-)」と「Inc(+)」ボタンを同時に押すと、初期値「100%」に戻ります。

## 2.4 “STEXP” ステアリング・カーブ

この機能はステアリングの操作する際の真ん中と左右の感度を設定します。

この設定がサーボの最大舵角に影響しません。



## 設定項目

ステアリング EXP レート

調整範囲

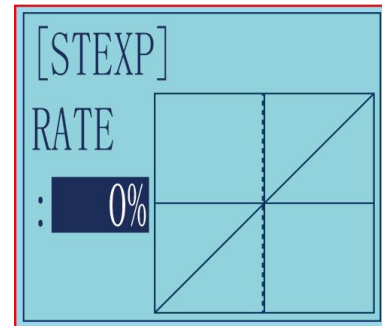
-100%～0%～+100%

初期値: 0%

0%～-100%: ニュートラルの位置では感度が低くなり、エンドに近づく感度が高くなる。

0%: ニュートラル付近とエンド位置の感度が等しい。

0%～+100%: ニュートラル付近の感度が高く、エンドに近づく感度が低くなる。



## ステアリング操作曲線の調整

(1)送信機機能の操作基本手順に従い、STEXP 機能を選択して、設定値を調整できます。

(2)値を調整すると図に示すレートの曲線が変化します。

Note: 図に示す垂直カーソルは、ステアリングハンドル操作に連動して移動します。

## 2.5 “STSPD” ステアリング・スピード

素早くステアリングの操作の際に、瞬間的にステアリングの動きが足りなくなったり、スピードが安定しなかったりするような現象があります。STSPD はこの現象を改善するための設定です。

## 設定項目

TURN: 方向回転

RETURN: 元の位置に戻る。

調整範囲

0%～100%(両方向)

100%では遅延はありません。



## ステアリング・スピード設定方法

送信機機能の操作基本手順に従い、STSPD 機能を選択して値を調整します。

## 2.6 “THEXP” スロットル・カーブ

スロットル・トリガーの前進及びブレーキについて、サーボの動作をクイックにしたり、マイルドにしたりする機能です。

サーボの最大動作量に影響しません。

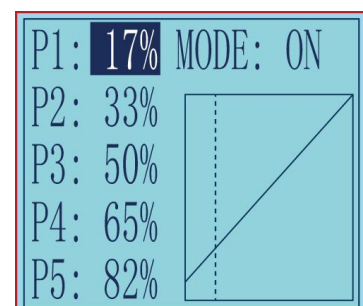
尚、前進(FWD)側については3種(CRV/VTR/EXP)のカーブタイプから選択でき、ブレーキ側にBRK-EXPカーブを選択できます。

カーブは以下5つの種類に分けられています。

- 5ポイントスロットルカーブ
- シングルポイント
- EXPカーブ
- ブレーキ・インデックス・カーブ
- エレベーション・カーブ

## カーブポイントの調整(P1～P5 のポイントを選択)

CRV カーブの調整方法



設定項目:

モード: ON/INH

レート: 0~100%

1. 送信機機能の操作基本手順に従い、THEXP にアクセスして、「FWD-CRV」機能を選択します。
2. 「Dec(-)」または「Inc(+)」ボタンを押して、カーブポイント P1~P5 を選択し値を調整します。
3. グラフから変更内容が明確に表示されます。

#### VTR カーブの調整方法

##### 調整範囲

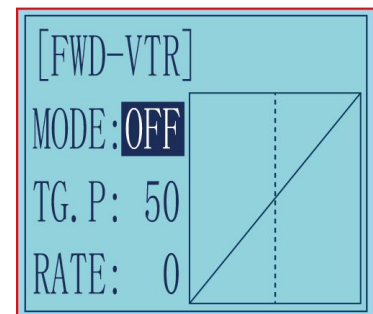
TG.P: 20~80

レート: -100~0~+100

送信機機能の操作基本手順に従い、THEXP 機能にアクセスし「FWD-VTR」転送レートを調整します。

“MODE”値が“INH”の場合、VTR が動作しません。“MODE”値が“ON”に設定されている場合のみ、VTR 機能を使用できます。

グラフから確認できます。



#### EXP カーブの調整方法

##### 設定項目

MODE: EXP の INH/ON(禁止/オン)

RATE: EXP レート

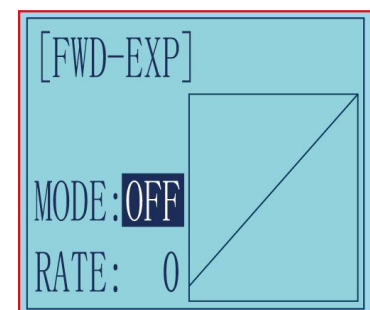
##### 調整範囲

MODE: INH/ON

レート: -100~0~+100

送信機機能の操作基本手順に従い、「FWD-EXP」機能を選択し調整できます。

推薦: 滑りやすい路面では、“0 ~ -100”の設定を勧めます。



#### BRK-EXP カーブの調整方法

##### 調整範囲

レート: -100~0~+100

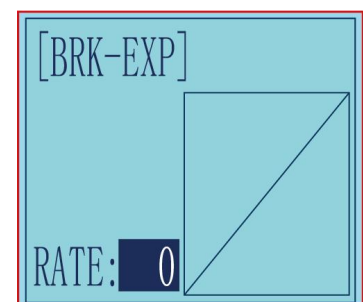
0~-100: フラット・ブレーキ

0: 均一ブレーキ

0~+100: 敏感なブレーキ

ブレーキ側調整(BRKを選択)

ブレーキの制動を早くしたい場合は、「Inc(+)」ボタン、穏やかにしたい場合は、「Dec(-)」ボタンで調整します。



## 2.7”THSPD”スロットル・スピード

### スロットル・サーボ遅延

滑りやすい路面での急加速操作は、車輪が空転するだけで車両はスムーズに加速できません。THSPD 機能を設定することで、無駄なバッテリー消費を抑えつつ、スムーズで楽しい操作ができる。

スロットル・トリガを必要以上に操作しても駆動輪が空転しないように、スロットル・サーボ(アンプ)の作動を遅延させます。

この遅延機能は、スロットル・トリガを戻したときやブレーキ操作時には実行されません。

OFF: 「Enter」キーを押して、点滅させてから、速度 1 または速度 2 を選択できます。

### SPEED1 の調整方法

#### 設定項目

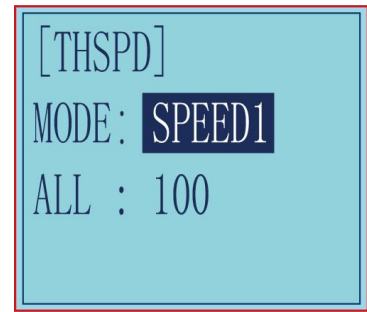
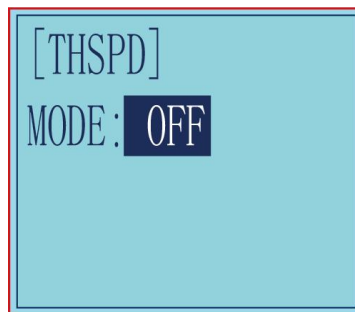
モード: 速度タイプ(SPEED1/2/OFF)の選択



ALL: 各方向の速度調整

#### 調整範囲

0～100(各方向)  
100 では、遅延はありません。



#### SPEED2 の調整方法

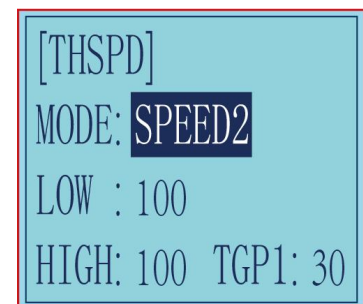
##### 設定項目

MODE: 速度タイプ(SPEED1/2/OFF)の選択

LOW: 低速度調整

HIGH: ハイ速度調整

TGP1: 中低速切替点



#### 調整範囲

LOW: 0～100  
HIGH: 0～100  
100 では、遅延はありません。  
TGP1: 0～100、初期値: 30

## 2.8 “A.B.S”機能

### パルス・ブレーキ

4WD など車でコーナリング中にブレーキをかけるとアンダーステアが発生することがありますが、この機能を利用することでアンダーステアの発生をなくし、コーナリングがスムーズにできます。

–ブレーキをかけると、スロットル・サーボが断続的に動作し自動車のようなポンピング効果があります。

–ブレーキ戻り量、パルス・サイクル、ブレーキ・デューティを調整できます。

–ステアリング操作に合わせて ABS が有効な領域を設定できるミキシング機能があります。

#### 設定項目

ABP: Brake return amount、ブレーキ・リターン量

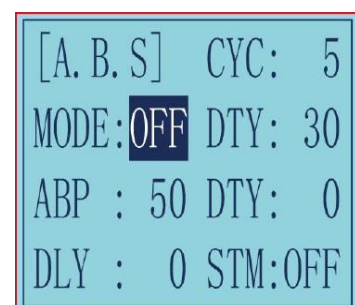
DLY: Delay amount 、遅延量

CYC: Cycle speed 、サイクル速度

TGP: Operation point 、トリガー動作点

DTY: Cycle duty ratio、サイクルデューティ遅延比

STM: Steering mixing、ステアリング・ミキシング



### A.B.S 機能とその調整

送信機機能の操作基本手順に従い、それぞれ調整することができます。

–ABP(ブレーキ戻り量): ブレーキ解放のためのトリガー操作量に対するサーボリターンの比率を設定します。

初期値が 50(パーセンテージ)で、0～50～100 の間調整可能。

0 に設定すると ABS 機能は実行しません。50 に設定するとトリガー操作量の 50%(1/2)に戻り、100 に設定すると中立位置に戻ります。

–DLY(遅延): ブレーキ操作から ABS 操作までの遅延を設定します。0 に設定すると、ABS 機能は遅延なしで動作します。

初期値が 0 で、0～100 の間調整可能。

50%では、ABS 機能は約 0.7 秒の遅延後に作動し、100%では、ABS 機能は約 1.4 秒の遅延後に作動する。

-CYC(パルス・サイクル速度): 設定値が小さいほどサイクルスピードが速くなります。

初期値が 5 で、0~30 の間調整可能。

-TGP(トリガーポイント): ブレーキ作動時に ABS 機能が作動し始めるトリガーポイントを設定します。

初期値が 30 で、0~100 の間調整可能。

※A.B.S.機能のスロットルトリガー位置を設定します。数値はパーセンテージの表示で、フルブレーキ位置を 100%としています。

-DTY(デューティ比): ポンピング動作でブレーキのかかる時間と、解放する時間の比率を設定します。

比率は+3~-3の7段階の設定できます。

「-3」: ブレーキロックが困難

「+3」: ブレーキの適用時間が最も長くなります(ブレーキがロックしやすくなります)

(備考)-側がローグリップセット、+側がハイグリップセットです。

初期値: 0

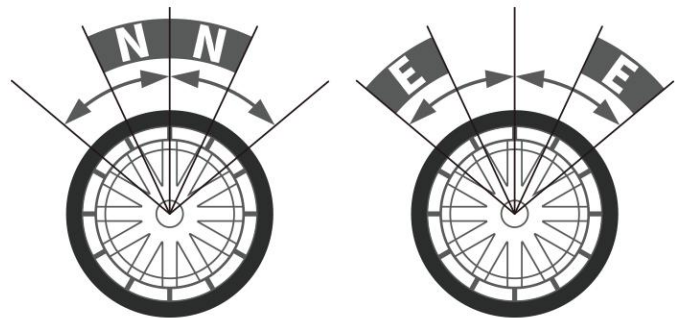
-STM(ステアリング・ミキシング): ステアリング操作範囲によって、A.B.S.動作のON/OFFを設定できます。

ハンドル操作に対して A.B.S.機能が実行される範囲を設定します。

ステアリングミキシング(STM)

OFF, N10~N100, E10~E100

初期値: OFF



Steering operation

ステアリングミックスが設定され、ステアリング操作が設定範囲に入ると、数字の前に“\*”が表示されます。

ミックスが OFF の場合、A.B.S 機能は全ステアリング範囲で作動します。

## 2.9 “ACCEL”スロットル・アクセル

### (1)前進側加速度

サーボは入力位置まで可能な最大速度でジャンプします。EXP のようにスロットル全体の動きを一つの曲線に調整するとは異なり、スロットル加速は単にニュートラルから速やかに設定値に「ジャンプ」しますので前進、ブレーキの反応を改善します。

#### 設定項目

FWRD: 前進側加速量

BRK: ブレーキ側加速量

“0%”: 加速なし

“100%”: 最大加速度(前進側舵角の約 1/2)



前進加速量(FWRD)

0%~100%

初期値: 0%

### (2)ブレーキ側加速量

0%~100%

初期値: 0%

「0%」: 加速なし

“100%”: 最大加速度(ブレーキ側最大操舵角)

## 2.10 “IDLUP”アイドル・アップ

### 2.10.1 エンジン始動時のアイドルアップ

この機能は、ガソリン・カーのエンジン始動時にアイドル・スピードを上げることで、エンジンの始動特性を向上させるために使用します。

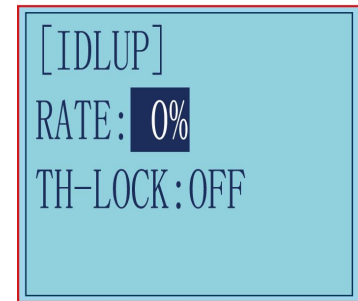
アイドルアップレート(RATE)

-50%~-1%,0%,+1%~+50%

初期値: 0%

“-”: ブレーキ側

“+”: 前進側



### 2.10.2 “TH-LOCK”スロットル・ロック

エンジン始動時アイドルアップ機能は、スロットルトリガがニュートラル位置のときにスロットル速度を調整するだけでなく、スロットルロックを設定することもでき、アイドル時の誤操作を防げます。

NOTE: 安全のため、この機能をオートクルーズとして使わないことを勧めます。

設定範囲は-100%~+100%であり、値を選択してロックします。

スロットルロック後は電流に関係なく、スロットルトリガがどこにあっても、スロットル出力は設定値にジャンプします。

この機能は、SWA スイッチのトリガによって制御され、押すとロックし、もう一度押すとロック解除します。

ダイヤルスイッチはデフォルトで SWA に設定され、**変更できません**。

ご参考: <https://www.youtube.com/watch?v=mbBltmpR9KI&t>

## 2.11 “SUB-TRIM” サブトリム、サーボセンター位置調整

ステアリング、スロットル、その他すべてのチャンネルのニュートラル位置を微調整できます:

ST: ステアリング(CH1)

TH: スロットル(CH2)

CH3: チャンネル 3(VR)

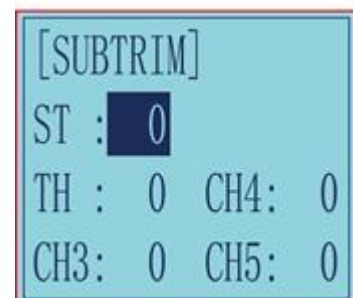
CH4: チャンネル 4(SWA)

CH5: チャンネル 5(SWD)

サブトリム調整範囲:

-100~0~+100

初期値: 0



## 2.12 “REVERSE”サーボ・リバース

この機能では、送信機ステアリング、スロットル、チャンネル 3 からチャンネル 5 までの作動に関連するサーボの作動方向を逆転させる。

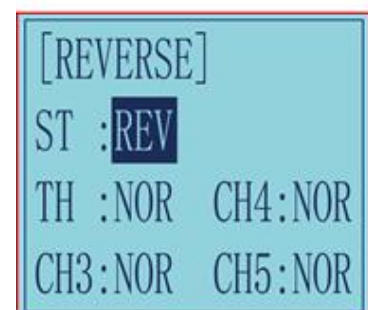
ST: ステアリング(CH1)

TH: スロットル(CH2)

CH3: チャンネル 3(VR)

CH4: チャンネル 4(SWA)

CH5: チャンネル 5(SWD)



設定完了後、各チャンネルのサーボ方向が正しいか確かめてください。

## 2.13 “D/R”（ステアリング/スロットル）デュアル・レート

ステアリングの左右の舵角が同時に調整されます。

\*両側の舵量を個別に設定するエンドポイント(EPA)の調整とは異なります。舵角を増やしたいときは「+」側に、舵角を減らしたときは「-」側に調整します。

デュアルレート設定により、全チャンネルの舵角の量を減らせるが、初期値より増やすことができません。

デュアルレートのレートの設定は左右の舵量が同時に影響します。

例えば、小さいスロットル値を設定すると、モデルの前方と後方移動量が同時に減少します。

設定範囲0～100

初期値が100

デュアルレート設定:

スイッチ設定: チャンネルごとに異なる移動量で切り替えるスイッチまたはボタンを設定します。

(1).SWA、SWD、またはこれら2つのスイッチボタンのロックモードLK-A、LK-Dを設定できます。

(2).“NULL”はスイッチが割り当てられていないのですが、変更設定ができます。

(3).UP(アップ)/DOWN(ダウン): 選択したスイッチの上下位置を表示します。

スイッチをシフトしたりして各位置の異なるレート量を設定します。

例:

1.スイッチSWAまたはSWDを設定する場合、スイッチを押下したり離したりしてデュアルレート値を設定します。

3.LK-A、LK-Dは、SWA、SWDスイッチに対応します。



## 2.14 “ATL”、ブレーキ・アジャスター

ブレーキ側調整

この機能は、制動が強い時に柔らかく調整をしてくれる効果があり、逆に制動が弱い時に強く調整してくれることができます。

設定項目

RATE: ブレーキ量

0%～100%

初期値: 100%



## 2.15/16 “PMIX01/02”プログラマブル・ミックスによる混合制御

任意チャンネルのミキシングはプログラム化ができるプログラマブルミックス:

この機能はステアリング、スロットル、CH3-5の間でミキシングを適用できます。PMIX01とPMIX02の設定はOFFモード以外に同じです。

### 2.15.1 PMIX01

プログラマブルミックス “PMIX” 01

MXMD: Mix Mode ミックスモード

MOD: Mixing mode.混合モード。

INH: ミキシング機能が無効である。この機能の下に設定されたダイヤルスイッチや値の有無にかかわらず、ミキシング機能は無効になるので、設定前にINHをONかOFFにしてください。

ON/OFF: 機能のオン/オフを切り替えます。モードをONに設定すると、現在位置のミキシングコントロールが有効になります。

SW: ミックス機能をコントロールするスイッチです。SWA、SWD、またはこの2つと相互対応のスイッチボタンLK-A、LK-Dのロックモードを設定できます。

「NULL」はスイッチが割り当てられていないことを意味します。

POS: 本機能を制御するスイッチの位置を意味します。

UP(アップ)/DOWN(ダウン): 選択されたスイッチの上下位置を示します。スイッチを異なる位置に切り替えるか押すかでそれぞれの移動量を設定します。

LEFT: 混合率(左側)

RIGN: 混合率(右側)

MST: Master channel マスターチャンネル

SLV: Slave channel スレーブチャンネル

(1)マスターチャンネル

チャンネル選択(MST): ST,TH,CH3,CH4,CH5

初期値: ST

(2)スレーブチャンネル

チャンネル選択(SLV): ST,TH,CH3,CH4,CH5

初期値: ST

(3)Left: 左,前進又は上のミキシング量調整

ミキシング量: -100~0~+100

設定項目「LEFT」、「FWRD」、「UP」(マスターチャンネルによって設定項目が異なります。ST:「LEFT」、TH:「FWRD」、CH3:「UP」)を選択します。「Enter」キーを押すと、「LEFT」、「FWRD」、「UP」の初期値が点滅します。「Dec(-)」または「Inc(+)」ボタンを使って左、前、上のミキシング量を調整します。

(4)Right: 右、ブレーキ又は下のミキシング量調整

ミキシング量: -100~0~+100

設定項目「RGHT」、「BRAAK」、「DOWN」(マスターチャンネル設定項目が異なります。ST:「RGHT」、TH:「BRAAK」、CH3:「DOWN」)を選択します。「Enter」キーを押すと「RGHT」、「BRAAK」、「DOWN」の初期値が点滅します。「Dec(-)」または「Inc(+)」ボタンで右、ブレーキ、ダウンサイドのミキシング量を調整します。

(5)ミキシングモードの設定

ミキシングモード(MXMD): オフ、ミックス

初期値: OFF

“OFF”: マスターチャンネルの操作に比例したミキシング

“MIX”: マスターチャンネルでミキシングする機能です。

[PMIX01]	MOD:OFF
SW :SwA	POS: CNT
LEFT+100	MST: ST
RIGH+100	SLV: ST

## 2.16.1 PMIX02

PMIX02 の設定は、「OFF」モードがない以外には PMIX01 と同じです。

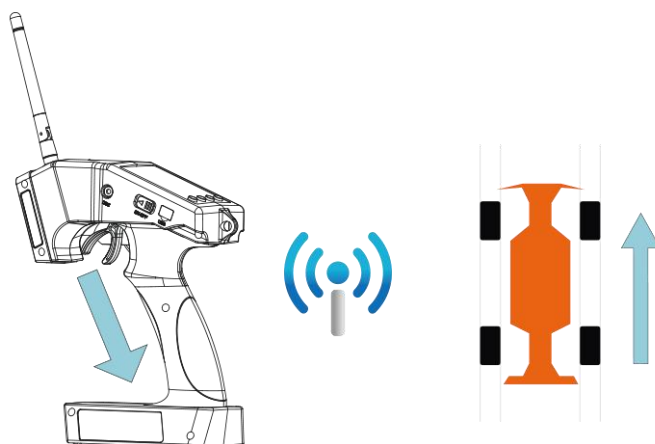
設定例として、デュアルエンジンモデル(例: 戦車)を使います。

## 2.16.2 混合制御説明

1.RC カーは一つのモーターで、方向を制御するステアリング(CH1)と前進・後退を制御するスロットルトリガー(CH2)となります。

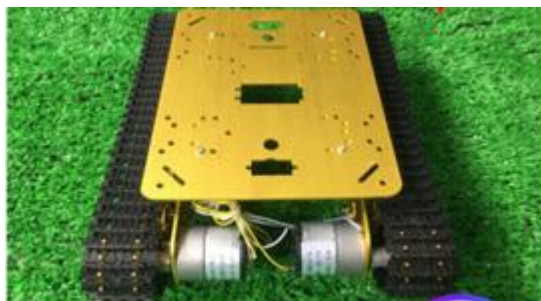
1 つのチャンネルが 1 つのユニット、つまり 1 対 1 に対応します。





トリガーを引くと車は前進する

2.デュアルエンジンモデル：戦車、クローラーは2つのモーターを有し、各トラックは各モーターによって駆動される。



3.混合制御(ミックスコントロール)：スロットルトリガーが二つのモーターを制御して、前進・後退させて、ステアリングを回したら、片方のモーターが前進し、片方のモーターが同時に後退して、左右に曲がることを実現します。1つの機能が2つのユニット(1⇒2)を制御すると言います。

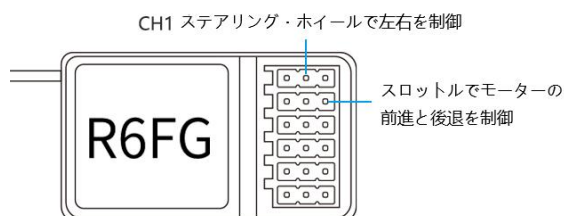
4.デュアル混合制御(デュアルミックスコントロール)：デュアルエンジンモデルは、前進と左右に曲がるには混合制御が必要で、更に後退の左右に曲がることを実現するには、デュアル混合制御が必要となります。RADIOLINK RC4GS V3には2つのプログラマブルなミックスコントロールが搭載されています。

### 2.16.3 混合制御セットアップ前のリバースセットアップ

ミックスコントロールを設定する前に、ホイールとスロットルのリバースが正しく作動するかをテストし確認してください。例として、ステアリングホイールー左トラック(受信機 Ch1)と対応し、スロットルー右トラック(受信機 Ch2)と対応します。

#### 1. スロットルリバース：NOR-REV

次の写真のように、通常、スロットルを引くと右トラックは前進し、スロットルを押すと右トラックは後進する。





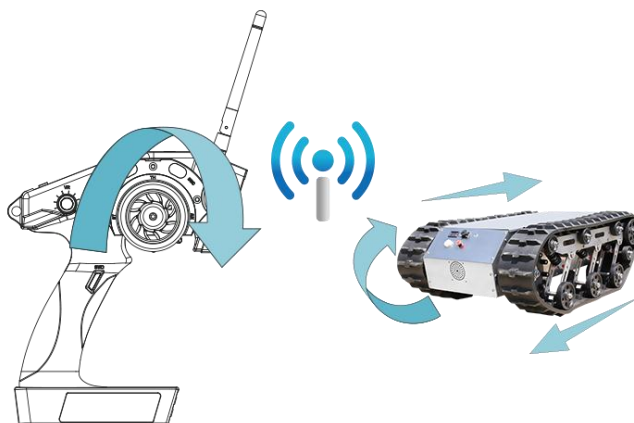
スロットルを引くと、左トラックが静止、右トラックが前進

スロットルを引いて左トラックが後方に移動した場合、またはスロットルを押して左トラックが前方に移動した場合は初期スロットルリバースが逆になり、設定調整が必要になります。**受信機機能操作基本の手順**を参照して以下のインターフェイスに入り、再設定してください。



## 2. ステアリングリバース: NOR/REV

以下の写真のように通常、ホイールを右/時計回りに回転させると、左トラックは前方に移動し、ホイールを左/反時計回りに回転させ、左トラックは後方に移動します。





ホイールを右に回して右トラックが後方に移動する場合、またはホイールを左に回して右トラックが前方に移動する場合は、初期ステアリングが逆になり、再設定する必要があります。受信機機能操作基本の手順を参照し、以下のインターフェイスに入って再設定してください。



\*上記のようにスロットル/ステアリングのリバースを確認し、必要に応じて設定調整をした後、ミックスコントロールを設定できます。

## ミックスコントロールの設定

### 1. スロットル・ミックス・ステアリング：トラックの前進/後退

トラックの前進/後進はスロットルで制御されるので、スロットルはミックス制御におけるマスターで、スレーブであるステアリングを導きます。

\*パーセント値は速度を変化させる。

“+”はマスタとスレーブが同時に同じ方向に移動することを意味します。



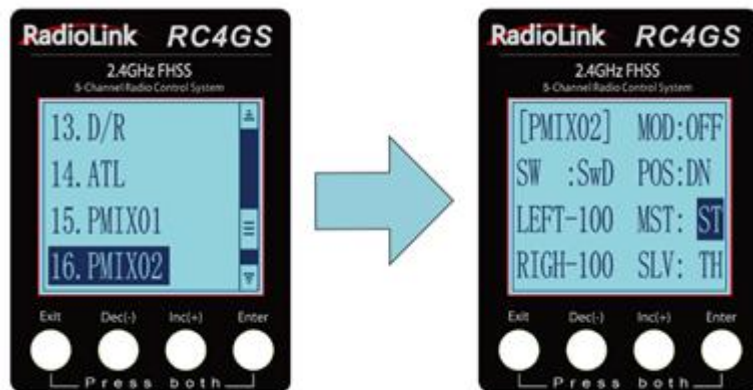
スロットル・ミックス・ステアリングのセットアップ完了、両トラック前進  
スロットルを引いたとき

## 2. ステアリング・ミックス・スロットル:

左右に旋回する履帯車両はステアリングで制御されるため、ステアリングがマスターでスレーブであるスロットルを導きます。

\*パーセント値によって回転角度が異なります。

“-”はマスタとスレーブが同時に異なる方向に移動することを意味します。



設定が完了されると、右回転時に左トラックが前進する同時に、右トラックが後退して右折する。

## 2.17 “AUX-CH”補助チャンネル

RC4GS V3 には、ステアリングチャンネル(チャンネル 1)とスロットルチャンネル(チャンネル 2)の 2 つの基本チャンネルに加えて、5 つの補助チャンネルがあります。

これらはすべてカスタマイズしてダイヤルスイッチを割り当てることができます。

補助チャンネルのダイヤルスイッチは ST、TH、VR、SWA、SWD、LK-A、LK-D、NULL のいずれかを選択できます。

NULL に設定されている場合、チャンネルはどのスイッチによっても制御されません。

ダイヤルスイッチとしてチャンネルが ST に設定されている場合、チャンネルはステアリングホイールによってコントロールされます。

チャンネルが TH に設定されている場合、チャンネルはスロットルトリガによって制御されます。



SwA、SwD はスイッチで、SwA/SwD を押すとチャンネル出力値が初期値から最大値(または最小値)にジャンプし、スイッチを放すと初期値に戻ります(例えば、SwA を押すと+100、SwA を放すと-100)。

LK-A は SwA のロックモードです。チャンネルをダイヤルスイッチとして LK-A に設定した場合、SwA を押した後、チャンネルの出力は最大値(または最小値)にジャンプし、スイッチを離しても初期値に戻りません(例えば、SwA を押した後は+100 を出力し、スイッチを離しても舵は変わりません。再度 SwA を押した後は-100 を出力し、離した後も変化しません)。

LK-D は SwD のロックモードである。

注：ロックモードはスイッチのもう 1 つの動作ロジックで、三段階スイッチと違うロジックで動いています。

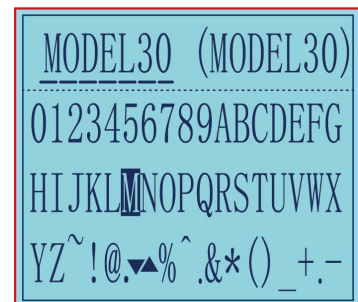
ダイヤルスイッチを LK-A または LK-D に設定した後、SwA または SwD スイッチも依然として現在の補助チャンネルを制御できますが、効果が異なります。即ち LK-A および LK-D に設定した場合、スイッチを解除しても初期値に戻りません。SwA および SwD に設定した場合、スイッチを解除すれば初期値に戻ります。

## 2.18 “NAME”:モデル名

RC4GS V3 には、30 機種分のモデルメモリがあります。

前述「2.2 モデル選択」をご参照の上、ユーザーの希望通り名前を付けることができます。

NOTE: モデル名を変更するには、まず変更しようとするモデル名を MODEL1～30 から選択しなければ、変更することができません。



## 2.19 ALARM(アラーム-低電圧及び信号強度)(1.2.5 及び 1.2.6 ご参照)

低電圧アラームと RSSI 値アラームは各機種で個別に設定できますが、RATE アラームと温度アラーム機能は未対応です。送信機、受信機、モデルバッテリーの電圧、および RSSI 信号強度が設定値より低い場合、送信機画面に「TX LOW POWER!!」などテキストが表示され、「ビビッ」サウンドのデュアルアラームが聞こえてきます。

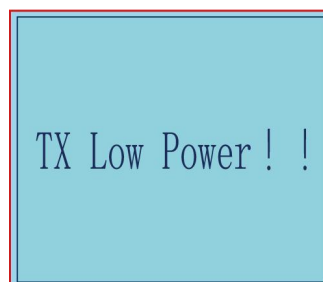
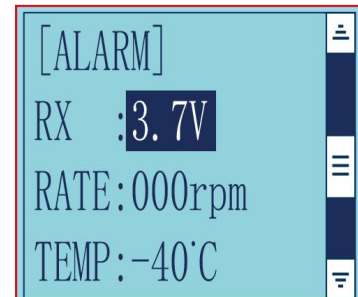
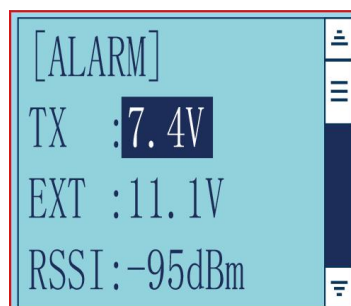
アラームテキスト:

TX LOW POWER: 送信機ローバッテリー

RX LOW POWER: 受信機ローバッテリー

EXT LOW POWER: モデルローバッテリー

RSSI Low Alarm: RSSI 信号強度が弱い



デフォルトでは、RSSI アラーム値はオフになります。

です。ユーザーは、実際の制御の最も安全な距離に応じて RSSI 値設定できます。例えば、遠隔制御の最も安全な距離が 400m、RSSI 値が -85dBm なら、RSSI アラーム値を -85dBm に設定できます。車両が走行中、送信機のバッテリーや車両のバッテリーが消耗したり、RSSI 信号が弱くなると、車両は制御不能になります。したがって、アラームが鳴ったときは、直ちに運転を中止して車両を引き戻し、アラームの原因を確認して適切に対処してください。

## 2.20 “GYRO”ジャイロ

ジャイロ感度とVR(ボリュームレバー)連携のミキシングのON/OFFを設定する機能です。MIX 設定が OFF のときはジャイロが無効になり、MIX 設定が ON のときはジャイロ感度 STD または VR を調整できます。STD は画面上で調整され、デフォルトでは、「CH3」が VR であり、調整できます。

ノーマルモード(STD)では、感度範囲は 0%~100%です。

MIX が ON、且つ、MODE のチャンネル、感度のレートとあわせて、送信機 VR からジャイロの感度を設定できます。

```
[GYRO]
MIX :ON
MODE:VR
RATE: 0%
```

## 2.21 “F/S”フェイルセーフ機能

この機能は、各チャンネルの出力値を0に設定することにより、受信機が制御不能になったときにスロットルが閉じ、モデルや他の損害、危険を防ぐことができます。

オプション:

ST: ステアリング(CH1)

TH: スロットル(CH2)

CH3: チャンネル 3(VR)

CH4: チャンネル 4(SWA)

CH5 チャンネル 7(SWD)

```
[F/S]
ST : 0
TH : 0  CH4: 0
CH3: 0  CH5: 0
```

設定値範囲: -100~+100

初期値: 0

ST はステアリング・ホイールにより設定されます。

TH はスロットル・トリガーにより設定されます。

CH3 は VR コントローラで設定します。

CH4 はプッシュスイッチで設定します。

CH5 はプッシュスイッチで設定します。

## 2.22 “ID SEED”ID シード《子 ID(救援用)》

IDシードの子IDは従来のバインディングと異なって、送信機は複数のバインディング済み受信機から独立した子IDを指定し制御することができます。

何らかの原因で故障となり水中に漂っているボートや実用向け救命援助のために当社が開発した機能です。

1モデルでは10の子IDまで指定できます。

```
MODEL4  8.0V
ID01 RC4GS 12.2V
ST  0
TH  0
```

```
[ID SEED]
MODE:ON
SEED:ID01
00 10 0F 3D
```

## 2.23 DSC ポート設定

DSCポートは以下の2つの用途があります。

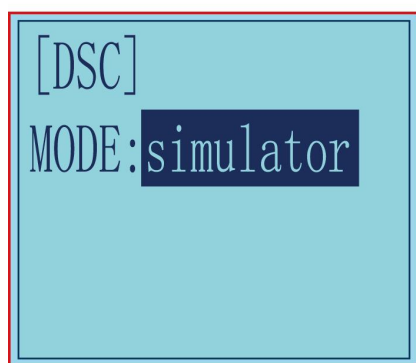
- 1.シミュレータまたはTBS Crossfire への接続;
- 2.FPVゴーグルと接続して、ヘッドトラッキング;



シミュレータモード：シミュレータまたは TBS Crossfire を RC4GS V3 の DSC ポートに接続する場合は、simulator のモードを選択してください。シミュレータを接続する場合は、シミュレータの標準オーディオヘッドを RC4GS V3 の DSC ポートに差し込み、シミュレータ取扱説明書の手順に従ってシミュレーションソフトで校正・操作してください。以下の画像は参考画像です。

RC4GS V3 と TBS Crossfire の接続方法はビデオを参照してください。

<https://www.youtube.com/watch?v=6vt5QexQSQs>



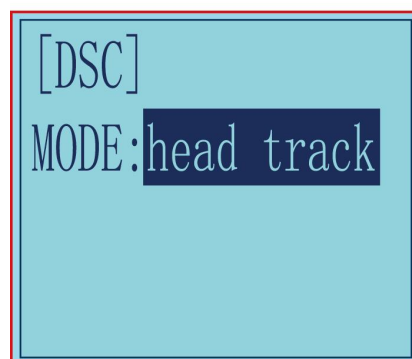
ヘッドトラックモード：ヘッドトラック機能付き FPV ゴーグルを RC4GS V3 の DSC ポートに接続する場合は、Head track に設定し、FPV ゴーグルの標準オーディオヘッドを送信機 DSC ポートに直接差し込んでください。デフォルトでチャンネル 5 に出力されます。

パンチルトを制御するロールサーボとピッチサーボをチャンネル 5 の R6FG レシーバのピンに接続し、FPV ゴーグルを上下左右に振ると、該当するチャンネルのサーボがそれに応じて振られます。

注：ヘッドトラック機能を実現したい場合は、使用している FPV ゴーグルがヘッドトラック機能に対応していることを確認してください。

FPV ゴーグルへの RC4GS V3 の接続方法については、ビデオをご覧ください。

<https://www.youtube.com/watch?v=COYvtdWBTdY&t>

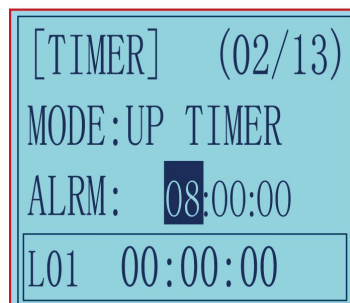


## 2.24 TIMER タイマー

TIMER 機能は主にレーシングのタイミングや日常のトレーニングに使用されます。

「アップタイマー」または「ダウンタイマー」を選択できます。

UP TIMER、アップタイマー：起動した後、カウントアップされます。



DOWN TIMER、ダウタイマー：起動した後、カウントダウンされます。  
タイマーがスタートさせて、設定された時間になると、アラームを鳴らします。  
例えば、20 秒を設定した場合、10 秒と、1 秒の時点で、アラームが鳴らします。  
デフォルトとして、設定が 8 分で、実際のニーズに応じて、カスタマイズできます。

START：タイマー開始の設定です。タイミングの設定は SWA、SWD と、スロットトリガー(TH)から選択できます。SWA～SWD の対応ボタンも指定できます。

NULL が表示される場合、タイミングの指定の設定ができてないと示します。  
SWA、SWD ボタンを指定する場合、ボタンのポジション(UP：上、DOWN：下)で、  
START/STOP を指定します  
スロットトリガーを指定する場合、スロットレート、0%～100%を指定して、  
START/STOP の指定はできます。

STOP：タイマー停止の設定は各ボタンの指定方法について、START の設定方法を参照してください。

Note：リセットを指定すると、以前設定したタイマーの数値は設定された「START」の常態に戻ります。

注意：タイマーを起動する時、スイッチの位置を STOP、又は RESET 位置にしないでください。

スイッチが足りなく、上手く切り替えできない場合、Alarm、又は、MODE 値を変更することで、全てのタイマー設定値はリセットされます。

LAP：

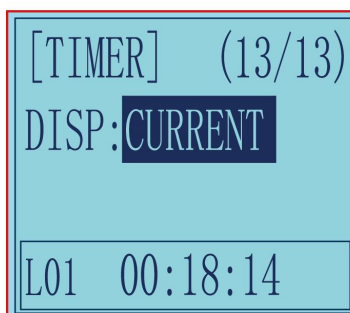
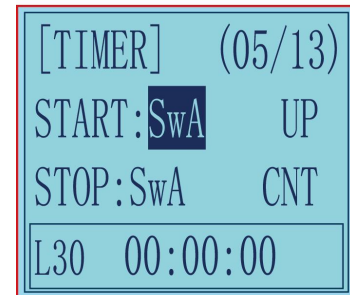
タイマーに必要なラップを設定します。1～30 のラップの数値を設定できます。  
表示されるラップは、現在のタイミングに対応するラップとなります。L01～L30 まで選択できます。

1 以上のラップ数が設定される場合、タイマーが停止するたびに、ラップの数字が変わります。

DISP：タイマー表示位置

CURRENT：現在の位置

HOME PAGE：LCD 表示メイン画面に表示されます。

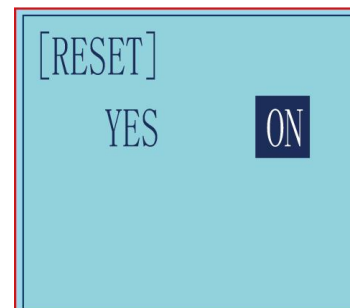


## 2.25 “RESET”工場出荷時リセット

注意：

現在のモデルメモリをリセットすると、そのモデルのすべてのプログラミング情報が永久的に消去されます。

データは復元できません。



最後まで読んでいただき、ありがとうございます！

本製品に関しては、ご改善意見、ご質問があれば、cs-jp@radiolink.com.cn までお気軽にどうぞご連絡ください。